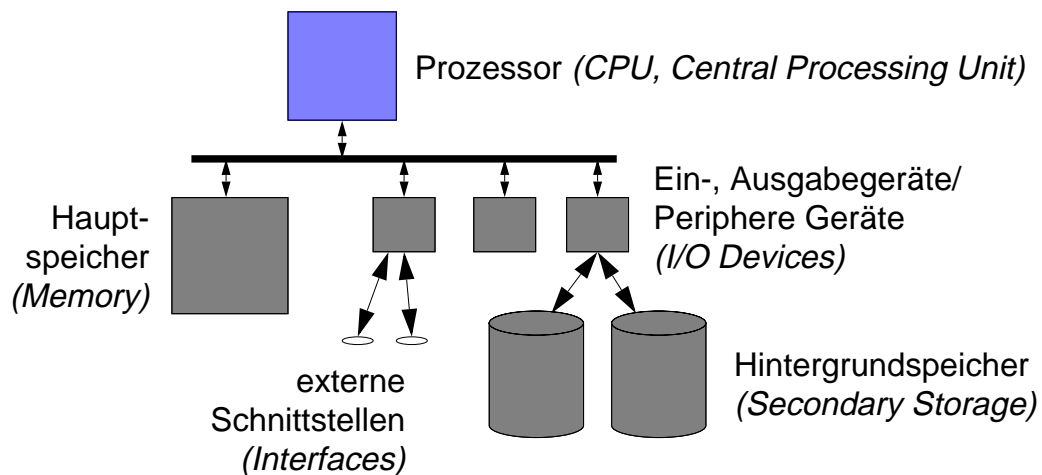


# D Prozesse und Nebenläufigkeit

## D Prozesse und Nebenläufigkeit

### ■ Einordnung



# 1 Prozessor

## ■ Register

- ◆ Prozessor besitzt Steuer- und Vielzweckregister
- ◆ Steuerregister:
  - Programmzähler (*Instruction Pointer*)
  - Stapelregister (*Stack Pointer*)
  - Statusregister
  - etc.

## ■ Programmzähler enthält Speicherstelle der nächsten Instruktion

- ◆ Instruktion wird geladen und
- ◆ ausgeführt
- ◆ Programmzähler wird inkrementiert
- ◆ dieser Vorgang wird ständig wiederholt

# 1 Prozessor (2)

## ■ Beispiel für Instruktionen

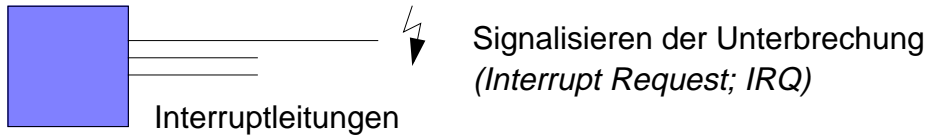
```
...
0010 5510000000    movl DS:$10, %ebx
0015 5614000000    movl DS:$14, %eax
001a 8a            addl %eax, %ebx
001b 5a18000000    movl %ebx, DS:$18
...
```

## ■ Prozessor arbeitet in einem bestimmten Modus

- ◆ Benutzermodus: eingeschränkter Befehlssatz
- ◆ privilegierter Modus: erlaubt Ausführung privilegierter Befehle
  - Konfigurationsänderungen des Prozessors
  - Moduswechsel
  - spezielle Ein-, Ausgabebefehle

## 1 Prozessor (3)

### ■ Unterbrechungen (*Interrupts*)



- ◆ Prozessor unterbricht laufende Bearbeitung und führt eine definierte Befehlsfolge aus (vom privilegierten Modus aus konfigurierbar)
- ◆ vorher werden alle Register einschließlich Programmzähler gesichert (z.B. auf dem Stack)
- ◆ nach einer Unterbrechung kann der ursprüngliche Zustand wiederhergestellt werden
- ◆ Unterbrechungen werden im privilegierten Modus bearbeitet

## 1 Prozessor (4)

### ■ Systemaufrufe (*Traps; User Interrupts*)

- ◆ Wie kommt man kontrolliert vom Benutzermodus in den privilegierten Modus?
- ◆ spezielle Befehle zum Eintritt in den privilegierten Modus
- ◆ Prozessor schaltet in privilegierten Modus und führt definierte Befehlsfolge aus (vom privilegierten Modus aus konfigurierbar)
- ◆ solche Befehle werden dazu genutzt die Betriebssystemschnittstelle zu implementieren (*Supervisor Calls*)
- ◆ Parameter werden nach einer Konvention übergeben (z.B. auf dem Stack)

## 2 Prozesse

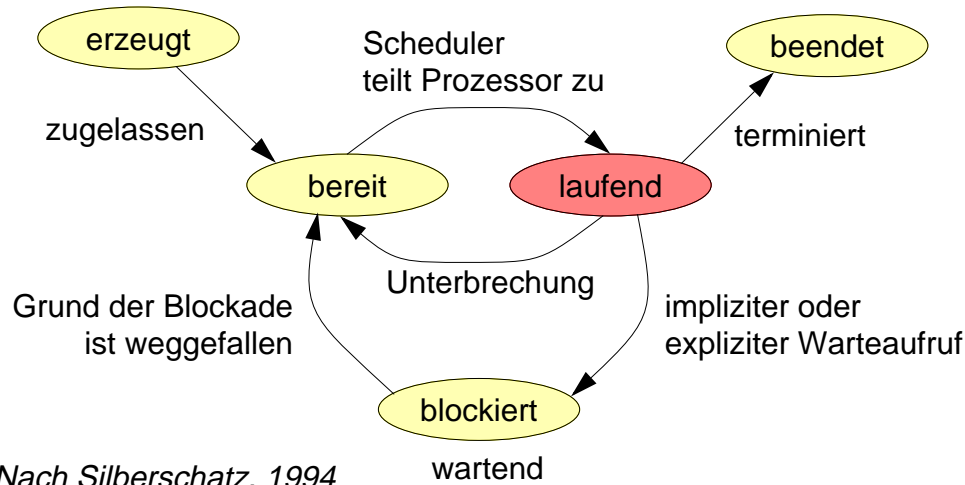
- Stapelsysteme (*Batch Systems*)
  - ◆ ein Programm läuft auf dem Prozessor von Anfang bis Ende
- Heutige Systeme (*Time Sharing Systems*)
  - ◆ mehrere Programme laufen gleichzeitig
  - ◆ Prozessorzeit muss den Programmen zugeteilt werden
  - ◆ Programme laufen nebenläufig
- Terminologie
  - ◆ **Programm:** Folge von Anweisungen  
(hinterlegt beispielsweise als Datei auf dem Hintergrundspeicher)
  - ◆ **Prozess:** Programm, das sich in Ausführung befindet, und seine Daten  
(*Beachte:* ein Programm kann sich mehrfach in Ausführung befinden)

### 2.1 Prozesszustände

- Ein Prozess befindet sich in einem der folgenden Zustände:
  - ◆ **Erzeugt** (*New*)  
Prozess wurde erzeugt, besitzt aber noch nicht alle nötigen Betriebsmittel
  - ◆ **Bereit** (*Ready*)  
Prozess besitzt alle nötigen Betriebsmittel und ist bereit zum Laufen
  - ◆ **Laufend** (*Running*)  
Prozess wird vom realen Prozessor ausgeführt
  - ◆ **Blockiert** (*Blocked/Waiting*)  
Prozess wartet auf ein Ereignis (z.B. Fertigstellung einer Ein- oder Ausgabeoperation, Zuteilung eines Betriebsmittels, Empfang einer Nachricht); zum Warten wird er blockiert
  - ◆ **Beendet** (*Terminated*)  
Prozess ist beendet; einige Betriebsmittel sind jedoch noch nicht freigegeben oder Prozess muss aus anderen Gründen im System verbleiben

## 2.1 Prozesszustände (2)

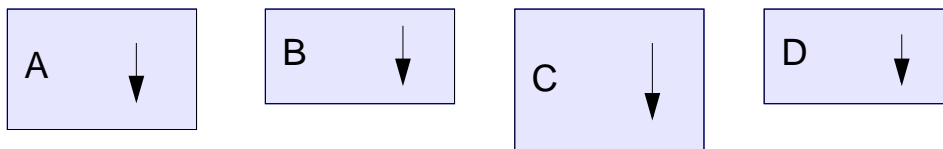
### ■ Zustandsdiagramm



- ◆ Scheduler ist der Teil des Betriebssystems, der die Zuteilung des realen Prozessors vornimmt.

## 2.2 Prozesswechsel

### ■ Konzeptionelles Modell

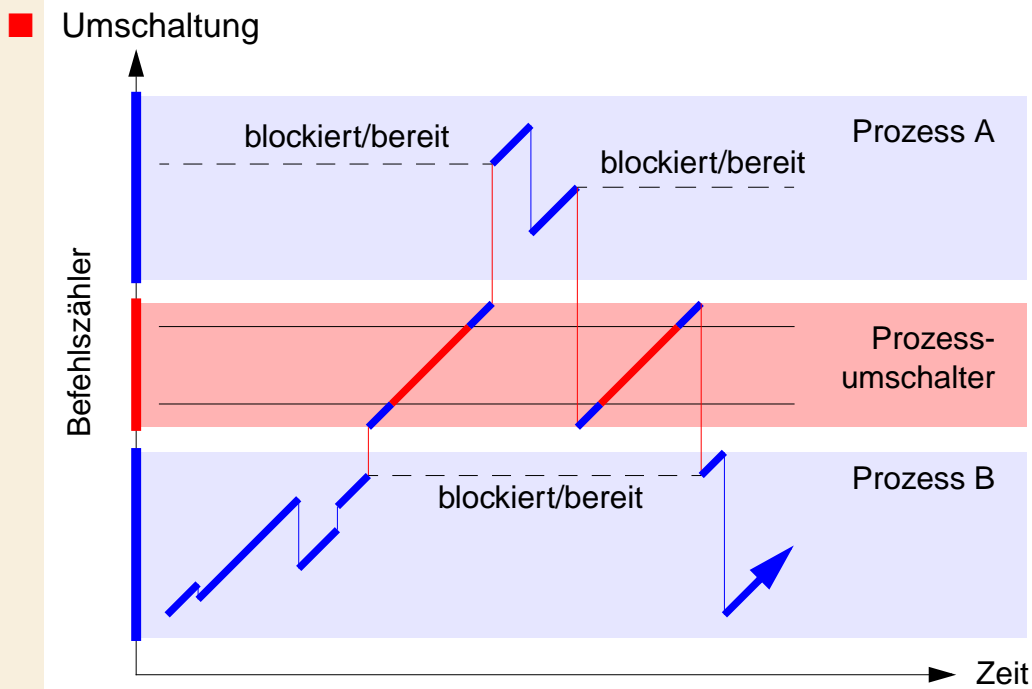


vier Prozesse mit eigenständigen Befehlszählern

### ■ Umschaltung (*Context Switch*)

- ◆ Sichern der Register des laufenden Prozesses inkl. Programmzähler (Kontext),
- ◆ Auswahl des neuen Prozesses,
- ◆ Ablaufumgebung des neuen Prozesses herstellen (z.B. Speicherabbildung, etc.),
- ◆ gesicherte Register laden und
- ◆ Prozessor aufsetzen.

## 2.2 Prozesswechsel (2)



## 2.2 Prozesswechsel (3)

- Prozesskontrollblock (*Process Control Block; PCB*)
- ◆ Datenstruktur, die alle nötigen Daten für einen Prozess hält.  
Beispielsweise in UNIX:
    - Prozessnummer (*PID*)
    - verbrauchte Rechenzeit
    - Erzeugungszeitpunkt
    - Kontext (Register etc.)
    - Speicherabbildung
    - Eigentümer (*UID, GID*)
    - Wurzelkatalog, aktueller Katalog
    - offene Dateien
    - ...

## 2.2 Prozesswechsel (4)

- Prozesswechsel unter Kontrolle des Betriebssystems
  - ◆ Mögliche Eingriffspunkte:
    - Systemaufrufe
    - Unterbrechungen
  - ◆ Wechsel nach/in Systemaufrufen
    - Warten auf Ereignisse  
(z.B. Zeitpunkt, Nachricht, Lesen eines Plattenblock)
    - Terminieren des Prozesses
  - ◆ Wechsel nach Unterbrechungen
    - Ablauf einer Zeitscheibe
    - bevorzugter Prozess wurde laufbereit
- Auswahlstrategie zur Wahl des nächsten Prozesses
  - ◆ *Scheduler*-Komponente

## 2.3 Prozesserzeugung (UNIX)

- Erzeugen eines neuen UNIX-Prozesses
  - ◆ Duplizieren des gerade laufenden Prozesses

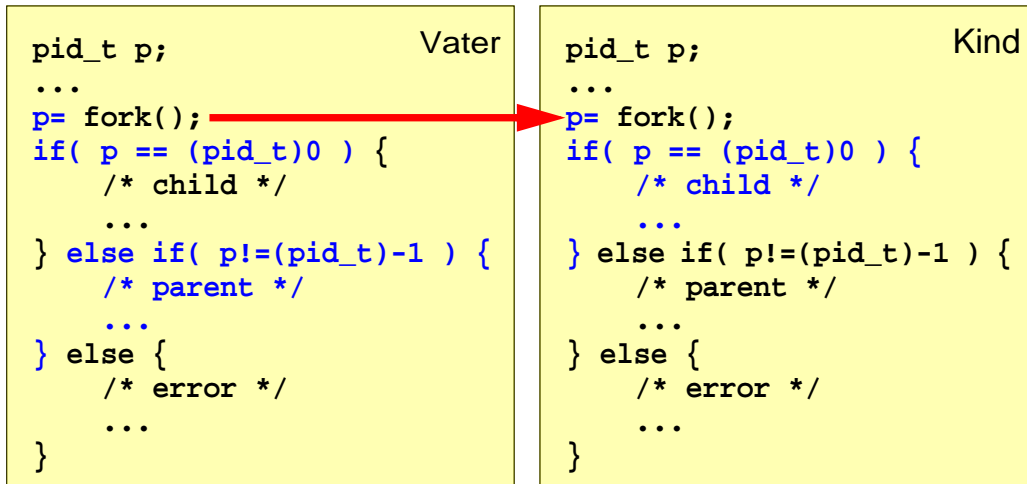
```
pid_t fork( void );
```

```
pid_t p;                Vater
...
p= fork();
if( p == (pid_t)0 ) {
    /* child */
    ...
} else if( p!=(pid_t)-1 ) {
    /* parent */
    ...
} else {
    /* error */
    ...
}
```

## 2.3 Prozesserzeugung (UNIX)

- Erzeugen eines neuen UNIX-Prozesses
  - ◆ Duplizieren des gerade laufenden Prozesses

```
pid_t fork( void );
```



## 2.3 Prozesserzeugung (2)

- ◆ Der Kind-Prozess ist eine perfekte **Kopie** des Vaters
  - Gleiches Programm
  - Gleiche Daten (gleiche Werte in Variablen)
  - Gleicher Programmzähler (nach der Kopie)
  - Gleicher Eigentümer
  - Gleiches aktuelles Verzeichnis
  - Gleiche Dateien geöffnet (selbst Schreib-, Lesezeiger ist gemeinsam)
  - ...
- ◆ Unterschiede:
  - Verschiedene PIDs
  - `fork()` liefert verschiedene Werte als Ergebnis für Vater und Kind

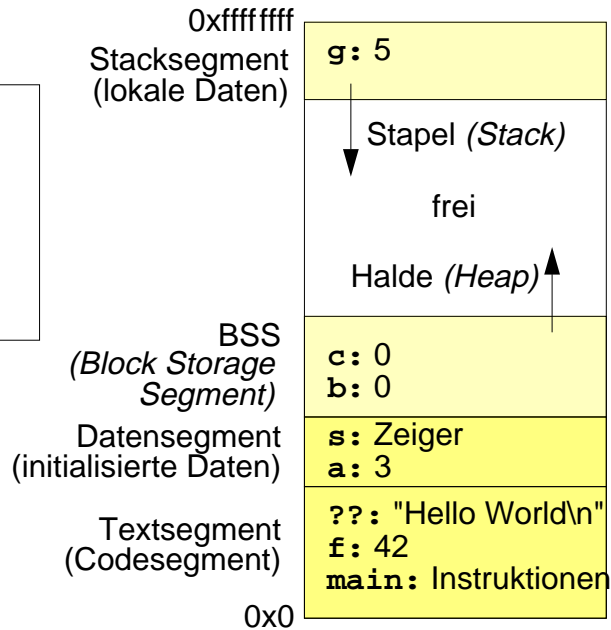


## 2.4 Speicheraufbau eines Prozesses (UNIX)

- Aufteilung des Hauptspeichers eines Prozesses in Segmente

```
int a= 3, b, c= 0;
const int f= 42;
const char *s= "Hello World\n";

int main( ... ) {
    int g= 5;
}
```



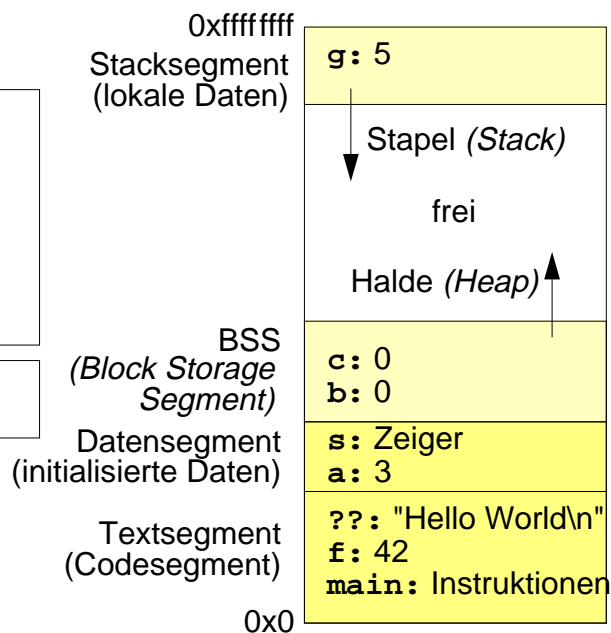
## 2.4 Speicheraufbau eines Prozesses (UNIX)

- Aufteilung des Hauptspeichers eines Prozesses in Segmente

```
int a= 3, b, c= 0;
const int f= 42;
const char *s= "Hello World\n";

int main( ... ) {
    int g= 5;
}
```

```
s[1]= 'a';
f= 2;
```



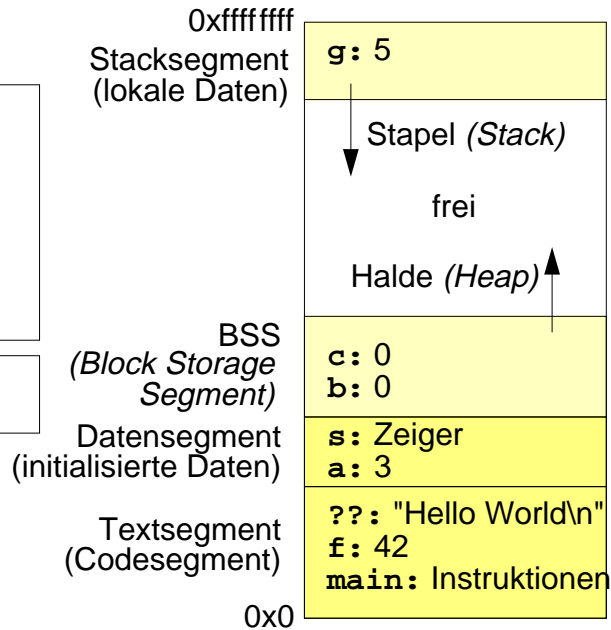
## 2.4 Speicheraufbau eines Prozesses (UNIX)

- Aufteilung des Hauptspeichers eines Prozesses in Segmente

```
int a= 3, b, c= 0;
const int f= 42;
const char *s= "Hello World\n";

int main( ... ) {
    int g= 5;
}
```

```
s[1]= 'a';      /* cc error */
f= 2;          /* cc error */
```



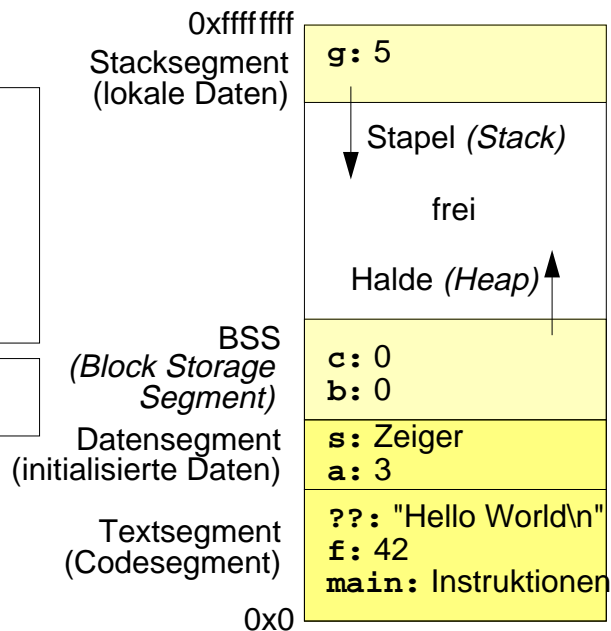
## 2.4 Speicheraufbau eines Prozesses (UNIX)

- Aufteilung des Hauptspeichers eines Prozesses in Segmente

```
int a= 3, b, c= 0;
const int f= 42;
const char *s= "Hello World\n";

int main( ... ) {
    int g= 5;
}
```

```
((char*)s)[1]= 'a';
*((int *)&f)= 2;
```



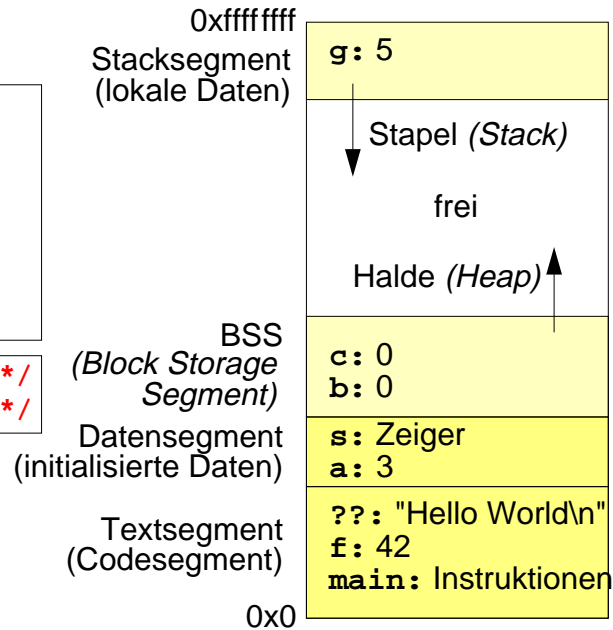
## 2.4 Speicheraufbau eines Prozesses (UNIX)

- Aufteilung des Hauptspeichers eines Prozesses in Segmente

```
int a= 3, b, c= 0;
const int f= 42;
const char *s= "Hello World\n";
```

```
int main( ... ) {
    int g= 5;
}
```

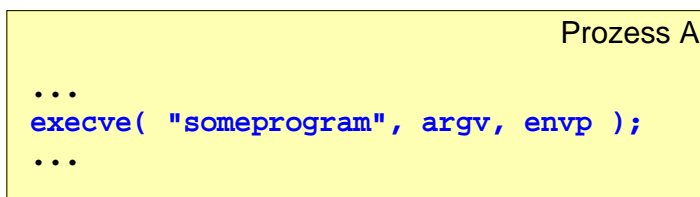
```
((char*)s)[1]= 'a'; /* SIGSEGV */
*((int *)&f)= 2; /* SIGSEGV */
```



## 2.5 Ausführen eines Programms (UNIX)

- Prozess führt ein neues Programm aus

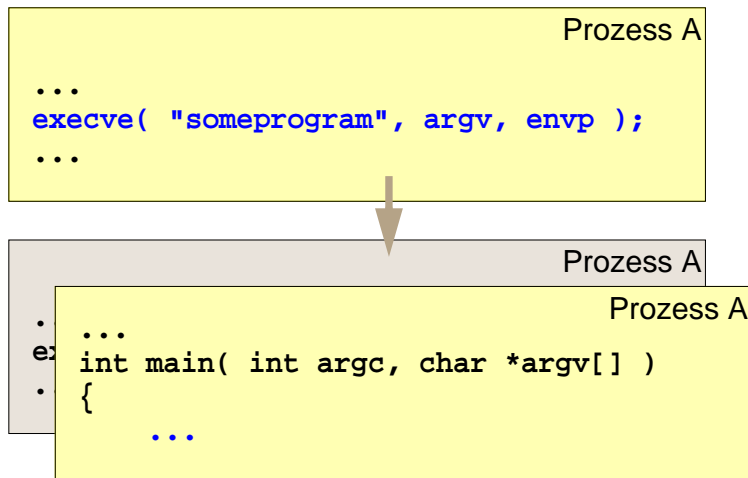
```
int execve( const char *path, char *const argv[],
            char *const envp[] );
```



## 2.5 Ausführen eines Programms (UNIX)

- Prozess führt ein neues Programm aus

```
int execve( const char *path, char *const argv[],
            char *const envp[] );
```



Altes ausgeführtes Programm ist endgültig beendet.

## 2.6 Operationen auf Prozessen (UNIX)

- ◆ Prozess beenden

```
void _exit( int status );
[ void exit( int status ); ]
```

- ◆ Prozessidentifikator

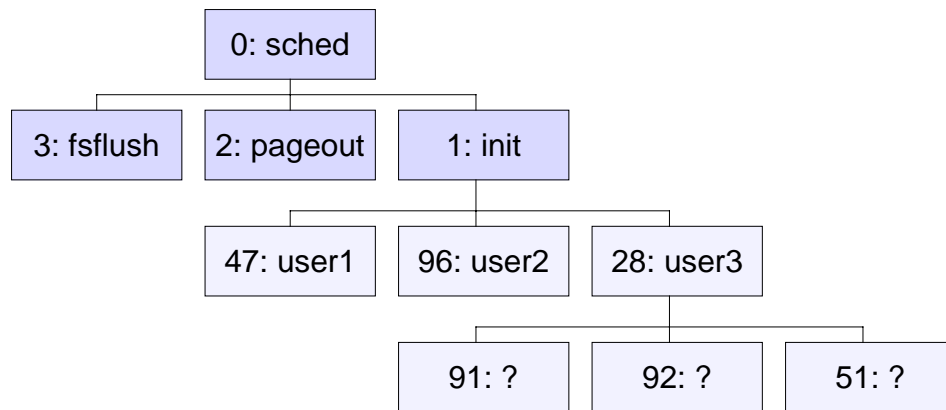
```
pid_t getpid( void );          /* eigene PID */
pid_t getppid( void );       /* PID des Vaterprozesses */
```

- ◆ Warten auf Beendigung eines Kindprozesses

```
pid_t wait( int *statusp );
```

## 2.7 Prozesshierarchie (Solaris)

- Hierarchie wird durch Vater-Kind-Beziehung erzeugt



Frei nach Silberschatz 1994

- ◆ Nur der Vater kann auf das Kind warten
- ◆ Init-Prozess adoptiert verwaiste Kinder

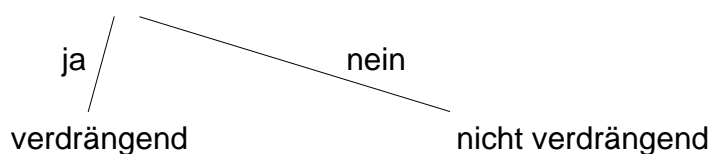
## 3 Auswahlstrategien

- Strategien zur Auswahl des nächsten Prozesses (*Scheduling Strategies*)

- ◆ Mögliche Stellen zum Treffen von Scheduling-Entscheidungen
  1. Prozess wechselt vom Zustand „laufend“ zum Zustand „blockiert“ (z.B. Ein-, Ausgabeoperation)
  2. Prozess wechselt von „laufend“ nach „bereit“ (z.B. bei einer Unterbrechung des Prozessors)
  3. Prozess wechselt von „blockiert“ nach „bereit“
  4. Prozess terminiert

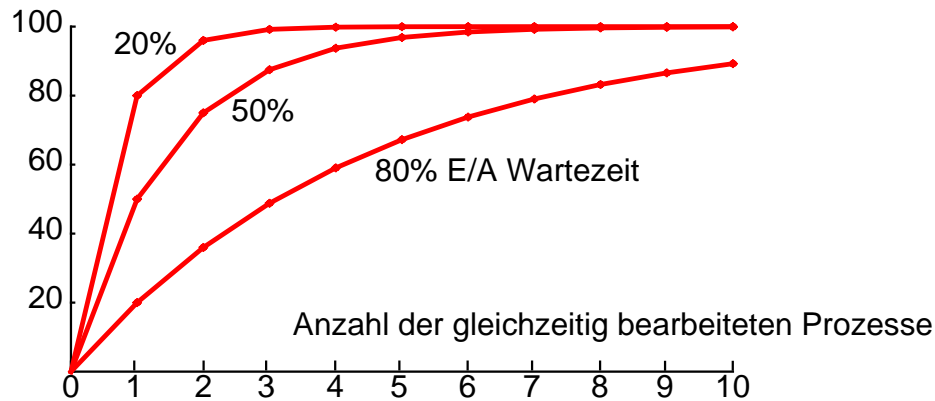
- ◆ Keine Wahl bei 1. und 4.

- ◆ Wahl bei 2. und 3.



### 3 Auswahlstrategien (2)

- CPU Auslastung
  - ◆ CPU soll möglichst vollständig ausgelastet sein
- ★ CPU-Nutzung in Prozent, abhängig von der Anzahl der Prozesse und deren prozentualer Wartezeit



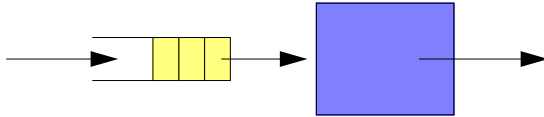
Nach Tanenbaum, 1995

### 3 Auswahlstrategien (3)

- Durchsatz
  - ◆ Möglichst hohe Anzahl bearbeiteter Prozesse pro Zeiteinheit
- Verweilzeit
  - ◆ Gesamtzeit des Prozesses in der Rechenanlage soll so gering wie möglich sein
- Wartezeit
  - ◆ Möglichst kurze Gesamtzeit, in der der Prozess im Zustand „bereit“ ist
- Antwortzeit
  - ◆ Möglichst kurze Reaktionszeit des Prozesses im interaktiven Betrieb

## 3.1 First Come, First Served

- Der erste Prozess wird zuerst bearbeitet (*FCFS*)
  - ◆ „Wer zuerst kommt ...“
  - ◆ Nicht-verdrängend
- Warteschlange zum Zustand „bereit“
  - ◆ Prozesse werden hinten eingereiht
  - ◆ Prozesse werden vorne entnommen



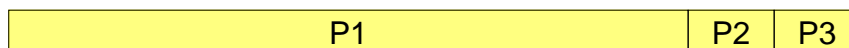
- ▲ **Bewertung**
  - ◆ fair (?)
  - ◆ Wartezeiten nicht minimal
  - ◆ nicht für Time-Sharing-Betrieb geeignet

## 3.1 First Come, First Served (2)

- Beispiel zur Betrachtung der Wartezeiten

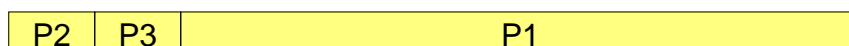
Prozess 1:        24  
Prozess 2:        3  
Prozess 3:        3    } Zeiteinheiten

- ◆ Reihenfolge: P1, P2, P3



mittlere Wartezeit:  $(0+24+27)/3 = 17$

- ◆ Reihenfolge: P2, P3, P1



mittlere Wartezeit:  $(6+0+3)/3 = 3$

## 3.2 Shortest Job First

- Kürzester Job wird ausgewählt (*SJF*)
  - ◆ Länge bezieht sich auf die nächste Rechenphase bis zur nächsten Warteoperation (z.B. Ein-, Ausgabe)
- „bereit“-Warteschlange wird nach Länge der nächsten Rechenphase sortiert
  - ◆ Vorhersage der Länge durch Protokollieren der Länge bisheriger Rechenphasen (Mittelwert, exponentielle Glättung)
  - ◆ ... Protokollierung der Länge der vorherigen Rechenphase
- SJF optimiert die mittlere Wartezeit
  - ◆ Da Länge der Rechenphase in der Regel nicht genau vorhersagbar, nicht ganz optimal.
- Varianten: verdrängend (*PSJF*) und nicht-verdrängend

## 3.3 Prioritäten

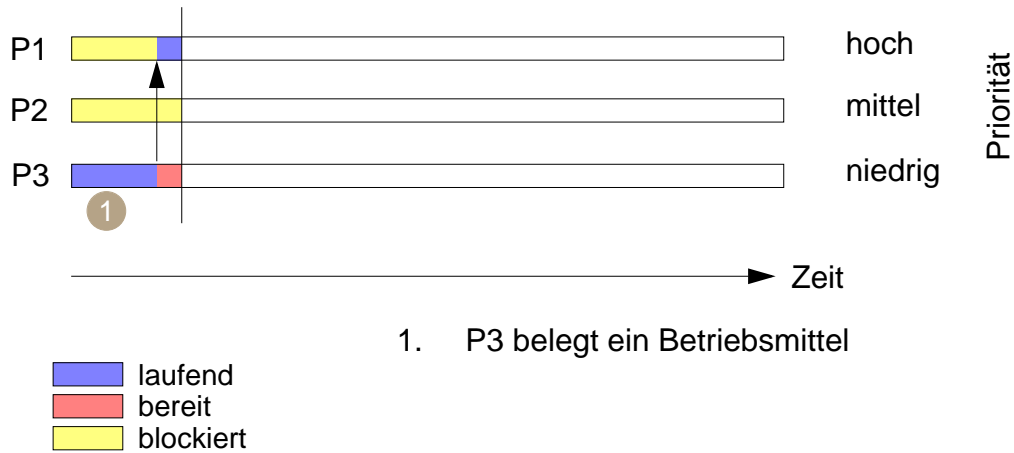
- Prozess mit höchster Priorität wird ausgewählt
  - ◆ dynamisch — statisch  
(z.B. SJF: dynamische Vergabe von Prioritäten gemäß Länge der nächsten Rechenphase)  
(z.B. statische Prioritäten in Echtzeitsystemen; Vorhersagbarkeit von Reaktionszeiten)
  - ◆ verdrängend — nicht-verdrängend
- ▲ Probleme
  - ◆ Aushungerung  
Ein Prozess kommt nie zum Zuge, da immer andere mit höherer Priorität vorhanden sind.
  - ◆ Prioritätenumkehr (*Priority Inversion*)



### 3.3 Prioritäten (2)

#### ■ Prioritätenumkehr

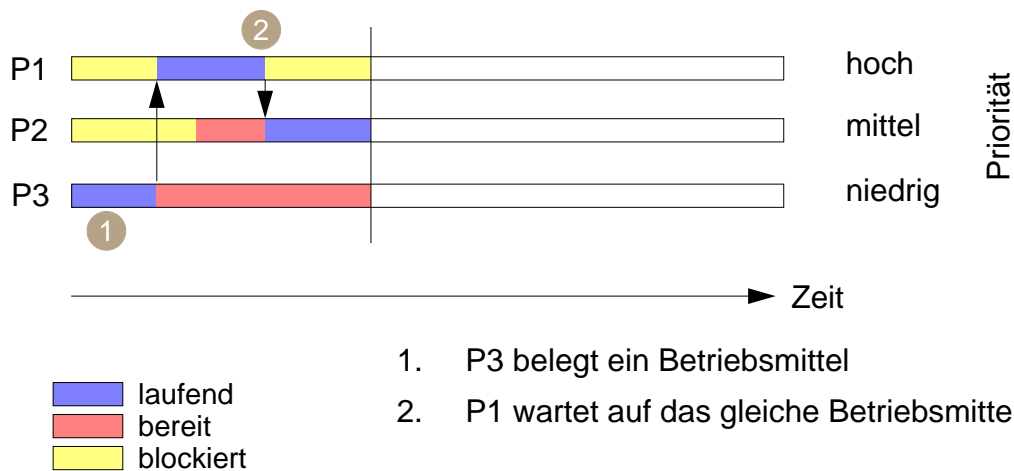
- ◆ hochpriorer Prozess wartet auf ein Betriebsmittel, das ein niedrigpriorer Prozess besitzt; dieser wiederum wird durch einen mittelprioren Prozess verdrängt und kann daher das Betriebsmittel gar nicht freigeben



### 3.3 Prioritäten (2)

#### ■ Prioritätenumkehr

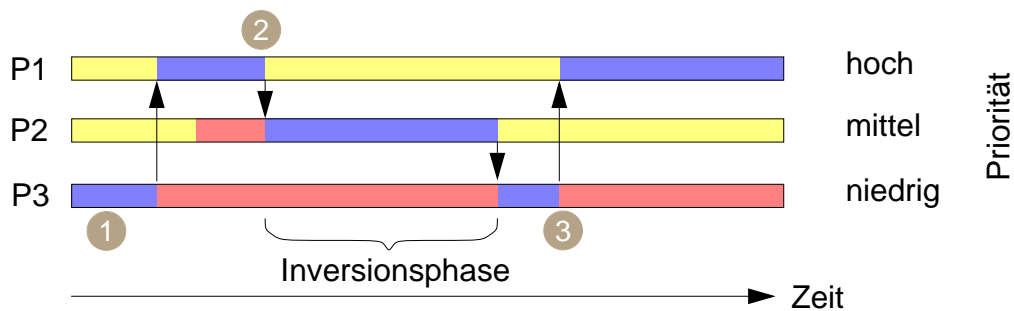
- ◆ hochpriorer Prozess wartet auf ein Betriebsmittel, das ein niedrigpriorer Prozess besitzt; dieser wiederum wird durch einen mittelprioren Prozess verdrängt und kann daher das Betriebsmittel gar nicht freigeben



### 3.3 Prioritäten (2)

#### ■ Prioritätenumkehr

- ◆ hochpriorer Prozess wartet auf ein Betriebsmittel, das ein niedrigpriorer Prozess besitzt; dieser wiederum wird durch einen mittelprioren Prozess verdrängt und kann daher das Betriebsmittel gar nicht freigeben



■ laufend  
■ bereit  
■ blockiert

1. P3 fordert Betriebsmittel an
2. P1 wartet auf das gleiche Betriebsmittel
3. P3 gibt Betriebsmittel frei

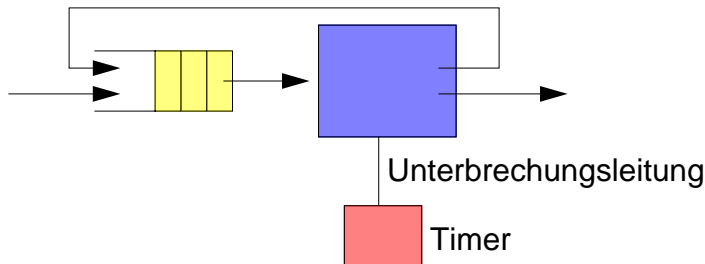
### 3.3 Prioritäten (3)

#### ★ Lösungen

- ◆ zur Prioritätenumkehr:  
dynamische Anhebung der Priorität für kritische Prozesse
- ◆ zur Aushungerung:  
dynamische Anhebung der Priorität für lange wartende Prozesse  
(Alterung, *Aging*)

## 3.4 Round-Robin Scheduling

- Zuteilung und Auswahl erfolgt reihum
  - ◆ ähnlich FCFS aber mit Verdrängung
  - ◆ Zeitquant (*Time Quantum*) oder Zeitscheibe (*Time Slice*) wird zugeteilt
  - ◆ geeignet für *Time-Sharing*-Betrieb



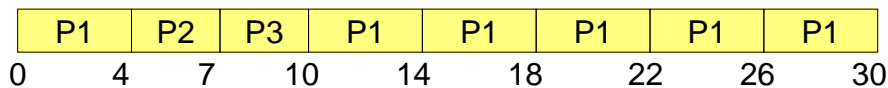
- ◆ Wartezeit ist jedoch eventuell relativ lang

## 3.4 Round-Robin Scheduling (2)

- Beispiel zur Betrachtung der Wartezeiten

Prozess 1:	24	} Zeiteinheiten
Prozess 2:	3	
Prozess 3:	3	

- ◆ Zeitquant ist 4 Zeiteinheiten
- ◆ Reihenfolge in der „bereit“-Warteschlange: P1, P2, P3



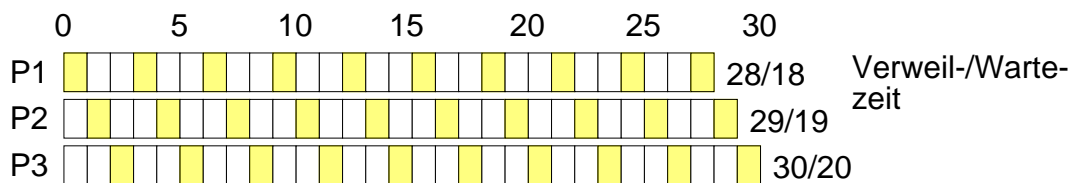
mittlere Wartezeit:  $(6+4+7)/3 = 5.7$

## 3.4 Round-Robin Scheduling (3)

- Effizienz hängt von der Größe der Zeitscheibe ab
  - ◆ kurze Zeitscheiben: Zeit zum Kontextwechsel wird dominant
  - ◆ lange Zeitscheiben: Round Robin nähert sich FCFS an
- Verweilzeit und Wartezeit hängt ebenfalls von der Zeitscheibengröße ab
  - ◆ Beispiel: 3 Prozesse mit je 10 Zeiteinheiten Rechenbedarf
    - Zeitscheibengröße 1
    - Zeitscheibengröße 10

## 3.4 Round-Robin Scheduling (4)

- ◆ Zeitscheibengröße 1:

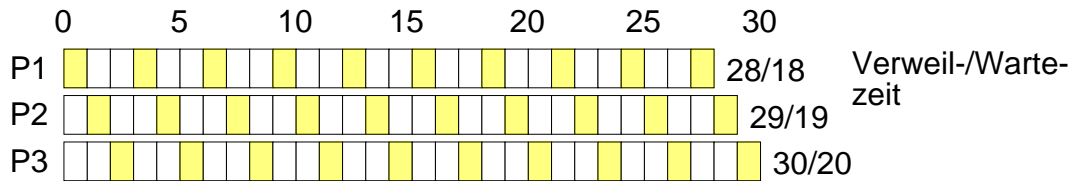


durchschnittliche Verweilzeit: 29 Zeiteinheiten =  $(28+29+30)/3$

durchschnittliche Wartezeit: 19 Zeiteinheiten =  $(18+19+20)/3$

## 3.4 Round-Robin Scheduling (4)

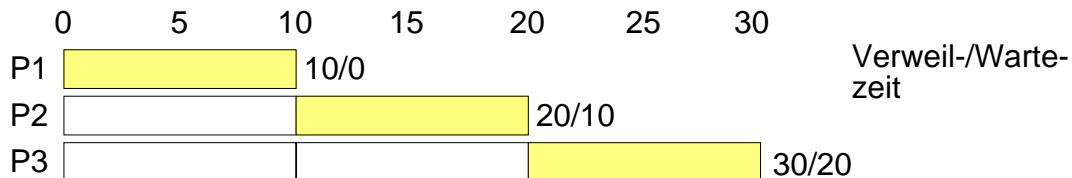
### ◆ Zeitscheibengröße 1:



durchschnittliche Verweilzeit: 29 Zeiteinheiten =  $(28+29+30)/3$

durchschnittliche Wartezeit: 19 Zeiteinheiten =  $(18+19+20)/3$

### ◆ Zeitscheibengröße 10:



durchschnittliche Verweilzeit: 20 Zeiteinheiten =  $(10+20+30)/3$

durchschnittliche Wartezeit: 10 Zeiteinheiten =  $(0+10+20)/3$

## 3.5 Multilevel-Queue Scheduling

### ■ Verschiedene Schedulingklassen

- ◆ z.B. Hintergrundprozesse (Batch) und Vordergrundprozesse (interaktive Prozesse)
- ◆ jede Klasse besitzt ihre eigenen Warteschlangen und verwaltet diese nach einem eigenen Algorithmus
- ◆ zwischen den Klassen gibt es ebenfalls ein Schedulingalgorithmus z.B. feste Prioritäten (Vordergrundprozesse immer vor Hintergrundprozessen)

### ■ Beispiel: Solaris

#### ◆ Schedulingklassen

- Systemprozesse
- Real-Time Prozesse
- Time-Sharing Prozesse
- interaktive Prozesse

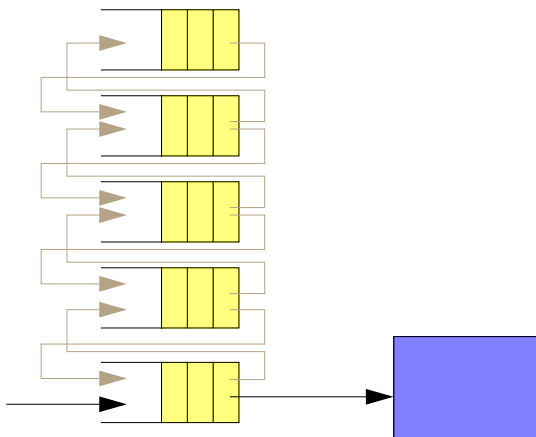
## 3.5 Multilevel-Queue Scheduling (2)

- ◆ Scheduling zwischen den Klassen mit fester Priorität (z.B. Real-Time-Prozesse vor Time-Sharing-Prozessen)
- ◆ In jeder Klasse wird ein eigener Algorithmus benutzt:
  - Systemprozesse: FCFS
  - Real-Time Prozesse: statische Prioritäten
  - Time-Sharing und interaktive Prozesse: ausgefeiltes Verfahren zur Sicherung von:
    - kurzen Reaktionszeiten
    - fairer Zeitaufteilung zwischen rechenintensiven und I/O-intensiven Prozessen
    - gewisser Benutzersteuerung

### ★ Multilevel Feedback Queue Scheduling

## 3.6 Multilevel-Feedback-Queue Scheduling

- Mehrere Warteschlangen (*MLFB*)
  - ◆ jede Warteschlange mit eigener Behandlung
  - ◆ Prozesse können von einer zur anderen Warteschlange transferiert werden



## 3.6 Multilevel Feedback Queue Scheduling (2)

- Beispiel:
  - ◆ mehrere Warteschlangen mit Prioritäten (wie bei Multilevel Queue)
  - ◆ Prozesse, die lange rechnen, wandern langsam in Warteschlangen mit niedrigerer Priorität (bevorzugt interaktive Prozesse)
  - ◆ Prozesse, die lange warten müssen, wandern langsam wieder in höherprioritäre Warteschlangen (*Aging*)

## 3.7 Beispiel: Time Sharing Scheduling in Solaris

- 60 Warteschlangen, Tabellensteuerung

Level	ts_quantum	ts_tqexp	ts_maxwait	ts_lwait	ts_slpret
0	200	0	0	50	50
1	200	0	0	50	50
2	200	0	0	50	50
3	200	0	0	50	50
4	200	0	0	50	50
5	200	0	0	50	50
...					
44	40	34	0	55	55
45	40	35	0	56	56
46	40	36	0	57	57
47	40	37	0	58	58
48	40	38	0	58	58
49	40	39	0	59	58
50	40	40	0	59	58
51	40	41	0	59	58
52	40	42	0	59	58
53	40	43	0	59	58
54	40	44	0	59	58
55	40	45	0	59	58
56	40	46	0	59	58
57	40	47	0	59	58
58	40	48	0	59	58
59	20	49	32000	59	59

## 3.7 Beispiel: TS Scheduling in Solaris (2)

- Tabelleninhalt
  - ◆ kann ausgelesen und gesetzt werden (Auslesen: `dispadm -c TS -g`)
  - ◆ `Level`: Nummer der Warteschlange  
Hohe Nummer = hohe Priorität
  - ◆ `ts_quantum`: maximale Zeitscheibe für den Prozess (in Millisek.)
  - ◆ `ts_tqexp`: Warteschlangennummer, falls der Prozess die Zeitscheibe aufbraucht
  - ◆ `ts_maxwait`: maximale Zeit für den Prozess in der Warteschlange ohne Bedienung (in Sekunden; Minimum ist eine Sekunde)
  - ◆ `ts_lwait`: Warteschlangennummer, falls Prozess zulange in dieser Schlange
  - ◆ `ts_slpret`: Warteschlangennummer für das Wiedereinreihen nach einer blockierenden Aktion

## 3.7 Beispiel: TS Scheduling in Solaris (3)

- Beispielprozess:
  - ◆ 1000ms Rechnen am Stück
  - ◆ 5 E/A Operationen mit jeweils Rechenzeiten von 1ms dazwischen

#	Warteschlange	Rechenzeit	Prozesswechsel weil ...
1	59	20	Zeitquant abgelaufen
2	49	40	Zeitquant abgelaufen
3	39	80	Zeitquant abgelaufen
4	29	120	Zeitquant abgelaufen
5	19	160	Zeitquant abgelaufen
6	9	200	Zeitquant abgelaufen
7	0	200	Zeitquant abgelaufen
8	0	180	E/A Operation
9	50	1	E/A Operation
10	58	1	E/A Operation
11	58	1	E/A Operation
12	58	1	E/A Operation



## 3.7 Beispiel: TS Scheduling in Solaris (4)

- Tabelle gilt nur unter der folgenden Bedingung:
  - ◆ Prozess läuft fast alleine, andernfalls
    - könnte er durch höherpriorie Prozesse verdrängt und/oder ausgebremst werden,
    - wird er bei langem Warten in der Priorität wieder angehoben.
- Beispiel:

#	Warteschlange	Rechenzeit	Prozesswechsel weil ...
...			
6	9	200	Zeitquant abgelaufen
7	0	20	Wartezeit von 1s abgelaufen
8	50	40	Zeitquant abgelaufen
9	40	40	Zeitquant abgelaufen
10	30	80	Zeitquant abgelaufen
11	20	120	Zeitquant abgelaufen
...			

## 3.7 Beispiel: TS Scheduling in Solaris (5)

- Weitere Einflussmöglichkeiten
  - ◆ Anwender und Administratoren können Prioritätenoffsets vergeben
  - ◆ Die Offsets werden auf die Tabellenwerte addiert und ergeben die wirklich verwendete Warteschlange
  - ◆ positive Offsets: Prozess wird bevorzugt
  - ◆ negative Offsets: Prozess wird benachteiligt
  - ◆ Außerdem können obere Schranken angegeben werden
- Systemaufruf
  - ◆ Verändern der eigenen Prozesspriorität

```
int nice( int incr );
```

(positives Inkrement: niedrigere Priorität;  
negatives Inkrement: höhere Priorität)

## 4 Prozesskommunikation

### ■ *Inter-Process-Communication (IPC)*

#### ◆ Mehrere Prozesse bearbeiten eine Aufgabe

- gleichzeitige Nutzung von zur Verfügung stehender Information durch mehrere Prozesse
- Verkürzung der Bearbeitungszeit durch Parallelisierung

### ■ Kommunikation durch Nachrichten

#### ◆ Nachrichten werden zwischen Prozessen ausgetauscht

### ■ Kommunikation durch gemeinsamen Speicher

#### ◆ F. Hofmann nennt dies Kooperation (kooperierende Prozesse)

## 4 Prozesskommunikation (2)

### ■ Klassifikation nachrichtenbasierter Kommunikation

#### ◆ Klassen

- Kanäle (*Pipes*)
- Kommunikationsendpunkte (*Sockets, Ports*)
- Briefkästen, Nachrichtenpuffer (*Queues*)
- Unterbrechungen (*Signals*)

#### ◆ Übertragungsrichtung

- unidirektional
- bidirektional (voll-duplex, halb-duplex)