# Sistemi Operativi Da Unix a GNU/Linux (parte 1)

Docente: Claudio E. Palazzi cpalazzi@math.unipd.it

- DTSS (Dartmouth College Time Sharing System, 1964)
  - Il primo elaboratore multi-utente a divisione di tempo
  - Programmato in BASIC e ALGOL
  - Presto soppiantato da
- CTSS (MIT Compatible Time Sharing System, in versione sperimentale dal 1961)
  - Enorme successo nella comunità scientifica
  - Induce MIT, Bell Labs e GE alla collaborazione nel progetto di
- MULTICS (Multiplexed Information and Computing Service, 1965)
  - Quando Bell Labs abbandona il progetto, Ken Thompson, uno degli autori di MULTICS, ne produce in assembler una versione a utente singolo
- UNICS (UNiplexed "ICS", 1969)



#### 1974

- Nuova versione di UNIX per PDP-11 completamente riscritta in C con Dennis Ritchie
  - PDP-11 (*Programmed Data Processor*)
    - 2 KB cache, 2 MB RAM
  - Linguaggio C definito appositamente come evoluzione del rudimentale BCPL (Basic Combined Programming Language)
- Enorme successo grazie alla diffusione di PDP-11 nelle università

#### 1979

- Rilascio di UNIX v7, "la" versione di riferimento
  - Perfino Microsoft lo ha inizialmente commercializzato!
    - Sotto il nome di Xenix, ma solo a costruttori dell'hardware degli elaboratori (p.es.: Intel)

## Portabilità di programmi

- Programma scritto in un linguaggio ad alto livello dotato di compilatore per più elaboratori
  - È desiderabile che anche il compilatore sia portabile
- Dipendenze limitate ad aspetti specifici della architettura di destinazione
  - Dispositivi di I/O, gestione interruzioni, gestione di basso livello della memoria
- Diversificazione degli idiomi (1979 1986)
  - Avvento di v7 e divaricazione in due filoni distinti
    - System V (AT&T → Novell → Santa Cruz Operation)
      - Incluso Xenix (Microsoft)
    - 4.x BSD (Berkeley Software Distribution)
      - Incluso Virtual Memory e TCP/IP

- Standardizzazione (1986 )
  - POSIX (Portable Operating System Interface for UNIX) racchiude elementi selezionati di
     System V e BSD
    - I più maturi e utili secondo l'opinione di esperti "neutrali" incaricati da IEEE e ISO/IEC
    - Definisce l'insieme standard di procedure di libreria utili per operare su S/O compatibili
      - La maggior parte contiene chiamate di sistema
      - Servizi utilizzabili da linguaggi ad alto livello

## Scelte architetturali per cloni UNIX

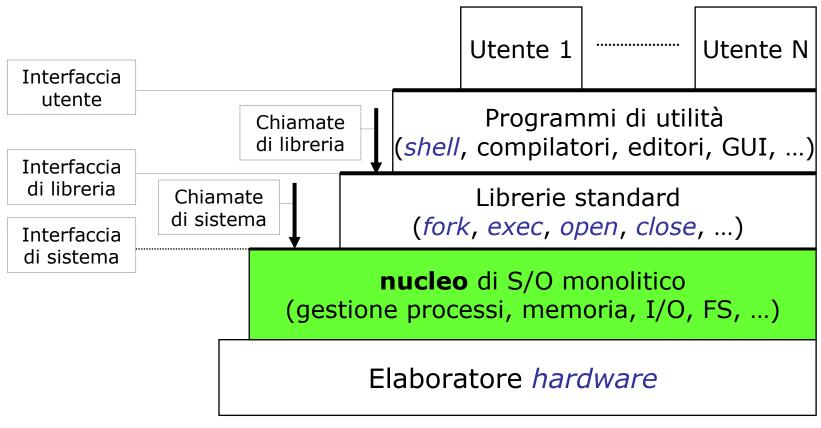
- Micro-kernel: MINIX (Tanenbaum, 1987)
  - Nel nucleo solo processi e comunicazione
  - Il resto dei servizi (p.es. : FS) realizzato in processi utente
    - MINIX non copre tutti i servizi UNIX
- Nucleo monolitico : GNU/Linux (Linus Torvalds, da v0.01 nel maggio 1991 a v2.6 di oggi)
  - Clone completo aderente a POSIX con qualche libertà
     Il "meglio" di BSD e System V
  - Modello open-source (scritto nel C compilato da gcc GNU C compiler)
- Da non perdere: "Linux is obsolete"

# Visione generale – 1

- Sistema multi-programmato multi-utente
  - Orientato allo sviluppo di applicazioni
  - Progettato per semplicità, eleganza e consistenza
    - NO a complessità da compromessi di compatibilità verso il passato
    - SI a specializzazione e flessibilità
      - Ogni servizio fa una sola cosa (bene)
      - Facile combinare liberamente più servizi per realizzare azioni più sofisticate
- Architettura a livelli gerarchici

# Livelli gerarchici

- Sistema multi-programmato multi-utente
- Architettura a livelli gerarchici



## Interfaccia utente

- UNIX nasce con I/F per linea di comando (shell)
  - Più potente e flessibile di GUI ma destinato a utenti esperti
  - Una shell per ogni terminale utente (xterm)
    - Lettura dal file "standard input"
    - Scrittura sul file "standard output" o "standard error"
      - Inizialmente associati al terminale stesso (visto come file)
    - Possono essere re-diretti
      - < per stdin, > per stdout
  - Caratteri di prompt (%, \$) indicano dove editare il comando
  - Comandi compositi possono associare uscita di comandi ad ingresso di altri mediante | (pipe) e combinati in sequenze interpretate (script)
  - In modalità normale la shell esegue un comando alla volta
  - Comandi possono essere inviati all'esecuzione liberando la shell (&, background)

#### Processo

- La principale entità attiva nel sistema
- Inizialmente definito come sequenziale
  - Ossia dotato di un singolo flusso di controllo interno
- Concorrenza a livello di processi
  - Molti processi attivati direttamente dal sistema (daemon)
    - appuntamenti
  - Creazione mediante fork()
    - Clone con stessa memoria all'inizio e accesso a file aperti
  - La discendenza di un processo costituisce un "gruppo"
  - Comunicazione mediante scambio messaggi (pipe) e invio di segnali (signal) entro un gruppo

- Processi con più flussi di controllo interni
  - Detti thread

```
- La creazione di un thread gli assegna identità,

attributi, compito e argomenti

res = pthread_create(&tid), (attr), (fun), (arg))
```

- Completato il proprio lavoro il thread termina se stesso volontariamente
  - Invocando la procedura pthread\_exit
- Un thread può sincronizzarsi con la terminazione di un suo simile
  - Invocando la procedura pthread\_join
- L'accesso a risorse condivise viene sincronizzato mediante semafori a mutua esclusione
  - Tramite le procedure pthread\_mutex{\_init, \_destroy}
- L'attesa su condizioni logiche (p.es. : risorsa libera) avviene mediante variabili speciali simili a condition variables (ma senza monitor)

#### Tabella dei processi

- Permanentemente in RAM e per tutti i processi
  - Parametri di ordinamento (p.es. : priorità, tempo di esecuzione cumulato, tempo di sospensione in corso, ...)
  - Descrittore della memoria virtuale del processo
  - Lista dei segnali significativi e del loro stato
  - Stato, identità, relazioni di parentela, gruppo di appartenenza

## Esecuzione di comando di shell – 1

## Codice semplificato di un processo shell

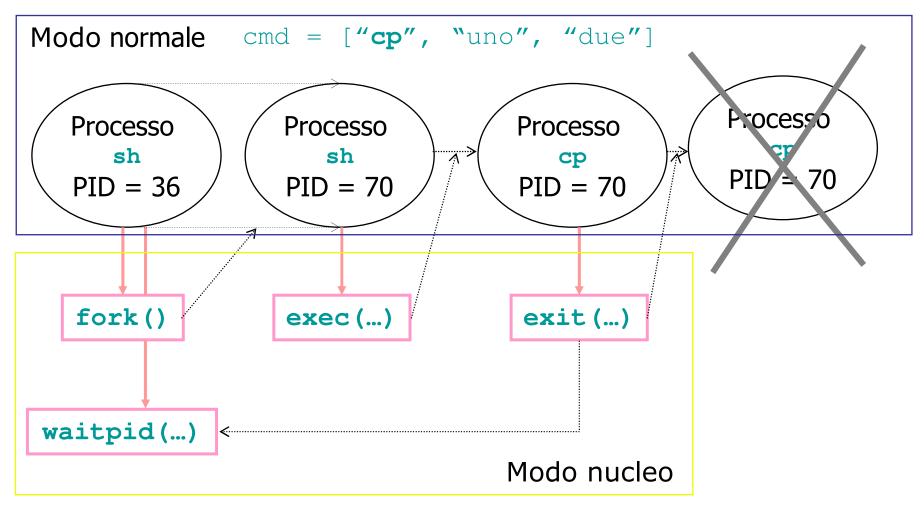
```
while (TRUE) {
   type_prompt(); // mostra prompt sullo schermo
   read_command(cmd, par); // legge linea comando
1 pid = fork();
   if (pid < 0) {
      printf("Errore di attivazione processo.\n");
      continue; // ripeti ciclo
   };
                                    Codice eseguito dal padre
   if (pid != 0)
      waitpid(-1, &status, 0);
                                 // attende la terminazione
                                 // di qualunque figlio
    else
      execve((cmd, par, 0);
                                 Codice eseguito dal figlio
```

## Esecuzione di comando di *shell* – 2

Il processo chiamante passa in **modo nucleo** e prova a inserire i propri dati per il figlio nella **Tabella dei Processi** (incluso il PID). Se riesce, alloca memoria per *stack* e dati del figlio. A questo punto il codice del figlio è ancora **lo stesso** del padre.

La linea di comando emessa dall'utente viene passata al processo figlio come *array* di stringhe. La exec, che opera in **modo nucleo**, localizza il programma da eseguire e lo sostituisce al codice del chiamante, passandogli la linea di comando e le "**definizioni di ambiente**" specifiche per il nuovo processo

## Esecuzione di comando di *shell* – 3



- fork() duplica il processo chiamante creando un processo figlio uguale ma distinto
  - Che accade se questi include più thread?
- Vi sono 2 possibilità
  - Tutti i thread del padre vengono clonati
    - Difficile gestire il loro accesso concorrente ai dati e alle risorse condivise con thread del padre
  - Solo un thread del padre viene clonato
    - Possibile sorgente di inconsistenza rispetto alle esigenze di cooperazione con le thread non clonate
- Dunque il multi-threading aggiunge gradi di complessità
  - ALFS
    - Più difficile assicurare consistenza nell'uso concorrente di *file*
  - Alla comunicazione tra entità attive
    - Come decidere il thread destinazione di un segnale inviato a un processo?
    - Un thread era bloccato da lettura da tastiera, i nuovi thread anche? E chi riceverà i caratteri digitati?

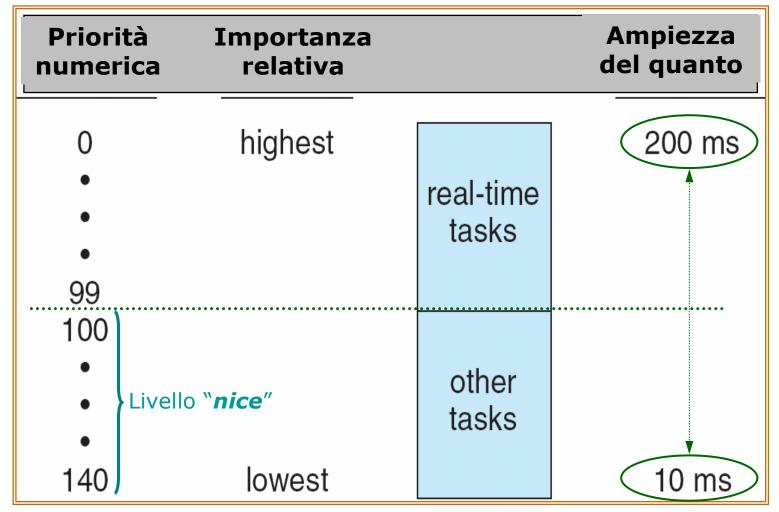
## Gestione dei processi (GNU/Linux) – 6

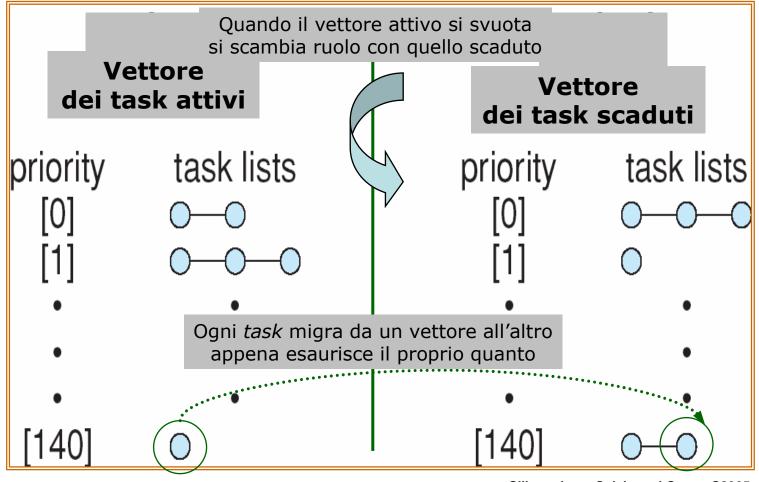
- Maggior granularità nel trattamento della condivisione di strutture di controllo nella creazione di processi e thread figli
- Chiamata di sistema alternativa a fork()

```
pid = clone(function, stack_ptr, ctrl, arg);
```

- function = programma da eseguire nel nuovo "task" (processo o thread) con argomento par
- Stack\_ptr = indirizzo dello stack assegnato al nuovo task
- ctrl = grado di condivisione desiderato tra il nuovo task
   e l'ambiente del chiamante
  - Spazio di memoria, FS, file, segnali, identità
  - Es. Solo copia o stesso address space?

- I thread sono gestiti direttamente dal nucleo
  - Ordinamento per task (thread o processo indistintamente)
  - Selezione distinta tra classi distinte
  - Prerilascio per fine quanto o per attesa di evento
- 3 classi di priorità di task
  - Tempo reale con politica FCFS a priorità senza prerilascio
    - A priorità uguale viene scelto il task in attesa da più tempo
  - Tempo reale con politica RR a priorità
    - Prerilascio per quanti con ritorno in fondo alla coda
  - Divisione di tempo RR a priorità (*Timesharing*)
    - Priorità dinamica con premio o penalità rispetto al grado di interattività con I/O (alta → premio, bassa → penalità)
    - Nuovo valore assegnato al task all'esaurimento del suo quanto corrente





- Per versione < 2.6 l'attività dei processi in modo nucleo non ammetteva prerilascio
  - Ma questo naturalmente causava pesanti problemi di inversione di priorità
- Con versione ≥ 2.6 si usa granularità più fine
  - Inibizione selettiva di prerilascio
    - Per sezioni critiche corte
  - Uso di semafori convenzionali
    - Per sezioni critiche lunghe
  - Uso minimale di disabilitazione delle interruzioni
    - La parte immediata (top half) dei gestori disabilita
    - La parte differita (bottom half) non disabilita ma il completamento della sua esecuzione viene preferito a ogni altra
      - Tranne che di altre parti immediate

top-half interrupt handlers bottom-half interrupt handlers kernel-system service routines (preemptible) user-mode programs (preemptible)

Silberschatz, Galvin and Gagne ©2005

## Inizializzazione (GNU/Linux) – 1

- BIOS carica l'MBR (*Master Boot Record*) da primo settore su disco di boot in RAM e lo "esegue"
  - MBR = 1 settore di disco = 512 B
- L'MBR carica il programma di boot dal corrispondente blocco della partizione attiva
  - Lettura della struttura di FS, localizzazione e caricamento del nucleo di S/O
- Il programma di inizializzazione del nucleo è scritto in assembler (specifico per l'elaboratore!)
  - Poche azioni di configurazione di CPU e RAM
  - Il controllo passa poi al main di nucleo
    - Configurazione del sistema con caricamento dinamico dei gestori dei dispositivi rilevati
    - Inizializzazione e attivazione del processo 0

## Inizializzazione (GNU/Linux) – 2

#### Processo 0

 Configurazione degli orologi, installazione del FS di sistema, creazione dei processi 1 (init) e 2 (daemon delle pagine)

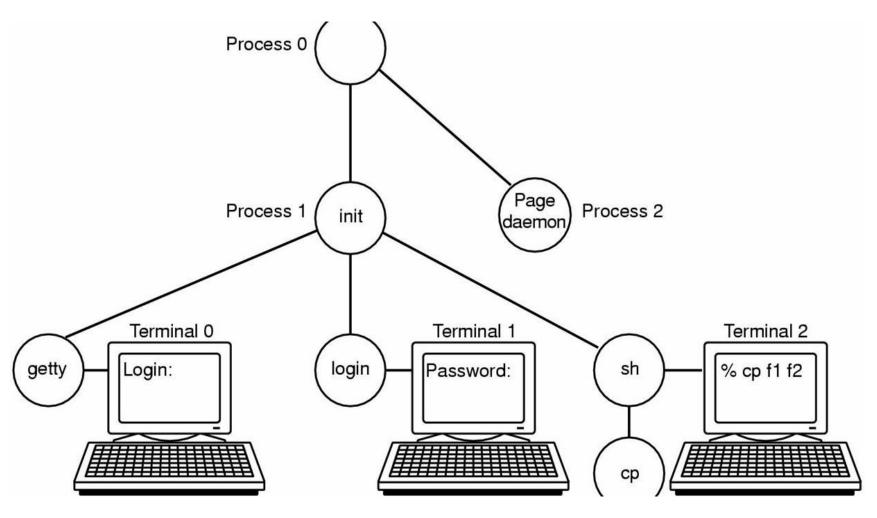
#### Processo 1

- Configurazione modo utente (singolo, multi)
  - Esecuzione *script* di inizializzazione **shell** (/etc/rc etc.)
  - Lettura numero e tipo terminali da /etc/ttys
  - fork() ∀ terminale abilitato ed exec("getty")

#### Processo getty

- Configurazione del terminale e attivazione del prompt di login
- Al login di utente, exec ("[/usr]/bin/login") con verifica della password d'accesso (criptate in /etc/passwd)
- Infine exec("shell")

# Inizializzazione (GNU/Linux) – 3



Da UNIX a GNU/Linux (parte 1)

Sistemi Operativi - C. Palazzi