

## Módulo 4: Processos

---

---

- Conceito de Processo
- Escalonamento de processos
- Operações sobre processos
- Processos cooperantes
- Comunicação entre processos

4.1

## Conceito de Processo

---

---

- Um Sistema Operacional executa uma variedade de programas:
  - Sistemas de processamento em lotes (batch) – processa jobs
  - Sistemas de tempo compartilhado (time–shared) – roda processos de usuários ou tarefas (tasks)
- O livro texto usa os termos “job” e processo quase como sinônimos
- Processo: é um programa em execução
- Um processo inclui:
  - Contador de programa (PC)
  - Pilha
  - Segmento (área) de dados

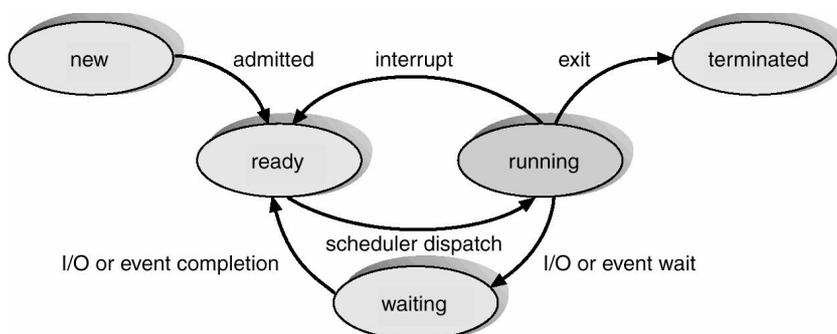
4.2

## Estados de Processos

- Ao executar, processo muda de “estados”
  - New: processo está sendo criado
  - Running: instruções do processo estão executando
  - Waiting: processo está esperando ocorrência de algum evento
  - Terminated: processo terminou a execução

4.3

## Diagrama de Estados de Processos



4.4

## Process Control Block (PCB)

- PCB contém informações associadas a cada processo:
  - Estado do processo
  - Valor do PC (apontador de instruções)
  - Área para guardar valor dos registradores
  - Infos. para escalonamento de CPU (escalonamento processos)
  - Infos. Para gerenciamento de memória
  - Infos. De contabilidade dos processos
  - Status das operações de I/O (ex.: Infos. sobre arquivos usados)

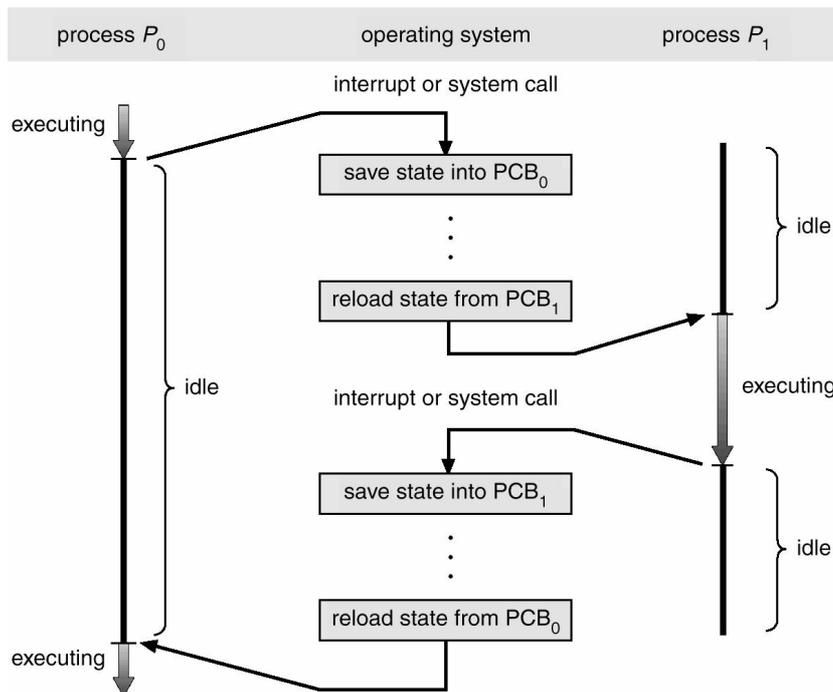
4.5

## Process Control Block (PCB)

pointer	process state
process number	
program counter	
registers	
memory limits	
list of open files	
⋮	

4.6

# I roca de processos (ou context switch)



4.7

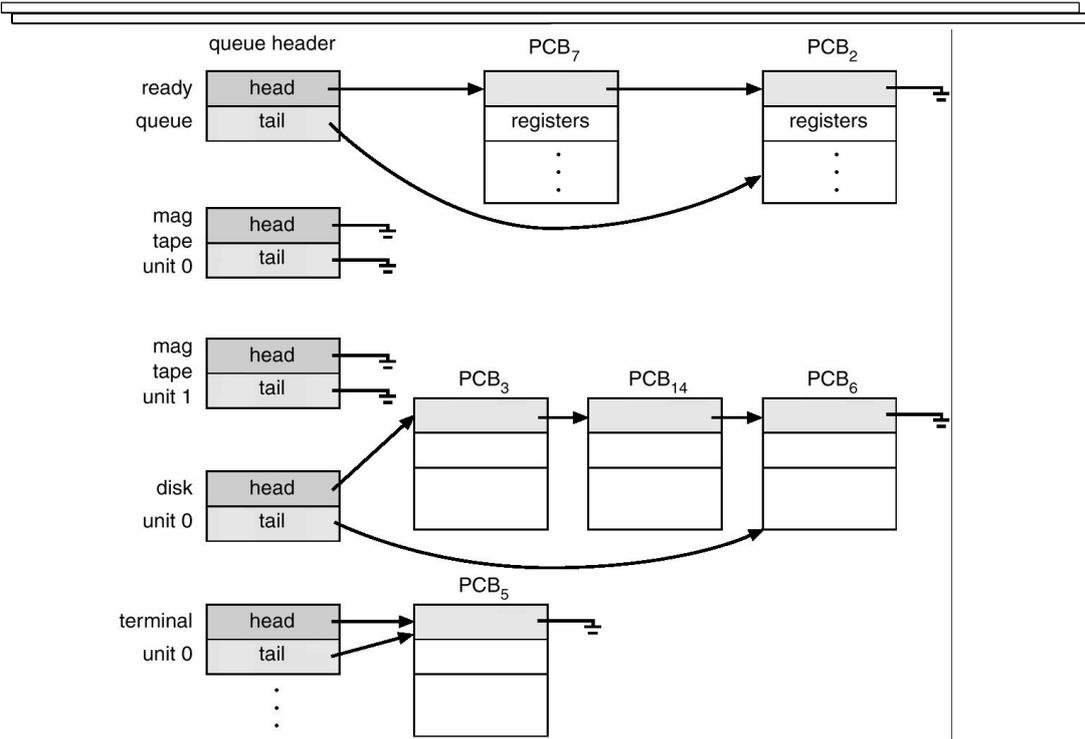
## Filas para escalonamento de processos

- Fila de "jobs": conjunto de todos os processos no sistema
- Fila de prontos (ready queue): conjunto de todos os processos que residem na memória principal, prontos para executar mas não estão em execução
- Filas de dispositivos: conjunto de processos esperando por um dispositivo de I/O

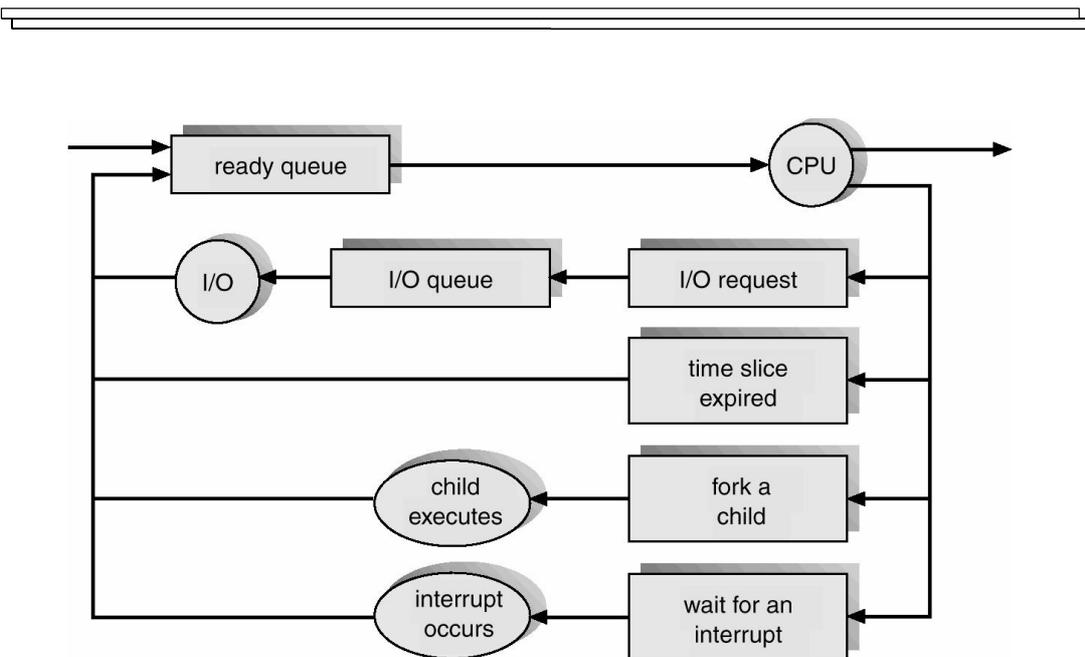
“Os processos migram entre as diversas filas do sistema”

4.8

# Fila de prontos e as diversas filas de dispositivos de I/O



# Representação do escalonamento de processos

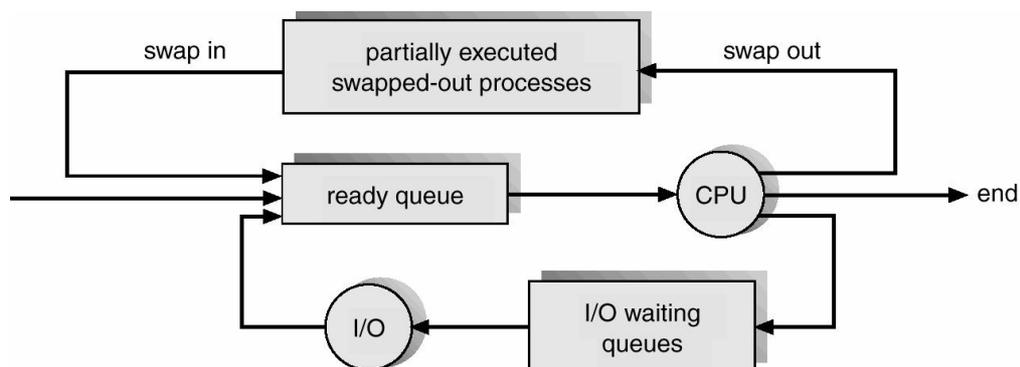


# Escalonadores

- Escalonador de longo prazo (Long-term scheduler) – seleciona qual processo deve ser colocado (buscado) para a fila de prontos
  - por exemplo:
    - \* de uma fila de jobs batch
- Escalonador de curto prazo (short-term scheduler, CPU scheduler) – seleciona, da fila de prontos, que processo deve ser executado a seguir (i.e. alocado à CPU).

4.11

## Adição de um escalonador de médio prazo



4.12

## Escalonadores (Cont.)

- Escalonador de curto prazo é invocado muito frequentemente (milisegundos) ⇒ (deve ser rápido)
- Escalonador de longo prazo é invocado infrequentemente (segundos, minutos) ⇒ (pode ser lento)
- Escalonador de longo prazo controla o *grau de multiprogramação* do sistema
- Processos podem ser classificados em:
  - *I/O-bound processes* – delimitados pelo tempo de I/O, gasta mais tempo fazendo I/O do que computações, muitas pequenas rajadas (bursts) de CPU
  - *CPU-bound processes* – delimitados pelo tempo de CPU, gastam a maior parte do tempo fazendo computações; Poucas RAJADAS LONGAS de CPU

4.13

## Trocas (chaveamentos) de Contexto

- Quando CPU troca processo em execução por outro, SO deve salvar o estado (contexto de execução) do processo anterior e carregar nos regs. da máquina o estado (guardado) do próximo processo
- Tempo de troca de contexto é “overhead”; a troca é útil mas não é o objetivo do sistema, objetivo é processar / computar jobs
- Tempo de troca de contexto é dependente do suporte de hardware

4.14

## Criação de processos

---

---

- Processo pai cria “filhos” (ou clones), que por sua vez criam outros formando uma árvore de processos
- Compartilhamento de recursos possíveis:
  - Pai e filhos compartilham todos os recursos
  - Filhos compartilham subconjunto de recursos do pai
  - Pai e filhos não compartilham recursos
- Execuções possíveis:
  - Pai e filhos executam concorrentemente
  - Pai espera até filhos terminarem

4.15

## Criação de Processos (Cont.)

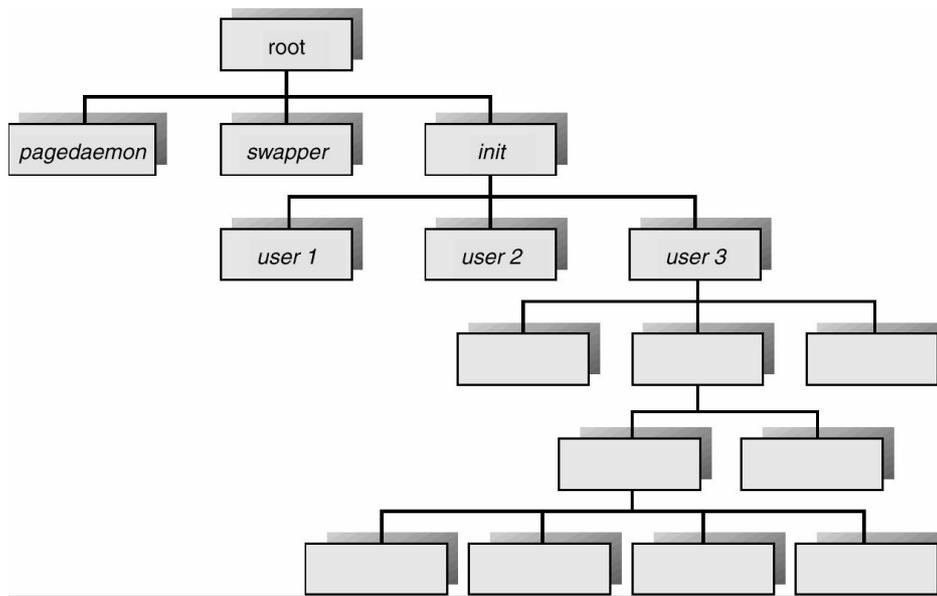
---

---

- Possibilidades para o espaço de endereçamento
  - Filho é duplicata do pai (espaço separado)
  - Filho tem programa carregado no espaço do pai (substituição)
- Exemplos do UNIX
  - Chamada a **fork** cria novo processo
  - Chamada **execve** usada **depois do fork** (no código do clone) para substituir programa no espaço do “clone”
  -

4.16

## Uma árvore de processos em um sistema UNIX típico



4.17

## Término de Processos

- Processo executa chamada exit pedindo ao SO que termine o processo
  - Dado passado de filho para pai (via **wait**)
  - Recursos do processo são de-alocados pelo SO
- Pai pode terminar a execução de processos filhos (**abort**) devido:
  - Filho excedeu uso de recursos alocados
  - Tarefa atribuída ao filho não é mais necessária
  - Pai vai terminar... possibilidades são:
    - \* SO termina filho também
    - \* “Cascadeamento” de términos
  -

4.18

## Processos Cooperantes

---

---

- Processos *Independentes* não podem afetar ou serem afetados pela execução de outros processos
- Processos *Cooperantes* podem afetar a execução de outros processos cooperantes (ou ter execução afetada)
- Vantagens da cooperação entre processos:
  - Compartilhamento de informações
  - Aumento da velocidade de computação (speed-up)
  - Modularidade
  - Conveniência

4.19

## Problema Produtor-Consumidor

---

---

- Paradigma (padrão de comportamento) para certos processos cooperantes
  - Processo produtor produz informação que é “consumida” por outro processo (consumidor)
- Comunicação entre os processos cooperantes utiliza um “buffer”:
  - *Bounded-buffer*: tem tamanho fixo
  - *Unbounded-buffer*: assume-se que o buffer não tem limite de tamanho.

4.20

# Solução para probl. Bounded-Buffer com memória compartilhada

- Shared data

```
var n;  
type item = ... ;  
var buffer. array [0..n-1] of item;  
    in, out: 0..n-1;
```

- Producer process

```
repeat  
    ...  
    produce an item in nextp  
    ...  
    while  $in+1 \bmod n = out$  do no-op;  
    buffer[in] := nextp;  
    in :=  $in+1 \bmod n$ ;  
until false;
```

4.21

## Bounded-Buffer (Cont.)

- Consumer process

```
repeat  
    while  $in = out$  do no-op;  
    nextc := buffer[out];  
    out :=  $out+1 \bmod n$ ;  
    ...  
    consume the item in nextc  
    ...  
until false;
```

- Solution is correct, but can only fill up  $n-1$  buffer.

4.22

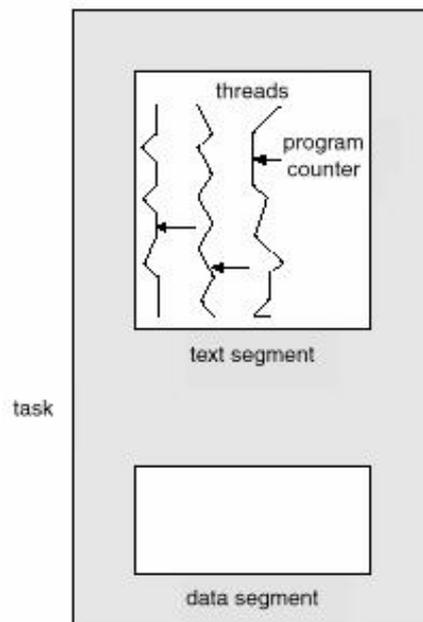
## Threads

- Uma *thread* (ou *lightweight process*) é uma unidade básica de utilização de CPU
- Uma thread consiste de:
  - Apontador de instruções (PC)
  - Conjunto de registradores
  - Espaço de pilha
- Thread = processo de peso leve ou, também, linha de execução de um processo
- Uma thread compartilha com outras threads pares (peers):
  - A seção de código
  - A seção de dados
  - Os recursos do SO
 coletivamente tudo isso é conhecido como tarefa (task)
- Um processo tradicional (ou *heavyweight process*) é igual a uma tarefa com uma thread
- OBS: para executar com threads é necessário uma pilha por thread (uma só não é suficiente), ao contrário das áreas de código, vars. e heap que podem ser compartilhadas pelas threads pares. 4.23

## Threads (Cont.)

- Em uma tarefa com múltiplas threads, enquanto uma thread está bloqueada e esperando, uma segunda thread na mesma tarefa pode executar
  - Cooperação de múltiplas threads no mesmo job confere maior vazão (throughput) e melhoria de desempenho
  - Aplicações que requerem compartilhamento de dados se beneficiam ao utilizar threads (ex. buffer comum em padrão produtor–consumidor)
- Threads provêm um mecanismo que possibilita a um processo sequencial fazer uma chamada bloqueante ao SO e ao mesmo tempo obter paralelismo no processo
- Threads podem ser suportadas pelo núcleo do SO (ex. Mach, OS/2, Linux).
- Threads podem ser suportadas em espaço de endereços de usuário (User–level threads);
  - Como uma biblioteca que roda em espaço de usuário (ex. Projeto Andrew da CMU, C–Threads)
  - Suportado pela linguagem e respectivo compilador (ex. Modula, Java)
- Abordagem híbrida implementa ambos os métodos (ex. user–level e kernel–level threads em Solaris 2). 4.24

## Múltiplas Threads dentro de uma tarefa



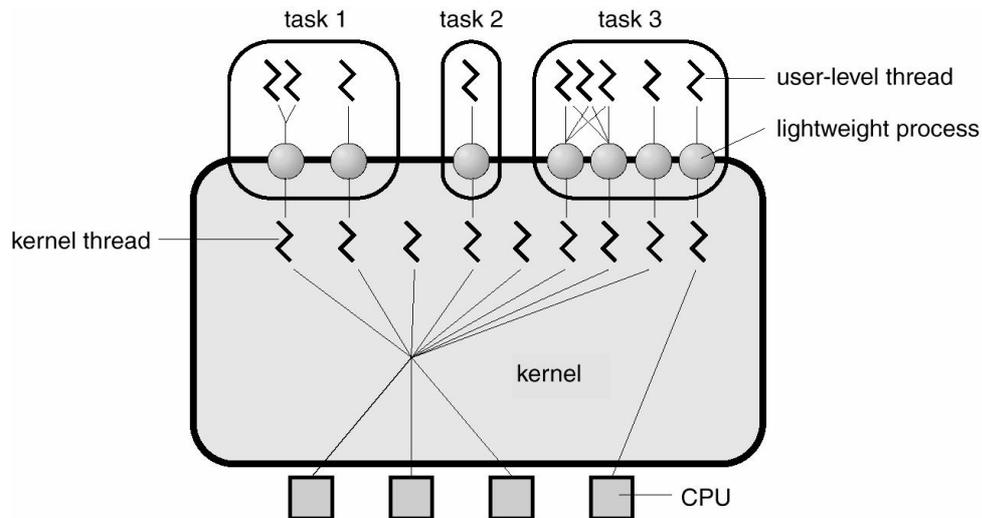
4.25

## Suporte a Threads em Solaris 2

- Solaris 2 é uma versão do UNIX com suporte para threads pelo kernel ou em nível de usuário, multiprocessamento simétrico (SMP) e escalonamento de tempo real
- LWP (lightweight process) – intermediário entre user-level threads e kernel-level threads
- Utilização de recursos por tipo de thread:
  - Kernel thread: uma pequena estrutura de dados e uma pilha; troca de contexto entre threads pares não requer troca de infos. de acesso à memória (segmentos compartilhados) – relativamente rápido
  - LWP: PCB com valores de regs, infos. de contabilidade e memória; troca entre LWPs é relativamente lenta
  - User-level thread: precisa apenas uma pilha e uma apontador de instruções (PC) por thread. Chaveamento rápido entre threads pares (kernel vê somente os LWPs, estes é que suportam as threads user-level)

4.26

## Solaris 2 Threads



4.27

## Comunicação entre Processos (IPC)

- São necessários mecanismos de comunicação entre processos e sincronização de suas ações
- Sistema de mensagens: processos comunicam uns com os outros sem uso de variáveis compartilhadas
- Mecanismo de IPC por troca de mensagens provê duas operações:
  - **send**(message) – mensagens de tamanho fixo ou variável
  - **receive**(message)
- Se *P* e *Q* querem comunicar, eles precisam:
  - Estabelecer um “canal” de comunicação entre si
  - Trocar mensagens via send/receive
- Implementação de um link de comunicação:
  - Físico (e.g., memória compartilhada, barramento de hardware)
  - lógico (e.g., propriedades lógicas)

4.28

## Questões de Implementação

---

---

- Como os links são estabelecidos ?
- Um link pode ser associado a mais de dois processos ?
- Quantos links podem existir entre cada par de processos comunicantes ?
- Qual é a capacidade de um link ?
- O tamanho da mensagem é fixo ou variável ?
- O link é unidirecional ou bidirecional?