Tarefa 1: Modo usuário e chamadas de sistema

Escreva um código mínimo em linguagem de montagem que contenha apenas uma instrução para atribuir um valor a um registrador qualquer da CPU. Compile-o com as flags apropriadas para evitar que o compilador adicione bibliotecas ou instruções extras. Ao executar o programa, você deverá observar uma falha de segmentação (segmentation fault).

- 1. Explique por que essa falha ocorre.
- 2. Corrija o código para que a falha não aconteça mais.
- 3. Execute o programa com o comando strace antes e depois da correção e observe a diferença na sequência de chamadas de sistema.
- 4. Explique por que foi necessário incluir uma chamada de sistema para encerrar corretamente o programa.
- 5. Discuta brevemente quais seriam as implicações se os programas de usuário pudessem ser executados livremente, sem recorrer ao sistema operacional para acessar recursos básicos como o encerramento.

Tarefa 2: Modo usuário e chamadas de sistema

Utilizando a linguagem C, escreva um programa simples que utilize a função write() da biblioteca padrão para imprimir uma mensagem na tela. Compile e execute o programa normalmente e, em seguida, utilize o comando strace para observar as chamadas de sistema realizadas durante a execução. Identifique no strace a chamada que realiza a escrita no terminal e observe qual mecanismo é utilizado para a transição entre o modo usuário e o modo kernel.

A seguir, reescreva o mesmo programa utilizando linguagem de montagem, implementando a chamada de sistema correspondente de forma manual (por exemplo, usando a instrução syscall). Compile e execute o código e, novamente, utilize strace para observar a diferença no fluxo de execução.

Responda:

- 1. Qual é o papel da instrução syscall no programa em Assembly?
- 2. O que muda na forma de execução entre o programa em C e o em Assembly?
- 3. Por que é necessário utilizar chamadas de sistema para realizar tarefas simples como imprimir na tela?
- 4. O que garante a transição segura entre os modos de execução? O que aconteceria se o modo usuário tivesse acesso direto aos dispositivos?

Tarefa 3: Criação e identificação de processos

Escreva um programa em linguagem C que imprima na tela o identificador do processo atual (PID) e o identificador do processo pai (PPID), utilizando as funções getpid() e getppid(). Compile e execute o programa, e observe os valores exibidos. Em seguida, execute o programa múltiplas vezes e registre se os valores de PID e PPID permanecem os mesmos ou variam entre execuções. O que isso nos diz sobre a natureza dos processos?

A seguir, modifique o programa para que ele crie um novo processo utilizando a função fork(). O processo pai e o processo filho devem imprimir suas respectivas identificações, informando claramente quem é quem. Compile e execute o programa várias vezes, e analise os resultados.

Agora, utilize os comandos ps, top ou htop durante a execução do programa para observar os processos ativos. Tente identificar o processo pai e o filho em tempo real.

Responda:

- 1. Qual é a diferença entre getpid() e getppid()? O que eles representam?
- 2. O que acontece com o PID do processo filho após o fork()?
- 3. Como o sistema operacional identifica e organiza os processos em execução?
- 4. É possível prever quantas vezes o programa imprimirá mensagens após o fork()? Justifique.
- 5. Por que o mesmo programa pode ter múltiplos processos com identidades distintas?

Tarefa 4: Redirecionamento usando pipe

Escreva um programa em linguagem C que executa um processo filho (por exemplo, "ls -l") e redireciona a sua saída padrão para um pipe cujo outro lado é lido pelo pai até ser fechado.

Responda:

- 1. Como funciona o mecanismo de redirecionamento?
- 2. Por que o processo pai precisa fechar o lado da escrita da pipe?
- 3. O que mudaria se o processo pai quisesse redirecionar a saída de erro padrão?
- 4. E se quisesse redirecionar a entrada padrão?

Tarefa 5: Concorrência com threads

Dado o trecho abaixo em linguagem C:

Adicione ao programa acima uma função main que crie duas threads que executam a função acima concorrentemente e espere que elas terminem; ao final, imprima na tela o valor da variável valor.

Responda:

- 1. Por que, quando compilado com gcc nas suas configurações padrões, o resultado não é 2 milhões como é de se esperar?
- 2. Por que o resultado é 2 milhões quando habilitamos as otimizações do gcc?
- 3. Com as otimizações habilitadas, seria possível o valor final ser menos de 2 milhões? Por quê?
- 4. Descreva uma forma de implementar a função acima que resolve o problema da contagem errada. Por que ela resolve o problema?

Tarefa 6: Escalonamento de processos

Descubra o número de núcleos de CPU disponíveis no seu sistema utilizando o comando nproc. Com base nesse valor N, crie N processos idênticos que executem laços infinitos para consumir CPU continuamente. Utilize ferramentas como top, htop ou ps para observar como o sistema operacional distribui o uso da CPU entre esses processos. Registre o tempo de CPU consumido, o estado dos processos e verifique se todos recebem tratamento justo.

Em seguida, repita o experimento com N+1 processos. Observe como o sistema lida com a sobrecarga. Todos os processos continuam recebendo tempo de CPU de forma igualitária? Justifique com base nas observações.

Na etapa seguinte, altere a prioridade de um dos processos com o comando renice, atribuindo-lhe uma prioridade significativamente mais alta (menor valor de nice). Observe se o uso da CPU por esse processo muda e como isso afeta os demais.

Agora, reinicie o experimento com N processos de carga e adicione um processo adicional que apenas aguarde por entrada do teclado (bloqueado em read). Observe o comportamento desse processo em repouso e após uma entrada ser fornecida. Modifique sua prioridade e verifique se há impacto no uso da CPU.

Por fim, reflita sobre o comportamento observado e responda:

- 1. O sistema distribuiu o tempo de CPU de forma justa nos diferentes cenários? Como isso está relacionado ao funcionamento do CFS?
- 2. O que aconteceu quando a prioridade de um processo foi alterada? Por que isso ocorreu?
- 3. Por que o processo bloqueado por entrada não utilizou CPU até receber dados?
- 4. A mudança de prioridade afeta processos bloqueados? Por quê?
- 5. Compare esse comportamento com o que seria esperado em algoritmos como FIFO, Round Robin e Shortest Job First (SJF).
- 6. Qual é a vantagem do modelo do Linux em relação aos algoritmos tradicionais?

Tarefa 7: Algoritmo de Peterson

Dado o algoritmo de Peterson implementado na linguagem C abaixo (extraído de livro de Tanenbaum):

```
#define FALSE 0
#define TRUE 1
                                   /* number of processes */
#define N
                                   /* whose turn is it? */
int turn;
int interested[N];
                                   /* all values initially 0
(FALSE) */
void enter_region(int process)
                                  /* process is 0 or 1 */
     int other;
                               /* number of the other process */
     other = 1 - process; /* the opposite of process */
     interested[process] = TRUE; /* show that you are interested */
                                /* set flag */
     turn = process;
     while (turn == process && interested[other] == TRUE) /* null
statement */;
}
void leave_region(int process) /* process: who is leaving */
     interested[process] = FALSE; /* indicate departure from
critical region */
```

Responda:

- 1. Por que usar enter_region e leave_region para estabelecer uma região crítica não funciona com compiladores modernos?
- 2. Como os problemas descritos na pergunta anterior podem ser resolvidos?
- 3. Com os problemas dos compiladores modernos resolvidos, qual problema ainda impede que o algoritmo de Peterson funcione em processadores modernos?
- 4. Como os problemas descritos na pergunta anterior podem ser resolvidos?

Tarefa 8: Mutexes

Dada a implementação em linguagem C de um Mutex abaixo:

```
atomic_bool trava = false;

void enter_region(void)
{
        bool v;
        do {
            v = false;
        } while (!atomic_compare_exchange_strong(&trava, &v, true));
}

void leave_region(void)
{
        atomic_store(&trava, false);
}
```

Responda:

- 1. Por que a implementação acima não é eficiente quando há contenção?
- 2. Como a implementação poderia ser *minimamente* modificada para usar a chamada de sistema futex do Linux? Como essa versão seria melhor que a original?
- 3. Por que a versão anterior ainda não é ideal do ponto de vista de desempenho?
- 4. Implemente uma versão que resolve os problemas da questão anterior. Como ela resolve os problemas?

Tarefa 9: Produtor e consumidor

Dadas as função de produtor e consumidor em linguagem C abaixo:

```
#define TAMANHO 10
volatile int dados[TAMANHO];
volatile size_t inserir = 0;
volatile size_t remover = 0;
void *produtor(void *arg)
       int v;
       for (v = 1;; v++) {
               while (((inserir + 1) % TAMANHO) == remover);
               printf("Produzindo %d\n", v);
               dados[inserir] = v;
               inserir = (inserir + 1) % TAMANHO;
               usleep(500000);
       }
       return NULL;
}
void *consumidor(void *arg)
       for (;;) {
               while (inserir == remover);
               printf("%zu: Consumindo %d\n", (size_t)arg,
dados[remover]);
               remover = (remover + 1) % TAMANHO;
       }
       return NULL;
}
```

Responda:

- 1. Qual é o problema fundamental da implementação acima?
- 2. Como a implementação pode ser modificada para resolver o problema usando um ou mais Mutexes?
- 3. A solução apenas com Mutexes tem problemas de desempenho. Quais são esses problemas?
- 4. Como esses problemas podem ser resolvidos com semáforos?
- 5. Como esses problemas podem ser resolvidos com variáveis de condição?