

Q1 a) Um Timeslice muito grande em ~~essa~~ processos pode perder um pouco a performance da multiprogramação, se demorar demais para trocar de processo, se não for definida a prioridade, pode gerar delays,

Em paralelo a isso com um timeslice grande o SO não perde tanto tempo com troca de processos.

1b) CPU-Bound: Thread que possui processamento contínuo, demanda muito uso de CPU.

I/O Bound: Threads que geralmente interagem com o usuário, passa muito tempo bloqueado.

Ex: Cpu-Bound é o carrinho do montanha russa andando independente do user, I/O Bound seria o Thread Bloqueado aguardando adicionar passageiros no carrinho

02 Um dos erros está em SEMAPHORE FIM_VIAJEM = 1, pois quando o processo da DOWN ao invés de dormir ele sai do vagão. Resolve esse problema setando SEMAPHORE FIM_VIAJEM = 0.

Outro problema é que no término de o Vagão percorre montanha, fim-Viajem fica UP; nisso os processos passageiros acordando, mas um voltará a dormir, pois já tinha dado DOWN no semáforo. Podemos resolver isso dando UP em quant. de passageiros que embarcaram, setando UP em (FIM_VIAJEM, V)

~~04~~ 04 nota

A menos que sejam arquivos do

próprio SO ou executáveis, ele não precisa saber a estrutura interna dos arquivos. O sistema de arquivos faz o gerenciamento dos arquivos como tamanho, e tipo dos arquivos armazenados.

05a) O device drive vai ter o conhecimento das características do funcionamento dos dispositivos específicos. Para que o S.O. entenda perfeitamente o sistema de E/S (Impressora por exemplo), entenda e se comunique sem ~~erro~~ que o usuário tenha tanto conhecimento do dispositivo. O driver comunica sem que o S.O. saiba de cada detalhe do dispositivo.

b) Quando uma função é executada no S.O.:
Uma função de soma, por exemplo é armazenada no ECC. Logo

$ECC = f(\text{sum})$, e grava um valor X.

Caso aconteça algo com o disco/armazenamento e na consulta ao ECC não obter o valor com o valor X que estava no ECC, ele aponta (S.O.) como um setor corrompido.