

Sistemi Operativi T

Processi e Thread

Concetto di processo

**Il processo è un
programma in esecuzione**

- È l'**unità di esecuzione** all'interno del SO
- Solitamente, esecuzione **sequenziale** (istruzioni vengono eseguite in sequenza, secondo l'ordine specificato nel testo del programma)
- SO multiprogrammato consente **l'esecuzione concorrente di più processi**

D'ora in poi faremo implicitamente riferimento sempre al caso di SO multiprogrammati

Concetto di processo

Programma = entità passiva
Processo = entità attiva

Il **processo** è rappresentato da:

- **codice** (*text*) del **programma** eseguito
- **dati**: variabili globali
- **program counter**
- altri **registri** di CPU
- **stack**: parametri, variabili locali a funzioni/procedure

Inoltre, a un processo possono essere associate delle ***risorse di SO***.

Ad esempio:

- ❑ file aperti
- ❑ connessioni di rete
- ❑ altri dispositivi di I/O in uso
- ❑ ...

Processo = {PC, registri, stack, text, dati, risorse}

Stati di un processo

Un processo, durante la sua esistenza può trovarsi in vari **stati**:

- **Init**: *stato transitorio* durante il quale il processo viene caricato in memoria e SO inizializza i dati che lo rappresentano
- **Ready**: processo è *pronto per acquisire la CPU*
- **Running**: processo *sta utilizzando la CPU*
- **Waiting**: processo è *sospeso in attesa di un evento*
- **Terminated**: *stato transitorio* relativo alla fase di terminazione e deallocazione del processo dalla memoria

Stati di un processo

Transizioni di stato:



Stati di un processo

Transizioni di stato:



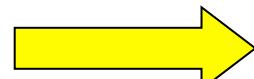
Stati di un processo

In un sistema **monoprocessore e multiprogrammato**:

- **un solo processo** (al massimo) si trova nello **stato running**
- più processi possono trovarsi negli **stati ready e waiting**

Necessità di **strutture dati** per mantenere in memoria le informazioni su processi in attesa:

- ✓ di acquisire la CPU (ready)
- ✓ di eventi (waiting)



***Descrittore di processo
(o Process Control Block)***

Rappresentazione dei processi

Come vengono rappresentati i processi in SO?

- Ad ogni processo viene associata una struttura dati (descrittore): **Process Control Block (PCB)**
- **PCB** contiene tutte le ***informazioni relative al processo:***
 - ✓ Stato del processo;
 - ✓ Contenuto dei registri di CPU (PC, SP, IR, accumulatori, ...)
 - ✓ Informazioni di scheduling (priorità, puntatori alle code, ...)
 - ✓ Informazioni per gestore di memoria (registri base, limite, ...)
 - ✓ Informazioni relative all'I/O (risorse allocate, file aperti, ...)
 - ✓ Informazioni di accounting (tempo di CPU utilizzato, ...)
 - ✓ ...

Process Control Block

stato del processo
identificatore del processo
PC
registri
limiti di memoria
file aperti
...

Il sistema operativo gestisce i PCB di tutti i processi, organizzandoli in opportune strutture dati (ad esempio **code**) a seconda del loro stato.

Scheduling dei processi

È l'attività mediante la quale SO effettua delle scelte tra i processi, riguardo a:

- *caricamento in memoria centrale*
- *assegnazione della CPU*

In generale, SO compie **tre diverse attività di scheduling:**

- scheduling **a breve termine** (o di CPU)
- scheduling **a medio termine** (o swapping)
- [scheduling **a lungo termine**]

Scheduler a lungo termine

Lo scheduler a lungo termine è quella componente del SO che **seleziona i programmi** da eseguire **dalla memoria secondaria** per caricarli in memoria centrale (creando i corrispondenti processi):

- controlla il **grado di multiprogrammazione** (numero di processi contemporaneamente presenti nel sistema)
- è una componente importante dei sistemi **batch multiprogrammati**
- nei sistemi **time sharing non è presente:**

Interattività: spesso è l'utente che stabilisce direttamente il grado di multiprogrammazione => **scheduler a lungo termine non è presente**

Scheduler a medio termine (swapper)

Nei sistemi operativi multiprogrammati:

- ❑ quantità di **memoria fisica può essere minore** della somma delle dimensioni delle aree di memoria da allocare a ciascun processo
- ❑ **grado di multiprogrammazione non** è, in generale, **vincolato** dalle esigenze di spazio dei processi

Swapping: trasferimento temporaneo in memoria secondaria di processi (o di parti di processi), in modo da consentire il caricamento di altri processi

Scheduler a breve termine (o di CPU)

È quella parte del SO che si occupa della selezione dei processi a cui assegnare la CPU

Nei sistemi time sharing, allo scadere di ogni quanto di tempo, il SO:

- decide **a quale processo** assegnare la CPU
(scheduling di CPU)
- effettua il **cambio di contesto (context switch)**

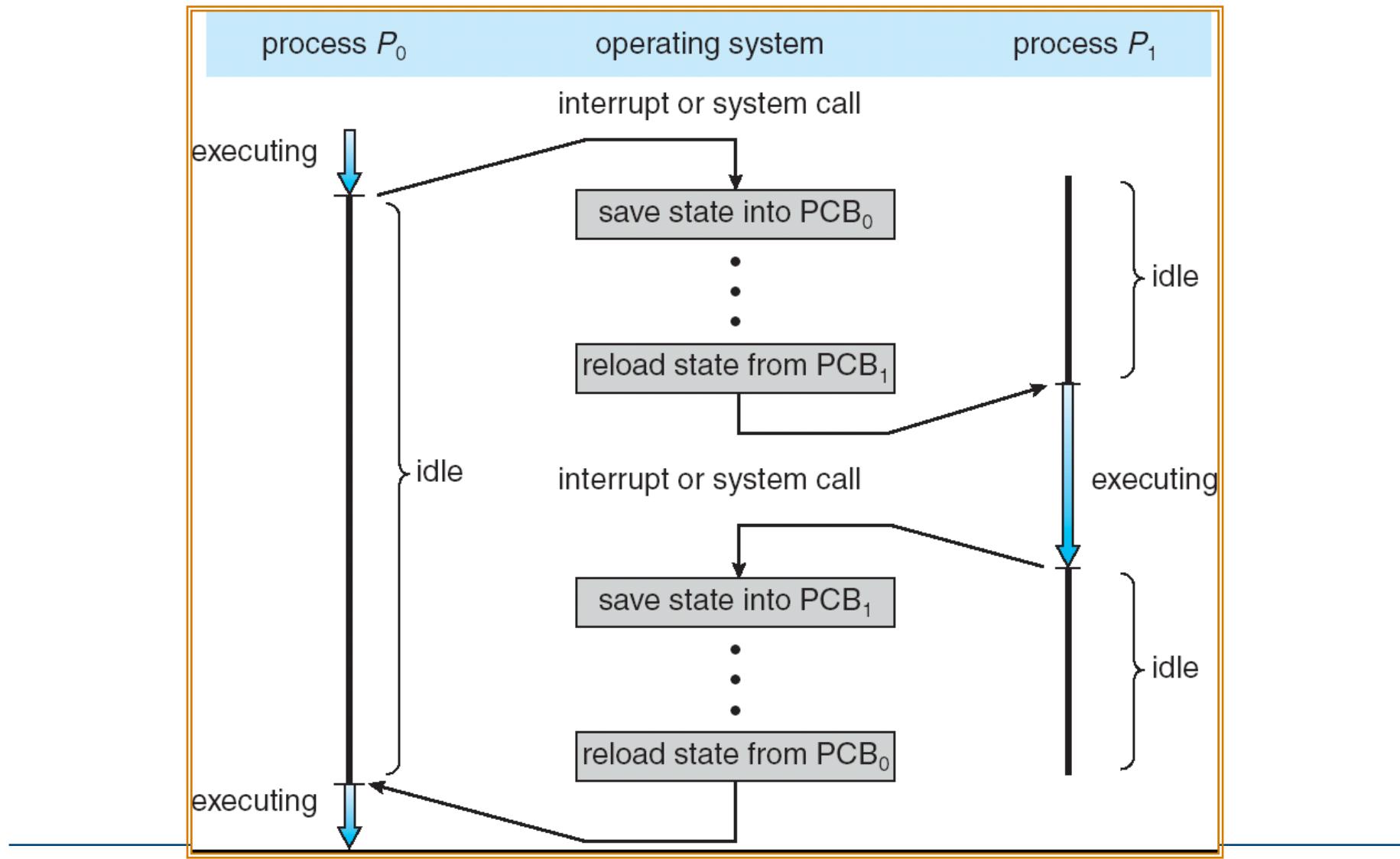
Cambio di contesto

È la fase in cui ***l'uso della CPU viene commutato da un processo ad un altro***

Quando avviene un **cambio di contesto** tra un processo P_i ad un processo P_{i+1} (ovvero, P_i cede l'uso della CPU a P_{i+1}):

- **Salvataggio dello stato di P_i :** SO copia PC, registri, ... del processo **deschedulato** P_i nel suo **PCB**
- **Ripristino dello stato di P_{i+1} :** SO trasferisce i dati del processo P_{i+1} dal suo **PCB** nei registri di CPU, che può così riprendere l'esecuzione
- ➔ Il passaggio da un processo al successivo può richiedere ***onerosi trasferimenti da/verso la memoria secondaria***, per allocare/deallocare gli spazi di indirizzi dei processi (vedi gestione della memoria)

Cambio di contesto



Scheduler a breve termine (o di CPU)

Lo scheduler a breve termine gestisce

- la **coda dei processi pronti**: contiene i PCB dei processi che si trovano in stato *Ready*

Altre strutture dati necessarie

- **code di waiting** (una per ogni tipo di attesa: dispositivi I/O, timer, ...): **ognuna di esse contiene i PCB dei processi waiting** in attesa di un evento del tipo associato alla coda

Scheduler

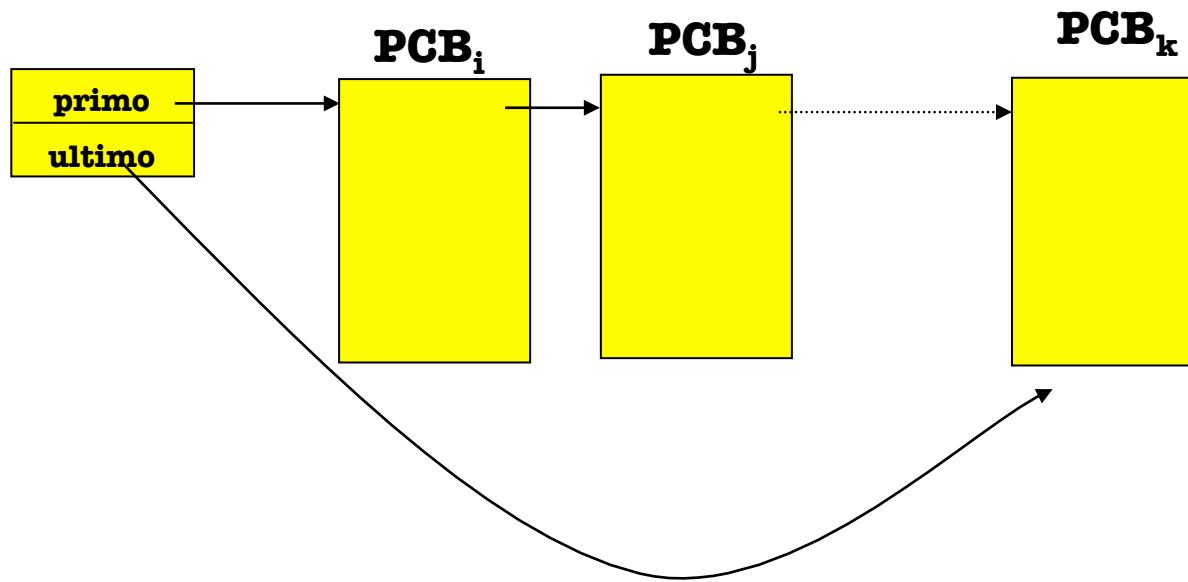
- **Scheduler short-term** scheduler viene invocato con **alta frequenza (ms)** ⇒ deve essere molto efficiente
- **Scheduler medium-term** viene invocato a **minore frequenza** (sec-min) ⇒ può essere anche più lento

Scelte ottimali di scheduling dipendono dalle
caratteristiche dei processi. Ad es.:

- **processi I/O-bound** – maggior parte del tempo in operazioni I/O, **molti burst brevi di CPU**
- **processi CPU-bound** – maggior parte del tempo in uso CPU, **pochi burst di CPU** tipicamente **molto lunghi**

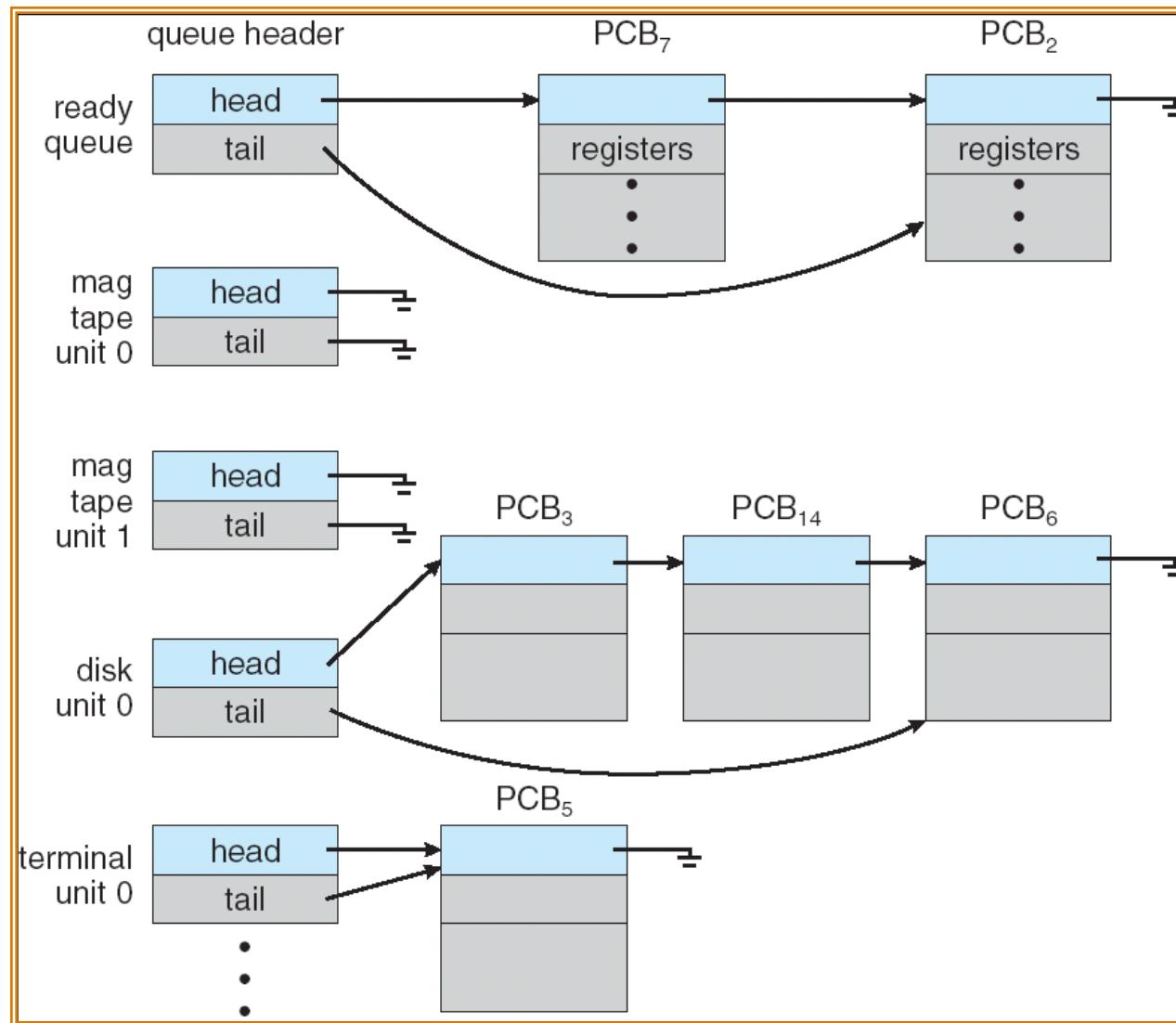
Code di Scheduling

Coda dei processi pronti (*ready queue*):



- ❖ strategia di gestione della ***ready queue*** dipende dalle ***politiche (algoritmi) di scheduling*** adottate dal SO
(parleremo di algoritmi di scheduling nelle prossime lezioni)

Ready queue e altre code per dispositivi I/O



Scheduling e cambio di contesto

Operazioni di scheduling determinano un costo computazionale aggiuntivo che dipende essenzialmente da:

- **frequenza** di cambio di contesto
- dimensione **PCB**
- costo dei trasferimenti da/verso la memoria

→ esistono SO che prevedono **processi leggeri** (*thread*) che hanno la proprietà di condividere codice e dati con altri processi:

- **dimensione PCB ridotta**
- **riduzione overhead**

Operazioni sui processi

Ogni SO multiprogrammato prevede dei meccanismi per la gestione dei processi

Meccanismi necessari:

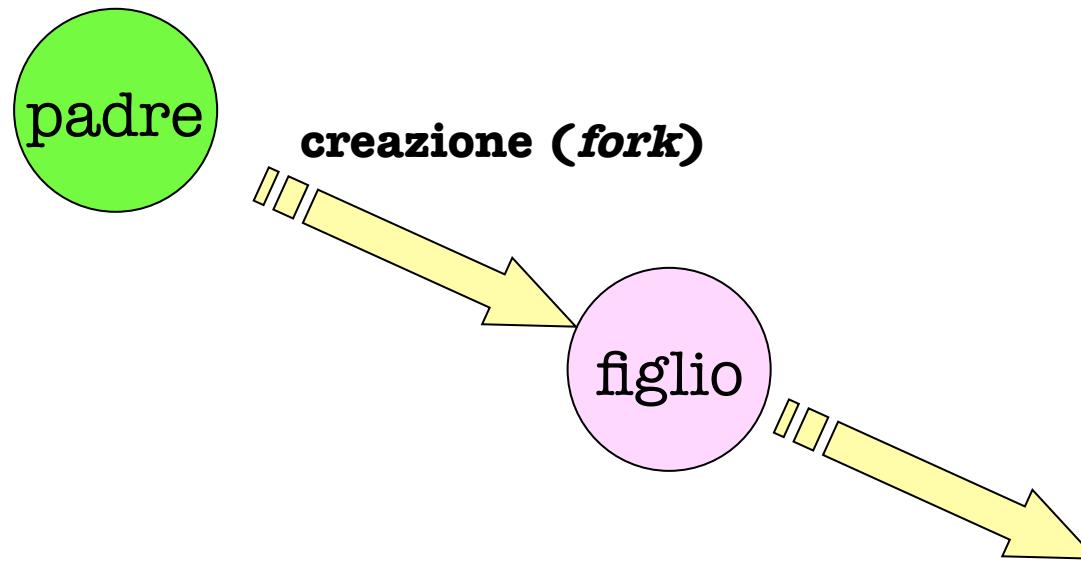
- creazione
- terminazione
- interazione tra processi

Sono operazioni privilegiate (esecuzione in modo kernel)

→ definizione di **system call**

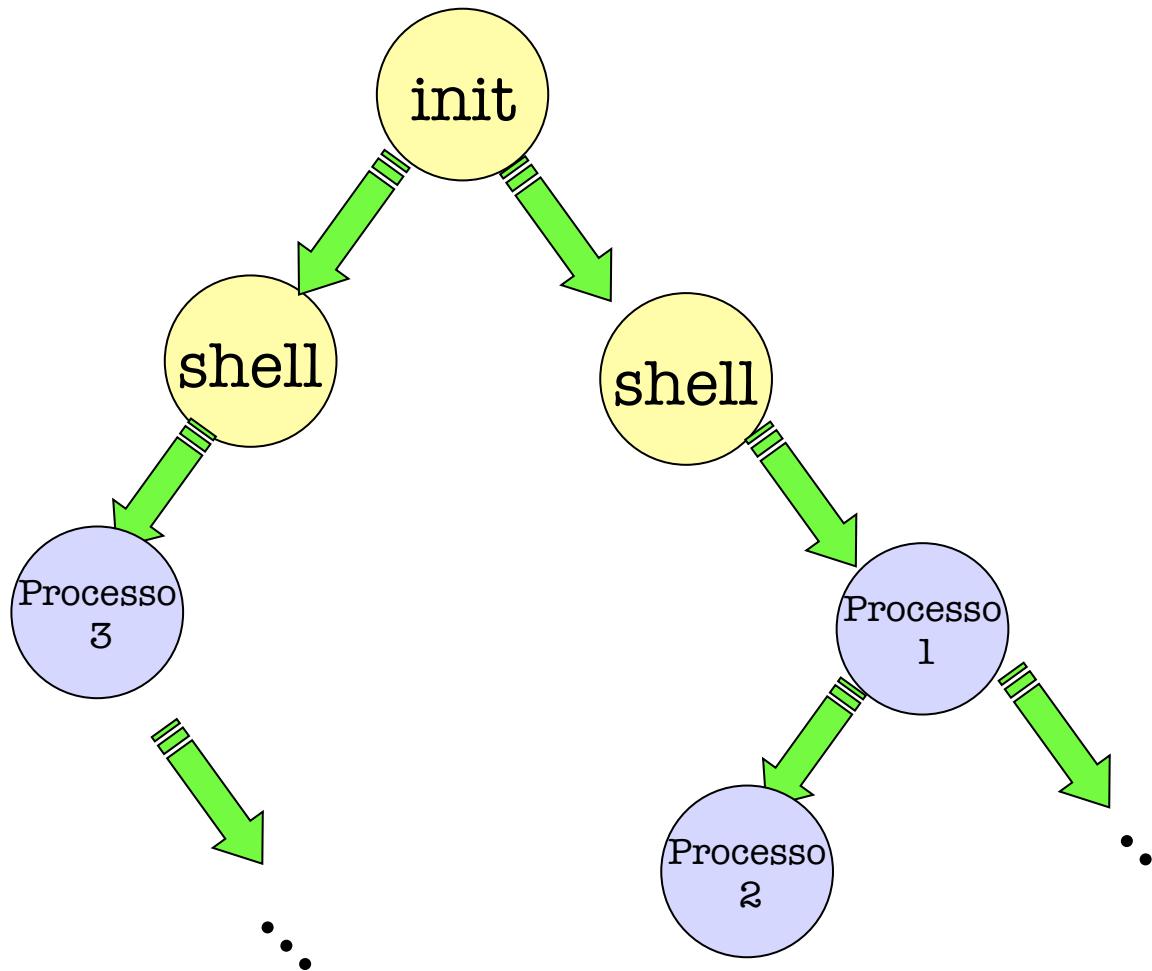
Creazione di processi

- Un processo (**padre**) può richiedere la creazione di un nuovo processo (**figlio**)



- È possibile realizzare **gerarchie** di processi

Gerarchie di processi (es. UNIX)



Relazione padre-figlio

Aspetti caratteristici:

□ concorrenza

Ad esempio:

- padre e figlio procedono in **parallelo** (es. UNIX), oppure
- il padre **si sospende** in attesa della terminazione del figlio
- ...

□ condivisione di risorse

Ad esempio:

- le risorse del padre (ad esempio, i file aperti) sono **condivise** con i figli (es. UNIX), oppure
- il figlio utilizza risorse soltanto se esplicitamente richieste da se stesso
- ...

□ spazio degli indirizzi

Ad esempio:

- **duplicato**: lo spazio degli indirizzi del figlio è una copia di quello del padre (es. fork() in UNIX), oppure
- **differenziato**: spazi degli indirizzi di padre e figlio con codice e dati diversi (es. VMS, stesso processo dopo exec() in UNIX)

Terminazione

Ogni processo:

- è **figlio** di un altro processo
- può essere a sua volta **padre** di processi

Se un processo termina:

- il padre può rilevare il suo ***stato di terminazione***
- tutti i figli terminano

SO deve mantenere le informazioni relative alle relazioni di **parentela**

-> **nel descrittore: ad esempio, riferimento al padre**

Processi leggeri (thread)

Un **thread** (o processo leggero) è un'unità di esecuzione che **condivide codice e dati** con altri thread ad esso associati

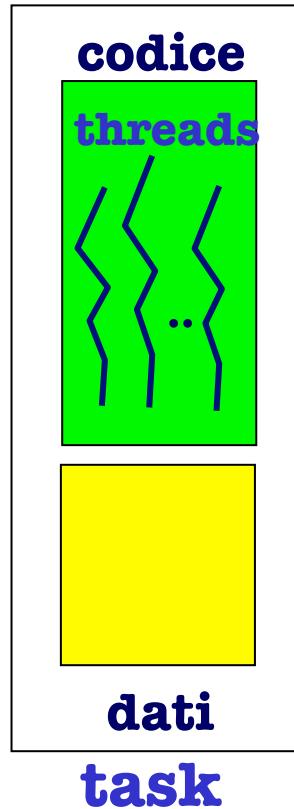
Task = insieme di thread che riferiscono lo stesso codice e gli stessi dati.

→ **codice e dati non sono caratteristiche del singolo thread, ma del task al quale appartengono**

Thread = {PC, registri, stack, ...}

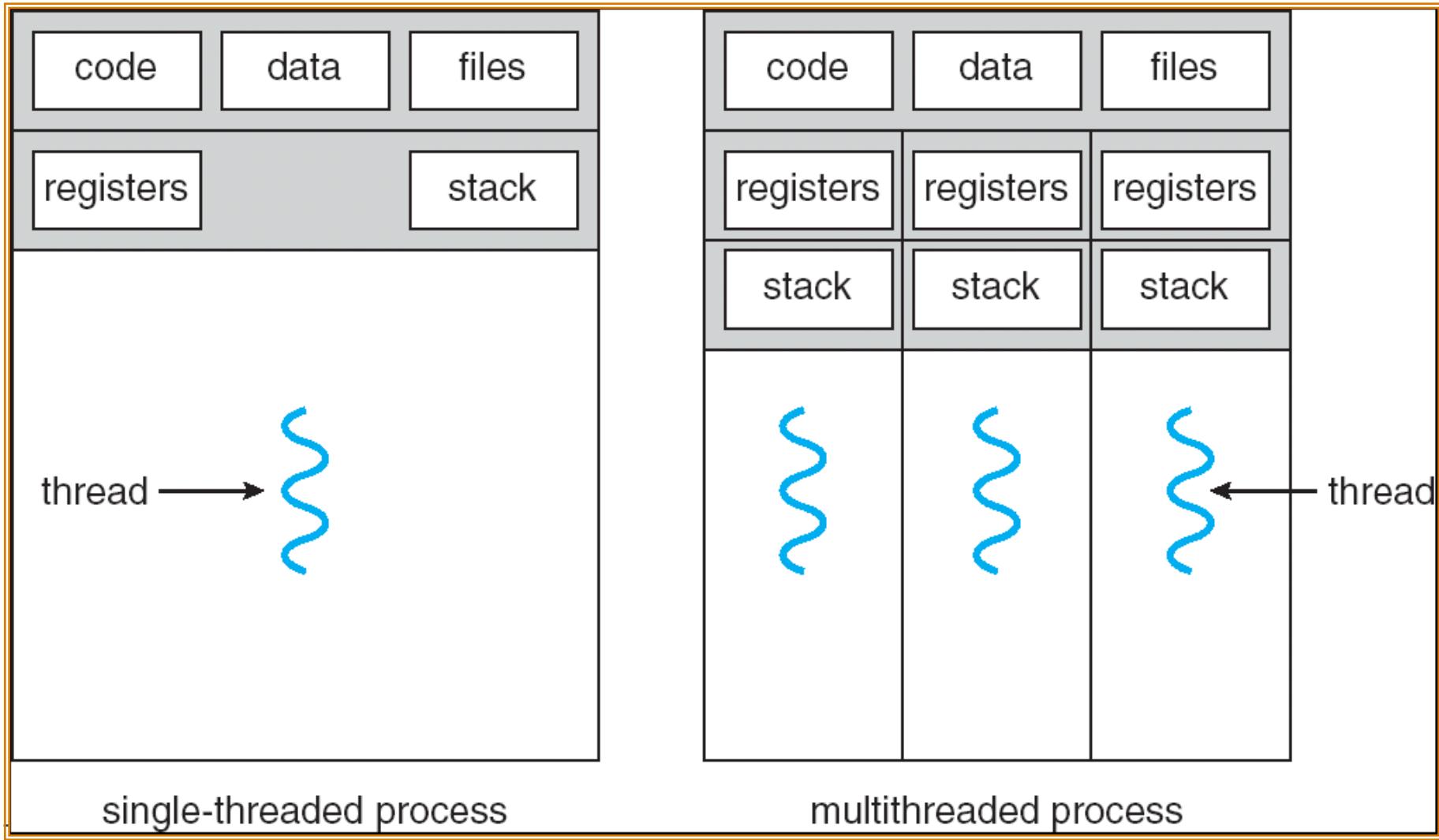
Task = {thread1, thread2, ..., threadN, text, dati}

Processi leggeri (thread)



- **Processo pesante** equivale a un task con un solo thread

Processi single- o multi-threaded



Vantaggi dei thread

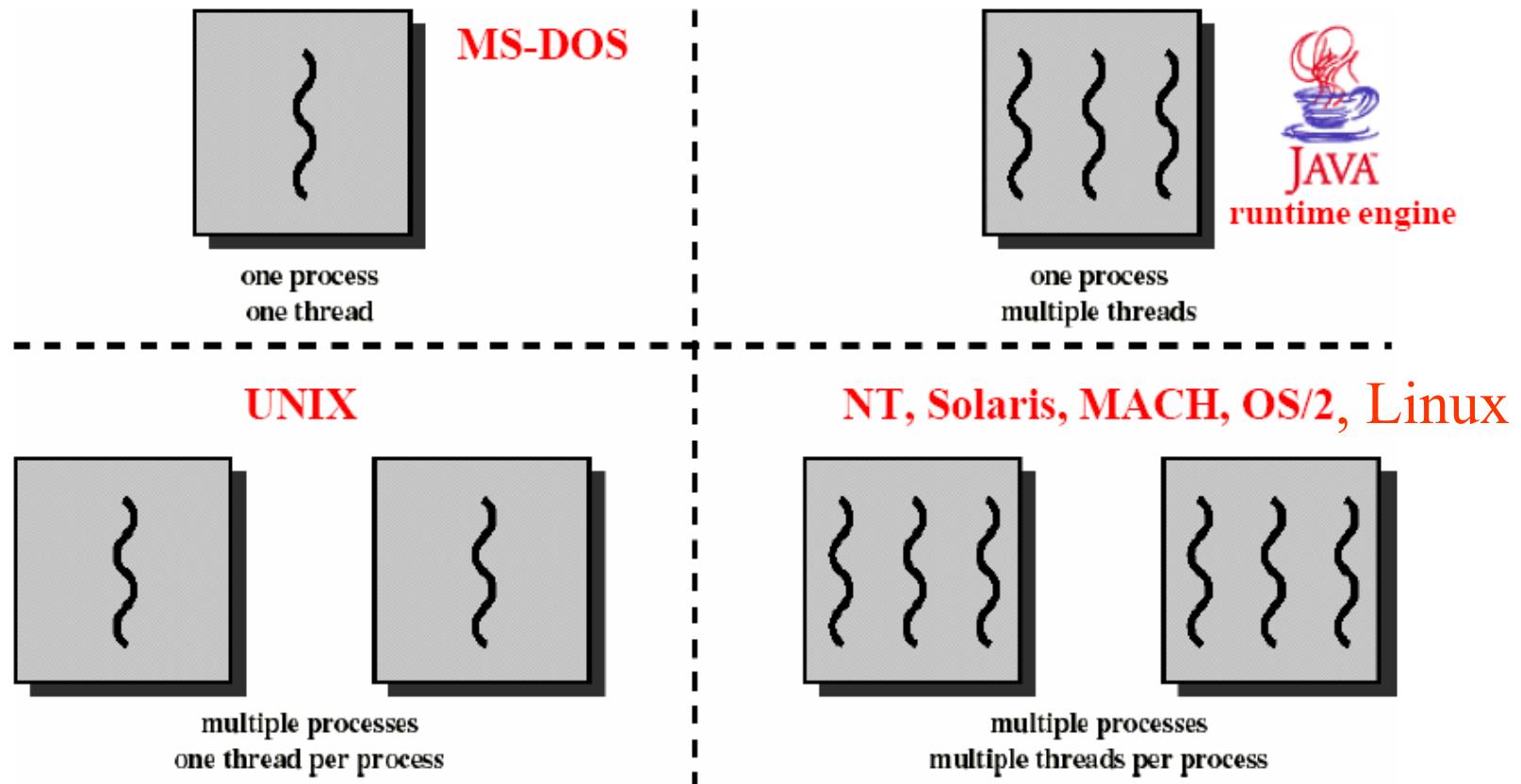
- **Condivisione di memoria:** a differenza dei processi (*pesanti*), ***un thread può condividere variabili con altri thread*** (appartenenti allo stesso task)
- **Minor costo di context switch:** PCB di thread non contiene alcuna informazione relativa a codice e dati globali:
 - > il cambio di contesto fra thread dello stesso task ha un costo notevolmente inferiore al caso dei processi “pesanti”.

Svantaggio:

- **Minor protezione:** thread appartenenti allo stesso task ***possono modificare dati gestiti da altri thread***

Soluzioni adottate

- **MS-DOS**: un solo processo utente ed un solo thread.
- **UNIX**: più processi utente ciascuno con un solo thread.
- **Supporto run time di Java**: un solo processo, più thread.
- **Linux, Windows, MacOSX, Solaris**: più processi utente ciascuno con più thread.



Realizzazione di thread

Molti SO offrono l'implementazione del concetto di thread (es. WinXP e successivi, **Linux**, Solaris, MacOSX,...)

Realizzazione

A livello kernel (WinXP, Linux, Solaris, Macosx):

- SO ***gestisce direttamente i cambi di contesto***
 - tra thread dello stesso task (trasferimento di registri)
 - tra task
- SO fornisce ***strumenti per la sincronizzazione*** per l'accesso di thread a variabili comuni

Realizzazione di thread

Realizzazione

A livello utente (es. Andrew - Carnegie Mellon, **POSIX pthread**, vecchie versioni **MSWin**, **Java thread**):

- il passaggio da un thread al successivo (nello stesso task) **non richiede interruzioni al SO (maggior rapidità)**
- SO **vede processi pesanti**: la sospensione di un thread causa la sospensione di tutti i thread del task

Soluzioni miste

- thread realizzati a **entrambi i livelli**

Interazione tra processi

I processi, pesanti o leggeri, *possono interagire*

Classificazione

- **processi indipendenti:** due processi P1 e P2 sono indipendenti se l'esecuzione di P1 non è influenzata da P2, e viceversa
- **processi interagenti:** P1 e P2 sono interagenti se l'esecuzione di P1 è influenzata dall'esecuzione di P2, e/o viceversa

Processi interagenti

Tipi di interazione:

- **Cooperazione:** interazione prevedibile e desiderata, insita nella logica del programma concorrente. I processi cooperanti collaborano per il raggiungimento di un fine comune

- **Competizione:** interazione prevedibile ma "non desiderata" tra processi che interagiscono per sincronizzarsi nell'accesso a risorse comuni

- **Interferenza:** interazione non prevista e non desiderata, potenzialmente deleteria tra processi

Processi interagenti

Supporto all'interazione

L'interazione può avvenire mediante

- **memoria condivisa** (modello ad *ambiente globale*): SO consente ai processi (**thread**) di condividere variabili; l'interazione avviene tramite l'accesso a **variabili condivise**
- **scambio di messaggi** (modello ad *ambiente locale*): i processi non condividono variabili e interagiscono mediante meccanismi di trasmissione/ricezione di messaggi; SO prevede dei meccanismi a supporto dello **scambio di messaggi**

Processi interagenti

Aspetti

- **concorrenza -> velocità**
- suddivisione dei compiti tra processi -> **modularità**
- **condivisione di informazioni**
 - assenza di replicazione: ogni processo accede alle stesse istanze di dati
 - necessità di **sincronizzare i processi** nell'accesso a dati condivisi

Competizione: mutua esclusione

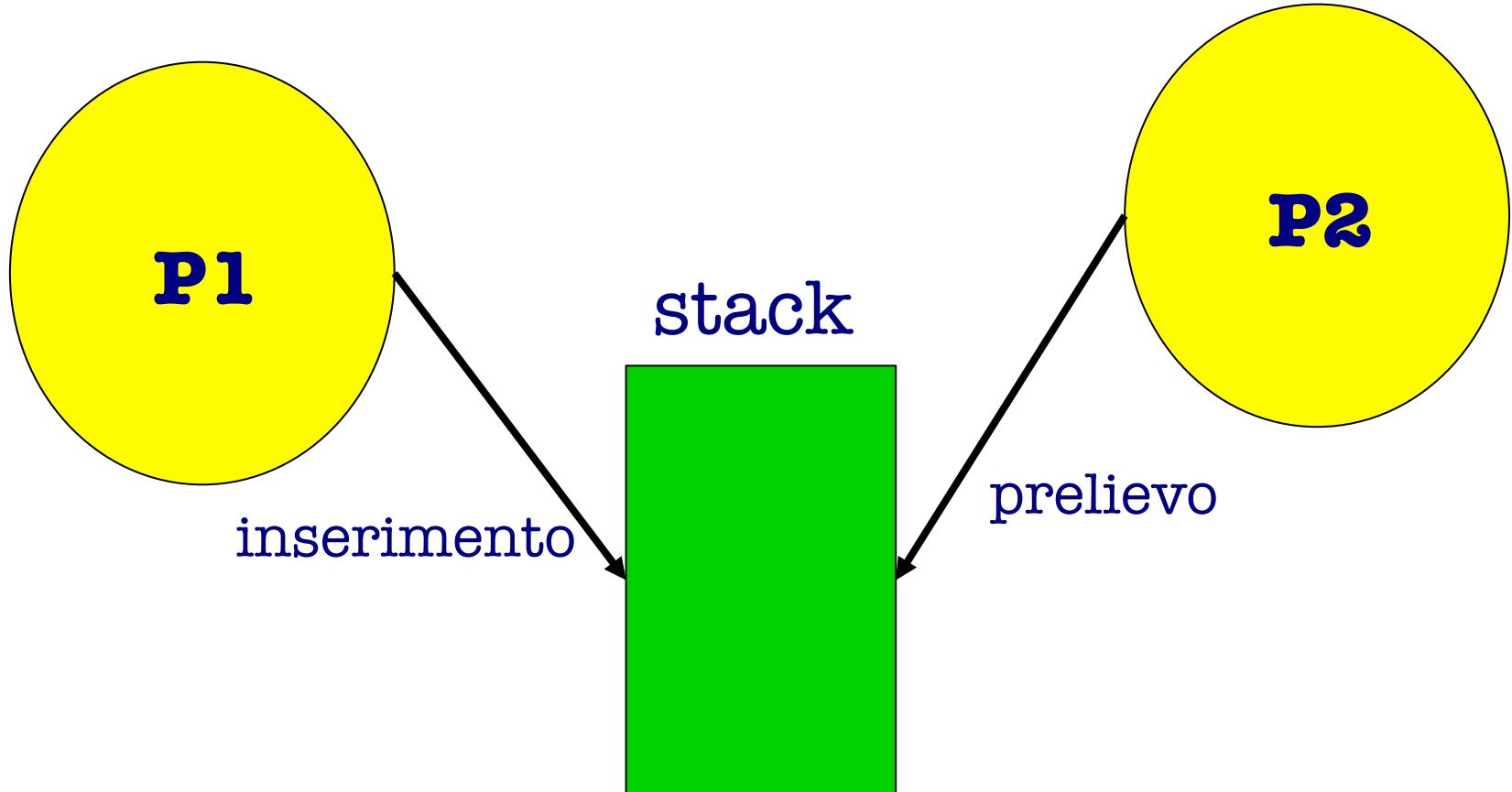
Esempio

- Due thread P1 e P2 hanno accesso ad una struttura condivisa *organizzata a pila* rispettivamente per inserire e prelevare dati.
- La struttura dati è rappresentata da un *vettore stack* i cui elementi costituiscono i singoli dati e da una *variabile top* che indica la posizione dell'ultimo elemento contenuto nella pila.
- I thread utilizzano le operazioni **Inserimento** e **Prelievo** per depositare e prelevare i dati dalla pila.

```
typedef ... item;
item stack[N];
int top=-1;

void Inserimento(item y)
{
    top++;
    stack[top]=y;
}

item Prelievo()
{
    item x;
    x= stack[top];
    top--;
    return x;
}
```



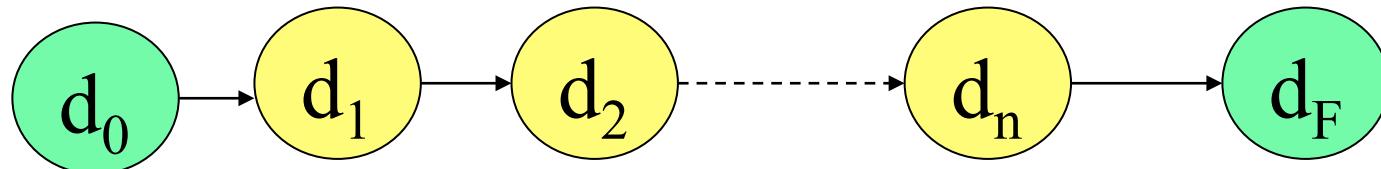
HP: P1 e P2 eseguono **concorrentemente** operazioni (inserimento e prelievo rispettivamente) sullo stack condiviso.

- L'esecuzione contemporanea di queste operazioni da parte dei processi può portare ad un uso scorretto della risorsa.
- Consideriamo questa sequenza di esecuzione:

T0:	top++;	(P1)
T1:	x=stack [top] ;	(P2)
T2:	top--;	(P2)
T3:	stack [top]=y;	(P1)
- Viene assegnato a x un valore *non definito* e l'ultimo valore valido contenuto nella pila *viene cancellato* dal nuovo valore di y.
- Potremmo individuare situazioni analoghe, nel caso di esecuzione contemporanea di una qualunque delle due operazioni da parte dei due processi.
- Il problema sarebbe risolto se le due operazioni di Inserimento e Prelievo fossero eseguite sempre in **mutua esclusione** (istruzioni **indivisibili**): finchè non è terminata l'operazione corrente, nessun'altra operazione può essere eseguita sullo stack.

Istruzioni Indivisibili

- Data un'istruzione $I(d)$, che opera su un dato d , essa e` **indivisibile** (o **atomica**) , se, durante la sua esecuzione da parte di un processo P, il dato d non e` accessibile ad altri processi.
- $I(d)$, a partire da un valore iniziale d_0 , puo` operare delle trasformazioni sullo stato di d , fino a giungere allo stato finale d_F ;
→ poiche` $I(d)$ e` indivisibile, gli stati intermedi non possono essere rilevati da altri processi concorrenti.



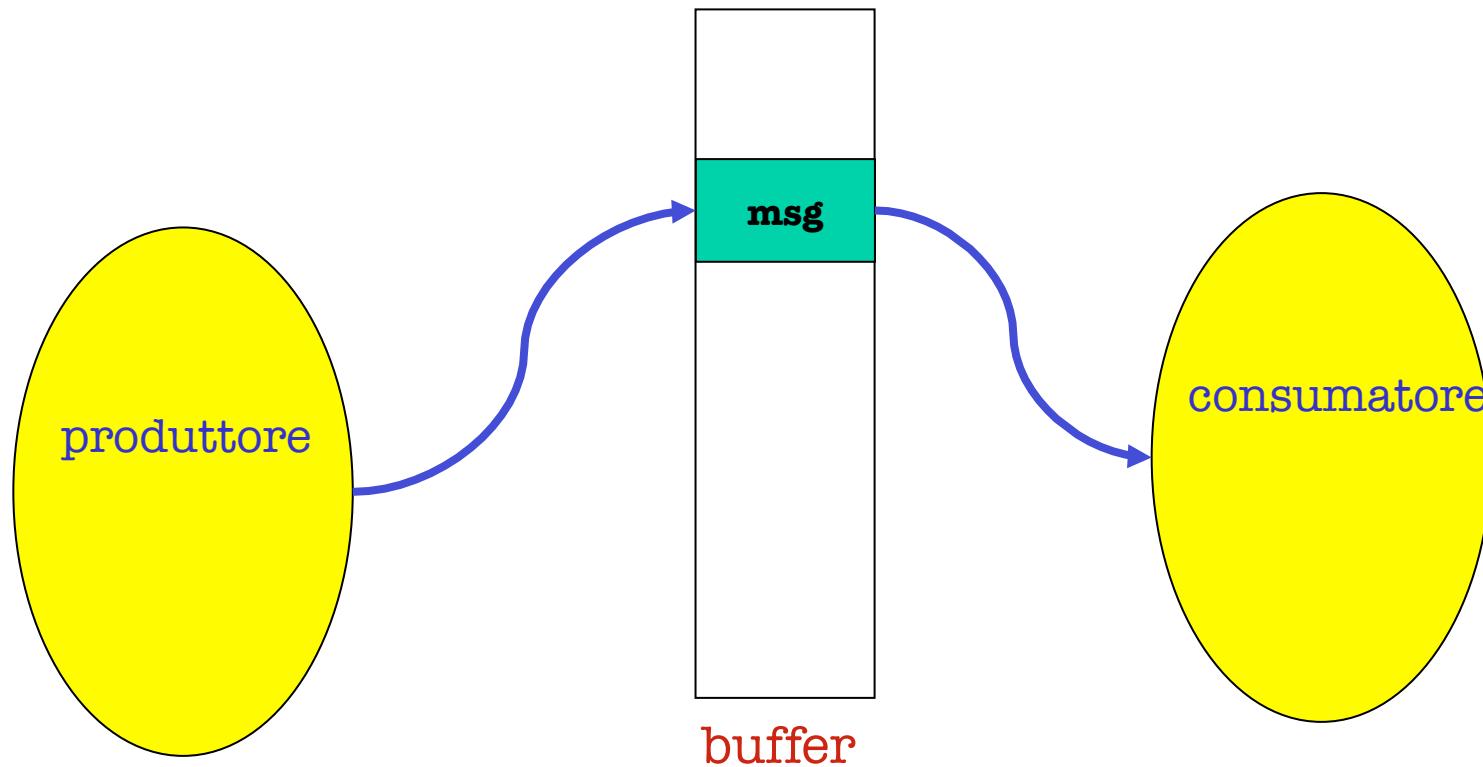
Processi cooperanti

Esempio: produttore & consumatore

Due processi accedono a un buffer condiviso di dimensione limitata:

- un processo svolge il ***ruolo di produttore*** di informazioni che verranno prelevate dall'altro processo (***consumatore***)
- ***buffer*** rappresenta un ***deposito di informazioni condiviso***

Produttore & consumatore



Produttore & consumatore

Necessità di sincronizzare i processi:

- quando il **buffer è vuoto** (il consumatore **NON può prelevare messaggi**)
- quando il **buffer è pieno** (il produttore **NON può depositare messaggi**)

Produttore & consumatore

Processo produttore:

```
....  
shared msg Buff [DIM];  
main()  
{ msg M;  
  do  
  { produco(&M);  
    inserisco(M, Buff);  
  } while(!fine);  
}
```

Processo consumatore:

```
....  
shared msg Buff [DIM];  
main()  
{ msg M;  
  do  
  { prelievo(&M, Buff);  
    consumo(M);  
  } while(!fine);  
}
```

Problema: che cosa succede se

- il buffer è **pieno?**
- il buffer è **vuoto?**

Produttore & consumatore

Necessità di sincronizzare i processi

Aggiungiamo due variabili logiche condivise:

- **buff_vuoto**: se uguale a true, indica che il buffer non contiene messaggi (viene settata dalla funzione di prelievo quando ***l'unico messaggio presente nel buffer viene estratto***)

- **buff_pieno**: se uguale a true, indica che il buffer non può accogliere nuovi messaggi, perché pieno (viene settata dalla funzione di inserimento quando ***l'ultima locazione libera del buffer viene riempita***)

Produttore & consumatore: buffer dim=1

Processo produttore:

```
....  
shared int buff_pieno=0;  
shared int buff_vuoto=1;  
shared msg Buff [DIM];  
main()  
{ msg M;  
  do  
  { produco(&M);  
    while (buffer_pieno);  
    buffer_pieno=1;  
    inserisco(M, Buff);  
    buffer_vuoto=0;  
  } while(!fine);  
}
```

Processo consumatore:

```
....  
shared int buff_pieno=0;  
shared int buff_vuoto=1;  
shared msg Buff [DIM];  
main()  
{ msg M;  
  do  
  { while (buffer_vuoto);  
    buffer_vuoto=1;  
    prelievo(M, Buff);  
    buffer_pieno=0;  
    consumo(&M);  
  } while(!fine);  
}
```

Quali problemi?
Come risolverli?