

Inhaltsverzeichnis

1	Betriebssystem	2
1.1	Definition	2
1.2	Aufgaben	2
1.3	Arten	2
2	Prozesse	3
2.1	Bestandteile	3
2.2	Hierarchie und Signale	3
2.2.1	Fork	4
2.2.2	Signale	4
3	Threads	5
3.1	Unterschied: Prozesse/Threads	5
3.2	User - und Kernel-Level Threads	5
3.2.1	User-Level Threads	5
3.2.2	Kernel-Level Threads	5
3.2.3	Kombinierte Threadtypen	5
3.3	Linux Threads und Prozesse	5
4	Interrupts	7
4.1	Interrupt-Klassen	7
4.2	Ablauf	7
4.3	Round Robin: I/O- vs CPU-lastig	7
4.4	Interrupt Handling	7
5	Scheduling	9
5.1	Wann wird der Scheduler aktiv	9
5.2	Scheduling-Prinzipien	9
5.3	Kriterien	9
5.3.1	Anwendersicht	9
5.3.2	Systemsicht	9
5.4	Round Robin und I/O	10
5.4.1	Virtual Round Robin	10
5.4.2	Prioritätsbasiert	10
5.5	Formeln	10
5.5.1	Burstdauer	10
6	Synchronisation	11
6.1	Race Condition	11
6.2	Synchronisationsmechanismen	11
6.3	Anforderungen	11

1 Betriebssystem

1.1 Definition

- **Systemsicht**

Alle Programme zur **Steuerung und Überwachung** von:

- Ausführung v. Benutzerprogrammen
- Verteilung der Betriebsmittel
- Aufrechterhaltung der Betriebsart

- **Anwendersicht**

Virtuelle Maschine, vereinfachte Ansicht des Computers

1.2 Aufgaben

- **Hardwareabstraktion**

- einheitliche Sicht auf Geräteklassen
- Bibliotheken und Treiber

- **Ressourcenverwaltung**

- CPU-Rechenzeit
- Speicher
- Gerätezugriffe

- **Sicherheitsfeatures**

- Benutzer und Gruppen **Multi-User**
- Parallelbetrieb **Multitasking**
- Schutz vor direkten Hardwarezugriffen

1.3 Arten

- **Mainframe** schnelles I/O, viele Prozesse, Transaktionen
- **Server** viele Anwender, Netzanbindung
- **Multiprozessor**
- **Echtzeit**

2 Prozesse

2.1 Bestandteile

- eigener Adressraum
- Programmcode
- Programmdaten
- Programm-Counter
- Stacks und Stackpointer
- Hardwareregister-Inhalte (*Prozess-Kontext*)
- Heap-Speicher
- Verwaltungsdaten
 - Identifier und VaterID
 - Ressourcenliste
 - Scheduling Parameter

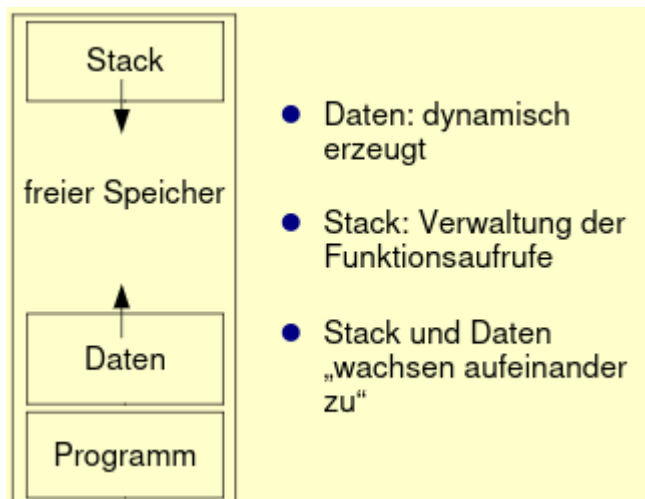


Abbildung 1: Process Control Block PCB

2.2 Hierarchie und Signale

Jeder Prozess hat **Vaterprozess** (*Prozesse erzeugen einander*).

2.2.1 Fork

```
1  int pid = fork();
2  if(pid == 0){
3      printf("Ich bin das Kind mit pid=%d\n",
4             getpid());
5  }else if(pid > 0){
6      printf("Ich bin der Vater, mein Kind hat die
7             pid=%d\n", pid);
8  }else{
9      printf("Error: fork() war nicht erfolgreich");
10 }
```

2.2.2 Signale

- (17) STOP (*Strg-Z oder bg*)
- (19) CONT (*fg*)
- (15) SIGTERM (*beenden*)
- (9) KILL (*abschließen*)

3 Threads

3.1 Unterschied: Prozesse/Threads

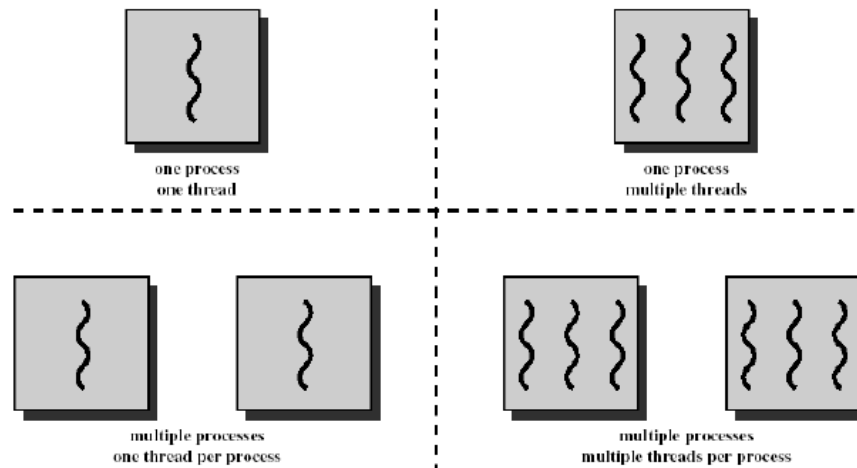


Abbildung 2: Unterschied zw. Prozessen und Threads

3.2 User - und Kernel-Level Threads

3.2.1 User-Level Threads

- Keine Systemcalls nötig
- Blockiert bei I/O
- keine Nutzung mehrerer CPUs
- Bessere Abstraktion möglich

3.2.2 Kernel-Level Threads

- BS verwaltet Threads
- Zeitsteuerung nur mit Systemcalls

3.2.3 Kombinierte Threadtypen

3.3 Linux Threads und Prozesse

Prozesse und **Threads** werden in Linux einheitlich gehandhabt:

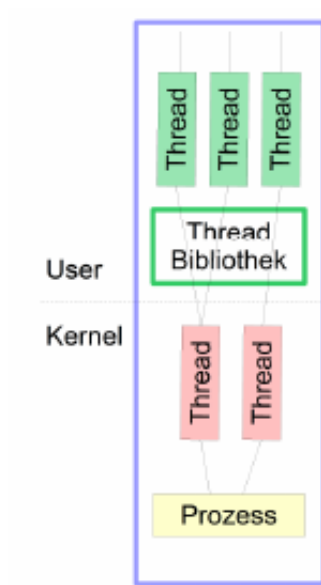


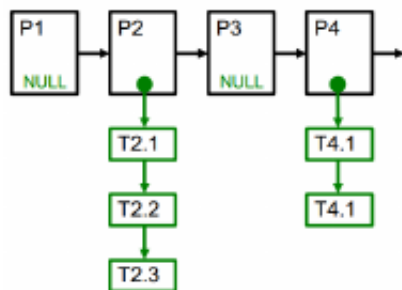
Abbildung 3: Kombiniert: ULT, KLT

```

1 // Prozess
2 clone(SIGCHLD, 0);
3 // Thread
4 clone(CLONE_VM | CLONE_FS | CLONE_FILES |
      CLONE_SIGHAND, 0);

```

Modell 1:
reine Prozesslisten



Modell 2 (Linux):
Prozesse + Threads gemischt

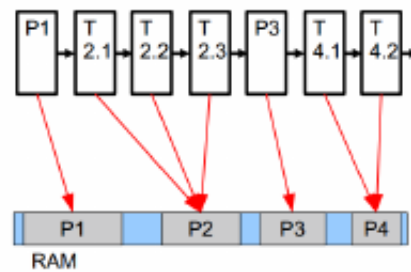


Abbildung 4: Linux Prozess- und Threadverwaltung

4 Interrupts

4.1 Interrupt-Klassen

- Hardware-Fehler
- Timer
- I/O
- Software-Interrupts
 - Arithmetik
 - Traps
 - etc.

4.2 Ablauf

1. Interrupt
2. Kontext-Wechsel
3. Interrupt-Vector
4. Interrupt-Handler
5. Scheduler

4.3 Round Robin: I/O- vs CPU-lastig

CPU-lastige Prozesse nutzen ihre **Zeitquanten** vollständig, während **I/O** Prozesse **warten** müssen.

4.4 Interrupt Handling

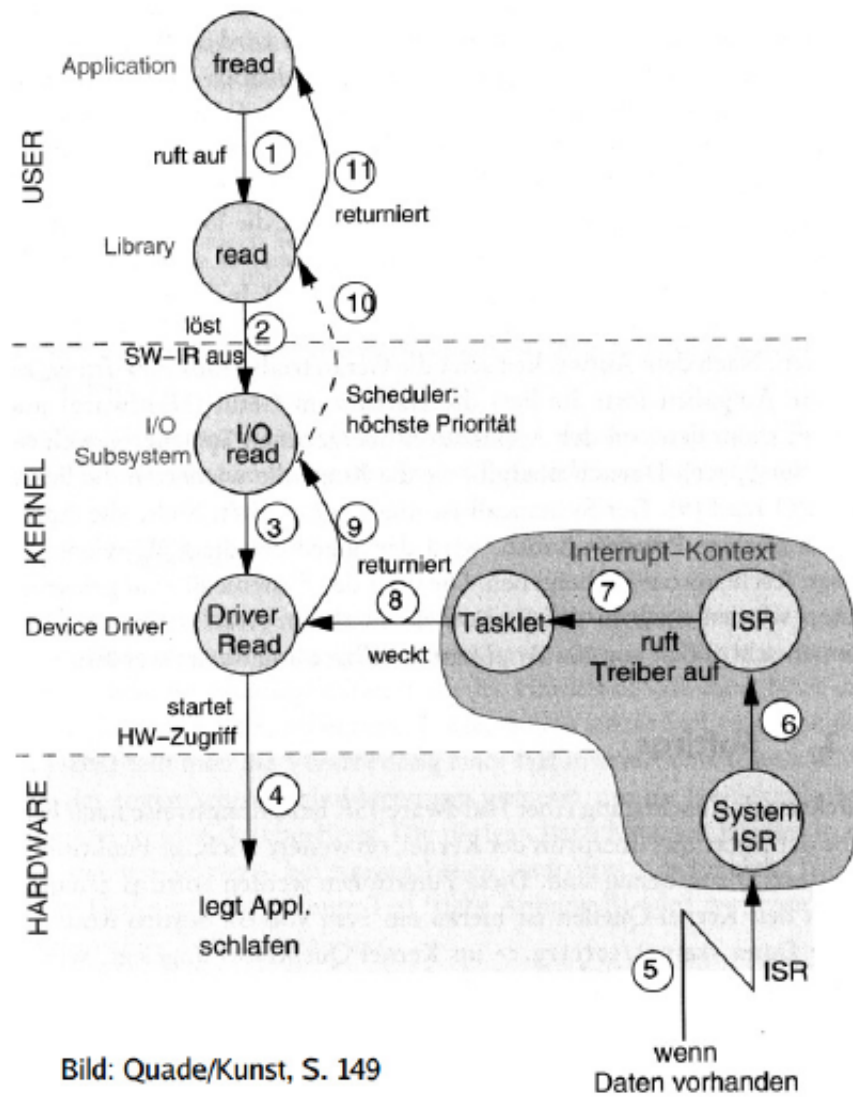


Bild: Quade/Kunst, S. 149

Abbildung 5: Interrupt callgraph

5 Scheduling

Scheduling: Zuteilug der CPU (Betriebsmittel) an Threads/Prozesse

5.1 Wann wird der Scheduler aktiv

- neuer Prozess entsteht
- aktiver Prozess endet
- Prozess wg. I/O blockiert
- Zeitquantum ist aufgebraucht
- Interrupt tritt auf

5.2 Scheduling-Prinzipien

- Kooperativ
- Präemptiv
- Batch
 - FCFS
 - SJF
 - SRF
 - Prioritäten

5.3 Kriterien

5.3.1 Anwendersicht

- Ausführungsdauer (Prozess-Gesamtlaufzeit)
- Reaktionszeit (Reaktionen auf Benutzerinteraktionen)
- Deadlines
- Vorhersagbarkeit (gleichartige Prozesse)
- Proportionalität

5.3.2 Systemsicht

- Durchsatz (Prozesse pro Zeit)
- Prozessauslastung (Cycles pro Zeit)
- Fairness (keine starvation)
- Prioritäten
- Ressourcen Fairness

5.4 Round Robin und I/O

5.4.1 Virtual Round Robin

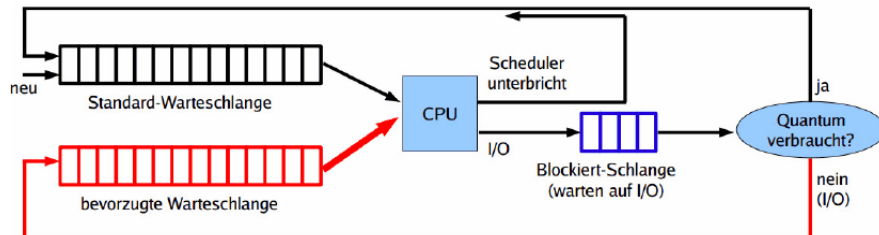


Abbildung 6: Virtual round robin prinzip

5.4.2 Prioritätsbasiert

- Dynamisch (+ variable Quantenlänge): z.B. Aging (SJF)
- Multilevel Scheduling

Priority-Inversion:

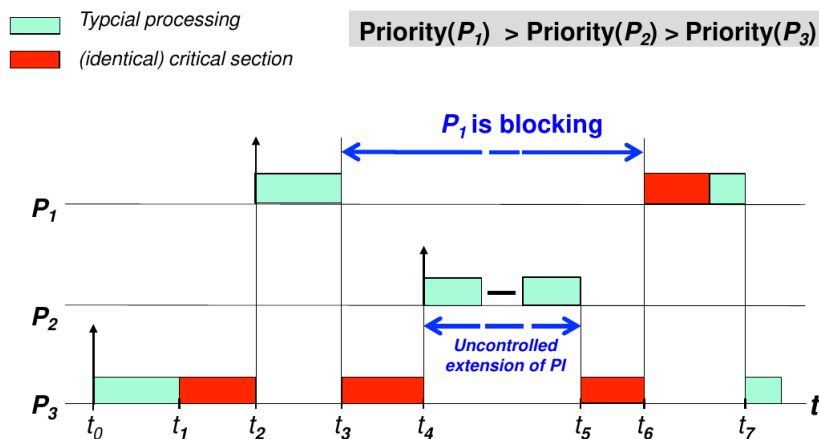


Abbildung 7: Beispiel für Priority-Inversion

5.5 Formeln

5.5.1 Burstdauer

- $S_{n+1} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n T_i = \frac{1}{n} T_n + \frac{n-1}{n} S_n$
- $S_{n+1} = \alpha T_n + (1 - \alpha) S_n; \alpha \in [0, 1]$

6 Synchronisation

6.1 Race Condition

mehrere parallele Threads/Prozesse nutzen **gemeinsame Resource**.

Zustand hängt von Ausführung ab:

⇒ **nicht vorhersagbar, nicht reproduzierbar**

6.2 Synchronisationsmechanismen

- Mutex
- Semaphor
- Event(-Queue)
- Monitor
- Locking

6.3 Anforderungen

- kein Deadlock (blockiert außerhalb v. kritischem Bereich)
- Starvation free (Scheduling bei mehreren Wartenden)