

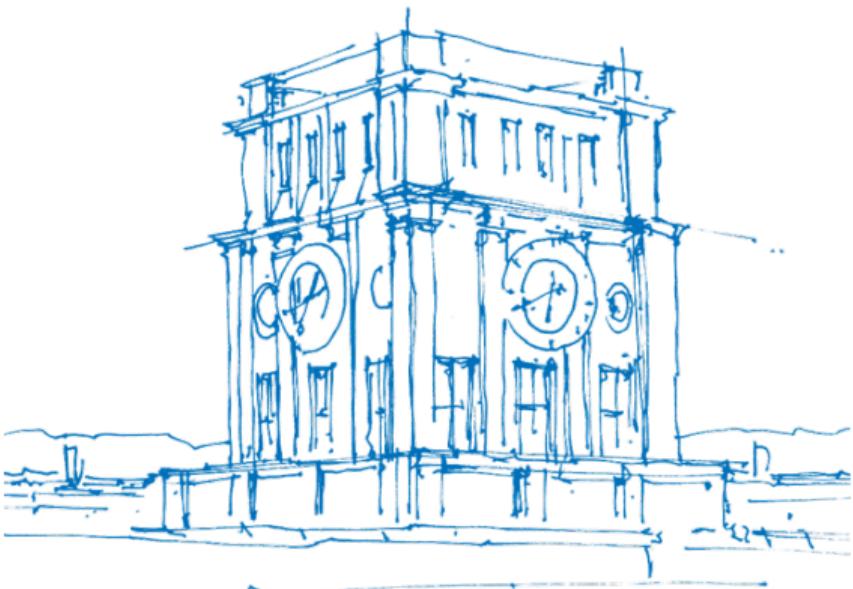
Grundlagen: Betriebssysteme und Systemsoftware

Tutorübung

Mario Delic

Lehrstuhl für Connected Mobility
School of Computation, Information and Technology
Technische Universität München

Übungswoche 3



TUM Uhrenturm

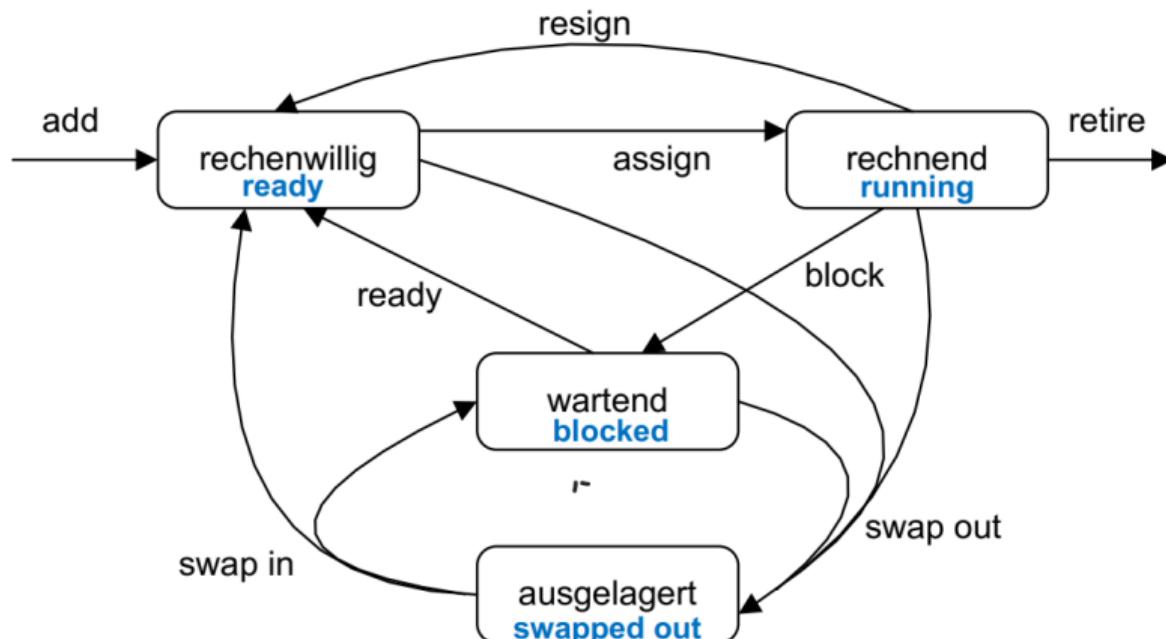
Ein **Prozess** stellt ein Programm in Ausführung da. Er gruppiert Ressourcen und besitzt einen Kontrollfluss.

Threads stellen einen Kontrollfluss dar. Sie sind **Aktivitätsträger**.

User-Level Threads: Durch eine Programmbibliothek im implementiert. BS hat keine Kenntnis. 'Simulierte' Nebenläufigkeit.

Kernel-Level Threads: Der Kernel sieht und verwaltet die Threads. 'Echte' Nebenläufigkeit möglich.

Prozesse Zustände



fork(): Systemcall zur Erzeugung eines Kindprozesses.

Der Kindprozess ist eine **Kopie** des Elternprozesses und erbt seine Daten. **Copy-on-write** memory wird dabei erst kopiert, wenn **schreibend** darauf zugegriffen wird.

Return-value: im parent = child PID; im child = 0.

(kill(int pid, int signal)): Sende ein Signal an Prozess pid; **exit(...)**: Beendet Prozess.)

pthread_create(...): Funktion zur erstellung eines neuen Threads.

(pthread_join(pthread t, ...)) Aufrufernder Thread wartet bis t fertig ist; **pthread_exit(...)**: Thread wird beendet.)

Für Details → **man pages** (man 1 = shellcommands (cat, grep, git, man...), man 2 = Systemcalls (fseek, open, sched_yield...), man 3 = Programmbibliotheksfunktionen (pthread_create, malloc, puts, qsort...))

Per-process items

- Address space
- Global variables
- Open files
- Child processes
- Pending alarms
- Signals and signal handlers
- Accounting information

Per-thread items

- Program counter
- Registers
- Stack
- State

Aufgabe 1

Scheduling

Es seien 3 Prozesse (P_1, P_2, P_3) gegeben.

Ihre Ankunftszeiten am Scheduler (a_1, a_2, a_3) seien (0, 5, 2).

Ihre Rechenzeiten (r_1, r_2, r_3) betragen (7, 3, 4).

Nehmen Sie an, dass ein **Kontextwechsel eine Zeiteinheit benötigt**. Die Aktivierung des Schedulers kann in dieser Aufgabe vernachlässigt werden. Modellieren Sie den Scheduler/Dispatcher als einen eigenständigen Prozess.

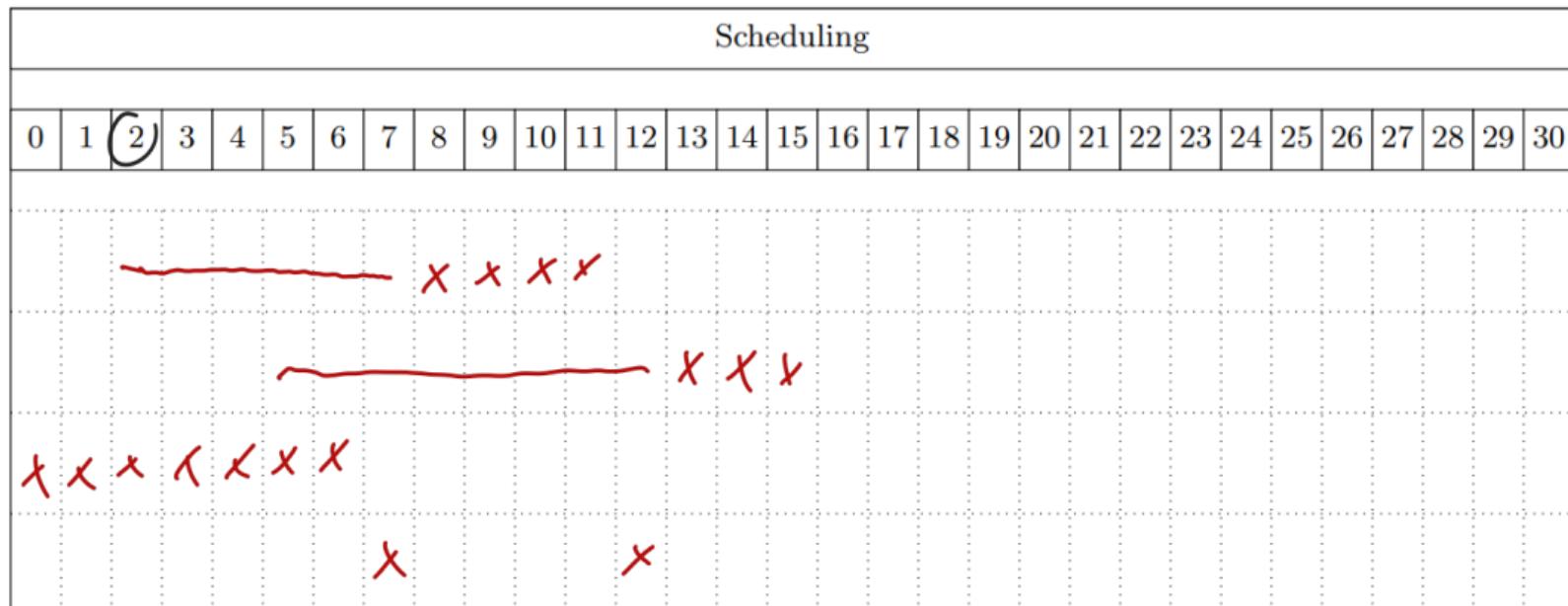
Skizzieren Sie unter diesen Annahmen den Ablauf der Prozesse in einem Gantt-Diagramm für folgende Schedulingstrategien.

Hinweis: Vernachlässigen Sie den initialen Kontextwechsel. Beginnen Sie im ersten Zeitslot mit dem ersten rechnenden Prozess.

Aufgabe 1a: First-Come-First-Served

FCFS: Non-preemptive, Prozesse werden in der Reihenfolge ihrer Ankunftszeiten abgearbeitet.

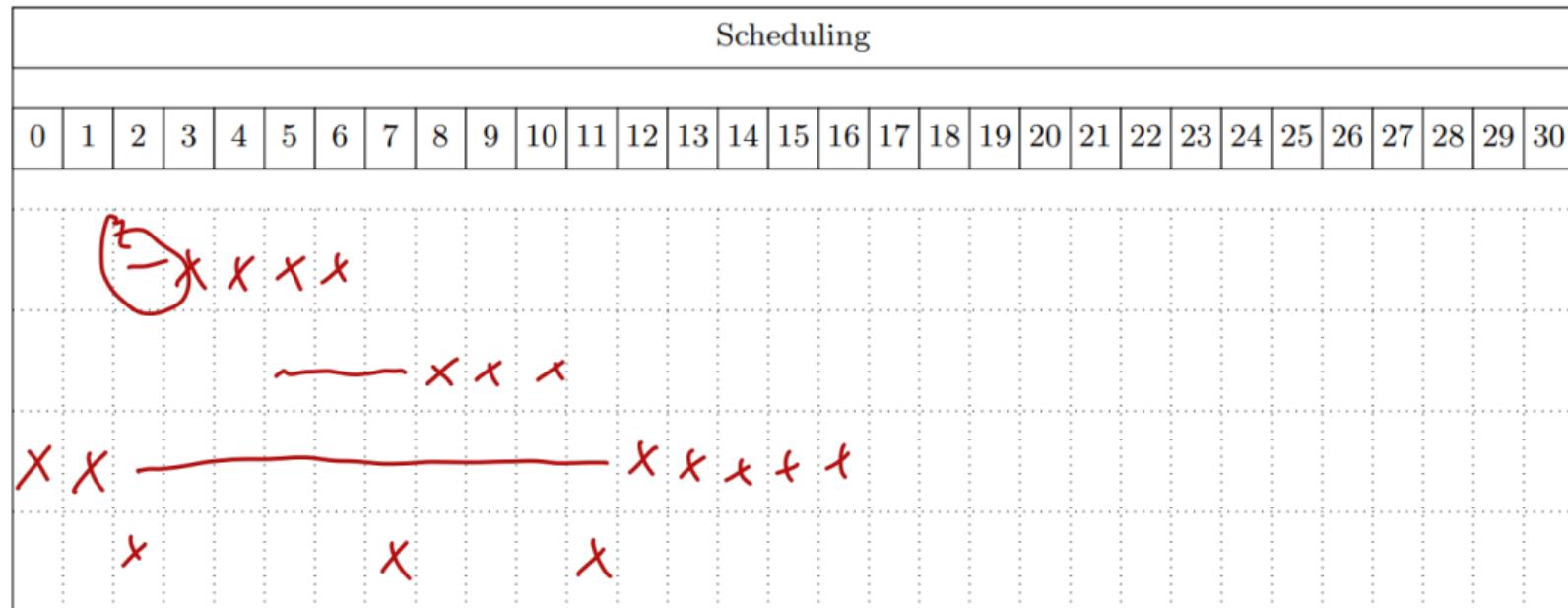
$$\vec{P} = (P_1, P_2, P_3) \rightarrow \vec{a} = (0, 5, 2); \vec{r} = (7, 3, 4)$$



Aufgabe 1b: Shortest Remaining Time Next

SRTN: Preemptive, Auswahl des Prozesses mit der kürzesten verbleibenden Rechenzeit, Unterbrechungen erfolgen nur beim Eintreffen eines neuen Prozesses.

$$\vec{P} = (P_1, P_2, P_3) \rightarrow \vec{a} = (0, 5, 2); \vec{r} = (7, 3, 4)$$



Aufgabe 1c: Round Robin

RR mit einem Zeitquantum von einer Zeiteinheit und zyklischer Abarbeitung der Prozesse
(statische Prioritäten, Sortierung nach der PID (=Index))

$$\vec{P} = (P_1, P_2, P_3) \rightarrow \vec{a} = (0, 5, 2); \vec{r} = (7, 3, 4)$$

Scheduling																															
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
P_3	$\text{---} \times \text{---}$																														
P_2																															
P_1	\times	\times	$\text{---} \text{---} \text{---}$																												
	\times		\times																												

Aufgabe 1d: Round Robin 2

RR mit einem Zeitquantum von 2 Zeiteinheiten und zyklischer Abarbeitung der Prozesse (statische Prioritäten, Sortierung nach der PID (=Index)).

$$\vec{P} = (P_1, P_2, P_3) \rightarrow \vec{a} = (0, 5, 2); \vec{r} = (7, 3, 4)$$

Scheduling																															
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
P_3																															
P_2																															
P_1	X	X																													
	X		X																												

Aufgabe 2: Priority RR Scheduling

Priorisiertes RR Verfahren:

- Zeitquantum $q = 2$ Zeitenheiten
- Initialprioritäten $(I_1, I_2, I_3) = (10, 9, 14)$
- Ankunftszeiten: $(0, 2, 0)$
- Rechenzeiten: $(6, 6, 8)$
 - rechnend: Priorität $-2/1ZE$
 - wartend: Priorität $+1/2 ZE$

Aufgabe 2: Priority RR Scheduling

$$\vec{P} = (P_1, P_2, P_3) \rightarrow \vec{I} = (10, 9, 14); \vec{a} = (0, 2, 0); \vec{r} = (6, 6, 8)$$

Scheduling																															
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
<i>Scheduler wird aktiv</i>																															
P_3	X	X	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	14	11	10	10	11	11	10	9	9	10	9	9	10	9	9	10	9	9	10	9	9	10	9	9	10	9	9	10	9	9	
P_2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
P_1	10	10	11	11	9	7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
<i>nicht modelliert in dieser Aufgabe!</i>																															

Aufgabe 2: Priority RR Scheduling

Berechnen Sie die mittlere Wartezeit \bar{W} und die mittlere Verweilzeit \bar{V} für dieses Szenario.

$$\bar{W} = \frac{\sum_{i=1}^n w_i}{n} \quad \bar{V} = \frac{\sum_{i=1}^n v_i}{n}$$

Mittlere Verweilzeit \bar{V} :

Mittlere Wartezeit \bar{W} :

Aufgabe 2: Priority RR Scheduling

Berechnen Sie die mittlere Wartezeit \bar{W} und die mittlere Verweilzeit \bar{V} für dieses Szenario.

$$\bar{W} = \frac{\sum_{i=1}^n w_i}{n} \quad \bar{V} = \frac{\sum_{i=1}^n v_i}{n}$$

Mittlere Verweilzeit \bar{V} :

- v_1 : 16 Zeiteinheiten
- v_2 : 18 Zeiteinheiten
- v_3 : 18 Zeiteinheiten
- $\bar{V} = (16 + 18 + 18)/3 = 52/3$

Mittlere Wartezeit \bar{W} :

Aufgabe 2: Priority RR Scheduling

Berechnen Sie die mittlere Wartezeit \bar{W} und die mittlere Verweilzeit \bar{V} für dieses Szenario.

$$\bar{W} = \frac{\sum_{i=1}^n w_i}{n} \quad \bar{V} = \frac{\sum_{i=1}^n v_i}{n}$$

Mittlere Verweilzeit \bar{V} :

- v_1 : 16 Zeiteinheiten
- v_2 : 18 Zeiteinheiten
- v_3 : 18 Zeiteinheiten
- $\bar{V} = (16 + 18 + 18)/3 = 52/3$

Mittlere Wartezeit \bar{W} :

- w_1 : 10 Zeiteinheiten
- w_2 : 12 Zeiteinheiten
- w_3 : 10 Zeiteinheiten
- $\bar{W} = (10 + 12 + 10)/3 = 32/3$

Aufgabe 3

Noch mehr C

- a) Betrachten Sie die nachfolgende Implementierung einer Bibliotheksfunktion. Um welche Funktion handelt es sich? Was ist natürlichsprachlich die Abbruchbedingung?

```
void fct(char *s, const char *t) {
    while(*s++ = *t++);
}
```

- b) Wie unterscheiden sich die folgenden Typdeklarationen? Es gilt: `sizeof(void*)==8` und `sizeof(int)==4`

```
struct v {
    char a;
    short h;
    struct v *o;
}
```

Listing 1: Variante 1

```
struct v {
    struct v *o;
    short h;
    char a;
}
```

Listing 2: Variante 2

Aufgabe 3

Noch mehr C

- a) Betrachten Sie die nachfolgende Implementierung einer Bibliotheksfunktion. Um welche Funktion handelt es sich? Was ist natürlichsprachlich die Abbruchbedingung?

```
void fct(char *s, const char *t) {  
    while(*s++ = *t++);  
}
```

s und t sind Anfänge von strings. Der Funktion heißt strcpy(). Der string t wird Byte für Byte in s kopiert.

Der return-value eines Assignemnts (=) ist das, was zugewiesen wurde. Die while-Schleife terminiert also sobald ein NULL-Byte assigned wurde, sprich: das Ende des strings t erreicht wurde.

Aufgabe 3

Noch mehr C

- b) Wie unterscheiden sich die folgenden Typdeklarationen? Es gilt: `sizeof(void*)==8` und `sizeof(short)==2`

```
struct v {  
    char a;  
    short h;  
    struct v *o;  
}
```

Listing 1: Variante 1

```
struct v {  
    struct v *o;  
    short h;  
    char a;  
}
```

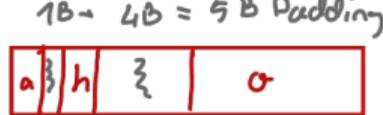
Listing 2: Variante 2

Aufgabe 3

Noch mehr C

- b) Wie unterscheiden sich die folgenden Typdeklarationen? Es gilt: `sizeof(void*)==8` und `sizeof(short)==2`

```
struct v {
    char a;
    short h;
    struct v *o;
}
```



Listing 1: Variante 1

```
struct v {
    struct v *o;
    short h;
    char a;
}
```



Listing 2: Variante 2

5 B Padding

16 B

Alignment-Anforderungen führen zu Padding. Padding richtet sich nach dem größtmöglichen Element des structs (hier: Pointer). Die Größe ist für beide structs identisch. Das Layout im Speicher ist aber sehr wohl unterschiedlich. C sortiert die Elemente einer Struktur nicht um. Es kann bei structs zu Problemen kommen, wenn Softwarekomponenten verschiedene struct-Definitionen nutzen und Instanzen davon austauschen.

struct v {
 char a;
 int i;
 struct v *o;
}



Aufgabe 3

Noch mehr C

- c) Betrachten Sie folgendes C-Programm, welches die n -te harmonische Zahl

$$H_n = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{k} \text{ berechnet.}$$

Beschreiben Sie etwaige Programmierfehler, die im obigen Programm gemacht wurden und erklären Sie kurz, wie sie sich auf das Programm auswirken.

Aufgabe 3

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3
4 // Returns the first n harmonic numbers
5 double* harmonic_numbers(unsigned int n) {
6     double result[n];
7     result [0] = 1.0;
8
9     for (unsigned int i = 1; i < n; i++) {
10         result[i] = result[i-1] + (1.0 / (double) (i + 1));
11     }
12     return result;
13 }
14
15 void print_harmonics(unsigned int n) {
16     if (n == 0) return;
17     double *result = harmonic_numbers(n);
18     for (unsigned int i = 0; i < n; i++) {
19         printf("%f\n", result[i]);
20     }
21 }
22 // [...]
```

Aufgabe 3

Da das Array `result` nicht mit `malloc` alloziert wird landet es auf dem Stackbereich seiner Funktion (`harmonic_numbers`).

Nachdem eine Funktion **returned**, wird der Stackbereich der Funktion wieder freigegeben! Greift man auf die Daten an der Stelle auf die der Pointer `result` zeigt (Pointer, der auf das erste Element des Arrays zeigen sollte) zu, so handelt es sich um undefined behavior!

Bonus: Variable Length Arrays (VIA) wie `result [n]` werden für bestimmte Berechnungen gern verwendet, da sie i. d. R. auf dem Stack alloziert werden und deswegen effizienter sind als auf dem heap allozierte Arrays. Aufgrund der Anfälligkeit für Stack-Overflow Angriffe sind sie in Betriebssystemen eher unvorteilhaft.