Procesos y API

Rodolfo Baader

Departamento de Computación, FCEyN, Universidad de Buenos Aires, Buenos Aires, Argentina

Sistemas Operativos, segundo cuatrimestre de 2016

(2) Dónde estamos

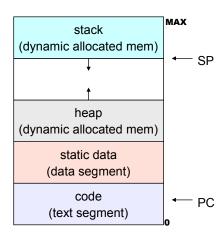
- Vimos...
 - SO = administrador de recursos + interfaz de programación.
 - Un poco de su evolución histórica.
 - Su misión fundamental.
 - Hablamos de multiprogramación.
 - Qué cosas son parte del SO y cuáles no.
- Vamos a ver...
 - Concepto de proceso. △
 También llamado tarea (task) o trabajo (job)
 - API del SO.

(3) Proceso

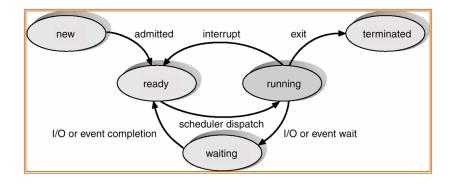
- Programa: estático
 - Texto escrito en algún lenguaje de programación.
 - Ese programa eventualmente se compila en código objeto, lo que también es un programa escrito en lenguaje de máquina.
- Proceso: dinámico △
 - Unidad de ejecución
 Cada proceso tiene un identificador numérico único, el pid
 - Unidad de scheduling
 - Un proceso tiene estado

(4) Proceso: Representación en memoria

- *Texto*: código de máquina del programa.
 - Program Counter (PC): instrucción actual
- Datos estáticos
- Memoria dinámica (heap)
- Pila de ejecución (stack)
 - Stack Pointer (SP): tope de la pila



(5) Proceso: estado



(6) Proceso: estado

A medida que un proceso se ejecuta, va cambiando de estado de acuerdo a su actividad. \triangle

- Corriendo: está usando la CPU.
- **Bloqueado**: no puede correr hasta que algo externo suceda (típicamente E/S lista).
- **Listo**: el proceso no está bloqueado, pero no tiene CPU disponible como para correr.

(7) Process Control Block (PCB)

• Estructura de datos con info del *contexto* del proceso \triangle



- Estado, contador de programa (PC), tope de pila (SP)
- Registros de la CPU
- Información para el scheduler (e.g., prioridad)
- Información para el manejador de memoria, E/S, ...

En linux:

- task struct en linux/sched.h
- thread_info en asm/thread_info.h
- thread_struct en asm/processor.h

(8) Proceso: cambios de estado

El SO ejerce las siguientes acciones sobre los procesos:

- Admite (o no) un proceso
- Otorga la CPU a un proceso
- Desaloja un proceso de la CPU Preemption

Proceso es interrumpido por algún evento

Blocking

Proceso se bloquea en el acceso a un recurso

(9) Proceso: control de admisión

- ¿Qué es?

 Decidir si un proceso nuevo puede ser admitido
- ¿Para qué?

 Para evitar *sobrecargar* el sistema
- Carga (load):

Cantidad de procesos activos

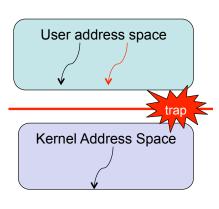
Importa la carga promedio más que la carga puntual Linux: calc_load() y uptime (http://goo.gl/BCKcbp)

\$ uptime 11:33 up 1 day, 20:25, 2 users, load

averages: 2.98 2.83 2.69

(10) Procesos: ciclo de ejecución

- Realizar operaciones entre registros y direcciones de memoria en el espacio de direcciones del usuario
- Acceder a un servicio del kernel (system call)
 - Realizar entrada/salida a los dispositivos (E/S).
 - Lanzar un proceso hijo: system(), fork(), exec().
- Domain crossing



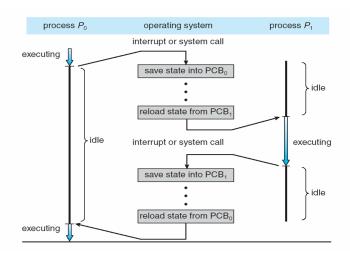
(11) Ejecución fuera del kernel

- ¿Por cuánto tiempo lo dejamos ejecutar?
 - Hasta que termina: Es lo mejor para el proceso, pero no para el sistema en su conjunto. Además, podría no terminar.
 - time-sharing: un "ratito" (quantum). \triangle Curiosidad: Bemer. Origins of timesharing. http://goo.gl/83Ptc4
- Los SO modernos hacen preemption: cuando se acaba el quantum, le toca el turno a otro proceso.
- Surgen dos preguntas:
 - Quién y cómo decide a quién le toca
 - → *scheduling*
 - Qué significa hacer que se ejecute otro proceso
 - → context switch

(12) Cambio de contexto (context switch)

- Para el proceso desalojado el SO debe:
 - Guardar el PCB.
 - Guardar los registros.
- Para el proceso asignado el SO debe:
 - Cargar el PCB.
 - Cargar los registros.
- El tiempo utilizado en cambios de contexto es tiempo muerto, no se está haciendo nada productivo.
- Dos consecuencias de esto:
 - Duración: Impacto en la arquitectura del HW
 - Cantidad: Quantum apropiado para minimizar los cambios 🛆
- Implementación: colgarse de la interrupción del clock.

(13) Cambio de contexto (esquema)



(14) Cambio de contexto (artículos)

Costo

- Chuanpeng Li, Chen Ding, and Kai Shen. 2007. Quantifying the cost of context switch. http://goo.gl/GqGvKt
- Francis M. David, et al. 2007. Context switch overheads for Linux on ARM platforms. http://goo.gl/pj9Dwj

Prevención

- Jaaskelainen, et al. Reducing context switch overhead with compiler-assisted threading. 2008. http://goo.gl/8th0dy.
- Kloukinas, Yovine. 2011. A model-based approach for multiple QoS in scheduling: from models to implementation. http://goo.gl/4xL1JT

(15) Actividades de un proceso (cont.)

- Llamadas al sistema (sys calls).
 - ullet En todas ellas se debe llamar al kernel o domain crossing
- Entrada/Salida
- Terminación (exit())
 - Liberar todos los recursos del proceso.
 - Status de terminación
 - Linux (C standard): **EXIT_SUCCESS**, **EXIT_FAILURE**
 - Este código de status le es reportado al padre. ¿ Qué padre?

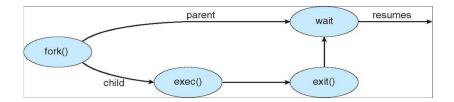
(16) Árbol de procesos

- Los procesos están organizados jerárquicamente.
- Cuando el SO comienza, lanza un proceso root o init.
- Por eso es importante la capacidad de lanzar un proceso hijo:
 - fork() crea un proceso hijo igual al actual (padre)
 - El resultado es el pid del proceso hijo
 - El proceso hijo ejecuta el mismo código que el padre
 - exec() reemplaza el código binario por otro
 - wait() suspende al padre hasta que termine el hijo
 - Cuando el hijo termina, el padre recibe el status del hijo

(17) Árbol de procesos (cont.)

Cuando lanzamos un programa desde el shell, ¿qué sucede?

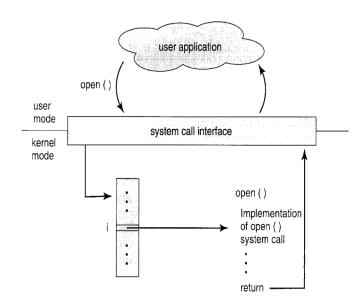
- El shell hace un fork().
- El hijo hace un exec().



Árbol de procesos: pstree

```
$pstree -u sergio
-+= 00001 root /sbin/launchd
...
\-+= 00708 sergio /Applications/.../Terminal
\-+= 00711 root login -pf sergio
\-+= 00712 sergio -bash
\-+= 00789 sergio pstree -u sergio
\--- 00790 root ps -axwwo user,pid,ppid,pgid,...
```

(18) Llamadas al sistema



(19) Tipos de llamadas al sistema

- Control de Procesos
- Administración de archivos
- Administración de dispositivos
- Mantenimiento de información
- Comunicaciones

(20) Ejemplos de llamadas al sistema

	Windows	Unix
Process Control	<pre>CreateProcess() ExitProcess() WaitForSingleObject()</pre>	<pre>fork() exit() wait()</pre>
File Manipulation	<pre>CreateFile() ReadFile() WriteFile() CloseHandle()</pre>	<pre>open() read() write() close()</pre>
Device Manipulation	SetConsoleMode() ReadConsole() WriteConsole()	ioctl() read() write()
Information Maintenance	<pre>GetCurrentProcessID() SetTimer() Sleep()</pre>	<pre>getpid() alarm() sleep()</pre>
Communication	<pre>CreatePipe() CreateFileMapping() MapViewOfFile()</pre>	<pre>pipe() shmget() mmap()</pre>

Rodolfo Baader

Procesos y API

(21) POSIX

- POSIX: Portable Operating System Interface; X: UNIX.
- IEEE 1003.1/2008 http://goo.gl/k7WGnP
- Core Services:
 - Creación y control de procesos
 - Pipes
 - Señales
 - Operaciones de archivos y directorios
 - Excepciones
 - Errores del bus.
 - Biblioteca C
 - Instrucciones de E/S y de control de dispositivo (ioctl).

(22) API

Creación y control de procesos

```
pid_t fork(void);
pid_t vfork(void);
// vfork crea un hijo sin copiar la memoria del padre
// El hijo tiene que hacer exec
int execve(const char *fn, char *const argv[],
   char *const envp[]);
pid_t wait(int *status);
pid_t waitpid(pid_t pid, int *status, int options);
void exit(int status);
// Linux, no POSIX
int clone(...)
// El hijo comparte parte del contexto con el padre
// Usado para implementar threads
```

(23) Creación de procesos (fork)

```
Parent
main()
            pid = 3456
  pid=fork();
   if (pid == 0)
      ChildProcess();
   else
      ParentProcess();
void ChildProcess()
    . . . . .
void ParentProcess()
    . . . . .
```

```
Child

main() pid = 0

{
    pid=fork();
    if (pid == 0)
        ChildProcess();
    else
        ParentProcess();
}

void ChildProcess()
{
    .....
}

void ParentProcess()
{
    .....
}
```

(24) Creación de procesos (fork)

• Ejemplo tipo

```
int main(void) {
     int foo = 0;
2
   pid_t pid = fork();
3
     if (pid == -1) exit(EXIT_FAILURE);
4
     else if (pid == 0) {
5
        printf("%d: Hello world\n", getpid());
6
7
        foo = 1;
     }
8
     else {
9
        printf("%d: %d created\n", getpid(), pid);
10
        int s; (void)waitpid(pid, &s, 0);
11
        printf("%d: %d finished(%d)\n", getpid(), pid, s);
12
     }
13
     printf("%d: foo(%p)= %d\n", getpid(), &foo, foo);
14
     exit(EXIT_SUCCESS);
15
16
```

(25) Creación de procesos (fork)

Ejemplos de ejecuciones posibles

```
$ ./main
3724: 3725 created
3725: Hello world
3725: foo(0x7fff5431fb6c) = 1
3724: 3725 finished(0)
3724: foo(0x7fff5431fb6c) = 0
$ ./main
3815: Hello world
3815: foo(0x7fff58c3eb6c) = 1
3814: 3815 created
3814: 3815 finished(0)
3814: foo(0x7fff58c3eb6c) = 0
```

(26) Creación de procesos (vfork)

Ejemplo tipo

```
void bar(const char *fname) {
1
       char *arg[] = { NULL, "Hello, world!", NULL};
2
       char *env[] = { NULL };
3
       char str [255]:
4
5
       sprintf(str, "%d", getpid());
6
7
       arg[0] = str;
8
       execve(fname, arg, env);
9
   }
10
11
   // Hijo
12
       else if (pid == 0) {
13
            foo = 1;
14
           bar("./bar");
15
16
```

(27) Creación de procesos (vfork)

Ejecución

```
$ ./main
1121: 1122 created
1122(1122): Hello, world!
1121: 1122 finished(0)
1121: foo(0x7fff53939b8c)= 1
```

(28) API

Manejo de archivos

```
// creación y apertura
int open(const char *pathname, int flags);
// Lectura
ssize_t read(int fd, void *buf, size_t count);
// escritura
ssize_t write(int fd, const void *buf, size_t count);
// actualiza la posición actual
off_t lseek(int fd, off_t offset, int whence);
// whence = SEEK_SET -> comienzo + offset
// whence = SEEK_CUR -> actual + offset
// whence = SEEK_END -> fin + offset
```

(29) Inter-Process Communication (IPC)

- Hay varias formas de IPC:
 - Memoria compartida.
 - Algún otro recurso compartido (archivo, base de datos, etc.).
 - Pasaje de mensajes
- BSD/POSIX sockets
 - Un socket es el extremo de una comunicación (enchufe)
 - Para usarlo hay que conectarlo
 - Una vez conectado se puede leer y escribir de él
 - Hacer IPC es como hacer E/S. △
 - Los detalles los vamos a ver en la práctica.

(30) IPC: modos

Sincrónico

- El emisor no termina de enviar hasta que el receptor no recibe.
- Si el mensaje se envió sin error suele significar que también se recibió sin error
- En general involucra bloqueo del emisor.

Asincrónico

- El emisor envía algo que el receptor va a recibir en algún otro momento.
- Requiere algún mecanismo adicional para saber si el mensaje llegó.
- Libera al emisor para realizar otras tareas, no suele haber bloqueo, aunque puede haber un poco (por ejemplo, para copiar el mensaje a un buffer del SO).

(31) Dónde estamos

Vimos

- El concepto de proceso en detalle.
- Sus diferentes actividades.
- Qué es una system call.
- Una introducción al scheduler.
- Hablamos de multiprogramación, y vimos su relación con E/S.
- Introdujimos IPC.