

#### Eexam

Sticker mit SRID hier einkleben

#### Hinweise zur Personalisierung:

- · Ihre Prüfung wird bei der Anwesenheitskontrolle durch Aufkleben eines Codes personalisiert.
- Dieser enthält lediglich eine fortlaufende Nummer, welche auch auf der Anwesenheitsliste neben dem Unterschriftenfeld vermerkt ist.
- Diese wird als Pseudonym verwendet, um eine eindeutige Zuordnung Ihrer Prüfung zu ermöglichen.

## Grundlagen Betriebssysteme und Systemsoftware

Klausur: IN0009 / Midterm Datum: Mittwoch, 11. Dezember 2019

**Prüfer:** Prof. Dr.-Ing. Jörg Ott **Uhrzeit:** 18:30 – 19:15

### Bearbeitungshinweise

- Diese Klausur umfasst 8 Seiten mit insgesamt 4 Aufgaben.
   Bitte kontrollieren Sie jetzt, dass Sie eine vollständige Angabe erhalten haben.
- Die Gesamtpunktzahl in dieser Prüfung beträgt 45 Punkte.
- Das Heraustrennen von Seiten aus der Prüfung ist untersagt.
- · Als Hilfsmittel sind zugelassen:
  - ein analoges Wörterbuch Deutsch ↔ Muttersprache ohne Anmerkungen
- Mit \* gekennzeichnete Teilaufgaben sind ohne Kenntnis der Ergebnisse vorheriger Teilaufgaben lösbar.
- Es werden nur solche Ergebnisse gewertet, bei denen der Lösungsweg erkennbar ist. Auch Textaufgaben sind grundsätzlich zu begründen, sofern es in der jeweiligen Teilaufgabe nicht ausdrücklich anders vermerkt ist.
- Bei Multiple Choice Fragen müssen alle Antworten korrekt angekreuzt sein. Es ist mindestens eine Antwort korrekt.
- Schreiben Sie weder mit roter/grüner Farbe noch mit Bleistift.
- Schalten Sie alle mitgeführten elektronischen Geräte vollständig aus, verstauen Sie diese in Ihrer Tasche und verschließen Sie diese.

Hörsaal verlassen von	bis	/	Vorzeitige Abgabe um

# Aufgabe 1 Generische Fragen (12 Punkte)

	)* Übersetzen Sie die folgenden physischen Adressen $( ho_x)$ zu logischen Adressen $(v_x)$ , mittels Basisadres ierung.
U	Imrechnungsvorschrift: $p_x := f(b_x, v_x) = b_x + v_x$
b <sub>1</sub> b <sub>2</sub> b <sub>3</sub>	0 = 0x1000 $1 = 0x2000$ $2 = 0x3000$ $3 = 0x4000$ $4 = 0x5000$
	Physische Adressen $(p_x)$ : $0x00000001FF0$ , $b_0$ :
	0x123456789ABCDEF, b <sub>4</sub> :
	0x09875A67B, <i>b</i> <sub>3</sub> :
1 2 3 4 5 6	<pre>gets(buf); int i = atoi(buf);</pre>
1 2 3 4 5	<pre>scanf("%1024s", buf); int i = atoi(buf);</pre>
7	<pre>printf("Int: %d", i); }</pre>

)* Beschreiben Sie kurz den Unterschied zwischen einem monolithischen und einem Mikrokern-basierten Betriebssystem.	ŀ
	L
* Was ist ein Livelock?	ŀ
	I
* Erläutern Sie die Begriffe <i>Waise</i> ( <i>Orphan</i> ) und <i>Zombie</i> im Kontext von Prozessen unter Linux. Ist ein <i>ämonen-Prozess</i> ein Waise oder ein Zombie?	[
	Ì
	L
* Worin besteht der Unterschied zwischen externer und interner Fragmentierung von Speicherbereichen?	Ţ
	ŀ
* Beschreiben Sie 2 mögliche Nachteile/Probleme von Parallelisierung.	ſ
	ţ

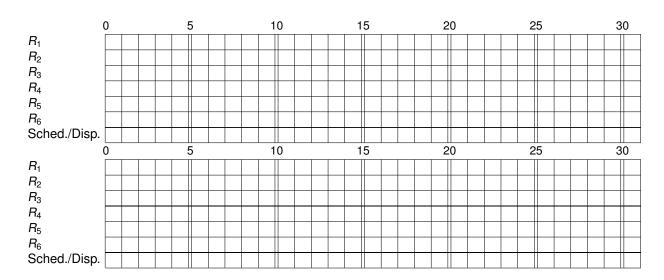
### Aufgabe 2 Scheduling (15 Punkte)

a)\* Für das Scheduling in einem Echtzeitsystem werde die präemptive **Earliest Deadline First** Strategie verwendet. Hierbei gibt jeder Prozess einen Zeitpunkt an, zu dem seine Ausführung abgeschlossen sein muss. Konnte ein Prozess bis zu seiner Deadline nicht vollständig abgeschlossen werden, wird er zur Deadline abgebrochen und aus dem System entfernt, wobei der Kontrollfluss an den Scheduler übergeht. Stehen nach der Earliest Deadline First Strategie mehrere Prozesse zur Auswahl, so wird die CPU dem Prozess mit der kleineren ID zugewiesen (z.B.  $R_1$  und  $R_3$  stehen zur Auswahl  $\Rightarrow R_1$  wird ausgewählt). Das Scheduling benötige stets eine Zeiteinheit, ein Kontextwechsel dauere eine weitere Zeiteinheit. Für die Realtimeprozesse  $R_1$  bis  $R_6$  gelten folgende Deadlines, Ankunftszeiten im System und benötigte Zeiteinheiten zur vollständigen Ausführung:

Prozess	Ankunftszeit	Benötigte Rechenzeit	Deadline
R <sub>1</sub>	0	4	7
R <sub>2</sub>	3	1	9
R <sub>3</sub>	8	4	30
$R_4$	16	5	24
$R_5$	8	3	11
$R_6$	21	2	30

Vernachlässigen Sie den initialen Kontextwechsel, sprich der erste Prozess beginne zum Zeitpunkt 0 direkt mit der Ausführung.

Nutzen Sie den zweiten Vordruck, falls Sie Fehler im ersten Vordruck korrigieren möchten. Machen Sie klar erkenntlich, welche Lösung gewertet werden soll (sonst keine Wertung möglich)!

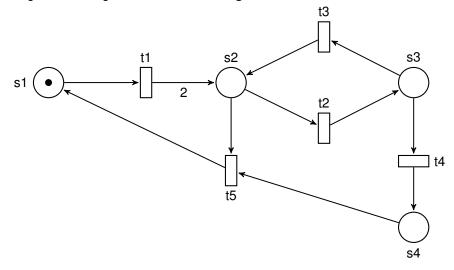


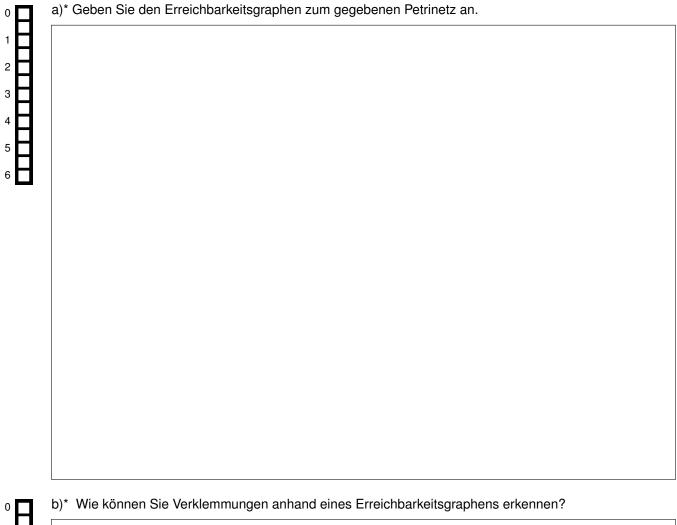
	b) Wie könnte die Earliest Deadline First Strategie verändert werden, sodass das Verhungern von syst relevanten Prozessen vermieden wird?				
' <b>LJ</b>					

e die Prozessklassen an, die hiervon profitieren.	
Kurzes Zeitquantum:	
Langes Zeitquantum:	
* Geben Sie zwei unterbrechende und zwei nicht unterbrechende Schedulingstrategien an (nicht Earlie eadline First).	st [
Unterbrechend:	
Nicht unterbrechend:	
Grenzen Sie die Aufgaben des Schedulers und Dispatchers voneinander ab. Gehen Sie dabei insbeso e auf die Bedeutung des Process Control Block (PCB) ein.	∟ יn- □

## Aufgabe 3 Petrinetze (10 Punkte)

Gegeben sei folgendes natürlichzahliges Petrinetz:







c) Welche Eigenschaften erfüllt das Petrinetz? Begründen Sie Ihre Antwort.	F
	F
d)* Fügen Sie eine Transition in das Petrinetz ein oder verändern Sie eine bestehende Transition, sodass der Erreichbarkeitsgraph nicht verändert wird.	E
Aufgabe 4 Multiple Choice (8 Punkte)	
Kreuzen Sie richtige Antworten an	
Kreuze können durch vollständiges Ausfüllen gestrichen werden	
Gestrichene Antworten können durch nebenstehende Markierung erneut angekreuzt werden 🗙 🗖	
a) Was trifft auf Synchronisation zu?	
TSL (Test and Set Lock) funktioniert auf Einprozessorsystemen.	
Ein kritischer Bereich darf nur aus maximal drei Befehlen bestehen.	
Mehrprozessorsysteme lassen sich duch Unterbrechungssperren synchronisieren.	
☐ Eine Instruktion ist immer unteilbar.	
b) Ein Mutex hat folgende Eigenschaften:	
☐ Die Verwendung von Mutexes garantiert Fairness.	
☐ Durch Mutexes kann man Verklemmungen erkennen.	
☐ Durch Mutexes kann man Verklemmungen verhindern.	
Mutexes helfen bei der Synchronisation.	
c) Welche Eigenschaften haben asynchrone oder synchrone Kommunikation?	
Bei synchroner Kommunikation wartet der Sender auf eine Bestätigung durch den Empfänger.	
☐ Bei asynchroner Kommunikation wartet der Sender auf eine Bestätigung durch den Empfänger.	
☐ Bei asynchroner Kommunikation wartet der Sender nicht auf eine Bestätigung durch den Empfänger.	
☐ Bei synchroner Kommunikation wartet der Sender nicht auf eine Bestätigung durch den Empfänger.	
d) Kleines Kopfrechnen mit Binär- und Dezimalpräfixen.	
4096 MiB sind 4 GiB	
☐ 1024 GB sind 1 TB	
☐ 10 MB sind 0,0001 TB	
2 KiB sind 2000 Byte	

e) welche Bedingungen sind für einen Deadlock notwendig?	
☐ Ein Prozess kann durch das Betriebssystem auf einen früheren Zustand, beispielsweise vor Belegung eines Betriebsmittels, zurückgesetzt werden.	
☐ Die Prozesse fordern Betriebsmittel in beliebiger Reihenfolge an.	
☐ Die Prozesse fordern die Betriebsmittel auf einmal an.	
☐ Die beteiligten Betriebsmittel werden exklusiv zugeteilt.	
f) Sie wollen eine Variable x mit der folgenden Eigenschaft deklarieren:	
x is array of 3 pointer to function returning function returning pointer to array of 5 unsigned long	int
welche der folgenden Deklarationen ist die richtige?	
$\square$ unsigned long int *(*(x[3]())())[5];	
unsigned long int (*(*x[3])()())[5];	
■ unsigned long int (*(*x[3]())())[5];	
unsigned long int (**x[3]()())[5];	
g) Welche besondere Eigenschaft zeichnet die beiden POSIX-Signale SIGKILL und SIGSTOP aus?	
☐ Die Unterbrechung des empfangenden Prozesses verläuft synchron.	
☐ Die Signale können nur vom Betriebssystem gesendet werden.	
☐ Die Signale können vom empfangenden Prozess nicht abgefangen oder blockiert werden.	
☐ Die Signale können nur von privilegierten Benutzern gesendet werden.	
h) Welche Zustände von Prozessen werden in der Run Queue verwaltet	
☐ Wartend	
Laufend	
☐ Blockiert	
☐ Rechenwillig	
Zusätzlicher Platz für Lösungen. Markieren Sie deutlich die Zuordnung zur jeweiligen Teilaufgabe. Vergessen Sie nicht, ungültige Lösungen zu streichen.	