Sistemas Operacionais

André Luiz da Costa Carvalho

andre@icomp.ufam.edu.br

Aula 03 - Mecanismo: Execução Limitada Direta

Aula de Hoje

- Execução Direta Limitada
 - Modo Kernel e Modo Usuário
 - Chamadas de Sistema e Traps
- 2 Troca de Contexto
 - Concorrência

Virtualização de CPU

Para virtualizar a CPU, o S.O. deve de alguma forma dividir a CPU entre vários programas (jobs, tasks, processos) ao mesmo tempo.

Time Share

Desafios:

- Desempenho.
- Controle.

Aula de Hoje

- Execução Direta Limitada
 - Modo Kernel e Modo Usuário
 - Chamadas de Sistema e Traps
- 2 Troca de Contexto
 - Concorrência

Execução Direta Limitada

Execução Direta: Programa roda diretamente na CPU.

- S.O.: Cria a struct do Processo, aloca memória, carrega as instruções do executável para a memória, carrega os argo e argo, limpa os registradores, para aí começar a executar a main().
- Programa: A partir daí, é o código do programa que está rodando, até que ele termine.
- S.O. Quando o programa termina, a memória que ele usou é liberada e a struct dele é removida da lista de processos.

Simples, não?

Execução Direta Limitada

Problemas:

Como garantir que o processo não fará nada "errado"?

Como parar um processo que está rodando para outro poder usar a CPU (base do time share)?

Como fazer isso de forma eficiente?

Operações Restritas

Execução direta é rápida. Programa roda diretamente na CPU, sem intermediários.

Problema: Mas e se o processo tentar executar uma instrução restrita?

• E/S, acesso a mais memória, etc.

Nos S.O.s antigos, a solução para isto era: problema dele.

Proteção

Saída para implementar proteção: Modos de execução:

Modo Usuário: Código que tem restrições nas instruções que pode fazer.

Modo Kernel:O modo em que o S.O. roda, em que todas as instruções são permitidas, incluindo E/S e controle de hardware.

Arquiteturas modernas muitas vezes possibilitam o uso de vários níveis.

Mas como um processo normal faz para fazer uma operação restrita?

Chamada de Sistema

Chamadas de Sistema são a API do S.O. para que processos possam utilizar funções do Hardware, como acessar disco, criar outros processos e alocar memória.

Instruções **trap**: Após estas instruções, o kernel (ou centro) do S.O. volta ao controle e o processador volta a modo Kernel. Isto é necessário para fazer as instruções protegidas.

Ao Final, o S.O. chama uma instrução de Retorno do Trap, que retorna os registradores para o programa atual e atualiza informações pertinentes os trap.

Trap Table

Para identificar o que fazer durante o Trap, o S.O. tem uma tabela de códigos para Trap, que é **inicializada na CPU durante o boot**.

Por que?

Entre os primeiros comandos feitos pelo S.O., e é necessária antes do boot pela primeira vez.

Momento similar ao preenchimento da tabela de interrupções.

Segurança

Definir a tabela de Traps e interrupções são ações privilegiadas.

Em modo usuário programas não conseguem acessá-las. O acesso se dá apenas pelo índice na tabela, e não via endereços diretos

A segurança do modo Kernel é essencial para todo Sistema Operacional.

Chamadas de Sistema e Traps

Timeline de um processo

OS @ boot (kernel mode)	Hardware	
initialize trap table	remember address of syscall handler	
OS @ run (kernel mode)	Hardware	Program (user mode)
Create entry for process list Allocate memory for program Load program into memory Setup user stack with argy Fill kernel stack with reg/PC return-from-trap		
Total Table	restore regs from kernel stack move to user mode	
	jump to main	Run main()
		 Call system call trap into OS
	save regs to kernel stack move to kernel mode jump to trap handler	•
Handle trap Do work of syscall return-from-trap		
-	restore regs from kernel stack move to user mode jump to PC after trap	
		return from main

Aula de Hoje

- Execução Direta Limitada
 - Modo Kernel e Modo Usuário
 - Chamadas de Sistema e Traps
- 2 Troca de Contexto
 - Concorrência

Troca de contexto é o que ocorre quando o S.O. retira um processo da CPU e coloca outro no lugar.

Parece simples né?

Porém, se um programa está rodando na CPU, por definição o S.O. não está na CPU no mesmo momento.

Mas se o S.O. não está rodando, como ele pode fazer qualquer coisa? Como ele pode ganhar de volta o controle da CPU?

S.O.s cooperativos

Sistemas mais antigos tinham uma abordagem cooperativa.

O S.O. confia que seus processos se comportarão e entregarão a CPU de volta ao S.O. de tempos em tempos.

- Quando fizerem chamadas de sistema.
- Quando fizerem algo ilegal (divizão por zero, p. ex.)
- Quando o processo dá a preferência (chamada de sistema yield)

Mas e aí, e se der algo de errado com um processo?

S.O. não cooperativo

Sem hardware especial, não há nada que o S.O. possa fazer para retomar o controle da CPU de um processo à revelia deste.

Temporizador: um timer que gera interrupções após a passagem de um tempo definido (curto).

A cada intervalo, o processo rodando é interrompido, e um handler de interrupção definido é chamado.

Ele será responsável por definir se o processo atual será parado ou continua.

S.O. não cooperativo

O S.O. no boot deve:

- Informar o código que roda sempre que o timer gerar interrupção
- Iniciar o timer (modo Kernel)
 - Isso garante que mesmo q o S.O. entregue o controle da CPU para outro processo, a CPU volte para ele.

Quando ocorre uma interrupção, o Hardware salva automaticamente as informações dos registradores para poder voltar para o mesmo ponto assim que a mesma for tratada.

Timeline de um processo

OF @ book

	OS @ boot	Hardware	
	(kernel mode)		
	initialize trap table		
	start interrupt timer	remember addresses of syscall handler timer handler	
		start timer	
		interrupt CPU in X ms	
	OS @ run	Hardware	Program
	(kernel mode)		(user mode)
_			Process A
		timer interrupt	
		save regs(A) to k-stack(A)	
		move to kernel mode	
		jump to trap handler	
	Handle the trap		
	Call switch () routine		
	save regs(A) to proc-struct(A)		
	restore regs(B) from proc-struct(B)		
	switch to k-stack(B)		
	return-from-trap (into B)		
		restore regs(B) from k-stack(B)	
		move to user mode	
		jump to B's PC	

Handricano

Após o controle da CPU voltar para o S.O. (via chamada de sistema ou interrupção do temporizador), ele deve decidir se continua rodando o mesmo programa ou **troca** por outro.

Esta troca é decidida pelo Escalonador (scheduler).

Mas qual o Mecanismo desta troca? Troca de contexto.

Nela, o S.O. tem que salvar as informações do processo atual e em seguida carregar as informações do novo processo por cima deles.

Assim, quando ocorrer o retorno da interrupção do timer, o novo processo que será executado.

Mas como salvar um contexto?

Código simples em assembler que copia os registradores gerais, Program Counter, ponteiros para pilha e depois troca pelos do processo novo.

```
# void swtch(struct context **old, struct context *new);
# Save current register context in old
                                                                     # Load new registers
# and then load register context from new.
                                                                     mov1 4(%esp), %eax # put new ptr into eax
.globl swtch
                                                                     mov1 28(%eax), %ebp # restore other registers
swtch:
                                                                     mov1 24(%eax), %edi
  # Save old registers
                                                                     mov1 20(%eax), %esi
                                                                     movl 16(%eax), %edx
  movl 4(%esp), %eax # put old ptr into eax
                                                                     mov1 12(%eax), %ecx
  popl 0(%eax)
                       # save the old IP
                                                                     mov1 8(%eax), %ebx
  movl %esp, 4(%eax) # and stack
                                                                     movl 4(%eax), %esp # stack is switched here
  movl %ebx, 8(%eax) # and other registers
                                                                     pushl 0(%eax)
                                                                                        # return addr put in place
  movl %ecx, 12(%eax)
                                                                                        # finally return into new ctxt
                                                                     ret
  movl %edx, 16(%eax)
  movl %esi, 20(%eax)
  movl %edi, 24(%eax)
  mov1 %ebp. 28(%eax)
```

Concorrência

E se durante uma chamada de sistema ocorrer uma interrupção de hardware?

E se tem uma interrupção de timer durante o tempo do S.O.?

Duas saídas:

- Desativar interrupções
- Locks/travas/semáforos

Concorrência Reboots

Nos sistemas cooperativos, uma solução simples para processos em loops infinitos ou que não devolvem o processador era **reiniciar** a máquina.

Parece uma gambiarra safada, mas na verdade até hoje é uma técnica muito útil para aumentar a robustez dos sistemas.

Isso porque reiniciar volta o sistema a um estado conhecido(e mais testado).

Reboots também recuperam recursos parados ou vazados (como memória). Além de serem simples de automatizar. Não é incomum sistemas complexos terem reboots

periódicos totais ou parciais.



Finalizando

Concorrência

Execução Direta Limitada é: Os programas podem usar a CPU, mas apenas nos limites que o S.O. deixa.

O S.O. age em modo Kernel, onde todas as operações são permitidas, e pode recuperar o controle da CPU via chamadas de sistemas de processos e interrupções (como o temporizador).

Troca de Contexto é o processo de salvar os dados de um processo para poder trocar o mesmo por outro e depois, quando for novamente a vez dele, continuar de onde salvou.

Proxima Aula: Escalonamento: Parte 1.