



Πανεπιστήμιο Πελοποννήσου

Τμήμα Επιστήμης και Τεχνολογίας Τηλεπικοινωνιών

Λειτουργικά Συστήματα – Προγραμματισμός Συστήματος

Διεργασίες και Νήματα

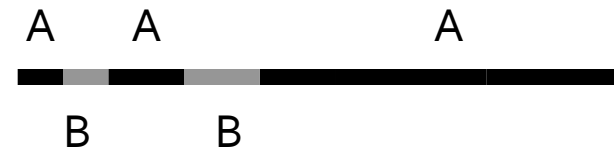
Διεργασίες

- **Διεργασία (process):** ένα πρόγραμμα σε κατάσταση εκτέλεσης
- Το “διά ταύτα”:
 - Επικάλυψη λειτουργίας
 - Πολυπρογραμματισμός
 - Ψευδοπαράλληλία
 - Βελτίωση ταχύτητας



Βελτίωση Ταχύτητας?

- Δύο διεργασίες:
 - A: διάρκεια εκτέλεσης 100 sec
 - B: διάρκεια εκτέλεσης 10 sec
- Σειριακή εκτέλεση:
 - Χρόνος ολοκλήρωσης A 100 sec
 - Χρόνος ολοκλήρωσης B 110 sec
 - Μέσος χρόνος: **105 sec**
- (Ψευδο)παράλληλη εκτέλεση:
 - Χρόνος ολοκλήρωσης A 110 sec
 - Χρόνος ολοκλήρωσης B 40 sec
 - Μέσος χρόνος: **75 sec**

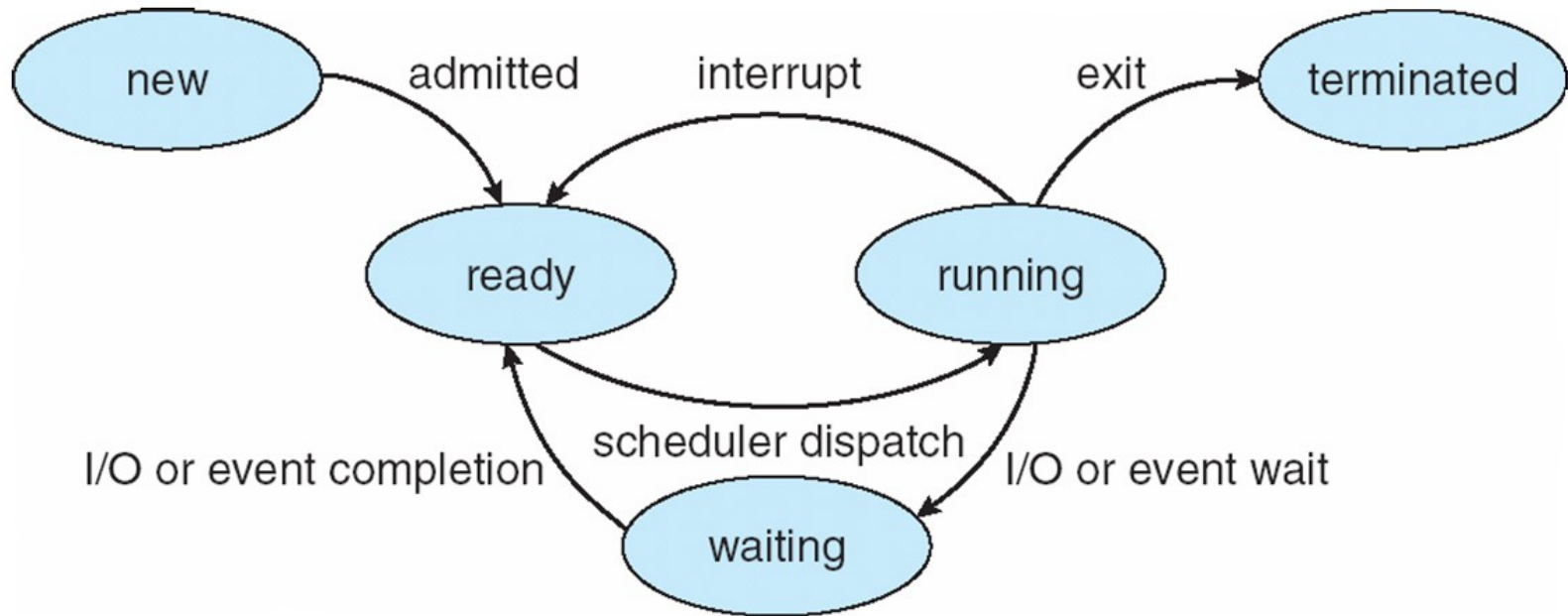


Καταστάσεις Διεργασίας

- **Νέα (new):** η διεργασία δημιουργείται
- **Εκτέλεση (running):** η διεργασία εκτελείται σε κάποιον επεξεργαστή
- **Αναμονή (waiting):** η διεργασία αναμένει κάποιο συμβάν (απενεργοποιημένη)
- **Ετοιμότητα (ready):** η διεργασία αναμένει να της δοθεί (από το λειτουργικό σύστημα) χρόνος σε κάποιον επεξεργαστή για τη συνέχιση της εκτέλεσής της
- **Τερματισμός (terminated):** η διεργασία έχει ολοκληρώσει την εκτέλεσή της



Διάγραμμα Καταστάσεων Διεργασίας



- Σε κάθε επεξεργαστή, μόνο μία διεργασία μπορεί να βρίσκεται σε κατάσταση εκτέλεσης κάθε στιγμή!
- Πολλές όμως σε κατάσταση αναμονής ή ετοιμότητας...



Πίνακας Ελέγχου Διεργασίας I

- Ο Πίνακας Ελέγχου Διεργασίας (Process Control Block – PCB) περιέχει βασικές πληροφορίες που συσχετίζονται με την κάθε διεργασία:
 - Κατάσταση διεργασίας (process state)
 - Μετρητής εντολών προγράμματος (program counter)
 - Καταχωρητές της ΚΜΕ (CPU registers)
 - Πληροφορίες για το χρονοπρογραμματισμό της ΚΜΕ (CPU scheduling information)
 - Πληροφορίες διαχείρισης μνήμης (memory-management information)
 - Πληροφορία διαχείρισης (accounting information)
 - Πληροφορίες κατάστασης εισόδου/εξόδου (I/O status information)

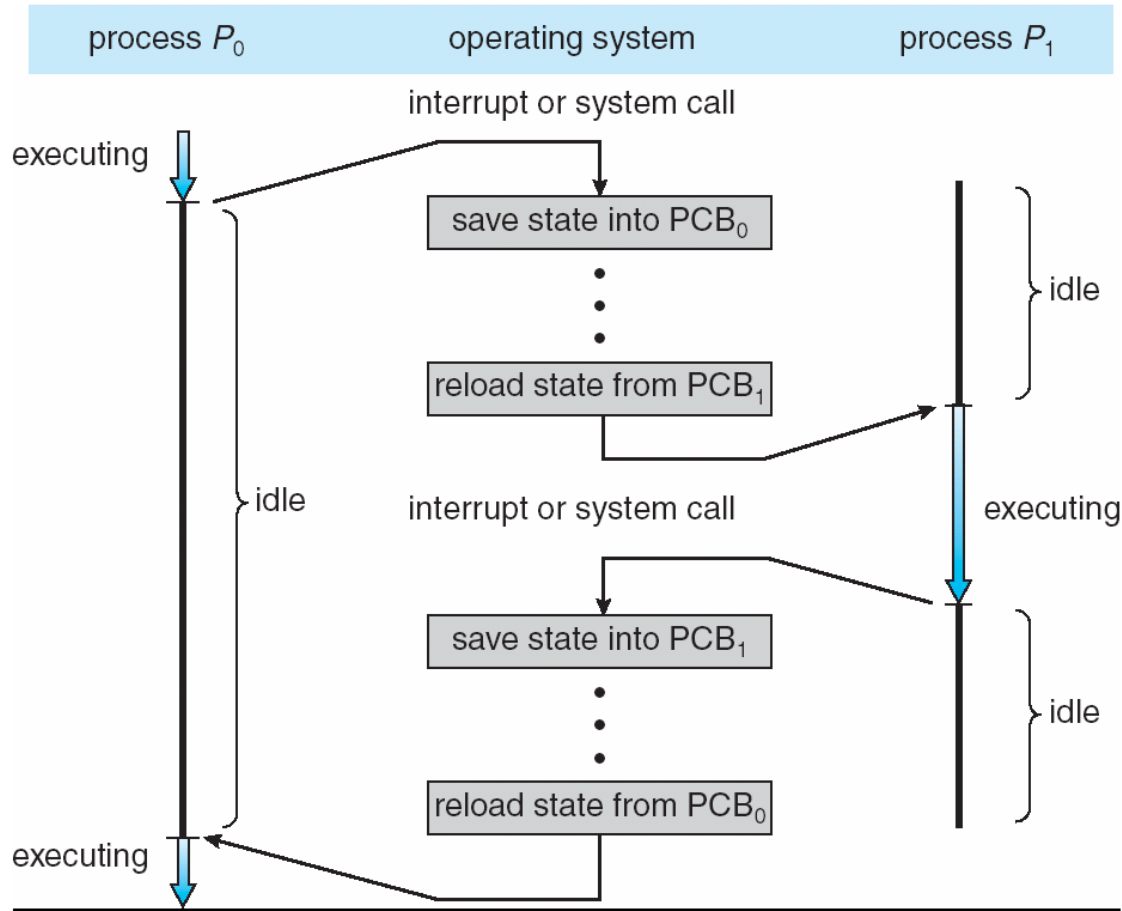


Πίνακας Ελέγχου Διεργασίας II

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



Εναλλαγή CPU Μεταξύ Διεργασιών

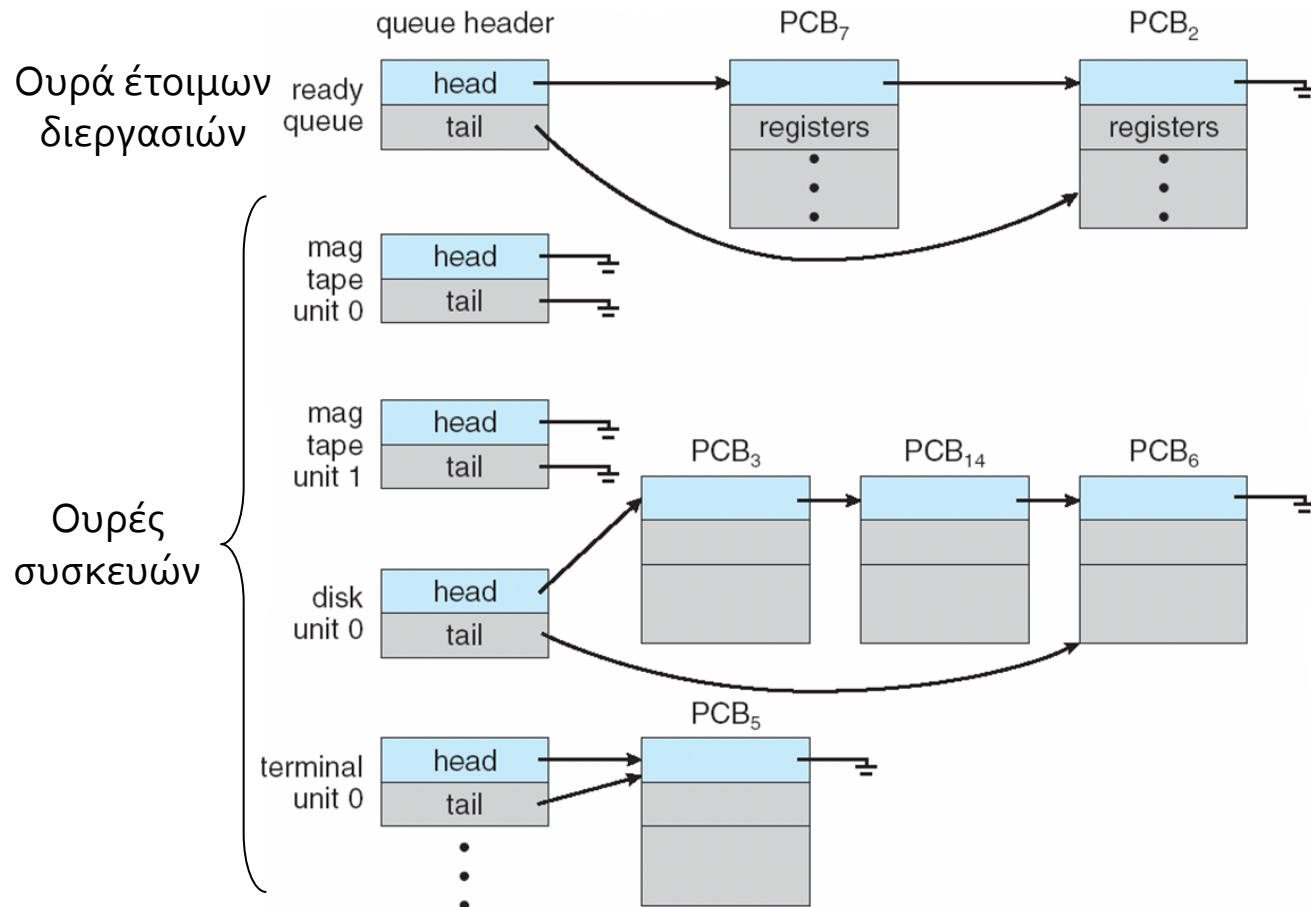


Ουρές Χρονοπρογραμματισμού Διεργασιών

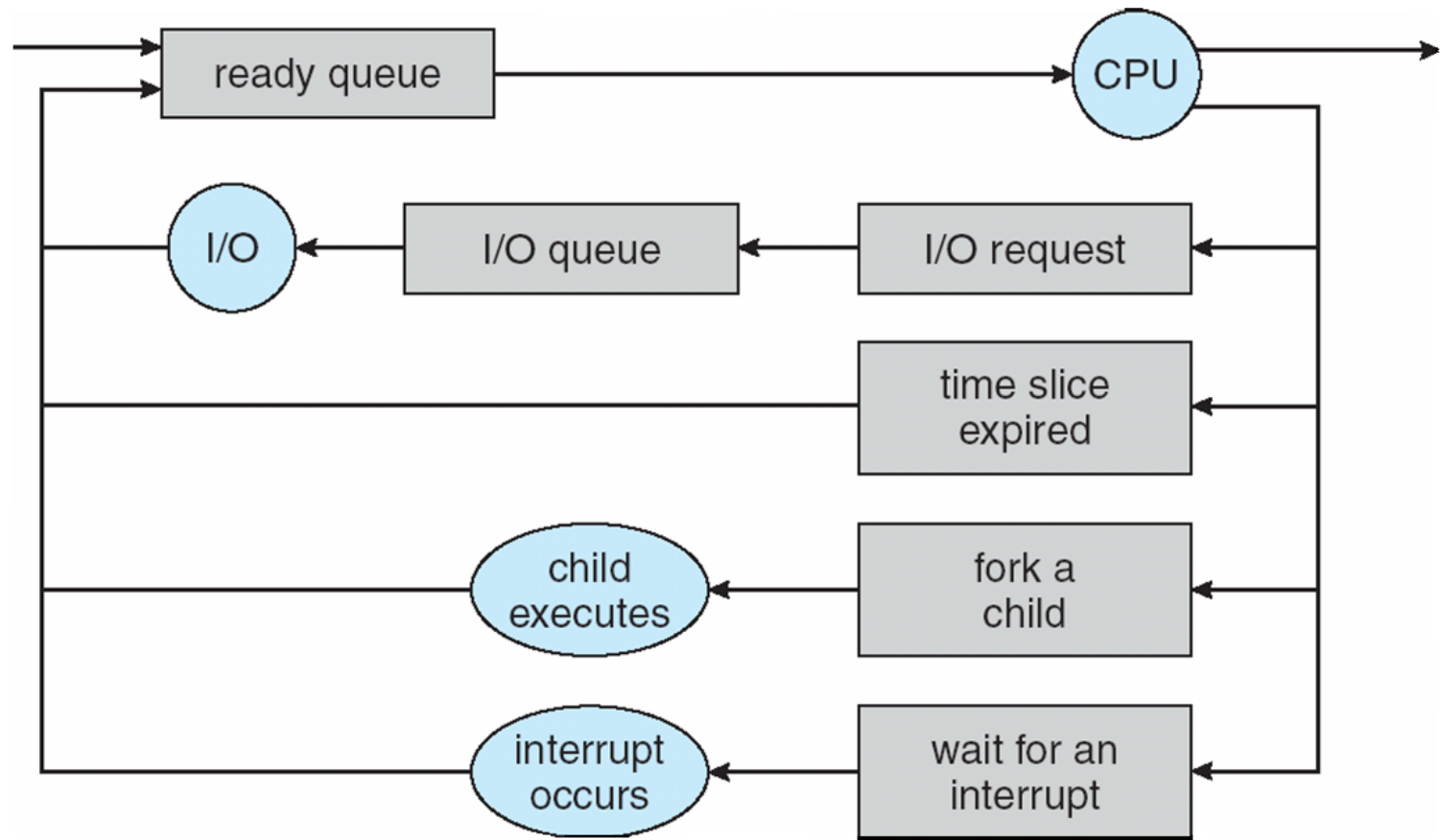
- Ουρά εργασιών (job queue)
- Ουρά έτοιμων διεργασιών (ready queue)
- Ουρές συσκευών (device queue)
- Συνήθης αναπαράσταση: διαγράμματα ουρών (queueing diagrams)



Ουρές Έτοιμων Διεργασιών & Συσκευών



Αναπαράσταση Χρονοπρογραμματισμού (Διάγραμμα Ουρών)



Δημιουργία Διεργασίας I

- Γονική διεργασία (parent process) δημιουργεί θυγατρικές διεργασίες (children processes)
- Περιπτώσεις διαμοιρασμού πόρων:
 - Γονική και θυγατρικές διεργασίες μοιράζονται όλους τους πόρους
 - Οι θυγατρικές διεργασίες διαθέτουν μέρος των πόρων της γονικής διεργασίας
 - Δεν υφίσταται διαμοιρασμός πόρων
- Περιπτώσεις εκτέλεσης:
 - Ταυτόχρονη εκτέλεση γονικής και θυγατρικών διεργασιών
 - Η γονική διεργασία μπαίνει σε κατάσταση αναμονής μέχρι την ολοκλήρωση των θυγατρικών διεργασιών

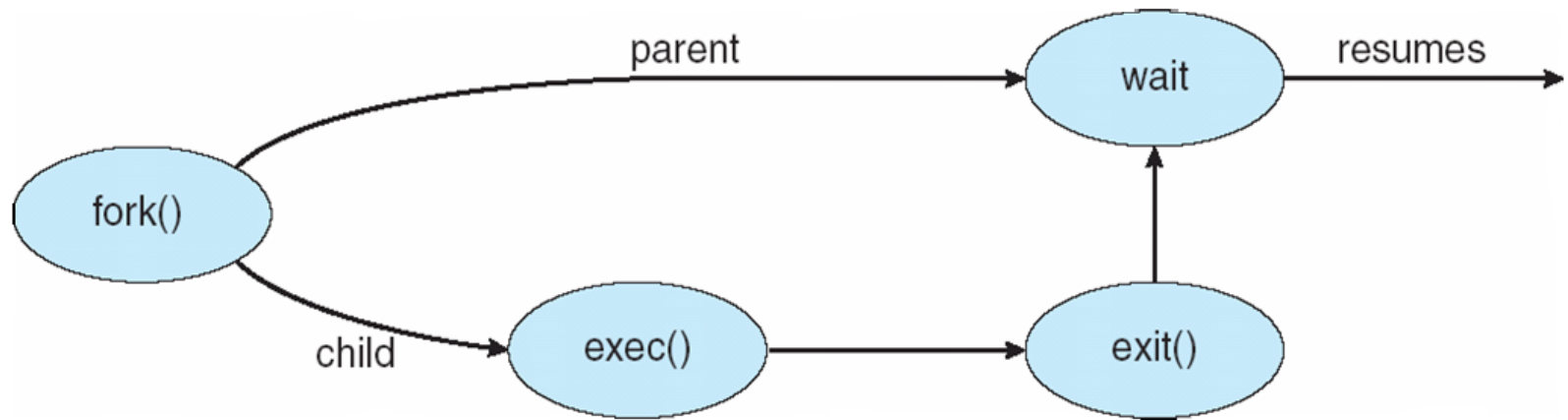


Δημιουργία Διεργασίας II

- Στο UNIX:
 - `fork()` → κλωνοποίηση
 - Αμέσως μετά: `exec()` → αντικατάσταση χώρου μνήμης με νέο πρόγραμμα
 - Η `fork()` δεν απαιτεί παραμέτρους
- Στα Windows:
 - `CreateProcess()`
 - Απαιτεί τουλάχιστον 10 παραμέτρους!



Δημιουργία Διεργασίας III



Παράδειγμα Δημιουργίας Διεργασίας στο UNIX

```
int main()
{
    pid_t pid;

    /* fork another process */
    pid = fork();

    if (pid < 0)
    { /* error occurred */
        fprintf(stderr, "Fork Failed");
        exit(-1);
    }
    else if (pid == 0)
    { /* child process */
        execlp("/bin/ls", "ls", NULL);
    }
    else /* pid > 0 */
    { /* parent process */
        /* parent will wait for the child to complete */
        printf("I created the process with PID = %d.\n", pid);
        wait(NULL);
        printf("Child Complete");
        exit(0);
    }
}
```

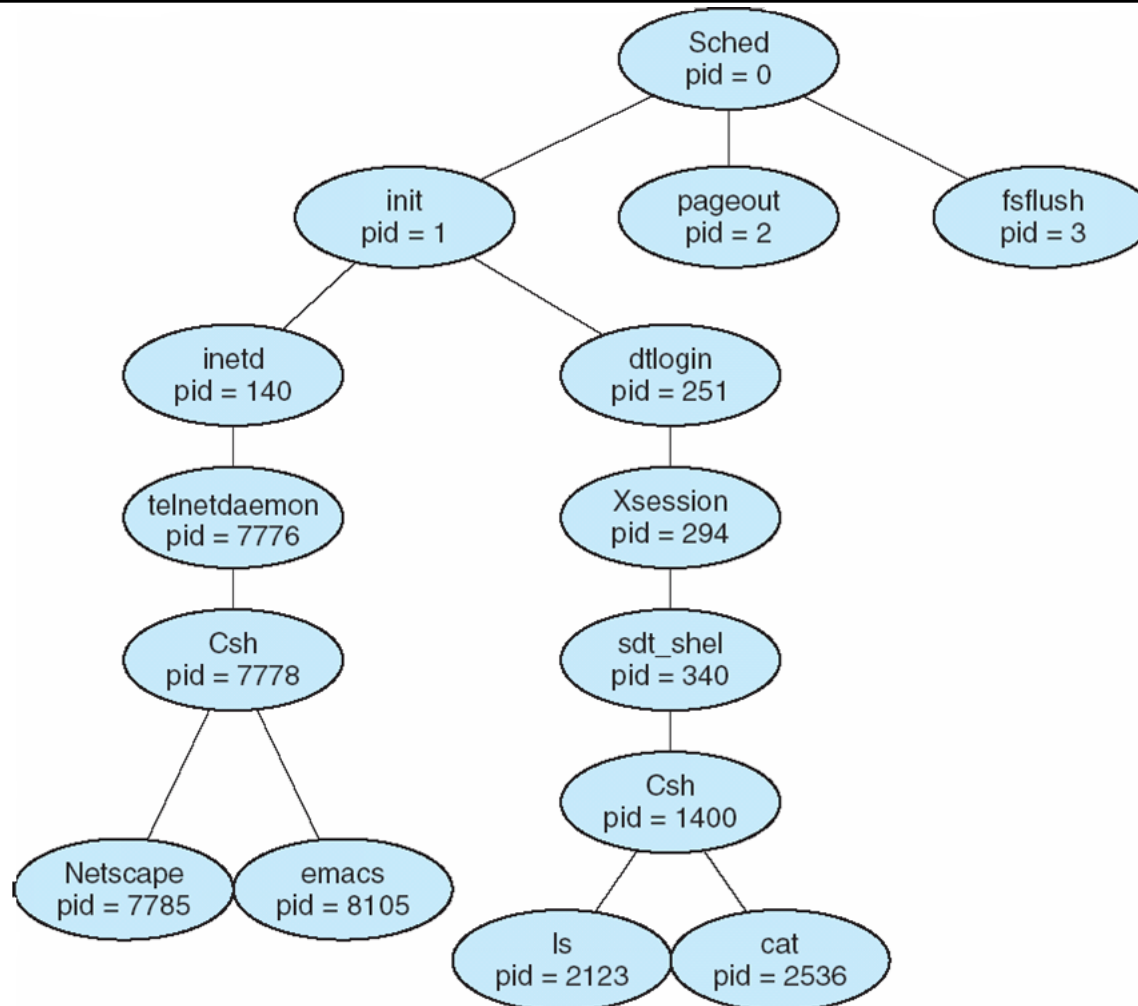
Όπως είπαμε, fork() → κλωνοποίηση
Άρα, το if θα εκτελεστεί
ΚΑΙ από τη γονική διεργασία
ΚΑΙ από τη θυγατρική διεργασία!

Η θυγατρική διεργασία "βλέπει" ότι η
fork() επέστρεψε 0...

... ενώ η γονική διεργασία λαμβάνει ως
αποτέλεσμα της fork() το PID της
θυγατρικής διεργασίας



Δέντρο Διεργασιών στο UNIX



Τερματισμός Διεργασίας

- Διαφορετικοί λόγοι:
 - Κανονική έξοδος
 - Η διεργασία ολοκλήρωσε το έργο της και τερματίζει
 - Τερματισμός λόγω λάθους
 - Τερματισμός εξαιτίας “μοιραίου” λάθους
 - Τερματισμός έπειδή κάποια άλλη διεργασία τη “σκότωσε”
 - Εντολή kill στο UNIX
 - Εντολή TerminateProcess() στα Windows



Νήματα

- Εναλλακτικός όρος (ενδεικτικός της λειτουργίας τους...): ελαφρές διεργασίες (lightweight processes – LWPs)
- Σε πολλές εφαρμογές υπάρχουν δραστηριότητες οι οποίες εκτελούνται παράλληλα
 - Παράδειγμα?
- Τα νήματα μιας διεργασίας ανήκουν πάντα στον ίδιο χρήστη
- Λειτουργούν (περίπου) όπως οι διεργασίες αλλά στερούνται ανεξαρτησίας:
 - έχουν τα ίδια δικαιώματα πρόσβασης σε πόρους
 - μοιράζονται τους ίδιους πόρους (δεδομένα, κώδικα, ανοικτά αρχεία, σήματα, ... ακόμα και το χρόνο της CPU)
 - μοιράζονται την ίδια μνήμη!

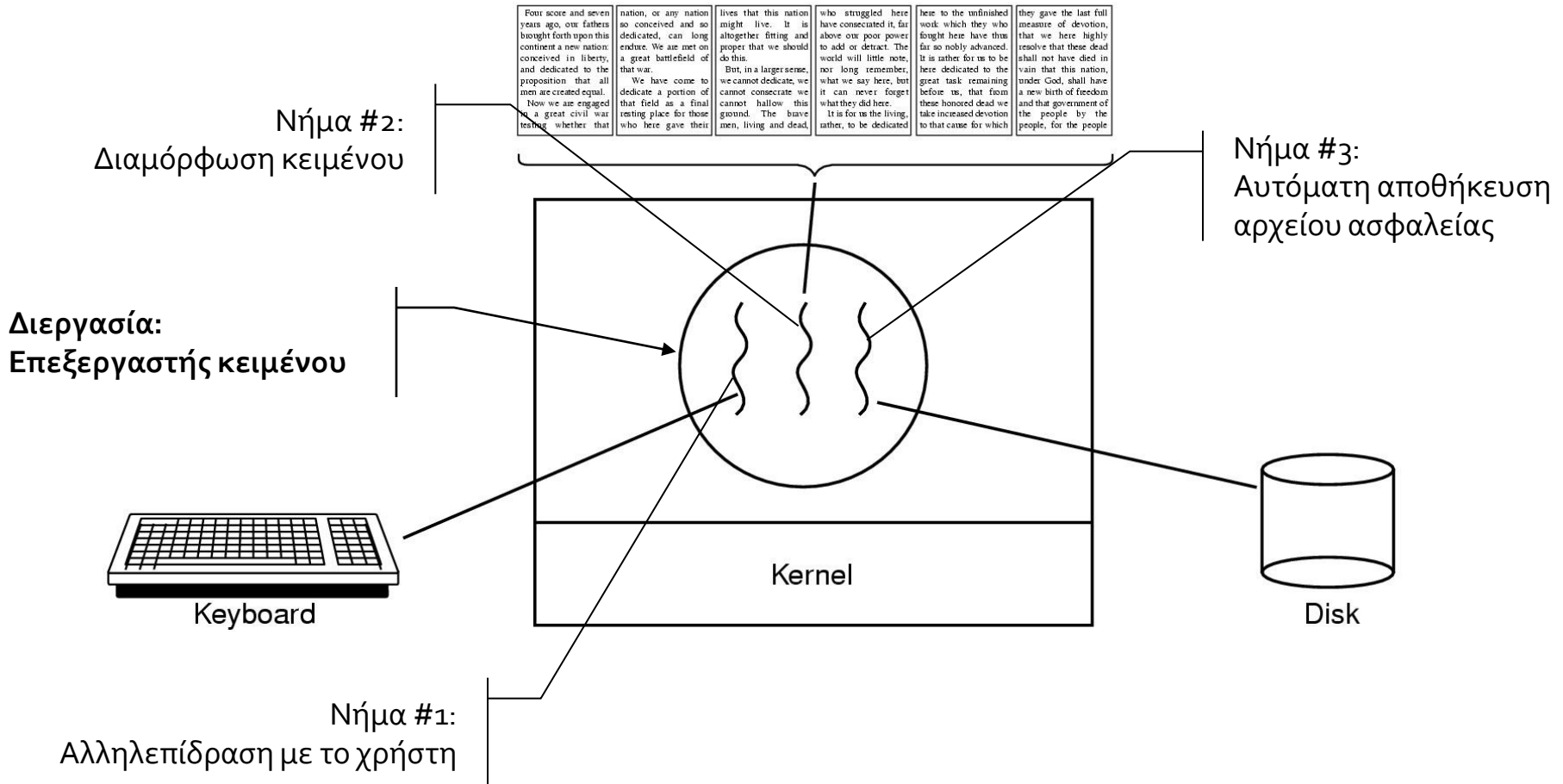


Νήματα

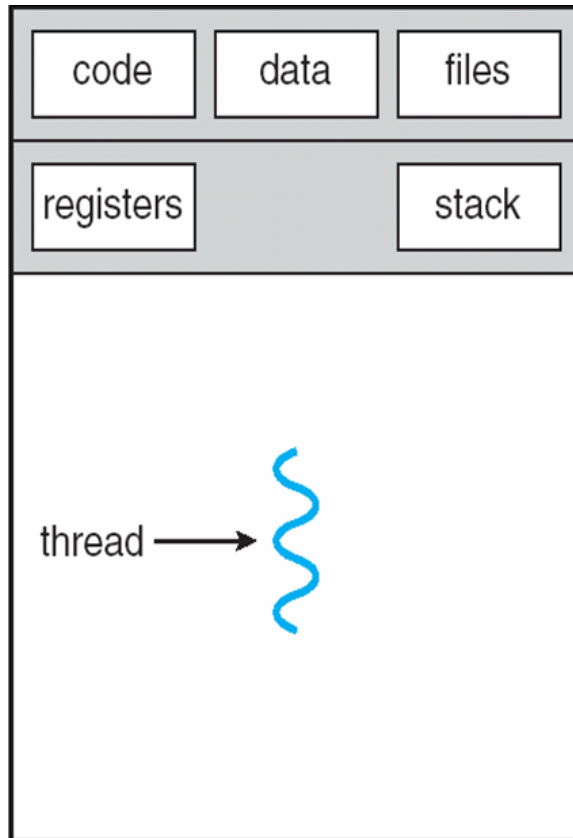
- Πλεονεκτήματα:
 - Ικανότητα απόκρισης
 - Διαμοιρασμός πόρων
 - Οικονομία
 - Κλιμάκωση
- Γιατί νήματα και όχι διεργασίες?
 - Η δημιουργία μίας διεργασίας είναι χρονοβόρα και απαιτεί πόρους



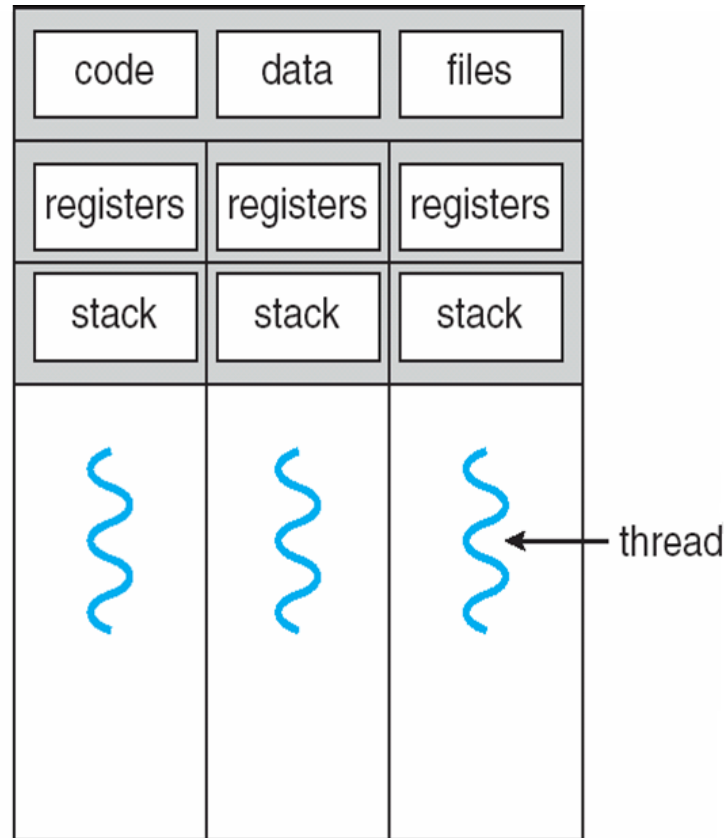
Παράδειγμα



Μονοθηματικές και Πολυθηματικές Διεργασίες



single-threaded process



multithreaded process



Νήματα στο POSIX

(δηλαδή στο UNIX...)

- Ακολουθούν το πρότυπο IEEE 1003.1c (1995) το οποίο ορίζει τη βιβλιοθήκη **Pthreads** για τη διαχείριση των νημάτων
- Κάθε νήμα του προτύπου Pthreads χαρακτηρίζεται από:
 - Αριθμητικό αναγνωριστικό (identifier)
 - Καταχωρητές
 - Διάφορα άλλα χαρακτηριστικά
 - μέγεθος στοίβας, παράμετροι χρονοπρογραμματισμού, ...
- Βασικές κλήσεις Pthreads:
 - **pthread_create**: δημιουργία
 - **pthread_exit**: τερματισμός
 - **pthread_join**: αναμονή για έξοδο άλλου νήματος
 - **pthread_yield**: “ευγενική παραχώρηση” της CPU



Παράδειγμα

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

#define NUM_THREADS 5

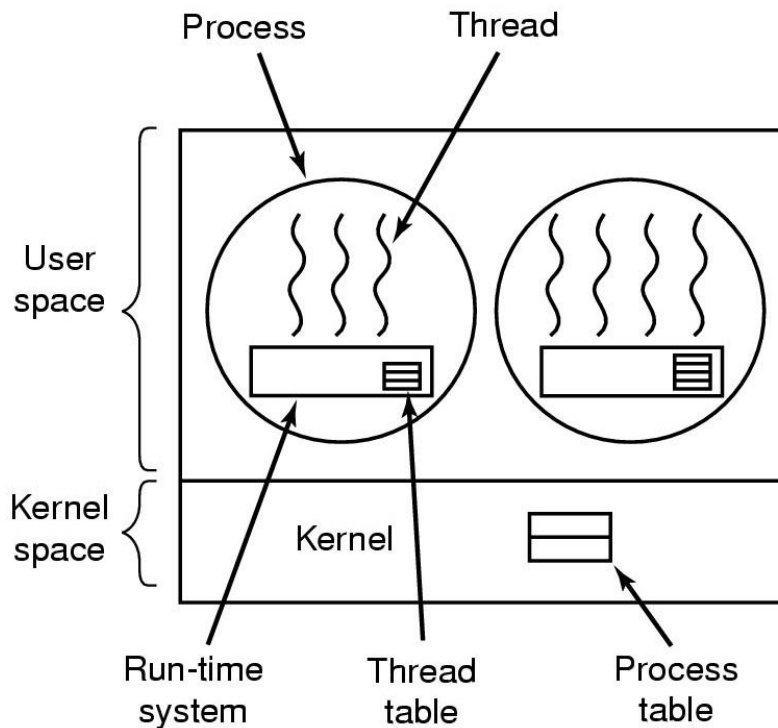
void *PrintHello(void *tid)
{
    printf("Hello World! It's me, thread %ld!\n", tid);
    pthread_exit(NULL);
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_t threads[NUM_THREADS];
    int rc;
    long t;
    for(t=0;t<NUM_THREADS;t++)
    {
        rc = pthread_create(&threads[t], NULL, PrintHello, (void *)t);
        if(rc)
        {
            printf("ERROR; return code from pthread_create() is %d\n", rc);
            exit(-1);
        }
    }
    pthread_exit(NULL);
}
```

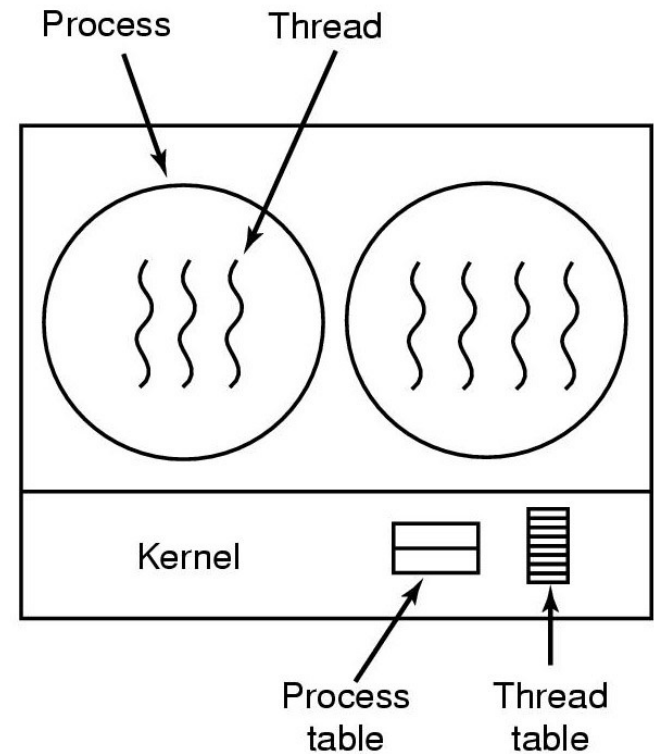
Δείκτης προς τη
λειτουργία που το νέο
νήμα θα εκτελέσει



Νήματα Χρήστη & Νήματα Πυρήνα



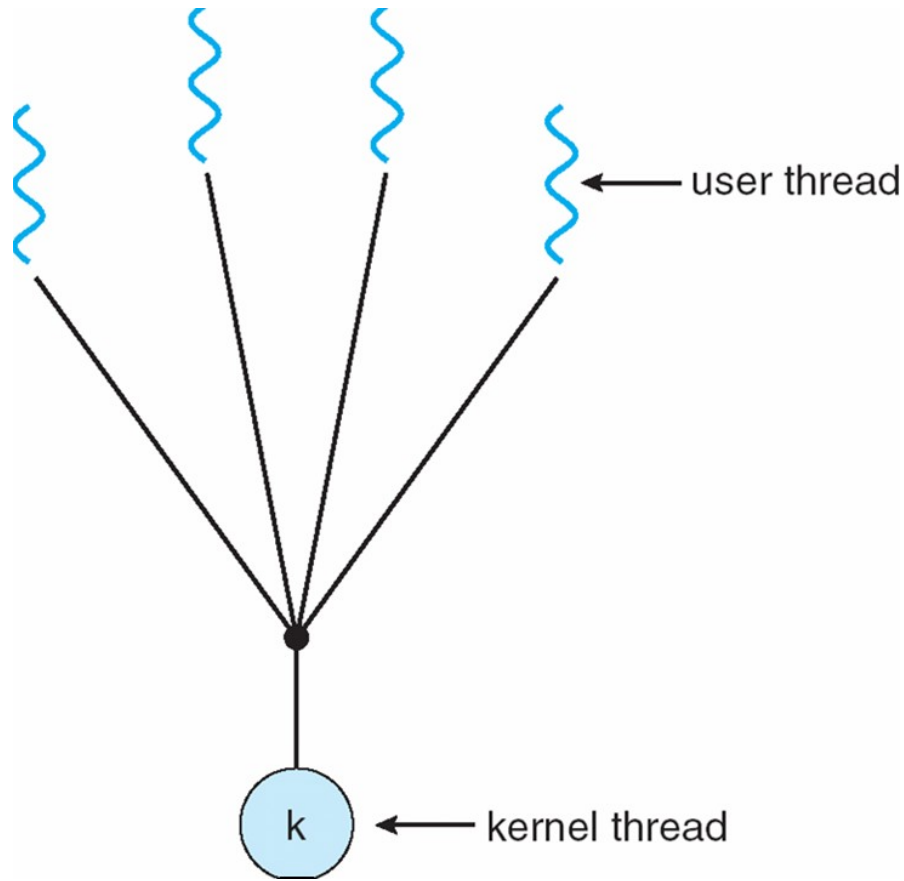
Νήματα στο χώρο του χρήστη



Νήματα πυρήνα



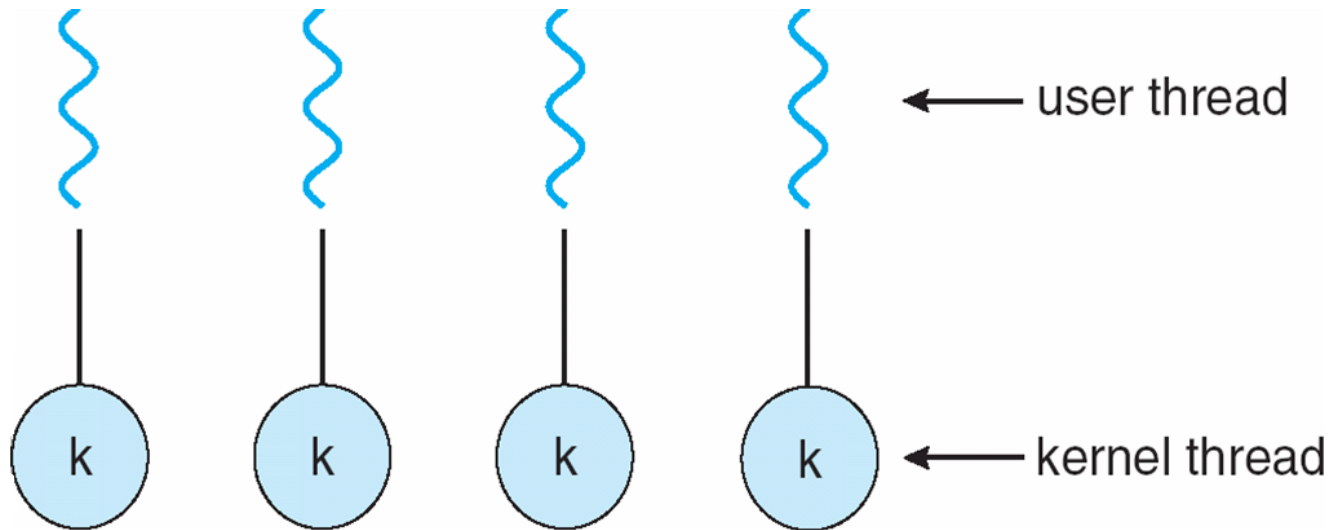
Μοντέλα Πολυνημάτωσης I



- Μοντέλο “πολλά-προς-ένα”
- Η βάση είναι τα νήματα χρήστη: πολλά νήματα επιπέδου χρήστη αντιστοιχούν σε ένα νήμα πυρήνα
- Χρησιμοποιείται σε συστήματα που δεν υποστηρίζουν νήματα πυρήνα
- Μεγάλο μειονέκτημα: μία λάθος ενέργεια μπορεί να τα μπλοκάρει όλα!
- Δεν υποστηρίζονται πολλαπλοί επεξεργαστές



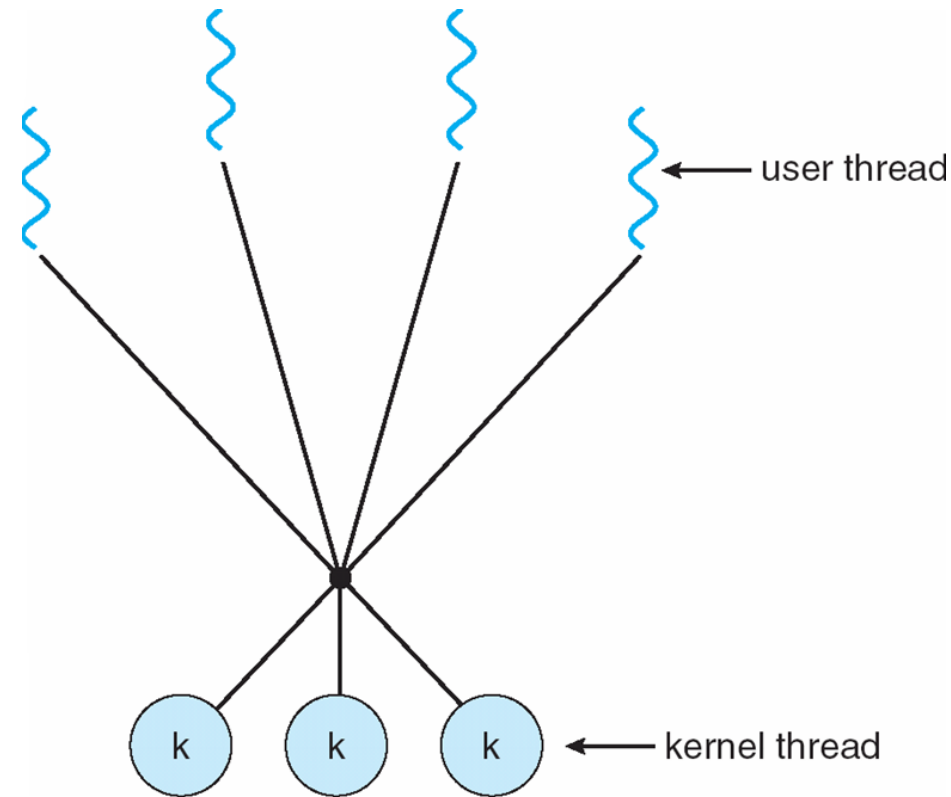
Μοντέλα Πολυνημάτωσης II



- Μοντέλο “ένα-προς-ένα”
- Κάθε νήμα χρήστη αντιστοιχεί σε ένα νήμα πυρήνα
- Δυνατότητα παράλληλης εκτέλεσης σε πολλές CPU
- Χρησιμοποιείται σε Linux, Windows



Μοντέλα Πολυνημάτωσης III



- Μοντέλο “πολλά-προς-πολλά”
- Πολυπλεξία νημάτων
- Επιτρέπει σε πολλά νήματα χρήστη να αντιστοιχιστούν σε πολλά νήματα πυρήνα
- Επιτρέπει στο λειτουργικό σύστημα να δημιουργήσει επαρκή αριθμό νημάτων πυρήνα
- Παραλλαγή:
μοντέλο “δύο επιπέδων”
 - Παρόμοιο, αλλά: επιτρέπει σε ένα νήμα χρήστη να είναι δεσμευμένο σε κάποιο νήμα πυρήνα
 - π.χ., HPUX



Νήματα & Διεργασίες: Παράδειγμα

- Αριθμοί Fibonacci: η σειρά αριθμών $0, 1, 1, 2, 3, 5, \dots$
- Ο κάθε αριθμός προκύπτει ως το άθροισμα των δύο προηγούμενων της σειράς

- Τυπικά:

$$Fib_0 = 0$$

$$Fib_1 = 1$$

$$Fib_n = Fib_{n-1} + Fib_{n-2}$$

- Το ζητούμενο: πρόγραμμα που λαμβάνει από τη γραμμή εντολών το επιθυμητό πλήθος των αριθμών Fibonacci, τους υπολογίζει και τους παρουσιάζει στην έξοδο
- Επίλυση με διεργασίες & νήματα



Επίλυση με Διεργασίες I

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/types.h>

int main(int argc, char *argv[])
{
    if (argc != 2)
        exit(0);

    pid_t pid;
    int i, a, b, fib;

    int n = atoi(argv[1]);

    /* fork another process */
    pid = fork();

    if (pid < 0)
    { /* error occurred */
        fprintf(stderr, "Fork Failed\n");
        exit(-1);
    }
}
```



Επίλυση με Διεργασίες II

```
else if (pid == 0)
{ /* child process */
    if (n == 1)
        printf("0\n");
    else if (n == 2)
        printf("0, 1\n");
    else if (n > 2)
    {
        a = 0;
        b = 1;
        printf("0, 1,");
        for (i = 3; i < n; i++)
        {
            fib = a + b;
            printf("%d,", fib);
            a = b;
            b = fib;
        }
        printf("%d\n", a+b);
    }
}
else /* parent process */
{
    wait(NULL);
    exit(0);
}
}
```

Η θυγατρική διεργασία υπολογίζει τους αριθμούς.

Η γονική διεργασία είναι ουσιαστικά διακοσμητική!
Απλώς περιμένει τη θυγατρική διεργασία να κάνει
όλη τη βρωμοδουλειά...



Επίλυση με Νήματα POSIX I

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>

#define MAX_SIZE 256

int fibs[MAX_SIZE];

void *runner(void *param) /* the thread */
{
    int i;
    int upper = atoi(param);

    if (upper== 0) pthread_exit(0);
    else if (upper == 1) fibs[0] = 0;
    else if (upper== 2)
    {
        fibs[0] = 0;
        fibs[1] = 1;
    }
    else
    { // sequence > 2
        fibs[0] = 0;
        fibs[1] = 1;

        for (i = 2; i < upper; i++)
            fibs[i] = fibs[i-1] + fibs[i-2];
    }
    pthread_exit(0);
}
```

Ο κώδικας που θα εκτελέσει το θυγατρικό νήμα μόλις δημιουργηθεί (βλ. επόμενη διαφάνεια)



Επίλυση με Νήματα POSIX II

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    int i;
    pthread_t tid; /* the thread identifier */
    pthread_attr_t attr; /* set of attributes for the thread */

    if (argc != 2)
    {
        fprintf(stderr, "usage: a.out <integer value>\n");
        return -1;
    }

    if (atoi(argv[1]) < 0)
    {
        fprintf(stderr, "Argument %d must be >= 0 \n", atoi(argv[1]));
        return -1;
    }

    pthread_attr_init(&attr);

    pthread_create(&tid, &attr, runner, argv[1]);

    pthread_join(tid, NULL);

    for (i = 0; i < atoi(argv[1]); i++)
        printf("%d\n", fibs[i]);
}
```

Δημιουργία νήματος

Το γονικό νήμα περιμένει τον υπολογισμό των αριθμών από το θυγατρικό νήμα. Κατόπιν, τυπώνει το αποτέλεσμα.

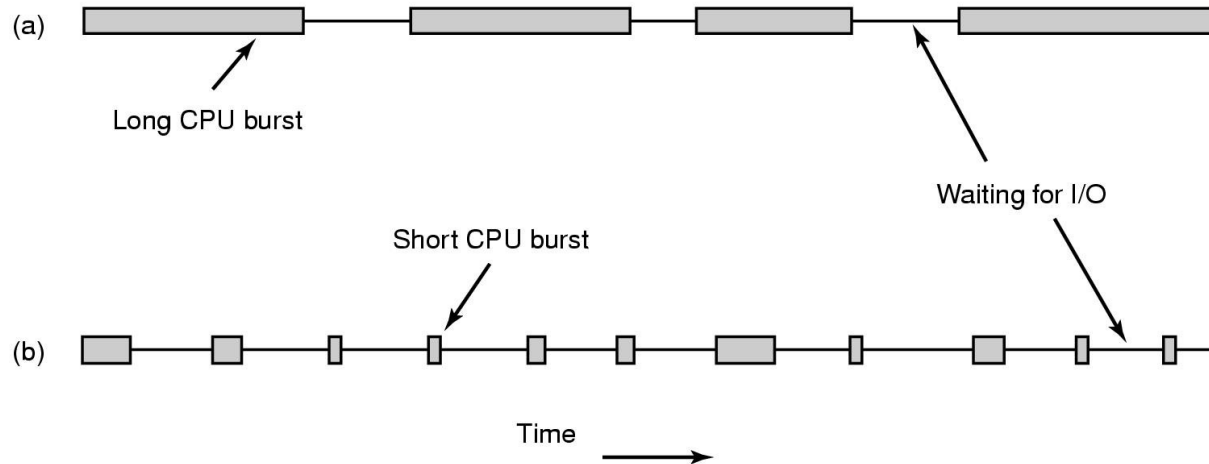


Χρονοπρογραμματισμός Διεργασιών

- Οι διεργασίες σε κατάσταση ετοιμότητας ανταγωνίζονται για τον έλεγχο της CPU
- **Χρονοπρογραμματιστής (scheduler):** το τμήμα του λειτουργικού συστήματος που επιλέγει τη διεργασία που θα εκτελεστεί σε κάποια CPU
- **Αλγόριθμος χρονοπρογραμματισμού:** ο υποκείμενος αλγόριθμος
- Παρόμοια περίπτωση: χρονοπρογραμματισμός νημάτων
- Ενδιαφέρουσα περίπτωση: η ύπαρξη πολλών CPU



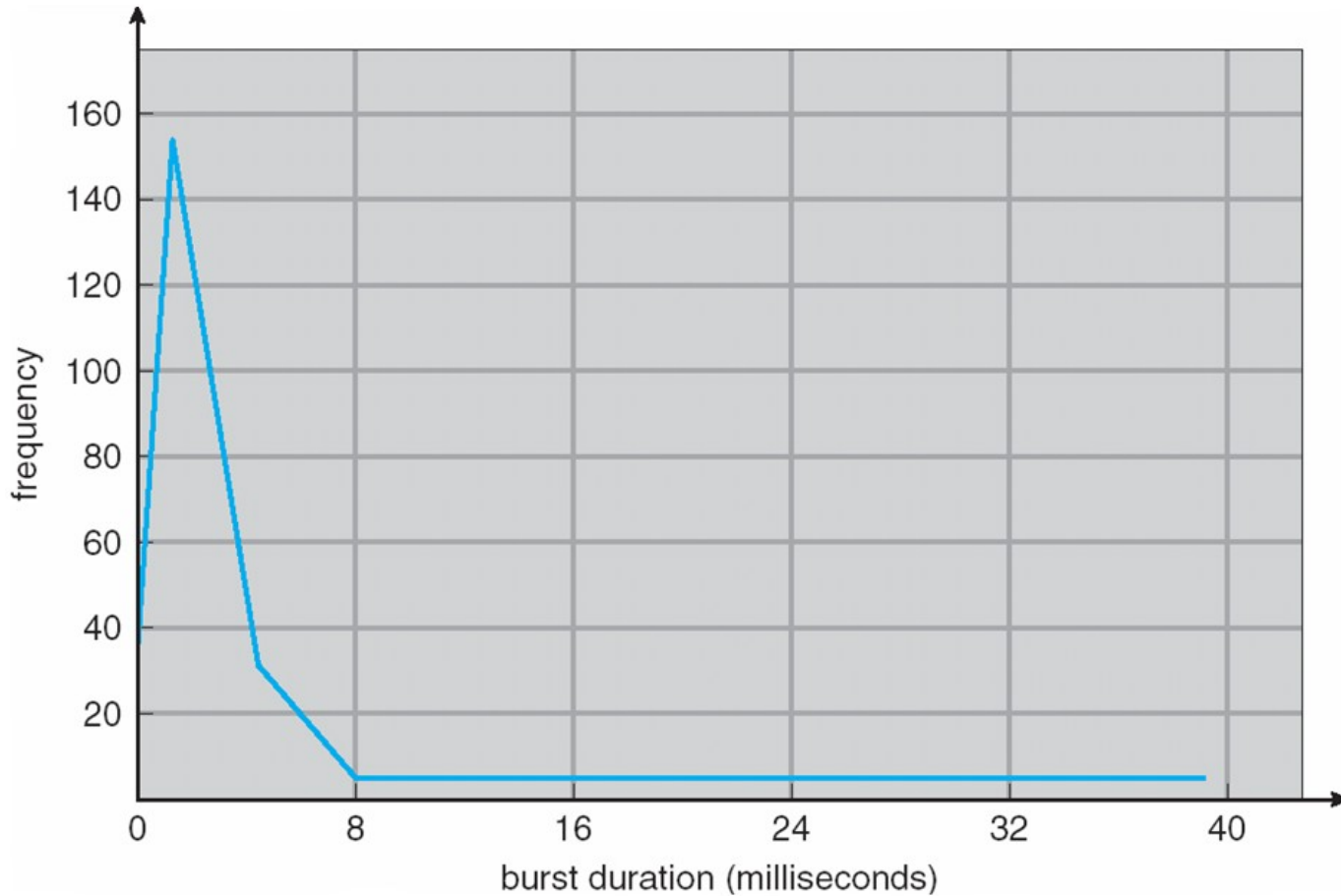
Συμπεριφορά Διεργασιών



- Κατηγορίες διεργασιών:
 - Εξαρτημένες από τη CPU (compute-bound)
 - Εξαρτημένες από είσοδο-έξοδο (I/O-bound)



“Ξεσπάσματα” CPU (CPU burst)



Περιπτώσεις Χρονοπρογραμματισμού

- Χρονοπρογραμματισμός CPU λαμβάνει χώρα στις εξής περιπτώσεις:
 - Μετάβαση διεργασίας από κατάσταση εκτέλεσης σε κατάσταση αναμονής
 - Μετάβαση διεργασίας από κατάσταση εκτέλεσης σε κατάσταση ετοιμότητας
 - Μετάβαση διεργασίας από κατάσταση αναμονής σε κατάσταση ετοιμότητας
 - Τερματισμός διεργασίας
- Τύποι αλγορίθμων:
 - Προεκτοπιστικοί αλγόριθμοι (preemptive): εκτέλεση μίας διεργασίας μέχρι κάποιο προκαθορισμένο χρονικό διάστημα
 - Μη προεκτοπιστικοί αλγόριθμοι (non-preemptive): εκτέλεση μίας διεργασίας "όσο θέλει" ή μέχρι να μπλοκαριστεί



Κριτήρια Βελτιστοποίησης

- Μεγιστοποίηση χρόνου χρήσης CPU
- Μεγιστοποίηση ρυθμού διεκπεραίωσης
 - Πλήθος διεργασιών που ολοκληρώνονται στη μονάδα του χρόνου
- Ελαχιστοποίηση χρόνου ολοκλήρωσης
 - Η εγωιστική άποψη μίας διεργασίας...
- Ελαχιστοποίηση χρόνου αναμονής
- Ελαχιστοποίηση χρόνου απόκρισης
 - Πόσο γρήγορα μία διεργασία θα δώσει αποτελέσματα (παρόλο που η εκτέλεσή της συνεχίζεται...)



Χρονοπρογραμματισμός με Βάση τη Σειρά Άφιξης (FCFS)

- First-Come First-Served (FCFS) ή αλλιώς First-In First-Out (FIFO)
- Εκτέλεση διεργασιών ανάλογα με τη σειρά άφιξής τους
- Μη προεκτοπιστική λειτουργία:
 - Μία διεργασία: εκτέλεση μέχρι τερματισμού
 - Περισσότερες διεργασίες: εκτέλεση της καθεμίας μέχρι να ζητήσει E/E – στη συνέχεια εισαγωγή στο τέλος της ουράς
- Πλεονεκτήματα:
 - Απλότητα
- Μειονεκτήματα:
 - Η απόδοση εξαρτάται από τη σειρά άφιξης – πρόβλημα όταν μία “μεγάλη” διεργασία καταφθάσει νωρίς
 - “Convoy effect” ... όπως ένα φορτηγό στην ανηφόρα...

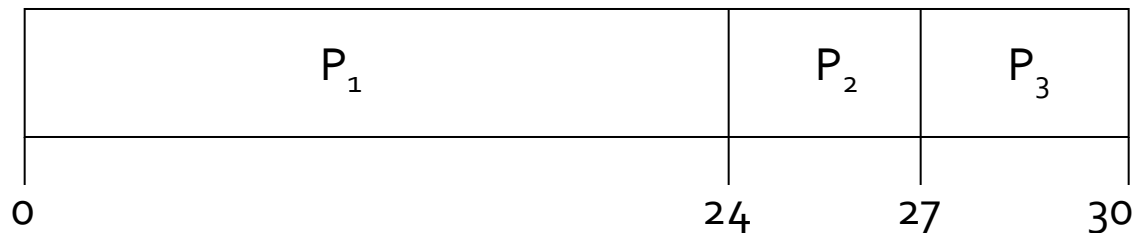


Παράδειγμα FCFS I

- Θεωρούμε τις διεργασίες:

<u>Process</u>	<u>Burst Time</u>
P_1	24
P_2	3
P_3	3

- Εάν η σειρά άφιξης είναι P_1, P_2, P_3 :

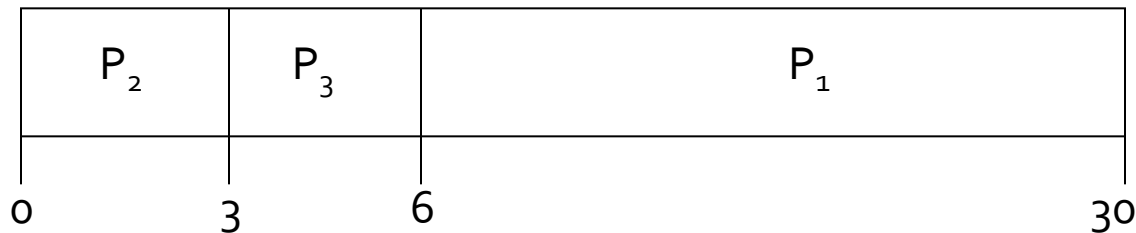


- Χρόνοι αναμονής: $P_1 = 0, P_2 = 24, P_3 = 27$
- Μέσος χρόνος αναμονής: $(0 + 24 + 27)/3 = 17$



Παράδειγμα FCFS II

- Εάν για τις ίδιες διεργασίες η σειρά άφιξης είναι P_2, P_3, P_1 :



- Χρόνοι αναμονής: $P_1 = 6, P_2 = 0, P_3 = 3$
- Μέσος χρόνος αναμονής: $(6 + 0 + 3)/3 = 3$
- Πολύ καλύτερα!
Αποφυγή του "convooy effect"



Χρονοπρογραμματισμός

“Πρώτα η Συντομότερη” (SJF)

- Shortest Job First (SJF) ή αλλιώς Shortest Time to Completion First (STCF)
- Σύνοψη λειτουργίας:
 - Συσχετισμός κάθε διεργασίας με το μέγεθος του επόμενου ξεσπάσματος CPU
 - Προτεραιότητα στη συντομότερη διεργασία
- Ικανοποιητική λειτουργία!
 - Ελάχιστος μέσος χρόνος αναμονής για δεδομένες διεργασίες
- Δυσκολία: η γνώση της διάρκειας του επόμενου ξεσπάσματος

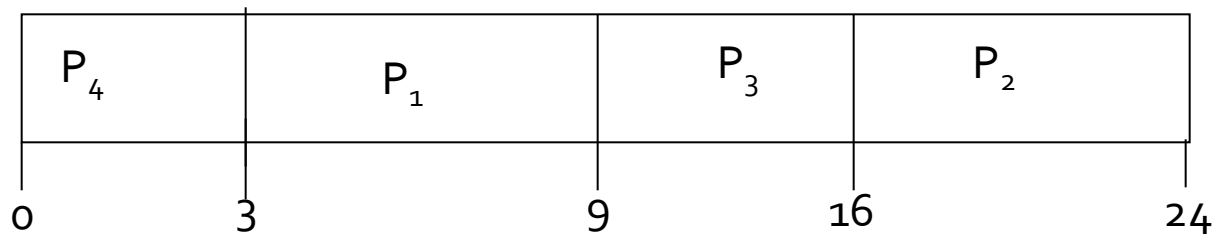


Παράδειγμα SJF

- Θεωρούμε τις διεργασίες:

<u>Process</u>	<u>Arrival Time</u>	<u>Burst Time</u>
P_1	0.0	6
P_2	2.0	8
P_3	4.0	7
P_4	5.0	3

- Χρονοπρογραμματισμός:



- Μέσος χρόνος αναμονής: $(3 + 16 + 9 + 0) / 4 = 7$

