

# Systemprogrammierung

*Grundlagen von Betriebssystemen*

## Teil B – VI.1 Betriebssystemkonzepte: Prozesse

Wolfgang Schröder-Preikschat

16. Juni 2020



### Agenda

---

Einführung  
Begriff

Grundlagen  
Virtualität  
Betriebsmittel  
Programme

Verwaltung  
Planung  
Synchronisation  
Implementierungsaspekte

Zusammenfassung



Einführung  
Begriff

Grundlagen  
Virtualität  
Betriebsmittel  
Programme

Verwaltung  
Planung  
Synchronisation  
Implementierungsaspekte

Zusammenfassung



## Lehrstoff

### Maschinenprogramm in Ausführung

- **Prozess** als das zentrale Konzept von Betriebssystemen kennenlernen
  - wobei von der **Verkörperung** (Inkarnation) dieses Konzepts getrennt wird
    - ob also ein Prozess z.B. als *Thread* oder *Task* implementiert ist bzw.
    - ob er allein oder mit anderen zusammen im selben Adressraum verweilt und
    - ob sein Adressraum eine physisch durchzusetzende Schutzdomäne darstellt
  - auf das Wesentliche konzentrieren: Prozess als „*program in execution*“ [7]
- auf (die Art der) **Betriebsmittel** eingehen, die ein Prozess benötigt
  - wiederverwendbare und konsumierbare Betriebsmittel unterscheiden
  - implizite und explizite Koordinierung von Prozessen verdeutlichen, d.h.,
  - geplante und programmierte **Synchronisation** von Prozessen erklären
  - mehr- und einseitige Synchronisation beispielhaft zeigen: *bounded buffer*
- **Prozessausprägungen** und zugehörige Systemfunktionen beleuchten
  - typische (logische) Verarbeitungszustände von Prozessen einführen
  - Einplanung (*scheduling*) und Einlastung (*dispatching*) differenzieren
  - Verortung von Prozessen auf Benutzer- und Systemebene skizzieren
  - Prozesskontrollblock, -zeiger und -identifikation begrifflich erfassen



# Rezipiert als Informatikbegriff

## Definition (Prozess $\equiv$ Programmablauf)

Ein Programm in Ausführung durch einen Prozessor.

- das Programm spezifiziert eine Folge von Aktionen des Prozessors
  - die Art einer Aktion hängt von der betrachteten Abstraktionsebene ab
    - Ebene<sub>5</sub>  $\mapsto$  Programmanweisung  $\geq 1$  Assembliernemoniks
    - Ebene<sub>4</sub>  $\mapsto$  Assembliernemonik  $\geq 1$  Maschinenbefehle
    - Ebene<sub>3</sub>  $\mapsto$  Maschinenbefehl  $\geq 1$  Mikroprogramminstruktionen
    - Ebene<sub>2</sub>  $\mapsto$  Mikroprogramminstruktion
  - die Aktion eines Prozessors ist damit **nicht zwingend unteilbar** (atomar)
    - sowohl für den abstrakten (virtuellen) als auch den realen Prozessor
- das Programm ist statisch (passiv), ein Prozess ist dynamisch (aktiv)

## Hinweis (Prozess $\neq$ Prozessinkarnation, Prozessexemplar)

Eine Prozessinkarnation ist **Exemplar** eines Programms als **Bautyp** für einen Prozess, wie ein Objekt Exemplar eines Datentyps ist.



# Gliederung

Einführung  
Begriff

Grundlagen  
Virtualität  
Betriebsmittel  
Programme

Verwaltung  
Planung  
Synchronisation  
Implementierungsaspekte

Zusammenfassung



- Prozess bezeichnet sowohl den Ablauf eines Programms als auch die **Abstraktion** von einem solchen Programmablauf
  - der physisch durch seinen gegenwärtigen **Laufzeitkontext** definiert ist, insbesondere manifestiert im **Programmiermodell** des Prozessors
- diese Abstraktion ermöglicht es, simultan mehrere Programmabläufe im **Multiplexverfahren** auf einem Prozessor stattfinden zu lassen
  - dabei sind die Abläufe Teil eines einzelnen oder mehrerer Programme
    - Mehrfädigkeit (*multithreading*)/Mehrprogrammbetrieb (*multiprogramming*)
  - für den Ablauf lastet das Betriebssystem einen Prozess ein (*dispatching*)
    - Laufzeitkontext umschalten aktiviert dann einen anderen Programmablauf
  - hierzu plant das Betriebssystem Prozesse entsprechend ein (*scheduling*)
- geläufig ist das **Zeiteilverfahren** (*time-sharing*; CTSS [5]), von dem es verschiedene Ausführungen gibt
  - je nachdem, wie viel und wie oft den Prozessen Rechenzeit innerhalb einer bestimmten Zeitspanne zugeordnet werden kann, soll oder muss
  - pro **Zeitschlitz** laufen im Prozess meist mehrere Aktionen (S. 12) ab

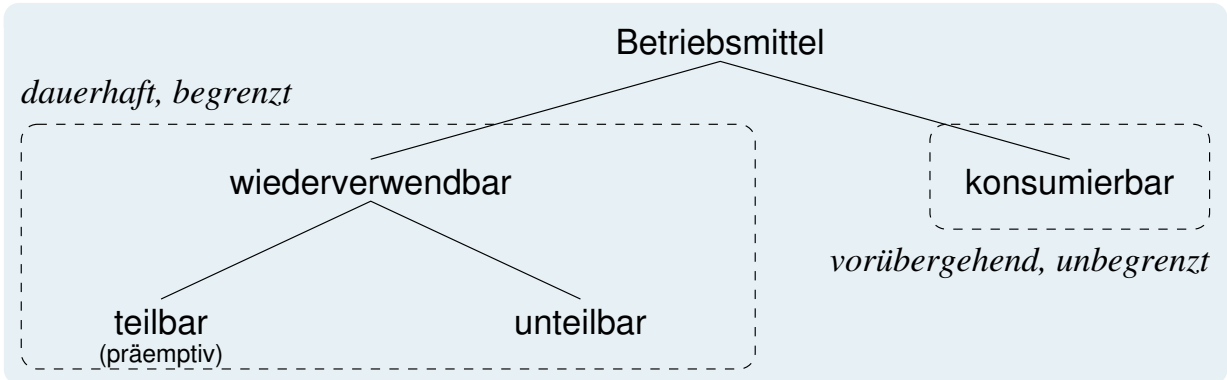


# Simultanverarbeitung

## multiprocessing

- Prozesse sind das Mittel zum Zweck, (pseudo/quasi) **gleichzeitige Programmabläufe** stattfinden zu lassen  $\leadsto$  **Parallelität**
    - multiprogramming* ■ mehrere Programme
    - multitasking* ■ mehrere Aufgaben mehrerer Programme
    - multithreading* ■ mehrere Fäden eines oder mehrerer Programme
    - pseudo/quasi gleichzeitig, wenn weniger reale Prozessoren zur Verfügung stehen als zu einem Zeitpunkt Programmabläufe möglich sind
  - ein Programmablauf ist möglich, wenn:
    - i er dem Betriebssystem explizit gemacht worden ist und
    - ii alle von ihm benötigten **Betriebsmittel** (real/virtuell) verfügbar sind
  - ist eine gemeinsame Benutzung (*sharing*) oder logische Abhängigkeit von Betriebsmitteln gegeben, wird **Synchronisation** erforderlich
    - die Fäden/Aufgaben/Programme teilen sich dieselben (realen) Daten
    - formuliert in dem Programm daselbst, das damit als **nichtsequentielles Programm** in Erscheinung tritt
- die Maßnahmen dazu gestalten sich recht unterschiedlich, je nach Art des Betriebsmittels und Zweck des Prozesszugriffs





- dauerhafte<sup>1</sup> Betriebsmittel sind immer nur von begrenztem Vorrat ☹️
  - sie werden angefordert, belegt, benutzt und danach wieder freigegeben
  - in Benutzung befindliche Betriebsmittel sind ggf. **zeitlich teilbar**
    - je nachdem, ob der **Betriebsmitteltyp** eine gleichzeitige Benutzung zulässt
  - falls unteilbar, sind sie einem Prozess **zeitweise exklusiv** zugeordnet
- vorübergehende Betriebsmittel sind unbegrenzt verfügbar 😊
  - sie werden produziert, empfangen, benutzt und danach zerstört

<sup>1</sup>auch: persistente



## Eigentümlichkeiten von Betriebsmitteln

- vom Betriebssystem zu verwaltende Hardwarebetriebsmittel:

### wiederverwendbar

- Prozessor ■ CPU, FPU, GPU; MMU
- Speicher ■ RAM, *scratch pad*, *flash*
- Peripherie ■ Ein-/Ausgabe, *storage*

### konsumierbar

- Signal ■ IRQ, NMI, *trap*

- von jedem Programm verwaltete Softwarebetriebsmittel:

### wiederverwendbar

- Text ■ kritischer Abschnitt
- Daten ■ Variable, Platzhalter

### konsumierbar

- Signal ■ Meldung
- Nachricht ■ Datenstrom

- wiederverwendbare Betriebsmittel sind Behälter für konsumierbare
  - zur Verarbeitung müssen letztere in Variablen/Platzhaltern vorliegen
- Verfügbarkeit ersterer beschränkt Erzeugung/Verbrauch letzterer
- gleichzeitige Zugriffe auf unteilbare und Zugriffe auf konsumierbare Betriebsmittel erfordern die **Synchronisation** involvierter Prozesse



## Gerichteter Ablauf eines Geschehens [25]

Betriebssysteme bringen Programme zur Ausführung, in dem dazu Prozesse erzeugt, bereitgestellt und begleitet werden

- im Informatikkontext ist ein Prozess ohne Programm nicht möglich
  - die als Programm kodierte Berechnungsvorschrift definiert den Prozess
  - das Programm legt damit den Prozess fest, gibt ihn vor
  - gegebenenfalls bewirkt, steuert, terminiert es gar andere Prozesse
    - wenn das Betriebssystem die dazu nötigen Befehle anbietet!
- ein Programm beschreibt (auch) die Art des Ablaufs eines Prozesses
  - sequentiell** ■ eine Folge von zeitlich nicht überlappenden Aktionen
    - verläuft deterministisch, das Ergebnis ist determiniert
  - parallel** ■ nicht sequentiell
  - in beiden Arten besteht ein Programmablauf aus **Aktionen**

**Beachte: Programmablauf und Abstraktionsebene (vgl. S. 5)**

Ein und derselbe Programmablauf kann auf einer Abstraktionsebene sequentiell, auf einer anderen parallel sein. [21]



## Programme formulieren Prozesse

Inkrementierungsvorgang

### Definition (Programm)

Die für eine Maschine konkretisierte Form eines Algorithmus.

- |                           |  |
|---------------------------|--|
| ■ virtuelle Maschine C    | ■ virtuelle Maschine ASM (x86)           |
| ■ nach der Editierung und | ■ nach der Kompilierung <sup>2</sup> und |
| ■ vor der Kompilierung    | ■ vor der Assemblierung                  |

```
1 #include <stdint.h>
2
3 void inc64(int64_t *i) {
4     (*i)++;
5 }
```

```
11 inc64:
12     movl 4(%esp), %eax
13     addl $1, (%eax)
14     adcl $0, 4(%eax)
15     ret
```

- |                         |                                |
|-------------------------|--------------------------------|
| ■ eine Aktion (Zeile 4) | ■ drei Aktionen (Zeilen 12–14) |
|-------------------------|--------------------------------|

### Definition (Aktion)

Die Ausführung einer Anweisung einer (virtuellen/realen) Maschine.



<sup>2</sup>gcc -O -m32 -static -fomit-frame-pointer -S

# Nichtsequentielles Maschinenprogramm

## Definition

Ein Programm  $P$ , das Aktionen spezifiziert, die parallele Abläufe in  $P$  selbst zulassen.

- ein Ausschnitt von  $P$  am Beispiel von *POSIX Threads* [17]:

```
1 pthread_t tid;
2
3 if (!pthread_create(&tid, NULL, thread, NULL)) {
4     /* ... */
5     pthread_join(tid, NULL);
6 }
```

- der in  $P$  selbst zugelassene parallele Ablauf:

```
7 void *thread(void *null) {
8     /* ... */
9     pthread_exit(NULL);
10 }
```



# Nichtsequentielles Maschinenprogramm

- Aktionen für Parallelität, aber weiterhin **sequentielle Abläufe in  $P$**

```
1 pid_t pid;
2
3 if (!(pid = fork())) {
4     /* ... */
5     exit(0);
6 }
7
8 wait(NULL);
```

- fork dupliziert den Adressraum  $A$  von  $P$ , erzeugt  $A'$  als Duplikat von  $A$
- in  $A$  als Ursprungsadressraum entsteht damit jedoch kein paralleler Ablauf
- unabhängig vom Parallelitätsgrad in  $P$ , setzt fork diesen für  $A'$  immer auf 1

- Programm  $P$  spezifiziert zwar Aktionen, die Parallelität zulassen, diese kommt jedoch nur allein durch fork nicht in  $P$  selbst zur Wirkung

- die Aktionen bedingen parallele Abläufe innerhalb des Betriebssystems

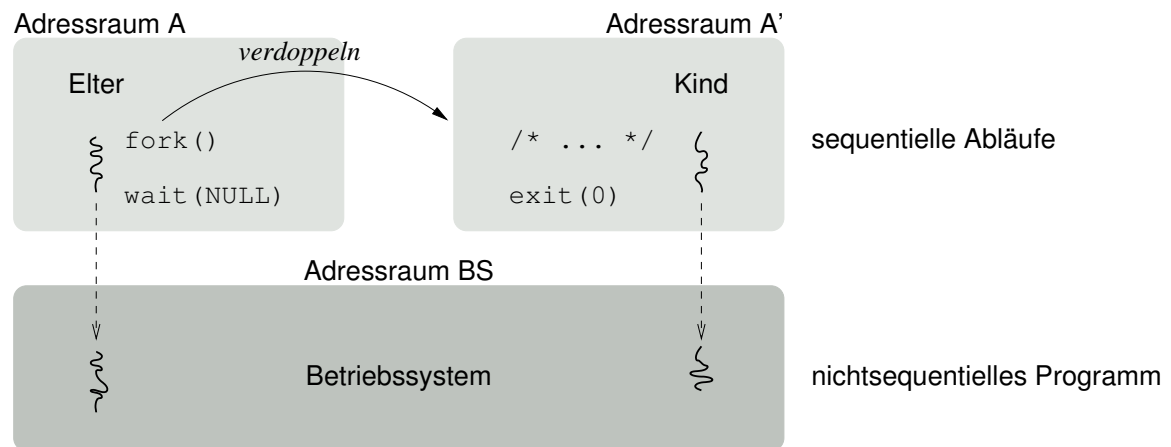
- Simultanbetrieb (*multiprocessing*) sequentieller Abläufe benötigt das Betriebssystem in Form eines nichtsequentiellen Programms
- hilfreiches Merkmal: Mehrfädigkeit (*multithreading*) im Betriebssystem

- ein Betriebssystem ist **Inbegriff** des nichtsequentiellen Programms<sup>3</sup>

<sup>3</sup>Ausnahmen (strikt kooperative Systeme) bestätigen die Regel.



# Simultanverarbeitung sequentieller Abläufe



- dabei ist die **Parallelität** in dem System unterschiedlich ausgeprägt:
  - pseudo** ■ durch *Multiplexen* eines realen/virtuellen Prozessors (vgl. S. 7)<sup>4</sup>
  - echte** ■ durch *Vervielfachung* eines realen Prozessors
- Folge der Operationen sind **parallele Prozesse** im Betriebssystem
  - auch als **nichtsequentielle Prozesse** bezeichnet
  - nämlich Prozesse, deren Aktionen sich zeitlich überlappen können

<sup>4</sup>(gr.) *pseúdein* belügen, täuschen

## Gliederung

Einführung

Begriff

Grundlagen

Virtualität

Betriebsmittel

Programme

Verwaltung

Planung

Synchronisation

Implementierungsaspekte

Zusammenfassung



Prozesse werden gestartet, unterbrochen, fortgesetzt und beendet

- zentrale Funktion dabei die **Prozesseinplanung** (*process scheduling*), die allgemein zwei grundsätzliche Fragestellungen zu lösen hat:
  - i Zu welchem (logischen/physikalischen) **Zeitpunkt** sollen Prozesse in den Kreislauf der Programmverarbeitung eingespeist werden?
  - ii In welcher **Reihenfolge** sollen die eingespeisten Prozesse stattfinden?
- Zweck aller hierzu erforderlichen Verfahren ist es, die **Zuteilung von Betriebsmitteln** an konkurrierende Prozesse zu kontrollieren

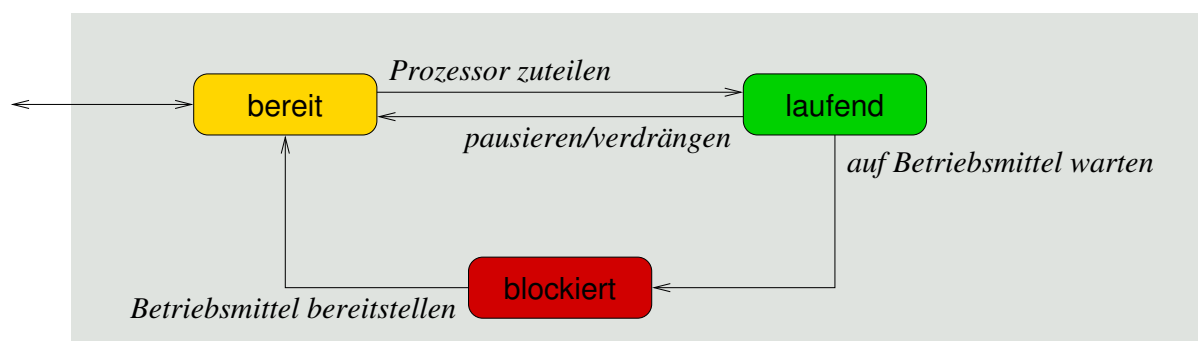
## Einplanungsalgorithmus (*scheduling algorithm*)

Beschreibt und formuliert die **Strategie**, nach der ein von einem Rechensystem zu leistender Ablaufplan zur Erfüllung der jeweiligen **Anwendungsanforderungen** entsprechend der gewählten **Rechnerbetriebsart** aufzustellen, abzuarbeiten und fortzuschreiben ist.



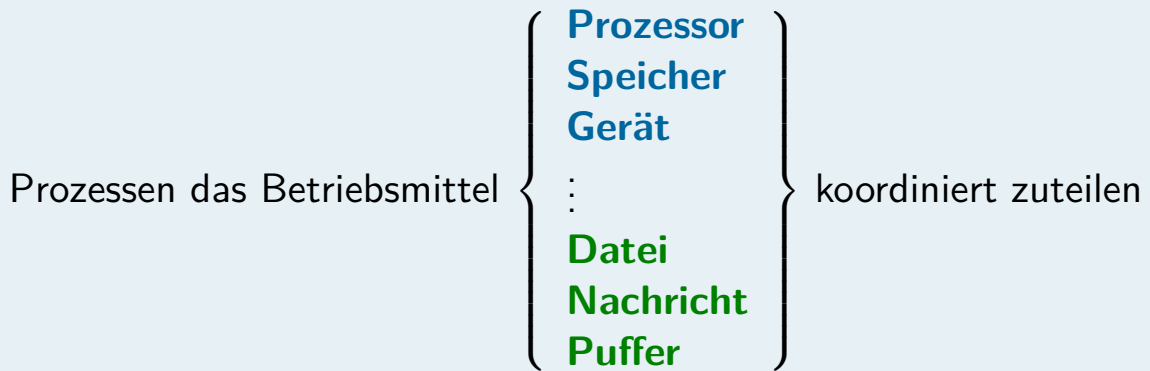
# Prozessorzuteilung

- ein Prozess kann angeordnet werden und stattfinden, wenn alle dazu benötigten Betriebsmittel verfügbar sind



- die Zustandsübergänge bewirkt der **Planer** (*scheduler*), sie definieren verschiedene Phasen der Prozessverarbeitung
  - scheduling** ■ beim Übergang in die Zustände „bereit“ oder „blockiert“
  - dispatching** ■ beim Übergang in den Zustand „laufend“
- je **Rechenkern** kann es zu einem Zeitpunkt stets nur einen laufenden, jedoch mehr als einen blockierten oder bereiten Prozess geben





- Betriebsmittel, die in **Hardware** oder **Software** ausgeprägt vorliegen
- fehlen Prozessen nur noch ein Prozessor als Betriebsmittel, definiert die **Bereitliste** (*ready list*) den **Ablaufplan** zur Prozessorzuteilung
  - Listenelemente sind **Prozesskontrollblöcke** (siehe S. 29), geordnet<sup>5</sup> nach Ankunft, Zeit, Termin, Dringlichkeit, Gewicht, ...
  - die Liste repräsentiert sich als statische oder dynamische Datenstruktur

<sup>5</sup>Gemäß Einplanungsstrategie für eine bestimmte Rechnerbetriebsart (Stapel-, Mehrzugangs-, Echtzeitbetrieb).



## Koordinierung

explizit — die Ausnahme bestätigt die Regel

- Prozesseinplanung profitiert von **Vorwissen** zu Kontrollfluss- und Datenabhängigkeiten, die vorhersehbar sind
  - dann ist ein Ablaufplan möglich, der die Prozesse impliziert koordiniert
- ohne Abhängigkeitsvorwissen sind Prozesse explizit zu koordinieren, per **Programmanweisung**  $\leadsto$  nichtsequentielles Programm
  - der Ablaufplan reiht zwar Prozesse, koordiniert diese jedoch nicht

### Definition (Synchronisation [14])

Koordination der Kooperation und Konkurrenz zwischen Prozessen.

- verläuft unterschiedlich, je nach Betriebsmittel- und Prozesszugriffsart

**Beachte:** Auch vorhergesagte Prozesse finden unvorhersehbar statt, wenn nämlich der Ablaufplan sich als nicht durchsetzbar erweist.

- weil das Vorwissen unvollständig, durch **Ungewissheit** geprägt ist
- weil die **Berechnungskomplexität** den engen Zeitrahmen sprengt
- weil plötzlichem **Hintergrundrauschen** nicht vorgebeugt werden kann
  - Unterbrechungen, Zugriffsfehler auf Zwischen- oder Arbeitsspeicher
  - Befehlsverknüpfung (*pipelining*), Arbitrationslogik (Bus)



- bei unteilbaren Betriebsmitteln greift Synchronisation **multilateral**
  - vorausgesetzt die folgenden beiden Bedingungen treffen zu:
    - i Betriebsmittelzugriffe durch Prozesse geschehen (quasi) **gleichzeitig** und
    - ii bewirken **widerstreitende Zustandsänderungen** des Betriebsmittels
  - Zugriffe auf gemeinsam benutzte Betriebsmittel sind zu koordinieren
    - was sich blockierend oder nichtblockierend auf die Prozesse auswirken kann
    - im blockierenden Fall wird das Betriebsmittel von einem Prozess exklusiv belegt, im nichtblockierenden Fall kann die Zustandsänderung scheitern
- bei konsumierbaren Betriebsmittel wirkt Synchronisation **unilateral**
  - allgemein auch als logische oder bedingte Synchronisation bezeichnet:
    - logisch** – wie durch das Rollenspiel der involvierten Prozesse vorgegeben
    - bedingt** – wie durch eine Fallunterscheidung für eine Berechnung bestimmt
  - Benutzung eines vorübergehenden Betriebsmittels folgt einer Kausalität
    - nichtblockierend für Produzenten und blockierend für Konsumenten
- Prozesse, die gleichzeitig auftreten, überlappen einander zeitweilig
  - sie interagieren zwingend, wenn sie sich dann auch räumlich überlappen
  - dies bedeutet **Interferenz** (*interference*: Störung, Behinderung)...



## Koordinationsmittel: Semaphore

Sperren unterschiedlichster Art

- fundamentale Primitiven [9] für Erwerb/Abgabe von Betriebsmitteln, wobei die Operationen folgende **intrinsische Eigenschaften** haben:
  - P Abk. für (Hol.) **prolaag**; alias *down*, *wait* oder *acquire*
    - verringert<sup>6</sup> den Wert des Semaphors  $s$  um 1:
      - i genau dann, wenn der resultierende Wert nichtnegativ wäre [10, p. 29]
      - ii logisch uneingeschränkt [11, p. 345]
    - ist oder war der Wert vor dieser Aktion 0, blockiert der Prozess
      - er kommt auf eine mit dem Semaphore assoziierte Warteliste
  - V Abk. für (Hol.) **verhoog**; alias *up*, *signal* oder *release*
    - erhöht<sup>6</sup> den Wert des Semaphors  $s$  um 1
    - ein ggf. am Semaphore blockierter Prozess wird wieder bereitgestellt
      - welcher Prozess von der Warteliste genommen wird, ist nicht spezifiziert
- beide Primitiven sind logisch oder physisch **unteilbare Operationen**, je nachdem, wie dies technisch sichergestellt ist [24]
- ursprünglich definiert als **binärer Semaphore** ( $s = [0, 1]$ ), generalisiert als **allgemeiner Semaphore** ( $s = [n, m]$ ,  $m > 0$  und  $n \leq m$ )



<sup>6</sup>Nicht zwingend durch Subtraktion oder Addition im arithmetischen Sinn.

- als Tabelle implementierte **Universalzeigerliste** begrenzter Länge:

```

1 typedef struct table {
2     size_t get, put;
3     void *bay[TABLE_SIZE];
4 } table_t;
5
6 #define PUT(list, item) list.bay[list.put++ % TABLE_SIZE] = item
7 #define GET(list, item) item = list.bay[list.get++ % TABLE_SIZE]
```

- angenommen, mehrere Prozesse agieren mit GET oder PUT gleichzeitig auf derselben Datenstruktur list  $\leadsto$  **kritischer Wettlauf**

**++** ■ läuft Gefahr, falsch zu zählen (vgl. [18, S. 28])

**PUT** ■ läuft Gefahr, Listeneinträge zu überschreiben<sup>7</sup>

**GET** ■ läuft Gefahr, denselben Listeneintrag mehrfach zu liefern<sup>7</sup>

- Simultanverarbeitung** lässt die beliebige zeitliche Überlappung von Prozessen zu, so dass **explizite Koordinierung** erforderlich wird

<sup>7</sup>Mehrere sich zeitlich überlappende Prozesse könnten denselben Wert aus der Indexvariablen (put bzw. get) lesen, bevor diese verändert wird.



## Multilaterale Synchronisation

- wechselseitiger Ausschluss** (*mutual exclusion*) sich sonst womöglich überlappenden Ausführungen von PUT und GET: **binärer Semaphor**

```

1 typedef struct buffer {
2     semaphore_t lock;
3     table_t data;
4 } buffer_t;
5
6 inline void store(buffer_t *pool, void *item) {
7     P(&pool->lock);           /* enter critical section */
8     PUT(pool->data, item);    /* only one process at a time */
9     V(&pool->lock);           /* leave critical section */
10 }
11
12 inline void *fetch(buffer_t *pool) {
13     void *item;
14     P(&pool->lock);           /* enter critical section */
15     GET(pool->data, item);    /* only one process at a time */
16     V(&pool->lock);           /* leave critical section */
17     return item;
18 }
```

### Vorbelegung des Semaphors

```
/* critical section is free */
buffer_t buffer = {{1}};
```

- ein **Unter-/Überlauf** der Universalzeigerliste bzw. des Puffers kann nicht ausgeschlossen werden  $\leadsto$  **Programmierfehler**



# Unilaterale Synchronisation

- **Reihenfolgenbildung** von Prozessen, die als Produzent (stuff) oder Konsument (drain) agieren: **allgemeiner Semaphore**

```
1 typedef struct stream {
2     semaphore_t free, full;
3     buffer_t data;
4 } stream_t;
5
6 void stuff(stream_t *pipe, void *item) {
7     P(&pipe->free);          /* prevent overflow */
8     store(&pipe->data, item);
9     V(&pipe->full);          /* signal consumable */
10 }
11
12 void *drain(stream_t *pipe) {
13     void *item;
14     P(&pipe->full);          /* prevent underflow */
15     item = fetch(&pipe->data);
16     V(&pipe->free);          /* signal space */
17     return item;
18 }
```

## Vorbelegung der Semaphore

```
/* all table items available, no consumable
 * critical section is free */
stream_t stream = {{TABLE_SIZE}, {0}, {{1}}};
```

- typisches Muster der Implementierung eines Klassikers — nicht nur in der Systemprogrammierung: **begrenzter Puffer** (*bounded buffer*)



## Prozess ↔ Faden

*process ↔ thread*

- Gemeinsamkeit besteht darin, einen gewissen **Vorgang** auszudrücken, Unterschiede ergeben sich in der technischen Auslegung

**Prozess** ■ Ausführung eines Programms (*locus of control* [8])

- seit Multics eng verknüpft mit „eigenem Adressraum“ [6]
- seit Thoth, im **Team** vereint, denselben Adressraum teilend [2]

**Faden** ■ konkreter Strang, roter Faden (*thread*) in einem Programm

- **sequentieller Prozess** [1, S. 78] — ein „Thoth-Prozess“

**andere** ■ Aufgabe (*task*), Arbeit (*job*) ~ Handlung (wie Prozess)

- Faser (*fiber*), Fäserchen (*fibril*) ~ Gewichtsklasse (wie Faden)

*separation of concerns* [12, S. 1]

Steht das „Was“ (ein ohne Zweifel bestehender Programmablauf) oder das „Wie“ (Art und Grad der Isolation) im Vordergrund der Diskussion?

- Informatikfolklore vermischt Programmablauf und Adressraumschutz
  - ein Prozess bewegt sich in dem Adressraum, den ein Programm definiert
  - das tut er aber unabhängig davon, ob dieser Adressraum geschützt ist
    - wenn überhaupt, dann ist daher sein Programmspeicher zu schützen...



Prozesse sind in einem Rechesystem verschiedenartig verankert

- unter oder auf der Maschinenprogrammebene

**unter** ■ ursprünglich, im Betriebssystem bzw. Kern (*kernel*)

- Prozessinkarnation als Wurzel

- partielle Virtualisierung des realen Prozessor(kern)s

→ „*kernel thread*“ in der Informatikfolklore

**auf** ■ optional, im Laufzeit- oder gar Anwendungssystem

- Prozessinkarnation als Blatt oder innerer Knoten

- partielle Virtualisierung eines abstrakten Prozessor(kern)s

→ „*user thread*“ in der Informatikfolklore

- der jew. Prozessor weiß nicht, dass er ggf. (partiell) virtualisiert wird

- ein „*user thread*“ entsteht durch Zeitmultiplexen eines „*kernel threads*“

- einem „*kernel thread*“ sind seine „*user threads*“ gänzlich unbewusst

- Betriebssysteme kennen nur ihre eigenen Prozessinkarnationen

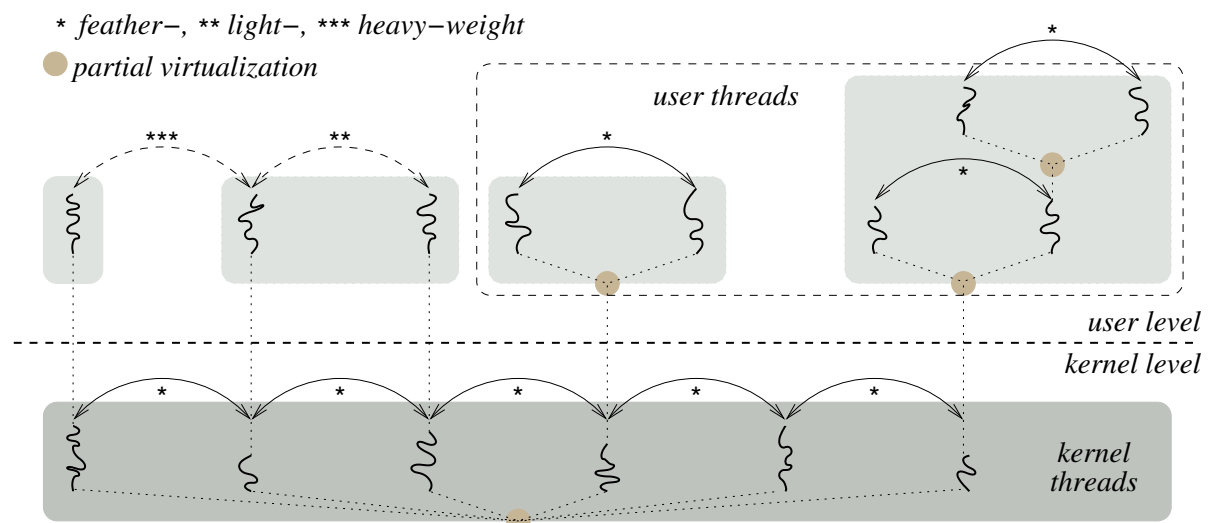
- ein „*kernel thread*“ entsteht durch Raum-/Zeitmultiplexen der CPU

- schaltet ein „*kernel thread*“ weg, setzen alle seine „*user threads*“ aus



## Gewichtsklasse

### Unterbrechungs-/Wiederaufnahmeaufwand



- Arten von **Prozesswechsel** zur partiellen Prozessorvirtualisierung:

- \* im selben (Anwendungs-/Kern-) Adressraum, ebenda fortsetzend

- \*\* im Kernadressraum, denselben Anwendungsadressraum teilend

- \*\*\* im Kernadressraum, im anderen Anwendungsadressraum landend



- der **Prozesskontrollblock**<sup>8</sup> (*process control block*, PCB) bündelt alle zur partiellen Virtualisierung relevanten Attribute eines Prozesses
  - in dem (pro Prozess) typischerweise folgende Daten verbucht sind:
    - Adressraum, Speicherbelegung, Laufzeitkontext, . . . , Ressourcen allgemein
    - Verarbeitungszustand, Blockierungsgrund, Dringlichkeit, Termin
    - Name, Domäne, Zugehörigkeit, Befähigung, Zugriffsrechte, Identifikationen
  - als die zentrale **Informations- und Kontrollstruktur** im Betriebssystem
- pro Prozessor verwaltet das Betriebssystem einen **Prozesszeiger**, der die jeweils laufende Prozessinkarnation identifiziert
  - so, wie der Befehlszähler der CPU den laufenden Befehl adressiert, zeigt der Prozesszeiger des Betriebssystems auf den gegenwärtigen Prozess
  - beim Prozesswechsel (*dispatch*) wird der Prozesszeiger weitergeschaltet
- nach außen wird eine so beschriebene Prozessinkarnation systemweit eindeutig durch eine **Prozessidentifikation** (PID) repräsentiert
  - wobei „systemweit“ recht dehnbar ist und sich je nach Auslegung auf ein Betriebssystem, ein vernetztes System oder verteiltes System bezieht



<sup>8</sup>auch: **Prozessdeskriptor** (*process descriptor*, PD).

## Gliederung

Einführung

Begriff

Grundlagen

Virtualität

Betriebsmittel

Programme

Verwaltung

Planung

Synchronisation

Implementierungsaspekte

Zusammenfassung





- in der Einführung zunächst prinzipielle **Begrifflichkeiten** erklärt
    - einen **Prozess** als „Programm in Ausführung“ definiert und damit die originale (klassische) Definition [7] übernommen
    - den Unterschied zur **Prozessinkarnation**/-verkörperung hervorgehoben
  - darauf aufbauend wichtige **Grundlagen** zum Thema behandelt
    - partielle Virtualisierung und **Simultanverarbeitung**
    - **Betriebsmittel**, deren Klassifikation und Eigentümlichkeiten
    - Programm als Verarbeitungsvorschrift für eine Folge von **Aktionen**
    - **nichtsequentielles Programm**, das Aktionen für Parallelität spezifiziert
  - verschiedene Aspekte der **Ausprägung** von Prozessen beleuchtet:
    - Planung**
      - implizite Koordinierung, **Einplanung** von Prozessen
      - logische Verarbeitungszustände, **Einlastung**
    - Synchronisation**
      - explizite **Koordinierung** durch Programmanweisung
      - binärer/allgemeiner **Semaphor**, Abgrenzung *Mutex*
    - Repräsentation**
      - **Verortung** der Prozesse im Rechensystem
      - **Fäden** inner-/oberhalb der Maschinenprogrammebene
- Ressource: Prozesskontrollblock, -zeiger, -identifikation



## Literaturverzeichnis I

- [1] BAUER, F. L. ; GOOS, G. :  
Betriebssysteme.  
In: *Informatik: Eine einführende Übersicht* Bd. 90.  
Springer-Verlag, 1971, Kapitel 6.3, S. 76–92
- [2] CHERITON, D. R. ; MALCOLM, M. A. ; MELEN, L. S.:  
Thoth, a Portable Real-Time Operating System.  
In: *Communications of the ACM* 22 (1979), Febr., Nr. 2, S. 105–115
- [3] COFFMAN, E. G. ; DENNING, P. J.:  
*Operating System Theory*.  
Prentice Hall, Inc., 1973
- [4] CONWAY, R. W. ; MAXWELL, L. W. ; MILLNER, L. W.:  
*Theory of Scheduling*.  
Addison-Wesley, 1967
- [5] CORBATÓ, F. J. ; MERWIN-DAGGETT, M. ; DALEX, R. C.:  
An Experimental Time-Sharing System.  
In: *Proceedings of the AIEE-IRE '62 Spring Joint Computer Conference*, ACM,  
1962, S. 335–344





## Literaturverzeichnis II

- [6] DALEY, R. C. ; DENNIS, J. B.:  
Virtual Memory, Processes, and Sharing in MULTICS.  
In: *Communications of the ACM* 11 (1968), Mai, Nr. 5, S. 306–312
- [7] DENNING, P. J.:  
Third Generation Computer Systems.  
In: *Computing Surveys* 3 (1971), Dez., Nr. 4, S. 175–216
- [8] DENNIS, J. B. ; HORN, E. C. V.:  
Programming Semantics for Multiprogrammed Computations.  
In: *Communications of the ACM* 9 (1966), März, Nr. 3, S. 143–155
- [9] DIJKSTRA, E. W.:  
Over seinpalen / Technische Universiteit Eindhoven.  
Eindhoven, The Netherlands, 1964 ca. (EWD-74). –  
Manuskript. –  
(dt.) Über Signalmasten



## Literaturverzeichnis III

- [10] DIJKSTRA, E. W.:  
Cooperating Sequential Processes / Technische Universiteit Eindhoven.  
Eindhoven, The Netherlands, 1965 (EWD-123). –  
Forschungsbericht. –  
(Reprinted in *Great Papers in Computer Science*, P. Laplante, ed., IEEE Press, New York, NY, 1996)
- [11] DIJKSTRA, E. W.:  
The Structure of the “THE”-Multiprogramming System.  
In: *Communications of the ACM* 11 (1968), Mai, Nr. 5, S. 341–346
- [12] DIJKSTRA, E. W.:  
*On the Role of Scientific Thought*.  
<http://www.cs.utexas.edu/users/EWD/ewd04xx/EWD447.PDF>, Aug. 1974
- [13] DRESCHER, G. ; SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. :  
An Experiment in Wait-Free Synchronisation of Priority-Controlled Simultaneous Processes: Guarded Sections / Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg, Department of Computer Science.  
Erlangen, Germany, Jan. 2015 (CS-2015-01). –  
Technical Reports



## Literaturverzeichnis IV

- [14] HERRTWICH, R. G. ; HOMMEL, G. :  
*Kooperation und Konkurrenz — Nebenläufige, verteilte und echtzeitabhängige Programmsysteme.*  
Springer-Verlag, 1989. –  
ISBN 3-540-51701-4
- [15] HOLT, R. C.:  
*On Deadlock in Computer Systems.*  
Ithaca, NY, USA, Cornell University, Diss., 1971
- [16] HOLT, R. C.:  
Some Deadlock Properties of Computer Systems.  
In: *ACM Computing Surveys* 4 (1972), Sept., Nr. 3, S. 179–196
- [17] IEEE:  
POSIX.1c Threads Extensions / Institute of Electrical and Electronics Engineers.  
New York, NY, USA, 1995 (IEEE Std 1003.1c-1995). –  
Standarddokument
- [18] KLEINÖDER, J. ; SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. :  
Betriebssystemmaschine.  
In: LEHRSTUHL INFORMATIK 4 (Hrsg.): *Systemprogrammierung.*  
FAU Erlangen-Nürnberg, 2015 (Vorlesungsfolien), Kapitel 5.3



## Literaturverzeichnis V

- [19] KLEINROCK, L. :  
*Queuing Systems.* Bd. I: Theory.  
John Wiley & Sons, 1975
- [20] LISTER, A. M. ; EAGER, R. D.:  
*Fundamentals of Operating Systems.*  
The Macmillan Press Ltd., 1993. –  
ISBN 0-333-59848-2
- [21] LÖHR, K.-P. :  
Nichtsequentielle Programmierung.  
In: INSTITUT FÜR INFORMATIK (Hrsg.): *Algorithmen und Programmierung IV.*  
Freie Universität Berlin, 2006 (Vorlesungsfolien)
- [22] SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. ; LEHRSTUHL INFORMATIK 4 (Hrsg.):  
*Concurrent Systems — Nebenläufige Systeme.*  
FAU Erlangen-Nürnberg, 2014 (Vorlesungsfolien)
- [23] SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. :  
Guarded Sections.  
In: [22], Kapitel 10



[24] SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. :  
Semaphore.  
In: [22], Kapitel 7

[25] WIKIPEDIA:  
Prozess.  
<http://de.wikipedia.org/wiki/Prozess>, Nov. 2013



## Ursprünglich als Rechtsbegriff

Prozess bedeutet „streitiges Verfahren vor Gericht, mit dem Ziel, den Streit durch eine verbindliche Entscheidung zu klären“ [25, Recht]

### ■ Analogie in der Informatik bzw. zu Betriebssystemkonzepten:

- Streit** ■ Rivalität<sup>9</sup> bei Inanspruchnahme von Betriebsmitteln
- Konkurrenz (lat. *concurrere* zusammenlaufen)
- Verfahren** ■ Vorgehensweise zur planmäßigen Problemlösung
- Strategie (*policy*) oder Methode der Problemlösung
- Gericht** ■ Funktion zur Einplanung (*scheduling*), Koordinierung
- Synchronisationspunkt in einem Programm
- Verbindlichkeit** ■ Konsequenz, mit der die Einplanungszusagen gelten
- Einhaltung zugesagter Eigenschaften, Verlässlichkeit

### ■ in der Regel folgen die Verfahren einer hierarchischen Gerichtsbarkeit

- Betriebssysteme verfügen oft über eine mehrstufige Prozessverarbeitung
- was aber kein Verfahrensabschnitt, keine Instanz (*instance*) impliziert
- Übernahme von „Instanz“ in die Informatik war eher ungeschickt

!!!

<sup>9</sup>lat. *rivalis* „an der Nutzung eines Wasserlaufs mitberechtigter Nachbar“



## ■ Adressbereich und virtuelle Maschine SMC<sup>10</sup>

- Textsegment
- Linux

- nach dem Binden und
- vor dem Laden

## ■ reale Maschine

- nach dem Laden
- ablauffähig

1	0x080482f0:	mov 0x4(%esp),%eax	8b 44 24 04
2	0x080482f4:	add \$0x1, (%eax)	83 00 01
3	0x080482f7:	adc \$0x0, 0x4(%eax)	83 50 04 00
4	0x080482fb:	ret	c3

- gleiche Anzahl von Aktionen (Zeilen 1–3, jew.), aber verschiedene Darstellungsformen

### Hinweis (ret bzw. c3)

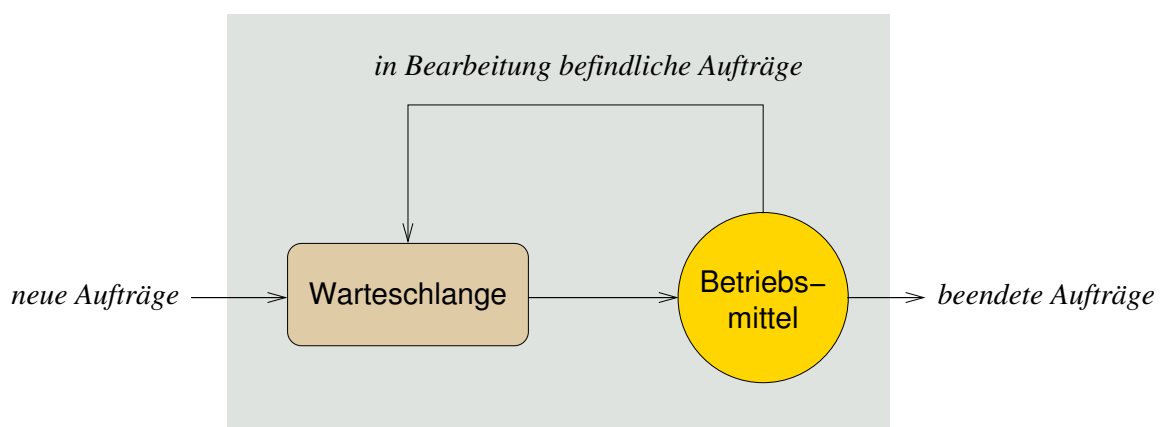
Die Aktion zum Unterprogrammrücksprung korrespondiert zur Aktion des Unterprogrammaufrufs (*gdb, disas /rm main*):

1	0x080481c9:	c7 04 24 b0 37 0d 08	movl \$0x80d37b0, (%esp)
2	0x080481d0:	e8 1b 01 00 00	call 0x80482f0 <inc64>

<sup>10</sup>symbolischer Maschinencode (*symbolic machine code*): x86 + Linux.

# Einplanungsalgorithmen

## ■ Verwaltung von (betriebsmittelgebundenen) Warteschlangen



Ein einzelner Einplanungsalgorithmus ist charakterisiert durch die Reihenfolge von Prozessen in der Warteschlange und die Bedingungen, unter denen die Prozesse in die Warteschlange eingereiht werden. [20]

## Warteschlangentheorie und -praxis

- die Charakterisierung von **Einplanungsalgorithmen** macht glauben, Betriebssysteme fokussiert „mathematisch“ studieren zu müssen:
  - R. W. Conway, L. W. Maxwell, L. W. Millner. *Theory of Scheduling*.
  - E. G. Coffman, P. J. Denning. *Operating System Theory*.
  - L. Kleinrock. *Queuing Systems, Volume I: Theory*.
- praktische Umsetzung offenbart jedoch einen **Querschnittsbelang** (*cross-cutting concern*), der sich kaum modularisieren lässt
  - spezifische Betriebsmittelmerkmale stehen ggf. Bedürfnissen der Prozesse, die Aufträge zur Betriebsmittelnutzung abgesetzt haben, gegenüber
  - dabei ist die Prozessreihenfolge in Warteschlangen (bereit, blockiert) ein Aspekt, die Auftragsreihenfolge dagegen ein anderer Aspekt
  - **Interferenz** bei der Durchsetzung der Strategien kann die Folge sein
- Einplanungsverfahren stehen und fallen mit den Vorgaben, die für die jeweilige **Zieldomäne** zu treffen sind
  - die „Eier-legende Wollmilchsau“ kann es nicht geben
  - Kompromisslösungen sind geläufig — aber nicht in allen Fällen tragfähig



## Wechselseitiger Ausschluss

*mutual exclusion*

- ein **Synchronisationsverfahren**, das die Formulierung unteilbarer Aktionsfolgen eines nichtsequentiellen Programms unterstützt
  - wobei eine solche Aktionsfolge einem kritischen Abschnitt entspricht

### Definition (Kritischer Abschnitt)

Ein Programmabschnitt, der bei nichtsequentieller Ausführung durch **gleichzeitige Prozesse** einen **kritischen Wettlauf** impliziert:

*critical in the sense, that the processes have to be constructed in such a way, that at any moment at most one of [them] is engaged in its **critical section**. [10, S. 11]*

- S. 24 zeigt solche Abschnitte — jedoch ist wechselseitiger Ausschluss zur Vorbeugung eines kritischen Wettlaufs (dort) nicht zwingend

### Axiom

(s. [23, 13])

Jede „laufgefährliche Aktionsfolge“ lässt sich ohne wechselseitigen Ausschluss absichern  $\leadsto$  **nichtblockierende Synchronisation**.



- die Semaphorprimitiven  $P$  und  $V$  sind so definiert (S. 22), paarweise verwendet zu werden — nicht aber zwingend vom selben Prozess
  - sonst wäre einseitige (unilaterale, logische, bedingte) Synchronisation von Prozessen unmöglich  $\leadsto$  **allgemeiner Semaphore**
  - sonst wäre mehrseitige (multilaterale) Synchronisation für einen kritischen Abschnitt, der den Prozess wechselt, falsch<sup>11</sup>  $\leadsto$  **binärer Semaphore**
- in der Informatikfolklore wird dies jedoch verschiedentlich als Makel angesehen und damit ein alternatives „Konzept“ motiviert

## Definition (Mutex)

Ein **spezialisierter binärer Semaphore**  $s$ , der Aktion  $V(s)$  nur dem Prozess, der zuvor die Aktion  $P(s)$  verantwortet hat, erlaubt.

- unautorisierte Verwendung von  $V(s)$  gilt als **schwerwiegender Fehler**
- der fälschlicherweise  $V(s)$  durchführende Prozess ist abzuberechnen!

→ allerdings fehlt dieses Merkmal, POSIX: *an error shall be returned* ☹

<sup>11</sup>Prozessumschaltung innerhalb von Betriebssystemen ist typischer Kandidat dafür: Ein anderer Prozess muss den kritischen Abschnitt verlassen!



## Semaphor $\mapsto$ POSIX

vgl. S. 25

- die klassischen Semaphorprimitiven von Dijkstra sind direkt abbildbar auf **semantisch äquivalente Operationen** von POSIX:

```

1  #include <semaphore.h>
2
3  typedef struct semaphore {
4      sem_t sema;
5  } semaphore_t;
6
7  inline void P(semaphore_t *sema) {
8      sem_wait(&sema->sema);
9  }
10
11 inline void V(semaphore_t *sema) {
12     sem_post(&sema->sema);
13 }
```

42

Wert für *pshared*, der hier nur ungleich 0 sein sollte, damit der betreffende Semaphore auch von „Fäden“ anderer „Prozesse“ mitbenutzbar (*shared*) ist.

- nur die Initialisierung des POSIX-Semaphors gestaltet sich anders:

**lock** ■ `sem_init(&pipe->data.lock.sema, 42, 1)`  
**free** ■ `sem_init(&pipe->free.sema, 42, TABLE_SIZE)`  
**full** ■ `sem_init(&pipe->full.sema, 42, 0)`

- **Laufzeitinitialisierung** ist die Regel, nicht Übersetzungs- oder Bindezeit

