Universidade de Brasília



Instituto de Ciências Exatas Departamento de Ciência da Computação Fundamentos de Sistemas Operacionais

Implementação Pseudo-SO

Nome:	Matricula:
Vinícius Caixeta	18/0132199
Johannes Peter Schulte	15/0132662
Igor Bispo de Moraes	17/0050432
Matheus Arruda Aguiar	18/0127659

Outubro de 2021

1 Introdução

Sistemas Operacionais são programas complexos que a partir de um conjunto de componentes executam tarefas cruciais para o funcionamento de computadores. Esses componentes possuem como função, principalmente, o gerenciamento de recursos. Desta forma, este trabalho tem por objetivo a construção de um pseudo sistema operacional, implementando módulos que simulam o funcionamento do gerenciador de processos, gerenciador de memória, gerencia de arquivos, gerenciador de entrada e saída além de um módulo que simula o funcionamento das filas de processos, fazendo uma diferenciação entre processos em tempo real e processos de usuário.

2 Ferramentas e Linguagens

Para esta implementação foi utilizada a linguagem Python versão 3.8.10, onde cada módulo possui uma classe representante de determinado gerenciador, sendo a dispatcher responsável por iniciá-los. Na realização de operações como inicialização de processos e arquivos criou-se os arquivos processes.txt e files.txt, os quais possuem informações de dados de processos, volume do disco rígido, arquivos existentes e operações de alocamento e exclusão de arquivos. Para executar o programa é preciso digitar no terminal: "python3 dispatcher.py input/processes.txt input/files.txt".

3 Descrição das Soluções

O pseudo-SO implementado foi dividido em cinco módulos referentes aos componentes principais, assim como o módulo principal do *dispatcher* que age como o processo principal do sistema operacional, fazendo a junção de todos os módulos.

3.1 O pseudo-SO

A inicialização do sistema operacional é feita pelo processo principal *dispatcher*, que recebe como entrada informações sobre cada processo que deve ser executado, assim como as operações de arquivo que devem ser feitas.

Como o objetivo da implementação é apenas de simular o funcionamento de um sistema operacional, o programa não lida com paralelismo real, apenas faz uma simulação de paralelismo. Para isso, o dispatcher inicializa uma variável exec_time que representa o tempo de execução em segundos, a qual também é utilizada para o tempo de quantum.

Desta forma, depois de inicializar as classes dos outros módulos, o *dispatcher* possui um *loop* principal para a execução dos processos. Essa estruturam de repetição executa diante de duas condições: ainda existem processos não inicializados, ou ainda existem

processos sendo executados. Cada iteração representa 1 segundo de tempo da execução do sistema operacional, onde as filas de tempo real e processo de usuário são executadas de forma paralela, como se houvessem dois processadores.

3.2 Módulo de Processos

O módulo de processos tem como objetivo cuidar das classes e estruturas de dados relativas ao processo, assim como métodos para lidar com essas estruturas.

A lista de processos do SO foi implementada utilizando uma classe chamada *Proces-sList*. Essa classe lê o arquivo de processos, e adiciona em uma lista seguindo o padrão <tempo de inicialização>, <pri>, <tempo de processador>, <blood em memória>, <número-código da impressora requisitada>, <requisição do scanner>, <requisição do modem>, <número-código do disco>, sendo que, cada linha do arquivo de processos, corresponde a um processo. Durante a inicialização da classe, é atribuído um PID para cada processo indo de 0 até n, em que n é o número de processos.

Quando um processo i-ésimo é executado, o tempo restante do processo com PID i é decrescido em um segundo, quantum adotado pelo SO, e o contador de instruções é acrescido em um para indicar que a próxima instrução deverá ser executada na próxima chamada de execução.

O módulo dos processos é utilizado diretamente pelo módulo dispatcher e pelo módulo de filas. A interação entre esses será descrita com profundidade nos módulos respectivos.

3.3 Módulo de Filas

O módulo de filas deve representar duas filas distintas, a fila contendo processos de tempo real e a fila contendo os processos de usuários. Os processos de tempo real devem ser inseridos na fila seguindo a política de escalonamento FIFO (First In First Out, enquanto os processos de usuários são divididos em múltiplas filas a partir de suas prioridades apresentadas na inicialização.

As filas foram implementadas por uma classe composta por quatro listas e um valor representando a quantidade de processos atuais. As quatro filas são preenchidas baseadas nas prioridades, onde a fila *priority0* acomoda os processos de tempo real, com prioridade 0, a fila *priority1* com processos de usuários de prioridade 1, e assim por diante. O valor max da classe é inicializado com o valor 1000, o máximo de processos que podem estar em filas simultaneamente, e é subtraído por 1 sempre que um novo processo entra em uma fila.

A classe também possui as funções de retirar processos finalizados da fila, atualizar a posição de processos de usuários na fila e atualizar as prioridades de processos de usuários. Processos são retirados da fila quando o valor representando a quantidade de instruções

a serem executados chega a 0, fazendo com que a variável max seja incrementada. A atualização da posição é feita apenas para processos de usuários, pois não seguem a política FIFO. Desta forma, sempre que o processo em primeiro na fila executa um quantum, ele é movido para o fim da fila. Para evitar starvation, processos que estão a mais de 10 segundos sem serem executados, são movidos para a fila de prioridade superior. Isso ocorre apenas para processos com prioridade 2 e 3, visto que processos já nas filas de prioridade 0 e 1 não podem alterar suas prioridades.

3.4 Módulo de Memória

A memória principal do sistema operacional é representada por um conjunto de 1024 blocos contíguos, onde cada processo aloca apenas segmentos contíguos quando inserido em uma fila, e os blocos são liberados apenas quando o processo finaliza sua execução e é removido da fila. Os primeiros 64 blocos devem ser reservados apenas para processos de tempo real, enquanto os outros 960 são utilizados por processos de usuários.

A classe utilizada para o módulo de memória é inicializada por uma lista vazia de 1024 blocos. Sempre que o dispatcher verifica que um processo chegou no seu tempo de inicialização, o módulo de memória executa três passos: verifica se o tamanho total de blocos a ser alocado é maior que o total de blocos possíveis de serem alocados na memória, caso negativo verifica se a quantidade de blocos a serem alocados está disponível em espaço contíguo na memória, e por fim, caso seja possível, faz a alocação dos blocos para que o processo possa ser inicializado. Essas verificações são feitas respeitando o espaço de memória para cada tipo de processo.

3.5 Módulo de Recursos

O módulo de recursos tem como objetivo o tratamento de alocação e liberação de recursos de entrada e saída para os processos. Os recursos disponiveis neste pseudo-SO são: 1 scanner, 2 impressoras, 1 modem e 2 dispositivos SATA. Na implementação, possui uma classe *Resources* que tem como atributos os recursos citados acima. Todos os processos de usuários tem como possibilidade alocar um desses recursos e o *dispatcher* garante que cada recurso é alocado somente para um processo por vez, mantendo assim, a exclusão mútua dos mesmos.

3.6 Módulo de Arquivos

O sistema de arquivos inicializa contendo uma variável que armazena o tamanho do volume, uma lista representando o mapa de bits de blocos livres e uma lista para guardar dados de cada arquivo no volume contendo nome, posição no volume, tamanho do arquivo e qual processo o criou. As primeiras operações determinam segmentos considerados já

ocupados no volume, portanto não são verificados se existe espaço no volume ou arquivos com o mesmo nome, como nestas operações não é especificado quais processos a criaram a lista de dados considera o processo como -1, ou seja, desconhecido.

Em seguida são realizadas as operações de criação ou exclusão de arquivos, para isso são especificados qual processo realizara a operação, que tipo de operação irá realizar, nome do arquivo e seu tamanho caso queira criá-lo. Primeiro verifica se o processo que irá realizar a operação realmente existe procurando-o na lista de processos, caso tenha que deletar um arquivo a lista de arquivos é vasculhada para determinar se ele existe, então verifica se o processo que irá deletar é de tempo real ou foi responsável por criar o arquivo, se todas as condições forem passadas o mapa de bits é atualizado e o arquivo removido da lista. Na operação de criar um arquivo é verificado se o arquivo já existe no volume, caso não o sistema tenta encontrar no mapa de bits um espaço de blocos vazios contíguos do mesmo tamanho do arquivo, se encontrar o espaço no mapa de bits é atualizado e é adicionado na lista de arquivos os dados do arquivo adicionado.

4 Dificuldades Encontradas

Uma das maiores dificuldades encontrada foi a integração de todos os módulos no dispatcher. Como os módulos foram feitos separadamente, foi necessário que suas interfaces fossem implementadas de uma forma que possam ser executados pelo processo principal seguindo o mesmo padrão, como, por exemplo, a estrutura contendo os dados de cada processo.

Além disso, o controle do estado atual de cada processo também rendeu dificuldades, principalmente a divisão de processos não inicializados e processos já inseridos em filas. A forma como isso foi resolvido foi o uso de uma variável contendo a quantidade de processos que ainda precisam ser inicializados, e uma variável contendo a quantidade de processos já inseridos em alguma fila. Essas variáveis foram então utilizadas como condição de saída da estrutura de repetição principal do programa.

5 Funções de Cada Aluno

O trabalho foi dividido entre os integrantes por módulos, onde cada um escolheu livremente o módulo a ser implementado. Como um integrante do grupo não participou da implementação, um integrante se voluntariou a fazer dois módulos.

- Johannes: Implementação do gerenciamento de memória e gerenciamento das filas de prioridade.
- Vinícius: Implementação do sistema de arquivos.

- \bullet Matheus: Implementação do módulo de recursos, E/S.
- $\bullet\,$ Igor: Implementação do módulo de processos.