#### 作業說明

- 請在下列的 70 個問題中,挑選並完成其中 20 個題目。
- 其中每一章節需要完成至少 1/5 的題目(4, 2, 3, 2, 3 題)。
- 其餘六題可以自行挑選要完成哪個章節的那些題目。
- 每一題請標明章節-題號(例如 1-3, 5-4)並按照章節-題號順序作答。
- 請上傳完成的作業 pdf 檔案,可以使用手寫或打字。
- 可以參考投影片內容回答,但請不要直接複製投影片內容。
- 繳交截止時間 2023/4/6 09:10。

#### Chapter 1

- 1. ■請描述一個作業系統應該具備的基本目標(goal)?
  - A:OS 設計的基本目標應該要具備以下 4 種:
  - 1.提供一個讓 users 易於操作電腦之溝通介面。
  - 2. 提供一個讓 users programs 易於執行之環。
  - 3.作為一個 resource 的管理者,協調分配 resource,使 resource 可以有效利用。
  - 4. 作為一個監督者,監控所有 process 執行,避免 process 之有意 or 無意的破壞,使 system 有重大危害。
- 2. ■在電腦系統架構中,一共包含四個基本元素:硬體(Hardware)、作業系統 (Operating System)、應用程式(Application)、使用者(User),請描述這四者間的基本關係。

A: 使用者(User)對應用程式(Application)下命令,應用程式(Application)利用 system call 發中斷請求給 OS,並由 OS 分配硬體(Hardware)資源完成任務。

3. ■請解釋系統程式(System Program)和應用程式(Application Program)之間 的 差別。

A: 系統程式(System Program)是指附帶(ships)於 OS, 但不屬於 kernel 的程式, 通常被預先安裝在 OS 中, 例如:Compiler、Assemble、Linking Loader、Debugger...。

而應用程式(Application Program)則是與 OS 分離的程式,例如:Office、Word、Processer...。

4. ■請解釋在電腦系統中,bus 的意義。

A: Bus,即匯流排,是指資料傳輸的通道,它可以讓不同的硬體元件(例如 CPU、記憶體、顯示卡、硬碟)之間透過共同的通道進行資料的傳輸。

5. ■請解釋甚麼是中斷向量表(Interrupt vector)

A: 中斷向量表(Interrupt vector)是指,在 Interrupt I/O 的運作流程中,當 I/O-operating 完成,Device controller 會發出"I/O-completed"interupt 通知 CPU,CPU 偵測到中斷,確認中斷發生種類,會跳到中斷向量表(Interrupt vector)中所對應的 ISR 或 Interrupt handler 之 memory address 去執行 ISR;所以中斷向量表(Interrupt vector)中的欄位需要有中斷編號、ISR(或 Interrupt handler)之 memory address...

1. ■請解釋何為 CLI,以及它的優點及缺點。

A: CLI(Command-Line Interface),是指使用者操作介面以命令列的方式呈現,優點:效能較好、較精確,缺點:介面較難被接受

2. ■請解釋何為 GUI,以及它的優點及缺點。

A: GUI (Graphics User Interface),是指使用者操作介面以圖形化的方式呈現,優點:介面較美觀、簡潔、易於使用,操作直觀,缺點:開發較費時、效能比較差

1. ■對於一個執行中的程序,其記憶體部分可以分為 text section / Stack / Data / Heap,請分別說明這些區域中存放了何種資料。

A: text section 即 code section, 存放程式碼

Stack 中存放該 process 的 local variables、parameters、return address

Data 中存放該 process 的 global variables(有初值與未設初值)

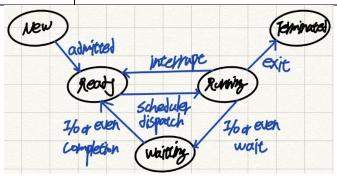
Heap 中存放向系統要求的額外配置之 Memory space(例: pointer 變數透過 malloc new 要求之空間)

2. ■請說明關於行程的五種狀態的名稱,以及五種狀態之間的關係。

A:

state	explain	
New(Create)	Process 被建立,已分得 PCB 空間,尚未 Loading 進記憶體(or 尚未取	
	得記憶體資源)	
Ready	Process 已在記憶體中,且在 Ready Queue 內,具有資格爭奪 CPU	
Running	Process 取得 CPU 執行中	
Wait(Block)	Process 在 Waiting Queue 中 wait for I/O completed or event occurs(不會	
	與其他 Process 爭奪 CPU)	
Exit(Terminal \	Process 完成工作,正常結束或異常終止,此時可能其 PCB 尚未回	
Zombie	收,因為要等其 Parent Process collect 該 subprocess 的成果後,才會回	
Abort)	收 PCB 空間,而其他 resource 已回收	

Transition	explain		
Admit	當記憶體空間足夠時,可由 Long-Term Scheduler (in 批次系統中)決定將此		
	Job Loading 進記憶體中		
Dispatch	由 Short-Term Scheduler(CPU Scheduler) 決定讓高優先權 Process 取得 CPU		
Time-out	也稱 Interrupt,執行中的 Process 會因為某些 event 發生,而被迫釋放		
	CPU,回 Ready Queue,例:Time-out、Interrupt、高優先權 Process 到達、		
	插隊		
Wait	Wait for I/O completed 或 event occurs		
I/O-completed	I/O-completed 或 event occurs		
Exit	Process 完成工作或異常終止		



- 3. ■請說明什麼是 PCB,以及一個 PCB 中會包含哪些內容。
  - A: PCB(Process Control Block)OS 為了管理所有 Process, 會在 kernel memory 中,替每一個 Process 各自準備一個 Block(表格) ,記錄 Process 之 所有相關資訊。PCB 主要內容有:
  - 1. Process ID:每個 Process 具有一個唯一的(unique)ID
  - 2. Process state: Ready \ Running \ Waiting...
  - 3. Programming Counter:內放下一個要執行的 instruction's address
  - 4. CPU Register: 紀錄使用到暫存器的值,例: Accumulator、password、Stack、Top
  - 5. CPU 排班資訊: 紀錄 Process priority、Arrived time、CPU time、quantum...
  - 6. Memory Management information: 隨 OS 記憶體管理方法不同,記錄不同資訊。例:Base/limit Register 或 Page Table 或 Segment Table
  - 7. Accounting information:紀錄 Process 已使用多少 CPU time、使用哪些資源、還剩多少 CPU time 可用...
  - 8. I/O status information: 紀錄 Process 已發出多少 I/O-request、完成狀況 如何、目前暫用哪些 I/O 資源...

1. ■請解釋 Process 和 Thread 之間的關係。

A: Thread 又稱"Lightening Process",是 OS 分配 CPU Time 的對象單位,"Process"和"Thread"之間的關係好比"可行駛的汽車"與"引擎"的關係,每個 Process 至少存在一條 Thread,好比每台可行駛的汽車至少存在一顆引擎。

## Process VS Thread

Heavy Weight Process	Lightening Process	
Single-Threaded Model	Multithreaded Model	
是 OS 分配 Resource 的對象單位	是 OS 分配 CPU Time 的對象單位	
不同 Process 不會有共享的 Memory 與其他	同一 Process 內之 Thread 彼此共享 Process	
Resource(除非採用 shared memory)	之 Memory 與其他 Resource	
若 Process 內的 single Thread 被 Blocked,整	只要 Process 內尚有 available Thread 可執	
個 Process 亦被 Blocked	行,整個 Process 不會被 Blocked	
Process 之 Creation、Context Switching 慢,管	Thread 之 Creation、Context Switching 快,	
理成本高	管理成本低	
對於 Multiprocessors 架構之效益發揮較差	對於 Multiprocessors 架構之效益發揮較佳	
Process 無此議題	因為同一 Process 內之 Thread 彼此共享	
	Process Data section,所以必須對共享的	
	Data 提供互斥存取機制,防止 race condition	

2. ■請描述衡量一個工作的可平行度的 Amdahl's Law, 並說明公式中每個部分的意義。

A:  $speedup \leq \frac{1}{S + \frac{1-S}{N}}$ , 其中 S 代表 serial portion, N 代表 Processing croes 數量,此公式是在計算在 N 個 Processing croes 下,平行化程度的比例對執行速度的影響,其中由公式得知,  $\lim_{N \to \infty} \frac{1}{S + \frac{1-S}{N}} = \frac{1}{S}$ ,代表真正影響平行化效率的因素不在 Processing croes 數量,而是在於平行化的程度多寡。

1. ■請說明 CPU 排程器介入排程的四種時機點。

A: CPU Scheduler 即為 Short-Term Scheduler(短期排班器),目的是從 Ready Queue 中,挑出一個高優先權 Process 並分派 CPU 給其執行。而 CPU Scheduler 有 4 個介入的時機點:

- 1. Running→Wait (Wait)
- 2. Running→Ready (Time out)
- 3. Wait→Ready(I/O completed · Wake up)
- 4. Terminat (Exit)

其中的一跟四在排程時,是不能中斷的,二跟三是可以中斷,但需要考慮 到是否有 shared data、是否在 kernel mode,還有他們是不是真的能中斷。

2. ■請說明 Preemptive 和 Nonpreemptive 的主要差別。

A:

	Nonpreemptive	Preemptive		
定義	除非執行中的 Process 自願放掉 CPU,其他	執行中的 Process 有可能被迫放		
	Process 才有機會取得 CPU, 否則就只能	棄 CPU 回到 Ready Queue,將		
	wait,不可逕自搶奪 CPU	CPU 切給別的 Process 使用		
優點	1. Context switching 次數較少	1. 排班效能較佳,平均		
	2. Process 完工時間點較可以預期(predictable)	waiting、turnaround time 較小		
	3. 比較不會產生 Race condition	2. 適合用在 Time-sharing System		
		與 Real-Time System		
缺點	1. 排班效能較差(可能有 Convoy Effect)	1. Context switching 次數較多		
	2. 不適合用在 Time-sharing System 與 Real-	2. Process 完工時間較不可預期		
	Time System	3. 需注意 Race condition 發生		

3. ■請解釋 Dispatcher 的功用及作業流程。

A: Dispatcher(排程器),是在 CPU 排程功能中的一個重要元件,Dispatcher 是一塊 Module,由他把 CPU 的控制權授予經由 Short-Term Scheduler(短期排班器)所選出的 Process。Dispatcher 的功能包括:

- 1. Switching context
- 2. Switching to user mode
- 3. Jumping to the proper location in the user program to restart that program 上述 3 個工作的時間加總,即為 Dispatch latency(分派延遲)。
- 4. ■在 CPU 排程中,其中一種衡量的指標是 Response Time,請說明 Response Time 的定義。

A: Response Time(回應時間)即為 user(user program)input 命令/Data 給系統到 Systeme 產生第 1 個回應的時間差。

- 5. ■在 CPU 排程中,其中一種衡量的指標是 Waiting Time,請說明 Waiting Time 的定義。
  - A: Waiting Time(等待時間) 即為 Process 花在 Ready Queue 中等待獲得 CPU 之等待時間加總。
- 6. ■請說明排程演算法中 FCFS(First-Come-First-Service) Scheduling 的運作 方式。
  - A: FCFS 的做法是:到達時間最小的 Process 會最優先取的 CPU。FCFS 的分析如下:
  - 1. 排班效能最差,即 average waiting time、average turnaround time 最長,但製作簡單(使用 Ready Queue 即為 FCFS)
  - 2. 可能有"Convoy Effect"(護衛效應) (護衛效應:許多 Process 均在等待一個需很長 CPU Time 之 Process 完成工作,才能取得 CPU,造成 average waiting time 痕長之不良現象)
  - 3. 公平
  - 4. No Starvation(沒有飢餓現象)
  - 5. Non-Preemptive 法則(不可插隊、不可搶先)

例:P1、P2、P3 依序且近乎同時到達

Process	CPU(burst)Time	1. Gante chare
P1	24	P <sub>1</sub> P <sub>2</sub> P <sub>3</sub>
P2	3	1. Aug waiting time: ((0-0)+(27-0)+(29-0))/3=19
P3	3	3. Aug turnaround time: ((>7-0)+(>1-0)+(>0-0))/3 = >9

- 7. ■請說明排程演算法中 SJF(Shortest-Job-First) Scheduling 的運作方式。A: SJF 的做法是:具有最小時間的 CPU Time 之 Process 優先取得 CPU。SJF 的分析如下:
  - 1. 排班效益最佳(optimal),即 average waiting time、average turnaround time 最小(Why?因為 Short Job 所減少的 waiting time 必定大於等於 Long Job 所增加的 waiting time,使 average waiting time 為最小)
  - 2. 不公平, 偏好 Short Job
  - 3. 可能會 Starvation(for Long Jobs)
  - 4. 可分成
- 1. Nonpreemptive:以 SJF 做代表
- 2. Preemptive: 另外稱作 SRTF
- 5. 較不適合用在 Short-Term Scheduler

例 1:P1、P2、P3、P4 依序且近乎同時到達

Process	CPU(burst)Time	Gante chare	2	,	
P1	8	Py Pi	B	P <sub>L</sub>	
P2	6	0 3 9	16	74	
P3	7	Aug waiting time: (1			
P4	3	相較 FCFS: (0+6+	14+4)/4=1	10.4 , SJF 較佳	<b>等</b> .

例 2:P1、P2、P3、P4 不同時到達

Process	Arrive Time	CPU(burst)Time	Gantt chart
P1	0	7	7 7 4
P2	2	4	P1   P3   P2   P4
P3	4	1	0 7 8 12 16  Aug waiting time: ((0-0) + (8-2) + (7-4) + (12-5))/4=4.
P4	5	4	ny waldy are . (1889) 1 (82) 1 (7-7) 1 (12 07) 4-4.

- 8. ■在估計一個行程所需的執行時間時,可以使用指數平均(Exponential Averaging)的方式進行,請描述指數平均的計算方式。  $A:\tau_{n+1}=t_n+(1-\alpha)*\tau_n(下次預估值=本次實際值+(1-m權值)*本次預估值),其中<math>0\leq \alpha \leq 1$
- 9. ■請說明排程演算法中 SRF(Shortest-Remaining-First) Scheduling 的運作方式。

A:SRTF(Shortest-Remaining Time First)即為"Preemptive SJF"法則,由剩餘的 CPU burst Time 最小者取得 CPU,也就是若新到達之 Process,其 CPU burst Time 小於目前執行中 Process 的剩餘 CPU Time,則新到達之 Process 可以插隊(Preemptive)執行。SRTF的分析如下:

- 1. 與 SJF 相比, SRTF 之平均 waiting、turnaround time 會較小, 但 Context Switching 的負擔較大
- 2. 不公平、偏好 Short Running-Time Job
- 3. 會有 Starvation
- 4. Preemptive 法則

# 例:

Process	Arrival Time	CPU(burst)Time	Gante a	hart				
P1	0	8	P.	<del>V 4</del> <del>P</del> .	Pa	P.	P	
P2	1	4	0 /	1-	17 /0	11 11	13	
P3	2	9	Aus wait	in, time	: ((0-0)+(10-1	)+ (I-1)+(I7-	2)+(5-2))/	= 4.5
P4	3	5		0	P	P2 P3	19 114	- 0.0

- 10. ■請說明排程演算法中 RR(Round-Robin) Scheduling 的運作方式。
  A:OS 會設定一個可參數化的 CPU Time Quantum(or Slice),當 Process 取的 CPU 執行後,若未能在此 Quantum 內完成工作,則 Timer 會發出 Time-out Interrupt 通知 OS,OS 會牆破此 Process 放掉 CPU 且回 Ready Queue 中,等 待下一輪再取得 CPU 執行,每一輪之中,Process 是以 FCFS 排班方式取得
  - 1. Time-sharing System 採用、是一個可參數化的法則
  - 2. 公平(FCFS)
  - 3. NO Starvation

CPU。RR 的分析如下:

- 4. Preemptive 法則(Running to Ready)
- 5. RR Scheduling 效益取決於 Time Quantum 大小之制定
- 11. ■請說明排程演算法中 RR(Round-Robin)中的參數 q 如何影響排程。

A: 參數 q 即為 Quantum 值的大小,若 q=無窮大,則 RR 會退化成 FCFS 法 則,排班效能較差。若 q=極小值,則 Context switching 太頻繁,CPU utilization 趨近於 0。依經驗法則,若 Quantum 值能讓 80%的 Jobs 在 Quantum 內完工,效能較佳。

12. ■請說明排程演算法中 PR(Priority) Scheduling 的運作方式。

A: Priority Scheduling 作法是讓具有 Highest Priority 之 Process 優先取得 CPU, 若多個 Process 權值相同,以 FCFS 為準。Priority Scheduling 的分析如下:

1. 是一個具參數化的法則,即給予不同的 Priority 高低定義,可展現出不同的排班行為。例:

Priority 定義	行為	包含於關係
Arrived time 越小,優先權越大	FCFS	FCFS⊂Priority
CPUtime 越小,優先權越大	SJF	SJF⊂Priority
剩餘時間越小,優先權越大	SRTF	SRTF⊂Priority

- 2. 不公平
- 3. 會有 Starvation(可用 Aging 解決)
- 4. 分為 NonPreemptive 與 Preemptive 2 種

例 1:依序且近乎同時到達(越小的 Priority Number 有越高 Priority)

Process	CPU(burst)Time	Priority Number	Gance chare
P1	10	3	B P5 P1 P3 P4
P2	1	1	0 / 6 /6 /8 /7
Р3	2	3	Aug waiting time: ((6-0)+(0-0)+(16-0)+(18-0)+(1-0))/4
P4	1	4	= 8.1
P5	5	2	

例 2:

Process	Arrival Time	Priority Number	CPU(burst)Time
P1	0	5	5
P2	2	2	3
Р3	5	4	8
P4	10	3	4
P5	13	1	6
Gante cha	5 4 3	6 1 3	3
	5 /0 1	Pr   P4   P3   3   19 23	P <sub>1</sub>
Aug waiting	, ,	3 /9 20 23 )+(2-2)+(5-5)+(20-6)+(6	

13. ■請說明 Multiple-Level-Feedback Queue 的運作方式。

A:與 Multilevel Queue 相似,差別只在允許 Process 在不同 Queue 之間移動,所以可以採取類似"Aging 技術"(優先權升高):每隔一段時間,就將 Process 全部往上移一層 Queue,所以在有限的時間之後,Lowest Priority Process 會上升到 hightest Priority Process

14. ■在負載平衡(load balancing)中可以進行的操作分為 Pull-migration 和 Push-migration, 請解釋兩者的差異。

A:實施 Load Balance 有兩個調節機制:

- Push-migration(Top-down):
   Kernel 會定期確認各 CPU 的 Work load,將 loading 重的 CPU 之 Ready
   Queue 內的一需 Process 到 idle(或負擔較輕的)CPU 之 Ready Queue。
- 2. Pull-migration:

當 CPU idle(loading 低),會發出請求給 Kernel,請 Kernel 拉一些 Process 給該 CPU 執行。

由上述可知 Pull-migration 和 Push-migration 的差異在於 CPU 是主動還是被動的去要求 Process。

15. ■在負載平衡(load balancing)中,親和性(affinity)會影響到負載平衡的操作,請說明為什麼。

A:Process Affinity 是指在 Multiprocessors System 中,當 Process 已決定某 CPU 上執行,則在他執行的過程中,盡量不要將他轉移到其他 CPU 上執行 (除非有必要,像是 Processor BAD、load balancing...),避免 CPU 內之 cache 等內容要複製(repopulation 重新布置)且刪去(elimination)之影響工作效能。可分為 1.Hard Affinity:規定 Process 不可轉移; 2.Soft Affinity:盡可能不要轉移,若有需要仍可轉移。