

دانشکده مهندسی کامپیوتر

درس سیستمهای عامل

پاسخنامه تمرین سوم

	سان .	مدرد
عرفان زارع، هانا هاشمي	لمراح	یم د



(1

الف) thread های سطح کاربر توسط kernel ناشناخته هستند درحالیکه این قضیه برای thread های سطح thread های برعکس است. در سیستمهایی که از مدلهای many-to-one یا many-to-many استفاده می کنند، kernel از کتابخانههای scheduling از کتابخانههای thread استفاده می کنند و scheduling از کتابخانههای سطح کاربر در هنگام kernel از کتابخانه های thread استفاده می کنند. Threadهای سطح المتحال نیازی ندارند تا با یک پراسس در ارتباط باشند در حالی که هر thread سطح کاربر برگرفته ازیک پراسس است. به طور کلی، threadهای سطح المتحال از لحاظ نگهداری هزینههای بیشتری به بار می آورند تا thread های سطح کاربر.

ب) چون thread از پراسس کوچکتر است، پس می توان گفت به منابعی که یک thread به خود اختصاص می دهد به مراتب کمتر از منابع اختصاص یافته در یک پراسس است. هنگام ساخت پراسس، PCB که یک ساختمان داده سنگین برای allocating هست، ساخته می شود که مدیریت بر روی این ساختمان داده هزینه زمانی سنگین به دنبال می آورد در حالیکه thread چه در سطح کاربر چه در سطح kernel ساختمان داده ایی که برای memory allocating به اجرا می گذارد، کوچک تر است پس آنقدر هزینه بر نخواهد بود.

پ) در همه این الگوریتمها به جز RR، امکان starvation وجود دارد:

الگوریتم fcfs یک الگوریتم preemptive است. پس اگر execution یک پراسس هرگز قطع نشود، آنگاه این امر منجر به starvation می شود.

در الگوریتم sjf اگر تعداد dojoهای کوچکی که باید اجرا شوند بسیار زیاد باشد (بعد از هربار اجرای یک job کوچک دوباره ایل sjf ایلی با همان اندازه در صف ظاهر شود)، آنگاه منجر به starvation می شود. راه حلی که برای حل این مشکل پیشنهاد می شود، استفاده از aging است. به این شکل که برای هر پراسس جدیدی که initial می شود یک مقدار priority در نظر گرفته شود که با گذشت مقداری از زمان، این مقدار افزایش پیدا کند. پس هنگامی که اجرای یک پراسس تمام می شود، براساس آن مقدار که با نوعی بیانگر سن آن پراسس است)، وارد صف می شود. این راه حل تا حدی می تواند sjf در در در خل کند.

ت) در switching بین stateهای کمتری نیاز به ذخیره و بازیابی دارند. همچنین switching بین در switching بین switchingهای کمتری نیاز به ذخیره و بازیابی دارند. همچنین switchingها این مزیت را به دنبال دارد که میتوان عمل caching را نیز انجام داد. پس بار هزینهایی بسیار سبکتر از switching بین پراسسهاست (از آنجایی که در پراسسها cache و Cach



ث) اگر فیلسوفها همه به طور همزمان چنگالهای سمت چپ خود را بردارند، دسترسی به چنگالهای سمت راست دیگر مقدور نیست و هر کدام باید صبر کنند تا چنگال سمت راستشان (که در واقع چنگال دست چپ فیلسوف بغلی است) آزاد شود تا بتوانند از آن استفاده کنند.

(٢

خروجی همچنان عدد ۵ خواهد بود. چون پردازه فرزند، یک کپی از value را تغییر داده و در واقع حافظه مربوط به این دو پردازه مجزاست. پس هنگامی که در پردازنده والد هستیم، همچنان مقدارمان ۵ است.

(3

در صورت سوال گفته شده که پراسس به صورت همروند در حال اجرا شدن است. پس thread هم توانند هم به صورت به صورت همزمان اجرا شوند و هم به صورت ترتیبی (سریالی). اول فرض می کنیم thread پشت سر یکدیگر و به صورت ترتیبی اجرا می شوند؛ به طوریکه وقتی اجرای thread تمام شد، thread b اجرا شود. اگر حلقه ی اجرای x=10 است. در این تمام شود مقدار x=10 خواهد بود. x=10 حلقه خود را اجرا می کند و پس از اتمام، مقدار x=10 است. در این حالت پس می دانیم مقدار x=10 بیشتر از ۱۰ نخواهد شد. حال فرض می کنیم که x=10 اجرا فرض کنیم مقدار x=10 اول اجرا شود. وقتی x=10 است پس مقدار x=10 خواهد شد و x=10 است پس مقدار x=10 خواهد شد و x=10 مقدار جدید x=10 مینویسد. حال x=10 مقدار x=10 مموری (همان x=10 افزایش می دهد و مقدار جدید x=10 را در مموری می نویسد. این روند تا اتمام دو حلقه مموری می خواند و یک واحد آن را افزایش می دهد و مقدار جدید x=10 را در هموری می نویسد. این روند تا اتمام دو حلقه ادامه پیدا می کند. در نهایت مقدار x=10

(4

توجه به این نکته ضروری است که در عمل دستیابی به ۱۰۰ درصد از مولفههای موازی در یک برنامه، حالت ایدهآل است و امکان پذیر نیست و در هر برنامهای مقدار قابل توجهای از برنامه باید به شکل serial اجرا شود. اگر درصد مولفههای serial یک برنامه را با S نمایش دهیم و از رابطه قانون Amdahl کران بالای بهبود سرعت را به ازای core های مختلف محاسبه کنیم، خواهیم داشت:

$$speedup \leq \frac{1}{S + \frac{1 - S}{N}}$$

OS

$$N = 2 \Rightarrow \text{speedup} \leq \frac{2}{S+1}$$

$$N = 4 \Rightarrow \text{speedup} \le \frac{4}{3S+1}$$

$$N = 8 \Rightarrow speedup \le \frac{8}{7S+1}$$

$$N = 100 \Rightarrow \text{speedup} \le \frac{100}{99S+1}$$

همانطور که مشاهده می شود، هرچه تعداد هستههای محاسباتی (core) افزایش یابد، ضریب پشت S در مخرج کسر با شیب بسیار بیشتری نسبت به صورت کسر درحال افزایش است. این نتایج منجر به این می شود که از جایی به بعد به ازای S های غیرصفر، نمودار Speedup برحسب N به عدد خاصی همگرا شود. به عنوان مثال، اگر serial را ۲۵ و parallel را ۷۵ درصد درنظر بگیریم، داریم:

$$N = 2 \Rightarrow \text{speedup} \le \frac{8}{5} = 1.6$$

$$N = 4 \Rightarrow \text{speedup} \leq \frac{16}{7} \approx 2.3$$

$$N = 8 \Rightarrow \text{speedup} \le \frac{32}{11} \approx 2.9$$

$$N = 100 \Rightarrow \text{speedup} \le \frac{400}{103} \approx 3.9$$

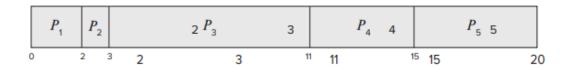
همانطور که مشخص است، speedup به عدد ۴ میل مینماید.

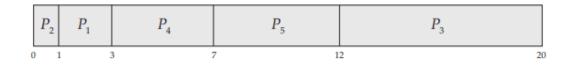
پس می توان گفت افزایش بیش از حد تعداد هسته ها تاثیر آنچنانی روی افزایش سرعت ندارد و با افزایش هسته ها صرفا هزینه بیشتری را خواهیم داشت.

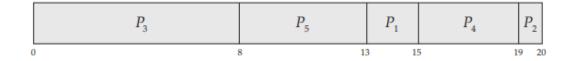


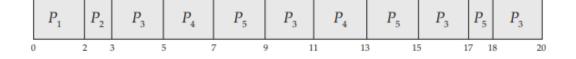
(Δ

الف)









ب)

Turnaround time:

	FCFS	SJF	Priority	RR
P_1	2	3	15	2
P_2	3	1	20	3
P_3	11	20	8	20
P_4	15	7	19	13
P_5	20	12	13	18



پ)

Waiting time (turnaround time minus burst time):

	FCFS	SJF	Priority	RR
P_1	0	1	13	0
P_2	2	0	19	2
P_3^-	3	12	0	12
P_{A}	11	3	15	9
P_5^{-1}	15	7	8	13

SJF (ت

(8

الف) بله، هر تولیدکننده قبل از درج یک آیتم با سایز k،k واحد از فضای بافر را با استفاده از P(empty) نگه می دارد.

ب) بله، مقدار سمافور پر (full semaphore) برابر است با تعداد آیتمهای موجود در بافر. مصرف کننده قبل از برداشتن یک آیتم، P(full) را اجرا میکند.

پ) خیر، تا هنگامی که برای هر دو آیتم در بافر فضای خالی کافی موجود باشد، دو تولید کننده می توانند به صورت همزمان آیتم را درج نمایند. همچنین اگر بافر شامل تعدادی آیتم باشد ولی پر نباشد، یک تولید کننده و یک مصرف کننده می توانند همزمان از بافر استفاده نمایند.

ت) خیر، اگر دو تولیدکننده بخواهند آیتمهایی با اندازه بیشتر از N/2 را درج کنند، هر تولیدکننده ممکن است نیمه دیگر فضای خالی را بخواهد. در این صورت هیچ یک از تولیدکنندهها نمی توانند تولید کنند.