

# Escalonamento do CPU

Paulo Sérgio Almeida

Grupo de Sistemas Distribuídos  
Departamento de Informática  
Universidade do Minho



# Escalonamento do CPU

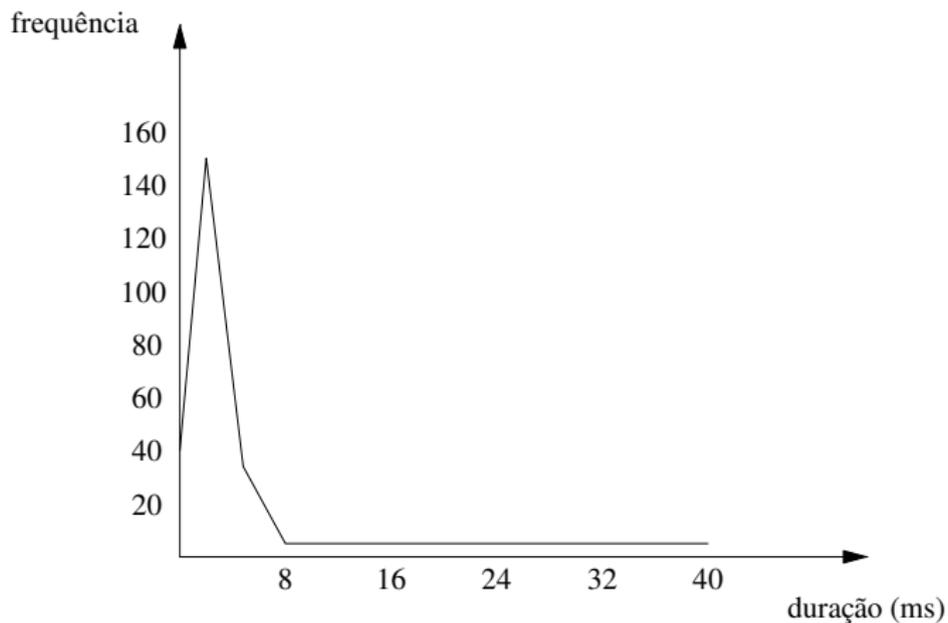
- Função: escolher qual o processo pronto que corre em seguida
- Invocado possivelmente aquando:
  - interrupções de relógio (fim de fatia de tempo)
  - interrupções de I/O
  - chamadas ao sistema





# Histograma da duração dos CPU-bursts

- Muitos bursts de curta duração
- Poucos bursts de longa duração



# Dispatcher

- O Dispatcher dá controlo do processador ao processo escolhido pelo escalonador de CPU; envolve:
  - mudança de contexto
  - comutação para modo utilizador
  - saltar para a localização apropriada e recomeçar o programa
- A **latência de despacho** é o tempo que o dispatcher demora a parar um processo e recomeçar a correr outro



# Critérios para escalonamento

- Maximizar **utilização do CPU**: manter o CPU ocupado (em tarefas úteis)
- Maximizar **throughput**: número de processos executados por unidade de tempo
- Minimizar **turnaround time**: tempo que demora a executar um processo
- Minimizar **tempo de espera**: tempo que processo passa na ready queue
- Minimizar **tempo de resposta**: tempo que demora desde a submissão de um pedido até ser produzida a primeira resposta



# Critérios para escalonamento: utilizador versus sistema

- Orientados ao utilizador:
  - turnaround time: para sistemas batch
  - tempo de resposta: para sistemas interactivos
- Orientados ao sistema:
  - utilização do CPU
  - throughput
  - tempo de espera



# Duas componentes das políticas de escalonamento

- Função de selecção: qual processo da ready queue seleccionar para correr em seguida
- Modo de selecção: quando é que a selecção é exercida
  - Cooperativo (non-preemptive)
  - Com desactivação forçada (preemptive)



# Algoritmos de escalonamento

- FCFS: first-come, first-served
- SJF: shortest job first
- SRT shortest remaining time
- Escalonamento por prioridade
- RR: round-robin
- Multilevel queue
- Multilevel feedback queue
- ...



# FCFS: first-come, first-served

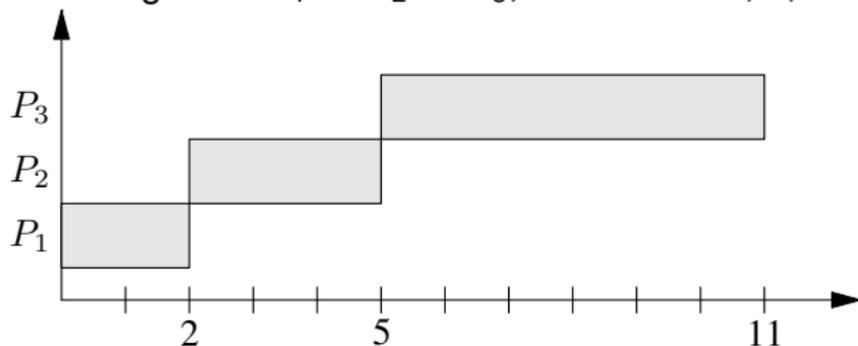
## Função de selecção

O processo que está há mais tempo na ready queue

## Modo de selecção

Cooperativo: processos correm até se bloquearem voluntariamente

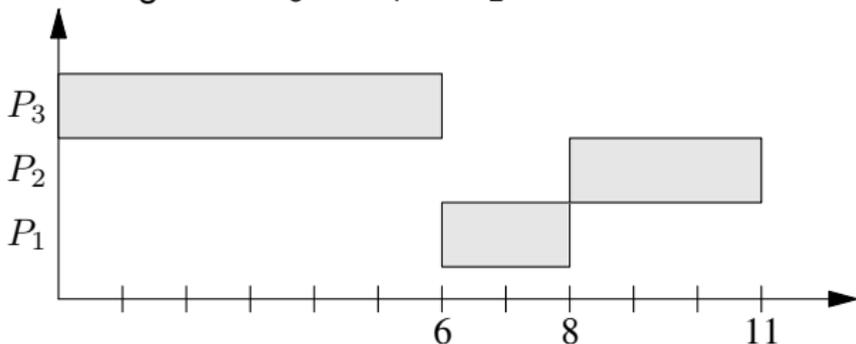
Se ordem de chegada é  $P_1 \rightarrow P_2 \rightarrow P_3$ , com bursts 2, 3, e 6:



# FCFS: first-come, first-served

- Muitos inconvenientes; favorece processos CPU-bound
- Processo que não faz I/O monopoliza processador
- Um processo demorado que chegue primeiro faz todos os outros esperarem muito

Se ordem de chegada é  $P_3 \rightarrow P_1 \rightarrow P_2$ :



# FCFS: first-come, first-served

Calculemos o tempo médio de espera dos processos

- Suponhamos que  $P_1, P_2, P_3$  chegam aproximadamente em  $t = 0$
- Pela ordem  $P_1 \rightarrow P_2 \rightarrow P_3$ :
  - tempos de espera:  $t_1 = 0, t_2 = 2, t_3 = 5$
  - tempo médio de espera:  $(0 + 2 + 5)/3 = 7/3$
- Pela ordem  $P_3 \rightarrow P_1 \rightarrow P_2$ :
  - tempos de espera:  $t_1 = 6, t_2 = 8, t_3 = 0$
  - tempo médio de espera:  $(6 + 8 + 0)/3 = 14/3$

## Conclusão

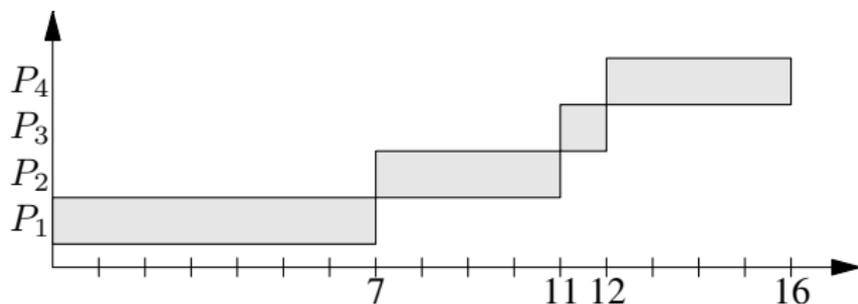
- tempo médio de espera (e turnaround) é maior se processos demorados chegam primeiro
- muito sensível à ordem pela qual chegam os processos



## FCFS: first-come, first-served

Outro exemplo, com os seguintes tempos de chegada e bursts:

Processo	Chegada	Burst
1	0	7
2	2	4
3	4	1
4	5	4



Tempo médio de espera =  $(0 + 5 + 7 + 7)/4 = 4.75$



# SJF: shortest job first (cooperativo)

## Função de selecção

O processo com o mais curto burst de CPU esperado

## Modo de selecção

Cooperativo: processos correm até se bloquearem voluntariamente

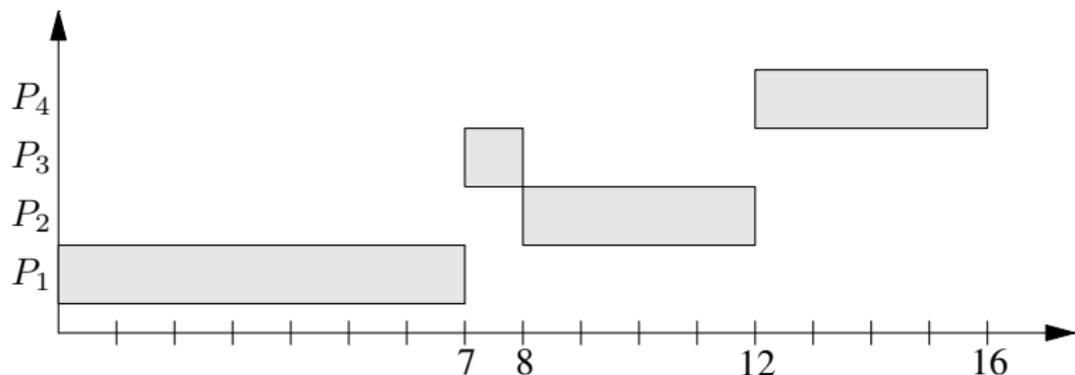
- Processos I/O bound terão tipicamente preferência
- Processos com burst longo podem sofrer **starvation** se continuarem a aparecer processos curtos
- É óptimo: minimiza o tempo médio de espera
- Problema: necessidade de estimar tempo de burst dos processos com base no comportamento passado



## SJF: shortest job first (cooperativo)

Suponhamos os mesmos tempos de chegada e bursts:

Processo	Chegada	Burst
1	0	7
2	2	4
3	4	1
4	5	4



$$\text{Tempo médio de espera} = (0 + 6 + 3 + 7)/4 = 4$$



# SRT: shortest remaining time (SJF com desafecção)

## Função de selecção

O processo com o mais curto burst (restante) de CPU esperado

## Modo de selecção

Com desafecção: se chegar um processo com burst menor, o que está a correr é desafectado

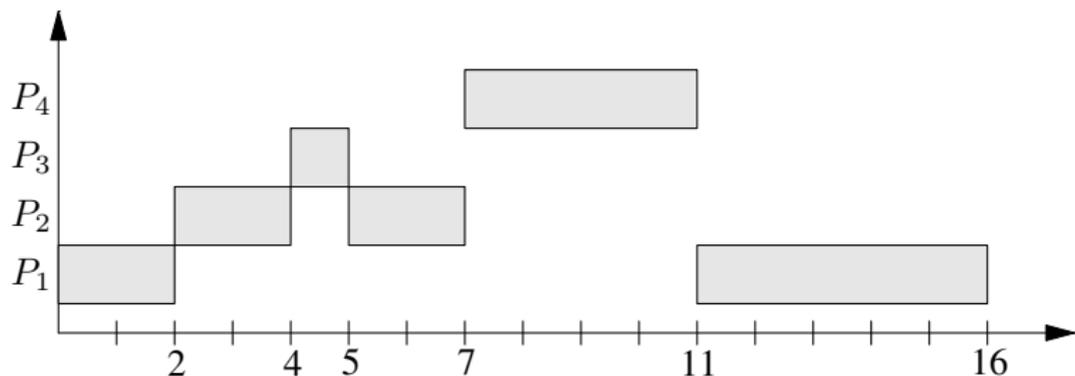
- Evita que processos longos monopolizem só porque chegaram antes
- Melhora turnaround em relação ao SJF: tarefas curtas têm preferencia imediata
- Necessidade de guardar tempo de burst restante



## SRT: shortest remaining time (SJF com desafecção)

Suponhamos os mesmos tempos de chegada e bursts:

Processo	Chegada	Burst
1	0	7
2	2	4
3	4	1
4	5	4



$$\text{Tempo médio de espera} = (9 + 1 + 0 + 2)/4 = 3$$



# Estimação dos próximos bursts

- SJF e SRT necessitam da duração dos próximos bursts
- Evento futuro; duração exacta desconhecida
- Estimativa do futuro feita com base no passado
- Pode ser feita uma média ponderada dos bursts passados
- Abordagem simplista: média simples de todas as durações passadas
- Podem ser consideradas execuções passadas do mesmo programa



# Estimação com ponderação exponencial

- Comportamento recente tem maior probabilidade de ser parecido com o futuro próximo
- Pode ser tido em conta com ponderação exponencial:
  - ao passado recente é atribuída maior importância
  - o factor de ponderação decai exponencialmente com o tempo
- Pode ser calculado de um modo simples com:

$$E_{n+1} = \alpha D_n + (1 - \alpha)E_n$$

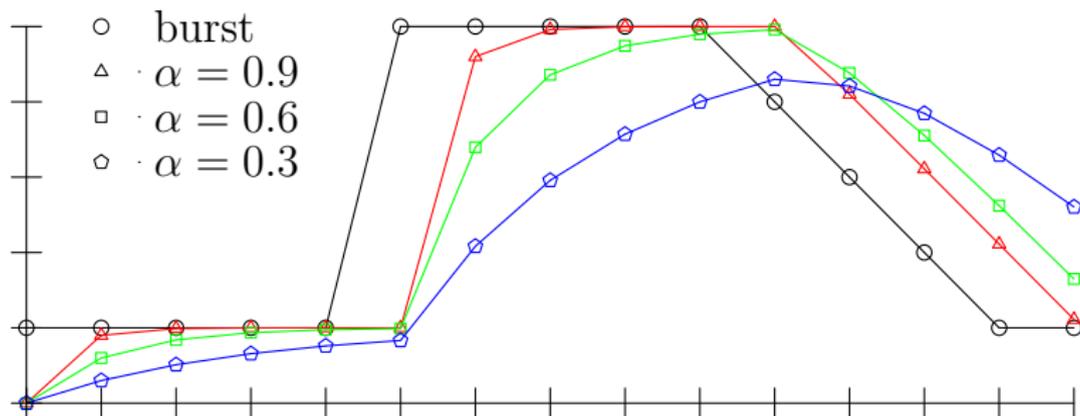
Em que  $E$ : estimativa;  $D$ : duração medida;  $0 \leq \alpha \leq 1$

- Se  $\alpha = 1$ : estimativa igual ao último burst
- Se  $\alpha$  perto de 0: parecido com média simples



# Estimação com ponderação exponencial

- $E_{n+1} = \alpha D_n + (1 - \alpha)E_n$
- Para  $\alpha$  perto de 1, a estimativa adapta-se mais rapidamente a variações de comportamento



# Escalonamento por prioridades

- Número de prioridade associado a cada processo: e.g. números menores – prioridade alta
- Processador atribuído ao processo com a prioridade mais alta
- Variantes: cooperativa ou com desafecção forçada
- SJF: a prioridade é o tempo previsto de burst
- Problema: **starvation** – processos de baixa prioridade continuamente ultrapassados e nunca mais executam
- Solução: **aging** – aumentar a prioridade do processo com o passar do tempo



# Round-robin

## Função de selecção

O processo que está há mais tempo na ready queue (como FCFS)

## Modo de selecção

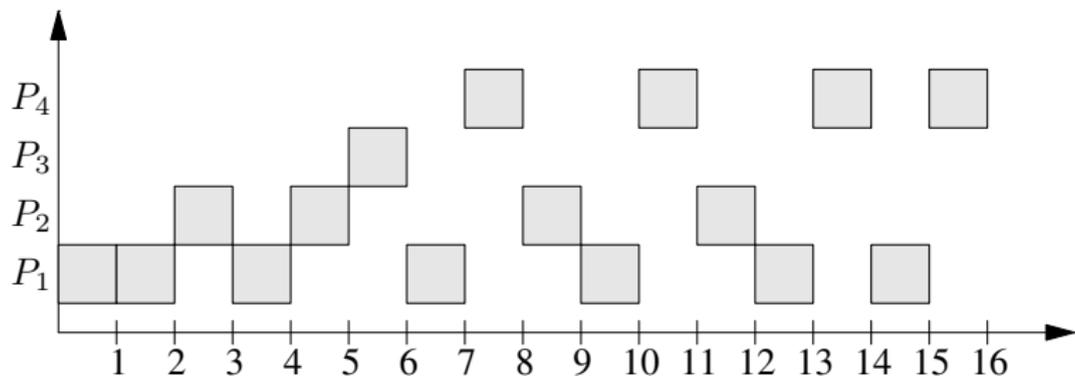
- Com desafecção: é atribuída uma fatia pequena de tempo de processador (**time quantum**); e.g. 10–100 ms
- depois de fatia de tempo esgotada o processo é desafectado e volta para o fim da ready queue
- Com  $n$  processos e quantum  $q$ :
  - cada processo fica com  $1/n$  do tempo de processador
  - executa no máximo  $q$  sem interrupção
  - espera no máximo  $(n - 1)q$
- Parameterização:
  - $q$  grande  $\rightarrow$  FCFS
  - $q$  muito pequeno  $\rightarrow$  comutação de contexto significativa



## Round-robin

Suponhamos mesmo exemplo e quantum = 1:

Processo	Chegada	Burst
1	0	7
2	2	4
3	4	1
4	5	4



Tempo médio de espera =  $(8 + 6 + 1 + 7)/4 = 5.5$



# Comparação FCFS, SJF, SRT, RR

- No mesmo exemplo:

Processo	Chegada	Burst
1	0	7
2	2	4
3	4	1
4	5	4

- Os tempos médios de espera na queue são:
  - FCFS:  $(0 + 5 + 7 + 7)/4 = 4.75$
  - SJF:  $(0 + 6 + 3 + 7)/4 = 4$
  - SRT:  $(9 + 1 + 0 + 2)/4 = 3$
  - RR:  $(8 + 6 + 1 + 7)/4 = 5.5$
- As variantes de SJF levam a menores tempos de espera
- A variante de SJF com desafecção (SRT) leva ao menor tempo
- Mas SJF, SRT dependem de se conseguir estimativar bursts
- O RR resulta tipicamente em maiores tempos de espera (e turnaround) médios



# Vantagens do Round Robin

- Grande vantagem do RR: não necessita de estimação da duração dos bursts
- Escolhendo fatia de tempo pequena, mas onde caibam grande percentagem dos bursts:
  - processos CPU-bound nunca monopolizam processador por muito tempo
  - processos I/O-bound completam burst e iniciam I/O – bom para o tempo de resposta
- RR constitui um modo simples de se ter bons tempos de resposta – critério importante para sistemas interactivos



# Virtual Round Robin

- O round robin “normal” ainda favorece num sentido processos cpu-bound:
  - processo I/O-bound tipicamente não usa a fatia toda e bloqueia
  - processo CPU-bound usa fatia toda e volta à fila, à frente dos bloqueados
- Virtual Round Robin resolve o problema:
  - quando operação de I/O termina, o processo bloqueado vai para uma fila auxiliar
  - fila auxiliar tem preferência sobre a fila ready principal
  - processo escalonado da fila auxiliar corre menos tempo: o que lhe restava quando libertou o processador voluntariamente



# Fila multi-nível

- Em vez de uma única ready queue, temos várias filas; e.g.:
  - foreground – interactivos
  - background – batch
- Cada fila tem o seu algoritmo de escalonamento; e.g.:
  - foreground – RR
  - background – FCFS
- Escalonamento das filas:
  - Por prioridade fixa:
    - foreground tem prioridade;
    - servir primeiro todos em foreground;
    - problema: starvation
  - Fatia de tempo desigual entre as filas; e.g.:
    - 80% tempo para foreground
    - 20% tempo para background



# Fila multi-nível com feedback

- Várias filas; de prioridades decrescentes
- Processo pode mudar de fila ao longo do tempo
- Muito flexível; parameterizavel em:
  - número de filas
  - algoritmos de escalonamento por fila
  - escolha de como promover/despromover processos
  - escolha em que fila um processo começa



# Fila multi-nível com feedback; exemplo

- Três filas:
  - Q0 – RR, fatia=8ms
  - Q1 – RR, fatia=16ms
  - Q2 – FCFS
- Prioridades decrescentes:
  - Q1 servida só se Q0 vazia
  - Q2 servida só se Q0 e Q1 vazias
  - se chega processo a fila de maior prioridade, o corrente é desafectado
- Processo novos começam em Q0
- Quando acaba fatia, processo passa para fila abaixo (ou continua em Q2)
- Aging: se processo espera muito em fila é promovido



## Fila multi-nível com feedback; exemplo

