

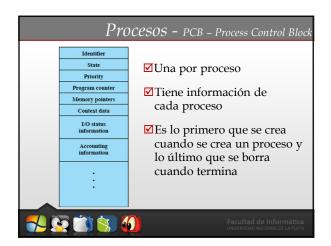
# Procesos

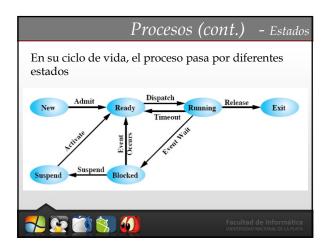
- □ Programa en ejecución
- □ Los conceptos de tarea, Job y proceso hacen referencia a lo mismo
- □ Según su historial de ejecución, los podemos clasificar:
  - CPU Bound (ligados a la CPU)
  - I/O Bound (ligados a entrada/salida)



Facultad de Informátic

# Procesos Programa Proceso ✓ Es estático ✓ No tiene program counter ✓ Existe desde que se edita hasta que se borra ✓ Su ciclo de vida comprende desde que se lo "dispara" hasta que termina





# Objetivos del planificador Es la clave de la multiprogramación. Esta diseñado de manera apropiada para cumplir las metas de: Menor Tiempo de Respuesta Mayor rendimiento Uso eficiente del procesador

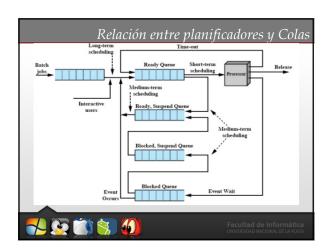
# Planificadores

- Long term scheduler: Admite nuevos procesos a memoria (controla el grado de multiprogramación)
- Medium term scheduler: Swapping (intercambio) entre disco y memoria cuando el SO lo determina (puede disminuir el grado de multiprogramación)
- □ <u>Short term scheduler</u>: Que proceso listo se ejecuta



Facultad de Informática UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA





# Retorno ■ Tiempo que transcurre entre que el proceso llega al sistema hasta que completa su ejecución ■ Espera ■ Tiempo que el proceso se encuentra en el sistema esperando (sin ejecutarse) (TR – Tcpu) □ Promedios ■ Promedios de los anteriores

### Apropiación vs. No apropiación

- Nonpreemptive
  - Una vez que un proceso esta en estado de ejecución, continua hasta que termina o se bloquea por algún evento (por ej. I/O).
- Preemptive
  - El proceso en ejecución puede ser interrumpido y llevado a la cola de listos por el SO.
  - Mayor overhead pero mejor servicio
  - Un proceso no monopoliza el procesador.



Facultad de Informática

# Algoritmos de planificación - First-Come-First-Served (FCFS)

- □ Cada proceso se coloca en la cola de listos
- Cuando hay que elegir un proceso para ejecutar, se selecciona el mas viejo en la cola de listos (FIFO).
- No favorece a ningún tipo de procesos, porque se van a ir ejecutando en orden de llegada, pero en principio podríamos decir que los CPU Bound terminan en su primer ráfaga, mientras que los I/O bound necesitan mas ráfagas (por su naturaleza)



Facultad de Informátic

Scheduling – Ejemplo 1							
Job	Inst. Llega da	CPU	Priori dad				
1	0	9	3	de llegada!			
2	1	5	2				
3	2	3	1	#Ejemplo 1			
4	3	7	2	TAREA "1" PRIORIDAD=3 INICIO=0 [CPU, 9]			
	i a ma m	d.		TAREA "2" PRIORIDAD=2 INICIO= [CPU,5] TAREA "3" PRIORIDAD=1 INICIO= [CPU,3]			
Ī	iempo Retorr	no y					
	Espei	ra?		TAREA "4" PRIORIDAD=2 INICIO=3 [CPU,7]			
*			7. <b>4</b>	Facultad de Informática Universidad nacional de la plata			

# Algoritmos de planificación - Shortest Job First (SJF)

- □ Política nonpreemptive que selecciona el proceso mas corto primero.
- □ Procesos cortos se colocan delante de procesos largos.
- □ Los procesos largos pueden sufrir starvation (Inanición).
- □ Veamos el ejemplo 1 nuevamente



Facultad de Informática

# Algoritmos de planificación - Round Robin (RR)

- Política basada en un reloj
- Quantum: Medida que determina cuanto tiempo podrá usar el procesador cada proceso.
  - Pequeño: Overhead de Context Switch
  - Grande: ¿Pensar?
- Cuando un proceso es expulsado de la CPU es colocado al final de la Ready Queue y se selecciona otro (FIFO Circular)



## Algoritmos de planificación - Round Robin (RR) (cont.)

- □ Recordar: Cada proceso se ejecuta durante una fracción de tiempo → QUANTUM (Q)
- Existe "contador" que indica las unidades de CPU en las que se ejecuto. Cuando el mismo llega a 0 (cero) el proceso es expulsado.
- Existen 2 variantes con respecto al valor inicial del "contador" cuando un proceso es asignado a la CPU
  - TIMER VARIABLE
  - TIMER FIJO



Facultad de Informática UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLAT.

### Algoritmos de planificación - Round Robin (RR) - Timer Variable

 El "contador" se inicializa en Q contador := Q
 cada vez que un proceso es asignado

cada vez que un proceso es asignado a la CPU.

- □ Este Esquema:
  - Mas utilizado en los algoritmos RR
  - Utilizado por el simulador

Veamos el ejemplo 1 nuevamente



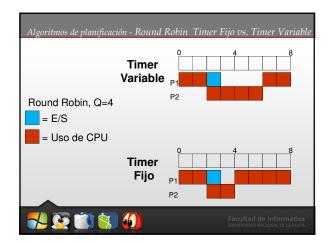
Facultad de Informátic UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLAT

### Algoritmos de planificación - Round Robin (RR) - Timer Fije

- □ El "contador" se inicializa a Q <u>solo</u> cuando su valor es 0 (cero)
  - if (contador == 0) contador = Q;
- □ Es como si el "contador" se compartiera entre los procesos
- □ Ejemplo (Quantum = 4)
  - P1 toma la CPU y se ejecuta por 2 unidades
  - P2 (al dejar P1 la CPU) comienza con el contador = 2



Facultad de Informátic



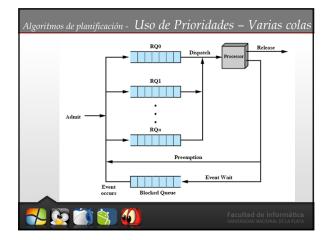
# Algoritmos de planificación - Uso de Prioridades

- Cada proceso tiene un valor que representa su prioridad
- □ Scheduler selecciona el proceso de mayor prioridad de los que se encuentran en la Ready Queue.
- $\hfill\Box$  Para simplificar  $\Rightarrow$  Una Ready Queue por cada nivel de prioridad
- Procesos de Baja Prioridad pueden sufrir starvation (Inanición)
  - Solución: Permitir a un proceso cambiar su prioridad durante su ciclo de vida.
- Puede ser preemptive

Veamos el ejemplo 1 nuevamente



Facultad de Informática UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLAT.



Algoritmos de planificación - Shortest Remaining Time First (SRTF)

- □ Versión Preemptive de SJF
- □ Selecciona el proceso al cual le resta menos tiempo de ejecución.
- □ ¿A que tipo de procesos favorece?

→ I/O Bound

Veamos el ejemplo 1 nuevamente











# Algoritmos de planificación - $\overline{CPU}$ + $\overline{I/O}$

- □ Ciclo de Vida de un proceso
  - Uso de CPU + Operaciones de I/O
- □ Cada dispositivo tiene su cola de procesos en espera
- $\rightarrow$  I/O Scheduler (FCFS, SJF, etc.)
- □ Vamos a considerar I/O independiente de la CPU
- → Uso de CPU + Operaciones de I/O en simultaneo











Algoritmos de planificación – Cada proceso, un recurso									
#Ejemplo 2 RECURSO "R1"									
Job				RECURSO "R2" RECURSO "R3"					
1	0	5	(R1, 3, 2)	TAREA "1" INICIO=0					
2	1	4	(R2, 2, 2)	[CPU, 3] [1,2] [CPU, 2]					
3	2	3	(R3, 2, 3)	TAREA "2" INICIO=1					
				[CPU,2] [2,2] [CPU,2]					
				TAREA "3" INICIO=2					
				[CPU,2] [3,3] [CPU,1]					
Facultad de Informática UNIVESSIAD NACIONAL DE LA PLATA									

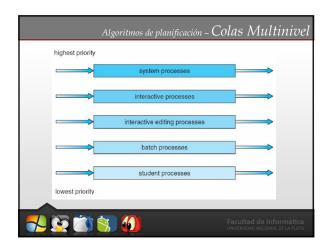


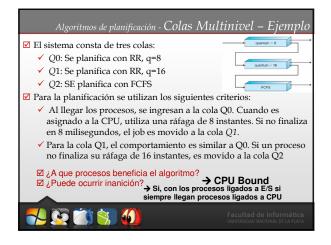
# Algoritmos de planificación - Colas Multinivel

- □ Scheduler actuales → Combinación de algoritmos vistos
- La Ready Queue es dividida en varias colas (Similar a prioridades).
- Cada cola definida posee su propio algoritmo de scheduling.
- Los procesos se colocan en las colas según una clasificación que realice el SO
- A su vez se existe un algoritmo que planifica las colas
- □ Realimentación → Un proceso puede cambiar de una cola a la otra



Facultad de Informática UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLAT.





### Planificación con múltiples procesadore

- La planificación de CPU es mas compleja cuando hay disponibles múltiples CPUs.
- ☑ Este enfoque fue implementado inicialmente en Mainframes y luego en PC
- ☑ La carga se divide entre las distintas CPU, logrando capacidades de procesamiento mayores
- ☑ Si un procesador falla, el resto toma el control
- $\ensuremath{\square}$  La asignación de procesos a un procesador puede ser:
  - ✓ Estática: Existe afinidad de un proceso a una CPU
  - ✓ Dinámica: La carga se comparte



Facultad de Informática

### Planificación con múltiples procesadore

### **☑** Clasificaciones:

- Procesadores Homogéneos: Todas las CPU son iguales sin existir ventajas físicas sobre el resto
- Procesadores Heterogéneos: Cada procesador tiene su propia cola y algoritmo de planificación

### ☑ Otra clasificación:

- Procesadores débilmente acoplados: Cada CPU tiene su propia memoria principal y canales
- Procesadores fuertemente acoplados: Comparten memoria y canales
- Procesadores especializados: Uno o mas procesadores principales de uso general y uno o mas procesadores de uso específico

