- * Puede quedarse con este impreso.
- * Rellene sus datos personales en la hoja de respuestas múltiples, incluyendo expresar "con marcas" el DNI.
- * Responda en la hoja de respuestas asignando A=VERDADERO; B=FALSO.
- * **Puntución:** 3,5 puntos en total. Hay 35 item, cada acierto vale 0,1 puntos; cada fallo penaliza con 0,05 puntos (la mitad de un acierto); no contestar no penaliza.
- * Si necesita hacer algún comentario a algún item, puede expresarlo en la cara en blanco por detrás de la hoja de respuestas múltiples, o en un folio en blanco.

Supuesto 1) Tenemos estos tres script bash de nombres s1, s2 y s3:

sl	s2	s3
lim=1000000	lim=1000000	lim=1000000
for ((C=1;C <lim;c++));do< td=""><td>for ((C=1;C<lim;c++));do< td=""><td></td></lim;c++));do<></td></lim;c++));do<>	for ((C=1;C <lim;c++));do< td=""><td></td></lim;c++));do<>	
		sleep \$lim
<pre>## lanzamos la ejecucion de1 script ## llamado calculo1 que realiza un ## calculo aritmetico que dura 1 seg</pre>	sleep 1	
calculo1 ##		
done	done	
echo Fin sl con pid \$\$	echo Fin s2 con pid \$\$	echo Fin s3 con pid \$\$

En relación a estos tres script tenemos los siguientes enunciados (1 a 7):

1. V	El proceso resultante de ejecutar s1 es un proceso "limitado por CPU"	
2. V	El proceso resultante de ejecutar s2 es un proceso "limitado por E/S" La orden sleep provoca el bloqueo del proceso, por lo que éste tiene ráfagas cortas.	
3. F	El proceso s3 tiene ráfagas de CPU cortas.	
4. F	Si como únicos procesos tenemos varias ejecuciones simultáneas de s1, la cola de ejecutables estará vacía la mayor parte del tiempo. Un proceso resultante de ejecutar s1 no se bloquea nunca, por tanto siempre existe como proceso ejecutable	
5. V	Si como únicos procesos tenemos varias ejecuciones simultáneas de \$3, la cola de ejecutables estará vacía la mayor parte del tiempo.	
6. V	Si como únicos procesos tenemos varias ejecuciones simultáneas de s3 con distintas prioridades , el hecho de que tengan distintas prioridades no va a repercutir visiblemente en cómo van progresando en su ejecución.	
7. F	Si como únicos procesos tenemos varias ejecuciones simultáneas de s1 con distintas prioridades , el hecho de que tengan distintas prioridades no va a repercutir visiblemente en cómo van progresando en su ejecución.	

SOBRE IMPLEMENTACION EN LINUX

8. V En el kernel 2.6 una tarea con la política de planificación FIFO podría ser expulsada por otra de mayor prioridad (mayor importancia).

9. F task tick provoca incondicionalmente la ejecución de schedule Cuando se va a hacer una apropiación en modo usuario, es seguro que todas las estructuras del núcleo 10. V están en un estado coherente, visible, no a mitad de una actualización. 11. F En un kernel no apropiativo podemos expulsar a un proceso en cualquier punto de su ejecución, tanto si está ejecutando en modo usuario o en modo kernel 12. V Cuando una tarea entra en estado zombie ya no puede volver a estar nunca en estado ejecutable. 13. F La filosofía CFS no se puede implementar en ningún sentido si hay procesos de distintas prioridades. 14. F Los valores de preempt count de distintos procesos podrían ser simultáneamente > 0 Todo proceso cuando termina pasa por el estado EXIT ZOMBIE 15. V 16. V El valor de retorno que un proceso hijo pasa al padre se almacena en la task struct del hijo El siguiente fragmento de código dentro del kernel muestra en pantalla el pid del proceso actual y de sus 17. V ancestros: struct task struct *task; for (task = current; task != &init task; task = task->parent) {printk("%s[%d]\n", task->pid} 18. F En el anterior fragmento de código dentro del kernel, al terminar task apunta a la task struct del proceso actual. Cuando un proceso lanza varias hebras, se crea una task struct para cada una de ellas. 19. V Si un proceso padre que aún tiene hijos existentes llega a su fin, se produce la terminación automática de cada **20.** F uno de sus hijos. Justo en el instante en que el flag TIF NEED RESCHED cambia a estado establecido se produce una llamada a 21. F la función schedule para que se estudie si cambiar la asignaciónde CPU a otro proceso. El método de planificación periódico de la clase de planificación a que corresonde el proceso actual es activado 22. V por el planificador periódico scheduler tick. Dentro de las funciones definidas en un programa, cada vez que se retorna de una función (en el espacio de 23. F usuario) se chequea el flag TIF NEED RESCHED 24. F En CFS, a mayor valor de latencia hay un mayor coste de tiempo de CPU en realizar cambios de contexto. El valor de vruntime de todos los procesos de la clase CFS se actualiza siempre que haya que reelegir un nuevo 25. V proceso. En un kernel apropiativo, si llega un proceso con más preferencia que el actual para disfrutar de CPU, se retira la **26.** F CPU al actual esté haciendo lo que esté haciendo 27. F Mientras un proceso está ejecutando código de usuario podría tener el flag preempt count a un valor >0. 28. V En SMP es crucial minimizar el coste de migrar procesos de una CPU a otra. 29. V Cuando un proceso realiza una operación de E/S que implica bloqueo se ve sometido a la transición que en la figura aparece entre TASK RUNNING y TASK INTERRUPTIBLE (o TASK UNINTERRUPTIBLE) 30. F Un proceso privado de memoria estaría en el estado TASK RUNNING 31. F Situándonos en el diagrama de transiciones entre procesos en Linux, cuando un proceso invoca a una llamada al sistema que no suponga bloqueo no sufre ninguna transición que se muestre en dicho diagrama. Un proceso en estado TASK INTERRUPTIBLE o TASK UNINTERRUPTIBLE puede pasar directamente a **32.** F estado zombie. 33. V Como consecuencia de la ejecución de una interrupción software se crea un marco nuevo en la pila kernel. Como consecuencia de la ejecución de una interrupción hardware se crea un marco nuevo en la pila kernel. 34. V El planificador principal va recorriendo las clases de planificación en orden de mayor a menor importancia 35. V encontrando la primera que no esté vacía, y el método de planificación asociado determina el siguiente proceso a ejecutar