

# オペレーティングシステム

## 第3章 CPUの仮想化

November 2, 2017

時分割多重

プロセスの状態

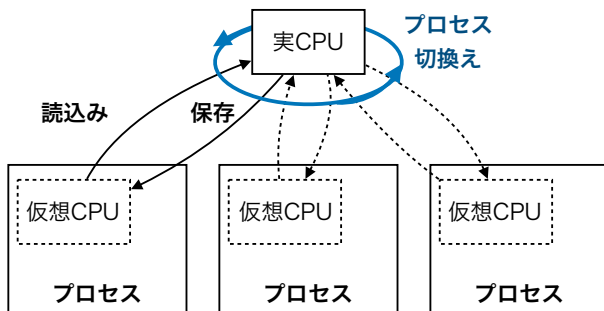
プロセスの切換え

PCB (Process Control Block)

仮想化の実例

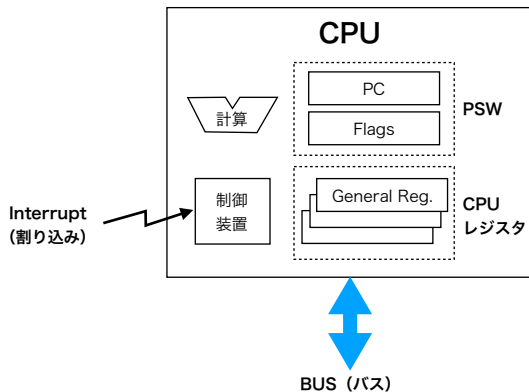
スレッド (Thread)

# 時分割多重による CPU の仮想化

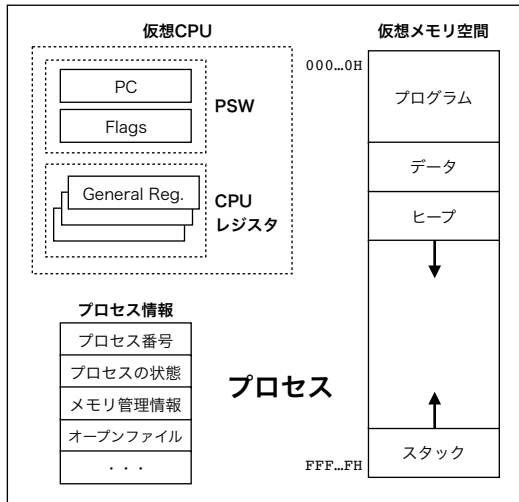


- ▶ 時分割多重：CPU が実行するプロセスを次々切換える。
- ▶ ディスパッチ：プロセスに CPU を割り付ける。(実行開始)
- ▶ ディスパッチャ：ディスパッチするプログラムのこと。

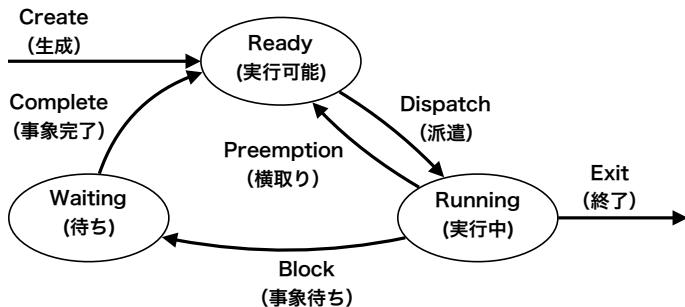
# CPU の構造 (参考)



# プロセスの構造 (参考)

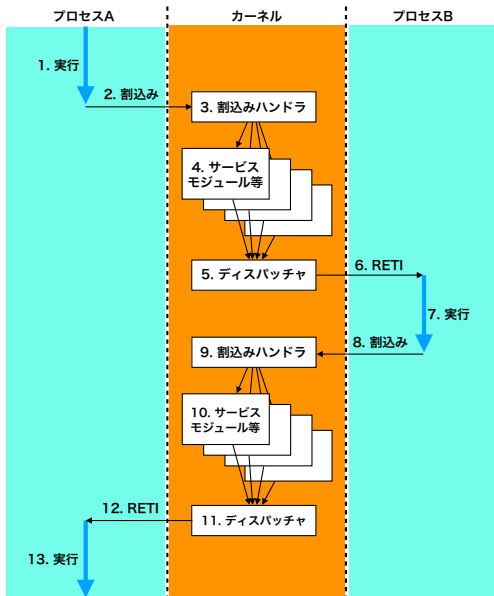


# プロセスの状態遷移

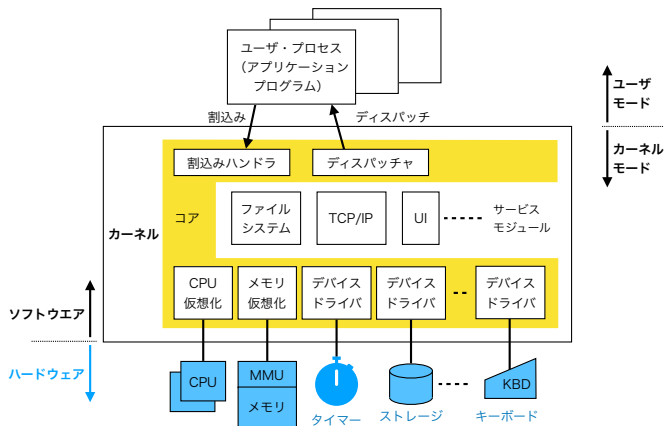


- ▶ 基本的な三つの状態
- ▶ 六つの状態遷移

# プロセスの切換え



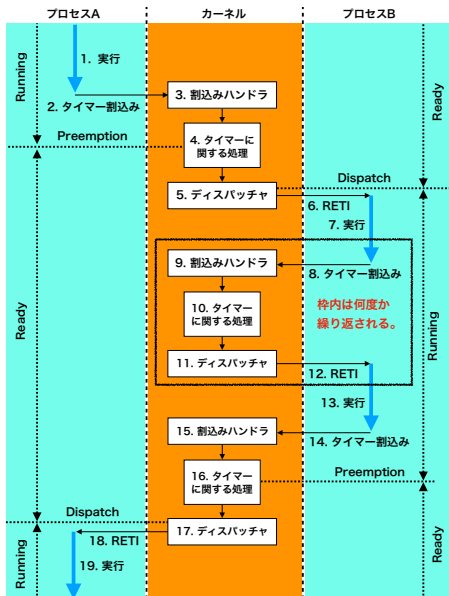
# オペレーティングシステムの構造 (参考)



- ▶ 割込みハンドラ
- ▶ サービスモジュール
- ▶ ディスパッチャ



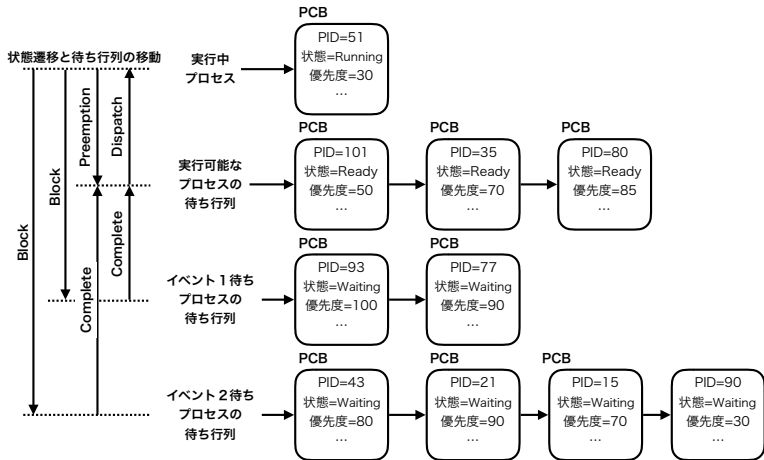
# プロセスの切換えの例



# PCB の内容

- ▶ 仮想 CPU
- ▶ プロセス番号
- ▶ 状態 (Running, Waiting, Ready 等)
- ▶ 優先度
- ▶ 統計情報 (CPU 利用時間等)
- ▶ 次回のアラーム時刻
- ▶ 親プロセス
- ▶ 子プロセス一覧
- ▶ シグナルハンドリング
- ▶ 使用中のメモリ
- ▶ オープン中のファイル
- ▶ カレントディレクトリ
- ▶ プロセス所有者のユーザ番号
- ▶ PCB のリストを作るためのポインタ

# PCB のリスト



# TacOS の PCB

- ▶ 仮想 CPU (SP)
- ▶ プロセス番号 (pid)
- ▶ 状態 (stat)
- ▶ 優先度 (nice, enaice)
- ▶ プロセステーブルのインデクス (idx)
- ▶ イベント用カウンタとセマフォ (evtCnt, evtSem)
- ▶ プロセスのアドレス空間 (memBase, memLen)
- ▶ プロセスの親子関係の情報 (parent, exitStat)
- ▶ オープン中のファイル一覧 (fds[])
- ▶ PCB リストの管理 (prev, next)
- ▶ スタックオーバーフローの検知 (magic)

# TaC の PCB (前半)

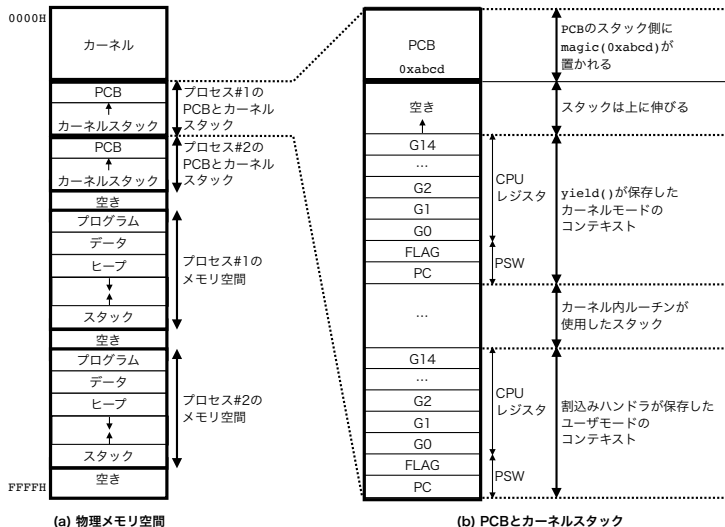
```
1 #define P_RUN      1          // プロセスは実行可能または実行中
2 #define P_SLEEP    2          // プロセスは実行不可能
3 #define P_ZOMBIE    3          // プロセスは実行終了
4
5 // プロセスコントロールブロック (PCB)
6 //   優先度は値が小さいほど優先度が高い
7 struct PCB {                  // PCB を表す構造体
8     int sp;                    // コンテキスト (他の CPU レジスタと PSW は
9                                //   プロセスのカーネルスタックに置く)
10    int pid;                    // プロセス番号
11    int stat;                   // プロセスの状態
12    int nice;                   // プロセスの本来優先度
13    int enice;                  // プロセスの実質優先度 (将来用)
14    int idx;                    // この PCB のプロセステーブル上のインデクス
15
16    // プロセスのイベント用セマフォ
17    int evtCnt;                 // カウンタ (>0:sleep 中, ==-1:wait 中, ==0:未使用)
18    int evtSem;                 // イベント用セマフォの番号
```

# TaC の PCB (後半)

```
20 // プロセスのアドレス空間 (text, data, bss, ...)
21 char[] memBase;           // プロセスのメモリ領域のアドレス
22 int memLen;               // プロセスのメモリ領域の長さ
23
24 // プロセスの親子関係の情報
25 PCB parent;              // 親プロセスへのポインタ
26 int exitStat;            // プロセスの終了ステータス
27
28 // オープン中のファイル一覧
29 int[] fds;               // オープン中のファイル一覧
30
31 // プロセスは重連結環状リストで管理
32 PCB prev;                // PCB リスト (前へのポインタ)
33 PCB next;                // PCB リスト (次へのポインタ)
34 int magic;               // スタックオーバーフローを検知
35 };
```

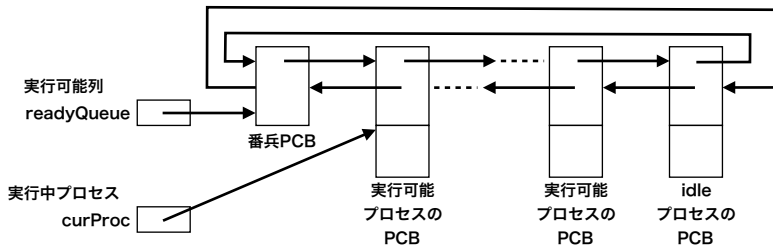
---

# TacOS のメモリ配置



# TacOS のプロセス切換えプログラム

- ▶ yield
- ▶ dispatch
- ▶ 実行可能列





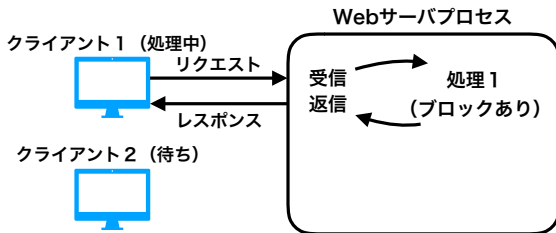
# プロセス切換えプログラム (yield())

```
1 ; 現在のプロセス (curProc) が CPU を解放する. 次に新プロセスへディスパッチする.
2 _yield ; 高級言語からは yield() 関数として呼出す.
3 ;--- G13(SP) 以外の CPU レジスタと FLAG をカーネルスタックに退避 ---
4 push g0 ; FLAG の保存場所を準備する
5 push g0 ; G0 を保存
6 ld g0,flag ; FLAG を上で準備した位置に保存
7 st g0,2,sp ;
8 push g1 ; G1 を保存
9 push g2 ; G2 を保存
10 push g3 ; G3 を保存
11 ...
12 ... ; G4 から G10 も同様に保存する
13 ...
14 push g11 ; G11 を保存
15 push fp ; フレームポインタ (G12) を保存
16 push usp ; ユーザモードスタックポインタ (G14) を保存
17 ;----- G13(SP) を PCB に保存 -----
18 ld g1,_curProc ; G1 <- curProc
19 st sp,0,g1 ; [G1+0] は PCB の sp フィールド
20 ;----- [curProc の magic フィールド] をチェック -----
21 ld g0,30,g1 ; [G1+30] は PCB の magic フィールド
22 cmp g0,#0xabcd ; P_MAGIC と比較、一致しなければ
23 jnz .stkOverflow ; カーネルスタックがオーバーフローしている
```

# プロセスの切換えプログラム (dispatch())

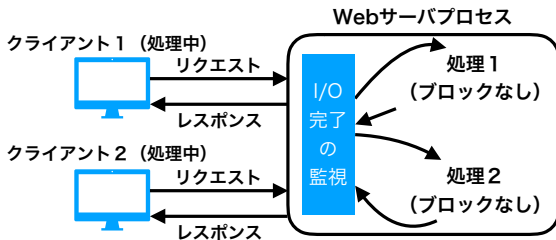
```
24 ;
25 ; 最優先のプロセス(readyQueue の先頭プロセス) ヘディスパッチする.
26 _dispatch ; 高級言語からは dispatch() 関数として呼出す
27 ;----- 次に実行するプロセスの G13(SP) を復元 -----
28 ld      g0,_readyQueue ; 実行可能列の番兵のアドレス
29 ld      g0,28,g0       ; [G0+28] はPCB の next フィールド (先頭のPCB)
30 st      g0,_curProc    ; 現在のプロセス (curProc) に設定する
31 ld      sp,0,g0        ; PCB から SP を取り出す
32 ;----- G13(SP) 以外の CPU レジスタを復元 -----
33 pop     usp            ; ユーザモードスタックポインタ (G14) を復元
34 pop     fp             ; フレームポインタ (G12) を復元
35 pop     g11            ; G11 を復元
36 ...
37 ...                   ; G10 から G4 も同様に復元する
38 ...
39 pop     g3             ; G3 を復元
40 pop     g2             ; G2 を復元
41 pop     g1             ; G1 を復元
42 pop     g0             ; G0 を復元
43 ;----- PSW(FLAG と PC) を復元 -----
44 reti    ; RETI 命令で一度に POP して復元する
45 ;
```

# マルチプログラミングを用いない Web サーバ



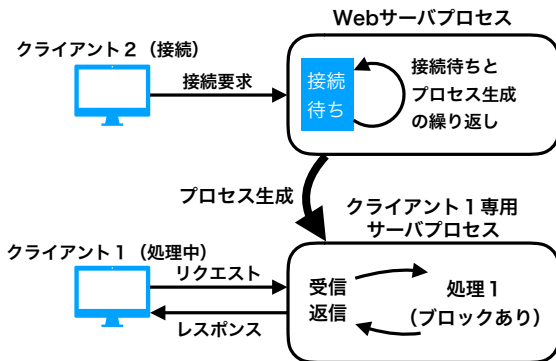
(a) 最も基本的なWebサーバのモデル

# マルチプログラミングを用いないWebサーバ



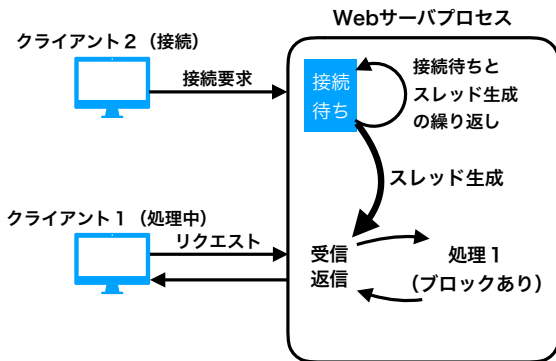
(b) 改良したWebサーバのモデル

# マルチプログラミングを用いる Web サーバ



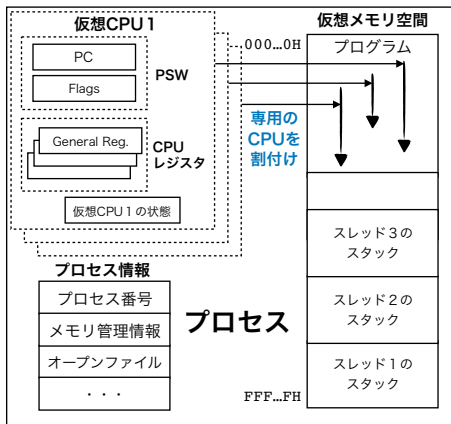
(a) マルチプロセスにしたWebサーバのモデル

# マルチプログラミングを用いる Web サーバ



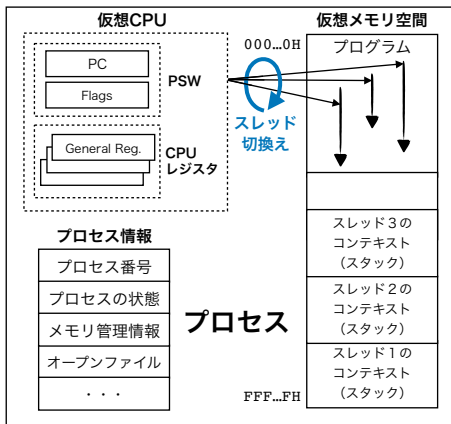
(b) マルチスレッドにしたWebサーバのモデル

# ユーザスレッドとカーネルスレッド



(a) カーネルスレッド

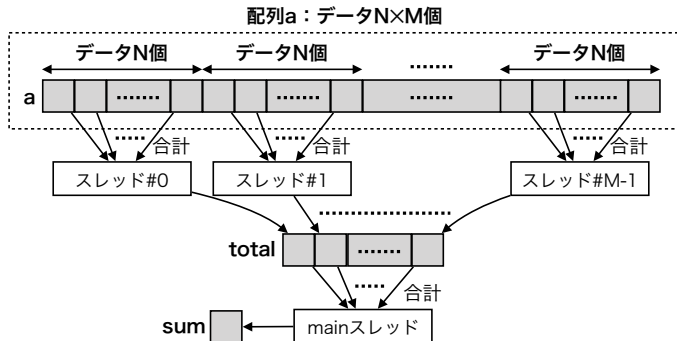
# ユーザスレッドとカーネルスレッド



(b) ユーザスレッド



# M個のスレッドで手分けをして合計を計算する様子



## M個のスレッドで合計を計算する（前半）

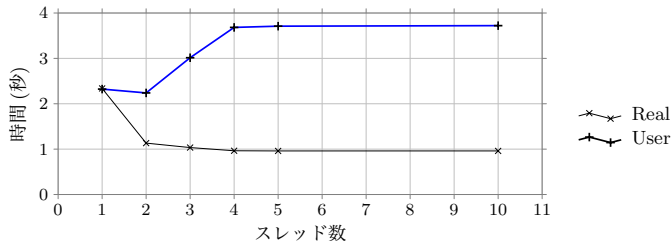
```
1  #include <stdio.h>
2  #include <stdlib.h>
3  #include <pthread.h>
4  #define N 1000                                // 1スレッドの担当データ数
5  #define M 10                                  // スレッド数
6  pthread_t tid[M];                             // M個のスレッドのスレッド ID
7  pthread_attr_t attr[M];                       // M個のスレッドの属性
8  int a[M*N];                                   // このデータの合計を求める
9  int total[M];                                  // 各スレッドの求めた部分合
10 typedef struct { int no, min, max; } Args;     // スレッドに渡す引数の型定義
11
12 void *thread(void *arg) {                      // 自スレッドの担当部分のデータの合計を求める
13     Args *args = arg;                          // m 番目のスレッド
14     int sum = 0;                                // 合計を求める変数
15     for (int i=args->min; i<args->max; i++) {    // a[N*m ... (N+1)*m] の
16         sum += a[i];                            // 合計を sum に求める.
17     }
18     total[args->no]=sum;                         // 担当部分の合計を記録
19     return NULL;                                // スレッドを正常終了する
20 }
```

## M 個のスレッドで合計を計算する (後半)

```
22  int main() {                                     // main スレッドの実行はここから始まる
23      // 擬似的なデータを生成する
24      for (int i=0; i<M*N; i++) {                   // 配列 a を初期化
25          a[i] = i+1;
26      }
27      // M 個のスレッドを起動する
28      for (int m=0; m<M; m++) {                     // 各スレッドについて
29          Args *p = malloc(sizeof(Args));           // 引数領域を確保
30          p->no = m;                                 // m 番目のスレッド
31          p->min = N*m;                              // 担当範囲下限
32          p->max = N*(m+1);                          // 担当範囲上限
33          pthread_attr_init(&attr[m]);              // アトリビュート初期化
34          pthread_create(&tid[m], &attr[m], thread, p); // スレッドを生成しスタート
35      }
36      // 各スレッド終了を待ち, 求めた小計を合算する
37      int sum = 0;
38      for (int m=0; m<M; m++) {                     // 各スレッドについて
39          pthread_join(tid[m], NULL);               // 終了を待ち
40          sum += total[m];                          // 小計を合算する
41      }
42      printf("1+2+...+%d=%d\n", N*M, sum);
43      return 0;
44  }
```

# M個のスレッドで合計を計算する (後半)

M	スレッド数 (M) ・ データ件数 (M*N)					
	1	2	3	4	5	10
N	10,000	5,000	3,333	2,500	2,000	1,000
M*N	10,000	10,000	9,999	10,000	10,000	10,000
経過時間 (s)	2.338	1.133	1.034	0.964	0.960	0.961
ユーザ CPU 時間 (s)	2.323	2.239	3.015	3.683	3.710	3.722
システム CPU 時間 (s)	0.007	0.005	0.006	0.007	0.006	0.007



2 コアの MacBook Pro で計測  
(Hyper-Threading のお陰で 2 コアと 4 コアの間近な振舞)