Stallings 5ta ed. capítulo 3. Silberschatz 7ma ed. capítulo 3.

# Clase Anterior

#### **Introducción Hardware:**

- Componente de la computadora.
- Registros del procesador.
- Ciclo de instrucción.
- Interrupciones.

# Clase Anterior

#### **Introducción Hardware:**

- Componente de la computadora.
- Registros del procesador.
- Ciclo de instrucción.
- Interrupciones.

#### **Introducción Sistema Operativo:**

- Funciones del sistema operativo.
- Cambios de Modo.
- Llamadas al sistema (Syscall).

## **Introducción**

Sistemas Monoprogramados

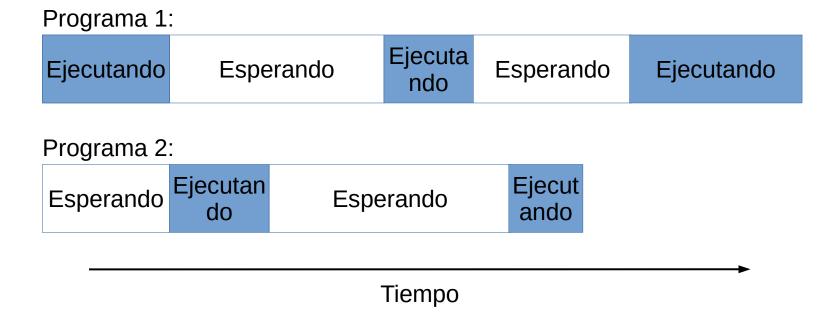
Programa 1:

Ejecutando Esperando Ejecutando Ejecutando

Tiempo

## **Introducción**

Sistemas Multiprogramados



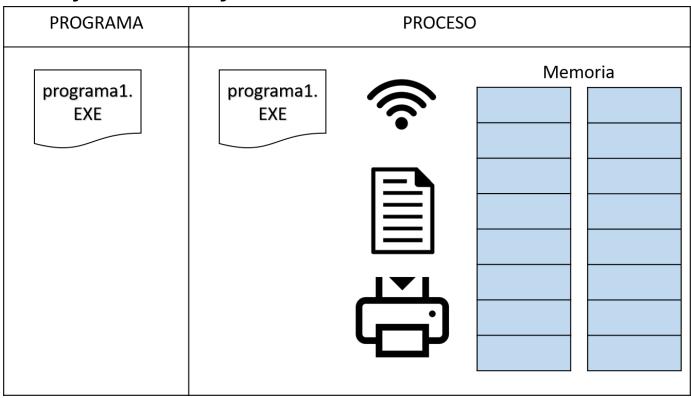
## **Definiciones previas**

- PROGRAMA: Secuencia de instrucciones compiladas a código máquina.
- EJECUCIÓN CONCURRENTE: Dos o más programas ejecutando en el mismo intervalo de tiempo.

- MULTIPROGRAMACIÓN: Dos o más procesos ejecutando de forma concurrente.
- MULTIPROCESAMIENTO: no es lo mismo que multiprogramación.

#### **Proceso**

Secuencia de instrucciones (un programa) que están siendo ejecutadas y... muchas cosas más.



#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

- CÓDIGO
- DATOS
- PILA
- HEAP (CÚMULO)

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

• <u>CÓDIGO</u>: Espacio asignado para almacenar la secuencia de instrucciones del programa.

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

• <u>CÓDIGO</u>: Espacio asignado para almacenar la secuencia de instrucciones del programa.

```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {

int x = 2, y = 3, z;

char *p;
z = sumar(x ,y);
printf ("Resultado:%d\n", z);

p = malloc(5);
free(p);

Return 0; }
```

```
push %rbp
mov %rsp,%rbp
sub $0x10,%rsp
movI $0x5,-0x4(%rbp)
movl $0x8,-0x8(%rbp)
movl $0x0,-0xc(%rbp)
mov -0x4(%rbp),%edx
mov -0x8(%rbp),%eax
add %edx,%eax
mov %eax,-0xc(%rbp)
mov -0xc(%rbp),%eax
mov %eax.%esi
mov $0x4005d4,%edi
mov $0x0,%eax
callq 4003e0 <printf@plt>
mov $0x0,%eax
leaveg
reta
nopl 0x0(%rax)
```

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

• <u>DATOS</u>: Espacio asignado para almacenar variables globales.

```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {

int x = 2, y = 3, z;

char *p;
z = sumar(x ,y);
printf ("Resultado:%d\n", z);

p = malloc(5);
free(p);

Return 0;
}
```

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {

int x = 2, y = 3, z;

char *p;
z = sumar(x ,y);
printf ("Resultado:%d\n", z);

p = malloc(5);
free(p);

Return 0; }
```

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
    int z = 0;
    z = x + y;
    return z; }

int main () {
    int a = 10, b = 20, c = 0;
    c = sumar (a, b);
    printf ("Resultado: %d\n", c);

    Return 0; }
```

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
    int z = 0;
    z = x + y;
    return z; }

int main () {
    int a = 10, b = 20, c = 0;
    c = sumar (a, b);
    printf ("Resultado: %d\n", c);

    Return 0; }
```

С	0
b	20
a	10

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
    int z = 0;
    z = x + y;
    return z; }

int main () {
    int a = 10, b = 20, c = 0;
    c = sumar (a, b); // 0x123
    printf ("Resultado: %d\n", c);

    Return 0; }
```

Retorno	0x123
С	0
b	20
a	10

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
    int z = 5;
    z = x + y;
    return z; }

int main () {
    int a = 10, b = 20, c = 0;
    c = sumar (a, b); // 0x123
    printf ("Resultado: %d\n", c);

    Return 0; }
```

Z	5
у	20
x	10
Retorno	0x123
Retorno c	0x123

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
    int z = 5;
    z = x + y;
    return z; }

int main () {
    int a = 10, b = 20, c = 0;
    c = sumar (a, b); // 0x123
    printf ("Resultado: %d\n", c);

    Return 0; }
```

Z	30
у	20
X	10
Retorno	0x123
Retorno	0x123 0

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
        int z = 5;
                                                          30
        z = x + y;
                                                          20
        return z;
                                                    V
                                                          10
                                                    X
int main ()
        int a = \{0, b = 20, c = 0\}
                                              Retorno
                                                         0x123
     \rightarrowc = sumar (a, b); // 0x123
        printf ("Resultado: %d\n", c);
                                                          20
        Return 0; }
                                                          10
                                                    a
```

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

```
int sumar (int x, int y) {
    int z = 5;
    z = x + y;
    return z; }

int main () {
    int a = 10, b = 20, c = 0;
    c = sumar (a, b); // 0x123

printf ("Resultado: %d\n", c);

Return 0; }
```

C	30
<b>O</b>	20
a	10

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

• <u>HEAP</u>: Espacio asignado para el uso de memoria dinámica.

```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {

int x = 2, y = 3, z;

char *p;
z = sumar(x ,y);
printf ("Resultado:%d\n", z);

p = malloc(5);
free(p);

Return 0; }
```

#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

 HEAP: Espacio asignado para el uso de memoria dinámica.

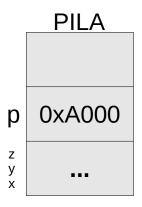
```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {

int x = 2, y = 3, z;

char *p;
z = sumar(x ,y);
printf ("Resultado:%d\n", z);

p = malloc(5);
free(p);

Return 0; }
```



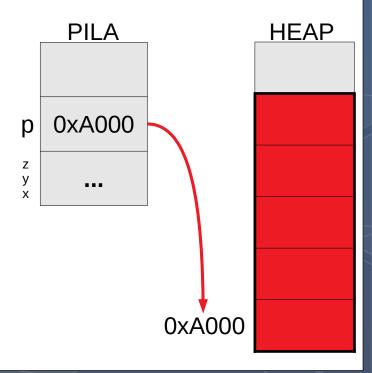
**HEAP** 

#### **Proceso**

## Estructura de un proceso:

• <u>HEAP</u>: Espacio asignado para el uso de memoria dinámica.

```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {
int x = 2, y = 3, z;
char *p;
z = sumar(x, y);
printf ("Resultado:%d\n", z);
p = malloc(5);
free(p);
Return 0;
```



#### **Proceso**

#### Estructura de un proceso:

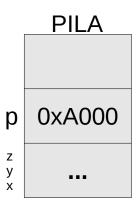
• <u>HEAP</u>: Espacio asignado para el uso de memoria dinámica.

```
int VARIABLEGLOBAL = 8;
int main () {

int x = 2, y = 3, z;

char *p;
z = sumar(x ,y);
printf ("Resultado:%d\n", z);

p = malloc(5);
free(p);
Return 0; }
```



**HEAP** 

## **Proceso**

## Multiprogramación:

PROCESO 1	PROCESO 2
1000	2200
1001	2201
1002	2202
1003	2203
1004	
1005	
1006	
1007	

	CPU
	1000
	1001
	1002
	1003
	1004
SO	1005
	2200
	2201
	2202
SO	2203
	1006
	1007

## **Proceso**

## Contexto de ejecución:

- Registros del Procesador.
- PSW.

#### **Proceso**

## Contexto de ejecución:

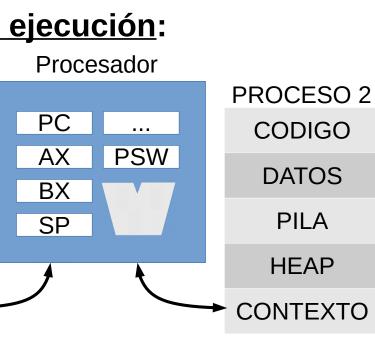
PROCESO 1 CODIGO

**DATOS** 

PILA

**HEAP** 

**CONTEXTO** 



	1000
	1001
	1002
	1003
	1004
SO	1005
	2200
	2200 2201
-	
SO	2201
SO	2201 2202
SO	2201 2202 2203

#### **Proceso**

#### **Atributos:**

- Identificador: PID / PPID / UID.
- Información de gestión de memoria.
- Información de Planificación.
- Información de E/S.
- Información contable.

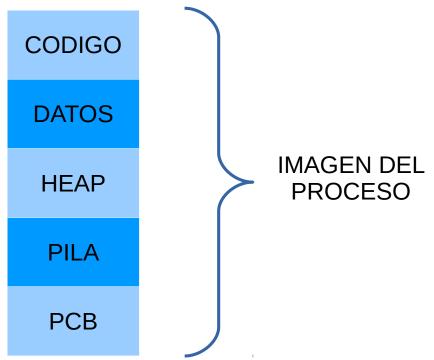
#### **Proceso**

# Bloque de Control de Proceso (PCB): Contiene toda la información relacionada al proceso.

- Hay uno por cada proceso en el sistema.
- Contiene la dirección de las estructuras del proceso.
- Guarda el Contexto de ejecución cuando el proceso no está ejecutando.
- Atributos.

#### **Proceso**

<u>Imagen del proceso</u>: Representación del proceso en el sistema



#### **Proceso**

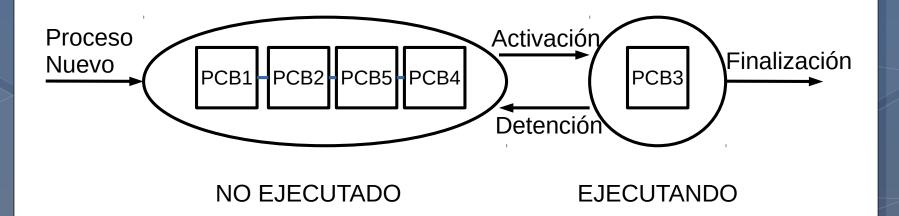
## Ciclo de vida de un proceso

- Tiempo que transcurre entre su creación y su finalización.
- Durante el ciclo de vida pasa por varios estados.

#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 2 estados



#### **Proceso**

## Creación de un proceso

- Puede ser creado por el sistema operativo para dar algún servicio.
- Puede ser creado a pedido de otro proceso.
  - El proceso que solicita crearlo se llama proceso padre y al proceso creado se lo llama proceso hijo.
  - Proceso Padre e Hijo pueden ejecutar de forma concurrente o el Padre puede esperar que los hijos finalicen.

#### **Proceso**

Creación de un proceso: Pasos

- Asignación del PID.
- Reservar espacio para estructuras (código, datos, pila y heap).
- Inicializar PCB.
- Ubicar PCB en listas de planificación.

#### **Proceso**

## Creación de un proceso: fork()

```
int id;
id = fork();

if (id == 0) {
/* código proceso hijo */
.....
}

if (id > 0 ) {
/* código proceso padre */
.....
}
```

#### **Proceso**

## Creación de un proceso: fork()

```
int id;
id = fork();

if (id == 0) {
  /* código proceso hijo */
    ......
}

if (id > 0 ) {
  /* código proceso padre */
    ......
}
```

Imagen Proceso

**CODIGO** 

**DATOS** 

PILA

**HEAP** 

PCB

$$PID = 10$$

$$PPID = 5$$

$$id = ?$$

#### **Proceso**

### Creación de un proceso: fork()

```
int id;
id = fork();

if (id == 0) {
  /* código proceso hijo */
    .....
}

if (id > 0 ) {
  /* código proceso padre */
    .....
}
```

Proceso
Padre
CODIGO
DATOS
PILA
HEAP
PCB
Proceso
Hijo
CODIGO
DATOS
PILA
PILA
PCB

PID = 10 PPID = 5 id = ? PID = ? PPID = ? id = ?

PID = 8

PPID = 5

id = 20

### **Procesos**

#### **Proceso**

### Creación de un proceso: fork()

```
int id;
id = fork();

if (id == 0) {
  /* código proceso hijo */
.....
}

if (id > 0 ) {
  /* código proceso padre */
.....
}
```

Proceso
Padre
CODIGO
DATOS
PILA
HEAP
PCB
Proceso
Hijo
CODIGO
DATOS
PILA
PILA
PCB

PID = **20** 

PPID = 8

id = 0

#### **Proceso**

### Creación de un proceso: fork()

```
int pid;
char *programa[] = {"ps", "f", NULL};
pid = fork();

if (pid == 0) { /* hijo */
execv ("/bin/ps", programa);
}

if (pid > 0 ) { /* padre */
wait (NULL);
printf("hijo finalizado\n");
```

#### **Proceso**

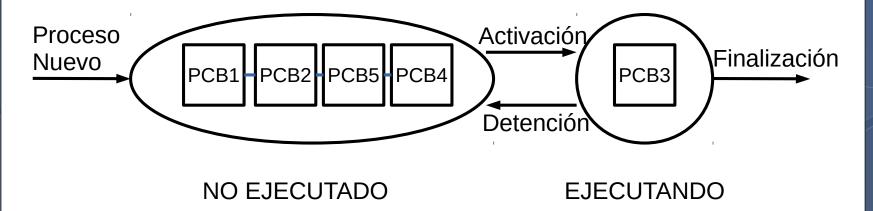
### Terminación de un proceso

- Terminación normal.
  - exit(int exit\_status) / wait (int \*status)
- Terminado por otro proceso.
  - kill (pid, sig)
- Terminado por falla o condición de error.

#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

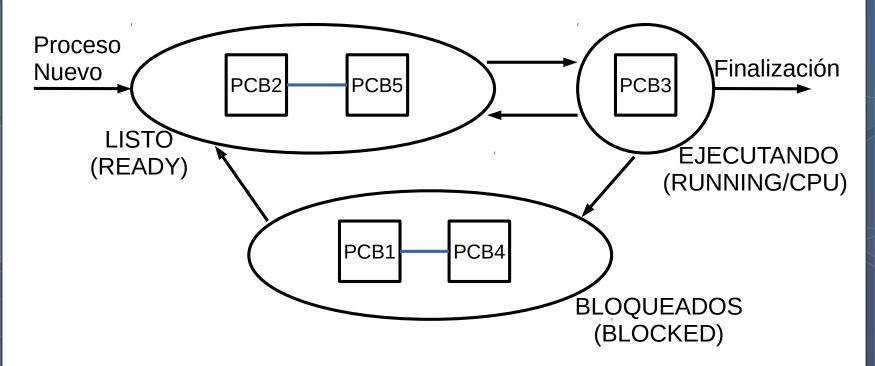
Estado de los procesos: Diagrama de 2 estados



#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 3 estados



#### **Proceso**

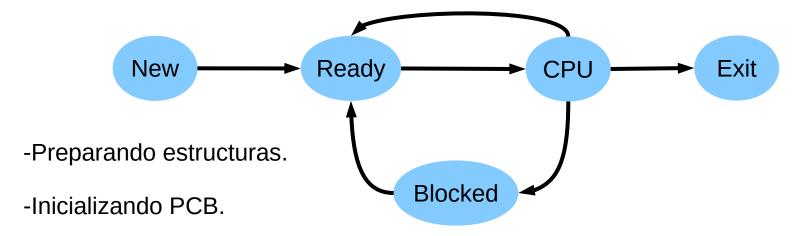
### E/S Bloqueante - E/S no bloqueante

	Bloqueante	No Bloqueante
Respuesta inmediata	Realiza la operación	Realiza la operación
Respuesta en mucho tiempo o indefinida	Bloquea el proceso	<ul><li>No realiza la operación</li><li>Continúa ejecutando</li></ul>
Valores de retorno	OK / Error	OK / Error / Reintentar

#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 5 estados

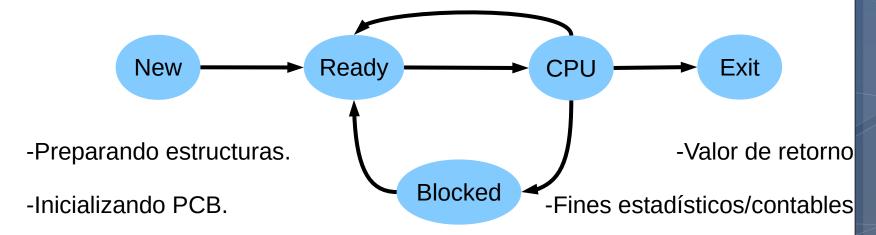


-Espera admisión.

#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 5 estados

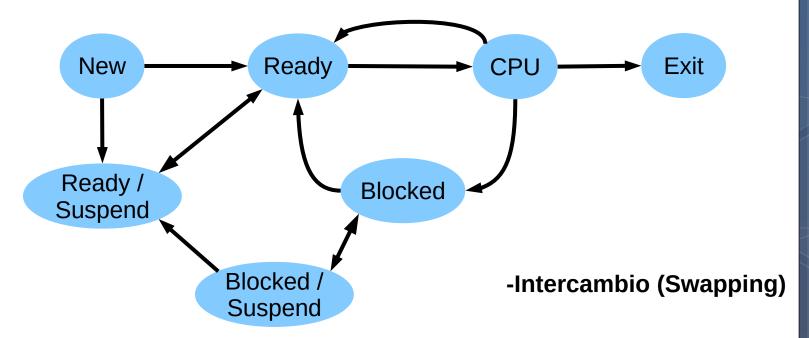


-Espera admisión.

#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 7 estados



**Proceso** 

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 7 estados

Depuración (debugging)

#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

Estado de los procesos: Diagrama de 7 estados

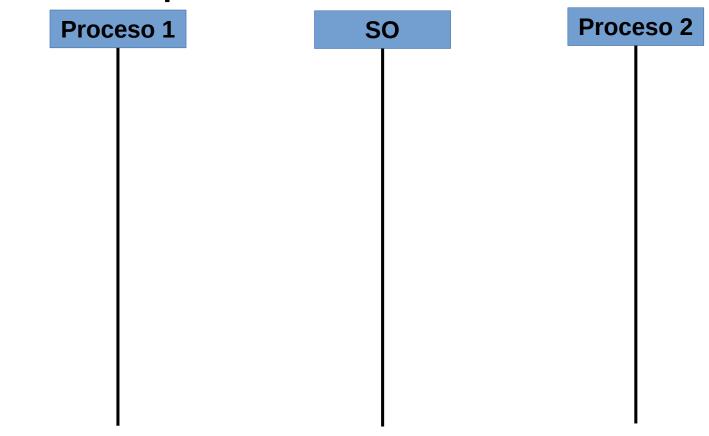
#### **Proceso**

Ciclo de vida de un proceso

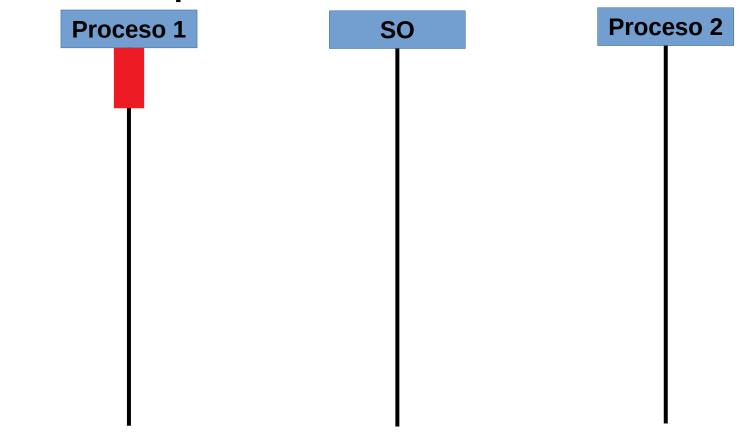
Estado de los procesos: Diagrama de 7 estados

```
EXPLESSION VAIO
int main() {
                                           (x)= a
                                                     4
     long int a = 0;
                                           (x)= b
     long int b = 0;
     int c = 0:
                                                    11
                                           (x)= C
     int d = 0;
                                                   22
                                           (x)= d
     a = numero entre (1,10);
                                           🖶 Add nev
     b = numero entre (1,10);
     c = a + b;
     d = c * 2;
     printf("Resultado: %d\n",d);
```

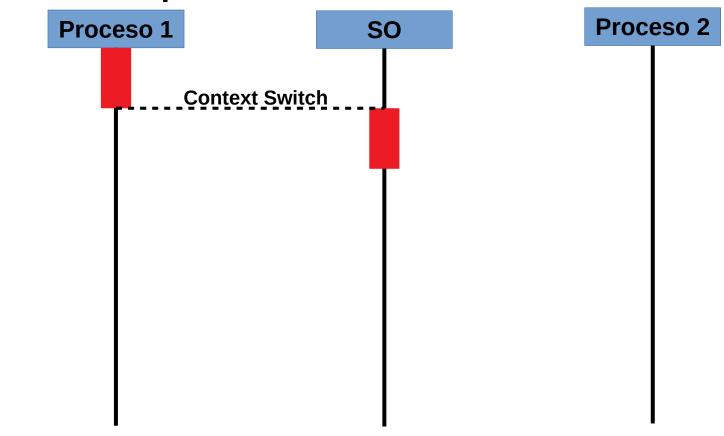
#### **Proceso**



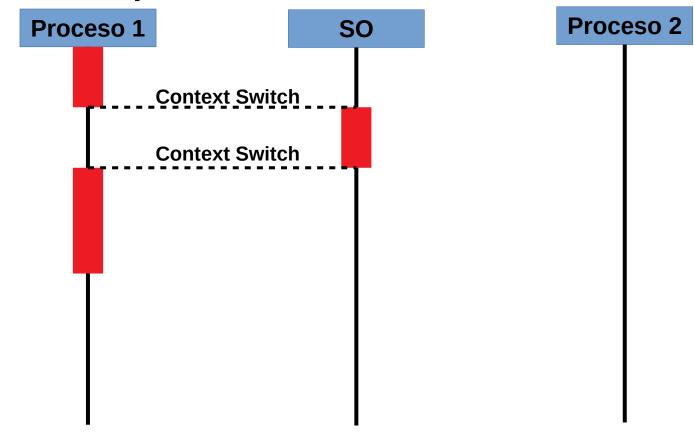
#### **Proceso**



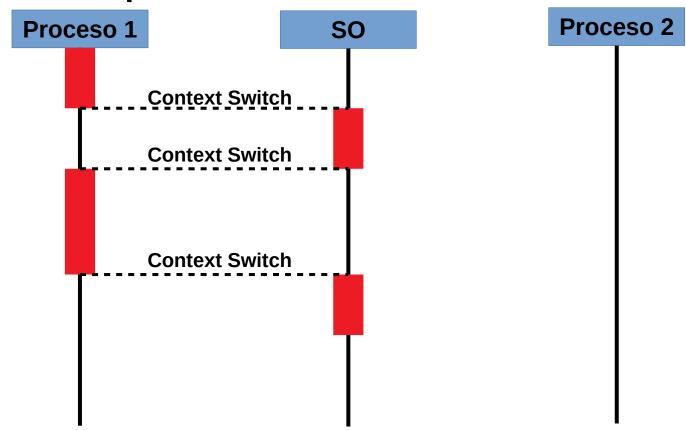
#### **Proceso**



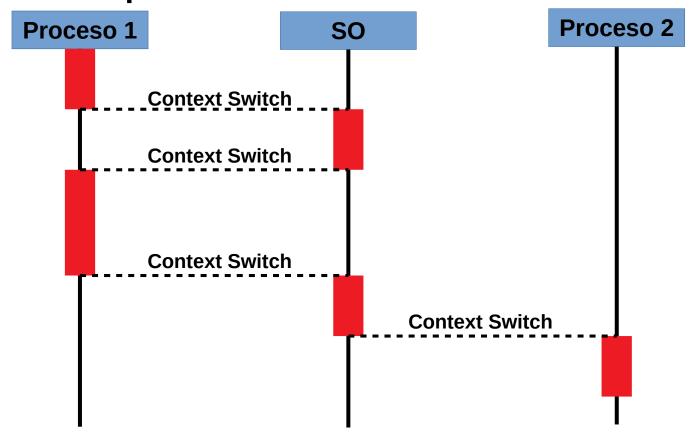
#### **Proceso**



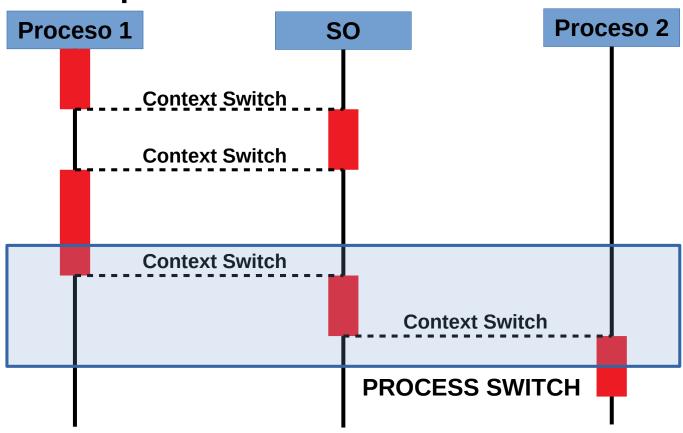
#### **Proceso**



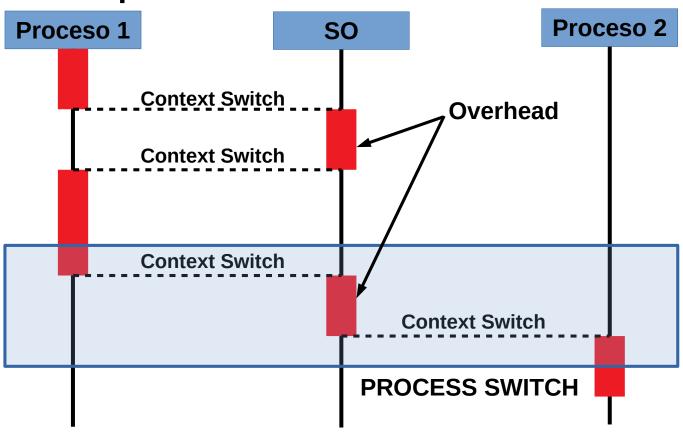
#### **Proceso**



#### **Proceso**



#### **Proceso**



## Procesos Proceso

- 1. Ejecutando Proceso A, se produce una INTERRUPCIÓN.
- 2. Se guarda el PC y PSW del proceso A.
- 3. Se actualiza PC para atender la interrupción y se cambia de modo de ejecución (modo usuario a kernel).
- 4. Se guarda el resto del contexto del proceso A.
- 5. Se decide cambiar el proceso.
- 6. Se guarda el contexto del proceso A en su PCB.
- 7. Se cambia el estado del proceso A de Ejecutando a Listo (u otro).
- 8. El PCB del proceso A se ubica en la lista de procesos Listos (u otra).
- 9. Se selecciona otro proceso para ser ejecutado (el proceso B).
- 10. Se cambia el estado del proceso B a Ejecutando.
- 11. Se actualizan los registros de administración de memoria del procesador con los del proceso B.
- 12. Se actualizan los registros del procesador con los del PCB de B y se cambia el modo de ejecución (modo kernel a usuario).