

Sistemas Operativos

Planificación de uso de CPU

Viktor Andrés Tapia Vásquez Segundo Semestre 2021

Departamento de Informática, Campus SSJJ.

Índice de Contenidos

- 1. Conceptos Básicos
- 2. Algoritmos de Itineración
- 3. Multiprocesamiento

- Cuando hay muchas tareas por hacer, ¿Cuál ejecutamos primero?
- El criterio de selección definirá la naturaleza del SO.
- Objetivo principal: Maximizar el uso de la CPU.
- La idea es simple: Si la ejecución de un proceso es interrumpida (sin importar la razón), otro debe tomar su lugar.
- Toda política de itineración presenta un complejo conjunto de decisiones entre varias propiedades deseables.

- El itinerador elige un proceso desde la cola ready y le asigna la CPU.
- Las decisiones de itineración se toman cuando los procesos pasan:
 - √ Desde el estado running a waiting.
 - ✓ Desde el estado running a ready.
 - ✓ Desde el estado waiting a ready.
 - √ Fin de un proceso.

- El despachador entrega el control de la CPU al proceso seleccionado por le itinerador de corto plazo.
- Esta asignación produce:
 - √ Cambio de contexto.
 - √ Cambio a modo usuario.
 - ✓ Saltar a la dirección correcta dentro del programa y reiniciarlo.
- El despachador debe ser lo más rápido posible.
- El tiempo que utiliza en detener un proceso e iniciar la ejecución de otro se conoce como tiempo de latencia del despachador.

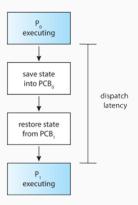


Figure 1: Latencia del despachador

Conceptos Básicos - Definiciones

- Task: Job o tarea. Cualquier requerimiento de usuario. Una hebra o un proceso podrían ser responsables de múltiples tareas.
- Workload: Conjunto de tareas a realizar por el sistema. Dada una carga de trabajo, el itinerador decide la asignación de CPU.
- Equidad: Igualdad en los tiempos y recursos entregados.
- Overhead: Tiempo en pasar de una tarea a otra.

Conceptos Básicos - Definiciones

- Inanición: Una tarea no avanza debido a que los recursos están asignados a tareas de mayor prioridad.
- Scheduling Preemtive: Los recursos se pueden quitar.
- Conservación de trabajo: Un algoritmo de itineración es conservador de trabajo si nunca deja el procesador ocioso cuando hay trabajo que hacer.

Algoritmos de Itineración

Algoritmos de Itineración - Criterios

Al momento de decidir que algoritmo utilizamos debemos considerar:

- Uso de CPU: Mantenerla siempre ocupada.
- Tasa Procesamiento: Tareas realizadas por unidad de tiempo.
- Tiempo ejecución: Desde que se ordena la ejecución hasta su fin.
- **Tiempo espera:** Suma de intervalos en la cola ready.
- **Tiempo respuesta:** Intervalo desde la llegada a la cola ready hasta la primera asignación de CPU.

Algoritmos de Itineración - Criterios

Objetivo Principal

- √ Maximizar el uso de CPU.
- √ Maximizar la tasa de procesamiento.
- ✓ Minimizar el tiempo de ejecución.
- ✓ Minimizar el tiempo de espera.
- √ Minimizar el tiempo de respuesta.

Formula Palta

T. Ejecución = T. Respuesta + T. Espera + E/S + Uso CPU

- Es el algoritmo más sencillo.
- La CPU es asignada a la tarea que la solicite primero.
- Se gestiona a través de una cola FIFO.
- El tiempo promedio de espera es alto.
- Consideremos la siguiente carga de trabajo:

<u>Process</u>	Burst Time
P_1	24
P_2	3
P_3	3

Supongamos que llegan en el orden P1, P2 y P3:



- Tiempo de espera: P1 = 0, P2 = 24 y P3 = 27.
- Tiempo de espera promedio: 17

Consideremos ahora que el orden es P2, P3 y P1:



- Tiempo de espera: P1 = 6, P2 = 0 y P3 = 3.
- Tiempo de espera promedio: 3
- La disminución es considerable.
- FCFS no optimiza el tiempo de espera.
- FCFS sufre el efecto convoy: Tareas cortas detrás de una larga.

- A cada tarea se le asocia el tiempo de uso de CPU.
- La tarea con la ráfaga más corta tiene mayor prioridad.
- Si existe empeta, se resuelve por FCFS.
- SJF es óptimo. Entrega el **mínimo** tiempo de espera.
- La dificultad está en conocer el tiempo de uso de CPU.

Ejemplo: Todos los procesos llegan al mismo tiempo.

Process	Burst Time
P_1	6
P_2	8
P_3	7
P_4	3



• Tiempo de espera promedio: (3+16+9+0) / 4 = 7

- Sufre de inanición.
- Las tareas cortas se ven favorecidas.
- La ráfaga de uso de CPU se debe estimar.
- Se usa como mecanismo a largo plazo.
- Puede ser:
 - √ Cooperativo: Permite que la tarea termine.
 - ✓ Apropiativo: Detiene la tarea en ejecución.

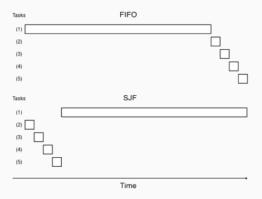


Figure 2: FIFO v/s SJF

Ejemplo: Cooperativo.

Proces	ss <u>Ar</u>	rrival Time		Burst Time
P_1		0		8
P ₂ P ₃ P ₄		1		4
P_3		2		9
P_4		3		5
	-		-	
P1	P2	P4		P3
0 8	B 1	2	17	26

• Tiempo de espera promedio: (0+(8-1)+(17-2)+(12-3))/4 = 7,75

Ejemplo: Apropiativo.

Pr	ocess A	rrival Time	Burst T	ime
F	7	0	8	
F	2	1	4	
F	93	2	9	
F	94	3	5	
P ₁ P ₂	P ₄	P ₁		P ₃
0 1 5	1	0	17	26

• Tiempo de espera promedio: ((10-1)+(1-1)+(17-2)+(5-3))/4=6,5

- A cada tarea se le asigna un quantum de tiempo (q).
- Usualmente q está entre 10 y 100 milisegundos.
- Al terminar q, si la tarea no ha finalizado, se interrumpe.
- La tarea interrumpida se agrega al final de la cola ready.
- Desempeño:
 - ✓ Si q es grande se transforma en FCFS.
 - ✓ Si q es pequeño hay que tener ojo con el overhead.

Ejemplo: quantum = 4.

		<u>Pr</u>	ocess P ₁	Bur	st Time 24			
			P ₂ P ₃		3			
P ₁	P ₂	P ₃	P ₁	P ₁	P ₁	P ₁	P ₁	30

- Tiempo de respuesta mejor que SJF.
- Tiempo promedio de espera generalmente largo.

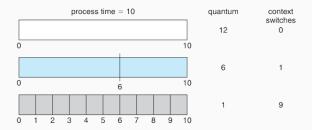


Figure 3: Cambios de contexto en round robin

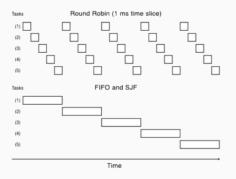


Figure 4: RR v/s FIFO v/s SJF

Algoritmos de Itineración - Prioridades

- Cada tarea tiene un número entero como prioridad.
- La CPU se asigna a la tarea con la prioridad más alta.
- SJF es un caso especial de prioridades.
- Puede ser:
 - √ Cooperativo: Permite que la tarea termine.
 - ✓ Apropiativo: Detiene la tarea en ejecución.
- Sufre de inanición:
 - √ Se soluciona con la ténica del envejecimiento.
 - √ A medida que pasa el tiempo aumenta la prioridad.

Algoritmos de Itineración - Prioridades

Ejemplo: Todos llegan al mismo tiempo.

Process	Burst Time	<u>Priority</u>
P_1	10	3
P_2	1	1
P_3	2	4
P_4	1	5
P_5	5	2

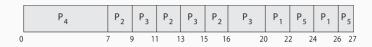
P_2	P_{5}	P ₁	Р3	P	4
0 .		5 1	6	18	19

• Tiempo promedio de espera: (6 + 0 + 16 + 18 + 1)/5 = 8,2

Algoritmos de Itineración - Prioridades

Ejemplo: Procesos con misma prioridad utilizan RR con q = 2.

Process	Burst Time	Priority
P_1	4	3
P_2	5	2
P_3	8	2
P_4	7	1
P_5	3	3



• La asignación de P2 y P3 puede ser por oden, aleatoria, etc.

Algoritmos de Itineración - Varios Niveles

- Las tareas se clasifican según su función.
- La cola ready es separada en distintas colas.
- Cada cola puede tener un algortimo distinto.
- Los procesos se asignan **permanentemente** a cada cola.
- La planificación entre colas es apropiativa y de prioridad fija.

Algoritmos de Itineración - Varios Niveles

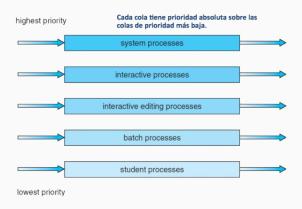


Figure 5: Varios niveles

- SO's modernos utilizan MFQ. Es una extensión de RR.
- Se tienen múltiples colas, cada una con diferentes algortimos.
- Colas de alta prioridad utilizan RR con q's pequeños.
- La planificación entre colas es apropiativa.
- Las tareas descienden a medida que no alcanzan a terminar.
- El último nivel puede ser FIFO o RR.
- Si en medio de un quantum se produce E/S, la tarea puede volver al mismo nivel o al superior.

Priority	Time Slice (ms)	Round Robin Queues
1	10	New or I/O Bound Task
2	20	Time Slice Expiration
3	40	
4	80	•

Figure 6: Implementación MFQ

Ejemplo: Una MFQ dispone de 3 colas (Q1, Q2 y Q3, priorizadas en este orden) en donde la itineración corresponde a RR = 4, RR = 7 y FCFS respectivamente. Considere la siguiente carga de trabajo:

Process	CPU, I/O, CPU	Arrival Time
P0	5,6,7	0
P1	4,2,3	3
P2	2,3,4	4
P3	5,2,7	7
P4	3,2,4	14

Si inicialmente los procesos llegan a Q1, se pide construir la planificación y calcular los tiempos de espera, respuesta y ejecución promedio. Si un proceso hace E/S vuelve a la misma cola donde estaba.

Multiprocesamiento

- Computadores modernos cuentan con más de un procesador.
- La itineración de tareas se vuelve más compleja en este caso.
- Desafios:
 - √ ¿Cómo utilizar múltiples procesadores?
 - √ ¿Cómo utilizar los algoritmos de itineración?
- Arquitecturas para multiprocesamiento:
 - √ CPU's Multicore.
 - √ Core's multithreaded.

- Multiprocesamiento simétrico: Cada procesador itinera.
- Las hebras pueden estar en una cola ready común.
- Cada procesador puede tener sus colas privadas.

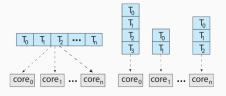


Figure 7: Cola ready común v/s Colas privadas por core

• SO's comerciales utilizan MFQ's por procesador.

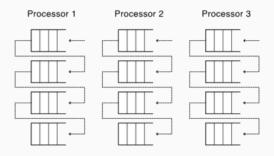


Figure 8: MFQ por procesador

- Tendencias tecnológicas incorporan múltiples núcleos por procesador.
- Más rápido y consume menos.
- Múltiples hebras por núcleo.
- Hyperthreading.
 - ✓ Un sistema *quad-core* con dos hardware threads por núcleo permite al SO ver 8 procesadores lógicos.

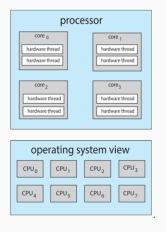


Figure 9: Multithreaded Multicore

- Para hebras, dos niveles de itineración.
 - ✓ El SO decidiendo a qué hebra asigna una CPU lógica.
 - ✓ Cada núcleo decide qué hardware thread correr en el chip físico.

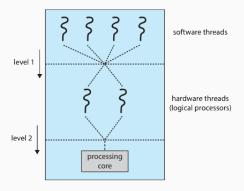


Figure 10: Multithreaded Multicore

- Objetivo: Mantener todas las CPU's ocupadas.
- Carga balanceada de tareas:
 - √ Push: Periodicamente buscar procesadores sobrecargados de tareas y migrar tareas a procesadores menos cargados o libres.
 - √ Pull: Procesadores disponibles pueden solicitar tareas a procesadores ocupados.

- Si una hebra se ejecuta, su información queda en la caché.
- Afinidad: Si una hebra es itinerada, volverá al mismo procesador.
 - ✓ **Soft:** El SO se preocupa de lograrlo, pero no lo garantiza.
 - √ Hard: Los procesos se ejecutan en ciertos procesadores.
- Esto mejora el desempeño.
- La carga balanceada puede afectar la afinidad de una hebra.



Sistemas Operativos

Planificación de uso de CPU

Viktor Andrés Tapia Vásquez Segundo Semestre 2021

Departamento de Informática, Campus SSJJ.