Introducción a los Sistemas Operativos

Procesos - III

Profesores:

Lía Molinari Juan Pablo Pérez Nicolás del Rio











1.5.0.

✓ Versión: Septiembre 2019

Palabras Claves: Procesos, Planificación, FCFS, SJF, Round Robin, SRTF, Prioridades, Algoritmos Apropiativos y Algoritmos No Apropiativos

Los temas vistos en estas diapositivas han sido mayormente extraídos del libro de Andrew S. Tanenbaum (Sistemas Operativos Modernos)



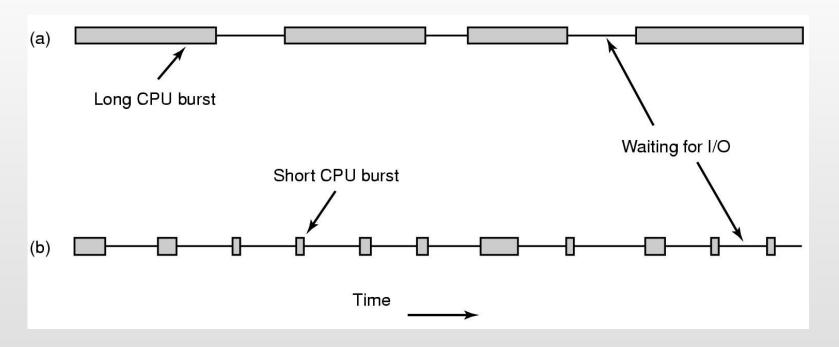






Comportamiento de los procesos

1/0.













Comportamiento de los procesos (cont.)

- ☑CPU-bound
 - ✓ Mayor parte del tiempo utilizando la CPU
- \boxed{I}/O -bound ($\boxed{I}/O = \boxed{E}/S$)
 - ✓ Mayor parte del tiempo esperando por I/O
- La velocidad de la CPU es mucho mas rápida que la de los dispositivos de E/S
 - ✓ Pensar: Necesidad de atender rápidamente procesos I/O-bound para mantener el dispositivo ocupado y aprovechar la CPU para procesos CPU-bound











Planificación

✓ Planificación:

- Necesidad de determinar cual de todos los procesos que están listos para ejecutarse, se ejecutará a continuación en un ambiente multiprogramado
- Algoritmo de Planificación
 - Algoritmo utilizado para realizar la planificación del sistema











Algoritmos Apropiativos y No Apropiativos

- ☑ En los algoritmos Apropiativos (preemtive) existen situaciones que hacen que el proceso en ejecución sea expulsado de la CPU
- ☑ En los algoritmos No Apropiativo (nonpreemptive) los procesos se ejecutan hasta que el mismo (por su propia cuenta) abandone la CPU
 - Se bloquea por E/S o finaliza
 - No hay decisiones de planificación durante las interrupciones de reloj











Categorías de los Algoritmos de Planificación

- ☑Según el ambiente es posible requerir algoritmos de planificación diferentes, con diferentes metas:
 - Equidad: Otorgar una parte justa de la CPU a cada proceso
 - ✓ Balance: Mantener ocupadas todas las partes del sistema

☑ Ejemplos:

- ✓ Procesos por lotes (batch)
- ✓ Procesos Interactivos
- ✓ Procesos en Tiempo Real











Procesos Batch

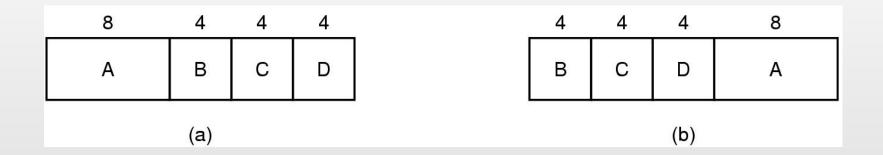
- ✓ No existen usuarios que esperen una respuesta en una terminal.
- ✓ Se pueden utilizar algoritmos no apropiativos
- - ✓ Rendimiento: Maximizar el número de trabajos por hora
 - ✓ Tiempo de Retorno: Minimizar los tiempos entre el comienzo y la finalización
 - ✓ El Tiempo es espera se puede ver afectado
 - ✓ Uso de la CPU: Mantener la CPU ocupada la



Procesos Batch (cont.)

☑ Ejemplos de Algoritmos:

- ✓ FCFS First Come First Served
- ✓ SJF Shortest Job First













Procesos Interactivos

- ☑ No solo interacción con los usuarios
 - ✓ Un servidor, necesita de varios procesos para dar respuesta a diferentes requerimientos
- ✓ Son necesarios algoritmos apropiativos para evitar que un proceso acapare la CPU
- - ✓ Tiempo de Respuesta: Responder a peticiones con rapidez
 - ✓ Proporcionalidad: Cumplir con expectativas de los usuarios
 - Si el usuario le pone STOP al reproductor de música, que la música deje de ser reproducida en un tiempo considerablemente corto.





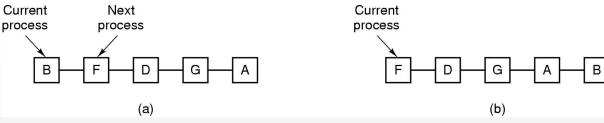




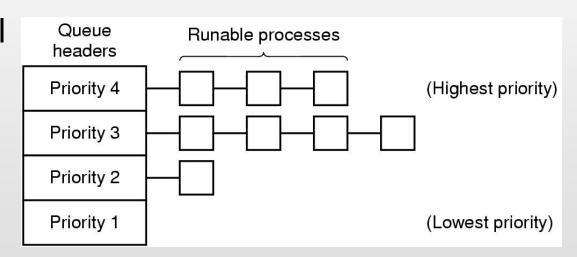
Procesos Interactivos (cont.)

☑ Ejemplos de Algoritmos:

✓ Round Robin Current process



- Prioridades
- ✓ Colas Multinivel



✓ SRTF – Shortest remaining time first











Política Versus Mecanismo

- Existen situaciones en las que es necesario que la planificación de uno o varios procesos se comporte de manera diferente
- ☑El algoritmo de planificación debe estar parametrizado, de manera que los procesos/usuarios pueden indicar los parámetros para modificar la planificación

Política Versus Mecanismo (cont.)

- ☑El Kernel implementa el mecanismo
- ☑El usuario/proceso/administrador utiliza los parámetros para determinar la Política
- **☑**Ejemplo:
 - ✓ Un algoritmo de planificación por prioridades y una System Call que permite modificar la prioridad de un proceso (man nice)
 - ✓ Un proceso puede determinar las prioridades de los procesos que el crea, según la importancia de los mismos.









