

```
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <ctype.h>

#define MAXPAROLA 30
#define MAXRIGA 80

int main(int argc, char *argv[])
{
    int freq[MAXPAROLA]; /* vettore di contatori
delle frequenze delle lunghezze delle parole */
    char riga[MAXRIGA];
    int i, inizio, lunghezza;
    FILE *f;

    for(i=0; i<MAXPAROLA; i++)
        freq[i]=0;

    if(argc != 2)
    {
        fprintf(stderr, "ERRORE: serve un parametro con il nome del file\n");
        exit(1);
    }
    f = fopen(argv[1], "r");
    if(f==NULL)
    {
        fprintf(stderr, "ERRORE: impossibile aprire il file %s\n", argv[1]);
        exit(1);
    }

    while( fgets( riga, MAXRIGA, f ) != NULL )
```

Processi

Processi: aspetti teorici

Stefano Quer

Dipartimento di Automatica e Informatica

Politecnico di Torino

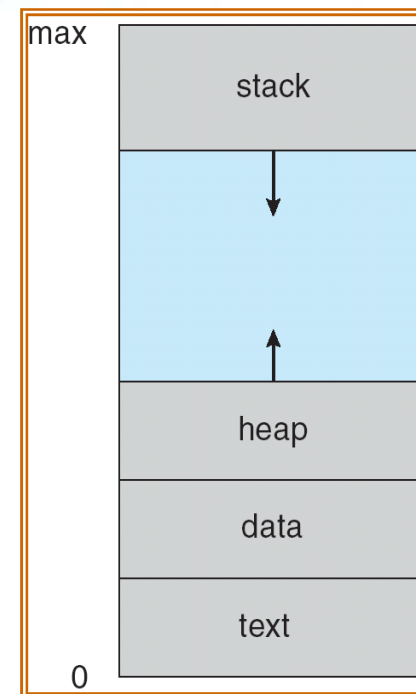
Programmi e processi

❖ Programma

- Entità passiva
- Sequenza di linee di codice

❖ Processo

- Programma in esecuzione
- Entità attiva
 - Codice sorgente e program counter
 - Area dati (variabili globali)
 - Stack (parametri e variabili locali) e stack pointer
 - Heap (variabili dinamiche allocate durante l'esecuzione del processo)



Stato di un processo

- ❖ Durante la sua esecuzione un processo cambia di stato
 - **New**: il processo viene creato e sottomesso al SO
 - **Running**: in esecuzione
 - **Ready**: Logicamente pronto ad essere eseguito, in attesa della risorsa processore
 - **Waiting**: in attesa della disponibilità di risorse da parte del sistema oppure di un qualche evento
 - **Terminated**: Il processo termina e rilascia le risorse utilizzate

Diagramma a stati

- ❖ L'evoluzione temporale di un processo è descritta da un diagramma a stati

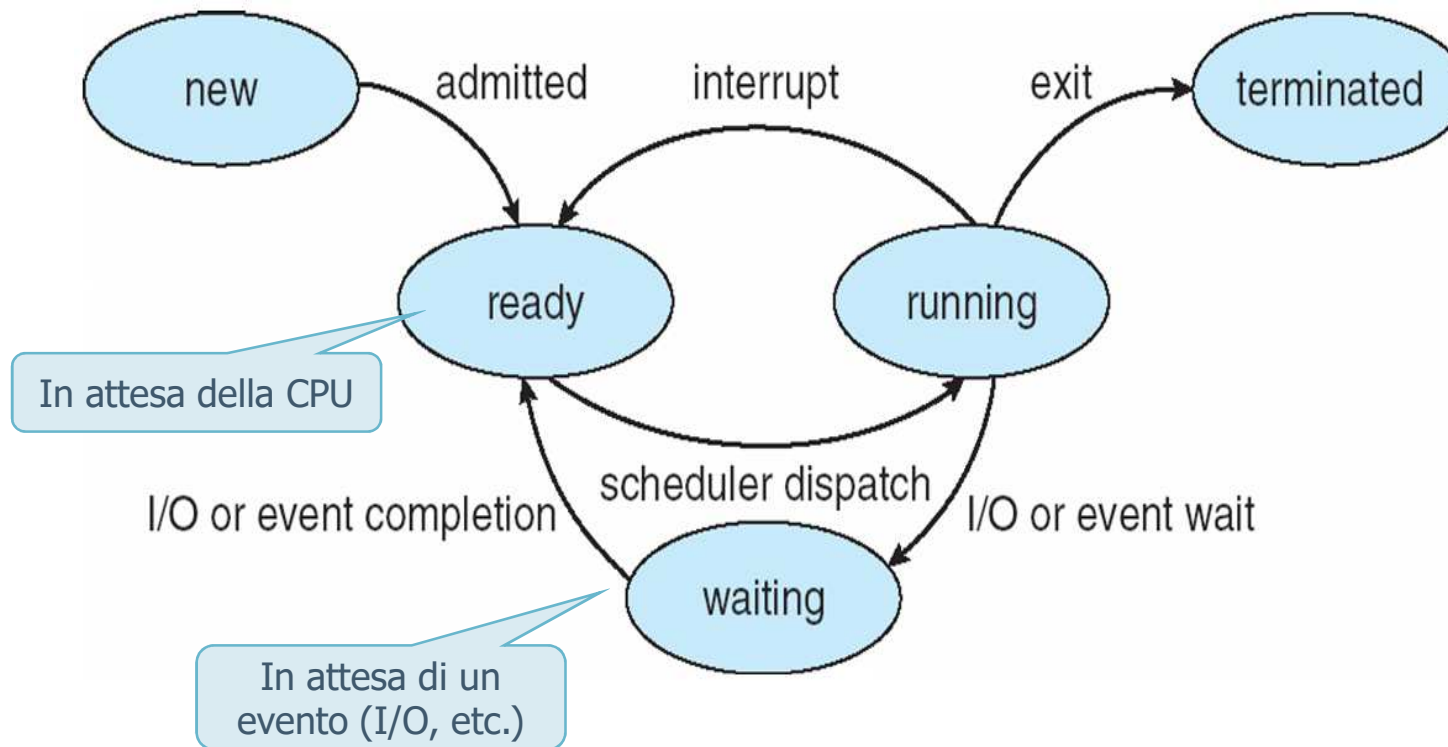


Tabella dei processi

Process Control Block (PCB)

- ❖ Il SO tiene traccia di ogni processo associando a esso un insieme di dati
- ❖ Tali dati includono
 - Stato del processo
 - New, Ready, Running, Waiting, Terminated
 - Program counter
 - Indirizzo della successiva istruzione da eseguire

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

Process Control Block (PCB)

- **Registri della CPU**
 - In numero e tipo dipendente dall'hardware
- **Informazioni utili per lo scheduling della CPU**
 - Priorità, puntatori alle code di scheduling, etc.
- **Informazioni utili per la gestione della memoria**
 - Registro base, registro limite, tabelle pagine o segmenti, etc.

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

Process Control Block (PCB)

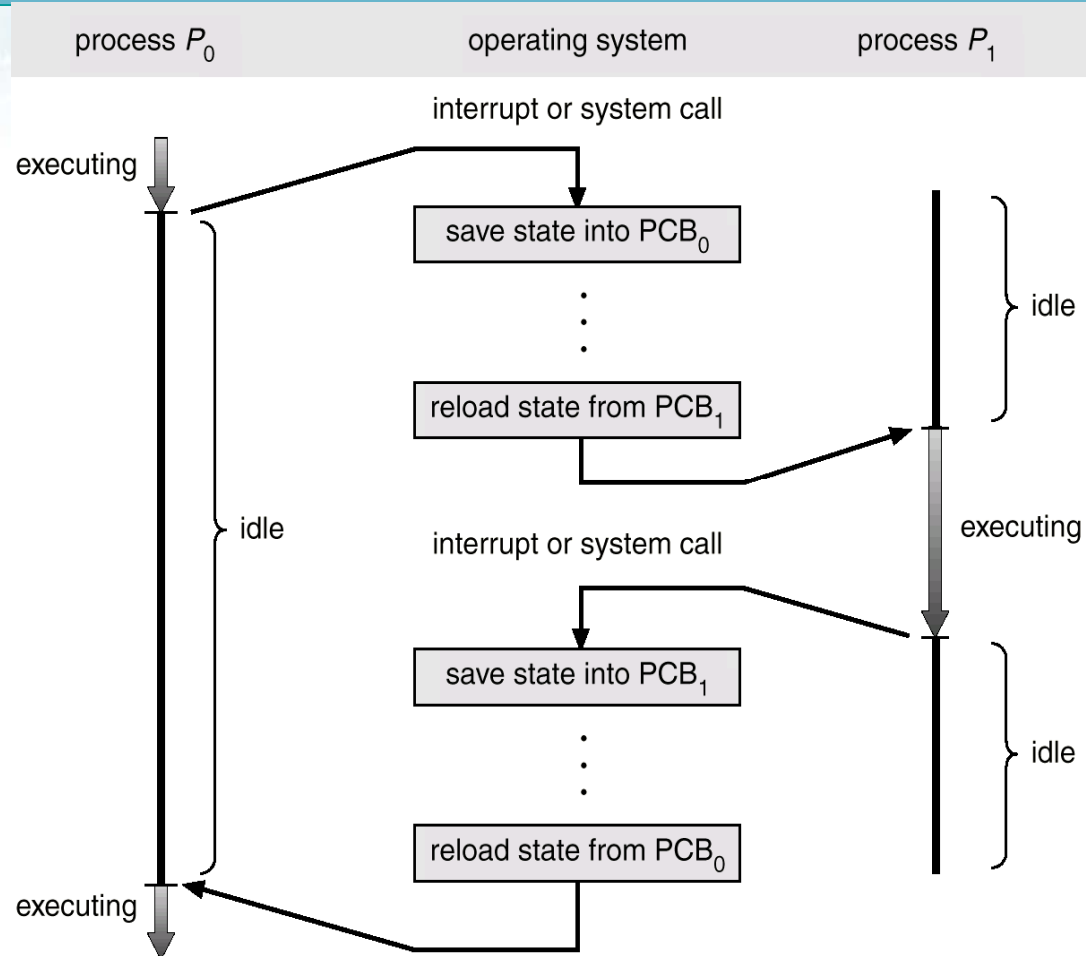
- Informazioni amministrative varie
 - Tempo di utilizzo CPU, limiti, etc.
- Informazioni sullo stato delle operazioni di I/O
 - Lista dispositivi di I/O, lista dei file aperti, etc.

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

Context switching

- ❖ Quando la CPU viene assegnata a un altro processo, il kernel deve
 - Salvare lo stato del processo running
 - Caricare un nuovo processo ripristinandone lo stato salvato precedentemente
- ❖ Il tempo dedicato al **context switching** è overhead, cioè lavoro non utile direttamente ad alcun processo
- ❖ Il tempo che un sistema usa per il context switching dipende da svariati fattori
 - Hardware a disposizione, SO, numero di processi, politica di scheduling, etc.

Context switching



Scheduling dei processi

- ❖ L'obiettivo della multiprogrammazione è quello di massimizzare l'utilizzo della CPU da parte dei processi
- ❖ I processi possono essere classificati in
 - I/O-bound
 - Passano più tempo effettuando I/O che calcoli
 - Richiedono molti servizi corti da parte della CPU
 - CPU-bound
 - Passano più tempo effettuando calcoli che I/O
 - Richiedono pochi servizi molto lunghi da parte della CPU

Scheduling dei processi

- ❖ Per massimizzare l'utilizzo della CPU, e soddisfare eventuali vincoli sul tempo di risposta, ogni SO gestisce i processi mediante uno **scheduler**
 - Compito di uno scheduler è quello di selezionare tra i processi disponibili il successivo processo da eseguire
 - Esempi
 - Dopo una fork procede padre o figlio
 - Quando un processo termina chi parte?
 - Quando un processo fa I/O chi parte?

Scheduling dei processi

❖ Esistono diversi tipi di scheduler

➤ Scheduler a lungo termine (long-term scheduler)

Schedula i processi su disco

- Interviene molto meno frequentemente
- Rischioda a tempi dell'ordine dei secondi/minuti
- Seleziona quale processo inserire nella ready list e quali sono pronti all'esecuzione in memoria centrale
- In pratica controlla il grado di multiprogrammazione

➤ Scheduler a breve termine (short-term scheduler)

Schedula i processi in RAM

- Seleziona prevalentemente processi per la CPU
- Interviene molto frequentemente
- Rischioda a tempi dell'ordine dei millisecondi
- Deve essere molto veloce

Code di scheduling

Analisi statica dei processi

❖ Lo scheduler gestisce i processi in attesa di un dispositivo mediante **code (di processi)**

➤ Esistono diverse code una per dispositivo

➤ Ogni coda è una lista concatenata

Coda dei processi ready

Coda dei processi in attesa di I/O

Per massimizzare l'efficienza ogni dispositivo ha la sua coda

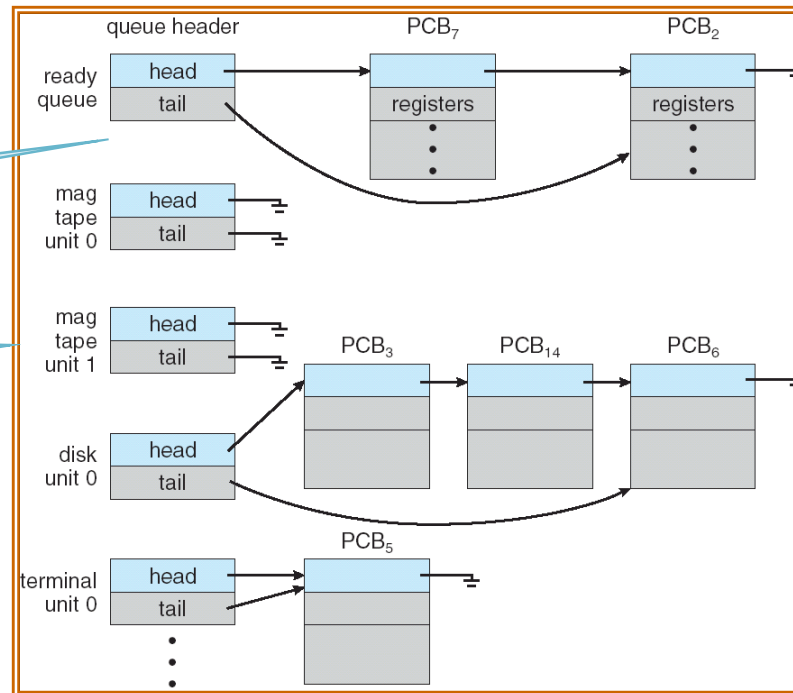


Diagramma di accodamento

Analisi dinamica dei processi

❖ Il diagramma di accodamento specifica la gestione dei processi (transizioni) nelle varie code

➤ Ogni rettangolo rappresenta una coda

Il processo termina i propri compiti

Il processo si posiziona inizialmente nella ready queue

Il processo assegnato alla CPU ritorna in stato di attesa (I/O, interrupt, fork, etc.)

