

Capitulo 3

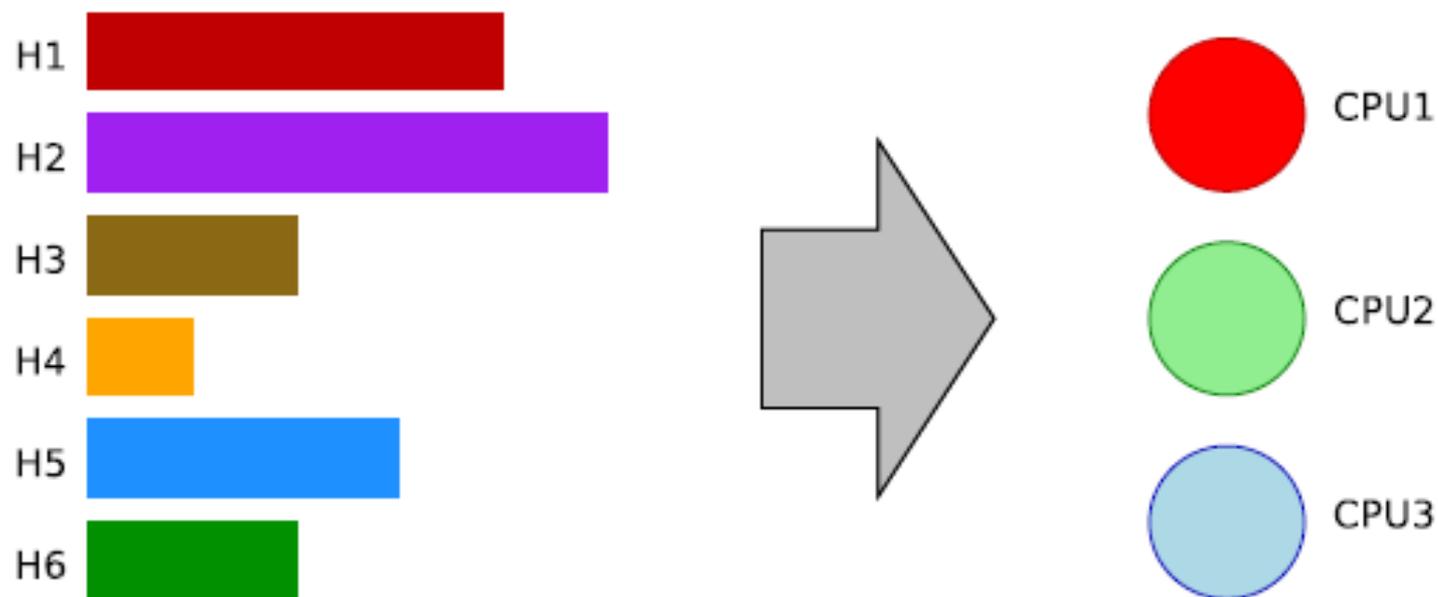
Planificación de Procesos

Fuente : Gustavo Romero

Introducción

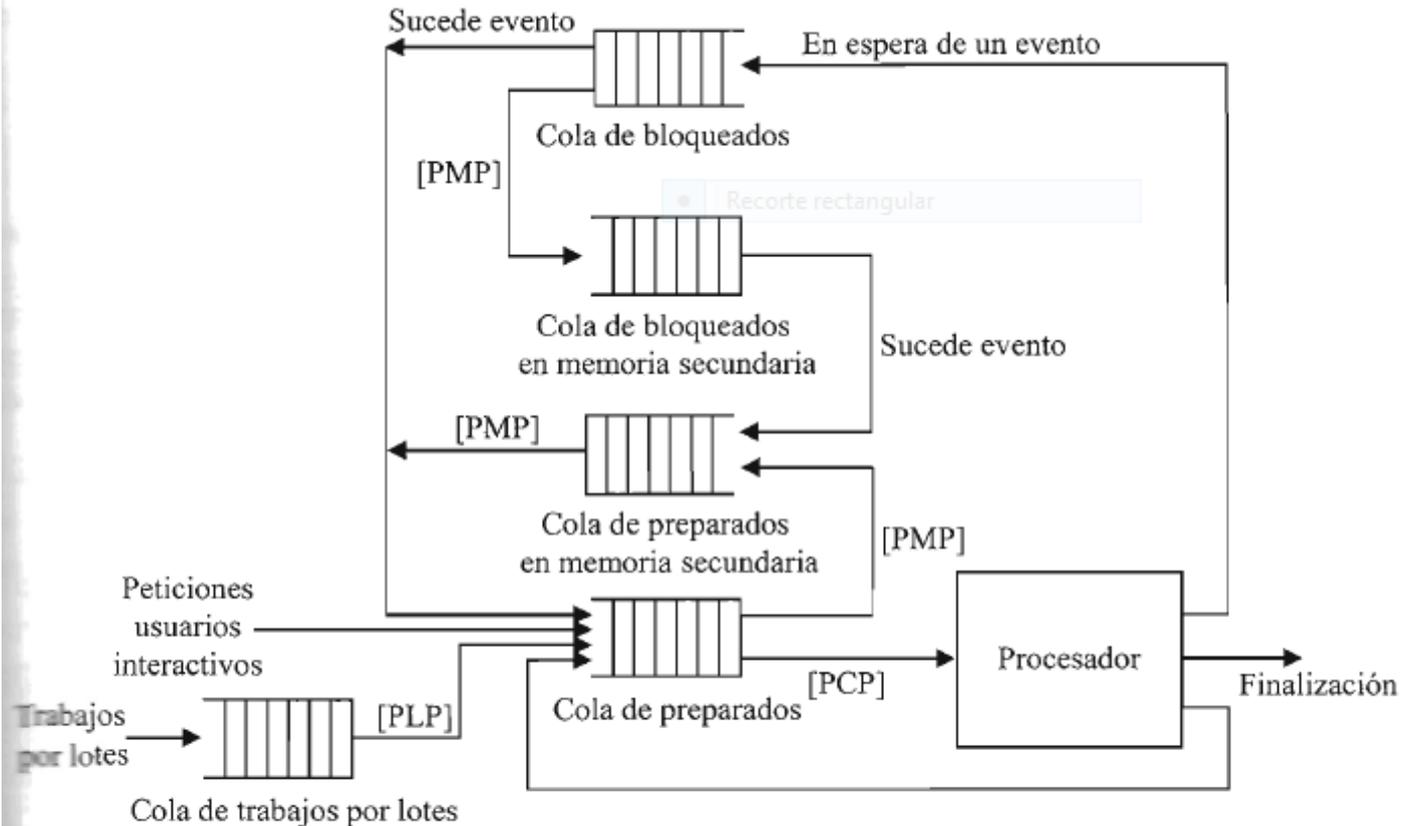
- Planificación: **gestión** del recurso más valioso de un sistema, el **procesador**.
- Uno de los aspectos más **influyentes** en el **rendimiento** del SO.
- Función: asignar unidades de ejecución al procesador/es.
- Objetivos:
 - Uso eficiente/poca sobrecarga.
 - Equidad/no inanición.
 - Muchos otros en base a fines específicos.
- Investigación:
 - Uniprocador: abundante investigación, soluciones aceptables.
 - Multiprocador/multicomputador/multiproceso/multihebra.
 - Tiempo real.
 - Bajo consumo energético.
 - Evitar la inversión de prioridad.

Problema clásico de planificación



- ¿Cómo asignar estas hebras a los procesadores?
- ¿Existe una planificación óptima?
- Hasta que no acordemos que medida de rendimiento emplear no podemos decidir si una planificación es buena o mala.

Niveles de planificación



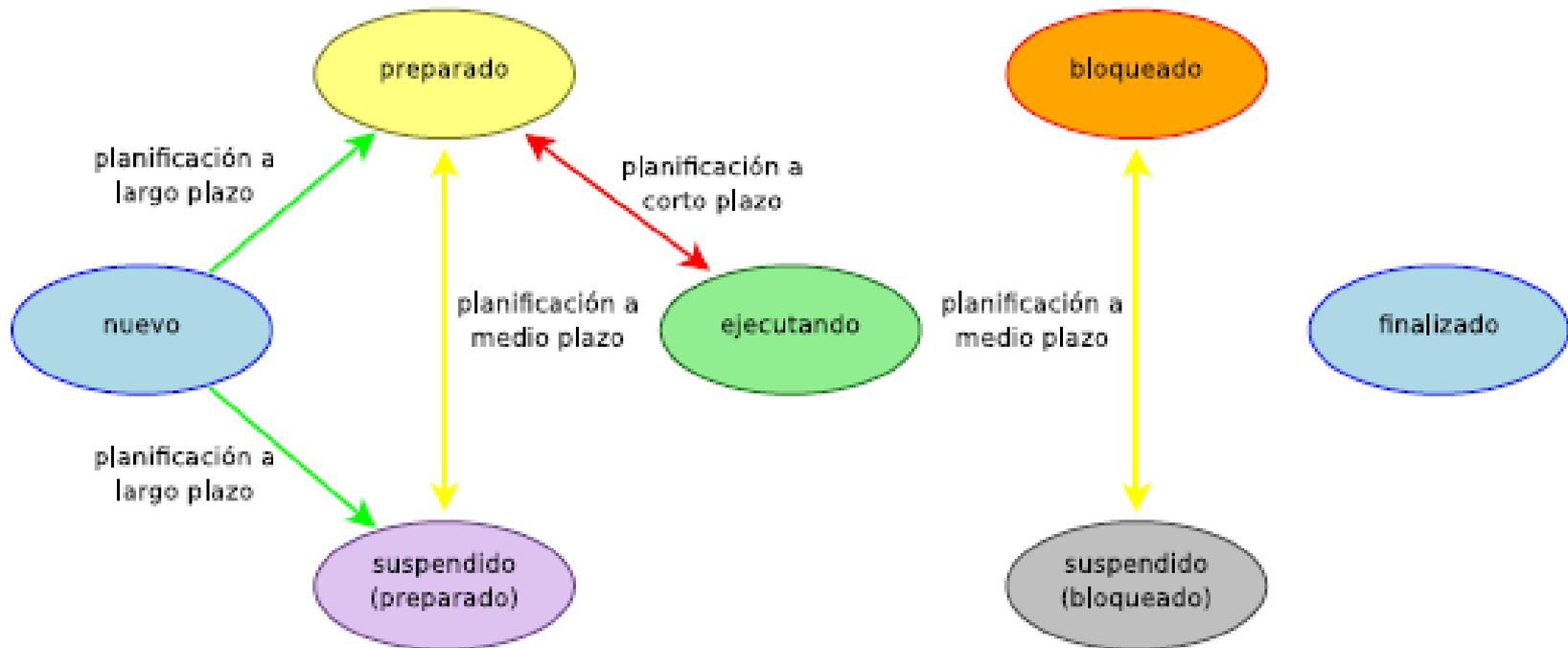
[PCP] Transición regulada por el planificador a corto plazo.
[PMP] Transición regulada por el planificador a medio plazo.
[PLP] Transición regulada por el planificador a largo plazo.

Figura 3.1 – Colas de planificación

Planificador de procesos (1/2)

- Se denomina **planificador** al software del s.o. encargado de asignar los recursos de un sistema entre los procesos que los solicitan
- Existen tres tipos de planificadores
 - ◆ El **planificador a largo plazo**: determina que trabajos se admiten en el sistema y son, por lo tanto, cargados
 - ◆ El **planificador a corto plazo**: selecciona al proceso que pasará al estado activo de entre los procesos
 - ◆ El **planificador a medio plazo**: selecciona procesos suspendidos para llevarlos a memoria secundaria

Tipos de planificación



- largo plazo: que procesos admitir al sistema \longrightarrow [s - min].
- medio plazo: que procesos intercambiar \longrightarrow [ms - s].
- corto plazo: que proceso ejecutar \longrightarrow [μ s - ms].

Planificador a corto plazo (1)

- Decide cuál es la próxima hebra a ejecutar.
- También se le conoce como **activador** (*“dispatcher”*).
- Es ejecutado cada vez que se produce un evento que puede conducir a un cambio de hebra:
 - interrupciones: reloj, e/s, ...
 - excepciones.
 - llamadas al sistema.
 - señales.
 - ...

Planificador a corto plazo (2)

Criterios orientados al usuario:

Tiempo de respuesta Tiempo transcurrido desde el **envío** de un trabajo hasta que **inicia** su ejecución.

Tiempo de estancia Tiempo transcurrido desde el **envío** de un trabajo hasta que **finaliza**.

Criterios orientados al sistema:

Utilización del procesador Aprovechamiento frente a desuso (no siempre más uso = mejor aprovechamiento).

Equidad Cada usuario, grupo y aplicación debería disponer del mismo tiempo de procesador.

Rendimiento Número de trabajos completados por unidad de tiempo.

Planificador a medio plazo

- Toma decisiones sobre **intercambio** para poder controlar el el grado de **multiprogramación**.
- Lo realiza el software de gestión de memoria.
 - Este apartado se verá con más detalle en el tema de gestión de memoria.
 - Asignación del conjunto residente.
 - Control de carga.

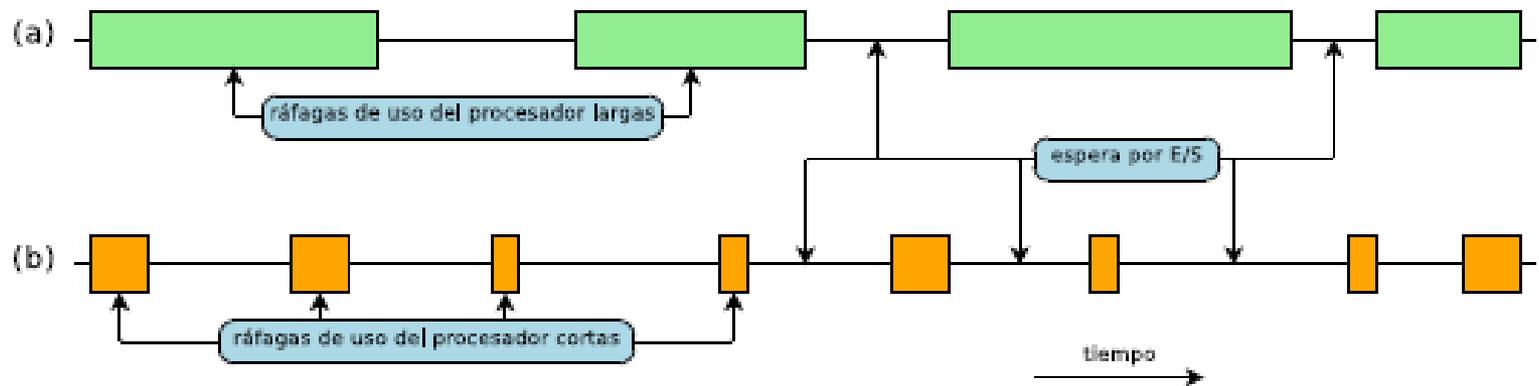
Planificador a largo plazo

- Controla la población de **aplicaciones admitidas para ejecución** en el sistema.
 - Aplicación/tareas del sistema.
 - Grado de multiprogramación.
- **Consecuencias:** si más tareas son admitidas...
 - es menos probable que todas ellas estén bloqueadas esperando por algún evento:
 - ⇒ mejor uso del procesador (en algunos casos).
 - cada tarea recibirá una fracción menor de tiempo del procesador:
 - ⇒ tiempo de respuesta y estancia más largos.

El ciclo procesador - E/S (1)

- Es común que las hebras utilicen el procesador y la E/S síncrona de forma cíclica... ¿Tendría ventajas el uso de E/S asíncrona?
- Cada ráfaga de uso del procesador es seguida de otra de E/S.
- Las ráfagas de E/S suelen ser mucho más largas que las de CPU.
- Toda hebra finaliza su ejecución durante una ráfaga de CPU o bien es abortada por otra durante una ráfaga de E/S o CPU.
- Se denomina hebra limitada (o acotada) por procesador a aquella que requiere ráfagas de uso del procesador más largas que las hebras limitadas por E/S.

El ciclo procesador - E/S (2)



(a) Hebra limitada por CPU.

(b) Hebra limitada por E/S.

Lo que diferencia a los procesos limitados por CPU de los limitados por E/S no es la longitud de las ráfagas de E/S (espera), que son iguales, sino la longitud de las ráfagas de CPU.

Si un proceso emplea la mayor parte de su tiempo esperando por la realización de operaciones de E/S se dice que es un *proceso limitado por E/S*.

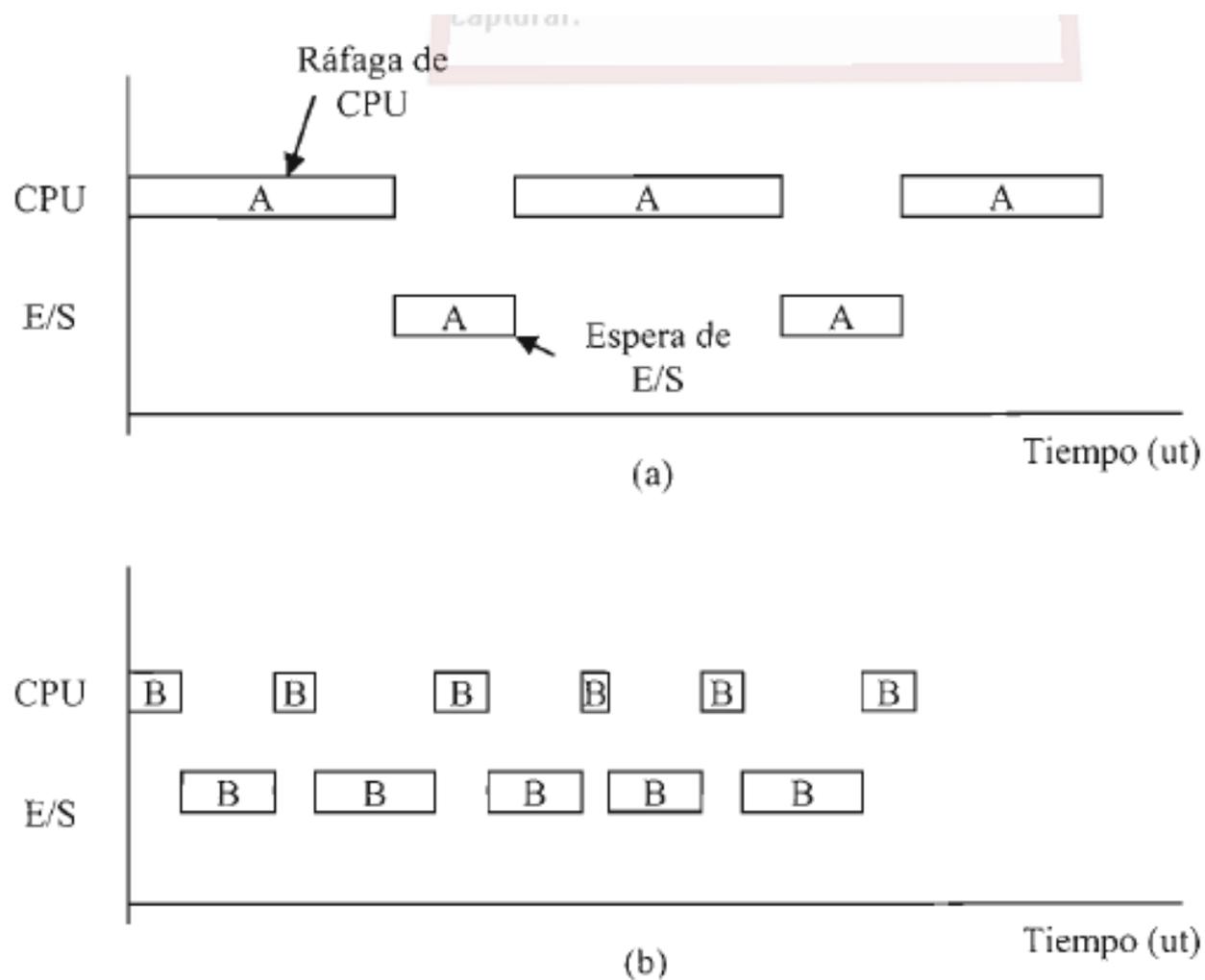


Figura 3.2 – Ejemplo de diagrama de uso de recursos de un proceso limitado por CPU (a) y de un proceso limitado por E/S (b)

Criterios para la planificación

- **Eficacia:** Porcentaje de tiempo medio de utilización
- **Rendimiento:** Número de procesos completado por unidad de tiempo
- **Tiempo de retorno:** Intervalo que transcurre desde que un proceso se crea o presenta hasta que se completa por el sistema
- **Tiempo de espera:** Tiempo que el proceso espera hasta que se le concede un procesador

Plazo de respuesta: tiempo entre que se solicita algo y se comienza a recibir respuesta

Plazo de finalización: tiempo máximo preestablecido que un proceso tiene para completado en un sistema de tiempo real

Objetivos de rendimiento:

- Alta **utilización** del procesador:
 - Porcentaje de tiempo que el procesador está ocupado.
 - Mediada engañosa en desuso (cierta si libre = desperdiciado).
- Alto **rendimiento**:
 - Número de trabajos completados por unidad de tiempo.
- Bajo tiempo de **estancia**:
 - Tiempo transcurrido desde el **envío** de un trabajo hasta su **finalización**.
- Bajo tiempo de **respuesta**:
 - Tiempo transcurrido desde el **envío** de un trabajo hasta que se **inicia** su ejecución.

Principales métricas cualitativas

Objetivos del sistema:

- Ningún/escaso incumplimiento de **plazos**:
 - Cumplir los plazos en sistemas de tiempo real.
- Alta **predecibilidad**:
 - Baja *variabilidad* en el tiempo de estancia.
- Alta **robustez**:
 - Ninguna/pocas caídas del sistema.
- Alta **equidad**:
 - Ningún/pocos casos de *inanición*.

- Minimizar el **tiempo de respuesta medio**:
 - Tiempo transcurrido entre la espera (bloqueado/preparado) y la siguiente E/S → mejora el uso de los dispositivos de E/S.
 - Iniciar la respuesta al usuario tan rápido como sea posible.
 - Procesar las entradas tan pronto como se reciban.

- Minimizar la **varianza del tiempo de respuesta**:
 - La predecibilidad a menudo es importante.
 - Suele preferirse una media más elevada pero con menor varianza frente a una media menor → percepción de la equidad.

- Maximizar el **rendimiento**:
 - Minimizando la sobrecarga del SO ↔ minimizando el número de cambios de contexto.
 - Haciendo un uso eficiente del procesador y los dispositivos de E/S.

- Minimizar el **tiempo de espera**:
 - Dar a cada proceso el mismo tiempo de procesador.
 - Puede que se incremente el tiempo medio de respuesta.
 - Caso extremo: ejecución secuencial.

¿Cuándo y cómo ejecutar el planificador?

- **Función de selección:** determina que hebra ejecutar a continuación.
 - Esta hebra se escoge de entre las hebras preparadas.
- **Modo de decisión:** especifica los eventos que provocarán la ejecución de la función de selección.
 - **No expulsivo** (*"non preemptive"*): Una vez que una hebra se está ejecutando continua hasta que termina, cede el control voluntariamente o se bloquea (e/s, fallo de página,...).
 - **Expulsivo** (*"preemptive"*): La hebra en ejecución puede ser expulsada, es decir, ser devuelta a la cola de preparadas si...
 - hay trabajos más urgentes y/o prioritarios.
 - ha consumido su quantum de tiempo.

Estrategias de planificación (1/3)

- **Por expropiación:** los procesos con mayor prioridad reemplazan en la ejecución
- **FCFS** (*First Come-First Served*): primero en llegar primero en ser servido (no expropiativo)
- **SJF** (*Shortest Job First*): primera la tarea más corta (no expropiativo)
 - ◆ Es necesario conocer el tiempo que le queda a cada trabajo para terminar su ejecución
- **SRT** (*Shortest Remaining Time*): tiempo que queda más corto, incluyendo a los nuevos que lleguen (versión expropiativa del SJF)

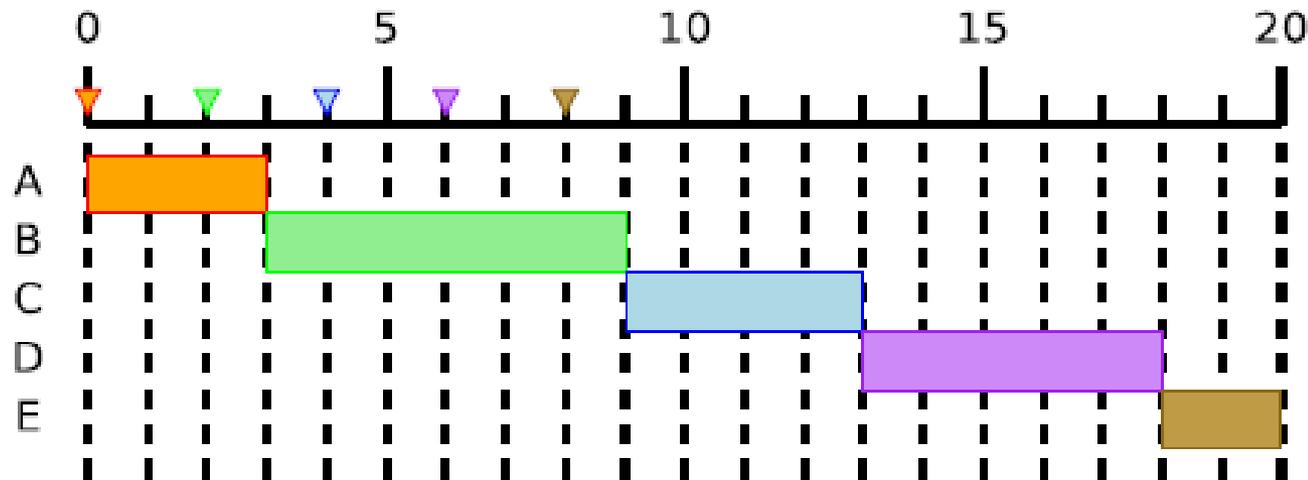
Ejemplo de problema de planificación

trabajo	tiempo de llegada	tiempo de servicio
A	0	3
B	2	6
C	4	4
D	6	5
E	8	2

- Tiempo de servicio = tiempo total de procesador requerido.
- Los trabajos con un tiempo de servicio largo (B) están limitados por CPU.
- Utilizaremos este ejemplo para analizar varias políticas de planificación.

Primero en llegar, primero en ser servido

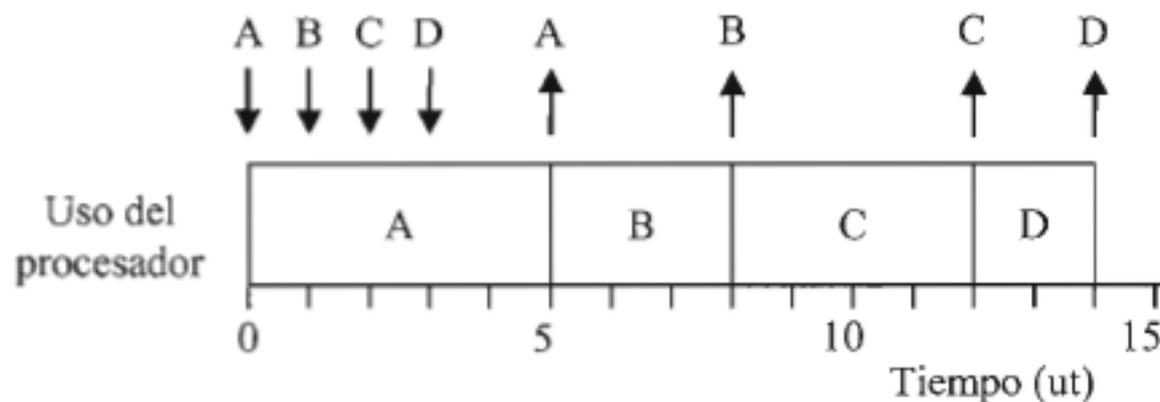
First Come, First Served (FCFS)



- **Función de selección:** escoger la hebra preparada más antigua.
- **Modo de decisión:** no expulsivo, una hebra se ejecuta hasta que...
 - coopera (yield),
 - se bloquea (inicia una operación de E/S),
 - provoca una excepción (fallo de página) o
 - finaliza.
- Al igual que en la vida real es un método bastante **justo**, excepto...

Proceso	Tiempo de llegada (ut)	Tiempo de servicio (ut)
A	0	5
B	1	3
C	2	4
D	3	2

Tabla 3.1 – Tiempo de llegada y servicio de los procesos A, B, C y D del Ejemplo 3.1



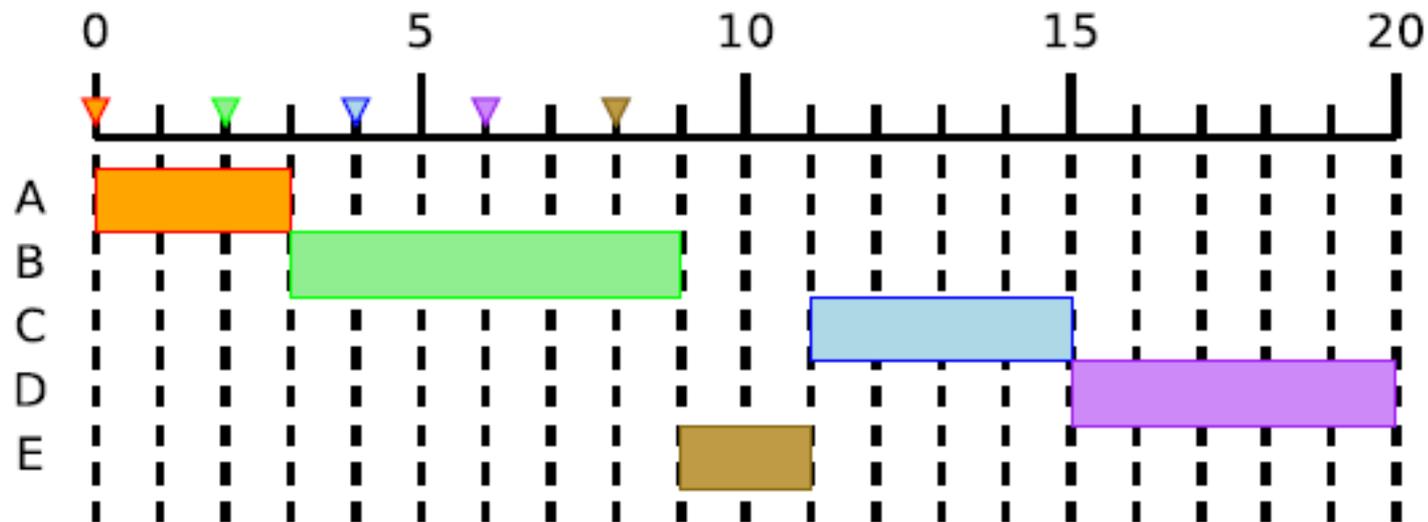
Procesos	T_{LL} (ut)	T_F (ut)	T_R (ut)	T_S (ut)	T_E (ut)
A	0	5	5	5	0
B	1	8	7	3	4
C	2	12	10	4	6
D	3	14	11	2	9

Análisis de FCFS

- **Efecto convoy:** procesos desbloqueados cortos esperan detrás de uno largo.
- Los procesos con poca E/S provocan un **tapón** y **monopolizan** el uso del procesador.
- FCFS favorece a las tareas acotadas por CPU.
 - Las hebras limitadas por E/S deben esperar tras cada operación de E/S hasta que el proceso en ejecución abandone el procesador.
 - **Potencial desperdicio de las capacidades de E/S.**

¿Cómo implementar FCFS de forma efectiva?

- **Admitir** un nuevo proceso es sencillo: se añade al final de la cola de procesos preparados.
 - Todos los demás procesos deben ser más viejos, y estar por delante, o el control de admisión no funciona bien.
- ¿Qué hacer con un proceso cuando deba ser **desbloqueado**?
 - Añadirlo al final de la cola de preparados no funcionará porque puede que otros procesos más jóvenes o nuevos se hayan adelantado.
- Debemos almacenar la **fecha** de llegada de cada proceso para poder devolverlo a la posición adecuada de la cola de preparados.
 - ¿Es suficiente lo anterior para que sea efectivo?
 - ¿Se le ocurre algún método mejor?



Función de selección: escoger el trabajo que necesite menor cantidad de CPU.

Modo de decisión: no expulsivo.

trabajo	tiempo de llegada	tiempo de servicio
A	0	3
B	2	6
C	4	4
D	6	5
E	8	2

Proceso	Tiempo de llegada (ut)	Tiempo de servicio (ut)
A	0	5
B	1	3
C	2	4
D	3	2

Tabla 3.1 – Tiempo de llegada y servicio de los procesos A, B, C y D del Ejemplo 3.1

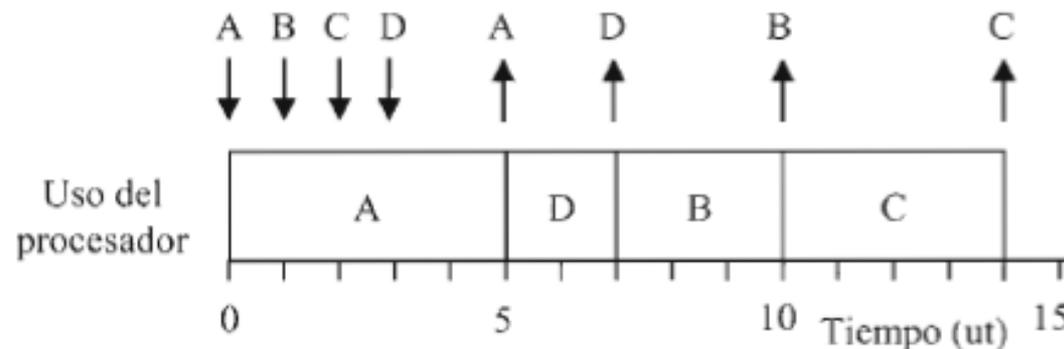


Figura 3.4 – Diagrama de uso del procesador para los procesos de la Tabla 3.1 con el algoritmo de planificación SJF

Procesos	T_{LL} (ut)	T_F (ut)	T_R (ut)	T_S (ut)	T_E (ut)
A	0	5	5	5	0
B	1	10	9	3	6
C	2	14	12	4	8
D	3	7	4	2	2

Estimación de la siguiente ráfaga de CPU (2)

- Las ráfagas más recientes representan mejor el comportamiento futuro \rightarrow media exponencial.

$$S_{n+1} = \alpha T_n + (1 - \alpha)S_n \quad 0 < \alpha < 1$$

- Las ráfagas recientes tienen mayor peso cuando $\alpha > \frac{1}{n}$
- El peso de las ráfagas pasadas decrece exponencialmente:

$$S_{n+1} = \alpha T_n + (1 - \alpha)\alpha T_{n-1} + \dots + (1 - \alpha)^i \alpha T_{i-1} + \dots + (1 - \alpha)^n \alpha S_1$$

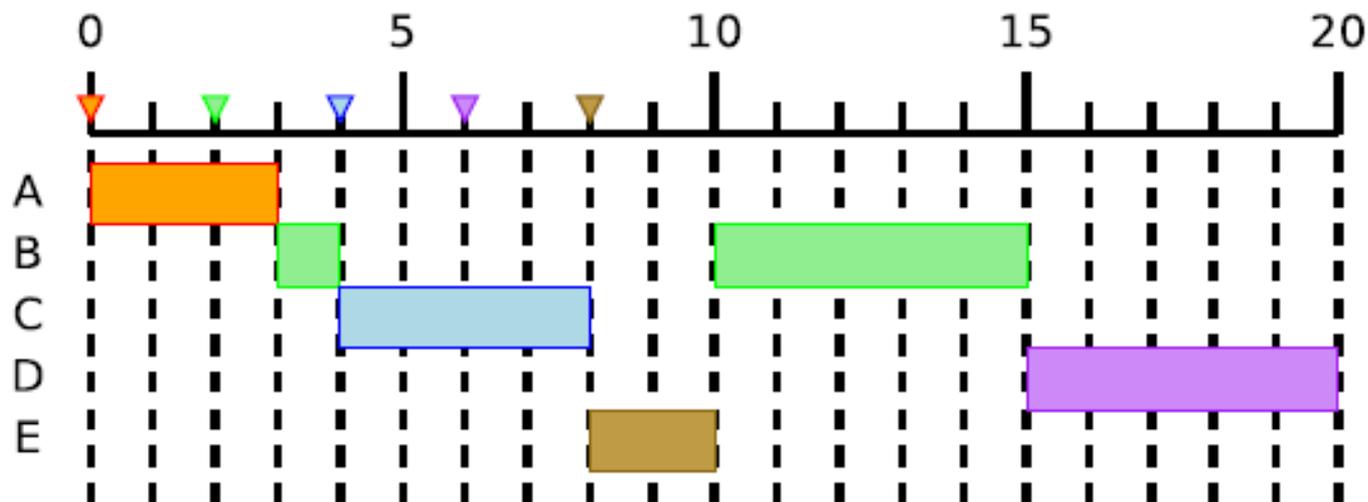
- El valor de S_1 no suele calcularse, sino hacerse 0 para asignar la misma alta prioridad a todas las hebras nuevas.
- Un valor frecuente, por eficiencia, es $\alpha = \frac{1}{2}$

T_n = duración de la última ráfaga

α = determina el peso de la última ráfaga, o la historia pasada

Primero el tiempo restante más corto

"Shortest Remaining Time First" (SRTF)



Función de selección: escoger el trabajo al que le queda menor cantidad de CPU por usar.

Modo de decisión: expulsivo, aplicable en el control de admisión.

trabajo	tiempo de llegada	tiempo de servicio
A	0	3
B	2	6
C	4	4
D	6	5
E	8	2

Proceso	Tiempo de llegada (ut)	Tiempo de servicio (ut)
A	0	5
B	1	3
C	2	4
D	3	2

Tabla 3.1 – Tiempo de llegada y servicio de los procesos A, B, C y D del Ejemplo 3.1

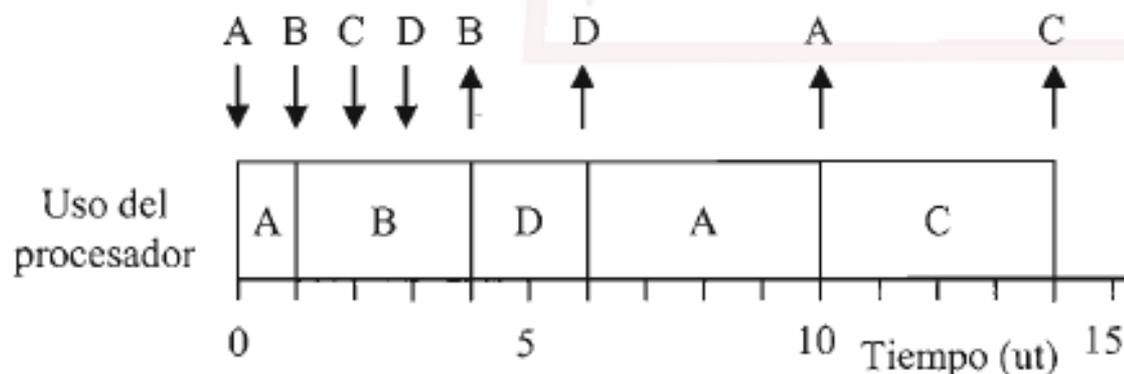


Figura 3.5 – Diagrama de uso del procesador para los procesos de la Tabla 3.1 con el algoritmo de planificación SRT

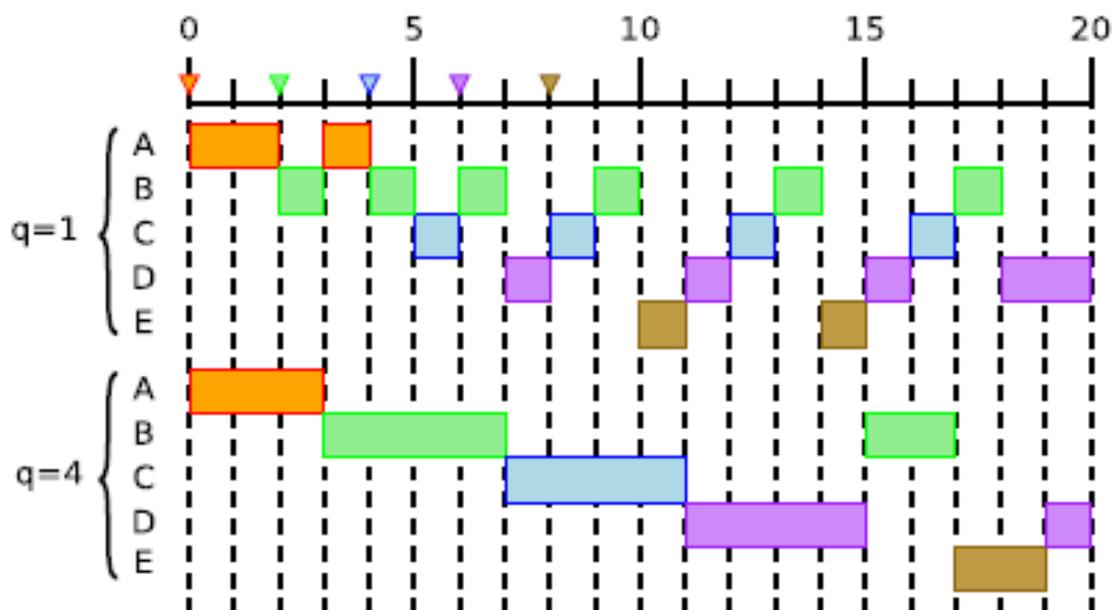
Procesos	T_{LL} (ut)	T_F (ut)	T_R (ut)	T_S (ut)	T_E (ut)
A	0	10	10	5	5
B	1	4	3	3	0
C	2	14	12	4	8
D	3	6	3	2	1

Análisis de “el (tiempo restante) más corto primero”

- Las hebras largas padecen **inanición** si existe un flujo continuo de hebras cortas.
- **Sin expulsión** no es adecuado en sistemas de tiempo compartido: las hebras acotadas por CPU tienen menos prioridad, pero aún así pueden monopolizar el procesador si no realizan E/S.
- Esta política incorpora prioridades de forma implícita: los trabajos más cortos son preferentes, así que **no es justa**.
- De alguna forma es necesario predecir el futuro:
 - ¿Cómo podemos hacerlo?
 - Algunos sistemas le preguntan al usuario: al enviar un trabajo solicitan su longitud y para evitar trampas es finalizado si incumple el plazo.
 - Incluso los usuarios más colaboradores pueden equivocarse/desconocer el tiempo de ejecución de un trabajo.

Estrategias de planificación (2/3)

- **Round robin (RR)** o **prioridad circular**: a todos los procesos en estado preparado se les asigna un tiempo de ejecución denominado **cuanto**. El planificador va asignando el procesador a cada tarea de forma secuencial durante el cuanto definido
 - ◆ Necesita un temporizador
- **El reloj en tiempo real (RTR)**: se encarga de generar una señal de forma periódica utilizada para producir una interrupción a un intervalo de tiempo fijo
- **Por prioridades**: cada proceso tiene asignada una prioridad. El de mayor prioridad en el estado preparado es el que toma el procesador 



- **Función de selección:** escoger la **primera** hebra preparada.
- **Modo de decisión:** **expulsivo** por fracción de tiempo (**quantum**).
 - Una hebra se ejecuta hasta **agotar** su quantum ($[1, 100]$ ms).
 - En cada interrupción de reloj se comprueba si se ha agotado el quantum para enviarse al **final** de la cola de **preparados**.

Proceso	Tiempo de llegada (ut)	Tiempo de servicio (ut)
A	0	5
B	1	3
C	2	4
D	3	2

Tabla 3.1 – Tiempo de llegada y servicio de los procesos A, B, C y D del Ejemplo 3.1

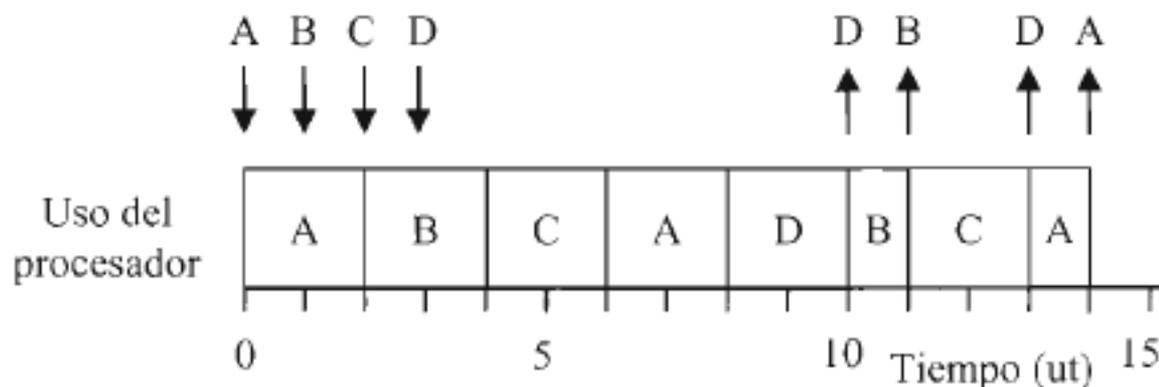
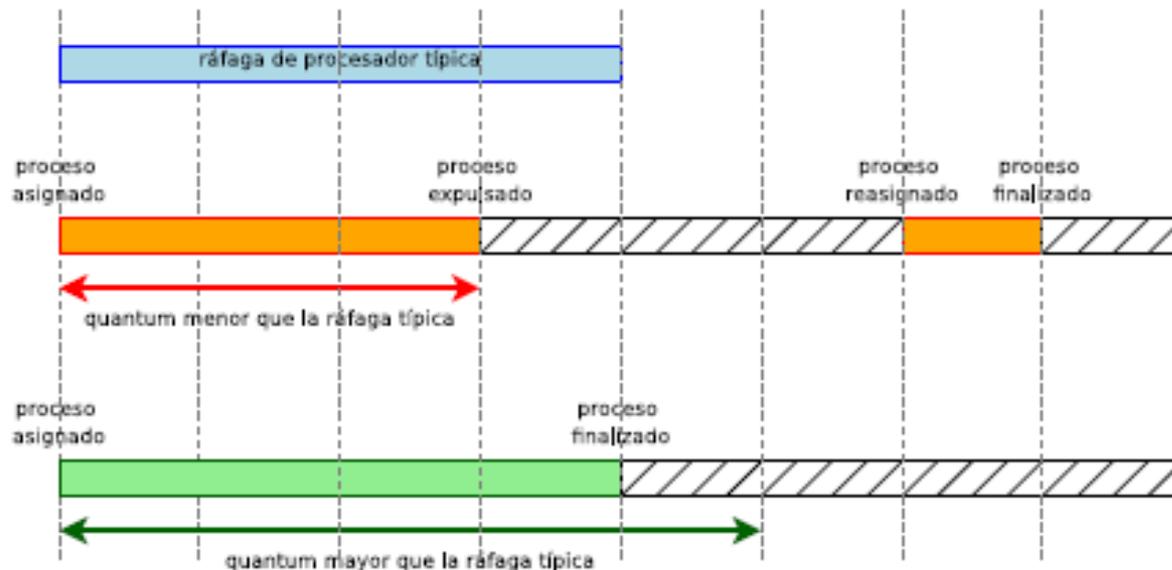


Figura 3.6 – Diagrama de uso del procesador para los procesos de la Tabla 3.1 con el algoritmo de planificación de turno rotatorio de cuanto $q = 2$ ut

Procesos	T_{LL} (ut)	T_F (ut)	T_R (ut)	T_S (ut)	T_E (ut)
A	0	14	14	5	9
B	1	11	10	3	7
C	2	13	11	4	7
D	3	10	7	2	5

Tamaño del "quantum"



Recomendaciones (en versiones primitivas de Unix quantum = 1s):

- El quantum debe ser mayor que el tiempo de ejecución de la interrupción de reloj y el activador sino sería **ineficiente**.
- El quantum debe ser mayor que la longitud de **interacción típica** para ser **efectivo**, pero no demasiado largo para evitar penalizar a los trabajos limitados por E/S y no acabar imitando a FCFS.

FCFS frente a RR

- Supongamos un cambio de contexto de coste 0, 10 hebras tipo núcleo cada una de las cuales necesita 100s de procesador y que se lanzan todas a la vez y que en RR quantum = 1s.

hebra	Tiempo de respuesta		Tiempo de estancia	
	FCFS	RR	FCFS	RR
0	0	0	100	991
1	100	1	200	992
...
8	800	8	900	999
9	900	9	1000	1000
medias	450	4.5	550	994.5

- $\overline{T}_r(FCFS) \gg \overline{T}_r(RR)$
- $T_e(FCFS) = T_e(RR)$ pero $\overline{T}_e(FCFS) \ll \overline{T}_e(RR)$
- La caché y otros recursos son utilizados por una única hebra en FCFS pero deben repartirse entre muchas en RR.
- En realidad el tiempo total de RR sería mucho mayor (recursos+cambio).

- **Favorece a las hebras acotadas por CPU:**
 - Las hebras acotadas por E/S no aprovechan su quantum porque se bloquean esperando el fin de la E/S.
 - Las hebras acotadas por CPU además de consumir su quantum completo son devueltas antes a la cola de preparadas.
 - El efecto acumulativo de los dos echos anteriores provoca una gran diferencia de oportunidades.
- Solución: **Turno circular virtual** (*"Virtual Round Robin"* (VRR), Haldar):
 - Cuando la hebra bloqueada en espera de E/S se desbloquea es colocada en otra cola de hebras preparadas de mayor prioridad que la cola de preparadas normal.
 - Las hebras que se ejecutan procedentes de esta cola auxiliar se ejecutan durante el tiempo que dejaron libre de su quantum anterior.

Planificación por prioridad

Función de selección: **hebra preparada de mayor prioridad.**

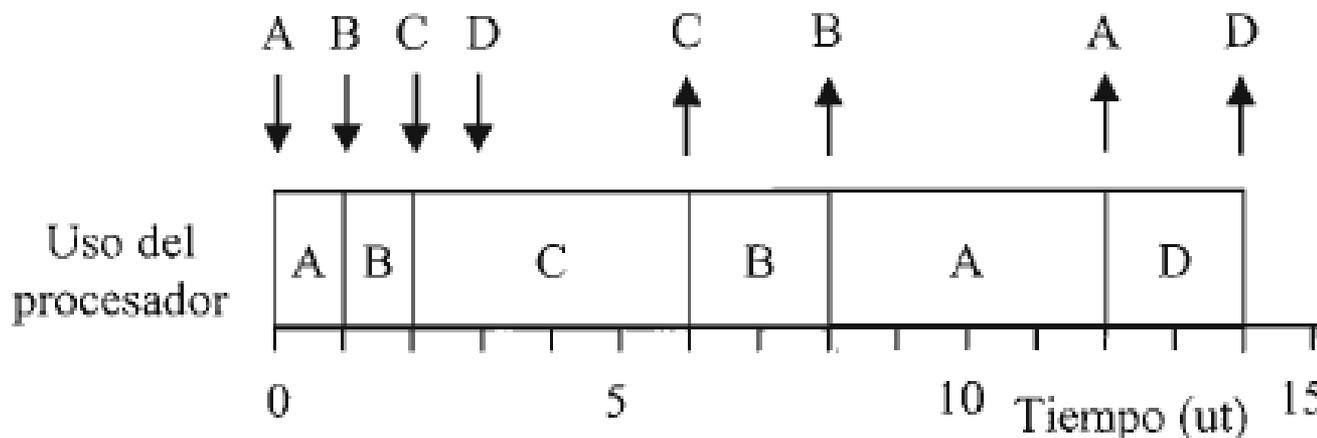
Modo de decisión: **expulsivo** (más complicado) o **no expulsivo.**

- La versión expulsiva es más compleja de programar.
- La versión no expulsiva sufre dos problemas:
 - inanición.
 - inversión de prioridad.
- La mayoría de los sistemas operativos de los ordenadores personales ofrecen algún tipo de planificación basada en prioridades con expropiación, prioridades dinámicas y alguna forma de turno circular.

los cuatro procesos A, B, C Y D del Ejemplo 3.1 cuyos tiempos de llegada y servicio se en la Tabla 3.1. Supóngase que la prioridad de estos procesos es 2, 1, 0 Y 2, respectivamente, con expropiación

Proceso	Tiempo de llegada (ut)	Tiempo de servicio (ut)
A	0	5
B	1	3
C	2	4
D	3	2

Tabla 3.1 – Tiempo de llegada y servicio de los procesos A, B, C y D del Ejemplo 3.1



Procesos	T_{LL} (ut)	T_F (ut)	T_R (ut)	T_S (ut)	T_E (ut)
A	0	12	12	5	7
B	1	8	7	3	4
C	2	6	4	4	0
D	3	14	11	2	9

Estrategias de planificación (3/3)

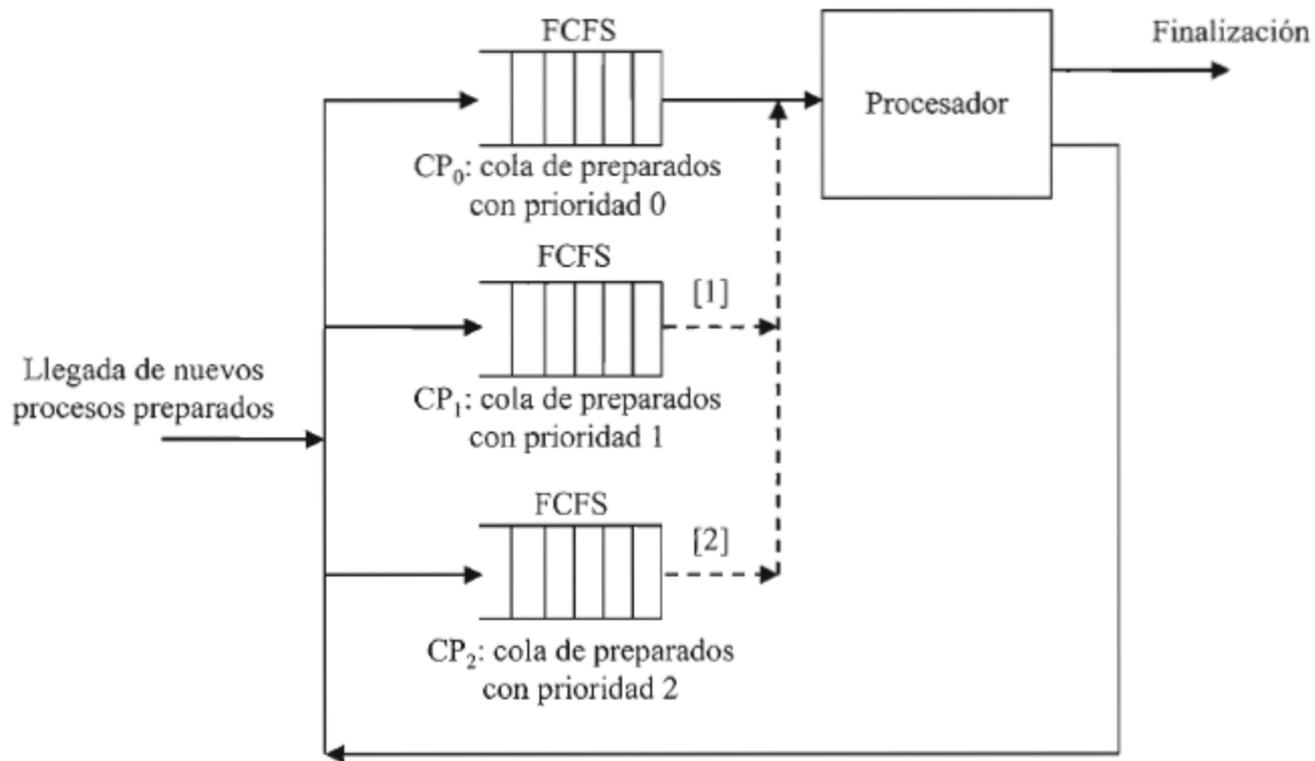
■ **Planificación MLQ** (*Multi-Level-Queus*):

- ◆ **Colas multinivel:** se clasifican las tareas en diferentes grupos a los que se aplican distintas estrategias de planificación. Debe existir un criterio de planificación entre las colas. Normalmente suele ser prioridad fija con expropiación o RR
- ◆ **Colas multinivel con realimentación:** se permite a las tareas movilidad entre las colas

■ **Planificación para sistemas en tiempo real (STR):** cuando las limitaciones en el tiempo de respuesta del sistema se deben satisfacer bajo el riesgo de severas consecuencias

- ◆ Tareas cíclicas, cada una con un periodo propio
- ◆ Tareas que deben realizarse en un instante determinado
- ◆ Tareas que deben ejecutarse como respuesta a un suceso

Múltiples colas de prioridad

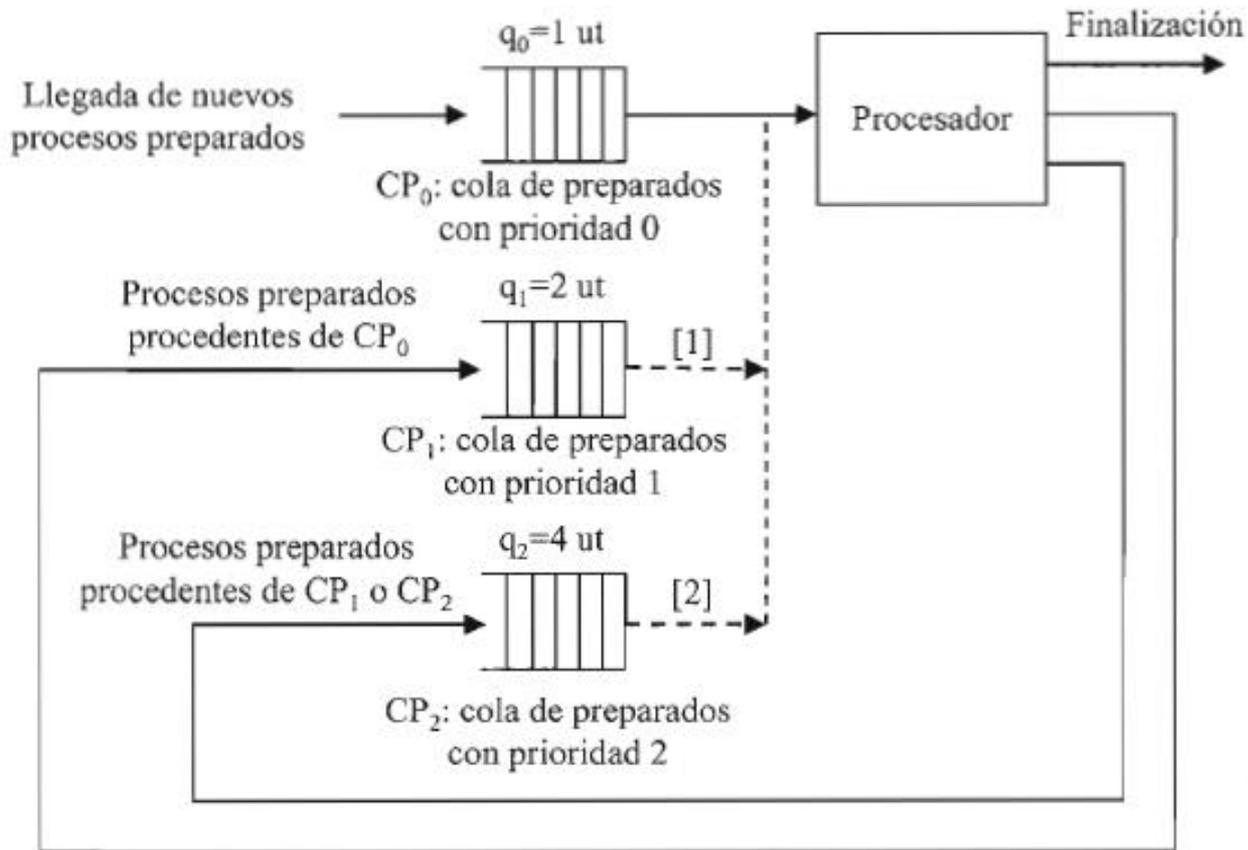


[1] Planificación posible solo si CP₀ está vacía.

[2] Planificación posible solo si CP₀ y CP₁ está vacía.

Figura 3.10 – Planificación basada en tres colas de prioridad

Múltiples colas de prioridad y realimentación



[1] Planificación posible solo si CP₀ está vacía.

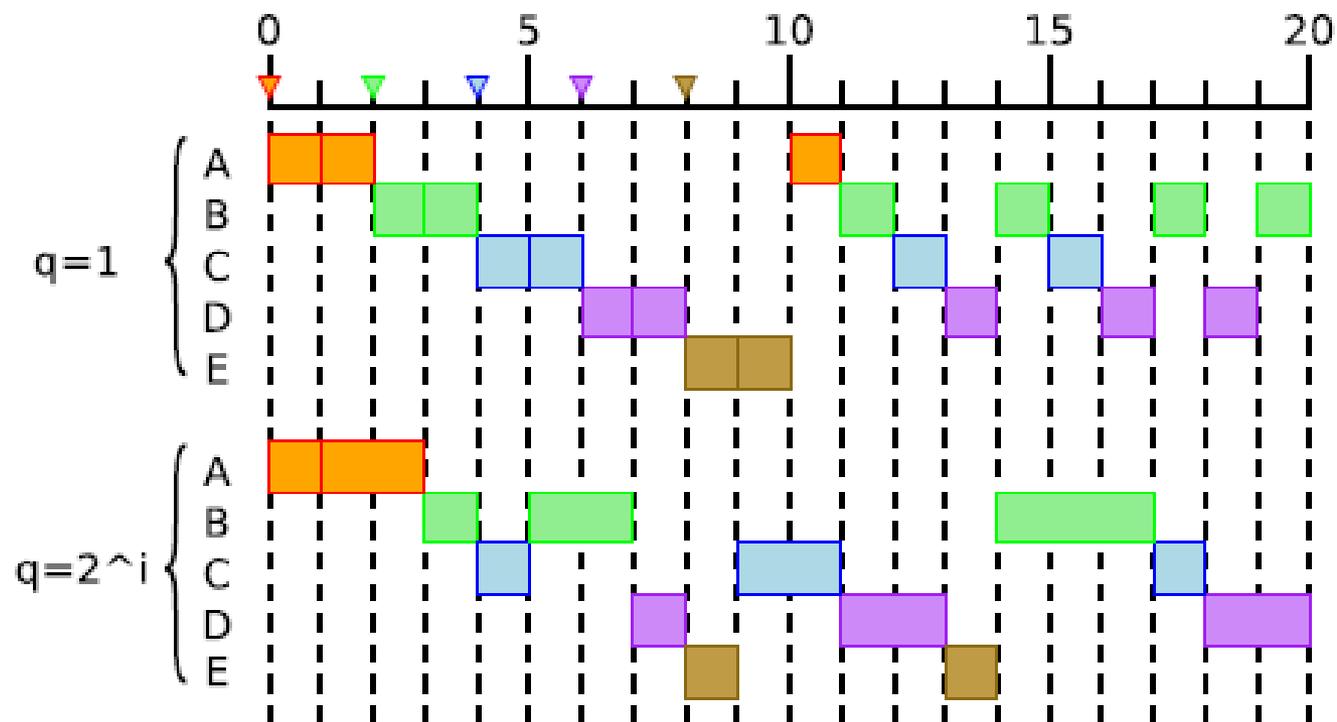
[2] Planificación posible solo si CP₀ y CP₁ está vacía

Figura 3.11 – Planificación basada en tres colas de prioridad con realimentación

Análisis de retroalimentación multinivel

- Se parece a “menor tiempo restante primero” (SRTF):
 - Las hebras acotadas por CPU pierden prioridad rápidamente bajando hacia las colas inferiores → posible inanición.
 - Las hebras acotadas por E/S permanecen en las colas de mayor prioridad.
- La planificación se realiza entre colas y dentro de ellas:
 - **Prioridad fija:** seleccionar una hebra de la cola de preparadas i si y sólo si las colas anteriores, $i - 1$ a 0 , están vacías.
 - **Quantum de tiempo:** cada cola puede emplear un quantum diferente.
 - La última cola suele planificar mediante FCFS.
- **Contra medidas:** acciones del usuario para abusar del diseño del sistema, por ejemplo:
 - Añadir operaciones de E/S.
 - Ceder voluntariamente el procesador antes de agotar el quantum.

Quantum en retroalimentación multinivel



- Un quantum fijo provoca que el tiempo de estancia de las hebras limitadas por CPU se alargue en exceso.
- Para evitarlo se suele incrementar el quantum inversamente a la prioridad de la cola, por ejemplo, $quantum_i = 2^i$

Planificación por tiempo límite

- En **los sistemas de tiempo real estrictos** el tiempo de servicio de algunos procesos deben completarse en un determinado plazo (*deadline*) o tiempo límite
- El planificador de estos sistemas debe conocer por adelantado para cada proceso su tiempo de servicio y su tiempo límite de ejecución
- El algoritmo de planificación de primero el proceso de tiempo límite más cercano minimiza el número de procesos que no se ejecutan dentro de su plazo .

Proceso	Tiempo de servicio (ut)	Tiempo límite (ut)
A	4	7
B	2	6
C	5	11
D	1	Ninguno

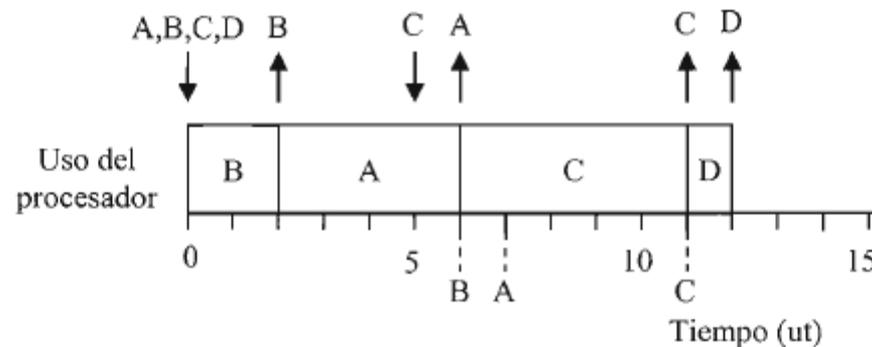


Figura 3.13 – Diagrama de uso del procesador para los procesos de la Tabla 3.8 con el algoritmo de primero el proceso con tiempo límite más cercano

- Modelos **deterministas**:
 - Crear/recoger una carga para el sistema y probar con ella el rendimiento de cada algoritmo.
- Modelos de **colas**:
 - Igual que el método anterior pero cuando consideramos cargas de trabajo estocásticas.
- **Implementación/simulación**:
 - Construir el sistema de forma que se puedan probar los algoritmos reales sobre cargas reales o programas de prueba.

Planificación de hilos

- Soportan hilos a nivel de usuario, el sistema operativo no es consciente de la existencia de estos hilos y por ello realiza una planificación global a nivel de proceso de acuerdo con un determinado algoritmo de planificación

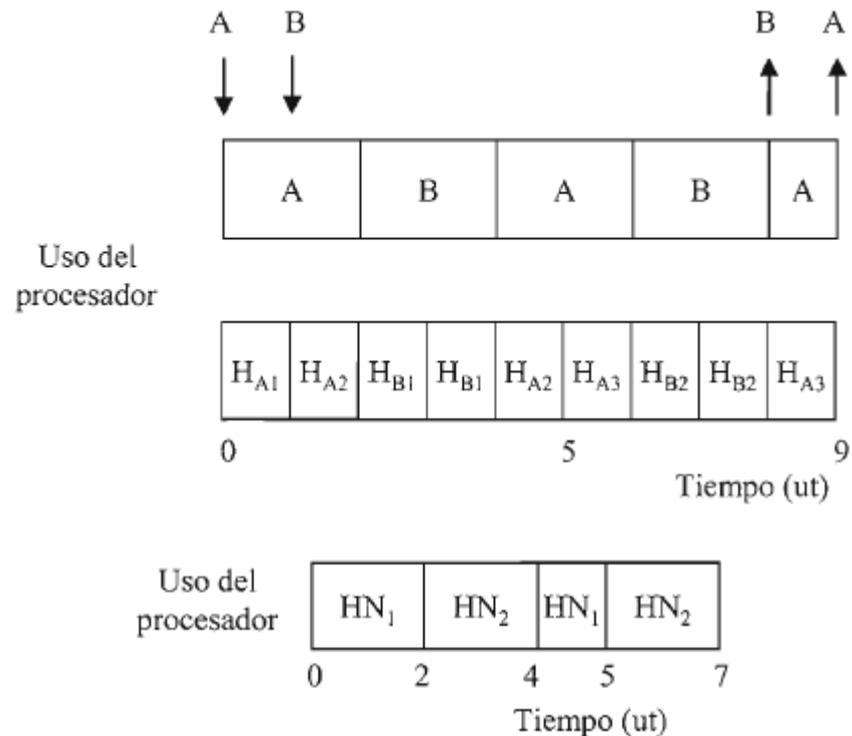


Figura 3.15 – Diagrama de uso del procesador de los hilos del Ejemplo 3.13

Ejercicio 1 (2/2)

Práctica de estrategias de planificación

Realizar un diagrama de Gantt que ilustre la ejecución de estos trabajos utilizando los algoritmos siguientes:

- FCFS (First Come-First Served),
- SJF (Shortest Job First),
- RR (Round-Robin) con un cuanto de 1 y
- Una planificación por prioridades no expropiativo.

Determinar el tiempo de retorno y el tiempo de espera para cada uno de los procesos y con cada uno de los algoritmos de planificación anteriores y la media resultante



Ejercicio 1 (1/2)

Práctica de estrategias de planificación

Supóngase que se tiene que realizar los siguientes trabajos con un procesador:

Trabajo	Tiempo de uso de la UCP	Prioridad
1	1	1
2	10	4
3	2	3
4	2	4
5	6	2

Se supone que los trabajos llegan en el orden descrito en la tabla 1, 2, 3, 4 y 5

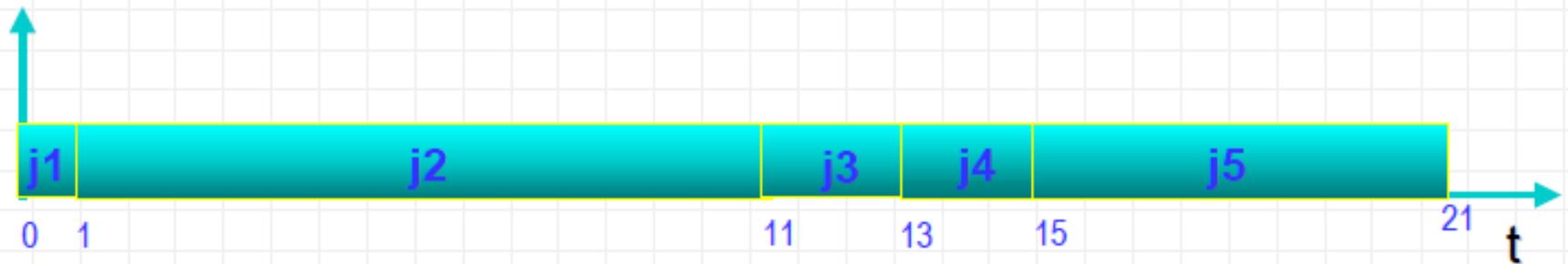


Solución 1 (1/4)

Práctica de estrategias de planificación



a) El algoritmo FCFS (First Come-First Served)

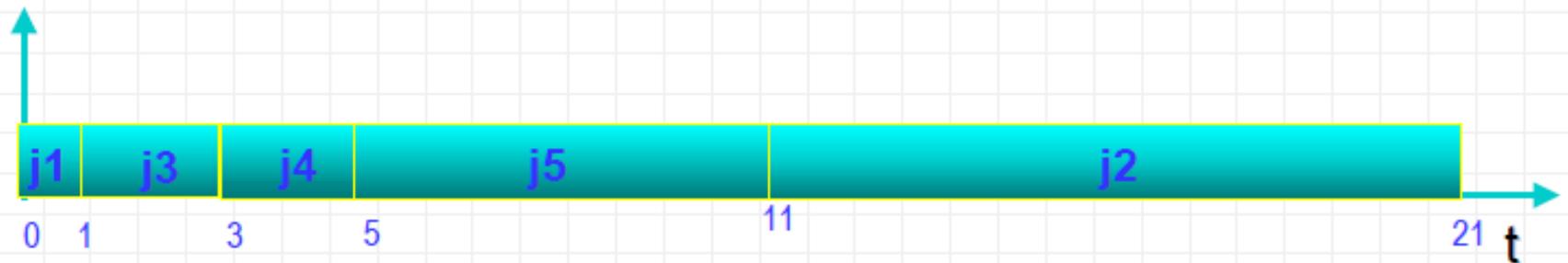
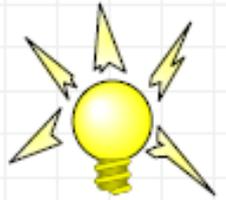


	j1	j2	j3	j4	j5	
Tiempo de retorno	1	11	13	15	21	12,2
Tiempo de espera	0	10	11	13	15	8

Solución 1 (2/4)

Práctica de estrategias de planificación

El algoritmo SJF (Shortest Job First)

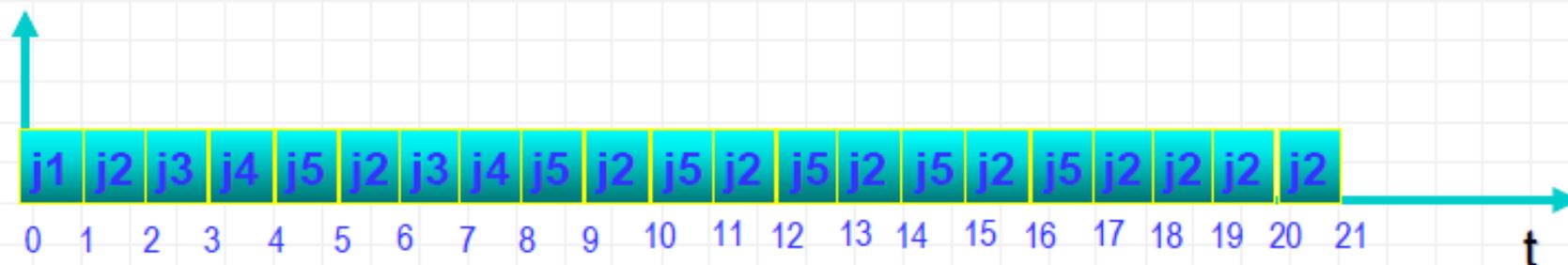
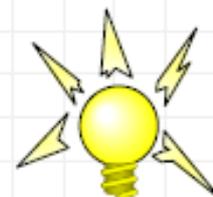


	j1	j2	j3	j4	j5	
Tiempo de retorno	1	21	3	5	11	8,2
Tiempo de espera	0	11	1	3	5	3,8

Solución 1 (3/4)

Práctica de estrategias de planificación

El algoritmo RR (Round-Robin)

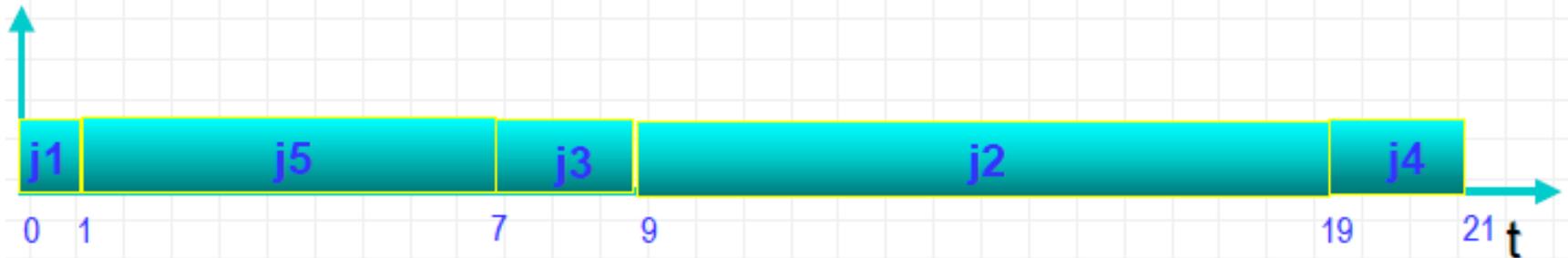


	j_1	j_2	j_3	j_4	j_5	
Tiempo de retorno	1	21	7	8	17	10,8
Tiempo de espera	0	11	5	6	11	6,6

Solución 1 (4/4)

Práctica de estrategias de planificación

El algoritmo de Prioridades (No expropiativo)



	j1	j2	j3	j4	j5	
Tiempo de retorno	1	19	9	21	7	11,4
Tiempo de espera	0	9	7	19	1	7,2

Resumen de políticas de planificación (Stallings)

Política	Función de selección	Modo de decisión	Rendimiento	Tiempo de respuesta	Sobrecarga	Efectos sobre los procesos	Inanición
FCFS	máximo tiempo de espera	no expulsivo	no enfatizado	puede ser alto si hay mucha diferencia entre tiempos de servicio	mínima	penaliza procesos cortos o con mucha E/S	no
RR	primera preparada	expulsivo (por quantum)	puede ser pequeño si el quantum es demasiado pequeño	buen tiempo de respuesta para procesos cortos	mínimo	trato justo	no
FB	prioridad entre colas + RR/FCFS	expulsivo (por quantum)	no enfatizado	no enfatizado	puede ser alto	favorece a procesos acotados por E/S	posible
SJF	mínimo tiempo de servicio	no expulsivo	alto	buen tiempo de respuesta para procesos cortos	puede ser alta	penaliza a los procesos largos	posible
SRTF	mínimo tiempo de (servicio - empleado)	expulsivo (a la llegada)	alto	buen tiempo de respuesta	puede ser alta	penaliza a los procesos largos	posible
HRRN	máxima tasa de respuesta	no expulsivo	alto	buen tiempo de respuesta	puede ser alto	buen balance	no

Comparativa de políticas de planificación (Stallings)

	Proceso	A B C D E					Media	Varianza
		T. llegada	T. servicio	T. inicio	T. respuesta	T. salida		
FCFS	T. llegada	0	2	4	6	8		
	T. servicio	3	6	4	5	2		
	T. inicio	0	3	9	13	18	8,60	7,30
	T. respuesta	0	1	5	7	10	4,60	4,16
RR (q=1)	T. salida	3	9	13	18	20	12,80	8,88
	T. estancia	3	7	9	12	12	8,60	3,78
	estancia/servicio	1	1	2	2	6	2,56	2,02
	T. inicio	0	2	5	7	10	4,80	3,96
RR (q=4)	T. respuesta	0	0	1	1	2	0,80	0,84
	T. salida	4	18	17	20	15	14,80	6,30
	T. estancia	4	16	13	14	7	10,80	5,07
	estancia/servicio	1	3	3	3	4	2,71	0,84
RR (q=4)	T. inicio	0	3	7	11	17	7,60	6,09
	T. respuesta	0	1	3	5	9	3,60	3,58
	T. salida	3	17	11	20	19	14,00	7,07
	T. estancia	3	15	7	14	11	10,00	5,00
FB (q=1)	estancia/servicio	1	3	2	3	6	2,71	1,71
	T. inicio	0	2	4	6	8	4,00	3,16
	T. respuesta	0	0	0	0	0	0,00	0,00
	T. salida	4	18	15	20	16	14,80	6,23
FB (q=2^n)	T. estancia	4	16	11	14	8	10,80	4,77
	estancia/servicio	1	3	3	3	4	2,71	0,94
	T. inicio	0	3	4	7	8	4,40	3,21
	T. respuesta	0	1	0	1	0	0,40	0,55
SJF	T. salida	3	17	18	20	14	14,40	6,73
	T. estancia	3	15	14	14	6	10,40	5,50
	estancia/servicio	1	3	4	3	3	2,56	0,94
	T. inicio	0	3	11	15	9	7,60	6,07
SRTF	T. respuesta	0	1	7	9	1	3,60	4,10
	T. salida	3	9	15	20	11	11,80	6,39
	T. estancia	3	7	11	14	3	7,60	4,88
	estancia/servicio	1	1	3	3	2	1,84	0,87
HRRN	T. inicio	0	3	4	15	9	6,20	5,89
	T. respuesta	0	1	0	9	1	2,20	3,83
	T. salida	3	15	8	20	10	11,20	6,53
	T. estancia	3	13	4	14	2	7,20	5,81
HRRN	estancia/servicio	1	2	1	3	1	1,59	0,84
	T. inicio	0	3	9	15	13	8,00	6,40
	T. respuesta	0	1	5	9	5	4,00	3,61
	T. salida	3	9	13	20	15	12,00	6,40
HRRN	T. estancia	3	7	9	14	7	8,00	4,00
	estancia/servicio	1	1	2	3	4	2,14	1,07

Resumen sobre políticas de planificación

- ¿Qué política de planificación es mejor?
- La respuesta depende de...
 - carga del sistema (extremadamente variable)
 - soporte hardware de planificadores
 - importancia relativa de los criterios: tiempo de respuesta, estancia, rendimiento, uso del procesador,...
 - método de evaluación del planificador.
- La respuesta depende de demasiados factores para poder dar una respuesta concluyente y satisfactoria.