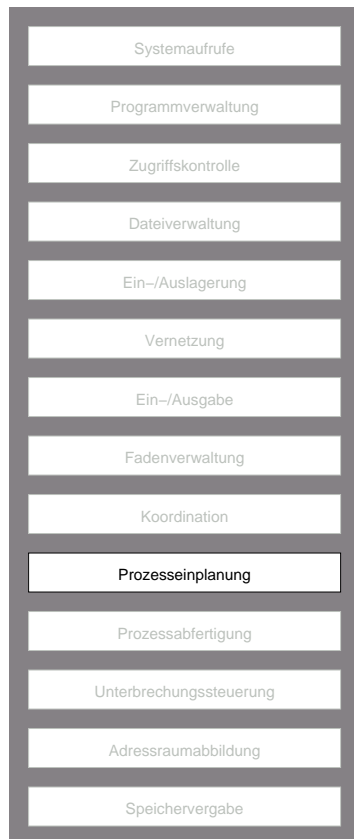


Prozesseinplanung



Uniprozessor-Scheduling für den *Allgemeinzieckbetrieb*

- Abfertigungszustände und Zustandsübergänge
- grundlegende Verfahrensweisen
- Fallstudien

Multiprozessor
Echtzeit } -Scheduling im Hauptstudium

☞ Klassifikation, Kriterien: Folien 6-65 bis 6-75

Abfertigungszustände

Jedem Prozess ist in Anhängigkeit von der Einplanungsebene ein *logischer Zustand* zugeordnet, der den Abfertigungszustand zu einem Zeitpunkt angibt:

kurzfristig (*short-term scheduling*)

- bereit, laufend, blockiert

mittelfristig (*medium-term scheduling*)

- schwebend bereit, schwebend blockiert

langfristig (*long-term scheduling*)

- erzeugt, gestoppt, beendet

Kurzfristige Einplanung

bereit (*ready*) zur Ausführung durch den Prozessor (die CPU)

- der Prozess ist auf der Warteliste für die CPU-Zuteilung (*ready list*)
- seine Listenposition bestimmt sich durch das Einplanungsverfahren

laufend (*running*), Zuteilung des Betriebsmittels „CPU“ ist erfolgt

- der Prozess führt Berechnungen durch, er vollzieht seinen CPU-Stoß
- für jeden Prozessor gibt es zu einem Zeitpunkt nur einen laufenden Prozess

blockiert (*blocked*) auf ein bestimmtes Ereignis

- der Prozess führt „Ein-/Ausgabe“ durch, er vollzieht seinen E/A-Stoß
- er erwartet die Erfüllung mindestens einer Bedingung (X Kap. 7/8)

Mittelfristige Einplanung

Ein Prozess ist komplett ausgelagert, d. h., der Inhalt seines gesamten Adressraums wurde in den Hintergrundspeicher verschoben (*swap-out*) und der von dem Prozess belegte Vordergrundspeicher wurde freigegeben. Die Einlagerung (*swap-in*) des Adressraums ist abzuwarten:

schwebend bereit (*ready suspend*)

- die CPU-Zuteilung (☞ „bereit“) ist außer Kraft gesetzt
- der Prozess ist auf der Warteliste für die Speicherzuteilung

schwebend blockiert (*blocked suspend*)

- der Prozess erwartet weiterhin ein Ereignis (☞ „blockiert“)
- tritt das Ereignis ein, wird der Prozess „schwebend bereit“

Langfristige Einplanung

erzeugt (*created*) und fertig zur Programmverarbeitung  `fork(2)`

- der Prozess ist instanziiert, ihm wurde ein Programm zugeordnet
- ggf. steht die Zuteilung des Betriebsmittels „Speicher“ jedoch noch aus

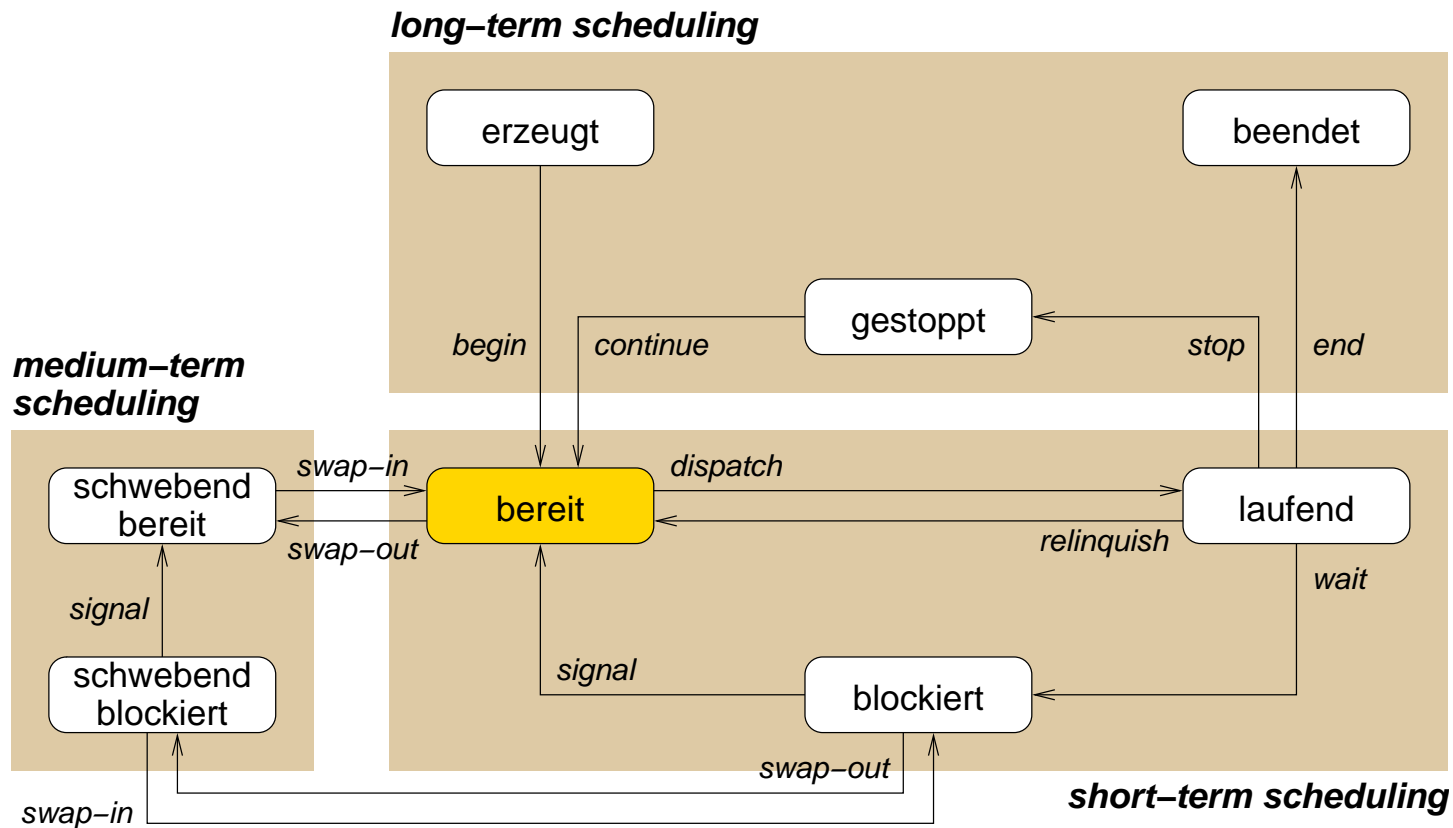
gestoppt (*stopped*)  `signal(3)`

- der Prozess wurde angehalten, automatisch oder manuell (z. B. `^Z`)
- Ursachen können z. B. sein Überlast und Verklemmungsvermeidung

beendet (*ended*) und erwartet die Entsorgung  `exit(2) → wait(2)`

- der Prozess ist terminiert, seine Betriebsmittel werden freigegeben
- ggf. muss ein anderer Prozess den „Kehraus“ vollenden (z. B. UNIX)

Zustandsübergänge



Einplanungs-/Auswahlzeitpunkt

- jeder Übergang in den Zustand „bereit“ aktualisiert die CPU-Warteschlange
 - eine Entscheidung über die Einreihung des Prozessdeskriptors wird getroffen
 - das Ergebnis dieser Entscheidung ist eine Funktion der Einplanungsstrategie
- Einplanung (*scheduling*) bzw. Umplanung (*rescheduling*) erfolgt, . . . $\times 10^{-6}$
 - nachdem ein Prozess erzeugt worden ist *begin*
 - wenn ein Prozess freiwillig die Kontrolle über die CPU abgibt *relinquish*
 - sofern das von einem Prozess erwartete Ereignis eingetreten ist *signal*
 - sobald ein Prozess wieder aufgenommen werden kann *continue*
- ein Prozess kann dazu gedrängt werden, die CPU freiwillig abzugeben [Wodurch?]

Einplanungsverfahren

- klassische Einplanungs-/Auswahlstrategien:
 - FCFS gerecht
 - RR, VRR zeitscheibenbasiert
 - SPN (SJF), SRTF, HRRN prioritätssetzend
 - FB (MLQ, MLFQ) mehrstufig
- Fallstudien:
 - UNIX (4.3 BSD, Solaris), NT, Linux (2.4, 2.5/2.6), MacOS X/Mach

FCFS

First Come, First Serve

- ein einfaches und gerechtes Verfahren: „wer zuerst kommt, mahlt zuerst“
 - Einreihungskriterium ist die *Ankunftszeit* eines Prozesses
 - arbeitet nicht-verdrängend und setzt kooperative Prozesse voraus
- der Ansatz ist suboptimal bei einem Mix von kurzen und langen CPU-Stößen
 - Prozesse mit $\left\{ \begin{array}{l} \text{langen} \\ \text{kurzen} \end{array} \right\}$ CPU-Stößen werden $\left\{ \begin{array}{l} \text{begünstigt} \\ \text{benachteiligt} \end{array} \right\}$
- Problem „Konvoi(d)effekt“ \implies hohe Antwortzeit, niedriger E/A-Durchsatz

FCFS

Durchlaufzeit

Prozess	Zeiten					T_q/T_s
	Ankunft	Bedienung (T_s)	Start	Ende	Durchlauf (T_q)	
A	0	1	0	1	1	1.00
B	1	100	1	101	100	1.00
C	2	1	101	102	100	100.00
D	3	100	102	202	199	1.99
\emptyset					100	26.00

- die *normalisierte Durchlaufzeit* (T_q/T_s) von C ist vergleichsweise sehr schlecht
 - sie steht in einem extrem schlechten Verhältnis zur Bedienzeit T_s
- mit dem Problem sind immer kurze Prozesse konfrontiert, die langen folgen

RR

Round Robin

- verringert die bei FCFS auftretende Benachteiligung kurzer CPU-Stöße
 - Basis für *CPU-Schutz*: ein Zeitgeber bewirkt periodische Unterbrechungen
 - die Periodenlänge entspricht typischerweise einer **Zeitscheibe** (*time slicing*)
- mit Ablauf der Zeitscheibe erfolgt ggf. ein Prozesswechsel
 - der unterbrochene Prozess wird ans Ende der Bereitliste verdrängt
 - der nächste Prozess wird gemäß FCFS der Bereitliste entnommen
- die Zeitscheibenlänge bestimmt maßgeblich die Effektivität des Verfahrens
 - zu lang, Degenerierung zu FCFS; zu kurz, sehr hoher *Overhead* [Warum?]
 - Faustregel: etwas länger sein als die Dauer einer „typischen Interaktion“

E/A-intensive Prozesse beenden ihren CPU-Stoß innerhalb ihrer Zeitscheibe

☞ sie blockieren und kommen mit Ende ihres E/A-Stoßes in die Bereitliste

CPU-intensive Prozesse schöpfen dagegen ihre Zeitscheibe voll aus

☞ sie werden verdrängt und kommen sofort wieder in die Bereitliste

- die CPU-Zeit ist zu Gunsten CPU-intensiver Prozesse ungleich verteilt
 - E/A-intensive Prozesse werden schlecht bedient, Geräte schlecht ausgelastet
 - die Varianz der Antwortzeit E/A-intensiver Prozesse erhöht sich

VRR

Virtual Round Robin

- vermeidet die bei RR mögliche ungleiche Verteilung der CPU-Zeiten
 - Prozesse kommen mit Ende ihrer E/A-Stöße in eine **Vorzugsliste**
 - diese Liste wird vor der Bereitliste abgearbeitet
- das Verfahren arbeitet mit Zeitscheiben unterschiedlicher Längen
 - Prozesse der Vorzugsliste bekommen keine volle Zeitscheibe zugeteilt
 - ihnen wird die Restlaufzeit ihrer vorher nicht voll genutzten Zeit gewährt
 - sollte ihr CPU-Stoß länger dauern, werden sie in die Bereitliste verdrängt
- die Prozessabfertigung ist dadurch im Vergleich zu RR etwas aufwendiger

SPN

Shortest Process Next

- verringert die bei FCFS auftretende Benachteiligung kurzer CPU-Stöße
 - Grundlage dafür ist die Kenntnis über die Prozesslaufzeiten
- das Hauptproblem besteht darin, die Laufzeiten vorhersagen zu können
 - beim Stapelbetrieb geben Programmierer das erforderliche *time limit*⁵⁰ vor
 - im Produktionsbetrieb läuft der Job mehrfach nur zu statistischen Zwecken
 - im Dialogbetrieb wird ein Mittelwert der Stoßlängen eines Prozesses gebildet
- Antwortzeiten werden wesentlich verkürzt und die Gesamtleistung steigt

⁵⁰Die Zeitdauer, innerhalb der der Job (wahrscheinlich/hoffentlich) beendet wird, bevor er abgebrochen wird.

- Basis ist die Mittelwertbildung über alle CPU-Stoßlängen eines Prozesses:

$$S_{n+1} = \frac{1}{n} \cdot \sum_{i=1}^n T_i = \frac{1}{n} \cdot T_n + \frac{n-1}{n} \cdot S_n$$

- Problem dieser Berechnung ist die gleiche Wichtung aller CPU-Stöße
 - jüngere CPU-Stöße sind jedoch von größerer Bedeutung als ältere
 - sie sollten daher auch mit größerer Wichtung berücksichtigt werden
- das Lokalisierungsprinzip erfordert eine stärkere Einbeziehung jüngerer CPU-Stöße

- die am weitesten zurückliegenden CPU-Stöße sollen weniger Gewicht erhalten:

$$S_{n+1} = \alpha \cdot T_n + (1 - \alpha) \cdot S_n$$

- für den konstanten Wichtungsfaktor α gilt dabei: $0 < \alpha < 1$
- er drückt die relative Wichtung einzelner CPU-Stöße der Zeitreihe aus

- teilweise Expansion der Gleichung führt zu:

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

- für $\alpha = 0.8$: $S_{n+1} = 0.8T_n + 0.16T_{n-1} + 0.032T_{n-2} + 0.0064T_{n-3} + \dots$

SRTF

Shortest Remaining Time First

- lässt den SPN-Ansatz geeignet erscheinen für den Dialogbetrieb: **Verdrängung**
 - sei T_{et} die erwartete CPU-Stoßlänge eines eintreffenden Prozesses und T_{rt} die verbleibende CPU-Stoßlänge des laufenden Prozesses
 - der laufende Prozess wird verdrängt, wenn gilt: $T_{et} < T_{rt}$
- wie SPN kann auch SRTF Prozesse zum „Verhungern“ (*starvation*) bringen
 - dafür führt das verdrängende Verhalten zu besseren Durchlaufzeiten
 - dem RR-Overhead steht Overhead zur Stoßlängenabschätzung gegenüber

HRRN

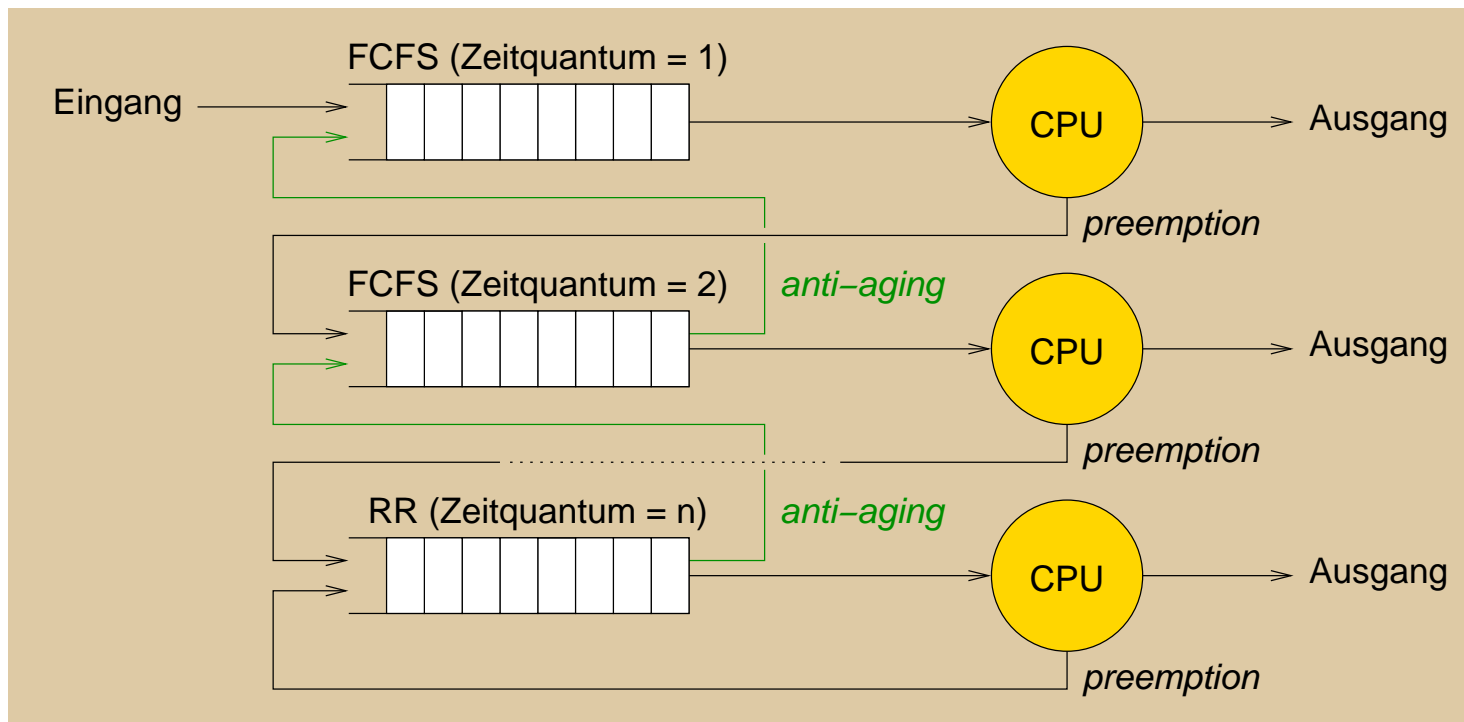
Highest Response Ratio Next

- vermeidet das bei SRTF mögliche Verhungern von Prozessen langer CPU-Stöße
 - das **Altern** (*aging*), d. h., die *Wartezeit* von Prozessen wird berücksichtigt

$$R = \frac{w + s}{s}$$

- mit $w =$ „Wartezeit des Prozesses“ und $s =$ „erwartete Bedienzeit“
- ausgewählt wird immer der Prozess mit dem größten Verhältniswert R

- begünstigt kurze Prozesse, ohne die relativen Längen der Prozesse zu kennen
 - Grundlage ist die „**Bestrafung**“ (*penalization*) lange gelaufener Prozesse
 - Prozesse unterliegen dem Verdrängungsprinzip
- mehrere Bereitlisten kommen zum Einsatz, je nach Anzahl von *Prioritätsebenen*
 - wenn ein Prozess erstmalig eintrifft, läuft er auf höchster Prioritätsebene
 - mit Ablauf seiner Zeitscheibe, wird er in die nächst niedrige Ebene verdrängt
 - die unterste Ebene arbeitet nach RR, alle anderen (höheren) nach FCFS
- kurze Prozesse laufen relativ schnell durch, lange Prozesse können verhungern
 - die Wartezeit kann berücksichtigt werden, um höhere Ebenen zu erreichen



Prioritäten

- ein Prozess-„Vorrang“, der Zuteilungsentscheidungen maßgeblich beeinflusst
 - *Echtzeitverarbeitung* bedingt prioritätssetzende Verfahren, nicht umgekehrt

statische Prioritäten werden zum Zeitpunkt der Prozesserzeugung festgelegt

- der Wert kann im weiteren Verlauf nicht mehr verändert werden
- das Verfahren erzwingt eine deterministische Ordnung zwischen Prozessen

dynamische Prioritäten werden während der Prozesslaufzeit aktualisiert

- die Aktualisierung erfolgt im Betriebssystem, aber auch vom Benutzer aus
- SPN, SRTF, HRRN und FB sind z. B. Spezialfälle dieses Verfahrens

Kombinierte Verfahren

Multilevel Scheduling

- mehrere Betriebsformen lassen sich nebeneinander („gleichzeitig“) betreiben
 - z. B. gleichzeitige Unterstützung von $\left\{ \begin{array}{l} \text{Dialog- und Hintergrundbetrieb} \\ \text{Echtzeit- und sonstigem Betrieb} \end{array} \right.$
 - dialogorientierte bzw. zeitkritische Prozesse werden bevorzugt bedient
- die technische Umsetzung erfolgt typischerweise über mehrere Bereitlisten
 - jeder Bereitliste ist eine bestimmte Zuteilungsstrategie zugeordnet
 - die Listen werden typischerweise nach Priorität, FCFS oder RR verarbeitet
 - ein höchst komplexes Gebilde \rightarrow *multi-level feedback* (MLFB)
- FB kann als Spezialfall dieses Verfahrens aufgefasst werden

UNIX

- zweistufiges präemptives Verfahren mit dem Ziel, *Antwortzeiten* zu minimieren
 - low-level* kurzfristig; präemptiv, MLFB, dynamische Prozessprioritäten
 - einmal pro Sekunde: $prio = cpu_usage + p_nice + base$
 - jeder „Tick“ (1/10 s) verringert das Nutzungsrecht über die CPU
 - der „Tickstand“ wird zur Priorität addiert: hohe Zahl → niedrige Priorität
 - das Maß für der CPU-Nutzung (*cpu_usage*) wird über die Zeit gedämpft
 - die Dämpfungs-/Glättungsfunktion variiert von UNIX zu UNIX
 - high-level* mittelfristig; mit Ein-/Auslagerung (*swapping*) arbeitend
- Prozesse können relativ zügig den Betriebssystemkern verlassen [Wozu ist das gut?]
 - gesteuert über die beim Schlafenlegen einstellbare *Aufweckpriorität*

- jeden vierten Tick (40 ms) erfolgt die Berechnung der *Benutzerpriorität*:

$$p_usrpri = PUSER + \left[\frac{p_cpu}{4} \right] + 2 \cdot p_nice$$

- p_cpu nimmt mit jedem Tick zu und wird einmal pro Sekunde geglättet:

$$p_cpu = \frac{2 \cdot load}{2 \cdot load + 1} \cdot p_cpu + p_nice$$

- Glättung für erwachte Prozesse, die länger als eine Sekunde blockiert waren:

$$p_cpu = \left[\frac{2 \cdot load}{2 \cdot load + 1} \right]^{p_slptime} \cdot p_cpu$$

Glättung (*decay filter*) Bei einer angenommenen mittleren Auslastung (*load*) von 1 gilt $p_{cpu} = 0.66 \cdot p_{cpu} + p_{nice}$. Ferner sei angenommen, ein Prozess sammelt T_i Ticks im Zeitintervall i an und $p_{nice} = 0$:

$$\begin{aligned} p_{cpu} &= 0.66 \cdot T_0 \\ &= 0.66 \cdot (T_1 + 0.66 \cdot T_0) = 0.66 \cdot T_1 + 0.44 \cdot T_0 \\ &= 0.66 \cdot T_2 + 0.44 \cdot T_1 + 0.30 \cdot T_0 \\ &= 0.66 \cdot T_3 + \dots + 0.20 \cdot T_0 \\ &= 0.66 \cdot T_4 + \dots + 0.13 \cdot T_0 \end{aligned}$$

☞ Nach fünf Sekunden gehen nur noch 13% „alte“ Auslastung ein.

UNIX

- FB, 60 Ebenen (Warteschlangen)
 - hohe Ebene \equiv hohe Priorität
- Tabellensteuerung:
 - quantum* Zeitscheibe (ms)
 - tqexp* Ebene bei „Bestrafung“
 - slprt* Ebene nach Deblockierung
 - maxwait* ohne Bedienung (s)
 - lwait* Ebene bei „Beförderung“
- rechenintensive Prozesse steigen ab, interaktive steigen auf

Solaris (1)

<i>quantum</i>	<i>tqexp</i>	<i>slprt</i>	<i>maxwait</i>	<i>lwait</i>	Ebene
200	0	50	0	50	0
200	0	50	0	50	1
...					
40	34	55	0	55	44
40	35	56	0	56	45
40	36	57	0	57	46
40	37	58	0	58	47
40	38	58	0	58	48
40	39	58	0	59	49
40	40	58	0	59	50
40	41	58	0	59	51
40	42	58	0	59	52
40	43	58	0	59	53
40	44	58	0	59	54
40	45	58	0	59	55
40	46	58	0	59	56
40	47	58	0	59	57
40	48	58	0	59	58
20	49	59	32000	59	59

/usr/sbin/dispatchd -c TS -g

UNIX

Beispiel: 1 CPU-Stoß (1000 ms), 5 E/A-Stöße und 5 CPU-Stöße (1 ms)

#	Ebene	CPU-Stoß	Prozesswechsel
1	59	20	Zeitscheibe
2	49	40	Zeitscheibe
3	39	80	Zeitscheibe
4	29	120	Zeitscheibe
5	19	160	Zeitscheibe
6	9	200	Zeitscheibe
7	0	200	Zeitscheibe
8	0	180	E/A-Stoß
9	50	1	E/A-Stoß
10	58	1	E/A-Stoß
11	58	1	E/A-Stoß
12	58	1	E/A-Stoß

Solaris (2)

Variante: Der Prozess wird von einem anderen Prozess (mit höherer Priorität) verdrängt und muss warten. Droht er zu „verhungern“, wird er in der Priorität wieder angehoben („befördert“).

#	Ebene	CPU-Stoß	Prozesswechsel
...			
6	9	200	Zeitscheibe
7	0	20	Beförderung
8	50	40	Zeitscheibe
9	40	40	Zeitscheibe
10	30	80	Zeitscheibe
11	20	120	Zeitscheibe
12	10	80	E/A-Stoß
13	50	1	E/A-Stoß
...			

420 ms

NT (1)

Prioritätsklassen

- präemptive, prioritäts- und zeitscheibenbasierte Einplanung von Fäden
 - Verdrängung erfolgt auch dann, wenn der Faden sich im Kern befindet
 - ☞ nicht so bei UNIX & Co
 - RR bei gleicher Priorität: 0 reserviert, 1–15 variabel, 16-31 Echtzeit
- die Prozessart (Vorder-/Hintergrund) bestimmt das **Zeitquantum** eines Fadens
 - vermindert sich mit jedem Tick (10 bzw. 15 ms) um 3 oder um 1, falls der Faden in den Wartezustand geht
 - die **Zeitscheibenlänge** variiert mit den Prozessen: 20 – 120 ms
- variable Priorität: *process priority class + relative thread priority + boost*

NT (2)

Prioritätsanpassung

- Fadenprioritäten werden in bestimmten Situationen dynamisch angehoben
 - Abschluss von Ein-/Ausgabe (Festplatten) +1
 - Mausbewegung, Tastatureingabe +6
 - Deblockierung, Betriebsmittelfreigabe (Semaphor, Event, Mutex) +1
 - andere Ereignisse (Netzwerk, *Pipe*, . . .) +2
 - Ereignis im Vordergrundprozess +2
- ☞ die *dynamic boosts* werden mit jedem Tick wieder verbraucht

Fortschrittsgarantie alle 3–4 s erhalten bis zu 10 „benachteiligte“ Fäden für zwei Zeitscheiben die Priorität 15

- der Scheduler unterteilt die CPU-Zeit in **Epochen**, die . . .
 - beginnen*, wenn jeder lauffähige Prozess ein Zeitquantum erhalten hat
 - enden*, wenn alle lauffähigen Prozesse ihre Zeitquanten verbraucht haben
- **Zeitquanten** (Zeitscheiben) variieren mit den Prozessen und Epochen
 - mit jedem Tick nimmt das Zeitquantum des unterbrochenen Prozesses ab
 - jeder Prozess besitzt eine einstellbare *Zeitquantumbasis*: 20 Ticks \approx 210 ms
 - beide Werte addiert liefert die **dynamische Priorität** eines Prozesses
 - dynamische Anpassung: $quantum = quantum/2 + (20 - nice)/4 + 1$
- ein *Echtzeitprozess* (☞ schwache EZ) besitzt eine **statische Priorität** (1–99)

- die Prozesseinplanung unterscheidet zwischen drei *Scheduling-Klassen*:

FIFO	verdrängbare, kooperative Echtzeitprozesse	}	☞ eine Bereitliste
RR	Echtzeitprozesse derselben Priorität		
<i>other</i>	konventionelle („ <i>time-shared</i> “) Prozesse		

- eine **Gütefunktion** liefert den besten Kandidaten aller lauffähigen Prozesse $O(n)$

$v = -1000$	der Prozess ist <i>Init</i>	-
$v = 0$	der Prozess hat sein Zeitquantum verbraucht	-
$0 < v < 1000$	der Prozess hat sein Zeitquantum nicht verbraucht	+
$v \geq 1000$	der Prozess ist ein Echtzeitprozess	++

- teilt ein Prozess mit seinem Vorgänger den Adressraum, hat er einen Bonus

- **konstante Berechnungskomplexität** bei der Einplanung lauffähiger Prozesse
 - pro CPU zwei *Prioritätsfelder*: *active*, *expired*
 - pro Feld 140 *Prioritätsebenen*: 1–100 Echtzeit-, 101–140 sonstige Prozesse
 - pro Ebene eine (doppelt verkettete) Bereitliste
- Prioritäten gewöhnlicher Prozesse skalieren je nach Grad der Interaktivität
 - *Bonus* (−5) für interaktive Prozesse, *Strafe* (+5) für rechenintensive
 - berechnet am Zeitscheibenende: $prio = MAX_RT_PRIO + nice + 20$
- „abgelaufene Prozesse“ wandern in das „*expired*“-Feld, interaktive bleiben
 - Epochenwechsel: `aux = active; active = expired; expired = aux;`

- ursprünglich konzipiert für **symmetrische Multiprozessorsysteme** (SMP)
 - jede CPU ist einer *Prozessormenge* (*processor set*) zugeordnet
 - die Prozessormenge definiert eine Einplanungsdomäne (*scheduling domain*)
- Uniprozessorsysteme werden als „Spezialisierung“ aufgefasst
 - in dem Fall gibt es nur genau eine Prozessormenge mit genau einer CPU

Ziel: einer CPU einer Prozessormenge einen Faden fair und effektiv zuweisen

- für jede Prozessormenge steht eine eigene *globale Bereitliste* zur Verfügung
- eine *lokale Bereitliste* pro CPU verwaltet nur „prozessoraffine Fäden“⁵¹

⁵¹Fäden, die während ihrer gesamten Lebensdauer oder auch nur zeitweise mit bestimmten Prozessoren bzw. prozessorgebundenen Betriebsmitteln (Geräte, Recheneinheiten, . . .) assoziiert sind.

- **prioritätsorientierte Fadeneinplanung:** 0 (hoch) – 31 (bzw. 127, niedrig)
 - pro Prioritätsebene eine Bereitliste, pro Faden drei Prioritätswerte:
 1. eine Basispriorität, initial übernommen von der „Task-Priorität“
 2. ein niedrigster Wert, den sich der Faden selbst zuweisen kann
 3. die aktuelle Priorität, berechnet sich aus 1. und der CPU-Auslastung
 - konfigurierbare Verfahren: *time sharing* (TS), *gang scheduling*, *background*; *earliest deadline first* (EDF), *rate monotonic* (RM), *fixed priority* (FP) EZ
- Prozesse erhalten Zeitquanten zugewiesen (☞ TS) \approx UNIX/4.3 BSD

handoff scheduling Priorität eines Fadens wird kurzzeitig auf den niedrigsten Wert (2.) herabgesetzt, um einem anderen Faden Vorrang zu gewähren

UNIX \iff NT \iff Linux \iff Mach

Einplanungseinheit „Gewichtsklasse“

- Prozess \rightarrow 4.3 BSD
- Faden \rightarrow Solaris, MacOS X/Mach, NT, Linux

Echtzeitfähigkeit Linux, NT, MacOS X/Mach: „schwach echtzeitfähig“

- das Einhalten von Zeitschranken kann nicht garantiert werden
- problematisch bis unzureichend für Steuerungsanwendungen

Ablaufinvarianz (*reentrance*) NT, MacOS X/Mach

- Fäden sind insbesondere auch innerhalb des Kerns verdrängbar
- der Kern von „UNIX & Co“ verhält sich eher wie ein Monitor

Zusammenfassung

- Betriebssysteme müssen drei Arten von Zuteilungsentscheidungen treffen:
 1. *long-term scheduling* von Prozessen, die zum System zugelassen werden
 2. *medium-term scheduling* von aus- oder einzulagernden Prozessen
 3. *short-term scheduling* von Prozessen, die die CPU zugeteilt bekommen
- alle hier betrachteten Verfahren werden dem *short-term scheduling* zugerechnet
 - benutzer- und systemorientierte Kriterien sind schwer zu vereinheitlichen
 - die Auswahl des geeigneten Verfahrens kommt einer Gratwanderung gleich
- kombinierte Verfahren bieten Flexibilität — gegen Implementierungskomplexität