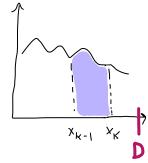
Se riprendiamo, per il caso astratto, la formula del tempo medio in coda, abbiamo:  $\begin{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{\text{ELS aim}}{\left(1 - \sum_{i=1}^{k} p_i\right)\left(1 - \sum_{i=1}^{k} p_i\right)}$ 

Nel caso size-based, l' "unico" cambiamento lo si ha in come calcoliamo  $p_i = \lambda_i \in [s_i]$ 

Nel caso astratto E[Si] è uguale per ogni classe, qui varia.

Nel caso astratto il tasso di arrivo della singola classe dipende da fattori esterni alla size, ora dipende dalla size.

Possiamo dunque dire che nel size-based entrambi questi fattori dipendono dalla distribuzione del tempo di servizio.



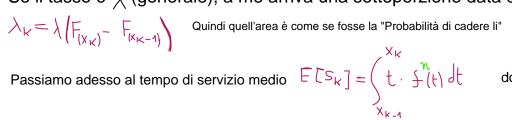
la sottoarea viola mi dice quanti job sono di classe k. La funzione in figura è la densità del tempo di servizio f(t), che è continua. Ciò che si fa è fissare un upper bound "D", grande abbastanza per far si che la probabilità di servizi più grandi di D tenda a 0.

Un utente chiede servizio "s", a quale classe appartiene? Appartiene alla classe "k" se  $s \in (X_{k-1}, X_{k}]$ 

Poichè si tratta di un'area, dobbiamo integrare.

L'area viola è data da : F(Xk) -  $F(X_{k-1})$ , dove F è la cumulativa. Se il tasso è  $\chi$  (generale), a me arriva una sottoporzione data da:

$$\lambda_{k} = \lambda \left( F_{(x_{k})} - F_{(x_{k-1})} \right)$$



dove f(t) viene "Normalizzata", ovvero la densità viene normalizzata per poi avere somma 1.

Size-Based Priority classes

Nell'integrale abbiamo un'impostazione di tipo "peso" \* "valore assunto" (per quanto tempo assumo un comportamento \* il comportamento). Possiamo notare che, nel calcolo di  $\int_{\nu}^{\nu} = \lambda_{k} \cdot \mathbb{E}[s_{k}]$ ,  $F_{(x_{k-1})}$  si semplifica (appare sia in lambda che nella normalizzazione dentro E[Sk].

). 
$$\int_{1}^{\infty} (t) = \frac{f(t)}{F(x_{k}) - F(x_{k} - t)}$$

size based priority scheduling

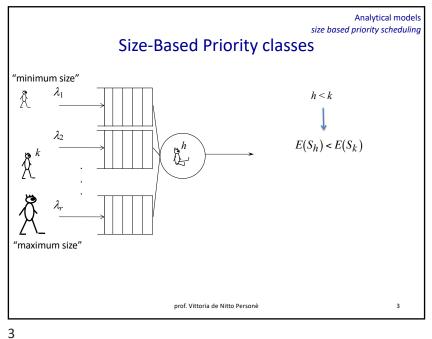
size based

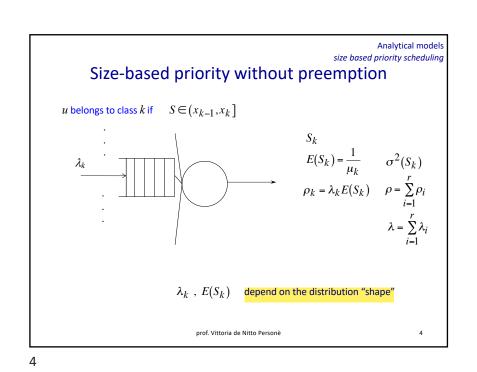
not-preemptive

Osservazione: prendiamo un'esponenziale (ma vale anche per hyper, etc con forma simile).

Si osserva che  $\lambda_1 > \lambda_2 > \lambda_L$ , ovvero l'area è monotona decrescente. Se pensiamo ai tempi di servizio associati, possiamo invece dire:  $\mathbb{E}[S_1] \leq \mathbb{E}[S_2] \leq \dots \leq \mathbb{E}[S_n]$  ovvero è monotona crescente. Esiste una proprietà che ci dice che: la somma di una serie crescente ed una serie decrescente forma una somma minima

Per questo la size based di classe k è migliore di una astratta di classe k, perchè è sempre una somma minima, sotto non scendo!





Analytical models size based priority scheduling

5

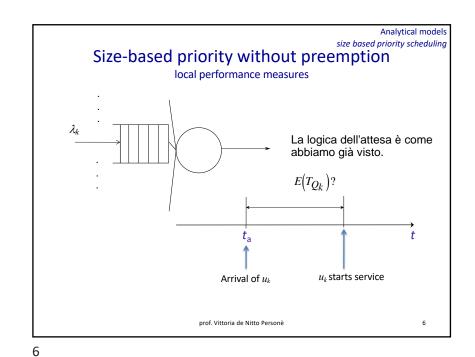
$$E(S_k) = \int_{x_{k-1}}^{x_k} t f^n(t) dt$$

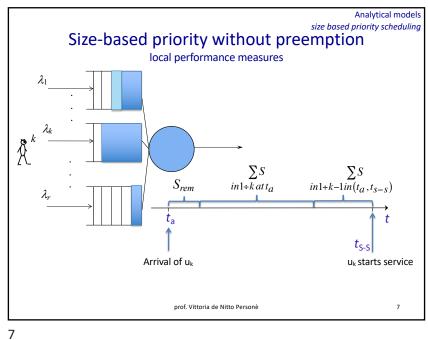
 $f^n(t) = \frac{f(t)}{F(x_k) - F(x_{k-1})}$  densità normalizzata, così le medie sono 'corrette' in modo che la somma sia 1.

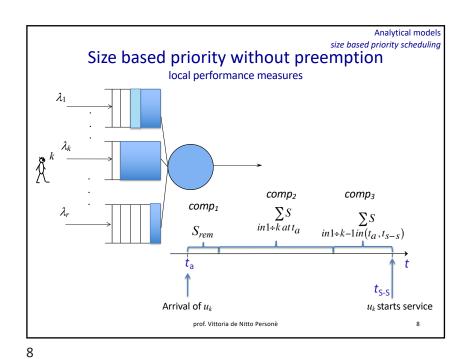
 $\lambda_k = \lambda \big( F(x_k) - F(x_{k-1}) \big), \quad p_k = \frac{\lambda_k}{\lambda} = F(x_k) - F(x_{k-1}) = \text{probabilità di essere di classe k}$   $\rho_k = \lambda_k E(S_k) = \lambda \big( F(x_k) - F(x_{k-1}) \big) \int_{-\infty}^{\infty} t f^n(t) dt$  $= \lambda \underbrace{(F(x_k) - F(x_{k-1}))}_{x_{k-1}} \int_{x_{k-1}}^{x_k} t \frac{f(t)}{F(x_k) - F(x_{k-1})} dt$  $=\lambda \int_{x_{k-1}}^{x_k} tf(t)dt$  comunque lambda è sempre dipendente dalla classe k, anche

prof. Vittoria de Nitto Personè

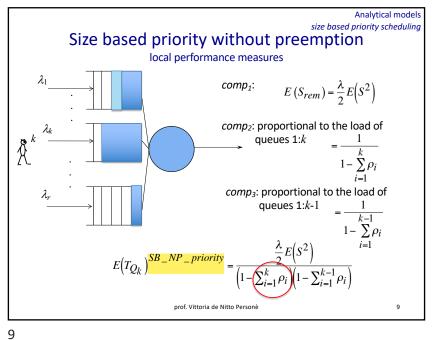
se qui si semplifica.







#### ciò che cambia è come scriviamo "rho", le formule sono uguali.



Analytical models size based priority scheduling  $\rho_k = \lambda \int_{x_{k-1}}^{x_k} tf(t)dt$  $\sum_{i=1}^{k} \rho_i = \sum_{i=1}^{k} \lambda \int_{x_{i-1}}^{x_i} tf(t)dt$ 10 prof. Vittoria de Nitto Personè

Analytical models size based priority scheduling

#### Size based priority without preemption

global performance measures

And the "global" performance?

somma pesata delle attese delle varie classi.

$$E(T_Q)^{SB-NP-priority} = E(E(T_{Q_k})) = \sum_{k=1}^{r} p_k E(T_{Q_k})$$
$$p_k = \frac{\lambda_k}{\lambda} = \frac{\lambda(F(x_k) - F(x_{k-1}))}{\lambda} = F(x_k) - F(x_{k-1})$$

$$E(T_Q)^{SB-NP} = \frac{\lambda}{2} E(S^2) \sum_{k=1}^r \frac{\text{probabilità per ogni "k"}}{(1 - \lambda \int_0^{x_k} tf(t)dt) \left(1 - \lambda \int_0^{x_{k-1}} tf(t)dt\right)}$$

prof. Vittoria de Nitto Personè

12

11

Size-based vs abstract priority local performance measures  $E(T_{Qk})^{NP-priority} = \frac{\frac{\lambda}{2}E(S^2)}{\left(1-\sum_{i=1}^k\rho_i\right)\left(1-\sum_{i=1}^{k-1}\rho_i\right)}$   $\left[\left(1-\sum_{i=1}^k\rho_i\right)\left(1-\sum_{i=1}^{k-1}\rho_i\right)\right]^{SB-NP} \leq E(T_{Qk})^{abstract} - NP$   $\left[\left(1-\sum_{i=1}^k\rho_i\right)\left(1-\sum_{i=1}^{k-1}\rho_i\right)\right]^{SB-NP} \geq \left[\left(1-\sum_{i=1}^k\rho_i\right)\left(1-\sum_{i=1}^{k-1}\rho_i\right)\right]^{abstract} - NP$  for each h  $E(T_{Sk})^{SB-NP} \geqslant E(T_{Sk})^{abstract} - NP$  for each h prof. Vittoria de Nitto Personè

11

Sulla risposta classe per classe non posso dire nulla, il tempo di servizio SIZEBASED sulle classi meno importanti, possono eccedere la media del tempo. Non posso dirlo a priori.

Analytical models priority scheduling

13

### Size-based vs abstract priority

global performance measures

(come indice globale, non in funzione della classe)

$$E(T_Q)^{SB\_NP} \le E(T_Q)^{abstract\_NP}$$

$$E(T_S)^{SB} - {}^{NP} \le E(T_S)^{abstract} - {}^{NP}$$

$$E(T_S)^{x} - {}^{NP} = E(T_Q)^{x} - {}^{NP} + E(S)^{x} - {}^{NP}$$

(sia size based che astratto)

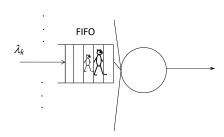
$$E(S)^{SB} - NP = E(S)^{abstract} - NP = E(S)$$

Tra abstract e SB cambia l' "ordinamento delle classi", ma i valori dei tempi di servizio sono uguali, e quindi la media è sempre quella.

prof. Vittoria de Nitto Personè

Analytical models size based priority scheduling

# Size based priority without preemption

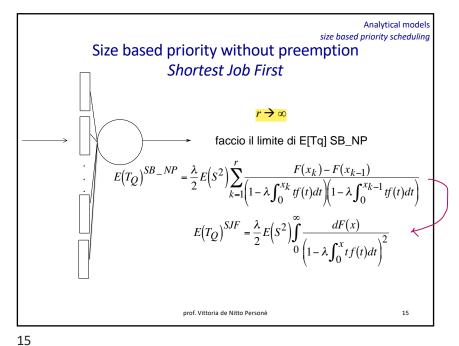


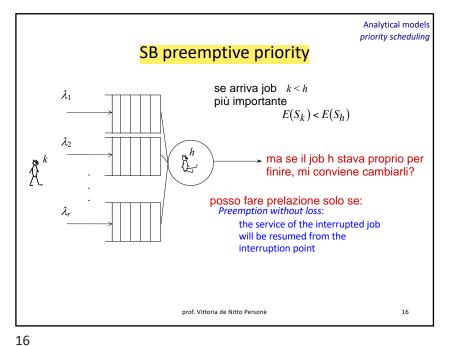
Nelle singole classi, abbiamo ordine FIFO. Senza prelazione, nella coda posso avere disordine in base alla size. Per ordinare, perchè non ordino tra le size presenti?

cioè invece di raggruppare per classi, raggruppo per singolo tempo di servizio richiesto.

prof. Vittoria de Nitto Personè 14

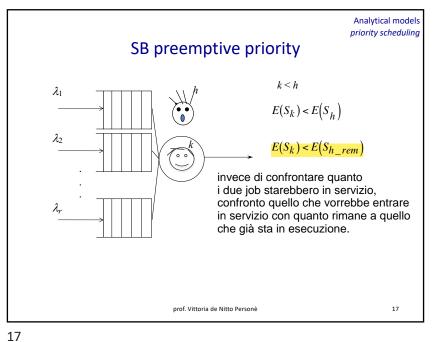
13





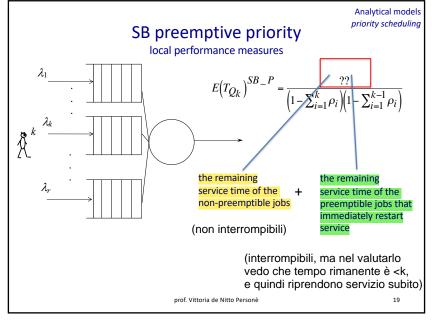
eseguo sempre job con size più piccola (ovviamente sapendo la size).
Per r->infinito, non calcolo più prestazioni singola classe (questo "concetto" sparisce) ma solo prestazioni globali, in quanto "ordino il singolo".

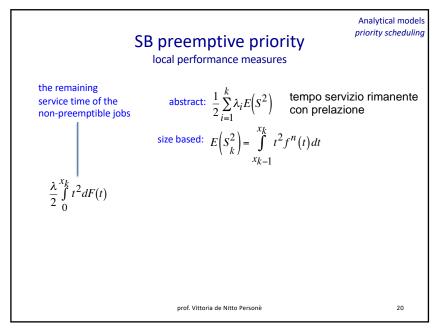
LU

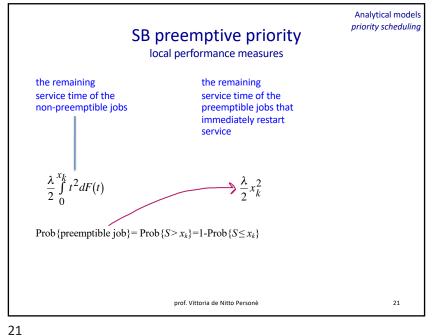


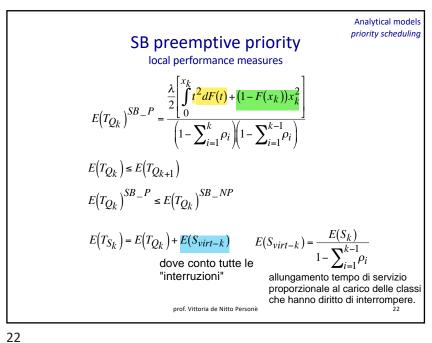
Analytical models priority scheduling SB preemptive priority *k* < *h*  $\lambda_1$  $E(S_k) < E(S_h)$  $E(S_{h\_rem}) < E(S_k)$ If  $E(S_{h\_rem}) < E(S_k)$ don't preempt! else { preemtion! put the preempted job in class h's.t.  $x_{h'-1} < E(S_{h rem}) \le x_{h'}$ 18 prof. Vittoria de Nitto Personè

Se invece faccio lo scambio, il job tolto lo metto non nella sua classe di origine, bensì nella classe in funzione a quanto tempo di servizio gli rimane! (es: classe 0: esecuzione 1 min, classe 1: esecuzione 2 min) Se job classe 1 esegue, e gli rimangono 58 secondi, ma viene sostituito, viene messo in classe 0, non in classe 1.









## SB preemptive priority

global performance measures

$$E(T_Q)^{SB_-P} = E\left(E(T_{Q_k})^{SB_-P}\right) = \sum_{k=1}^r p_k E(T_{Q_k})^{SB_-P}$$

$$p_k = \frac{\lambda_k}{\lambda} = F(x_k) - F(x_{k-1})$$

23

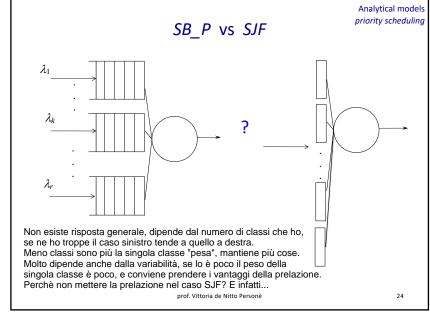
$$E(T_Q)^{SB-P} = \frac{\lambda}{2} \sum_{k=1}^{r} \frac{\left[F(x_k) - F(x_{k-1})\right] \left[\int_{0}^{x_k} t^2 dF(t) + (1 - F(x_k))x_k^2\right]}{\left(1 - \sum_{i=1}^{k} \rho_i\right) \left(1 - \sum_{i=1}^{k-1} \rho_i\right)}$$

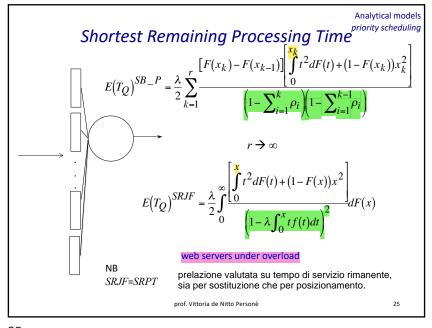
prof. Vittoria de Nitto Personè

24

23

Analytical models priority scheduling





Analytical models

# Shortest Remaining Processing Time priority scheduling

interrompibili (sarebbe F>x) ma che riprendono servizio subito

In questa prima formula, se volessi sapere tempo attesa di tutti i job che hanno una certa size "x", non ho il problema dell'integrale doppio, è un caso "più semplice".

$$E(T_s(x)) = E(T_q(x)) + \int_{t=0}^x \frac{dt}{1 - \rho_t}$$

tempo di servizio virtuale, varia nel tempo. Il job diventa più piccolo quando tempo avanza, e sale di priorità. (anche rho cambia, è in funzione di t, perchè sono sempre meno i job che possono interromperlo).

$$\rho_x = \lambda \int_0^x t f(t) dt$$

Queste formule avanzate, se ci fossero, verranno fornite all'esame. Quelle base no.

prof. Vittoria de Nitto Personè

26