

# ***Sistemas Operacionais***

Marcos Grillo ([marcos.grillo@aedu.com](mailto:marcos.grillo@aedu.com))

# Literatura

- ▶ MACHADO, Francis Berenger; MAIA, Luiz Paulo (orgs.). **Arquitetura de Sistemas Operacionais**. 4ª ed. Rio de Janeiro: LTC - Livros Técnicos e Científicos, 2008

Programa Livro-Texto.

## Conteúdo Programático

Conceitos básicos de sistemas operacionais, uma visão geral:

Sistemas Monoprogramáveis/Monotarefa,

Sistemas Multiprogramáveis/Multitarefa,

Sistemas com Múltiplos processadores,

Sistemas Fortemente acoplados,

Sistemas Fracamente acoplados.

Estrutura do Sistema Operacional

Processo:

Modelo de processo, estados, mudanças de estados,

Subprocesso e Thread,

Tipos de processos.

Comunicação entre processos

Especificação de concorrência em programas,

Problemas de compartilhamento de recursos,

Problemas de sincronização,

Deadlock.

Gerência do Processador:

CrITÉRIOS de Escalonamento,

Escalonamento Não-preenptivo,

Escalonamento Preenptivo,

Escalonamento com Múltiplos Processadores

Gerência de Memória:

Alocação Contígua Simples,

Alocação Particionada,

Memória Virtual,

Segmentação, segmentação com paginação,

Proteção,

Compartilhamento de memória.

Sistema de Arquivos:
Organização de Arquivos,
Métodos de acesso, operações de I/O e Atributos,
Diretórios,
Alocação de espaço em disco,
Proteção de acesso,
Implementação de Cachês.
Gerência de Dispositivos:
Operações de I/O,
Subsistemas de I/O,
Device Drivers,
Controladores,
Dispositivos de Entrada/Saída

## Ementa – 1ª etapa.

- Introdução a sistemas operacionais;
- Visão geral de sistemas operacionais;
- Conceitos básicos de SO: hardware e software; Concorrência;
- Estrutura do Sistema Operacional;
- Tipos de processos, subprocessos e Threads;
- Processos e Threads;
- Sincronização e comunicação entre processos/threads;
- Revisão, exercícios, seminários;

## Ementa - 2ª etapa.

- Gerência do processador;
- Gerência de memória;
- Gerência de dispositivos;
- Sistemas com múltiplos processadores;
- Sistemas operacionais comerciais/Livre;
- Prova escrita oficial;
- Revisão;
- Prova Substitutiva;

## Horários.

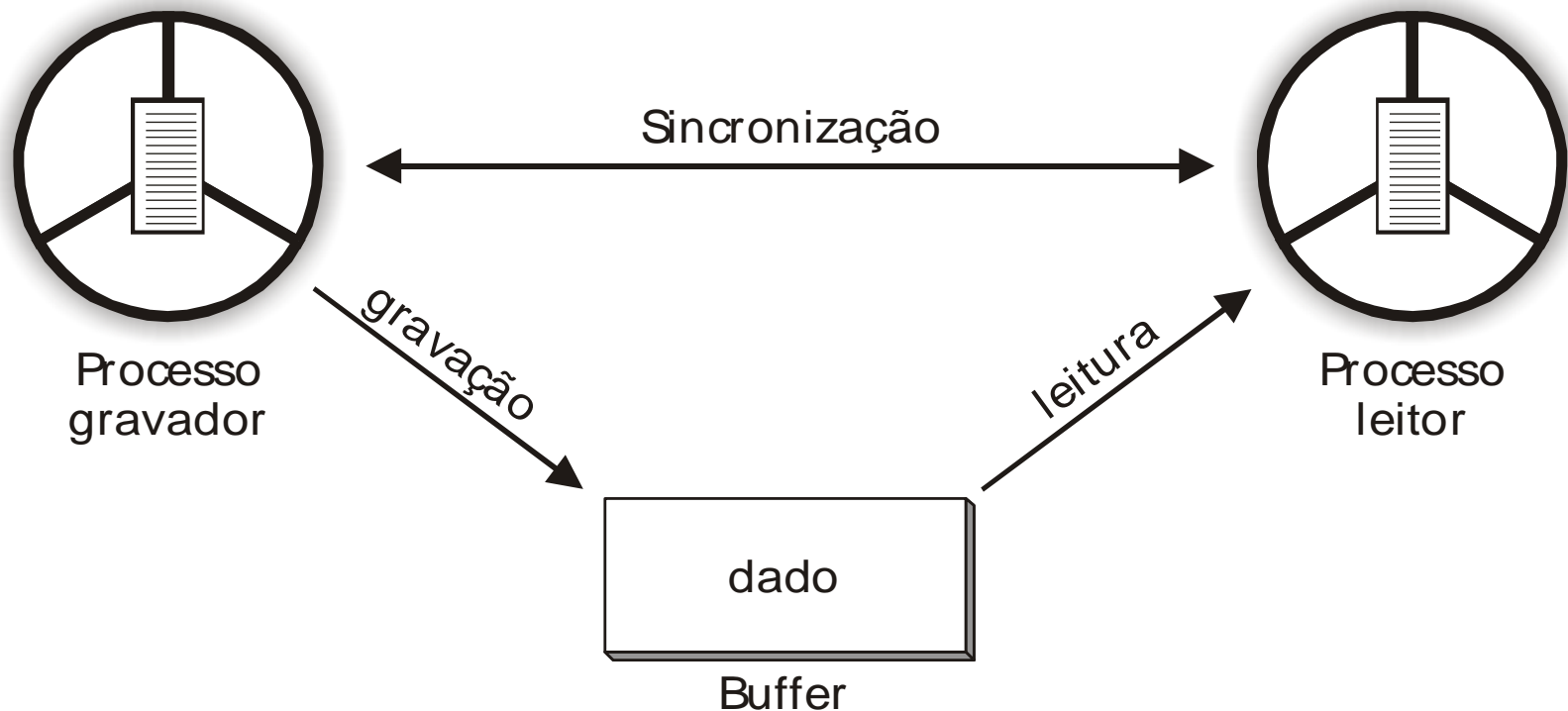
- ▶ 1ª aula 19:10 – 20:00
- ▶ 2ª aula 20:00 – 20:50
- ▶ 3ª aula 21:10 – 22:00
- ▶ 4ª aula 22:00 – 22:50 – Orientação ATPS

# Avaliação.

- ▶ 1º Bimestre peso 4;
  - ▶ Prova (6) + ATPS (4)
- ▶ 2º Bimestre peso 6;
  - ▶ Prova (7) + ATPS (3)



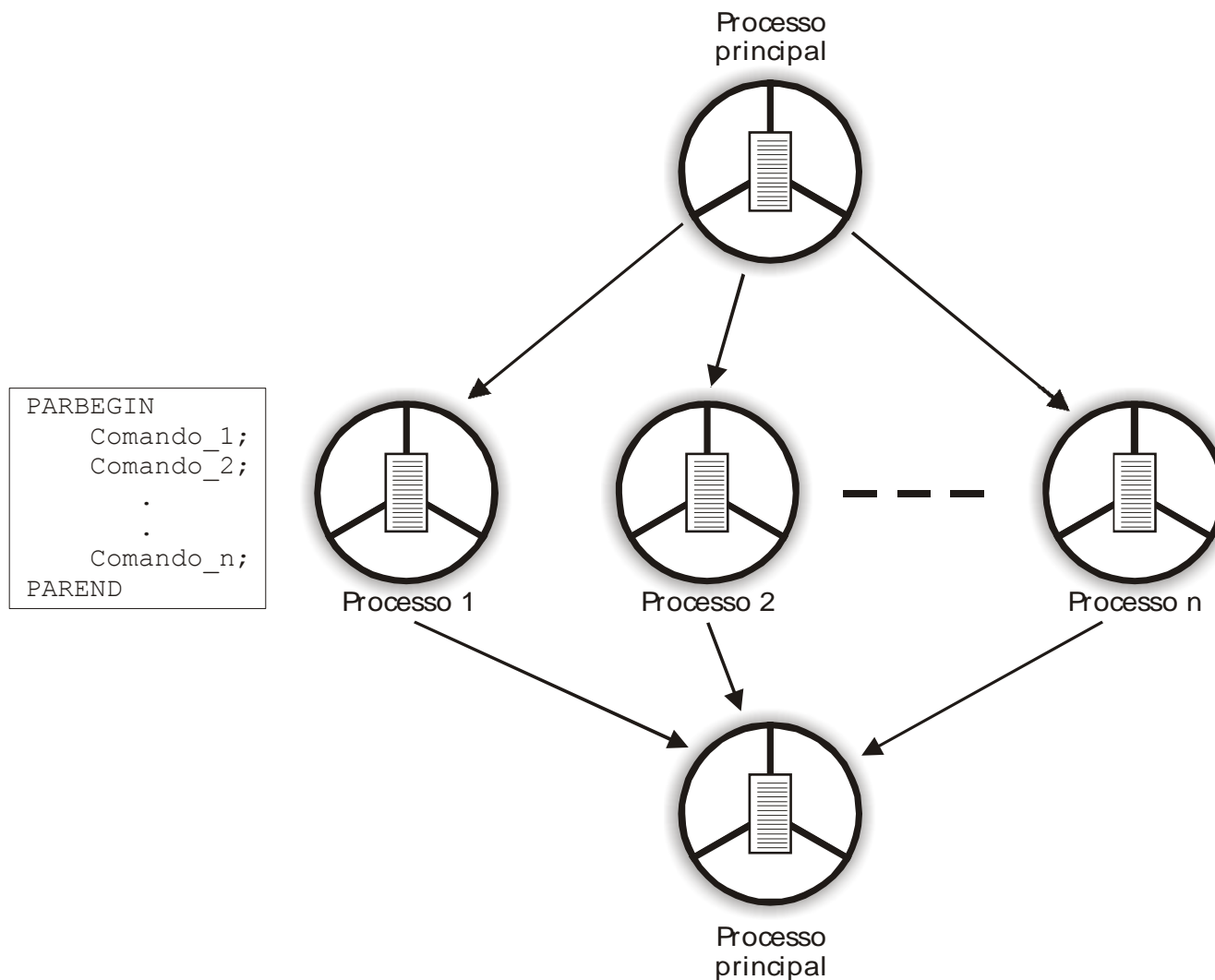
# Sincronização e Comunicação entre Processos.



# Especificação de concorrência em programas.

- ▶ FORK– cria um novo processo;
- ▶ JOIN – Para o processo A e espera o processo B terminar;
- ▶ PARABEGIN – Especifica a sequência de comandos a serem executados, ordem imprevisível;
- ▶ PARENT – Define ponto de sincronização.

# Concorrência em Programas .



# Problemas de compartilhamento de recursos.

- ▶ Dois processos acessando o mesmo recurso;
- ▶ Alteração de resultados esperados;
- ▶ Quebra de integridade;

# Exclusão Mútua

# Soluções de Hardware

- ▶ Desabilitar interrupções;
  - ▶ Não permite que dois processos entrem na região crítica;
  - ▶ Eficiente em processos do núcleo do SO.
  
- ▶ Ex. Problemas:
  - ▶ Multiprogramação -> base em interrupções;
  - ▶ Múltiplos processadores -> tempo de propagação entre processadores.

# Soluções de Software

- ▶ Diversos algoritmos apresentados, mas cada um com sua limitação;
  - ▶ Processos indefinidamente bloqueados;
  - ▶ Cuidados com acessos mútuos nos recursos compartilhados, variáveis de controle;
  - ▶ Problemas antes de alterar a variável de controle;
  - ▶ Alterar variáveis antes de terminar o loop;
  - ▶ Eficazes em números de processos limitados (2);

# Sincronização Condicional

“Consiste em uma situação em que o acesso ao recursos compartilhado exige a sincronização de um processo vinculada a uma condição de acesso”

*Francis Berenger Machado*



# Sincronização Condicional

- ▶ Gravação e leitura de Buffer;
- ▶ Produtor e consumidor;

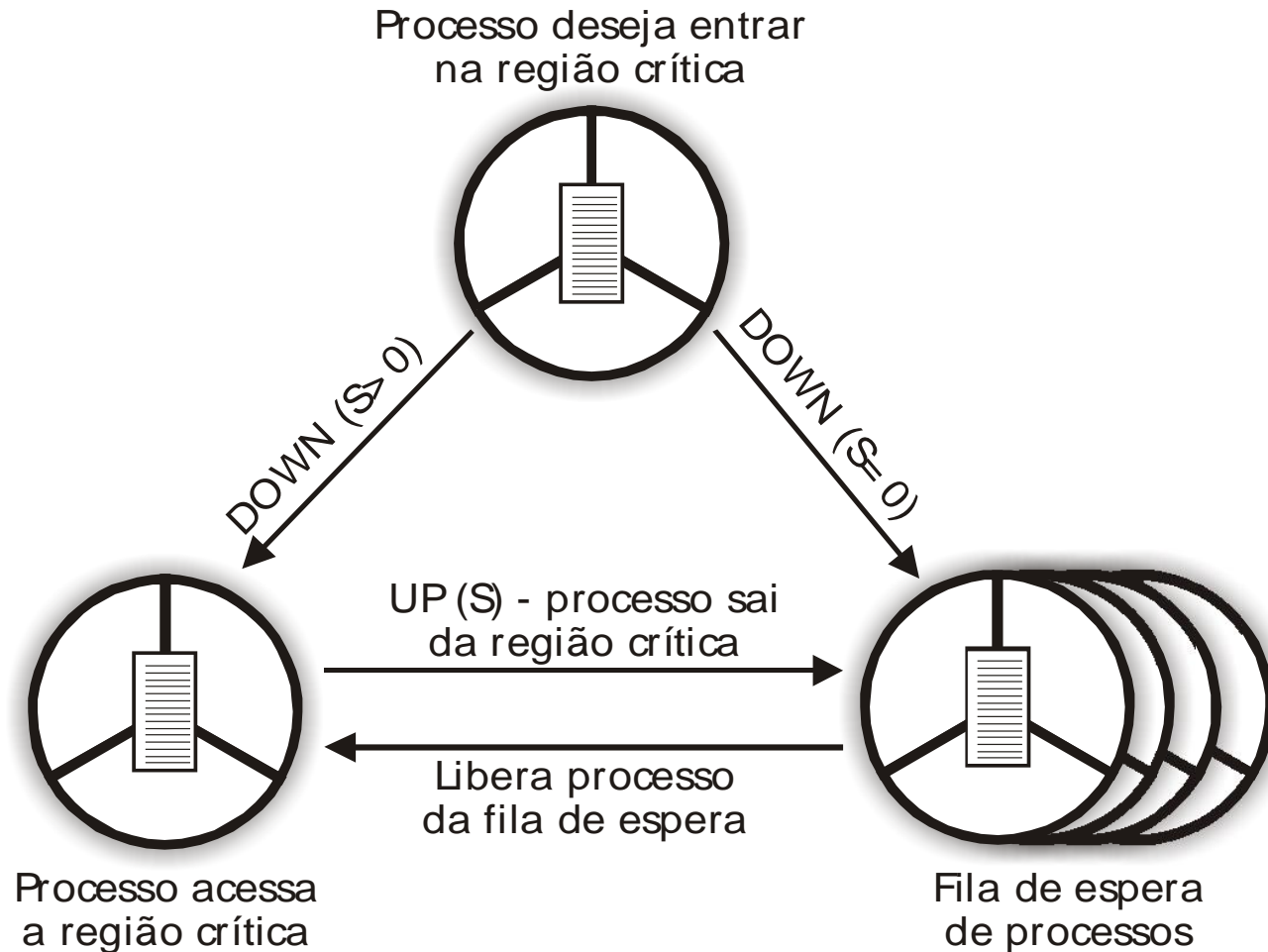
## Situação

- ▶ Processo\_1 -> ler depois que houver dados no Buffer;
- ▶ Processo\_2 -> grava se o Buffer não estiver cheio;

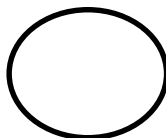
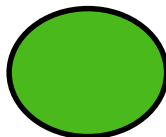
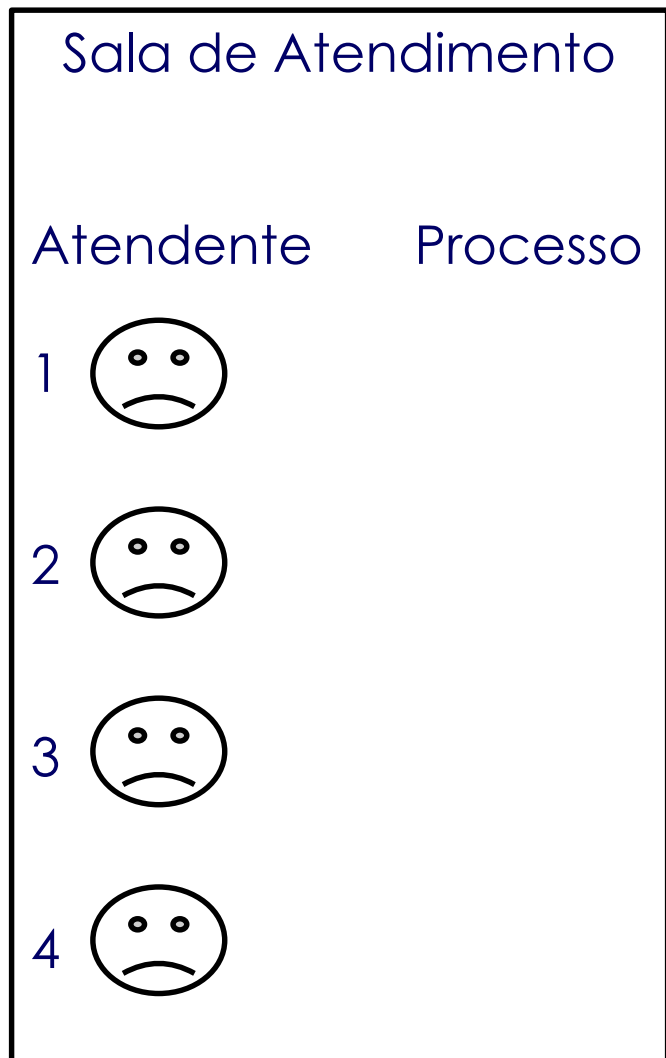
# Semáforos

- ▶ Variável inteira;
  - ▶ Não negativa;
  - ▶ Duas instruções DOWN (P) e UP(V);
  - ▶ Indivisíveis (Não podem ser interrompidas);
  - ▶ São Binários ou Contadores (P);
  - ▶ Gera uma interrupção se houver tentativa de manipulação quando 0;
- 
- ▶ Mutexes (Mutual Exclusion Semaphores);

# Utilização do Semáforo Binário na Exclusão Mútua.



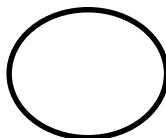
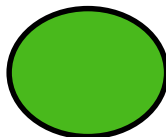
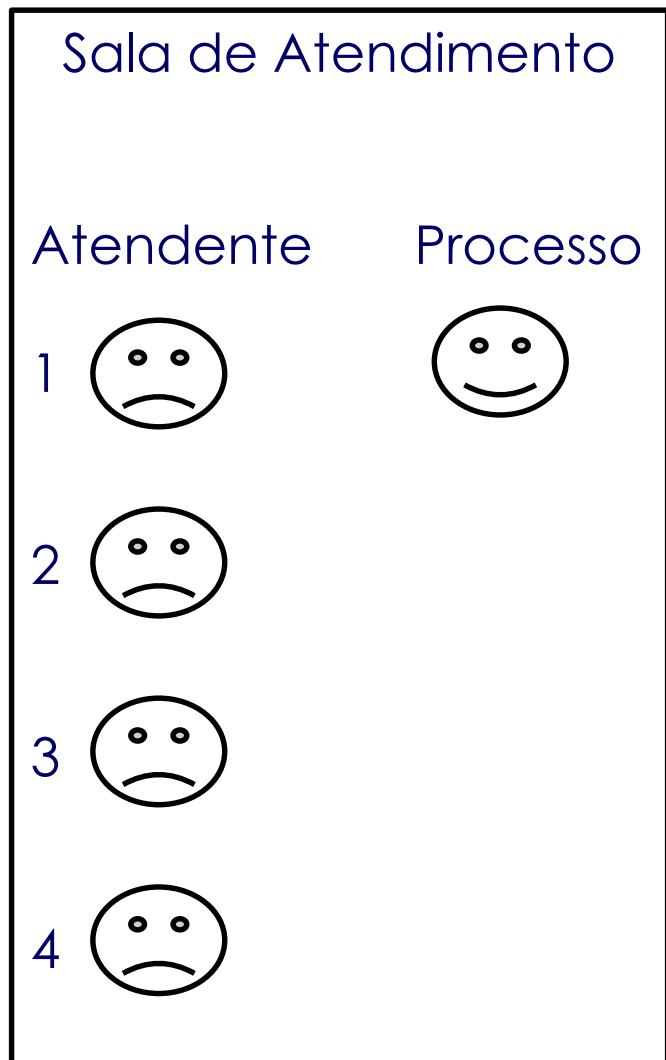
# Semáforos



**Fila de  
processos**



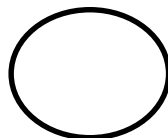
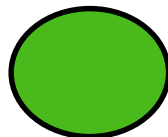
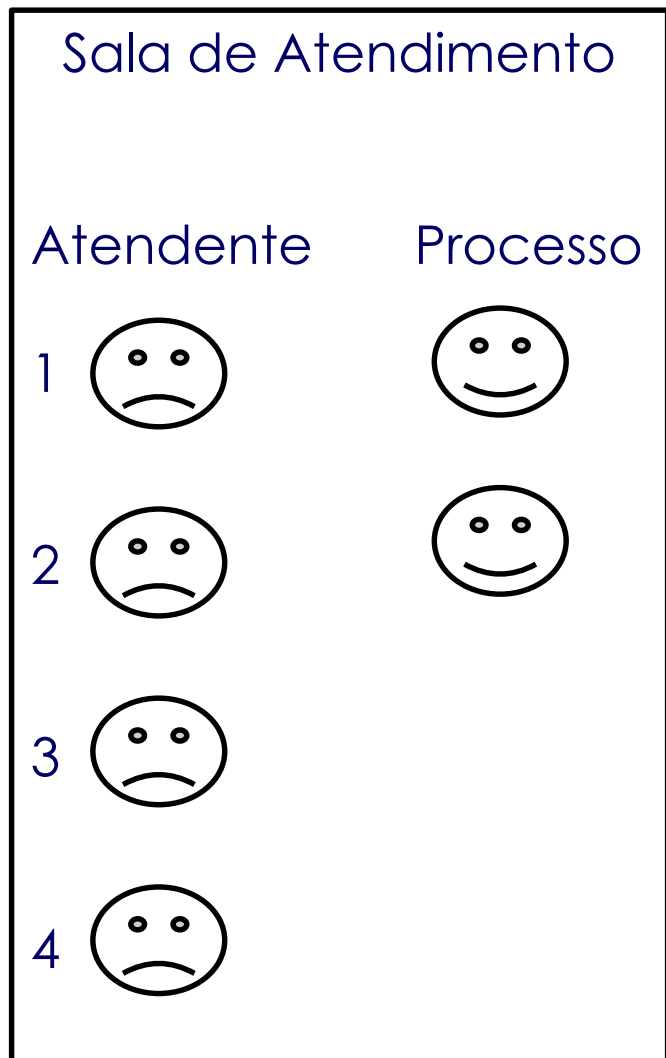
# Semáforos



**Fila de  
processos**



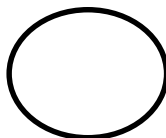
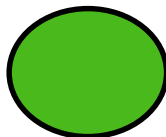
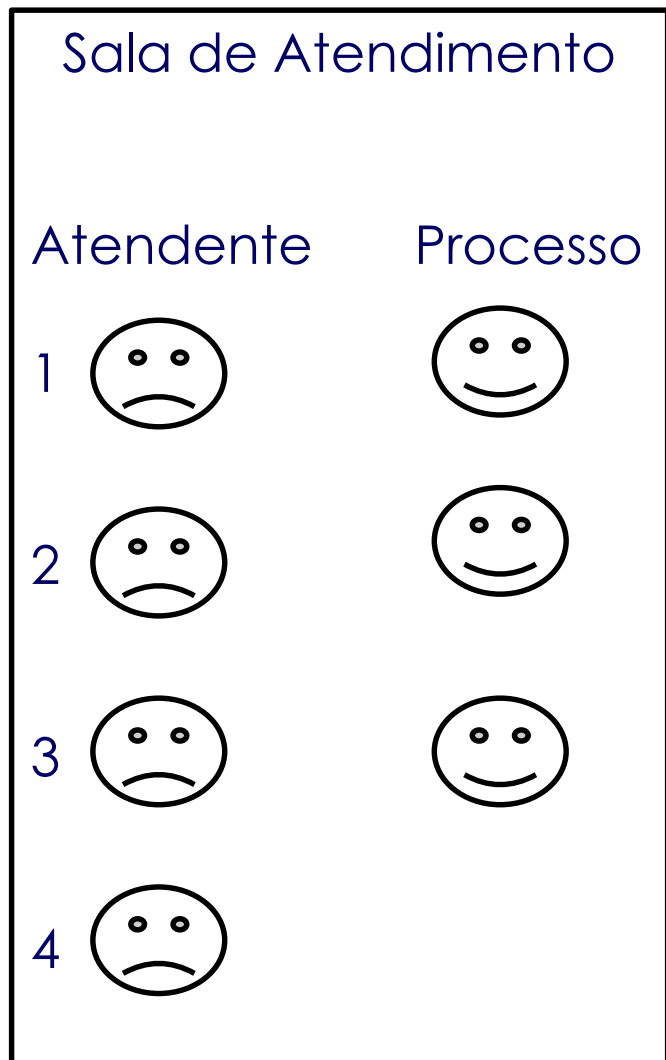
# Semáforos



**Fila de  
processos**



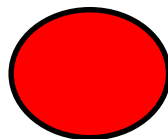
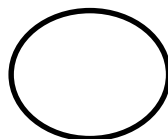
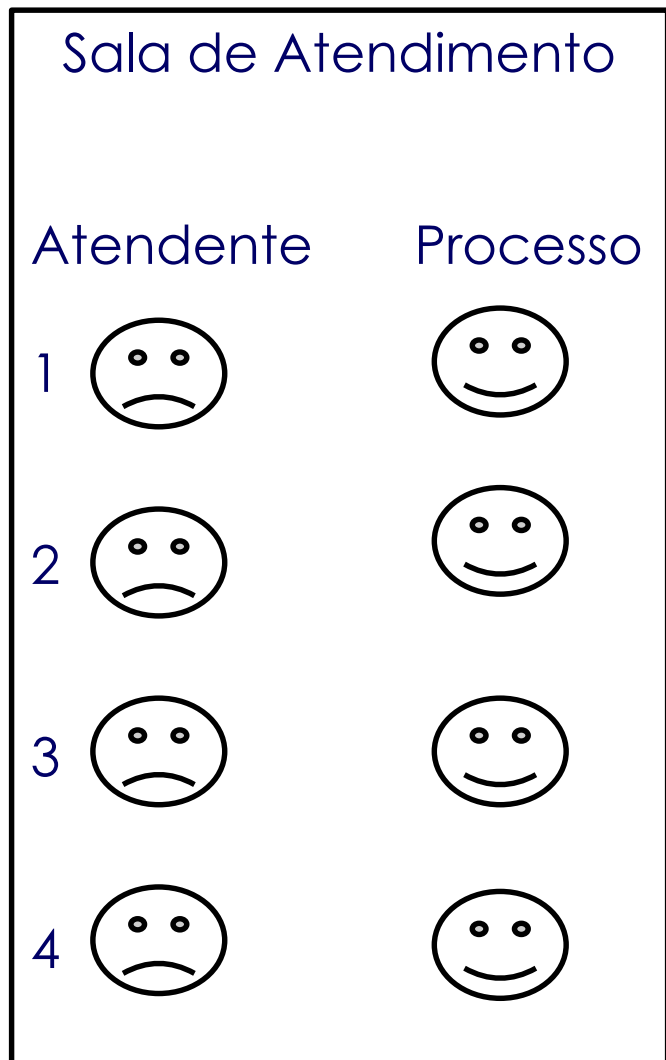
# Semáforos



**Fila de  
processos**



# Semáforos

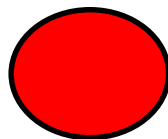
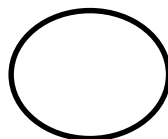
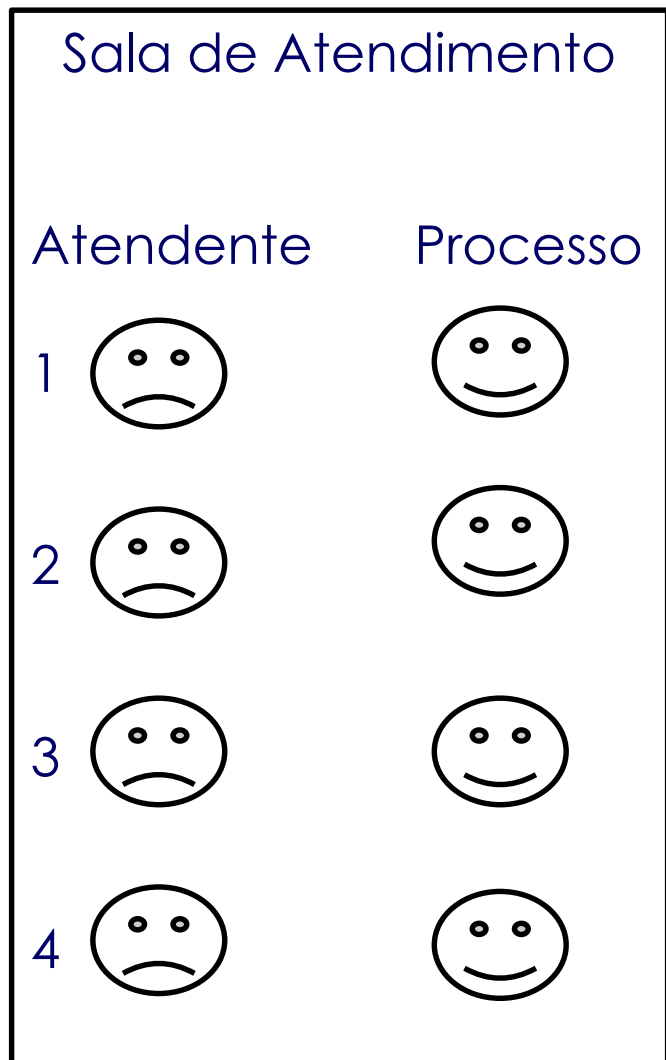


**Fila de  
processos**





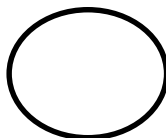
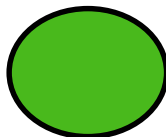
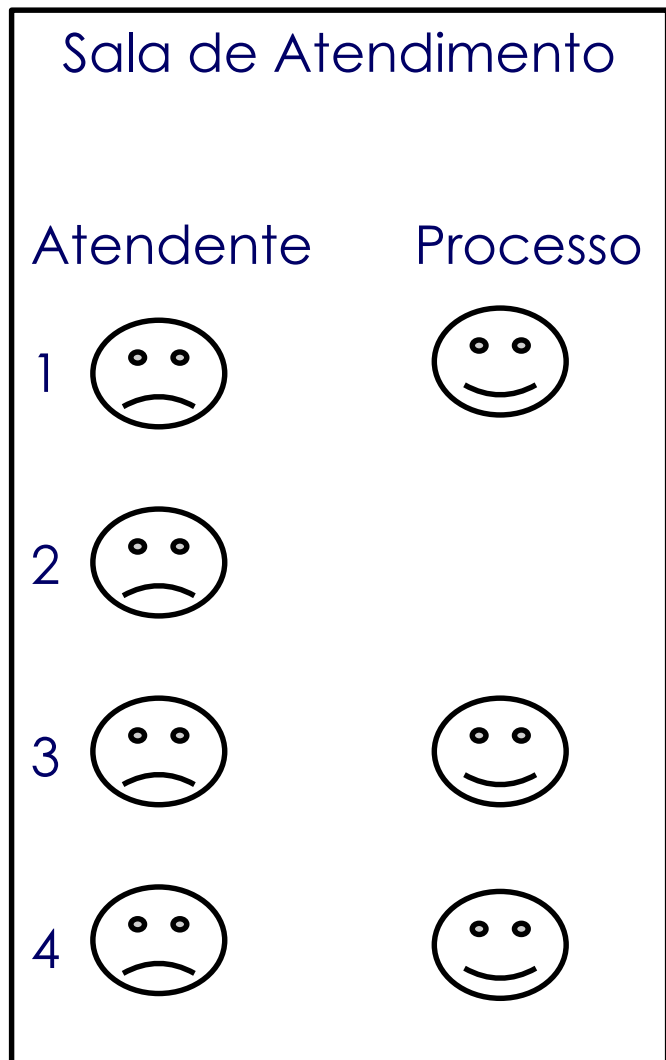
# Semáforos



**Fila de  
processos**



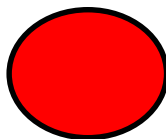
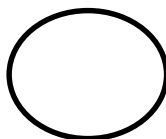
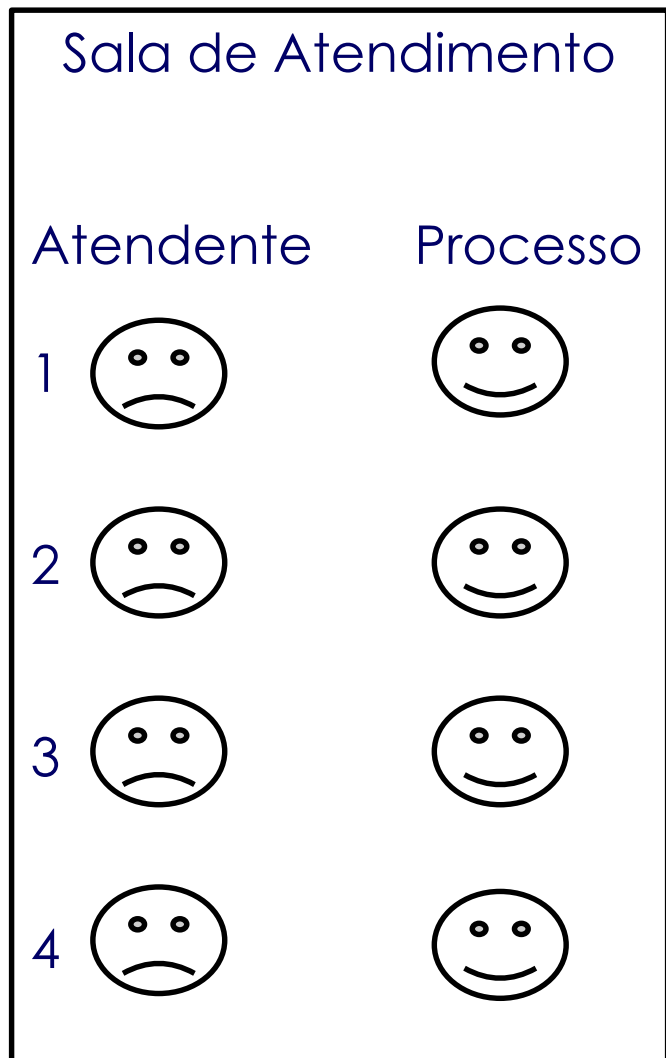
# Semáforos



**Fila de  
processos**



# Semáforos



**Fila de  
processos**



# Semáforo em sincronização condicional

- ▶ Processo E/S (coloca em espera);
  - ▶ Produtor e consumidor;
    - ▶ Produtor deposita informações no buffer;
    - ▶ Consumidor retira informações no buffer;
  - ▶ O Semáforo fica em DOWN no momento que o processo entra em espera de E/S;
- 
- ▶ “Analistem”, e a interrupção?

# Semáforos em sincronização condicional

```
procedure consumer;  
  
var  
    item: integer;  
  
begin  
    while (true) do  
        begin  
            P(full);  
            P(mutex);  
            item := remove_item;  
            V(mutex);  
            V(empty);  
            consume_item(item);  
        end;  
    end;  
end;
```

```
procedure producer;  
  
var  
    item: integer;  
  
begin  
    while (true) do  
        begin  
            item := produce_item;  
            P(empty);  
            P(mutex);  
            insert_item(item);  
            V(mutex);  
            V(full);  
        end;  
    end;  
end;
```

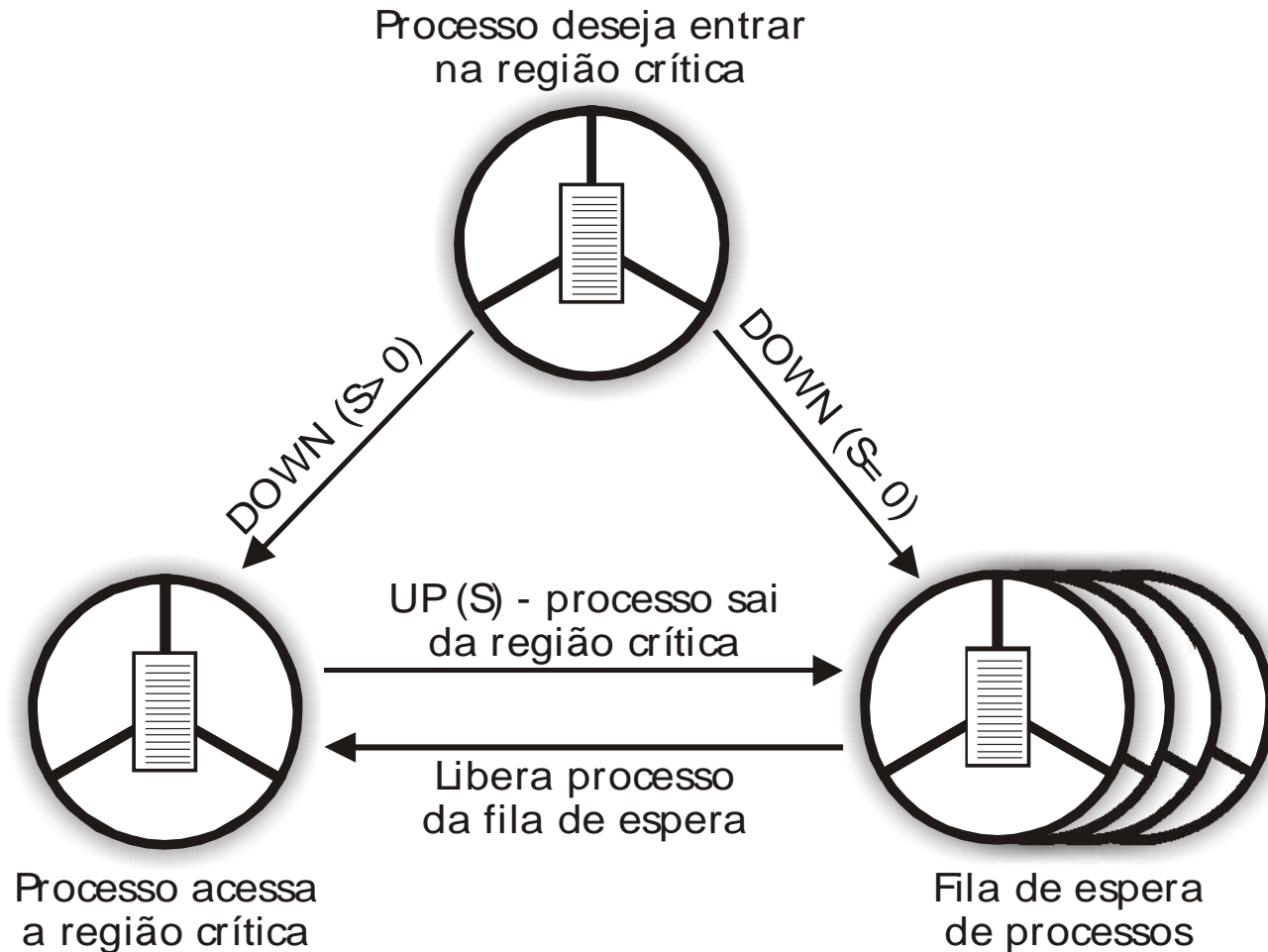
**empty:** semáforo que conta o número de entradas vazias no buffer. Inicializado com o tamanho do buffer.

**full:** semáforo que conta o número de itens inseridos no buffer. Inicializado com o valor 0.

**mutex:** semáforo usado para garantir o acesso exclusivo ao buffer. inicializado com 1.

Variáveis compartilhadas

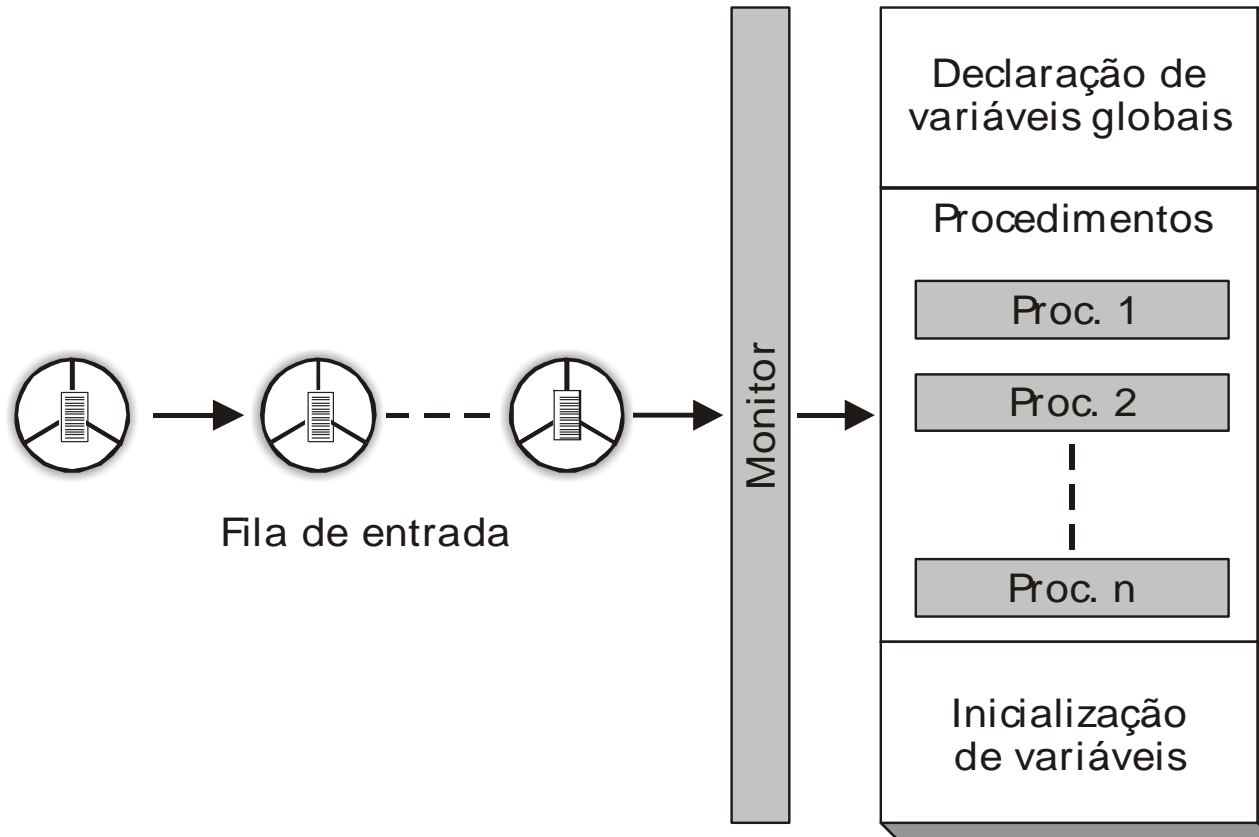
# Utilização do Semáforo Binário na Exclusão Mútua, fixando a idéia.



# Monitores

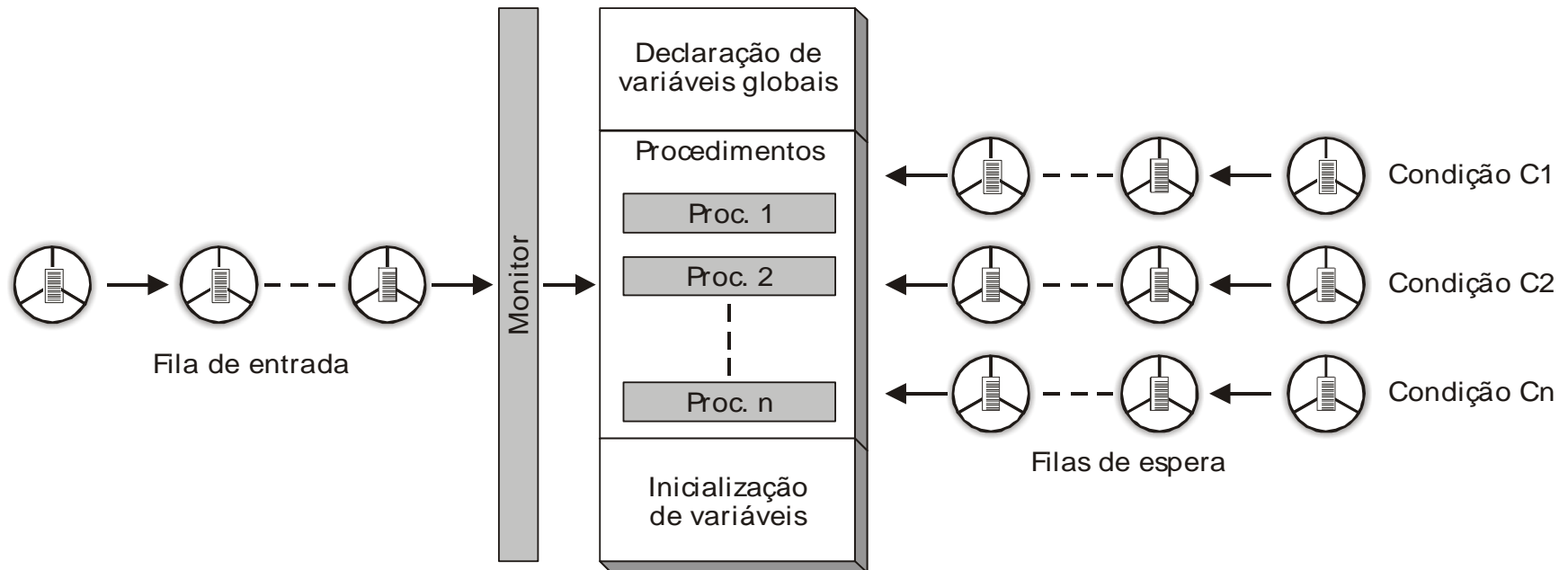
- ▶ Utilizam linguagem alto nível;
- ▶ Facilita o desenvolvimento;
- ▶ Sincronização estruturada  $\leftrightarrow$  Semáforo;
- ▶ Variáveis exclusivas para procedimentos de sua estrutura;
- ▶ Exclusão mútua;
- ▶ Sincronização condicional;

# Estrutura do monitor.





# Estrutura do Monitor com Variáveis de Condição.



# Mensagens

- ▶ Não utilizam variáveis globais;
- ▶ Subsistema do SO;
- ▶ SEND e RECEIVE;
- ▶ Trocas de mensagens Diretas e Indiretas;
  - ▶ Diretas: nomeia o processo receptor e transmissor;
  - ▶ Indiretas: utiliza um espaço compartilhado, onde a mensagem é depositada e retirada pelos processos.
- ▶ O processo que envia precisa esperar o processo receptor receber;
- ▶ Assíncrono;

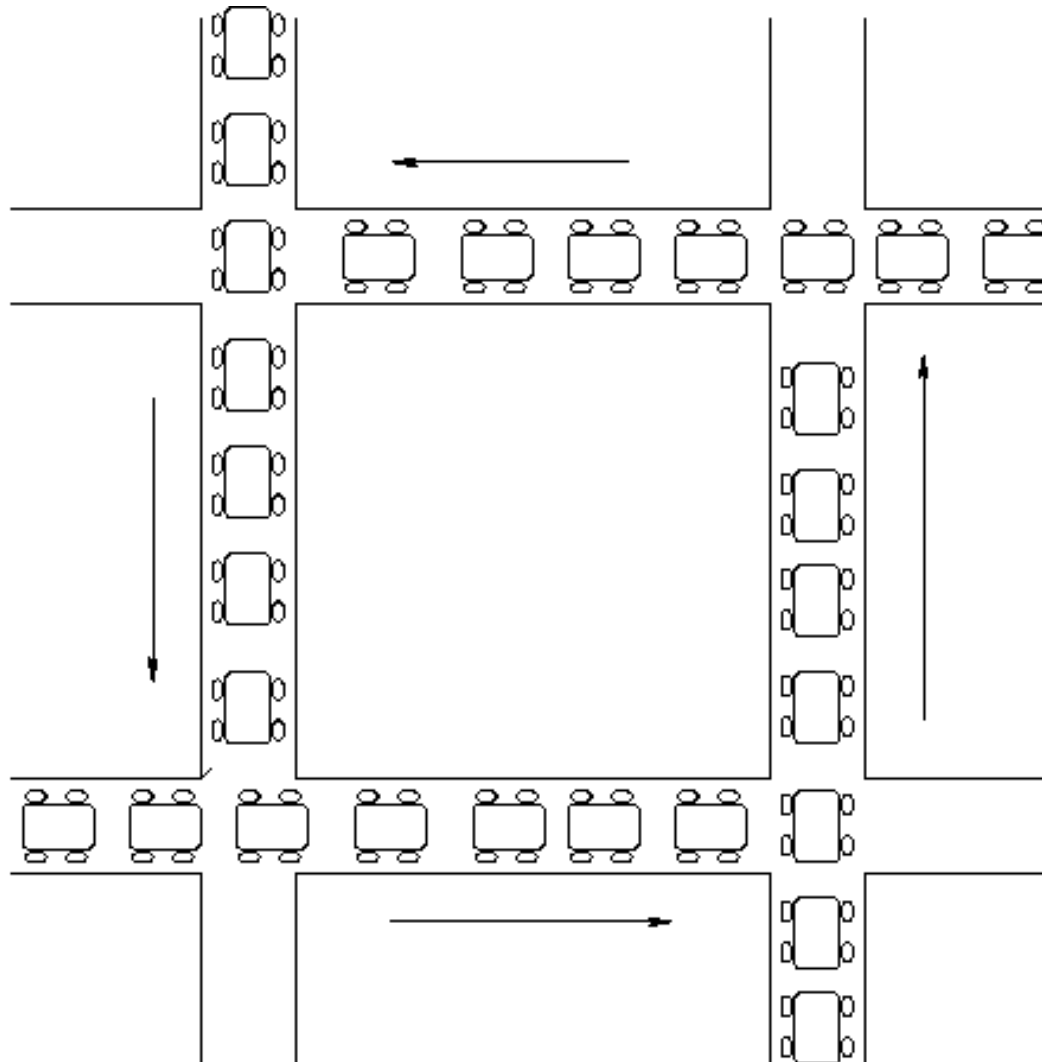
# Transmissão de Mensagem .



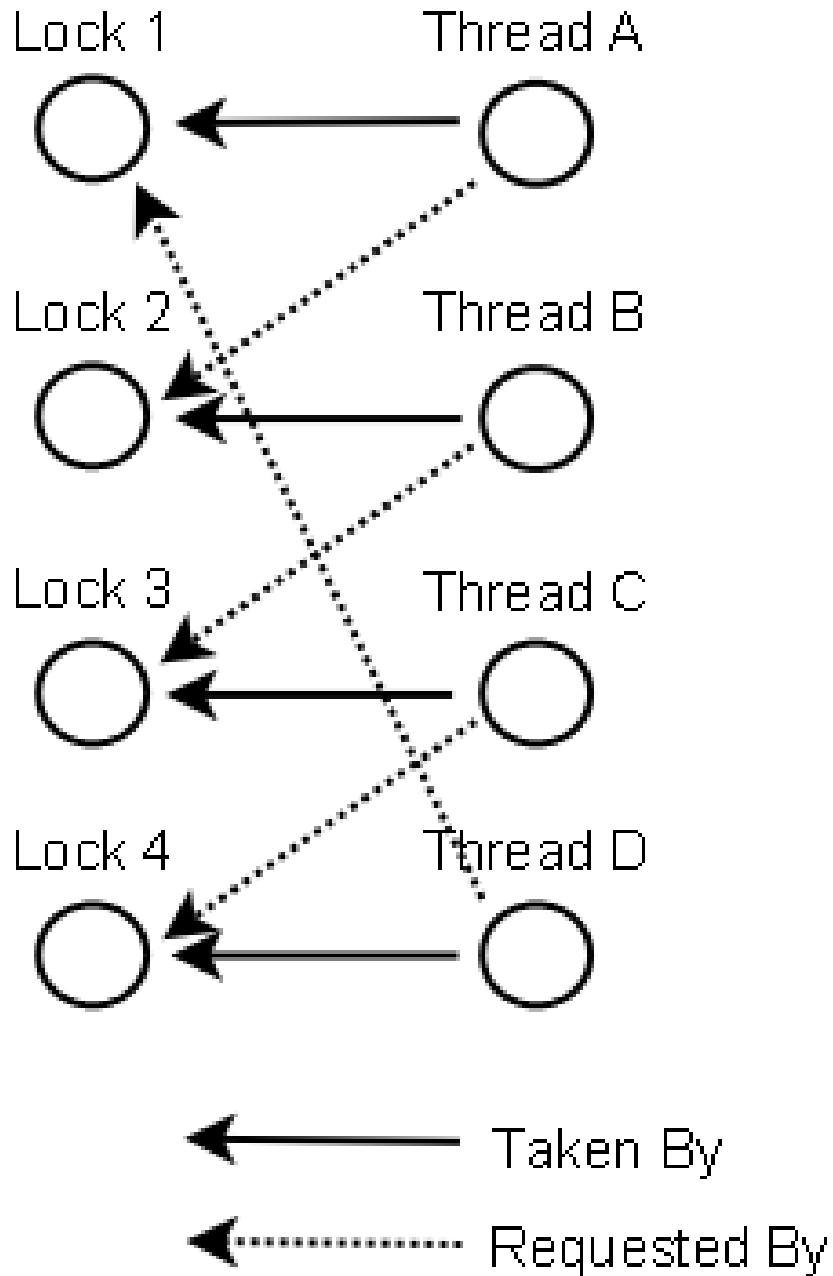
# Deadlock.

Situação onde um processo aguarda um recurso que nunca estará disponível.  
Consequência de compartilhamento de recurso, como dispositivos, arquivos, registros, etc.

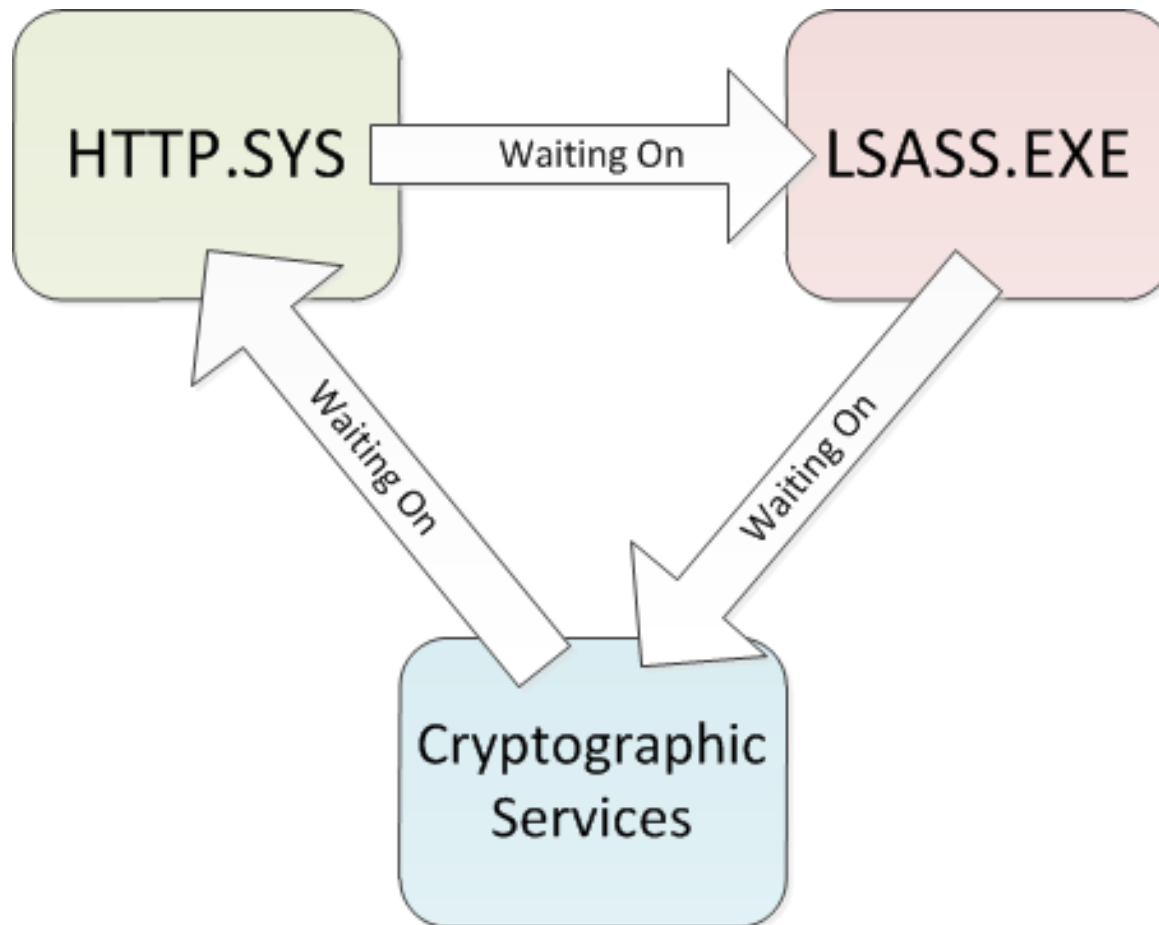
# Deadlock.



Deadlock.



# Deadlock, IIS Windows.



# Prevenção de Deadlock.

- ▶ Exclusão mútua;
- ▶ Espera por recurso (previamente alocar todos os recursos);
- ▶ Não-preempção (retirar um recurso caso outro processo precise);
- ▶ Espera circular (1 recurso por vez).



# Detecção e Correção de deadlock.

- ▶ Cuidado que muita proteção gera muito overhead;
- ▶ Detectar os recursos disponíveis no sistema;
- ▶ Eliminar processos que geram deadlock, quebrando a espera circular;
- ▶ Escolha do processo a eliminar aleatório;
- ▶ Menos drástico, libera alguns recursos.
- ▶ Rollback.