EP1

Renê Cardozo - 9797315 Verônica Stocco - 6828626 rene.cardozo@usp.br veronica.stocco@usp.br

Instituto de Matemática e Estatística Universidade de São Paulo

BCCSH

O executável bccsh é composto de dois módulos: parser e bccsh. Além disso é utilizada a biblioteca readline, a qual tem seu caminho encontrado pela ferramenta pkgconfig.

Parser

- O parser é responsável por receber a linha de caracteres retornada pela função readline da biblioteca readline e separar cada palavra em um vetor de argumentos, os quais serão reconhecidos pelo bccsh posteriormente e determinarão qual comando deverá ser executado.
- Este parser foi adotado pensando em possibilitar a execução de qualquer binário pelo shell, bem como unificar o processo de execução de comandos internos e outros programas do sistema.
- Há uma limitação de 10 strings para cada linha lida pelo parser.

Shell

- O shell propriamente dito é implementado no arquivo bccsh.c, o qual realiza a leitura de inputs pelo usuário utilizando a função readline, sendo lida uma linha por vez.
- Após o armazenamento da linha em um buffer, caso a linha não seja vazia, esta será armazenada no histórico através da função add_history da biblioteca readline, podendo ser acessada, por padrão, utilizando as setas do teclado.

Comandos

Uma vez salvo no histórico, a linha será utilizada pelo parser para criar um vetor com as palavras digitadas. As quais utilizarão a função cmd para determinar qual comando será executado. Podendo este ser:

- mkdir < diretório >
- kill -<sinal> <PID>
- In -s <arquivo> <link>
- Qualquer binário do sistema iniciado por "/" ou ".", com no máximo 9 argumentos.

Escalonador de Processos

O simulador de escalonamento de processos é definido no arquivo ep1.c, no qual estão definidas as rotinas de escalonamento com os algoritmos First-Come, First-Served (FCFS) e Shortest Remaining Time Next (SRTN).

Round-Robin

O algoritmo Round-Robin está apenas no esboço de uma tentativa de implementação, contudo não foi possível testá-lo como os outros e sua execução não está correta.

Neste arquivo é utilizada a função read_file para ler os arquivos da pasta entrada, na qual são armazenados os arquivos criados pelo gerador de processos, os quais são organizados em um array de structs onde é armazenado o nome, t0, dt e deadline de cada processo.

Algoritmos de Escalonamento

A partir do primeiro parâmetro fornecido para o executável ./ep1 temos a escolha do algoritmo que será utilizado na simulação, sendo 1 para FCFS e 2 para SRTN.

A implementação dos algoritmos foi feita da seguinte forma:

- FCFS: Executa as threads diretamente do array de processos montado na leitura, uma vez que supõe-se que os processos estejam ordenados por ordem de chegada.
- SRTN: Reordena o array de processos com base na soma dos atributos t0 e dt, assim, priorizam-se os processos com menor dt que chegam antes.
- RR: Cria as threads e envia um sinal para que a primeira possa executar. A thread i executa por um quantum, e envia um signal para que a thread (i + 1) % process_count possa executar.

Os algoritmos armazenam a saída no arquivo especificado pelo terceiro parâmetro do executável ./ep1, no qual é escrito o nome do processo o tempo atual do simulador e o tempo do simulador menos o tempo inicial do processo.

Gerador de Processos

A criação de processos para uso pelo simulador é feito pelo arquivo gerador.c dentro da pasta gerador_de_processos. Este programa é executado da forma "./gerador < número-de-processos > [semente]", sendo a semente opcional e por padrão igual a 0.

- t0 inicia-se com 1 e é incrementado em um inteiro aleatório entre 0 e
 3.
- dt é gerado como um inteiro aleatório entre 2 e 5.
- a deadline do processo é gerada por t0 + dt + x, sendo x um número inteiro aleatório entre 0 e 15.

Testes

Os testes foram realizados a partir da geração de três arquivos de processos, com 5, 50 e 500 processos.

A execução de cada teste foi realizada para os dois algoritmos implementados e executadas trinta vezes para cada arquivo de 5, 50 e 500 processos.

A execução usou como base:

- ./bccsh
- ./ep1 <1 ou 2> entrada/<arquivo-de-entrada> saida/<arquivo-de-saida> d

Máquinas Utilizadas

Foram utilizadas duas máquinas diferentes, uma com 12 e outra com 8 CPUs, as quais estão descritas nos slides a seguir, que registram as saídas do comando Iscpu para cada uma das máquinas.

Limitações

A máquina 1, com 12 núcleos, sofreu aparente limitação pela utilização do Windows Subsystem for Linux, uma vez que apenas uma CPU parece ter sido utilizada, o que pode ser observado pela saída "0" no modo verboso do simulador.

Máquina 1

Architecture x86 64 CPU op-mode(s): 32-bit, 64-bit Byte Order: Little Endian Address sizes: 36 bits physical, 48 bits virtual CPU(s): 12 On-line CPU(s) list: 0-11 Thread(s) per core: 2 Core(s) per socket: 6 Socket(s): 1 Vendor ID: GenuineIntel CPU family: 6 Model: 158 Model name: Intel(R) Core(TM) i7-9750H CPU @ 2.60GHz Stepping: 10 CPU MHz: 2601.000 CPU max MHz 2601 0000 BogoMIPS: 5202.00 Virtualization: VT-x Hypervisor vendor: Windows Subsystem for Linux

Flags: fpu vme de pse tsc msr pae mce cx8 apic sep mtrr pge mca cmov pat pse36 clflush dts acpi mmx fxsr sse sse2 ss ht tm pbe syscall nx pdpe1gb rdtscp |m pni pclmulqdq dtes64 monitor ds cpl vmx est tm2 ssse3 fma cx16 xtpr pdcm pcid sse4 1 sse4 2 x2apic movbe popent tsc deadline timer aes xsave osxsave avx f16c rdrand lahf |m abm 3dnowprefetch fsgsbase tsc adjust bmi1 avx2 smep bmi2 erms invpcid mpx rdseed adx smap clflushopt intel pt ibrs ibpb stibp ssbd

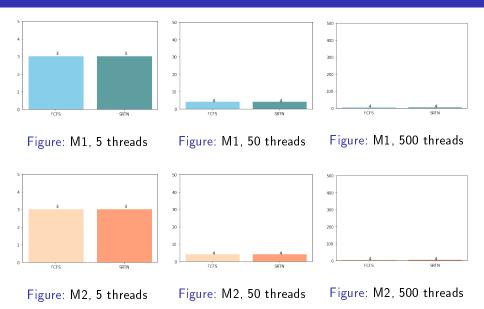
Virtualization type: container

Máquina 2

Architecture: x86 64 CPU op-mode(s): 32-bit, 64-bit Byte Order: Little Endian CPU(s): 8 On-line CPU(s) list: 0-7 Thread(s) per core: 2 Core(s) per socket: 4 Socket(s): 1 NUMA node(s): 1 Vendor ID: GenuineIntel CPU family: 6 Model: 42 Model name: Intel(R) Core(TM) i7-2700K CPU @ 3.50GHz Stepping 7 CPU MHz: 4393 984 CPU max MHz: 4600,0000 CPU min MHz: 1600,0000 BogoMIPS: 6984 19 Virtualization: VT-x L1d cache: 32K L1i cache: 32K L2 cache: 256K L3 cache: 8192K NUMA node0 CPU(s): 0-7

Flags: fpu vme de pse tsc msr pae mce cx8 apic sep mtrr pge mca cmov pat pse36 clflush dts acpi mmx fxsr sse sse2 ss ht tm pbe syscall nx rdtscp lm constant tsc arch perfmon pebs bts rep good nopl xtopology nonstop tsc cpuid aperfmperf pni pclmulqdq dtes64 monitor ds cpl vmx est tm2 ssse3 cx16 xtpr pdcm pcid sse4 1 sse4 2 popcnt tsc deadline timer aes xsave avx lahf |m epb pti ssbd ibrs ibpb stibp tpr shadow vnmi flexpriority ept vpid xsaveopt dtherm ida arat pln pts md clear flush |1d

Gráficos de Deadline



Os resultados **não** foram os esperados.

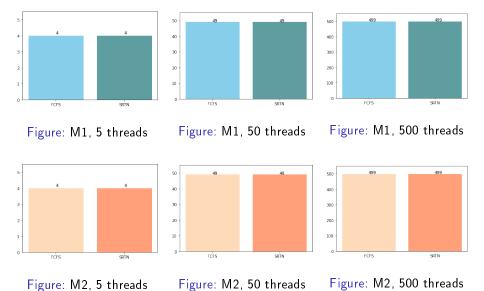
- Era de se esperar que o SRTN cumprisse mais deadlines que o FCFS.
 Além disso não acontecer, ambos escalonadores apresentaram exatamente o mesmo desempenho em todas as execuções do código.
- Após analisar os resultados e revisitar o código, identificamos o motivo do erro. Ao invés de implementar o SRTN (que deveria suspender um processo quando um mais curto chegasse), implementamos o Shortest Remaining Time First (ordenamos o vetor de processos com base no t0 + dt, mas não houve qualquer comunicação entre as threads para que o processo mais curto disponível interrompesse a execução do processo atual). Infelizmente, quando nos demos conta disso, não havia mais tempo para corrigir a implementação.

- (Falta de) diferença entre as máquinas: era esperado que o desempenho em ambas fosse o mesmo. Não havia threads correndo em paralelo, já que nossa implementação simulava apenas 1 CPU.
- (Falta de) diferença entre as execuções: não era esperado que todas as execuções levassem a exatamente os mesmos resultados. Deveriam ter havido ocasiões em que mais de uma thread poderia ter acesso ao mutex, o que levaria a resultados diferentes. Entretanto, os processos sempre foram executados na ordem [0, 1, 2, ..., n]. Como todas as 30 execuções levaram ao mesmo resultado, não fazia sentido incluir a média e intervalo de confiança nos gráficos.
- Acreditamos que isso se deve ao fato de cada pthread_join ter sido dentro do loop de criação de cada thread. Ou seja: cada thread foi concluída logo após sua criação. Não haviam threads existentes simultaneamente, o que impediu que duas ou mais threads pudessem entrar em condição de corrida, que seria o motivo de ter resultados diferentes em diferentes execuções.

EP1

- A baixíssima taxa de cumprimento de deadlines também não era esperada. Isso foi um problema com os arquivos de entrada que utilizamos, e não com o algoritmo. Todos os deadlines que geramos automaticamente eram muito curtos e muito próximos, e não poderiam ser cumpridos em tempo por uma máquina com uma única CPU.
- Se tivéssemos gerado prazos maiores para os processos, ou simulados mais CPUs, mais deadlines teriam sido cumpridos.

Gráficos de Mudanças de Contexto



Mais uma vez, os resultados **não** foram os esperados.

- Se houvéssemos implementado o SRTN da forma correta, ele apresentaria mais mudanças de contexto que o FCFS. Entretanto, considerando que (infeliz e erroneamente) implementamos o Shortest Remaining Time Next, faz sentido que o número de mudanças de contexto seja o mesmo do escalonador FCFS.
- Como explicado no gráfico anterior, suspeitamos que utilizamos o pthread_join de forma errada, o que levou à ausência de qualquer condição de corrida entre threads. Tendo isso em vista, faz sentido que todos os resultados mais uma vez tenham sido idênticos.