

■ 다음 물음에 답하시오. 설명이 요구되는 질문에 대해서는 짧고 간략하게 답하시오. (각 5 점)

1. 운영체제가 어떤 계산환경에서 운용되느냐에 따라 중점 관리대상인 자원(resources)이 다르다. 일반 서버나 PC의 경우와 달리, 스마트폰의 경우에는 어떤 자원의 관리가 가장 중요한지 다음에서 하나만 고르시오. ① CPU ② 배터리 ③ 네트워크 ④ 그래픽 처리장치
2. 시분할시스템(timesharing system)은 다양한 계산기법을 이용하여 설계·구현된다. 다음에서 시분할시스템에 반드시 적용되어야 할 기법을 모두 고르시오. ① round robin scheduling ② graphical user interface ③ multiprogramming ④ 인터넷 ⑤ 병렬처리(parallel processing) ⑥ 다중 사용자(multi-user) 컴퓨팅
3. 현재 우리가 사용하고 있는 컴퓨터시스템은 대부분 미들웨어(middleware) 계층을 시스템 소프트웨어와 응용 소프트웨어 계층 사이에 두고 있다. 역사적으로 볼 때 미들웨어는 네트워크로 연결된 분산컴퓨터 시스템을 지원하기 위하여 생겨났다. 이러한 의미에서 미들웨어의 가장 기본적인 고 중요한 기능은 무엇인가?
4. 컴퓨터시스템에서 각종 저장장치(storage devices)를 구성할 때, 계층적인 방법을 사용한다. 이렇게 저장장치를 계층화하는 이유 혹은 분류기준으로 크게 두 가지를 들 수 있다. 이 중 한 가지는 비용(혹은 가격)이다. 그러면 나머지 한 가지는 무엇인가?
5. 컴퓨터시스템에서 컴퓨터를 운용함에 있어 두 가지 모드를 설정한다. 즉 사용자(혹은 응용) 모드와 시스템(혹은 커널) 모드가 적용된다. 이렇게 두 개의 서로 다른 모드를 사용하는 이유를 모두 고르시오. ① 운영체제 혹은 커널을 보호하기 위하여 ② 시스템 성능을 향상시키기 위하여 ③ 각종 계산자원의 이용을 정확하게 혹은 효율적으로 하기 위하여 ④ 사용자 인터페이스의 반응 속도를 개선하기 위하여 ⑤ 실시간(real-time) 응용을 효율적으로 처리하기 위하여
6. 현대의 운영체제는 응용 프로그램의 개발자 입장에서 보면 플랫폼(platform)의 역할을 수행한다고 볼 수 있다. 이때 응용과 운영체제 사이를 이어주는 역할을 하는 기법(혹은 메카니즘, 구성요소)은 무엇인가?
7. 운영체제를 구성함에 있어 "적재가능한 모듈(loadable module)"을 이용할 수 있다. 이 접근방법의 장점과 가장 적합한 적용 부분(혹은 subsystem)은 무엇인가?
8. 시스템 콜을 구현할 때, 각 시스템 콜에 번호를 부여하여, 시스템 콜을 위한 테이블의 인덱스로 사용한다. 사용자 프로그램에서 시스템 콜을 호출할 때, 이 시스템 콜 번호는 커널에 어떻게, 즉 어떤 저장장치를 이용하여, 전달되는가? 또 시스템 콜의 인자(parameters/arguments)가 전달되는 방법을 두 가지만 드시오.
9. CPU에서 프로세스가 수행되다가 실행이 종료되지 않았는데도 불구하고 수행을 중단하는 사태가 발생할 수 있다. 그 이유로 적절하지 않은 항목을 모두 고르시오. ① 입출력 요청 ② 타이머 인터럽트 ③ 자식 프로세스(child process)의 생성 ④ spin lock의 실행 ⑤ 새로운 프로세스의 도착 ⑥ time slice 혹은 time quantum의 종료
10. 프로세스 교체(switching)는 언제라도 일어날 수 있다. 그렇다면 (1) 어떤 기계어 명령이 수행 중에 있을 때에도 가능한가? (예, 아니오) (2) 디스패처(dispatcher)가 하는 일 중, 가장 먼저 하는 일은 무엇인가?
11. 컴퓨터 시스템에서 가장 중요한 자료구조 중 하나가 프로세스 제어 블록(process control

- block, PCB)이다. 다음 중에서 PCB의 항목으로 적절하지 않은 것을 하나 고르시오. ① program counter ② interrupt vector ③ CPU 사용시간 ④ child process ids ⑤ signal handler
12. 프로세스간 통신(IPC)을 메시지 전달(message passing) 기법에 의해 구현할 때, 만일 송신과 수신에 모두 blocking 모드인 경우, 이를 송신자와 수신자의 "랑데부(rendezvous)"라고 부른다. 랑데부의 경우 생산자-소비자 문제(producer-consumer problem)가 더 이상 이슈가 되지 않는다. 왜 그런지 설명하시오.
13. 부모 프로세스가 기다리지 않는데, 즉 wait()을 수행하지 않는데, 자식 프로세스가 종료하였으면, 그 결과 이 프로세스는 무엇이라 불리나? ① orphan ② zombie ③ init ④ process0
14. 웹서버나 인터넷 서버에서는 많은 사용자를 대상으로 한다. 이러한 계산환경에서 단지 프로세스에만 기반한 시스템에 비하여 쓰레드에 기반한 시스템의 장점은 무엇인가?
15. 다음에서 옳은 항을 모두 고르시오. ① 커널 레벨 쓰레드는 각각 별도로 스케줄할 수 있다. ② 쓰레드는 자신만의 스택 포인터를 가지고 있다. ③ 사용자 레벨 쓰레드는 입출력 요청(I/O requests)을 할 수 없다. ④ "thread pool"에서 주어지는 worker thread는 클라이언트가 서비스 요청을 하기 전에 미리 생성된다. ⑤ POSIX Pthreads는 오직 응용/사용자 레벨에서만 사용 가능하다.
16. 리눅스에서는 clone() system call을 이용하여 쓰레드처럼 동작하는 자식 프로세스를 생성한다. 그렇다면 이렇게 생성된 자식 프로세스가 어떻게 쓰레드의 특성을 갖게 만들 수 있는가? 그 방법을 간략히 설명하시오.
17. 어떤 컴퓨팅 환경에서 새로운 작업(job)이 설해없이 시스템에 도착한다고 가정하자. 다음의 스케줄링 알고리즘에서 "starvation"의 가능성이 전혀 없는 것을 모두 고르시오. ① round robin ② shortest job first ③ preemptive scheduling ④ First Come First Served (FCFS)
18. 두 개의 태스크 A와 B가 리눅스 시스템에서 실행되고 있다고 하자. A와 B의 "nice" 값은 각각 -5와 +5이며, 또 A와 B는 각각 I/O-bound와 CPU-bound라고 한다. CFS scheduler에서 A와 B의 vruntime 값을 비교하시오. 즉 시간이 지남에 따라 어느 쪽이 더 작아지거나 커지거나 하겠는가? 가상의 실행시간(virtual runtime)인 vruntime은 태스크의 우선순위에 따른 decay factor와 연계되어 있다.
19. 실시간 스케줄링 알고리즘인 "rate-monotonic scheduling" 방식은 자주 수행되는 태스크에 더 높은 우선순위를 부여하여 스케줄링한다. 또 CPU 사용률(utilization rate)을 기준으로 하여 스케줄가능성 여부를 제시할 수 있다. 강의시간에 강조한 바와 같이, 이 알고리즘이 갖는 의미는 무엇인가? (답: 이론적으로 스케줄가능성(schedulability)를 증명할 수 있음)
20. 상호배제(mutual exclusion)를 직접 실현할 수 있는 방법이 아닌 것을 고르시오. ① 메모리에 저장된 해당 데이터를 공유데이터로 지정 ② mutex lock 사용 ③ 모니터 사용 ④ 스케줄러를 중단시킴 ⑤ 인터럽트 메커니즘을 중단시킴
21. 세마포어를 사용할 때, 프로세스는 임계영역(critical section)을 접근하기 전에 wait() 연산을 수행한다. 그리고 임계영역을 나오기 전에 signal() 연산을 수행한다. 이 두 개의 연산의 순서를 바꾸어, 먼저 signal()을 수행하고 후에 wait()을 수행한다고 하자. 이때 어떤 문제가 발생할 수 있을까? ① Starvation ② 복수의 프로세스가 동시에 임계영역에서 실행 가능함 ③ 상호배제가 보장됨 ④ Deadlock

22. 어떤 프로세스가 실행을 시작하여 종료될 때까지의 총 실행시간은 "blocking" 시간과 "preemption" 시간을 고려하여야 한다. 이 두 가지의 시간을 비교하시오.

23. 다음 중 올바른 항은 어느 것인지 모두 고르시오. ① 세마포어의 구현에 있어, 대기 큐(waiting queue)를 사용하면 busy waiting을 방지할 수 있다. ② counting semaphore는 절대로 binary semaphore로 사용될 수 없다. ③ binary semaphore는 상호배제를 구현할 수 있다. ④ counting semaphore는 한정된 수의 인스턴스를 갖는 자원의 접근을 효과적으로 통제할 수 있다.

24. 두 개의 프로세스 P1과 P2가 다음과 같은 세마포어 연산을 수행한다고 하자.

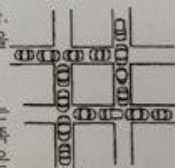
P1:	P2:	답:
S1;	wait(s);	
signal(s);	S2;	

여기에서 S1과 S2는 어떤 관계를 갖게 되는가?

25. 세 개의 프로세스에 12 개의 자원이 주어진다고 하자. 시간 0에 아래와 같은 상태에 놓여 있다. 이 테이블은 프로세스가 요구하는 최대 자원 수와 프로세스가 현재 소유하고 있는 자원의 수를 보이고 있다. 이 현 상태는 교착상태(deadlock)가 생기지 않고 "안전(safe)"하다고 할 수 있다. 그 이유를 설명하시오.

프로세스	최대 요구량	현재 소유량
P0	10	4
P1	3	2
P2	7	4

26. 교착상태(deadlock) 발생하기 위해서는 네 가지 조건이 만족되어야 한다. 이 중에서 wait-for 그래프를 이용하여 교착상태를 검출할 때 어느 조건을 검사하는가?



27. 그림에서 보이듯이 모든 교차점이 자동차가 꼬리를 물고 진입하여 막히는 현상을 "gridlock"이라고 부른다. 이 현상은 교착상태의 네가지 조건이 만족되었기 때문에 발생하였다. 이 문제를 해결하기 위한 가장 현실적인 방법은 네 가지 조건 중 어느 조건을 성립하지 않게 하는 것일까? 그리고 어떻게 그렇게 할 수 있을까? (답: hold and wait: 한 줄의 차를 후진시킴, circular wait도 맞는걸로 할 것)

28. 교착상태에 대처하기 위해 통상 상용 운영체제가 취하는 접근방법은?

■ 다음에 보인 프로그램에서 LINE C and LINE P 에서 출력되는 값은? (각 10점 - 총 20 점)

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <types.h>

int value = 0;
void *runner(void *param); /* the thread */

int main(int argc, char *argv[])
{
    pid_t pid;
    pthread_t tid;
    pthread_attr_t attr;
```



```

value = 10;
pid = fork();
if (pid == 0) { /* child process */
    pthread_attr_t attr;
    pthread_create(&tid, &attr, runner, NULL);
    pthread_join(tid, NULL);
    printf("CHILD: value = %d", value); /* LINE C */
    exit(0);
}
else if (pid > 0) { /* parent process */
    wait(NULL);
    printf("PARENT: value = %d", value); /* LINE P */
}
}

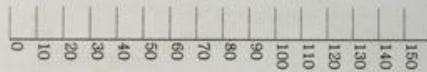
void *runner(void *param) {
    value = 7;
    pthread_exit(0);
}

```

- 다음의 테이블에 보인 프로세스와 그 특성에 대하여 (a) 알고리즘을 사용하여 프로세스들이 실행되는 상황을 아래의 차트에 그리시오. 우선순위 번호가 큰 것이 우선순위가 높은 것이다. (b) 평균 대기시간(average wait time)을 소수점 아래 한 자리까지 구하시오. (각 10점 - 총 20점)

Process	Arrival time	Burst	Priority
A	0.0000	50	6
B	20.0001	40	2
C	20.0001	20	9
D	40.0001	40	4

(a)



(b)

- 다음의 질문에 답하시오. (각 10점 - 총 40점)
 (a) 아래의 프로그램이 구현하는 것은 어떤 문제인가?

(b) 이 프로그램은 어떻게 상호배제 원칙을 실현하는가?

(c) 아래의 두 쓰레드는 각각 언제 종료되는가?

(d) 마지막 printf() 문의 출력은 무엇인가?

```

#include <sys/time.h>
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
#include <errno.h>

pthread_mutex_t produce_mutex = 0; /* if 0, unlocked */
pthread_mutex_t consume_mutex = 0; /* if 1, locked */
int b; /* buffer size = 1; */

main()

```

```

{
    pthread_t producer_thread;
    pthread_t consumer_thread;
    void *producer();
    void *consumer();

    pthread_mutex_lock(&consume_mutex);
    pthread_create(&consumer_thread, NULL, consumer, NULL);
    pthread_create(&producer_thread, NULL, producer, NULL);
    pthread_join(consumer_thread, NULL); /* similar to wait() */
}

void add_buffer(int i){
    b = i;
}

int get_buffer(){
    return b ;
}

void *producer()
{
    int i = 0;
    printf("I'm a producer\n");
    while (1) {
        pthread_mutex_lock(&produce_mutex);
        add_buffer(i);
        pthread_mutex_unlock(&consume_mutex);
        i = i + 1;
    }
    pthread_exit(NULL);
}

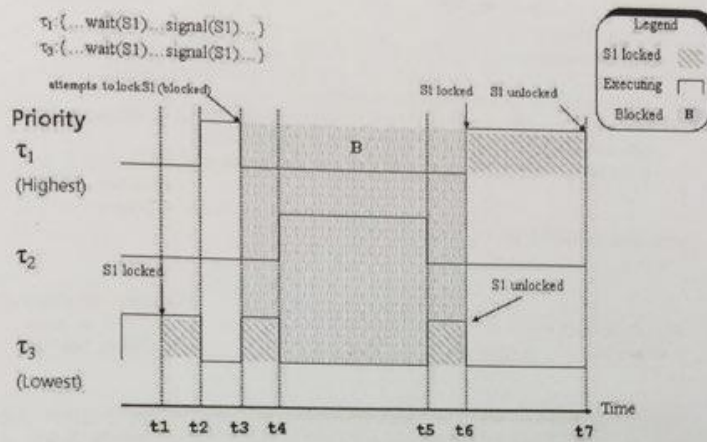
void *consumer()
{
    int i,v;
    printf("I'm a consumer\n");
    for (i=0;i<100;i++) {
        pthread_mutex_lock(&consume_mutex);
        v = get_buffer();
        pthread_mutex_unlock(&produce_mutex);
        printf("got %d ",v); // (d)
    }
    pthread_exit(NULL);
}

```

■ [우선순위 전도 문제(priority inversion problem)] (각 10점 - 총 30점)
 (a) 시간 t2, t3, t4에서 일어나는 일들을 설명하시오.

(b) 우선순위 전도가 발생하는 시점은? 그 이유는?

(c) t5에서 τ_1 대신에 τ_3 가 수행되는 이유는?



■ 다음의 프로그램은 bounded buffer problem을 모니터(monitor)를 이용하여 구현한다. (각 10점 - 총 30점)

(a) 이 예에서 상호배제가 어떻게 보장되는지 설명하시오.

(b) 프로그램 실행의 병행성(concurrency)이 어떻게 구현되는지 설명하시오.

(c) 아래의 프로그램에서 공란으로 남겨둔 부분을 알맞은 코드로 채우시오.

```
monitor bounded_buffer {
    int items[MAX_ITEMS];
    int numItems = 0;
    condition full, empty;
    void produce(int v) {
        while (numItems == MAX_ITEMS) full.wait();
        items[numItems++] = v;
        empty.signal();

    }

    int consume() {
        int retVal;
        while (numItems == 0) empty.wait();
        retVal = items[--numItems];
        _____; /* (c) */
        return retVal;
    }
}
```

■ [보너스 문제] 수업/강의에서 가장 난해했던 내용은 무엇인가? 또 가장 흥미있었던 내용은 무엇인가? (5점)