

Processi e thread

Concetto di processo

Il processo è un programma in esecuzione

- È l'**unità di esecuzione** all'interno del SO
- Solitamente, esecuzione **sequenziale** (istruzioni vengono eseguite in sequenza, secondo l'ordine specificato nel testo del programma)
- SO multiprogrammato consente **l'esecuzione concorrente di più processi**

D'ora in poi faremo implicitamente riferimento sempre al caso di SO multiprogrammati

Concetto di processo

**Programma = entità passiva
Processo = entità attiva**

Il processo è rappresentato da:

- **codice** (*text*) del programma eseguito
- **dati**: variabili globali
- **program counter**
- alcuni **registri** di CPU
- **stack**: parametri, variabili locali a funzioni/procedure

Concetto di processo

Processo = {PC, registri, stack, text, dati}

Inoltre, a un processo possono essere associate delle **risorse di SO**. Ad esempio:

- file aperti
- connessioni di rete
- altri dispositivi di I/O in uso
- ...

Stati di un processo

Un processo, durante la sua esistenza può trovarsi in vari **stati**:

- **Init**: **stato transitorio** durante il quale il processo viene caricato in memoria e SO inizializza i dati che lo rappresentano
- **Ready**: processo è **pronto per acquisire la CPU**
- **Running**: processo **sta utilizzando la CPU**
- **Waiting**: processo è **sospeso in attesa di un evento**
- **Terminated**: **stato transitorio** relativo alla fase di terminazione e deallocazione del processo dalla memoria

Stati di un processo

Transizioni di stato:



Stati di un processo

Transizioni di stato:



Stati di un processo

In un sistema **monoprocessore e multiprogrammato**:

- **un solo processo** (al massimo) si trova nello **stato running**
- più processi possono trovarsi negli **stati ready e waiting**

necessità di **strutture dati per mantenere in memoria le informazioni su processi in attesa**

- di acquisire la CPU (ready)
- di eventi (waiting)

➡ **Descrittore di processo**

Rappresentazione dei processi

Come vengono rappresentati i processi in SO?

- Ad ogni processo viene associata una struttura dati (descrittore): **Process Control Block (PCB)**
- **PCB** contiene tutte le **informazioni relative al processo**:
 - Stato del processo; - Program counter
 - Contenuto dei registri di CPU (SP, IR, accumulatori, ...)
 - Informazioni di scheduling (priorità, puntatori alle code, ...)
 - Informazioni per gestore di memoria (registri base, limite, ...)
 - Informazioni relative all'I/O (risorse allocate, file aperti, ...)
 - Informazioni di accounting (tempo di CPU utilizzato, ...)
 - ...

Process Control Block



Il sistema operativo gestisce i PCB di tutti i processi, organizzandoli in opportune strutture dati (ad esempio *code* di processi)

Scheduling dei processi

È l'attività mediante la quale SO effettua delle scelte tra i processi, riguardo a:

- **caricamento in memoria centrale**
- **assegnazione della CPU**

In generale, SO compie **tre diverse attività di scheduling**:

- scheduling **a breve termine** (o di CPU)
- scheduling **a medio termine** (o swapping)
- scheduling **a lungo termine**

Scheduler a lungo termine

Lo scheduler a lungo termine è quella componente del SO che **seleziona i programmi** da eseguire **dalla memoria secondaria** per caricarli in memoria centrale (creando i corrispondenti processi):

- controlla il **grado di multiprogrammazione** (numero di processi contemporaneamente presenti nel sistema)
- è una componente importante dei sistemi **batch multiprogrammati**
- nei sistemi **time sharing**

Interattività: spesso è l'utente che stabilisce direttamente il grado di multiprogrammazione => **scheduler a lungo termine non è presente**

Scheduler a medio termine (swapper)

Nei sistemi operativi multiprogrammati:

- quantità di **memoria fisica può essere minore** della somma delle dimensioni degli **spazi logici** di indirizzi da allocare a ciascun processo
- **grado di multiprogrammazione non** è, in generale, **vincolato** dalle esigenze di spazio dei processi

Swapping: trasferimento temporaneo in memoria secondaria di processi (o di parti di processi), in modo da consentire l'esecuzione di altri processi

Scheduler a breve termine (o di CPU)

È quella parte del SO che si occupa della selezione dei processi a cui assegnare la CPU

Nei sistemi time sharing, allo scadere di ogni quanto di tempo, SO:

- decide **a quale processo** assegnare la CPU (scheduling di CPU)
- effettua il **cambio di contesto (context switch)**

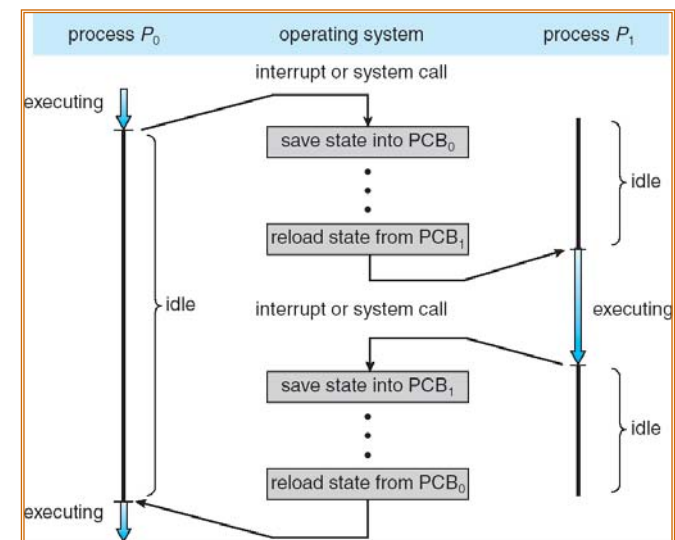
Cambio di contesto

È la fase in cui **l'uso della CPU viene commutato da un processo ad un altro**

Quando avviene un **cambio di contesto** tra un processo P_i ad un processo P_{i+1} (ovvero, P_i cede l'uso della CPU a P_{i+1}):

- **Salvataggio dello stato di P_i** : SO copia PC, registri, ... del processo **descheduled** P_i nel suo PCB
 - **Ripristino dello stato di P_{i+1}** : SO trasferisce i dati del processo P_{i+1} dal suo PCB nei registri di CPU, che può così riprendere l'esecuzione
- Il passaggio da un processo al successivo può richiedere **onerosi trasferimenti da/verso la memoria secondaria**, per allocare/deallocare gli spazi di indirizzi dei processi (vedi gestione della memoria)

Cambio di contesto



Scheduler a breve termine (o di CPU)

Lo scheduler a breve termine gestisce

- la **coda dei processi pronti**: contiene i PCB dei processi che si trovano in stato *Ready*

Altre strutture dati necessarie

- **code di waiting** (una per ogni tipo di attesa: dispositivi I/O, timer, ...): **ognuna di esse contiene i PCB dei processi waiting** in attesa di un evento del tipo associato alla coda

Scheduler

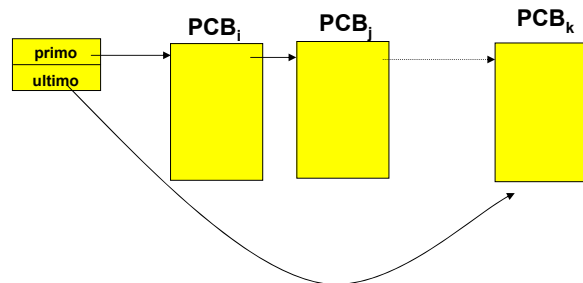
- **Scheduler short-term** scheduler viene invocato con **alta frequenza (ms)** ⇒ deve essere molto efficiente
- **Scheduler long-term** viene invocato a **minore frequenza (sec-min)** ⇒ può essere anche più lento

Scelte ottimali di scheduling dipendono dalla **tipologia di processi**:

- **processi I/O-bound** – maggior parte del tempo in operazioni I/O, **molti burst brevi di CPU**
- **processi CPU-bound** – maggior parte del tempo in uso CPU, **pochi burst di CPU** tipicamente **molto lunghi**

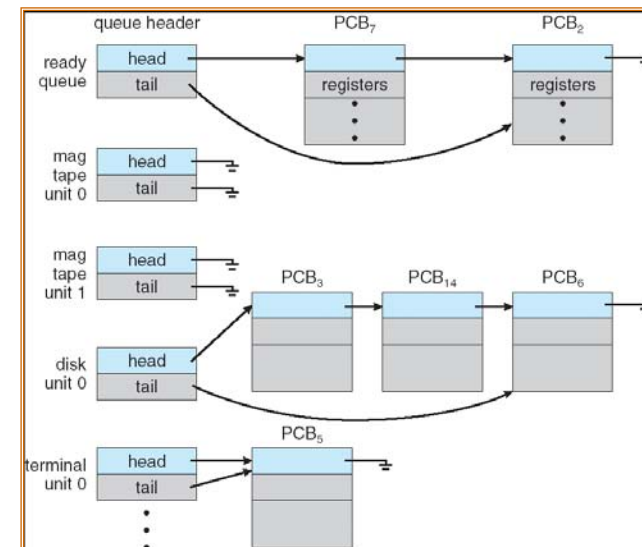
Code di Scheduling

Coda dei processi pronti (*ready queue*):

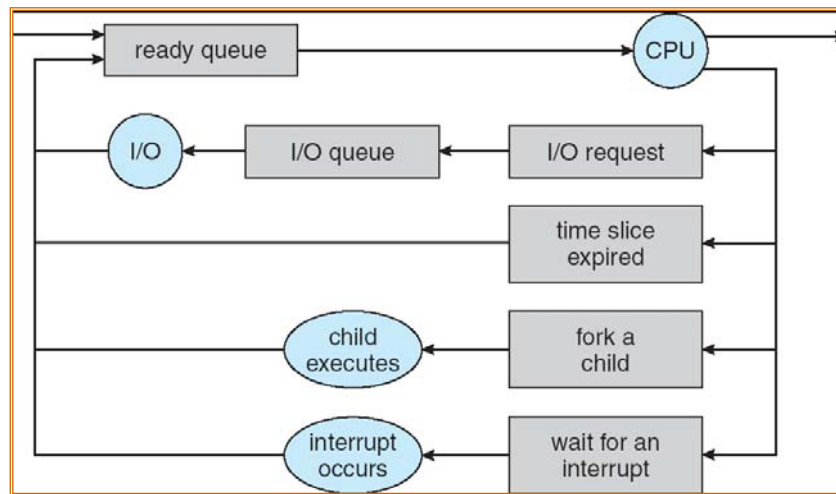


- ❖ strategia di gestione della **ready queue** dipende dalle **politiche (algoritmi) di scheduling** adottate dal SO (parleremo di algoritmi di scheduling nelle prossime lezioni)

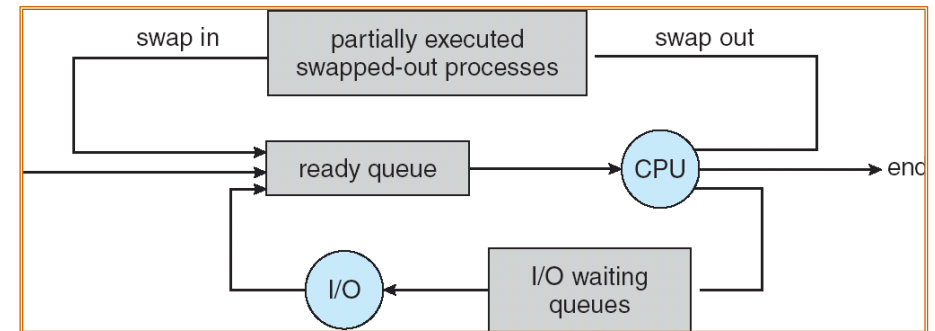
Ready queue e altre code per dispositivi I/O



Short-term scheduling



Short-term + medium-term scheduling



Scheduling e cambio di contesto

Operazioni di scheduling determinano un costo computazionale aggiuntivo che dipende essenzialmente da:

- **frequenza** di cambio di contesto
- **dimensione PCB**
- **costo dei trasferimenti da/verso la memoria**
 - esistono SO che prevedono **processi leggeri (thread)** che hanno la proprietà di condividere codice e dati con altri processi:
 - ☒ **dimensione PCB ridotta**
 - ☒ **riduzione overhead**

Operazioni sui processi

Ogni SO multiprogrammato prevede dei meccanismi per la gestione dei processi

Meccanismi necessari:

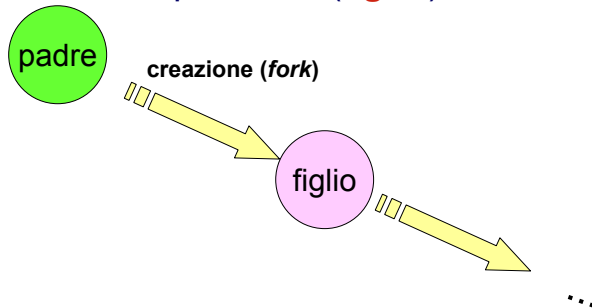
- **creazione**
- **terminazione**
- **interazione** tra processi

Sono operazioni privilegiate (esecuzione in modo kernel)

→ definizione di **system call**

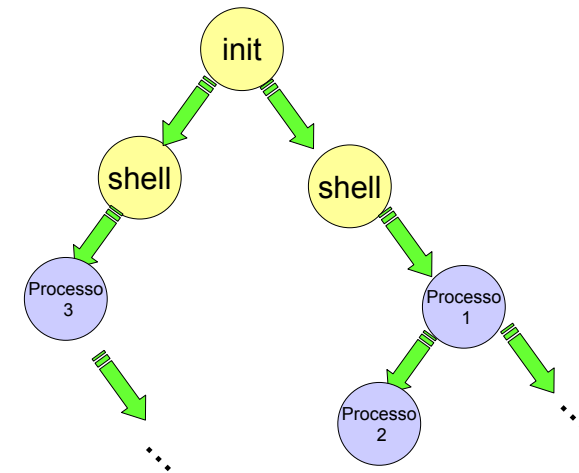
Creazione di processi

- Un processo (**padre**) può richiedere la creazione di un nuovo processo (**figlio**)



- È possibile realizzare **gerarchie** di processi

Gerarchie di processi (es. UNIX)



Relazione padre-figlio

Vari aspetti/soluzioni:

□ concorrenza

- padre e figlio procedono in **parallelo** (es. UNIX), oppure
- il padre **si sospende** in attesa della terminazione del figlio

□ condivisione di risorse

- le risorse del padre (ad esempio, i file aperti) sono **condivise** con i figli (es. UNIX), oppure
- il figlio utilizza risorse soltanto se esplicitamente richieste da se stesso

□ spazio degli indirizzi

- **duplicato**: lo spazio degli indirizzi del figlio è una copia di quello del padre (es. fork() in UNIX), oppure
- **differenziato**: spazi degli indirizzi di padre e figlio con codice e dati diversi (es. VMS, stesso processo dopo exec() in UNIX)

Terminazione

Ogni processo:

- è **figlio** di un altro processo
- può essere a sua volta **padre** di processi

SO deve mantenere le informazioni relative alle relazioni di **parentela**

☒ nel descrittore: riferimento al padre

Se un processo termina:

- il padre può rilevare il suo **stato di terminazione**
- tutti i figli terminano

Processi leggeri (thread)

Un thread (o processo leggero) è un'unità di esecuzione che **condivide codice e dati** con altri thread ad esso associati

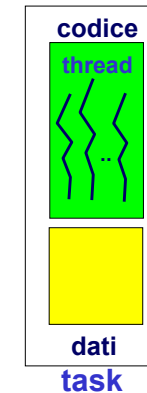
Task = insieme di thread che riferiscono lo stesso codice e gli stessi dati

❖ **codice e dati non sono caratteristiche del singolo thread, ma del task al quale appartengono**

Thread = {PC, registri, stack, ...}

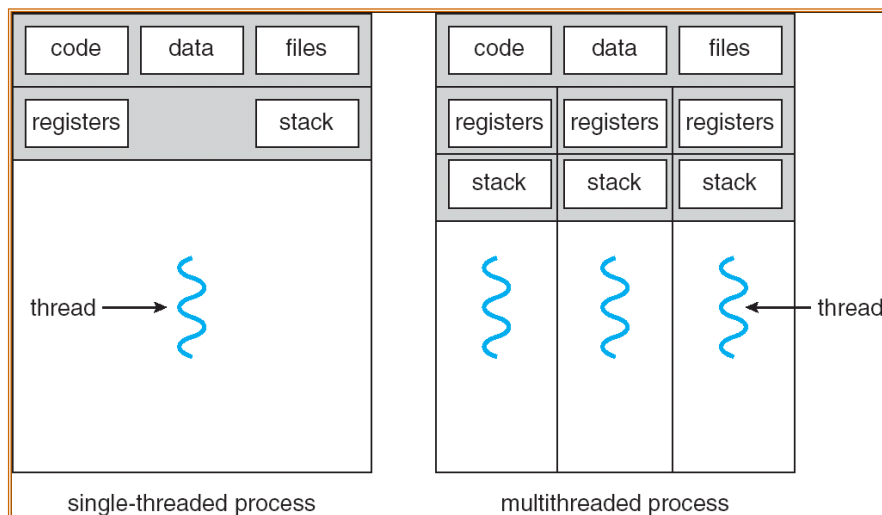
Task = {thread1, thread2, ..., threadN, text, dati}

Processi leggeri (thread)



➤ **Processo pesante** equivale a un task con un solo thread

Processi single- o multi-threaded



Vantaggi dei thread

- **Condivisione di memoria:** a differenza dei processi (*pesanti*), **un thread può condividere variabili con altri** (appartenenti allo stesso task)
- **Minor costo di context switch:** PCB di thread non contiene alcuna informazione relativa a codice e dati
 - ☑ cambio di contesto fra thread dello stesso task ha un costo notevolmente inferiore al caso dei processi pesanti
- **Minor protezione:** thread appartenenti allo stesso task **possono modificare dati gestiti da altri thread**

Realizzazione di thread

Alcuni SO offrono anche l'implementazione del concetto di thread (es. MSWinXP, Linux, Solaris)

Realizzazione

A livello kernel (MSWinXP, Linux, Solaris, MacOSX):

- SO **gestisce direttamente i cambi di contesto**
 - tra thread dello stesso task (trasferimento di registri)
 - tra task
- SO fornisce **strumenti per la sincronizzazione** nell'accesso di thread a variabili comuni

Realizzazione di thread

Realizzazione

- **A livello utente** (es. Andrew - Carnegie Mellon, POSIX pthread, vecchie versioni MSWin, Java thread):
 - il passaggio da un thread al successivo (nello stesso task) **non richiede interruzioni al SO (maggior rapidità)**
 - SO **vede processi pesanti: minore efficienza**
 - es. sospensione di un thread
 - Cambio di contesto tra thread di task diversi
- **Soluzioni miste**
 - thread realizzati a **entrambi i livelli contemporaneamente**.

Interazione tra processi

I processi, pesanti o leggeri, *possono* interagire

Classificazione

- **processi indipendenti**: due processi P1 e P2 sono indipendenti se l'esecuzione di P1 non è influenzata da P2, e viceversa
- **processi interagenti**: P1 e P2 sono interagenti se l'esecuzione di P1 è influenzata dall'esecuzione di P2, e/o viceversa

Processi interagenti

Tipi di interazione

- **Cooperazione**: l'interazione consiste nello **scambio di informazioni** al fine di eseguire un'attività comune
- **Competizione**: i processi interagiscono per **sincronizzarsi nell'accesso a risorse comuni**
- **Interferenza**: **interazione** non desiderata e potenzialmente **deleteria** tra processi

Processi interagenti

Supporto all'interazione

L'interazione può avvenire mediante

- **memoria condivisa** (modello ad *ambiente globale*): SO consente ai processi (*thread*) di condividere variabili; l'interazione avviene tramite l'accesso a **variabili condivise**
- **scambio di messaggi** (modello ad *ambiente locale*): i processi non condividono variabili e interagiscono mediante meccanismi di trasmissione/ricezione di messaggi; SO prevede dei meccanismi a supporto dello **scambio di messaggi**

Processi interagenti

Aspetti

- **concorrenza -> velocità**
- **suddivisione dei compiti tra processi -> modularità**
- **condivisione di informazioni**
 - assenza di replicazione: ogni processo accede alle stesse istanze di dati
 - necessità di **sincronizzare i processi** nell'accesso a dati condivisi

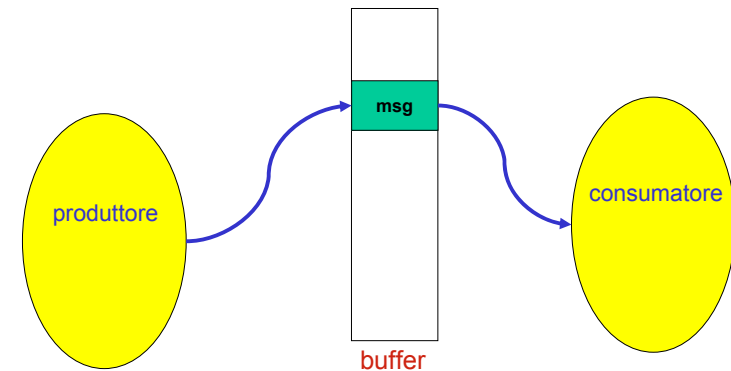
Processi cooperanti

Esempio: produttore & consumatore

Due processi accedono a un buffer condiviso di dimensione limitata:

- un processo svolge il **ruolo di produttore** di informazioni che verranno prelevate dall'altro processo (**consumatore**)
- **buffer** rappresenta un **deposito di informazioni condiviso**

Produttore & consumatore



Produttore & consumatore

Necessità di sincronizzare i processi:

- quando il **buffer è vuoto** (il consumatore **NON può prelevare messaggi**)
- quando il **buffer è pieno** (il produttore **NON può depositare messaggi**)

Produttore & consumatore

Processo produttore:

```
....
shared msg Buff [DIM];
main()
{ msg M;
  do
  { produco(&M);
    inserisco(M, Buff);
  } while(!fine);
}
```

Processo consumatore:

```
....
shared msg Buff [DIM];
main()
{ msg M;
  do
  { prelievo(&M, Buff);
    consumo(M);
  } while(!fine);
}
```

Problema: che cosa succede se

- il buffer è **pieno**?
- il buffer è **vuoto**?

Produttore & consumatore

Necessità di sincronizzare i processi

Aggiungiamo due variabili logiche condivise:

- **buff_vuoto**: se uguale a true, indica che il buffer non contiene messaggi (viene settata dalla funzione di prelievo quando *l'unico messaggio presente nel buffer viene estratto*)
- **buff_pieno**: se uguale a true, indica che il buffer non può accogliere nuovi messaggi, perché pieno (viene settata dalla funzione di inserimento quando *l'ultima locazione libera del buffer viene riempita*)

Produttore & consumatore: buffer dim=1

Processo produttore:

```
....
shared int buff_pieno=0;
shared int buff_vuoto=1;
shared msg Buff [DIM];
main()
{ msg M;
  do
  { produco(&M);
    while (buff_pieno);
    buffer_pieno=1;
    inserisco(M, Buff);
    buffer_vuoto=0;
  } while(!fine);
}
```

Processo consumatore:

```
....
shared int buff_pieno=0;
shared int buff_vuoto=1;
shared msg Buff [DIM];
main()
{ msg M;
  do
  { while (buff_vuoto);
    buffer_vuoto=1;
    prelievo(M, Buff);
    buffer_pieno=0;
    consumo(&M);
  } while(!fine);
}
```

Quali problemi?
Come risolverli?