



Univerzita Hradec Králové
Fakulta informatiky a managementu

Přidělování CPU

Mgr. Josef Horálek



- = Přidělování CPU je základ multiprogramového OS
 - = pomocí přidělování CPU různým procesům OS zvyšuje výkon výpočetního systému;
- = Základní myšlenka multiprogramování je relativně jednoduchá:
 - = v jednoduchém OS pokud jediná spuštěná úloha musí čekat je blokováno CPU;
 - = v multiprogramovém OS je možno tento čas využít produktivně;
 - = v paměti je současně uchováváno více úloh;
 - = v okamžiku, kdy musí běžící úloha čekat, je CPU přiděleno jiné;

- = CPU cyklus - I/O cyklus
 - = běh procesu je složen z cyklu spuštění na CPU a čekání na I/O;
 - = probíhající proces přebíhá mezi těmito dvěma cykly;
 - = spuštění procesu začíná CPU cyklem
 - = následuje I/O cyklus
 - = opět CPU cyklus atd.
 - = při posledním CPU cyklu dojde k systémovému volání, které vede k ukončení procesu;

- = V okamžiku, kdy by mělo CPU být spuštěným procesem blokováno, OS ho musí přidělit jinému procesu z fronty připravených
 - = tento výběr provádí plánovač CPU;
 - = fronta připravených může být implementována jako:
 - = FIFO;
 - = fronta s prioritou;
 - = strom;
 - = neuspořádaný seznam;
- = každý proces je ve frontě reprezentován zejména svým PCB;

- = K předělení CPU může dojít kvůli některému z následujících důvodů:
 - = jestliže proces přechází ze stavu probíhající do stavu čekající;
 - = např. kvůli I/O požadavku nebo kvůli čekání na dokončení synovského procesu;
 - = jestliže proces přechází ze stavu probíhající do stavu připraven;
 - = např. kvůli přerušení;
 - = jestliže proces přechází ze stavu čekající do stavu připraven;
 - = např. díky dokončení I/O operace;
 - = jestliže je proces ukončen;

- = Je-li v případě nepreemptivního plánování CPU přidělen procesu, ten ho opouští pouze pokud je ukončen nebo čeká
 - = např. na I/O operaci;
 - = tato metoda plánování je užita v prostředí Microsoft Windows;
 - = nepotřebuje totiž speciální hardware jako preemptivní plánování (časovač apod.);

- = Částí OS, která zajišťuje přidělování CPU
- = funkce dispečera jsou:
 - = přepínání kontextu;
 - = přepínání mezi uživatelskými mody;
 - = nalezení místa, kde byl uživatelský program přerušen a znovu ho spustit;

- = Různé přidělovací algoritmy mají různé vlastnosti a mohou upřednostňovat třídu procesu před jinými
- = Vybíráme-li, který algoritmus užít v určité konkrétní situaci, musíme uvažovat právě vlastnosti různých algoritmů
- = Kritéria užitá pro posouzení plánování CPU jsou:
 - = využití procesoru;
 - = propustnost;
 - = doba obrátky;
 - = doba čekání;
 - = doba odezvy;

- = Každý OS se snaží
 - = maximalizovat využití CPU a propustnost;
 - = minimalizovat dobu obrátky, čekání a odezvy;
 - = Často výhodnější minimalizovat průměr, než minimum či maximum;
 - = v interaktivních systémech je výhodnější minimalizovat rozptyl doby odezvy než její průměr;

- = Algoritmus první přišel, první dostal
 - = zdaleka nejjednodušší algoritmus plánování CPU;
 - = jedná se o „FIFO“ implementaci;
 - = proces, který právě požádá o přidělení CPU jej dostane;
 - = průměr čekací doby u FCFS algoritmu je však velký;
 - = uvažujme sled procesu, který nastal od času 0 s následující délkou CPU cyklu v ms:

Proces	Délka CPU cyklu
P1	24
P2	3
P3	3

- = dorazí-li procesy v pořadí P1, P2, P3 a budou obslouženy FCFS algoritmem, výsledkem bude následující diagram:



- = dorazí-li procesy v pořadí P2, P3, P1 výsledek bude následující:



= Konvoj efekt

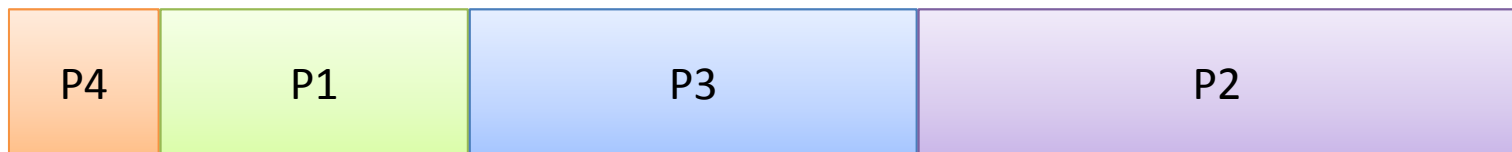
- = procesy čekají na jeden velký proces, který obsadil CPU;
- = jeden proces výrazně orientovaný na CPU;
- = důsledkem konvoj efektu;
 - = výrazně nižší využití CPU a I/O zařízení;
- = FCFS je nepreemptivní algoritmus přidělování CPU
 - = dostane-li proces CPU, drží si ho do té doby, než je ukončen;
 - = nebo než začne provádět nějakou I/O operaci;
 - = je nevhodný pro systémy se sdílením času, kde by měl každý uživatel dostat odpověď v přiměřené době;

- = První jde nejkratší úloha
 - = v tomto algoritmu je s každým procesem asociován čas jeho následujícího CPU cyklu;
 - = je-li CPU volný, je přidělen procesu s nejkratším následujícím CPU cyklem;
 - = jestliže má více procesů stejnou dobu následujícího CPU cyklu, je mezi nimi rozhodnuto algoritmem FCFS;

= Pro příklad uvažujme množinu procesů s uvedenou délkou následujícího CPU cyklu:

Proces	Délka CPU cyklu
P1	6
P2	8
P3	7
P4	3

= Užitím SJF plánování bude procesům přidělen procesor následovně:



- = SJF algoritmus vykazuje minimální průměrnou dobu čekání
 - = při přesunutí krátkého procesu před dlouhý se více zkrátí čekací doba krátkého procesu než se prodlouží čekací doba procesu dlouhého
- = Reálný problém tohoto algoritmu představuje nutnost vědět dopředu délku následujícího CPU cyklu
- = Nemůže být implementován v systémech s krátkodobým plánováním
 - = délka dalšího CPU cyklu procesu je odhadnuta jako exponenciální průměr všech předcházejících CPU cyklů procesu;

- = SJF algoritmus může být jak preemptivní tak i nepreemptivní
- = K výběru dochází, když nový proces dorazí do fronty připravených
 - = zatímco předcházející je ještě spuštěný;
 - = nový proces může mít kratší CPU cyklus;
 - = při preemptivním plánování bude probíhající proces odstaven a CPU přidělen novému procesu;
 - = při nepreemptivní plánování algoritmus SJF nechá původní proces dokončit jeho CPU cyklus;

- = Jako příklad uvažujme následující 4 procesy s uvedenou délkou jejich následujícího CPU cyklu:

Proces	Délka CPU cyklu
P1	8
P2	4
P3	9
P4	5

- = Jestliže procesy dorazí do fronty připravených tak, jak je uvedeno, výsledek preemptivního SJF plánování je vidět na obrázku:



- = Plánování podle priority:
 - = algoritmus SJF je speciálním případem plánování podle priority
 - = principiálně toto plánování znamená, že každý proces je asociován se svou prioritou a CPU je přidělen procesu s nejvyšší prioritou;
 - = mezi procesy se stejnou prioritou se plánuje FCFS algoritmem;
 - = v případě SJF plánování je prioritou p převrácená hodnota odhadnuté doby;

- = Priorita může být definována buď interní nebo externí
 - = interní priorita užívá měřitelné nebo počítatelné veličiny;
 - = externí priorita je nastavována podle vnějších kritérií OS, jako např. důležitost procesu;
 - = plánování dle priority může být preemptivní i nepreemptivní;

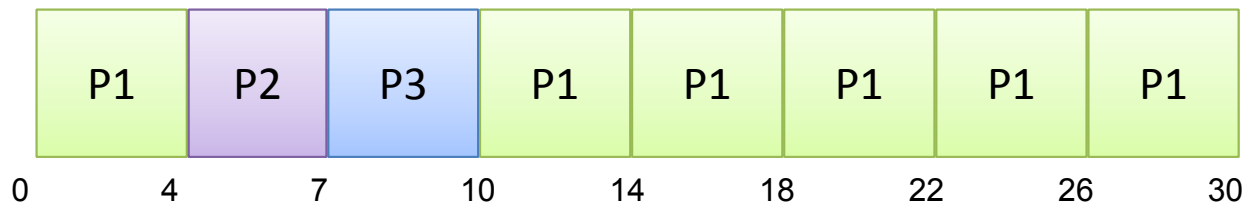
- = Problémy plánování dle priority jsou:
 - = neomezení zablokování (indefinite blocking);
 - = procesy s velmi nízkou prioritou by mohli na CPU čekat až neomezeně dlouho;
 - = v silně zatíženém výpočetním systému může soustavný tok procesu s vyšší prioritou zabránit procesu s prioritou nižší jakkoli se dostat k CPU;
 - = umoření (starvation) procesu;
 - = řešením problému neomezeného zablokování procesu je aging;
 - = Technika významně zvyšující prioritu procesu, který je v systému dlouhou dobu;
 - = např. je-li priorita definována na intervalu 0 - 127, je možné inkrementovat prioritu o 1 každých 15 minut;

- = Plánování cyklickou obsluhou (Round-Robin Scheduling):
 - = algoritmus vhodný pro OS se sdílením času
 - = podobný algoritmu FCFS, obsahuje však navíc možnost preemptivního plánování;
 - = při plánování RR je fronta připravených implementována FIFO frontou procesu a nový proces je vždy zařazen na její konec;
- = Nastane jedna ze dvou možností:
 - = CPU cyklus procesu může být kratší než časové kvantum;
 - = CPU cyklus aktuálně spuštěného procesu je delší než jedno časové kvantum;
 - = během vykonávání procesu vyvolá časovač přerušení;

= Průměrná čekací doba při RR plánování je značná.

= např. délku časového kvanta 4 ms

Proces	Délka CPU cyklu
P1	24
P2	3
P3	3



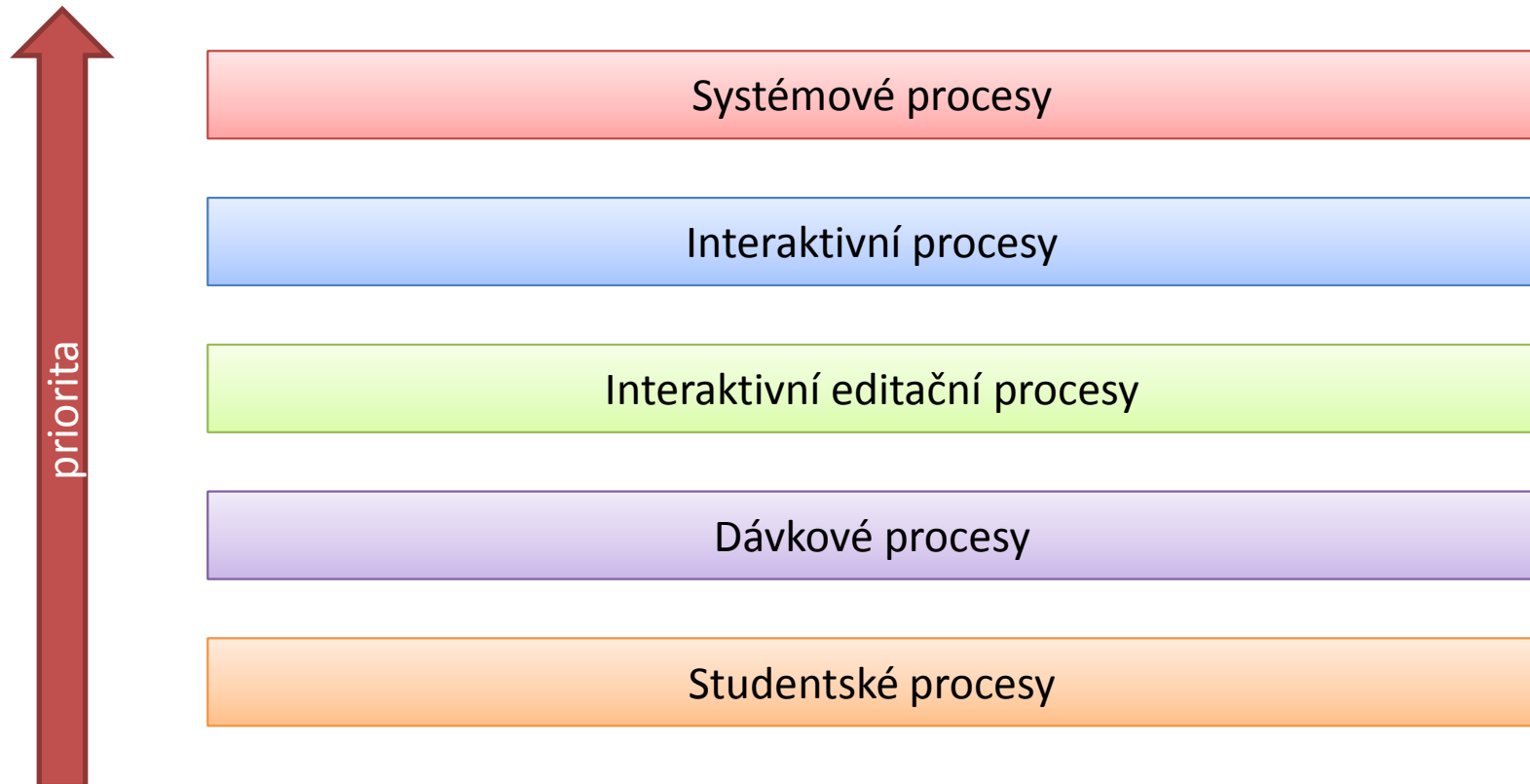
= Čekací doba procesu P1 je 6 ms, procesu P2 je 4 ms a procesu P3 je 7 ms;

= průměrná čekací doba je tedy $17/3 = 5.66$ ms;

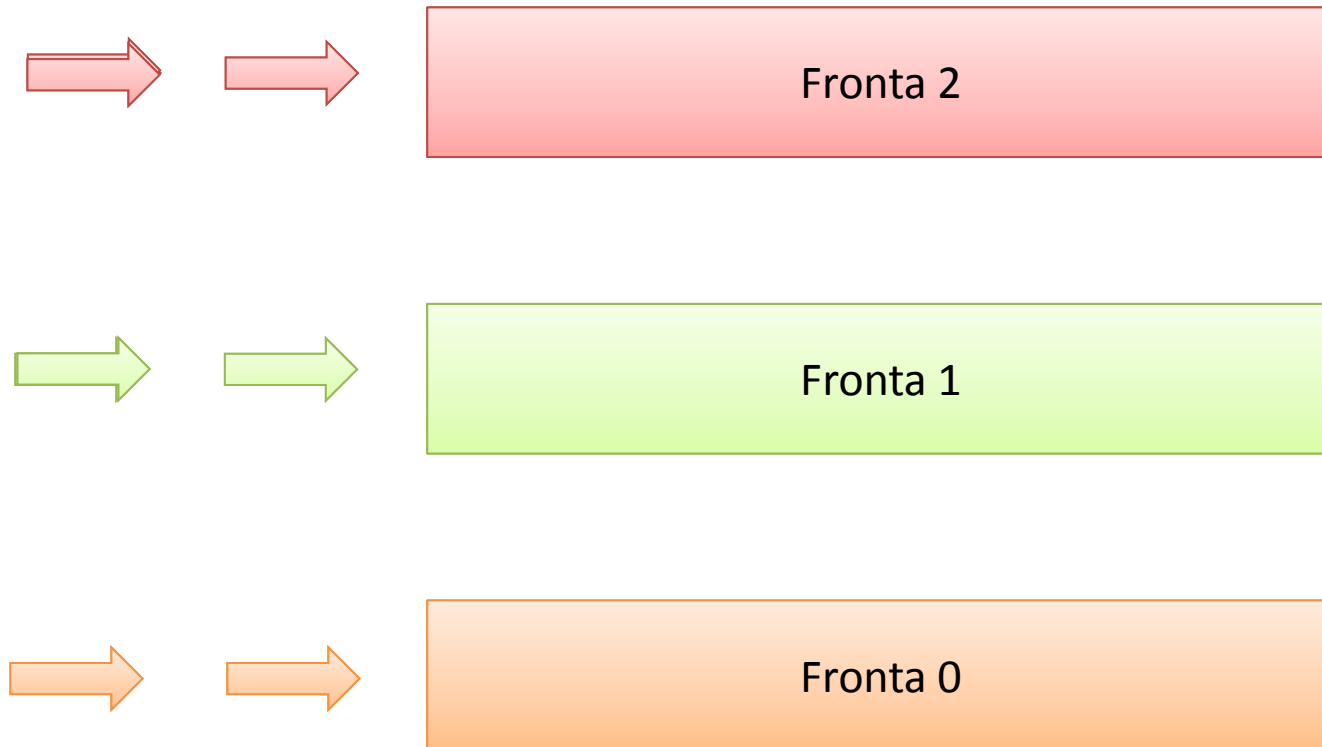
= RR algoritmus je preemptivní;

- = Efektivita RR plánování závisí na délce časového kvanta
 - = je-li časové kvantum příliš velké;
 - = RR algoritmus se přeměňuje na FCFS algoritmus se všemi jeho nedostatky
 - = je-li časové kvantum příliš malé;
 - = stává se RR přístup sdílením procesoru a uživatelsky se zdá, že každý z n procesů je spuštěn na vlastním procesoru s výkonem $1/n$ oproti skutečnému procesoru systému;
 - = při definici časového kvanta je třeba brát v úvahu počet přepínání kontextu, který se zvyšuje se snižující se délkou časového kvanta;

- = Plánování pomocí více front (Multilevel Queue Scheduling):
 - = procesy jsou rozděleny do skupin;
 - = jednoduchým příkladem jsou interaktivní procesy a procesy na pozadí;
 - = obě skupiny procesů mají různé nároky na doby odezvy;
 - = měly by tedy být odlišně plánovány
 - = procesy na popředí mají vyšší prioritu (externí) než procesy na pozadí;
 - = každá fronta (skupina) má svůj vlastní plánovací algoritmus;
 - = musí existovat plánování mezi jednotlivými frontami;
 - = většinou implementované jako preemptivní plánování s pevnou prioritou;
 - = další možností je definovat časové intervaly přidělení CPU jednotlivým frontám;
 - = každá fronta dostane určitou část času CPU, během kterého může plánovat procesy v ní uložené;



- = Plánování pomocí více front se zpětnou vazbou (Multilevel Feedback Queue Scheduling):
 - = v systému plánování MQS je každému procesu přidělena fronta, ve které bude čekat na CPU již v okamžiku vytvoření procesu;
 - = procesy se mezi frontami nemohou přesouvat;
 - = tento systém snižuje režii plánování, ale není příliš flexibilní;
- = MFQS umožňuje procesům přesouvat se mezi frontami;
 - = důvod je oddělit procesy s různou charakteristikou CPU cyklu;
- = schéma ponechává vysokou prioritu interaktivním a I/O procesům;



- = Plánování pomocí více front se zpětnou vazbou je jedním z nejvýznamnějších algoritmů plánování CPU
- = Může být konfigurován pro libovolný specifický systém, protože je velmi komplexní



Univerzita Hradec Králové
Fakulta informatiky a managementu

Děkuji za pozornost...

