

Trabajo Práctico 1

Scheduling

2 de Mayo de 2016

Sistemas Operativos

Integrante	LU	Correo electrónico
Costa, Manuel José Joaquin	035/14	manucos94@gmail.com
Coy, Camila		
Ginsberg, Mario Ezequiel	145/14	ezequielginsberg@gmail.com



Facultad de Ciencias Exactas y Naturales Universidad de Buenos Aires

Ciudad Universitaria - (Pabellón I/Planta Baja) Intendente Güiraldes 2160 - C1428EGA Ciudad Autónoma de Buenos Aires - Rep. Argentina

Tel/Fax: (54 11) 4576-3359 http://www.fcen.uba.ar

${\bf \acute{I}ndice}$

1.	Ejercicio 1	3
2.	Ejercicio 2	4
3.	Ejercicio 3	6
4.	Ejercicio 4	7
5.	Ejercicio 5	8
6.	Ejercicio 6	9
7.	Ejercicio 7	10
R	Eiercicio 8	11

Sistemas Operativos: TP1

Para crear la tarea pedida, creamos un nuevo método en el archivo task.cpp llamado TaskConsola. El código que implementa la solución es sumamente simple.

La tarea itera sobre la cantidad de llamadas bloqueantes que el usuario pasó por parámetro, generando por cada iteración un número pseudoaleatorio, nro_random , y realizando la respectiva llamada de I/O (cuya duración es nro_random).

Notar que para aumentar el grado de aleatoriedad inicializamos el valor de la semilla a partir del tiempo del sistema, en lugar de un valor fijo, cada vez que se llama a TaskConsola.

Es importante que, aunque no se vea en nuestro código, antes de bloquearse la tarea tiene que gastar un ciclo en el CPU, justamente para poder hacer la solicitud de I/O.

La figura 1 nos ayuda a entender mejor el funcionamiento de este tipo de tarea: los procesos 2 y 3 entran juntos en tiempo 0, el 0 y 1 en tiempo 5. Cada par corre en paralelo gracias a que hay dos procesadores, lo que facilita la comparación. El objetivo del primer par es ilustrar el caso en que la duración de las llamadas bloqueantes está prefijada: ambos procesos hacen dos llamadas de I/O cuya duración es exactamente 4 (para lograr esto hacemos que bmin=bmax=4). Por otra parte, los procesos 0 y 1, aunque reciben los mismos parámetros cada uno, muestran comportamientos distintos debido a que el rango de duración de cada bloqueo es de longitud mayor a 0.

Puede verse también que el tiempo que cada proceso pasa en el CPU antes de bloquearse es de exactamente un ciclo, que es lo que tarda en hacer la solicitud de I/O. En el último ciclo de cada proceso se hace el exit. Ambas cosas no dependen directamente de nuestro código, sino de las implementaciones de uso_IO y el simulador.

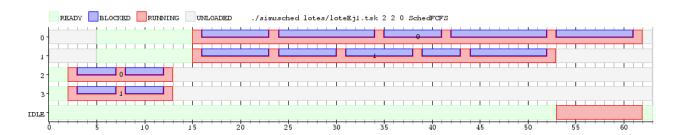


Figura 1

Sistemas Operativos: TP1

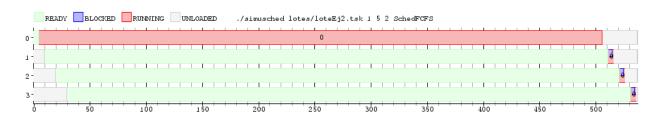


Figura 2

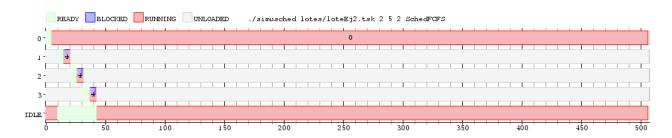


Figura 3

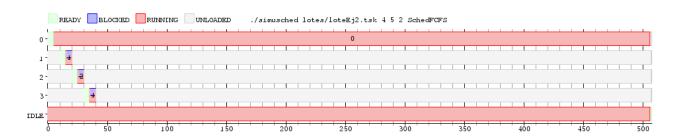


Figura 4

	$\operatorname{Latencia}$			
#Procesadores	1	2	4	
Tarea 0	5	5	5	
Tarea 1	502	6	6	
Tarea 2	503	7	6	
Tarea 3	503	8	6	
Promedio	378.25	6.5	5.75	

Tabla 1: Latencia de cada tarea y latencia promedio según la cantidad de procesadores utilizados.

Viendo la tabla 1 resulta clara la principal desventaja de mantener esta política de *scheduling* con un solo procesador: la latencia de los procesos interactivos resulta altísima debido a que deben esperar a que termine el proceso intensivo en CPU, a pesar de que ellas mismas a penas necesitan utilizarlo. Una diferencia de tiempo tan grande entre que las tres tareas se cargan

y efectivamente responden (como puede apreciarse en la figura 2) genera para los usuarios la sensación de que "la máquina se colgó". De hecho cabe la posibilidad de que si un usuario le pidió alguna información al sistema como parte de un protocolo, al momento de recibirlo esta

deje de ser útil o válida.

Sistemas Operativos: TP1

Como contrapartida, vemos que el tener 4 procesadores no aporta grandes ventajas sobre tener 2, pues las diferencias de latencia son marginales como puede verse en la tabla, y de hecho uno de los procesadores se desperdicia completamente realizando la tarea *idle* como se aprecia en la figura 4.

Sistemas Operativos: TP1

Creamos la función TaskBatch en el archivo task.cpp. Nuevamente la implementación es muy sencilla.

Tenemos una variable tiempo_disponible, que guarda el tiempo disponible de la tarea para ser usado en el CPU sin contar el tiempo que se necesita para lanzar las llamadas bloqueantes (el cual es de un ciclo por llamada).

Si los parámetros son coherentes, es decir que no se pide hacer más llamadas bloqueantes de las que es posible con el tiempo dado, entonces se itera sobre la cantidad de bloqueos, pasado por parámetro. En cada iteración se decide, de forma pseudo-aleatoria, cuánto del tiempo disponible del CPU se va a utilizar antes de hacer el respectivo bloqueo. Una vez usado el CPU por dicha cantidad de tiempo, se procede a actualizar $tiempo_disponible$ y se lanza el pedido de I/O.

Una vez que se realizaron todos los bloqueos, se gasta en el CPU el tiempo disponible que pudiera haber sobrado (de no haberlo simplemente se prosigue con la finalización del proceso). La figura 5 ilustra un lote de 4 tareas de este tipo.

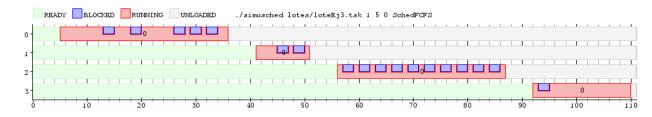


Figura 5

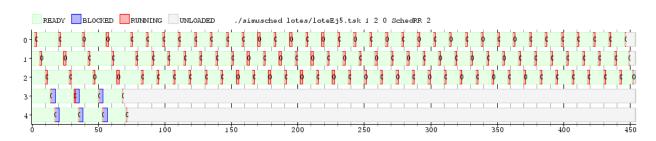


Figura 6

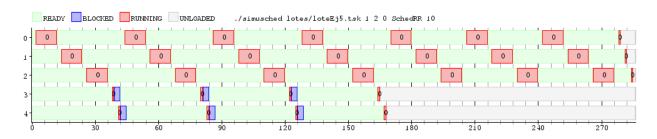


Figura 7

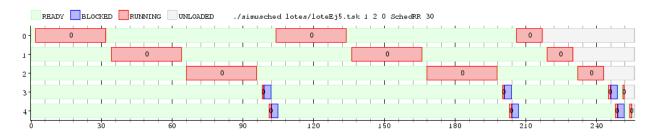


Figura 8

Sistemas Operativos: TP1

7. Ejercicio 7