

MODOS DE DECISION

PREFERENTE: El proceso no se apropia del procesador

NO PREFERENTE: Apropiación del procesador, el proceso cuando llega al uso del procesador no lo libera hasta terminar ó ocurra una interrupción E/S.

POLITICAS DE PLANIFICACION

Tiempo de llegada (TL):

Momento en el cual se admite el proceso

Tiempo de servicio (TS):

Tiempo que asigna el programador a su programa.

Tiempo de espera (TE):

esta en cualquier estado menos en el de ejecución lo define la política de planificación.

Tiempo de retorno (TR):

Uso total del espacio de direcciones es decir TS+TE, tiempo total del uso del procesador.

Tasa de respuesta (TW):

Factor que implica el TS Y TE

$TS + TE / TS$ lo que sería igual a TR / TS

PRIMERA POLITICA DE PLANIFICACION

FCFS (First Come First Served) (Política no preferente) el procesador ejecuta cada proceso hasta que termina; es decir los procesos que entran en cola permanecen así hasta que les toque su ejecución en el orden que entraron salen, se conoce también como primero en entrar, primero en salir (First Input First Output – FIFO), no es una política muy utilizada porque puede monopolizar el procesador

SEGUNDA POLITICA DE PLANIFICACION

ROUND ROBIN RR(Política Preferente) Consiste en conceder a cada proceso en ejecución una variable de tiempo q (quantum), en la cual transcurrido esta cantidad de tiempo si el proceso no ha terminado se devuelve al final de la cola asignándole así el procesador al siguiente proceso por su correspondiente quantum

TERCERA POLITICA DE PLANIFICACION

SPN el siguiente proceso, el más corto: (política no preferente) esta política toma de la cola de procesos el que necesite menos tiempo de ejecución para realizar su trabajo; esta política puede hacer morir los procesos más largos de inanición.

CUARTA POLÍTICA DE PLANIFICACION

SRT: proceso de menor tiempo de ejecución es una política preferente de primero el más corto, el cual es el proceso que tiene menos tiempo por ejecutar siempre ejecuta primero aquellos procesos a los que les queda menos tiempo para terminar, es útil en sistemas de tiempo compartido.

QUINTA POLITICA DE PLANIFICACION

HRRN: mayor tasa de respuesta, la tasa de respuesta es una medida que determina una relación entre el tiempo de servicio y el tiempo de espera de la siguiente forma, esta planificación corrige algunas debilidades del SJF como los excesos de tiempo que tienen que esperar los tiempos largos

T_w = tasa de respuesta

$T_w = t_r / t_s = t_e + t_s / t_s$

Es una política apropiativa cada vez que un proceso termina se establece nuevamente la tasa de respuesta

SEXTA POLITICA DE PLANIFICACION

Retroalimentación multinivel: Es una política no apropiativa en cada tiempo de reloj se va a generar una interrupción, favorece los procesos cortos y los limitados por la e/s , en este los procesos se pueden mover de una cola a otra.

SEPTIMA POLITICA DE PLANIFICACION

Ronda egoísta (SRR) (*Selfish Round Robin*): Este método busca favorecer a los procesos que ya han pasado tiempo ejecutando que a los recién llegados. De hecho, los nuevos procesos no son programados directamente para su ejecución, sino que se les forma en la cola de *procesos nuevos*, y se avanza únicamente con la cola de *procesos aceptados*.