

ИНСТИТУТ
МАТЕМАТИКИ
МЕХАНИКИ
КОМПЬЮТЕРНЫХ
НАУК

имени И.И. Воровича —

Архитектура компьютера и операционные системы

Лекция 16. Планирование.

Андреева Евгения Михайловна

доцент кафедры информатики и вычислительного эксперимента



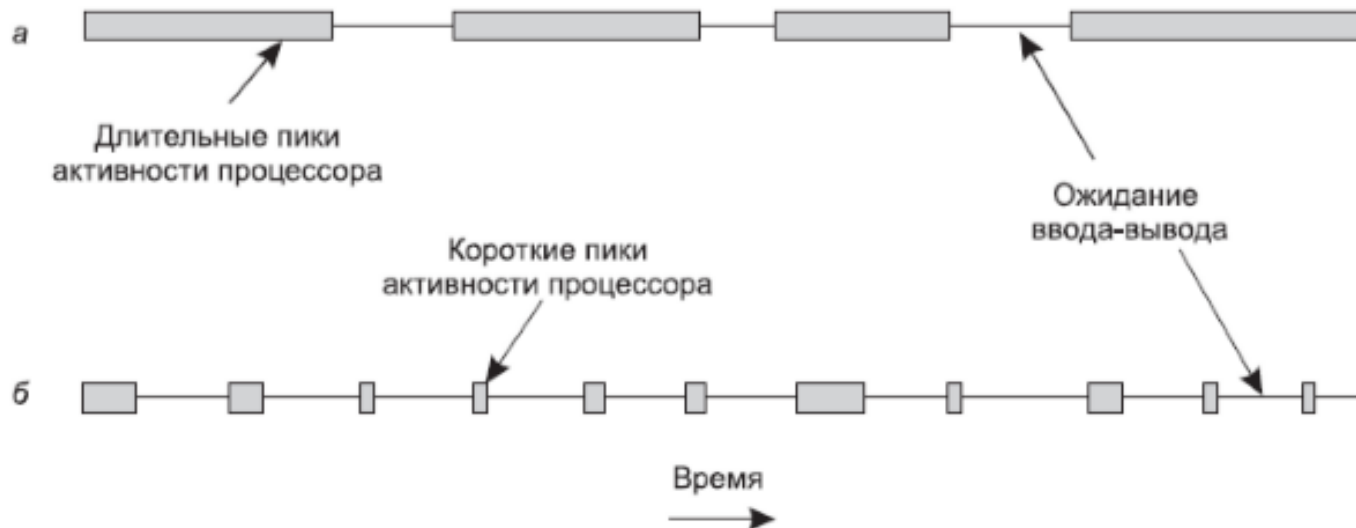
План лекции

- Алгоритмы планирования
- Алгоритмы синхронизации
- Механизмы синхронизации



Планирование процессов

- Максимально загрузить дорогие устройства (ЦП)
- Минимизировать переключение процессов
- Учет специфики планирования
- Учет среды планирования
- Учет поведения процессов





Специфика планирования

- Многопользовательские
 - разумное сочетание пакетных задач с задачами в режиме разделения времени;
- ПК
 - ранее преимущество активного процесса;
 - "дефицит" входной информации при высокоскоростном процессоре;
- Смартфоны
 - учет энергосбережения при планировании;



Среда планирования

- пакетная
 - неприоритетные алгоритмы планирования (АП) или приоритетные с большим квантом
- интерактивная
 - приоритетные АП
- реального времени
 - выполнение определенной прикладной задачи, особого планирования не требуется.



Критерии планирования: пользовательские

- Время оборота: (turnaround time, TT) интервал между запуском и завершением процесса.
- Время ожидания: (waiting time, WT) время нахождения процесса в состоянии готовности.
- Время отклика: (response time, RT) интервал между подачей запроса и началом выдачи ответа.
- Предсказуемость: выполнение задания примерно за одинаковое время при разных запусках.



Критерии планирования: системные

- Пропускная способность: (throughput, TP) количество процессов, завершающихся за единицу времени.
- Использование процессорных ресурсов: средняя доля времени, в течение которого занято процессорное ядро.
- Беспристрастность: (fairness) все процессы должны рассматриваться как равноправные при отсутствии дополнительных указаний.
- Использование приоритетов: предпочтение в обслуживании процессам с более высоким приоритетом.
- Баланс ресурсов: предпочтение в обслуживании процессам с малым использованием системных ресурсов.



Вытесняющее и невытесняющее планирование

- Когда процесс переводится из состояния исполнение в состояние закончил исполнение.
- Когда процесс переводится из состояния исполнение в состояние ожидание.

невытесняющее планирование

- Когда процесс переводится из состояния исполнение в состояние готовность
- Когда процесс переводится из состояния ожидание в состояние готовность

вытесняющее планирование



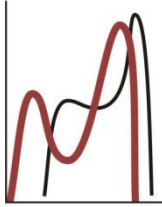
"Точки" запуска планирования

- Создание процесса ("родительский" или "дочерний")
- Завершение процесса
- Блокировка процесса
- Прерывание ввода-вывода
- По таймеру



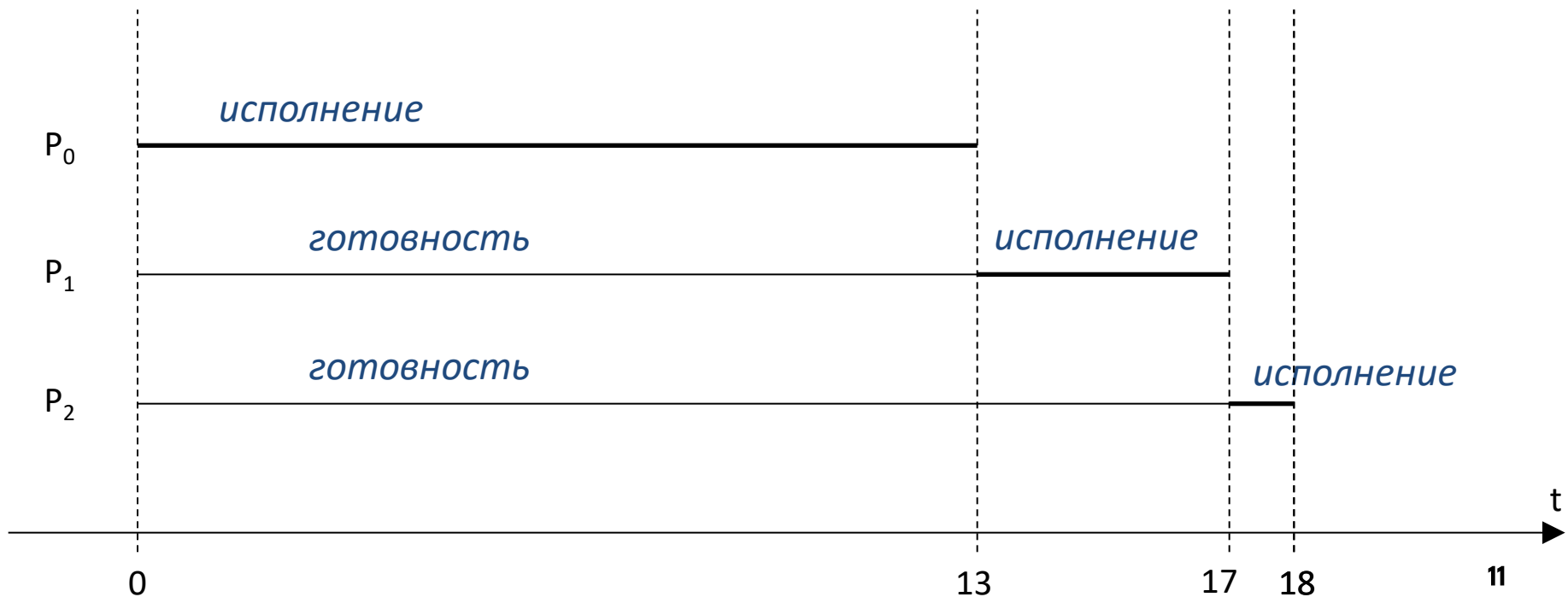
FCFS (First Come – First Served)

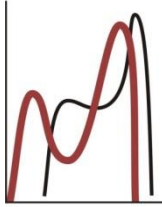
- Используется в пакетных системах
- Процессы, находящиеся в состоянии готовности, выстроены в очередь.
- Когда процесс переходит в состояние готовности, он помещается в конец этой очереди. Выбор нового процесса для исполнения осуществляется из начала очереди.
- Алгоритм осуществляет *невытесняющее планирование*.



FCFS (First Come – First Served)

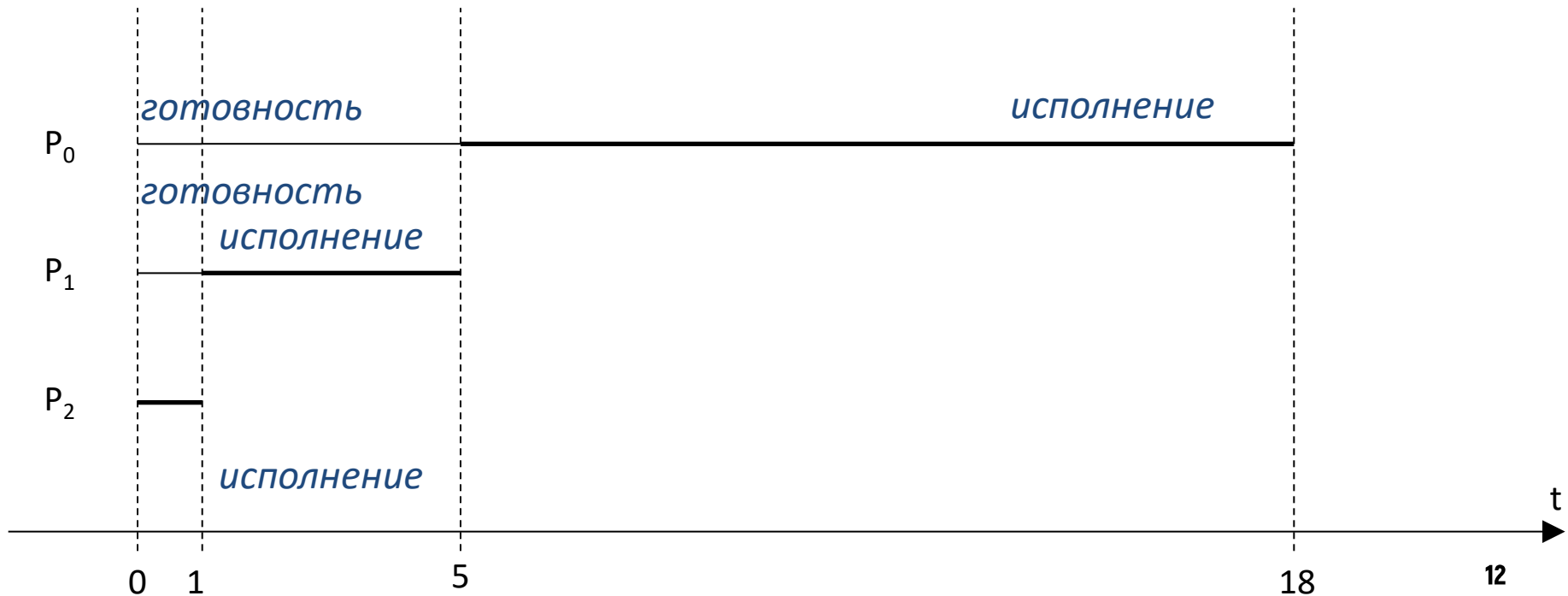
Процессы	P_0	P_1	P_2
Продолжительность	13	4	1





FCFS (First Come – First Served)

Процессы	P_2	P_1	P_0
Продолжительность	1	4	13





Пример

- Пример вычисления среднего значения времени оборота (turnaround time, TT) и среднего значения времени ожидания (waiting time, WT)
- Случай 1:
 - $TT = (13 + 17 + 18) / 3 = 16$
 - $WT = (0 + 13 + 17) / 3 = 10$
- Случай 2:
 - $TT = (1 + 5 + 18) / 3 = 8$
 - $WT = (0 + 1 + 5) / 3 = 2$



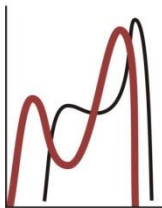
RR (Round Robin)

- Используется в интерактивных системах
- Процессы, находящиеся в состоянии готовности, выстроены в очередь.
- Планировщик выбирает для очередного исполнения процесс, расположенный в начале очереди, и устанавливает таймер для генерации прерывания по истечении определенного *кванта времени*.
- Алгоритм осуществляет *вытесняющее планирование*.



RR (Round Robin)

- Остаток времени работы процесса \leq кванта времени:
 - процесс освобождает процессор до истечения кванта;
 - на исполнение выбираем новый процесс из начала очереди ГОТОВЫХ.
- Остаток времени работы процесса \geq кванта времени:
 - по окончании кванта процесс помещается в конец очереди ГОТОВЫХ к исполнению процессов;
 - на исполнение выбираем новый процесс из начала очереди ГОТОВЫХ.



RR (Round Robin)

Процессы	P_0	P_1	P_2
Продолжительность	13	4	1

Величина кванта времени – 4

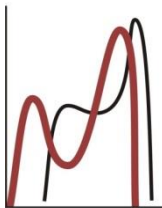
время	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
P_0	И	И	И	И	Г	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И	И	И	И	И	И
P_1	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И										
P_2	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	И									

Исполнение

P_0

Очередь готовых

P_0	P_0	P_0
-------	-------	-------



RR (Round Robin)

Процессы	P_0	P_1	P_2
Продолжительность	13	4	1

Величина кванта времени – 1

время	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
P_0	И	Г	Г	И	Г	И	Г	И	Г	И	И	И	И	И	И	И	И	И
P_1	Г	И	Г	Г	И	Г	И	Г	И									
P_2	Г	Г	И															

Исполнение

P_0

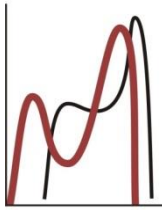
Очередь готовых

P_0	P_0	P_0
-------	-------	-------



SJF (Shortest Job First)

- Используется в пакетных системах
- Из процессов, находящихся в состоянии готовности, для исполнения выбирается процесс с минимальной длительностью.
- Квантование времени при этом не применяется.
- При *невывтесняющем SJF - планировании* процессор предоставляется избранному процессу на все необходимое ему время.
- При *вывтесняющем SJF - планировании* учитывается появление новых процессов в очереди готовых к исполнению во время работы выбранного процесса. Если продолжительность работы нового процесса меньше, чем остаток исполняющегося, то исполняющийся процесс вытесняется новым.



SJF (Shortest Job First)

НЕВЫТЕСНЯЮЩИЙ

Процессы	P_0	P_1	P_2	P_3
Продолжительность	5	3	7	1

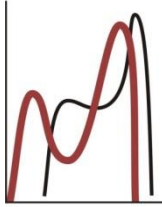
время	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
P_0	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И	И							
P_1	Г	И	И	И												
P_2	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И	И	И	И
P_3	И															

Исполнение

P_0

Очередь готовых

P_0	P_1	P_2	P_3
-------	-------	-------	-------



SJF (Shortest Job First) ВЫТЕСНЯЮЩИЙ

Процессы	P_0	P_1	P_2	P_3
Продолжительность	6	2	5	5
Момент появления в очереди	0	2	6	0

время	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
P_0	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И	И	И
P_1			И	И														
P_2							Г	И	И	И	И	И						
P_3	И	И	Г	Г	И	И	И											

Исполнение

P_0

Очередь готовых

P_0	P_1	P_2	P_3
-------	-------	-------	-------



SJF (Shortest Job First) приближение

- $\tau(n)$ – продолжительность работы n -го процесса
- $T(n+1)$ – предсказание для $n+1$ -го
- α – параметр от 0 до 1
- $T(n+1) = \alpha \tau(n) + (1 - \alpha)T(n)$,
- $T(0)$ – произвольно
- Если $\alpha = 0$, то $T(n+1) = T(n) = \dots = T(0)$,
нет учета последнего поведения
- Если $\alpha = 1$, то $T(n+1) = \tau(n)$,
нет учета предыстории



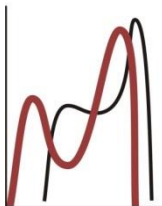
Гарантированное планирование

- Используется в интерактивных системах
- В системе разделения времени N пользователей
- T_i – время нахождения i -го пользователя в системе
- t_i – суммарное процессорное время процессов i -го пользователя
 - $t_i \ll T_i / N$ – пользователь обделен
 - $t_i \gg T_i / N$ – пользователю благоволят
 - $(t_i N) / T_i$ – коэффициент справедливости
- На исполнение выбираются готовые процессы пользователя с наименьшим коэффициентом справедливости



Приоритетное планирование

- Используется в интерактивных системах
- Каждому процессу процессор выделяется в соответствии с приписанным к нему числовым значением - приоритетом
- Параметры для назначения приоритета бывают:
 - внешние
 - внутренние
- Политика изменения приоритета:
 - статический приоритет
 - динамический приоритет
- Алгоритм планирования:
 - вытесняющий
 - невытесняющий



Приоритетное планирование: невывесняющий

Процессы	P_0	P_1	P_2	P_3
Продолжительность	6	2	5	5
Момент появления в очереди	0	2	6	0
Приоритет	4	3	2	1

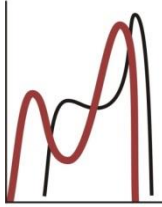
время	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
P_0	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И	И	И
P_1			Г	Г	Г	И	И											
P_2							Г	И	И	И	И	И						
P_3	И	И	И	И	И													

Исполнение

P_0

Очередь готовых

P_0	P_1	P_2	P_3
-------	-------	-------	-------



Приоритетное планирование: вытесняющий

Процессы	P_0	P_1	P_2	P_3
Продолжительность	6	2	5	5
Момент появления в очереди	0	2	6	0
Приоритет	4	3	2	1

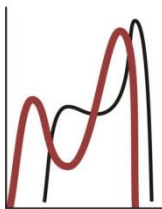
время	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
P_0	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	Г	И	И	И	И	И	И
P_1			Г	Г	Г	И	Г	Г	Г	Г	Г	И						
P_2							И	И	И	И	И							
P_3	И	И	И	И	И													

Исполнение

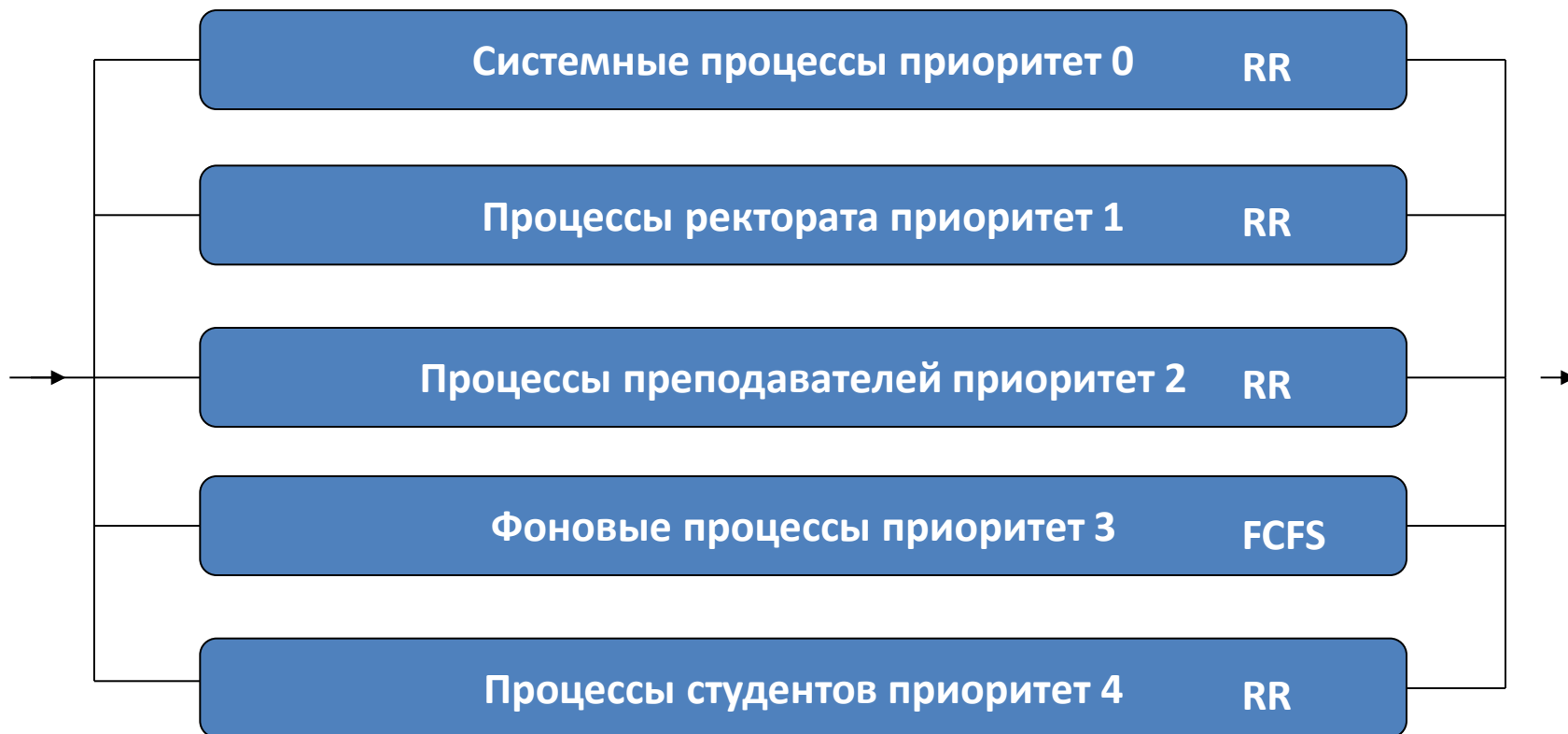
P_0

Очередь готовых

P_0	P_1	P_2	P_3
-------	-------	-------	-------



Многоуровневые очереди (Multilevel Queue)





Многоуровневые очереди с обратной связью (Multilevel Feedback Queue)





Многоуровневые очереди с обратной связью (Multilevel Feedback Queue)

- Для полного описания необходимо задать
 - количество очередей в состоянии готовность
 - алгоритм планирования между очередями
 - алгоритмы планирования внутри очередей
 - куда помещается родившийся процесс
 - правила перевода процессов из одной очереди в другую



Проблемы планирования

- Голодная смерть: (starvation) — ситуация невозможности завершения процесса из-за постоянного отказа ему в требуемом ресурсе (процессорное время, . . .) со стороны операционной системы.
- Взаимная блокировка (deadlock) — ситуация в многозадачной среде, при которой несколько процессов находятся в состоянии ожидания ресурсов, занятых друг другом, и ни один из них не может продолжать свое выполнение



Атомарные операции

- Операция в общей области памяти называется **атомарной**, если она завершается в один шаг относительно других потоков, имеющих доступ к этой памяти.
- Во время выполнения такой операции над переменной, ни один поток не может наблюдать изменение наполовину завершенным.
- Атомарная загрузка гарантирует, что переменная будет загружена целиком в один момент времени.
- Атомарность бывает аппаратной (обеспечивается аппаратурой) и программной, когда используются специальные средства межпроцессного взаимодействия



Interleaving

Последовательность P: a b c

Последовательность Q: d e f

Последовательное выполнение PQ: a b c d e f

Псевдопараллельное выполнение
(режим разделения времени)

: a b c d e f
a b d c e f
a b d e c f
a b d e f c
...
d e f a b c



Детерминированные и недетерминированные наборы

$$P: \begin{aligned} x &= 2 \\ y &= x - 1 \end{aligned}$$

$$Q: \begin{aligned} x &= 3 \\ y &= x + 1 \end{aligned}$$

$(x, y):$ $(2, 1) (3, 4) (2, 3) (3, 2)$

- Недетерминированный набор – при одинаковых начальных данных возможны разные результаты
- Детерминированный набор – при одинаковых начальных данных всегда один результат



Условия Бернштейна (Bernstain)

P: 1. $x=u+v$
 2. $y=x^*w$

Входные переменные

$$R1 = \{u, v\}$$

$$R2 = \{x, w\}$$

Вход для процесса

$$R(P)=\{u, v, x, w\}$$

Выходные переменные

$$W1 = \{x\}$$

$$W2 = \{y\}$$

Выход для процесса

$$W(P)=\{x, y\}$$



Условия Бернштейна

Если для двух процессов P и Q :

1. $W(P) \cap W(Q) = \{\emptyset\}$

2. $W(P) \cap R(Q) = \{\emptyset\}$

3. $R(P) \cap W(Q) = \{\emptyset\}$

то набор процессов $\{P, Q\}$ является детерминированным



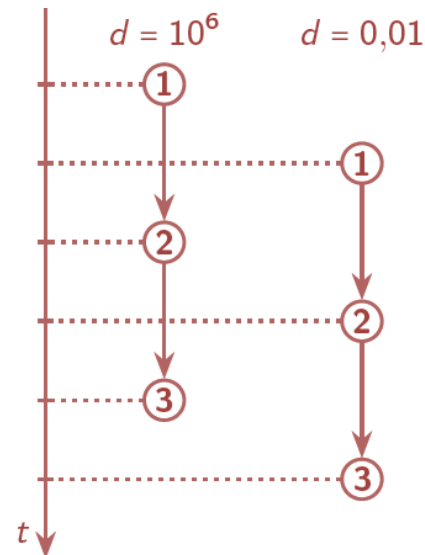
Условие гонки (race condition)

- В недетерминированных наборах встречается состояние гонки
- Условие гонки (race condition) — особенность функционирования системы, при которой её выходной сигнал непредсказуемо зависит от последовательности и/или временных задержек происходящих в ней событий.

- Пример

входные данные: d

1. Считать(x)
2. $x \leftarrow x + d$
3. Записать(x)





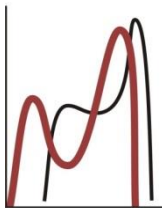
Взаимоисключение (mutual exclusion)

- Избежать недетерминированного поведения при неважности очередности доступа можно с помощью взаимoisключения (взаимоблокировки).
- Взаимоисключение – это алгоритм обеспечения не одновременности использования общего ресурса разными потоками.

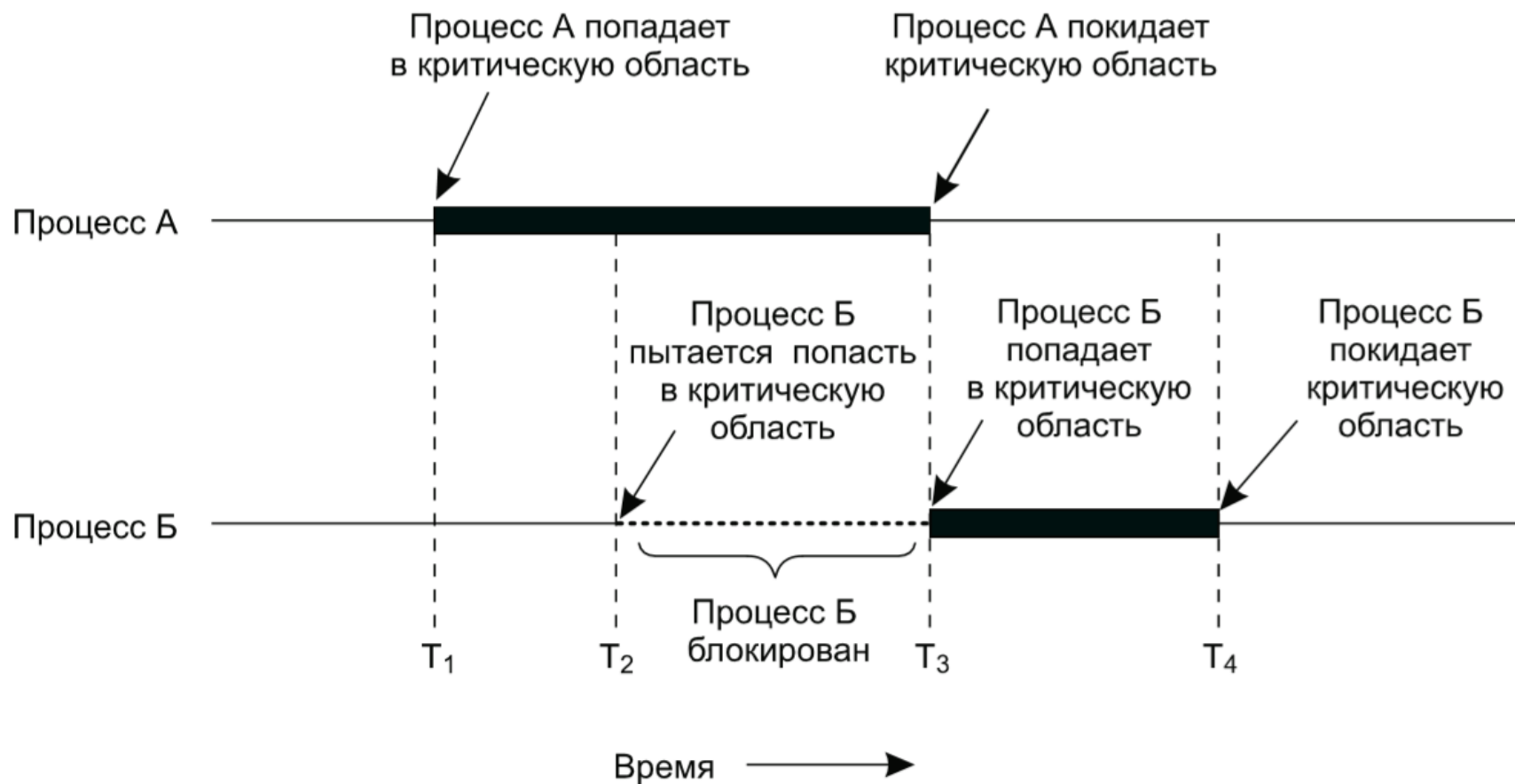


Критическая секция

- Критическая секция (critical section) — участок кода, исполняемый не более чем одним потоком из числа имеющих доступ к общему ресурсу.
- Чтобы исключить эффект гонок по отношению к некоторому ресурсу, необходимо организовать работу так, чтобы в каждый момент времени только один процесс мог находиться в своей критической секции, связанной с этим ресурсом.
- Иными словами, необходимо обеспечить реализацию взаимного исключения для критических секций программ.
- Это означает, что по отношению к другим процессам, участвующим во взаимодействии, критическая секция начинает выполняться как атомарная операция.



Использование критических секций при взаимном исключении





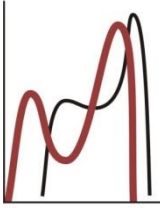
Структура процесса, участвующего во взаимодействии

```
while (some condition) {  
    entry section  
        critical section  
    exit section  
    remainder section  
}
```



Требования, предъявляемые к алгоритмам

1. Алгоритм должен быть программным
2. Нет предположений об относительных скоростях выполнения и числе процессоров
3. Выполняется условие взаимного исключения (mutual exclusion) для критических участков
4. Выполняется условие прогресса (progress)
 - Процессы, которые находятся вне своих критических участков и не собираются входить в них, не могут препятствовать другим процессам входить в их собственные критические участки.
 - Решение не должно приниматься бесконечно долго.
5. Выполняется условие ограниченного ожидания (bound waiting)



Запрет прерываний

```
while (some condition) {  
    запретить все прерывания  
    critical section  
    разрешить все прерывания  
    remainder section  
}
```

Обычно используется внутри ОС



Переменная-замок

Shared int lock = 0;

```
while (some condition) {  
    while (lock); | lock = 1;  
        critical section  
    lock = 0;  
        remainder section  
}
```

```
while (some condition) {  
    while (lock); lock = 1;  
        critical section  
    lock = 0;  
        remainder section  
}
```

Нарушается условие взаимного исключения



Строгое чередование

Shared int turn = 0;

P_0

```
while (some condition) {  
    while (turn != 0);  
    critical section  
    turn = 1;  
    remainder section  
}
```

P_1

```
while (some condition) {  
    while (turn != 1);  
    critical section  
    turn = 0;  
    remainder section  
}
```

Нарушается условие прогресса

Условие взаимного исключения выполняется



Домашнее задание

- Подготовка у тестированию по материалам лекции
 - Таненбаум Э., Бос Х. Современные операционные системы, стр. 178-198.
- Подготовка к Лаб. 12