

# Processi e Thread

# Il Concetto di Processo

**Il processo è un programma in esecuzione.**

- È l'**unità di esecuzione** all'interno del S.O.
- Solitamente, l'esecuzione di un processo è **sequenziale** (le istruzioni vengono eseguite in sequenza, secondo l'ordine specificato nel testo del programma)
- Un S.O. Multiprogrammato consente l'esecuzione **concorrente** di più processi.

# Il Concetto di Processo

**Programma = entità passiva**

**Processo = entità attiva**

Il processo è rappresentato da:

- **codice** (*text*) del programma eseguito
- **Dati:** variabili globali
- **Program Counter**
- Alcuni **registri** di CPU
- **Stack:** parametri, variabili locali a funzioni/procedure

# Il Concetto di Processo

**Processo = {codice, PC, registri, stack, dati}**

Inoltre, a un processo possono essere associate delle **risorse** del sistema operativo; ad esempio:

- files aperti
- connessioni di rete
- accesso a dispositivi
- ....

# Stati di un processo

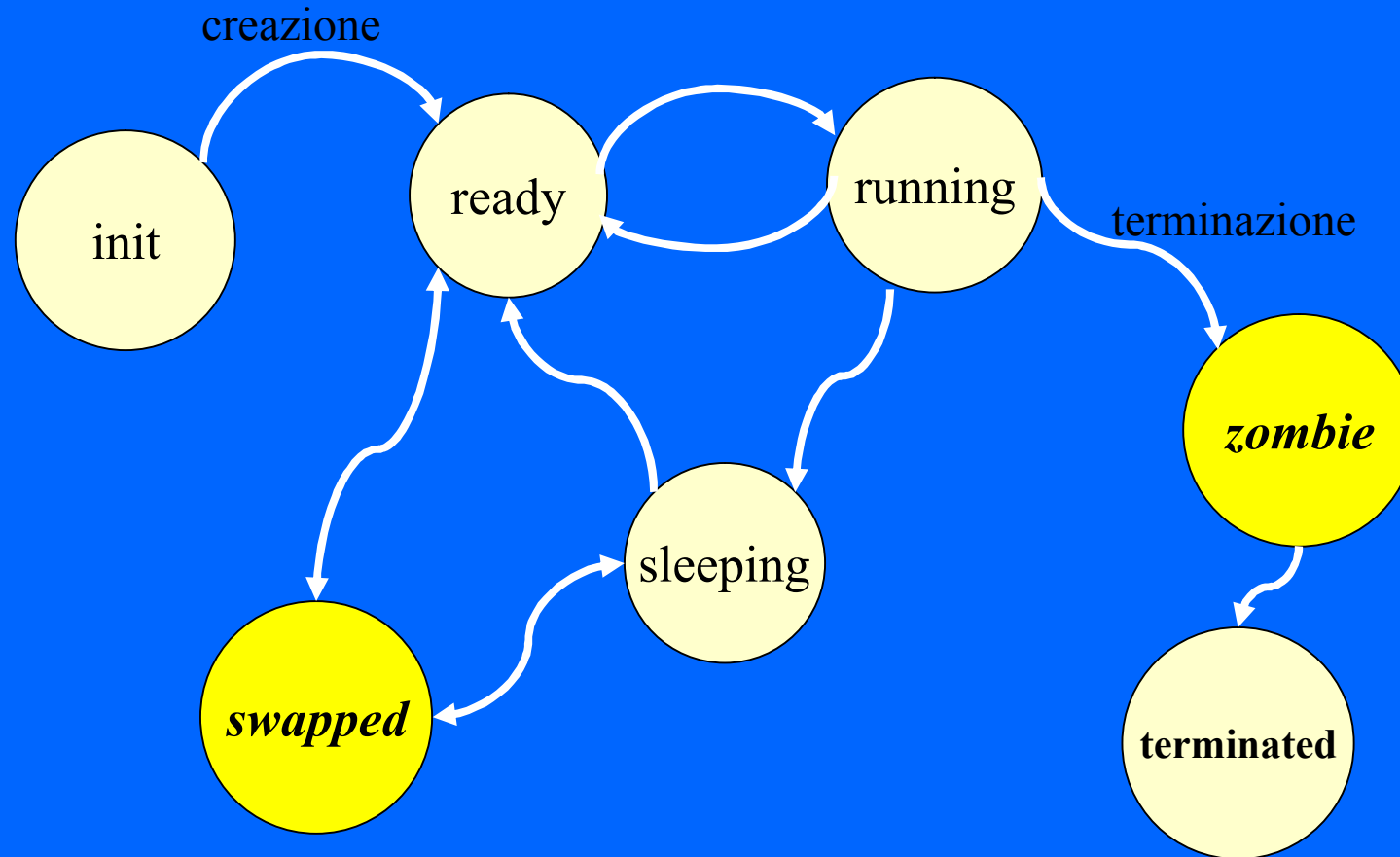


# Stati di un processo

Transizioni di stato:



# Esempio: Unix/Linux



**Zombie:** il processo è terminato, ma è in attesa che il padre ne rilevi lo stato di terminazione.

**Swapped:** il processo (o parte di esso) è temporaneamente trasferito in memoria secondaria.

# Stati di un Processo

- In un sistema **multiprogrammato/monoprocessore**:
  - un solo processo (al massimo) si trova nello stato *running*
  - più processi possono trovarsi negli stati *ready e waiting*:
    - necessità di strutture dati per mantenere in memoria le informazioni su processi in attesa
      - di acquisire la CPU (ready)
      - di eventi (waiting)



*Descrittore di processo*



# Rappresentazione dei Processi

## Come vengono rappresentati i processi nel sistema operativo?

- Ad ogni processo viene associata una struttura dati (descrittore): **Process Control Block (PCB)**.
- Il **PCB** contiene tutte le informazioni relative al processo:
  - Stato del Processo
  - Program Counter
  - Contenuto dei registri di CPU (SP, accumulatori, etc.)
  - Informazioni di scheduling (priorità, puntatori alle code, etc.)
  - Informazioni per la gestione della memoria (registri base, limite, etc.)
  - Informazioni relative all'I/O (risorse allocate, file aperti etc.)
  - Informazioni di accounting (tempo di Cpu utilizzato, etc.)
  - ...

# Process Control Block

<i>stato del processo</i>
<i>identificatore del processo</i>
<i>PC</i>
<i>registri</i>
<i>limiti di memoria</i>
<i>file aperti</i>
<i>...</i>

Il sistema operativo gestisce i PCB di tutti i processi, che vengono collocati all'interno di strutture dati del kernel (tipicamente, *code*).

# Immagine di un processo

L'immagine di un processo è l'insieme delle aree di memoria e delle strutture dati associate al processo.

## Tipicamente contiene:

- codice, dati, PC, registri, stack
- Strutture dati del kernel associate al processo:
  - PCB del processo
  - strutture dati associate a risorse allocate al processo (esempio: tabella dei file aperti)
  - ..

Non tutta l'immagine è accessibile in modo *user*.

- parte di **utente**: (*dati, codice, stack*)
- parte di **kernel** (*PCB+ strutture dati del kernel*) -> **accesso mediante system calls**

Quando un processo è nello stato *running*, è necessario che la sua immagine sia caricata in memoria;

negli altri stati, sono necessarie soltanto alcune informazioni (di solito, nel PCB):

- se necessario, parte dell'immagine di un processo non in esecuzione può essere trasferita in memoria secondaria (*swapping*)

# Scheduling dei processi

È l'attività mediante la quale il sistema operativo effettua delle scelte tra i processi, riguardo a:

- il caricamento in memoria centrale
- l'assegnazione della CPU

In generale, il sistema operativo compie **tre diverse attività di scheduling:**

- scheduling **a breve termine** (scheduling di CPU)
- scheduling **a medio termine** (swapping)
- [scheduling **a lungo termine** (scheduling dei job)]

# Scheduler a lungo termine

Lo scheduler a lungo termine è quella componente del sistema che **seleziona i programmi** da eseguire **dalla memoria secondaria** per caricarli in memoria centrale (creando i corrispondenti processi):

- controlla il *grado di multiprogrammazione* (numero di processi contemporaneamente presenti nel sistema)
  - è una componente importante dei sistemi **batch multiprogrammati**
- nei sistemi **time sharing** è l'utente che stabilisce direttamente il grado di multiprogrammazione : lo scheduler a lungo termine non è presente.

# Scheduler a medio termine (*swapper*)

Il grado di multiprogrammazione non deve essere vincolato dalle esigenze di spazio dei processi

**Swapping**: trasferimento temporaneo in memoria secondaria di *processi* (di solito sospesi), in modo da consentire l'esecuzione di altri *processi*.

# Scheduler a breve termine (o di CPU)

È quella parte del S.O. che si occupa della selezione dei processi pronti a cui assegnare la CPU.

- Nei sistemi time sharing, allo scadere di ogni quanto di tempo, il sistema operativo:
  - decide a quale processo assegnare la CPU (scheduling di CPU)
  - effettua il **cambio di contesto** (*context switch*)

# Cambio di Contesto

È la fase in cui l'uso della CPU viene commutato da un processo al successivo.

Quando avviene un **cambio di contesto** tra un processo  $P_i$  ad un processo  $P_{i+1}$  (cioè,  $P_i$  cede l'uso della CPU a  $P_{i+1}$ ):

1. **Salvataggio dello stato di  $P_i$** : il S.O. copia PC, registri, etc. del processo *deschedulato*  $P_i$  nel suo PCB
2. **Ripristino dello stato di  $P_{i+1}$** : il S.O. trasferisce i dati del processo  $P_{i+1}$  dal suo PCB nei registri di CPU, che può così riprendere l'esecuzione.



# Scheduling e Cambio di Contesto

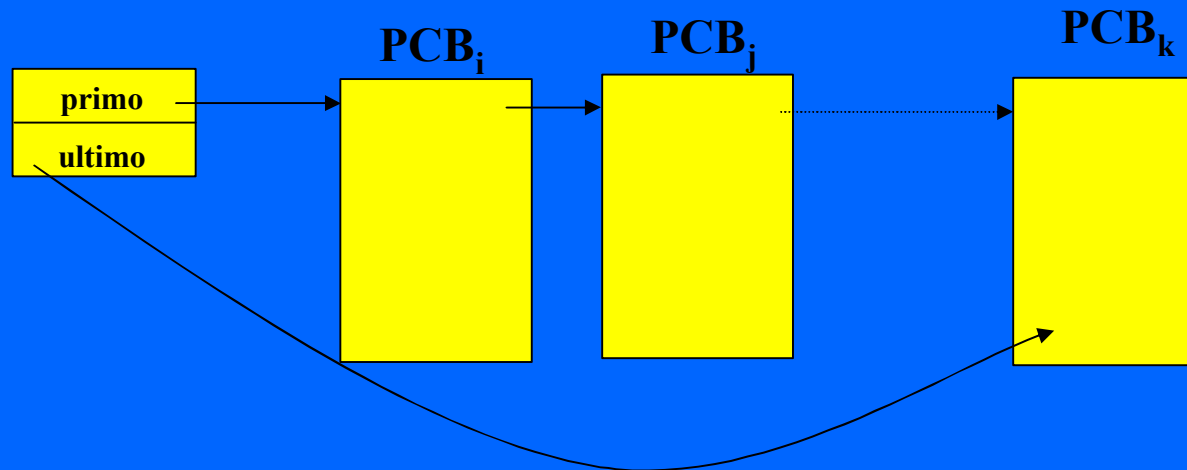
Il cambio di contesto determina un **costo computazionale aggiuntivo** che dipende essenzialmente da:

- **frequenza** di commutazione della CPU ( $1/\Delta t$ )
- dimensione del **PCB**.
- **Costo dei trasferimenti da/verso la memoria**
  - esistono sistemi operativi che prevedono **processi leggeri** (*threads*), che hanno la proprietà di condividere codice e dati con altri processi:
    - dimensione del PCB ridotta
    - riduzione dell'overhead.

# Scheduler della CPU

Lo scheduler a breve termine gestisce :

- la **coda dei processi pronti (*ready queue*)**: contiene i PCB dei processi che si trovano nello stato *Ready*.

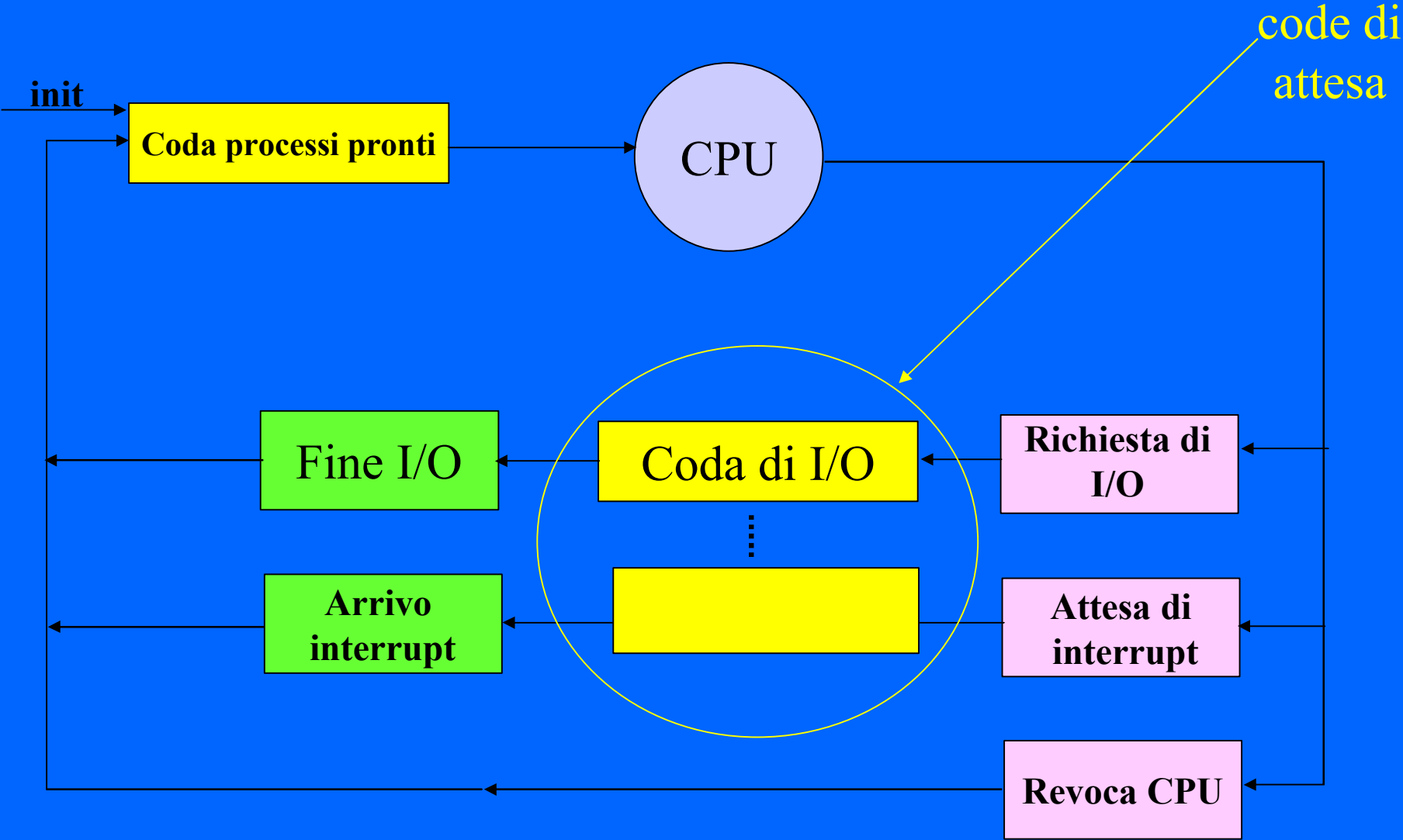


la strategia di gestione della *ready queue* dipende dalle **politiche** di scheduling adottate dal S.O.

# Code di attesa

Il sistema gestisce i processi sospesi mediante **code di attesa** (una per ogni tipo di attesa: dispositivi I/O, timer,..): ognuna di esse contiene i PCB dei processi *Waiting* in attesa di un evento del tipo associato alla coda.

# Diagramma di accodamento



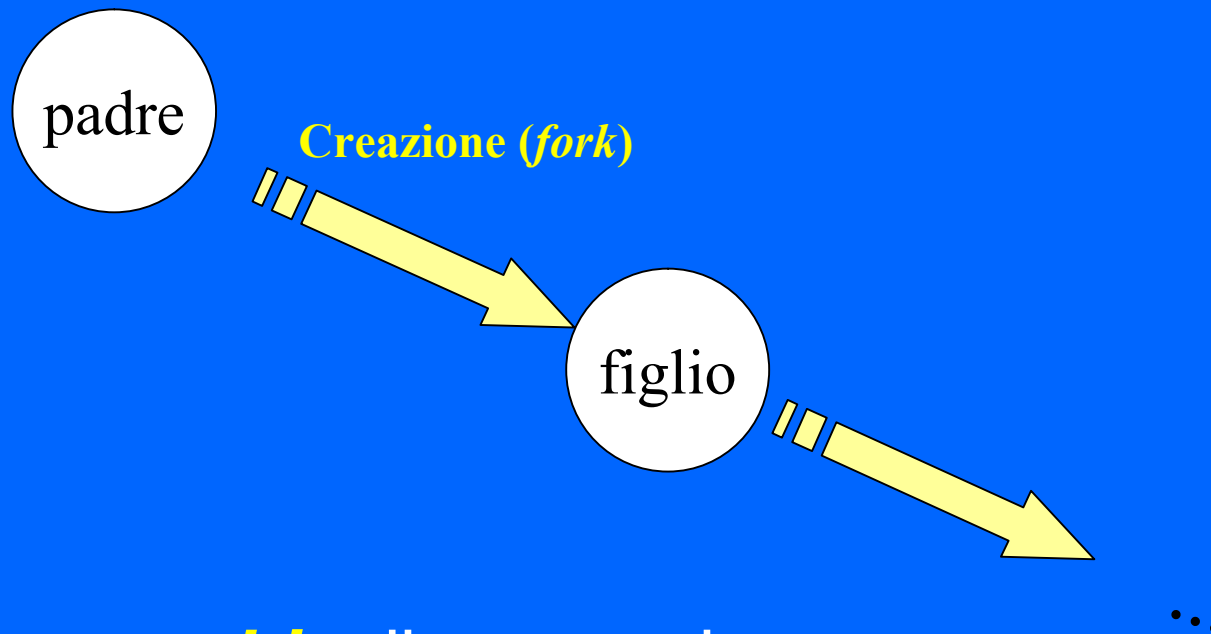
# Operazioni sui Processi

Ogni S.O. multiprogrammato prevede dei meccanismi per la gestione dei processi.

- **Meccanismi necessari:**
  - creazione
  - terminazione
  - interazione tra processi
- Sono operazioni **privilegiate** realizzate da *system call*

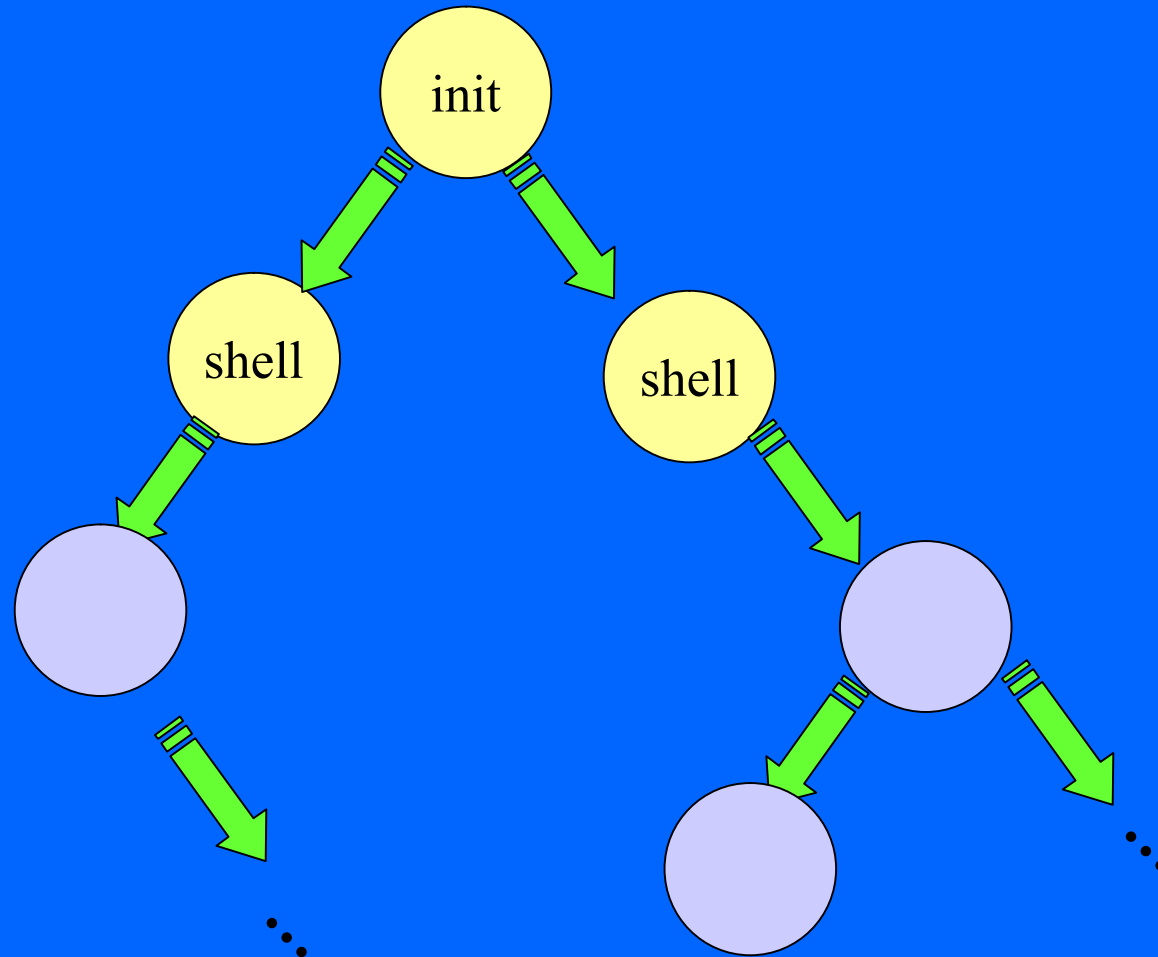
# Creazione di Processi

- Un processo (*padre*) può richiedere la creazione di un nuovo processo (*figlio*).



→ **gerarchie** di processi.

# Gerarchie di processi (es. Unix)



# Relazione Padre-Figlio

## Parametri:

- **concorrenza:**
  - » padre e figlio procedono in *parallelo* (es., Unix), oppure
  - » il padre si sospende in attesa della terminazione del figlio
- **condivisione di risorse :**
  - » le risorse del padre (ad esempio, i file aperti) sono condivise con i figli (es. Unix), oppure
  - » il figlio utilizza risorse soltanto se esplicitamente richieste da se stesso
- **spazio degli indirizzi :**
  - » duplicato: lo spazio degli indirizzi del figlio è una copia di quello del padre (es: fork() in Unix), oppure
  - » differenziato: gli spazi degli indirizzi di padre e figlio contengono codice e dati diversi (es: VMS, exec() in Unix)



# Processi Unix

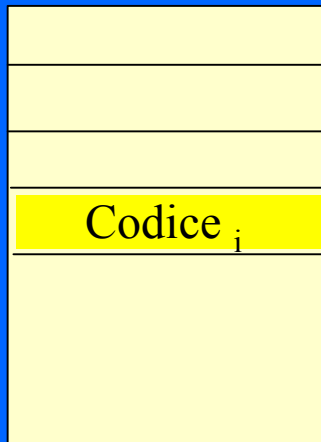
Unix è un sistema operativo *multiprogrammato a divisione di tempo*: l'unità di computazione è **il processo.**

## Caratteristiche del processo Unix:

- processo pesante con codice *rientrante*:
  - » dati non condivisi
  - » codice condivisibile con altri processi
- funzionamento dual mode:
  - » processi di utente (modo *user*)
  - » processi di sistema (modo *kernel*)
- diverse potenzialità e, in particolare, diversa visibilità della memoria.

# Rappresentazione dei processi Unix

Il codice dei processi è **rientrante**: più processi possono condividere lo stesso codice (*text*):



**Text table:** 1

elemento  $\forall$  segmento  
di codice utilizzato

- » codice e dati sono separati (modello a *codice puro*)
- » il S.O. gestisce una struttura dati globale in cui sono contenuti i puntatori ai codici utilizzati ed eventualmente condivisi) dai processi: **text table**.
- » L'elemento della text table si chiama **text structure** e contiene, ad esempio:
  - **puntatore al codice** (se il processo è *swapped*, riferimento a memoria secondaria)
  - numero dei processi che lo condividono

...

# Rappresentazione dei processi Unix

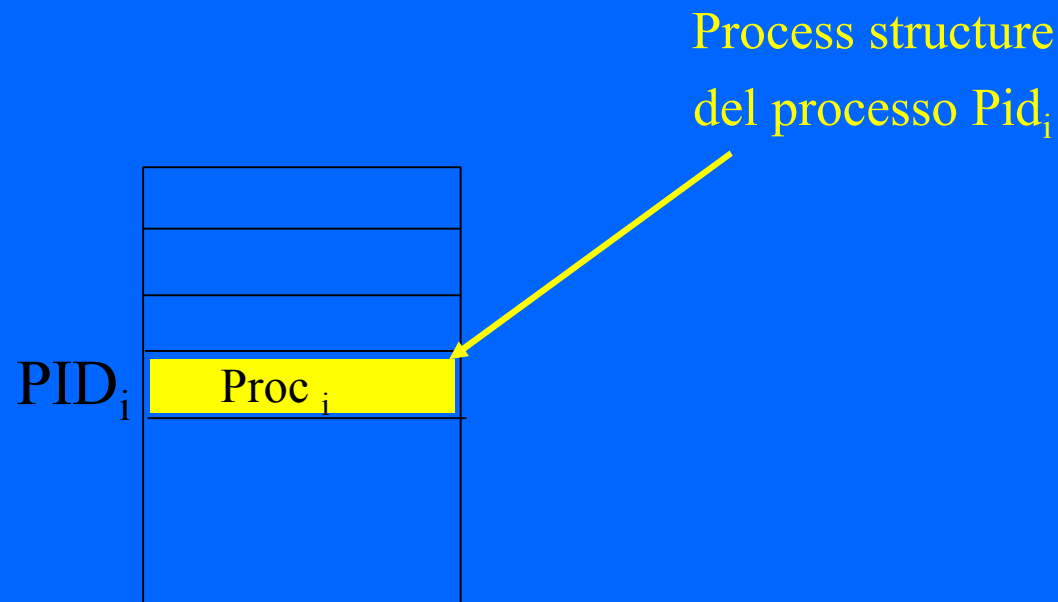
- **Process Control Block**: il descrittore del processo in Unix e` mappato su 2 strutture dati:
  - **Process Structure**: informazioni necessarie al sistema per la gestione del processo (a prescindere dallo stato del processo)
  - **User Structure**: informazioni necessarie solo se il processo e` residente in memoria centrale

# Process Structure

- contiene, tra l'altro, le seguenti informazioni:
  - » process identifier (**PID**): è un intero positivo che individua univocamente il processo nel sistema
  - » **stato** del processo
  - » puntatori alle varie **aree dati e stack** associati al processo
  - » riferimento indiretto al **codice**: la process structure contiene il riferimento all'elemento della text table associato al codice del processo
  - » informazioni di **scheduling** (es: priorità, tempo di CPU,etc)
  - » Riferimento al **processo padre** (PID del padre)
  - » Informazioni relative alla **gestione di segnali** (segnali inviati ma non ancora gestiti, maschere)
  - » Puntatori a processi successivi in **code** (ad esempio, ready queue)
  - » **Puntatore alla User Structure**

# Rappresentazione dei processi Unix

- **Process Structure:** sono organizzate in un vettore: ***Process Table***



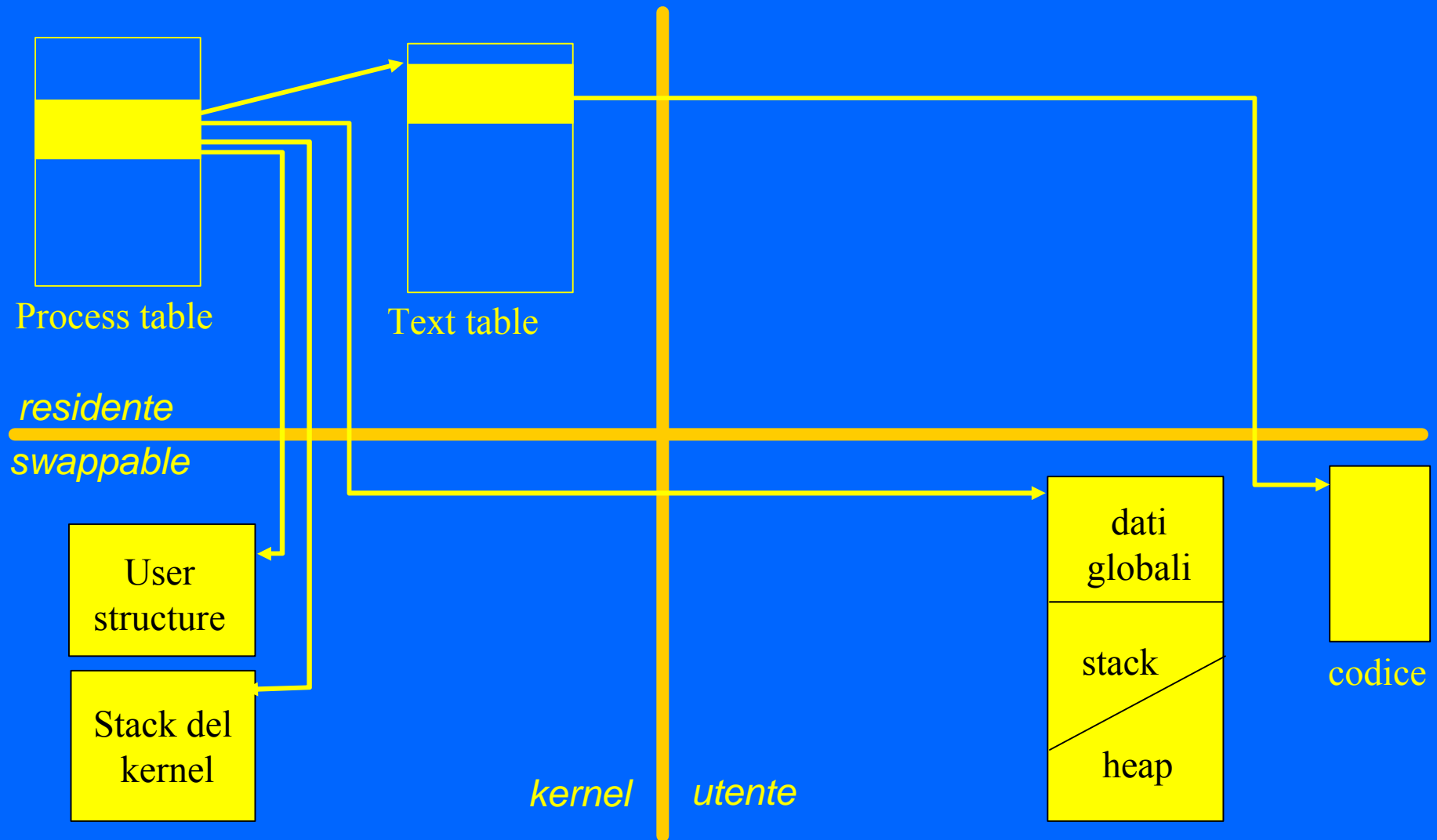
Process table: 1 elemento per ogni processo

# User Structure

Contiene le informazioni necessarie al S.O. per la gestione del processo, **quando è residente:**

- copia dei **registri** di CPU
- informazioni sulle **risorse allocate** (ad es. **file aperti**)
- informazioni sulla gestione di **segnali** (puntatori a *handler*, etc.)
- **ambiente** del processo: direttorio corrente, utente, gruppo, argc/argv, path, etc.

# Immagine di un processo Unix



# Immagine di un processo Unix

## Componenti:

- **process structure**: è l'elemento della process table associato al processo (kernel, residente)
- **text structure**: elemento della text table associato al codice del processo (kernel, residente)
- area **dati globali di utente**: contiene le variabili globali del programma eseguito dal processo (user, swappable)
- **stack, heap** di utente: aree dinamiche associate al programma eseguito (user, swappable)
- **stack del kernel**: stack di sistema associato al processo per le chiamate a system call (kernel, swappable)
- **user structure**: struttura dati contenente i dati necessari al kernel per la gestione del processo quando è residente (kernel, swappable).



# Rappresentazione di processi Unix

- **Process Structure**: informazioni necessarie per la gestione del processo, anche se questo è *swappato* in memoria secondaria.
- **User Structure**: il suo contenuto è necessario **solo in caso di esecuzione** del processo (stato *running*)

***PCB = Process Structure + User Structure***

# Processi "*pesanti*"

**Processo = {codice, PC, registri, dati, stack..}**

Quindi:

- *processi* diversi eseguono codici distinti
- *processi* diversi accedono a dati diversi

→ i *processi non condividono memoria*

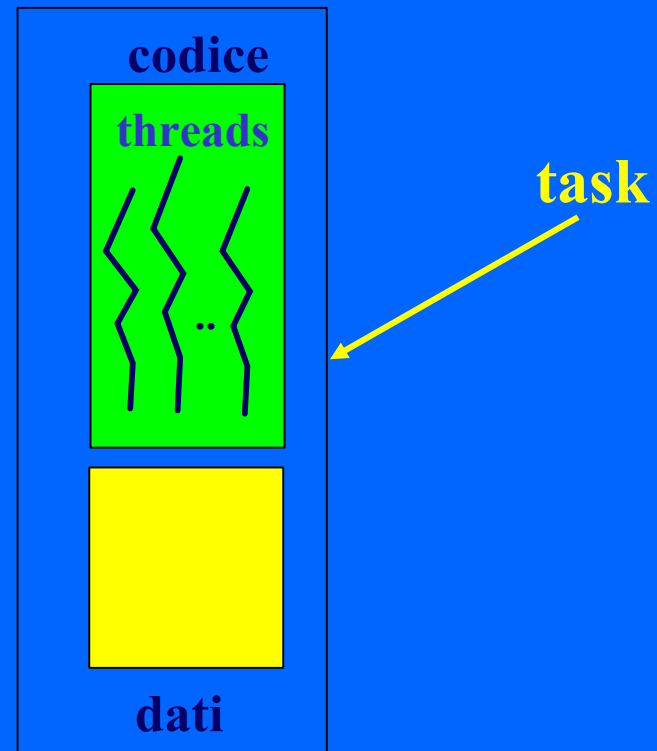
Il costo del cambio di contesto per processi pesanti può essere elevato (dimensione del descrittore, accessi in memoria).

**"PROCESSI PESANTI" (*heavy-weight processes*)**

# Processi “leggeri” (threads)

Un *thread* è un’unità di esecuzione che **condivide lo spazio di indirizzamento (dati e codice)** con altri *thread* ad esso associati.

**Task** = insieme di threads che riferiscono lo stesso codice e gli stessi dati.



# Thread

Un thread rappresenta un flusso di esecuzione all'interno di un processo pesante.

- **Multithreading**: molteplicità di flussi di esecuzione all'interno di un processo pesante.
- Tutti i thread definiti in un processo **condividono** le risorse del processo, risiedono nello stesso spazio di indirizzamento ed hanno accesso agli stessi dati.

Ogni thread ha :

- uno **stato** di esecuzione (running, ready, blocked)
- un **contesto** che è salvato quando il thread non è in esecuzione
- uno stack di esecuzione
- spazio di memoria statico per le variabili locali
- accesso alla memoria e alle risorse del processo pesante condiviso con gli altri thread.

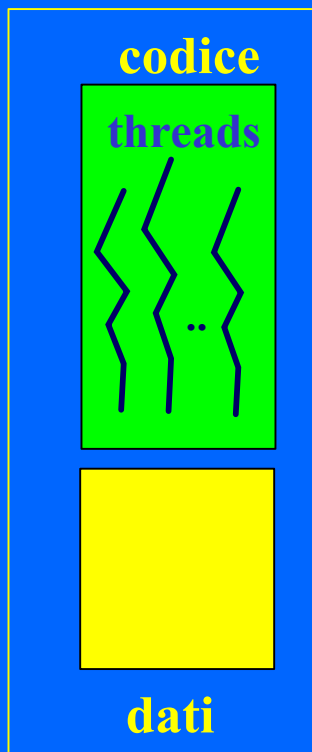
# Thread

→ codice e dati non sono caratteristiche del singolo thread, ma del task al quale appartiene:

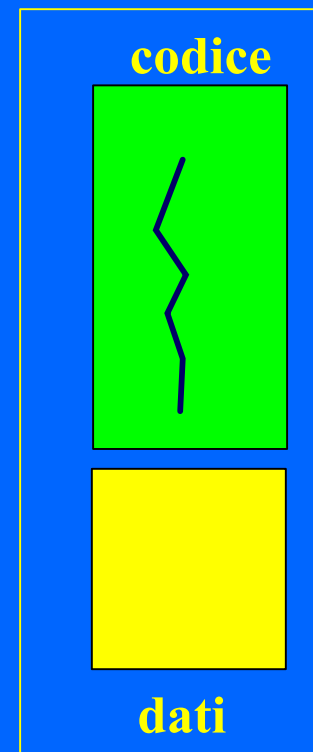
**Thread= {PC, registri, stack}**

**Task= {thread1, thread2,..., threadN, codice,  
dati}**

# Processi leggeri (threads)



Applicazione multi-threaded.



Il **processo pesante** equivale a un task con un solo thread.

# Proprietà dei Threads

- **Condivisione di memoria:** a differenza dei processi (*pesanti*), un thread può condividere variabili con altri (appartenenti allo stesso task).
- **Minor costo di context switch:** il PCB di un thread non contiene alcuna informazione relativa a codice e dati
  - il cambio di contesto tra thread dello stesso task ha un costo notevolmente inferiore al caso dei processi pesanti.
- **Minor protezione:** threads appartenenti allo stesso task possono modificare dati *gestiti* da altri threads.

## Vantaggi

- maggiore efficienza: le operazioni di context switch, ed in generale di gestione dei thread (creazione etc.) sono più economiche rispetto al caso dei processi.
- maggiori possibilità di utilizzo di architetture multiprocessore.

# Realizzazione di Threads

Alcuni sistemi operativi realizzano il concetto di thread (ad es: NT, GNU/linux, Solaris).

## Possibilità di realizzazione:

- **A livello utente** (Andrew - Carnegie Mellon, Java)
- **A livello kernel** (NT, OS2, LINUX, L4, Hurd)
- **A entrambi i livelli** (Solaris)



# Realizzazione a livello utente

I thread vengono realizzati mediante librerie di funzioni che operano a livello **utente** e che forniscono il supporto alla *gestione* e sincronizzazione dei thread.

- Il sistema operativo *ignora la presenza dei thread* continuando a gestire solo i processi.
- il passaggio da un thread al successivo (nello stesso task) non richiede interruzioni al S.O. (**maggior rapidità**)
- il S.O. *vede processi pesanti*: **minore efficienza**
  - es: sospensione di un thread
  - Cambio di contesto tra thread di task diversi

# Realizzazione a livello kernel

Il kernel del sistema si fa carico di tutte le funzioni per la gestione dei thread.

- A ciascuna funzione corrisponde una **system call**.
- Quando un thread si *blocca*, il S.O. può mettere in esecuzione un altro thread dello *stesso processo*.
- Soluzione *meno efficiente* della precedente.
- Possibilità di eseguire thread diversi appartenenti allo stesso processo su unità di elaborazione differenti (*architettura multiprocessore*).
- il S.O. gestisce direttamente i cambi di contesto:
  - tra threads dello stesso task (trasferimento di registri)
  - tra task
- il S.O. fornisce strumenti per la sincronizzazione nell'accesso di threads a variabili comuni.

# Realizzazione di Threads

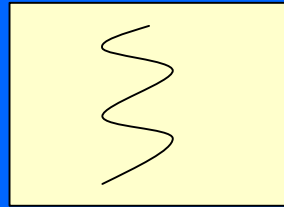
## Soluzioni Miste (es: Solaris 2):

- i threads possono essere realizzati a entrambi i livelli.
- Creazione di thread, politiche di assegnazione della CPU e sincronizzazione a *livello utente*.
- I thread a livello utente sono mappati in un numero (minore o uguale) di thread a livello nucleo.

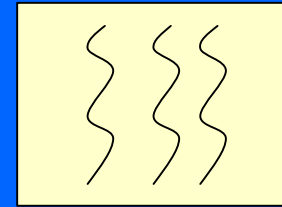
## Vantaggi:

- Thread della stessa applicazione possono essere eseguiti in parallelo su processori diversi.
- Una chiamata di sistema bloccante non blocca necessariamente lo stesso processo.

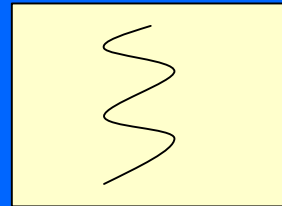
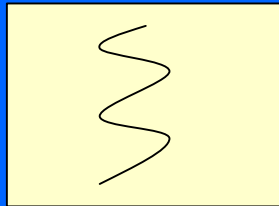
# Realizzazione di Threads



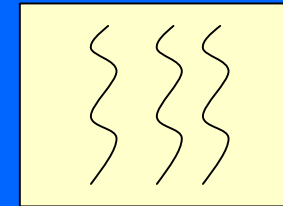
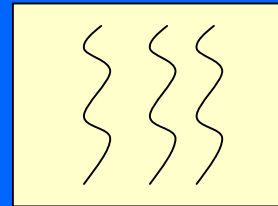
un thread per processo



più thread per processo

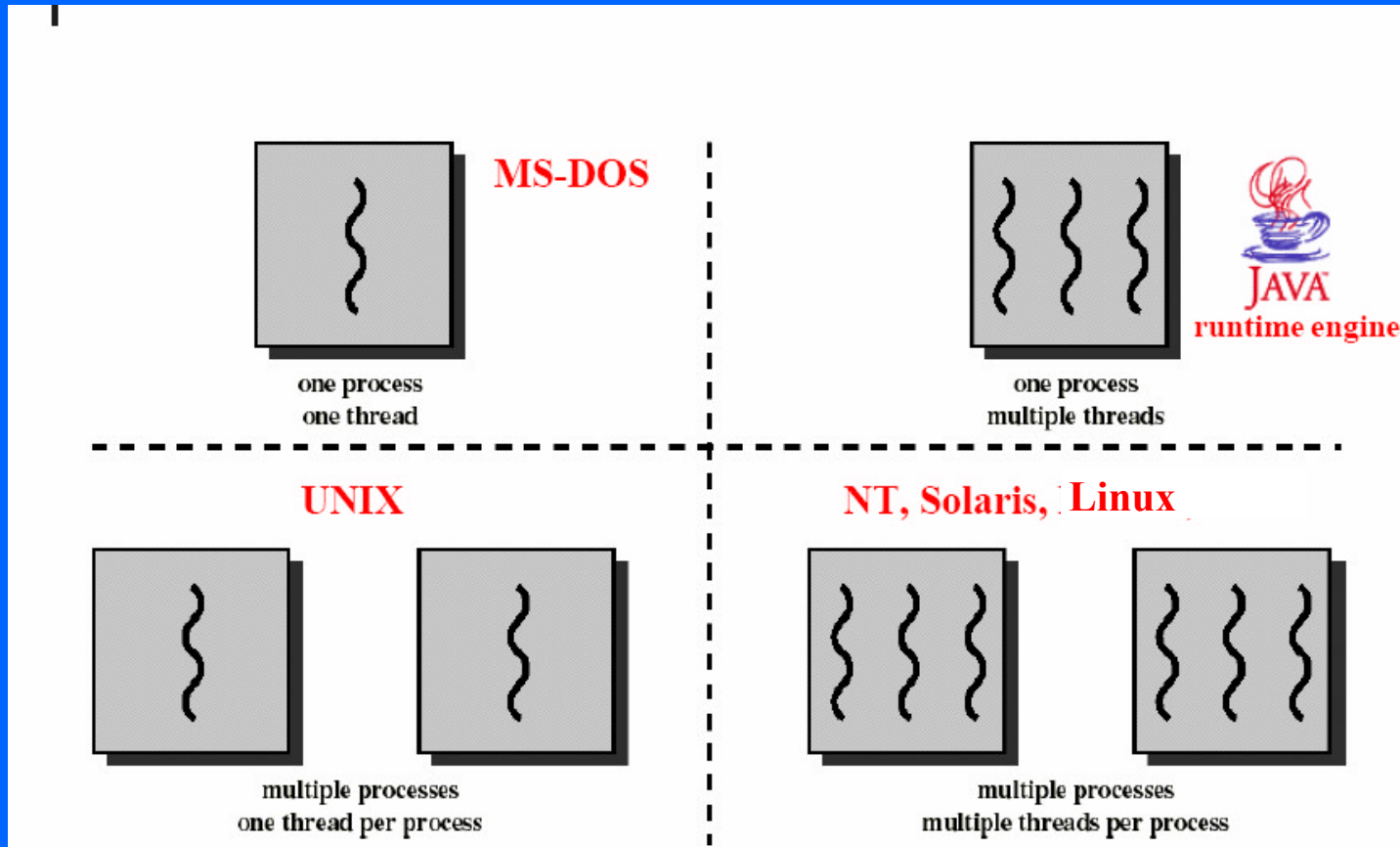


Processi multipli:  
un thread per processo



Processi multipli;  
più thread per processo

# Realizzazione di Threads



# Linux: caratteristiche dei thread

In Linux l'unità di esecuzione è il thread.

## Caratteristiche:

- Il thread è realizzato a **livello kernel** (è l'unità di schedulazione)
- I thread vengono creati all'interno di un processo (task) per eseguire una funzione
- Ogni thread ha un PID che lo identifica univocamente :
  - Il sistema non realizza esplicitamente il task
  - Implicitamente: il task è il gruppo di thread discendenti da uno stesso thread
- Il kernel non "vede" i task, ma gestisce un insieme *piatto* di thread: difficoltà nella realizzazione di operazioni riferite a task (per esempio, invio di segnali a task)
- Gestione di thread:
  - System call native (ad esempio `clone`, **per la creazione di thread**): **scarsa portabilità**
  - **Uso di librerie standard (Posix conformant):** `pthread`
- Sincronizzazione (Posix): in aggiunta ai meccanismi tipici di Unix, sono disponibili strumenti per sincronizzare i thread negli accessi a dati condivisi: **Lock, Semafori, Variabili condizione** .

# Interazione tra processi

I processi *possono*, in generale, interagire.

## Classificazione:

- **processi indipendenti**: due processi P1 e P2 sono indipendenti se l'esecuzione di P1 non è influenzata da P2, e viceversa.
- **processi interagenti**: P1 e P2 sono interagenti se l'esecuzione di P1 è influenzata dall'esecuzione di P2, e/o viceversa.

# Processi interagenti

## Tipi di interazione:

- **Cooperazione:** l'interazione consiste nello scambio di informazioni, al fine di eseguire un'attività comune.
- **Competizione:** i processi interagiscono per sincronizzarsi nell'accesso a risorse comuni.



# Processi interagenti

## Supporto all'interazione:

l'interazione può avvenire mediante:

- **memoria condivisa** (modello ad *ambiente globale*): il sistema operativo consente ai processi (*threads*) di condividere variabili; l'interazione avviene tramite l'accesso dei processi interagenti a variabili condivise.
- **scambio di messaggi** (modello ad *ambiente locale*): i processi non condividono variabili e interagiscono mediante opportuni meccanismi di trasmissione/ricezione di messaggi; il sistema operativo prevede dei meccanismi a supporto dello scambio di messaggi.

# Riferimenti Bibliografici

- Processi e thread:
  - Silberschatz, Galvin: Capitolo 4
  - Stallings: Capitoli 3 e 4
- Processi Unix:
  - Stevens: *Advanced Programming in the Unix Environment*