

**ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΚΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ**  
**2020-2021**  
**ΠΡΩΤΗ ΕΡΓΑΣΤΗΡΙΑΚΗ ΑΣΚΗΣΗ**

**ΜΕΡΟΣ 1**  
**ΕΡΩΤΗΜΑ Α:**

Τρεχοντας το προγραμμα στα linux παιρνουμε το παρακατω αποτελεσμα:

```
Child9356 terminated with exit status 100
Child9357 terminated with exit status 101
Child9358 terminated with exit status 102
Child9359 terminated with exit status 103
Child9360 terminated with exit status 104
Child9361 terminated with exit status 105
Child9362 terminated with exit status 106
Child9363 terminated with exit status 107
Child9364 terminated with exit status 108
Child9365 terminated with exit status 109
Child9366 terminated with exit status 110
Child9367 terminated with exit status 111
Child9368 terminated with exit status 112
Child9369 terminated with exit status 113
Child9370 terminated with exit status 114
Child9371 terminated with exit status 115
Child9372 terminated with exit status 116
Child9373 terminated with exit status 117
Child9374 terminated with exit status 118
Child9375 terminated with exit status 119
Child9376 terminated with exit status 120
Child9377 terminated with exit status 121
Child9378 terminated with exit status 122
Child9379 terminated with exit status 123
Child9380 terminated with exit status 124
Child9381 terminated with exit status 125
Child9382 terminated with exit status 126
Child9383 terminated with exit status 127
Child9384 terminated with exit status 128
Child9385 terminated with exit status 129
```

Αρχικα μεσω της βιβλιοθηκης <sys/wait.h> καταλαβαινουμε οτι θα δουλεψουμε με συμβολικα constants για χρηση με την waitpid() συναρτηση στην αρχη του κωδικα τρεχουμε μια λουπα για τα N=(30)

μετα γινεται η κληση της fork η οποια διασπα την τρεχουσα διεργασια σε δυο αλλες διεργασιες το γονεα και το παιδι,η κληση της καταχωρεται στο pid[i] αναλογα με το i της λουπας υστερα με μια if κοιταμε αμα η pid[i]==0 τοτε αυτο σημαινει οτι μεσω της fork υπαρχει μια νεα

διεργασία παιδιου αν αληθευει τοτε καλουμε την sleep() function οπου εκει εισαγουμε μια αναμονη στο συστημα (στο προγραμμα μας 60-2\*i) για οσα δευτερολεπτα της δωσουμε και εκετελειται η exit οπου τερματιζει την διεργασία οπου καλει τη συναρτηση  
 μετα τρεχουμε μια λουπα ξανα για N οπου καταχωρουμε στην pid\_t wpid την συναρτηση waitpid με ορισματα το pid[i] το &child\_status και το 0 δηλαδη το αποτελεσμα της συναρτησης με τα παραπανω ορισματα, με την κληση της waitpid προκαλουμε αναμονη μιας διεργασιας μεχρι το παιδι της που καθοριζεται απο το pid να τερματισει  
 ανοιγουμαι μια if και χρησιμοποιουμε την wifexited με ορισμα το child\_status ωστε εαν δεν επιστρεψει 0 τοτε το παιδι εχει τερματιστει φυσιολογικα και θα εμφανιζει στην οθονη με printf το αναλογο μηνυμα  
 και με την wexitstatus με ορισμα child\_status επιστρεφουμε τον κωδικο εξοδου της διαδικασιας παιδι,αυτο μπορει να υπολογιστει μονο στη περιπτωση που η wifexited επιστρεψει μη μηδεν αλλιως εμφανιζει στην οθονη με την printf το αναλογο μηνυμα.

## **ΜΕΡΟΣ 2** **ΕΡΩΤΗΜΑ Α:**

```

x=0
y=10
cobegin
x:=x+1;
x:=y+1;
coend
  
```

Μεταβλητη χ	Καταχωρητης T <sub>χ</sub>	T <sub>χ</sub>
0	0+1	1
Μεταβλητη y	Καταχωρητης T <sub>y</sub>	T <sub>y</sub>
10	10+1	11

1η περιπτωση

E1	E2	X
x+1		1
	y+1	11

## 2η περίπτωση

E1	E2	X
y+1		11
	x+1	12

Οι δυνατές τιμές της μεταβλητής X μετά το τέλος της παραλληλκής εκτέλεσης των εντολών είναι η 11 και η 12. Αυτό διότι:

Η τελική τιμή X δεν μπορεί να είναι μικρότερη από 11 διότι αρχικά η X έχει την τιμή 0 ύστερα από την εκτέλεση των εντολών στην 1η περίπτωση δεν υπάρχει κάποια εντολή που να μειώνει την X κάτω από το 11

Η τελική τιμή δεν μπορεί να ξεπεράσει το 12 διότι αν εκτελεστούν μαζί οι δύο εντολές στην 2η περίπτωση τότε θα έχουμε αποτέλεσμα 12

Οι τιμές αυτές είναι και οι μοναδικές που μπορούμε να πάρουμε από τις παραπάνω εντολές

Όμως με τις περιπτώσεις ANAMEΙΞΗΣ (interleaving) των εντολών έχουμε ως αποτέλεσμα τελικά την X να περνά τις τιμές 1 και 11, αντίστοιχα.

E1	E2	X
	X καταχωρείται σε ένα καταχωρητή TX	0
	X+1	1
Y+1		11
	η τιμή του καταχωρητή TX καταχωρείται στη μεταβλητή X	1

E1	E2	X
	Y καταχωρείται σε ένα καταχωρητή TY	10
	Y+1	11
X+1		1
	η τιμή του καταχωρητή TY καταχωρείται στη μεταβλητή X	11

## ΕΡΩΤΗΜΑ Β

α)

```
var S12,S22,S23
S12:=S22:=S23:=0;
cobegin
begin D1; up(S12); end;
begin down(S12); D2; up(S22); end;
begin down(S22); D2; up(S23); end;
begin down(S23); D3; end;
coend
```

β)

```
var S12,S22,S23
S12:=S22:=S23:=0;
cobegin
repeat
begin D1; up(S12); end;
begin down(S12); D2; up(S22); end;
begin down(S22); D2; up(S23); end;
begin down(S23); D3; end;
forever;
coend
```

## ΕΡΩΤΗΜΑ Γ

α)

Αρχικά ένας σηματοφορος-μετρητης περιεχει εναν ακεραιο αριθμο μη μηδενικο και υποστηριζει 2 διαδικασίες την wait (down) και την signal (up). Η signal αυξανει την τιμη του μετρητη κατα 1 και δινει αμεσως αποτελεσμα, ενω η wait θα περιμενει αν ο μετρητης δειξει 0. Αν ο μετρητης δεν ειναι 0 τοτε η wait μειωνει κατα 1 και δινει αμεσως αποτελεσμα. Αν το αποτελεσμα ενος σηματοφορου-μετρητη γινει αρνητικο τοτε η διεργασία μπλοκαρει και δεν μπορει να συνεχισει παρα μονο αν μια αλλη διεργασία την ξεμπλοκαρει αυξανοντας την.

A1		
WAIT S1	S1-1	S1=1
RESULT		
SIGNAL S2	S2+1	S2=1
RESULT		

A2		
WAIT S1	S1-1	S1=0
RESULT		
POST S2	S2+1	S2=2
RESULT		

B1		
WAIT S2	S2+1	S2=1
RESULT		
WAIT S2	S2+1	S2=0
RESULT		
SIGNAL S1	S1+1	S1=1
RESULT		
SIGNAL S2	S2+1	S2=1
RESULT		

A3		
WAIT S1	S1-1	S1=0
RESULT		
SIGNAL S2	S2+1	S2=2
RESULT		

B2		
WAIT S2	S2-1	S2=1
RESULT		
WAIT S2	S2-1	S2=0
RESULT		
SIGNAL S1	S1+1	S1=1
RESULT		
SIGNAL S2	S2+1	S2=1
RESULT		

**END RESULTS**

**S1=1**

**S2=1**

Αποτι φαίνεται και απο τα πινακακια που δηλωνουν το σεναριο εκτελεσης των διεργασιων ειναι δυνατον να συμβει η παραπανω σειρα χωρις καποιο προβλημα.Αυτο σημαινει οτι δεν μπλοκαρε καποια διεργασία και δεν αλλαξε η σειρα εκτελεσης των διεργασιων.

β)

οι διεργασίες με αριθμο εκτελεσης 1,2,3 ειναι ιδιες με τις παραπανω και δεν αλλαζει κατι οποτε συνεχιζουμε με την σειρα εκτελεση των διεργασιων 4,5 που διαφερουν απο το (α) ερωτημα

απο ερωτημα (α) εχουμε οτι:

S1=1

S2=1

B2		
WAIT S2	S2-1	S2=0
RESULT		
WAIT S2	S2-1	<b>S2=-1</b> εδω εχουμε αρνητικη τιμη στον μετρητη οποτε η διεργασία μπλοκαρει
<b>NO RESULT</b>		
<b>SIGNAL S1</b>	<b>Blocked</b>	
<b>SIGNAL S2</b>	<b>Blocked</b>	

Η εκτέλεση των διεργασιών δεν γίνεται να εκτελεστεί με την σειρά που μας δινετε στο ερωτημα (β)  
εφοσον μπλοκαρει στο βημα 4

A3		
WAIT S1	S1-1	S1=0
RESULT		
<b>SIGNAL S2</b>	<b>S2+1</b>	<b>S2=0</b> εδω ξεμπλοκαρει η διεργασία B2
RESULT		

εδω συνεχιζει η διεργασία B2

B2		
SIGNAL S1	S1+1	S1=1
RESULT		
SIGNAL S2	S2+1	S2=1
RESULT		

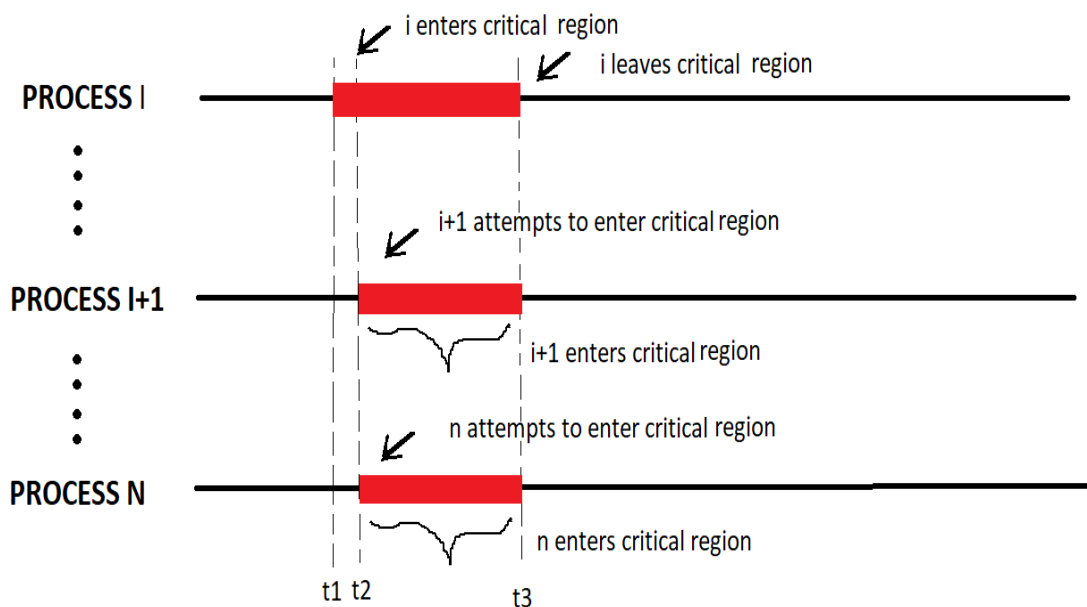
END RESULTS

S1=1

S2=1

ΕΡΩΤΗΜΑ Δ

α)



Με βάση το σχηματικό που φτιαξαμε για να δείξουμε το πως οι διεργασίες μη έχοντας σηματοφορους για να υλοποιηθεί ο αμοιβαίος αποκλεισμός συμπεραίνουμε ότι εφόσον οι διεργασίες τρέχουν “παράλληλα” τότε ενώ τρέχει π.χ. η διεργασία I τότε μπορεί να τρέξει και η διεργασία I+1 μαζί της και να μην έχουμε το αποτέλεσμα που μας παραθέσατε στην εργασία. Για να το κάνουμε περισσότερο κατανοητό θα τρέξουμε τις διεργασίες ώστε να δείξουμε το πρόβλημα.



L=1  
K=1

ΤΡΕΞΙΜΟ ΔΙΕΡΓΑΣΙΩΝ	ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑ	ΟΘΟΝΗ
PROCESS I ENTERS		
WHILE (TRUE)		
L:=K	L=1	
K:=K+11	K=12	
PROCESS I+1 ENTERS		
L:=K	L=12	
K:=K+11	K=23	
PROCESS I CONTINUES		
print_num(L,L+10)		12,13,...,22
PROCESS I FINISHES		
PROCESS I+1 CONTINUES		
print_num(L,L+10)		12,13,...,22
PROCESS I+1 FINISHES		

Αυτο είναι ένα παράδειγμα που υποδεικνύει ότι οι διεργασίες δεν θα δώσουν το ζητούμενο αποτέλεσμα

β)

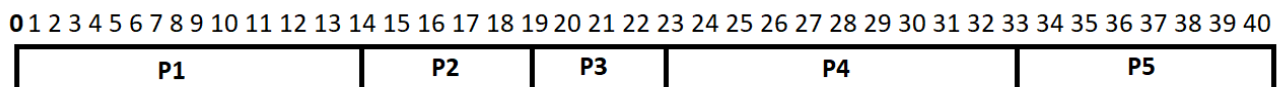
```
var s : semaphore;  
begin  
s:=1;  
cobegin  
shared var K=L= 1;
```

PROCESS I

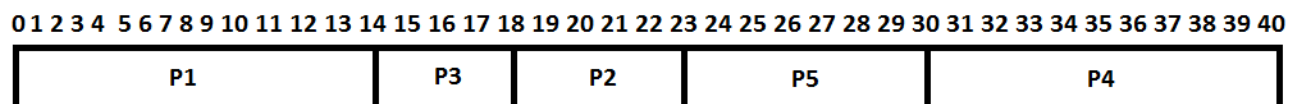
```
repeat
down(s);
while (s=0)
{
L:=K;
K:=K+11;
print_num(L,L+10);
}
up(s);
forever;
```

EPΩTHMA E

FCFS (First Come First Served) :



SJF (Shortest Job First) :



SRTF (Shortest Remaining Time First) :

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36 37 38 39 40

P1	P2	P3	P4	P5	P4	P1
----	----	----	----	----	----	----

PS (Priority Scheduling) – μη προεκχωρητικός (non-preemptive priority) :

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36 37 38 39 40

P1	P2	P4	P5	P3	P1
----	----	----	----	----	----

RR (Round Robin) :

τροπος σκεψης

request queue

P1=14

P2 =1

P3=0

P1=10

P4=6

P5=3

P2=0

P1=6

P4=2

P5=0

P1=2

P4=2

P1=0

P4=0

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36 37 38 39 40

P1	P2	P3	P1	P4	P5	P2	P1	P4	P5	P1	P4
----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

MXΔ

ΔΙΕΡΓΑΣΙΑ	FCFS	SJF	SRTF	NON PREEMPTIVE PRIORITY	RR
P1	14-0=14	14-0=14	40-0=40	40-0=40	38-0=38
P2	19-2=17	23-2=21	7-2=5	7-2=5	25-2=23
P3	23-4=19	18-4=14	11-4=7	28-4=24	12-4=8
P4	33-7=26	40-7=33	28-7=21	17-7=10	40-7=33
P5	40-12=28	30-12=18	19-12=7	24-12=12	36-12=24
MXΔ	104/5=20,8	100/5=20	80/5=16	91/5=18,2	126/5=25,2

MXA

ΔΙΕΡΓΑΣΙΑ	FCFS	SJF	SRTF	NON PREEMPTIVE PRIORITY	RR
P1	14-14=0	14-14=0	40-14=26	40-14=26	38-14=24
P2	17-5=12	21-5=16	5-5=0	5-5=0	23-5=18
P3	19-4=15	14-4=10	7-4=3	24-4=20	8-4=4
P4	26-10=16	33-10=23	21-10=11	10-10=0	33-10=23
P5	28-7=21	18-7=11	7-7=0	12-7=5	24-7=17
MXA	64/5=12,8	60/5=12	40/5=8	51/5=10,2	86/5=17,2

