



HW3, OS

Dr Zali

Azar, 1403

Sepehr Ebadi

9933243

(الف)

Non-preemptive : زمانی که یک پروسس از حالت **running** به حالت **waiting** می‌رود و یا در زمانی که پروسس تمام می‌شود و به حالت **terminate** می‌رود گفته می‌شود که **scheduler** دخیل نبوده در گرفتن **cpu** از پروسس بلکه پروسس با اختیار خودش به حالتی رفته که **cpu** را دیگر استفاده نکند و در اختیار دیگر پروسس‌های داخل سیستم قرار بدهد. به این حالت قبضه نشدنی و یا انحصاری نیز می‌گویند.

Preemptive : در واقع عکس حالت قبل می‌باشد به این صورت که زمانی که یک پروسس از حالت **running** به حالت **ready** می‌رود و یا زمانی که یک پروسس از حالت **waiting** به حالت **ready** می‌رود گفته می‌شود که در این حالت **scheduler** دخیل بوده در این که **cpu** را از پروسس بگیرد و به پروسس دیگری بدهد. و در این حالت خود پروسس با اختیار خودش باعث ازاد کردن **cpu** نشده است بلکه **scheduler** این کار را کرده است.

(ب)

۱- زمانی که یک پروسس از حالت **runnig** به حالت **waiting** سوپیچ می‌کند (برای مثال به درخواست **I/O** برخورد کرده) : در این حالت خود پروسس با اختیار خود به حالت **waiting** رفته است و **scheduler** کاره‌ای نبوده است، پس این حالت **Non-Preemptive** می‌باشد.

۲- زمانی که یک پروسس از حالت **running** به حالت **ready** سوپیچ می‌کند (برای مثال به **interrupt** برخورد کرده) : در این حالت چون پروسس کاره‌ای نبوده و **scheduler** تصمیم گرفته **cpu** را از پروسسی که در حال اجرا است بگیرد پس این حالت **Preemptive** می‌باشد.

۳- زمانی که یک پروسس از حالت **waiting** به حالت **ready** سوپیچ می‌کند (برای مثال زمانی که درخواست **I/O** تمام شده) : در این حالت چون پروسس کاره‌ای نبوده و این **scheduler** است که باید تصمیم بگیرد پروسسی که در صف **waiting** است را به صف **ready** بیاورد پس این حالت **Preemptive** می‌باشد.

۴- زمانی که یک پروسس به اتمام می‌رسد و به حالت **terminate** می‌رود : در این حالت چون **scheduler** کاره‌ای نیست در تمام شدن پروسس و تماماً به خود پروسس بستگی دارد پس این حالت **Non-Preemptive** می‌باشد.

FCFS : خیر زیرا در این الگوریتم هر پروسسی که می‌آید به ترتیب آمدن به آنها **cpu** می‌دهیم و همانند صف‌های نانوایی می‌ماند و در این حالت بالاخره به هر پروسس نوبت می‌رسد و خدمت دریافت می‌کند و هیچ‌گاه دچار گرسنگی نخواهد شد. و این اصلی‌ترین مزیت این الگوریتم است.

SRTF : در این الگوریتم گرسنگی ممکن است رخ دهد زیرا در این الگوریتم در هر زمان باید چک کنیم ببینیم اگر پروسس جدید که وارد شده اگر **burst time** کم‌تری دارد باید **cpu** را از پروسس در حال اجرا بگیریم و به آن پروسس که جدید آمده و **burst** کم‌تری دارد

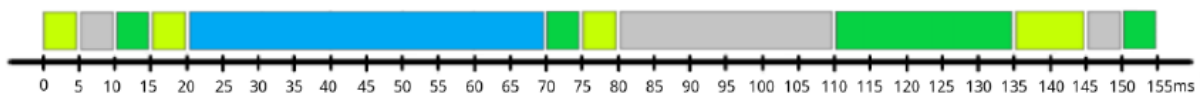
بدهیم. در این حالت ممکن است هیچ گاه نوبت به اختصاص دادن cpu به یک پروسسی که burst زیادی دارد نرسد، زیرا دائماً پروسس هایی با burst کوچکتر وارد می شوند.

RR : در این الگوریتم گرسنگی نداریم به دلیل آنکه در یک حلقه مانند پروسس ها قرار می گیرند و به همه پروسس ها یک واحد زمانی یکسان نظیر می کنیم که وقتی این واحد زمانی تمام شد cpu از پروسس گرفته می شود و به پروسس بعدی داده می شود. اگر پروسسی در مرحله اول cpu burst اش تمام نشد و هنوز مانده بود در دور بعدی دوباره بعد از n امین پروسس که دوباره نوبتش می شود (چون مثل یک حلقه قرار گرفته اند پس امکان بازگشت به عضو اول هست) در cpu در اختیارش قرار میگیرد و انقدر ادامه می یابد تا بالاخره burst اش تمام شود و در این حالت گرسنگی نداریم چون بالاخره به همه پروسس ها واحد زمانی مشخصی اختصاص داده ایم.

CFS : در این الگوریتم به هر پروسس سهم عادلانه ای time slice می کنیم و اینجوری نیست که به همه پروسس ها یک time slice یکسان و واحدی بدهیم بلکه می خواهیم به پروسس هایی که اولویت بالاتری دارند time slice بالاتری نیز بدهیم اما چون الگوریتم عادلانه عمل می کند بالاخره به همه پروسس ها یک time slice می دهد و فقط ممکن است به پروسسی time slice خیلی کمی بدهد که باعث می شود خیلی کند جوابگوی آن پروسس باشد cpu. پس در این الگوریتم به طور معمول و کلی گرسنگی نخواهیم داشت.

(۳)

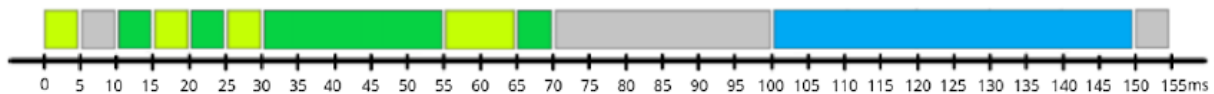
FCFS



$$response\ time = \frac{0 + (5 - 0) + (20 - 10) + (10 - 5)}{4} = 5$$

$$turnaround\ time = \frac{(145 - 0) + (150 - 0) + (70 - 10) + (155 - 5)}{4} = 126.25$$

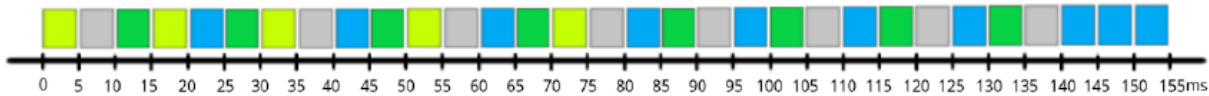
SJF



$$response\ time = \frac{0 + (5 - 0) + (100 - 10) + (10 - 5)}{4} = 25$$

$$turnaround\ time = \frac{(65 - 0) + (155 - 0) + (150 - 10) + (70 - 5)}{4} = 106.25$$

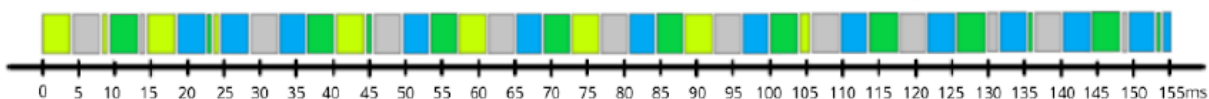
RR(quantum=5)



$$response\ time = \frac{0 + 5 + (20 - 10) + (10 - 5)}{4} = 5$$

$$turnaround\ time = \frac{(75 - 0) + (140 - 0) + (155 - 10) + (135 - 5)}{4} = 122.5$$

RR(quantum=4)



$$response\ time = \frac{0 + 4 + (19 - 10) + (9 - 5)}{4} = 4.25$$

$$turnaround\ time = \frac{(105 - 0) + (149 - 0) + (155 - 10) + (153 - 5)}{4} = 132.25$$

(۴)

(الف)

سیستم های چند پردازنده ای نامتقارن فقط یک پردازنده توانایی دسترسی به ساختارهای داده ای را دارد و در این حالت پیچیدگی اشتراک گذاشتن داده ها کاهش می یابد. و همین طور در این نوع سیستم ها معمولاً یک پردازنده به عنوان مستر عمل می کند و دیگر پروسس ها را مدیریت می کند. در این حالت پردازنده های دیگر به پردازنده اصلی وابسته هستند.

اما در سیستم های چند پردازنده ای متقارن (SMP) همه پردازنده ها به صورت مستقل عمل می کنند و می توانند وظایف خود را از یک صف مشترک یا صف های اختصاصی پردازنده دریافت کنند. این روش در سیستم های امروز رواج دارد. و در این روش از روش ها affinity نیز استفاده می کنند. و برای حفظ تعادل کارایی پردازنده ها از load balancer ها استفاده می شود.

(ب)

از دید سیستم عامل پردازنده شامل ۴ هسته که هر هسته شامل ۲ ترد سخت افزاری می باشد و سیستم عامل هسته ها و ترد ها را واحد های اجرایی مجزا از هم می داند پس در اینجا سیستم می تواند ۸ ترد سخت افزاری مجزا را به صورت همزمان اجرا کند. اما ترد های

سخت افزاری یک هسته به صورت کامل نمی توان گفت مجزا از هم هستند زیرا شامل منابع مشترکی هستند از نظیر: واحد های محاسباتی و کش و ... اما تکنولوژی هایی مثل هایپر تردینگ این امکان را فراهم می کنند که تا حد امکان ترد های مجزای یک هسته مستقل به نظر بیایند.

ج

در سطح پروسس PCS که در این سطح، رقابت بین تردهای یک فرآیند خاص برای دسترسی به منابع پردازنده انجام می شود. معمولاً توسط کتابخانه های تردها در فضای کاربر مدیریت می شود. و در مدل هایی مانند Many-to-One و Many-to-Many، تردهای کاربر به یک یا چند نخ سبک وزن (LWP) نگاشت می شوند و مدیریت آن ها داخلی است.

PCS به برنامه نویسان اجازه می دهد اولویت بندی و مدیریت تردها را در محدوده فرآیند خودشان تعریف کنند.

و در سطح سیستم SCS که رقابت بین تمام تردهای موجود در سیستم برای دسترسی به پردازنده انجام می شود. توسط هسته سیستم عامل مدیریت می شود. و معمولاً از تردهای کرنل (Kernel Threads) برای اجرای تردها روی پردازنده ها استفاده می شود.

SCS از دید کلی سیستم عمل می کند و تلاش می کند که تمام تردها به طور منصفانه یا بر اساس اولویت پردازش شوند.

۵

الف

در این نسخه از الگوریتم CFS استفاده شده است. CFS با هدف تحقق یک زمان بندی کاملاً عادلانه برای تمام فرآیندها طراحی شده است. در این الگوریتم، هر فرآیند به گونه ای برنامه ریزی می شود که گویی زمان بندی روی یک پردازنده مجازی ایده آل اجرا می شود، که در آن هر فرآیند به صورت مساوی زمان پردازشی دریافت می کند.

هر فرآیند یک مقدار **vruntime** دارد که نشان دهنده زمانی است که آن فرآیند روی پردازنده اجرا شده است. این مقدار با اجرای فرآیند به صورت خطی افزایش می یابد، اما برای فرآیندهایی با اولویت بالا، افزایش **vruntime** کندتر است. فرآیندی که کمترین **vruntime** را دارد، اولویت اجرا پیدا می کند.

و همینطور فرآیندها بر اساس مقدار **vruntime** در یک درخت **Red-Black** ذخیره می شوند. این ساختار اجازه می دهد که فرآیندها به ترتیب **vruntime** مرتب شوند.

اولویت فرآیندها با استفاده از مقدار **nice value** تعیین می شود.

در این روش پروسس هایی که **vruntime** کمتری دارند در اولویت بالاتری هستند و همچنین پروسس هایی که **nicevalue** کمتری دارند **time slice** بیشتری را **cpu** در اختیارشان قرار میدهد.

ب)

زمانبندی در نسخه‌های قدیمی‌تر از $O(1)$ نبود و به تعداد فرآیندها وابسته بود. این باعث افزایش زمان سربرار سیستم با افزایش تعداد فرآیندها می‌شد. در نسخه جدید الگوریتم $O(1)$ معرفی شد، که زمانبندی فرآیندها در آن مستقل از تعداد فرآیندها بود. در این روش، زمان لازم برای انتخاب فرآیند بعدی برای اجرا ثابت ($O(1)$) باقی می‌ماند، حتی با وجود صدها یا هزاران فرآیند. در نسخه قدیمی‌تر فرآیندهای با اولویت پایین ممکن بود در زمان‌بند قدیمی به دلیل پدیده گرسنگی هرگز زمان اجرا دریافت نکنند. اما در نسخه جدید الگوریتم $O(1)$ از مفهوم (Fair Scheduling) استفاده کرد. به کمک مکانیزم Priority Rebalancing، فرآیندهایی که مدت طولانی منتظر اجرا بودند، اولویت بیشتری دریافت می‌کردند. این ویژگی پدیده گرسنگی را به طور مؤثری کاهش داد.

در نسخه قدیمی فرآیندها در یک صف واحد یا چند صف محدود (برای اولویت‌ها) مدیریت می‌شدند، که باعث ایجاد ازدحام و کاهش کارایی زمان‌بند می‌شد.

ولی در نسخه جدید دو صف مجزا برای فرآیندها معرفی شد: **صف فعال (Active Queue)** شامل فرآیندهایی که آماده اجرا هستند. **صف غیرفعال (Expired Queue)** شامل فرآیندهایی که سهم زمانی خود را استفاده کرده‌اند. این جداسازی باعث بهبود کارایی و کاهش سربرار جابه‌جایی فرآیندها شد.

در نسخه قدیمی زمان‌بند قدیمی پشتیبانی محدود و غیربهینه‌ای از فرآیندهای بلادرنگ داشت.

اما در نسخه جدید اولویت‌های بلادرنگ (Real-Time Priorities) و زمانبندی بر اساس سیاست‌های Round-FIFO و Robin برای فرآیندهای بلادرنگ بهبود یافت.

ج)

مقدار ۵- نشان‌دهنده اولویت بالا است، که **vruntime** را آهسته‌تر افزایش می‌دهد. و مقدار ۵+ نشان‌دهنده اولویت پایین است، که **vruntime** را سریع‌تر افزایش می‌دهد.

فرآیندهای **CPU-bound** به طور مداوم از **CPU** استفاده می‌کنند و زمان بیشتری را در حال اجرا هستند، بنابراین **vruntime** آن‌ها سریع‌تر افزایش می‌یابد. و فرآیندهای **I/O-bound** بیشتر در انتظار عملیات **I/O** هستند و سهم کمتری از **CPU** دریافت می‌کنند، بنابراین **vruntime** آن‌ها کمتر افزایش می‌یابد.

هر دو cpu-bound :

فرآیند $A (nice = -5)$: اولویت بالاتری دارد، بنابراین **vruntime** آن کندتر افزایش می‌یابد. و سهم بیشتری از زمان **CPU** دریافت می‌کند.

فرآیند (nice = +5) B : اولویت پایین تری دارد، بنابراین vruntime آن سریع تر افزایش می یابد. و سهم کمتری از زمان CPU دریافت می کند.

پس فرآیند A زمان بیشتری از CPU دریافت می کند و فرآیند B کمتر اجرا می شود.

فرآیند (I/O-bound) A و فرآیند (CPU-bound) B :

فرآیند (I/O-bound, nice = -5) A : به دلیل I/O-bound بودن، زمان کمتری از CPU استفاده می کند، اما با مقدار nice پایین تر (اولویت بالا) به محض آماده شدن برای اجرا، vruntime کمی دارد و سریعاً اجرا می شود.

فرآیند (CPU-bound, nice = +5) B : به دلیل CPU-bound بودن، vruntime آن سریع تر افزایش می یابد و به دلیل nice بالا (اولویت پایین)، سهم کمتری از CPU دریافت می کند.

پس فرآیند A سریعاً اجرا می شود، اما به دلیل I/O-bound بودن، زمان استفاده از CPU کوتاه است. فرآیند B به آرامی اجرا می شود، اما سهم کلی آن از CPU نسبت به حالت اول کمتر خواهد بود.

فرآیند (CPU-bound) A و فرآیند (I/O-bound) B :

فرآیند (CPU-bound, nice = -5) A : اولویت بالایی دارد و vruntime کندتر افزایش می یابد، اما به دلیل CPU-bound بودن، زمان زیادی از CPU استفاده می کند.

فرآیند (I/O-bound, nice = +5) B : به دلیل I/O-bound بودن، زمان کمی از CPU استفاده می کند. با این حال، مقدار nice بالا (اولویت پایین) باعث می شود vruntime آن سریع تر افزایش یابد.

پس فرآیند A زمان بیشتری از CPU دریافت می کند. فرآیند B حتی زمانی که برای اجرا آماده است، به دلیل اولویت پایین تر و vruntime بالاتر، دیرتر اجرا می شود.