

Process Flow Model

1N-5

中村 明
(株)東芝

(0)はじめに

Process Flow Modelは、UNIXのプロセス管理の複雑な機構を解析する目的で筆者によって考案されたペトリネットの一変種である[1]。

ペトリネットの構成[2][3]にしたがって、Process Flow Graph, Process Flow, Marked Process Flow,更にサービス関数、要求関数が定義されて、Process Flow Modelの枠組が組み立てられる。

ここで対象とするUNIXシステムはスワップというプロセス番号0を持ったシステム特殊プロセスと、PMAX個まで生成消滅するプロセス群より成立っているものとする。

(1) Process Flow

[定義1] プロセス番号 i の Process Flow Graph: PFG $_i$ は、3組 (P_i, T_i, δ_i) から成立する。ここで、 P_i はプロセスの集合、 T_i はトランジションの集合、 $\delta_i: P_i \times P_i \rightarrow T_i$ は、結合部分関数である。

プロセス集合 P_i は互いに素の活動プロセス集合 PA_i と受動プロセス集合 PP_i と NIL_i から成立している。 NIL_i はシステム中でプロセスが生成されていない事を意味する。スワップ(プロセス番号0)のプロセス集合は $P_0 = PA_0 \cup PP_0 \cup \{a_0\}$ と表わせ、 a_0 はプロセススケジュールの為の特殊プロセスである。

トランジション集合 T_i は同じく互いに素の、要求トランジション集合 TR_i と放棄トランジション集合 TG_i と獲得トランジション集合 TC_i とサービストランジション集合 TS_i と実行トランジション集合 TE_i とから成立する。

上記3種のプロセス集合と5種のトランジション集合には次の関係が成立する。

$$\delta_i(\{NIL_i\} \times PP_i \cup PP_i \times PP_i \cup PP_i \times \{NIL_i\}) = TR_i$$

$$\delta_i(PP_i \times PA_i) = TC_i$$

$$\delta_i(PA_i \times PP_i) = TG_i$$

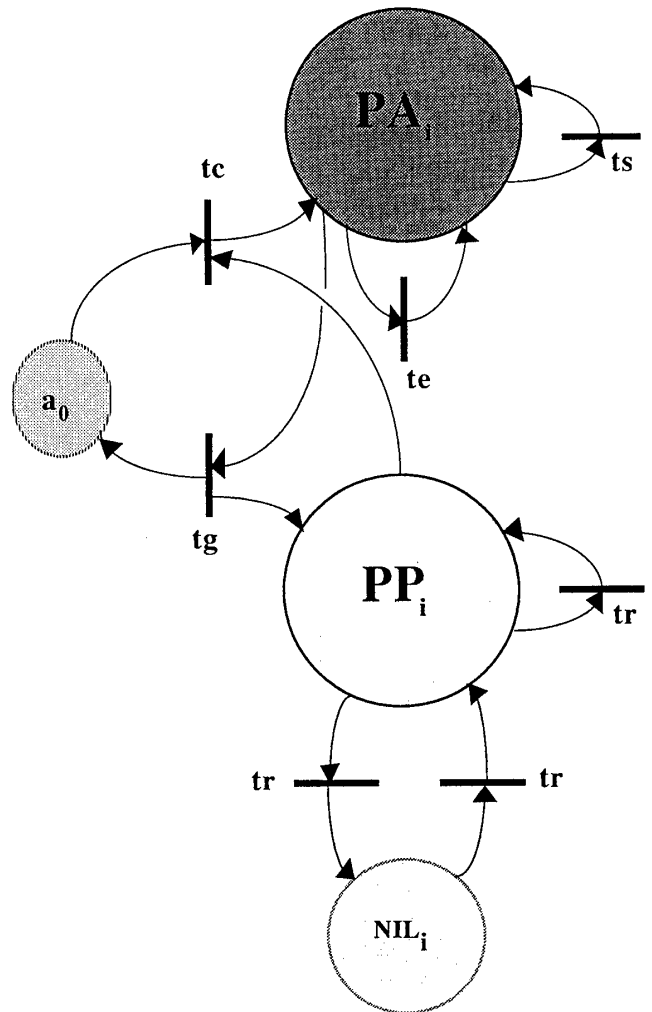
$$\delta_i(PA_i \times PA_i) = TS_i \cup TE_i$$

[定義2] Process Flow: PFは4組で

$PF = (P, T, A, R)$ よりなりたつ。ここで、 $P = \cup_i P_i$, $T = \cup_i T_i$, A は有向アークの集合、

Process Flow Model
NAKAMURA AKIRA
Toshiba Coporation

$R = \cup_i R_i$ は要求集合である。 $r \in R$ は、プロセスの要求リストである。プロセス i は、アーク集合 A_i をもつ。最も単純なProcess Flowの構成を図1に示す。



(図1)単純なProcess Flowの構成

上図で、 tr, tg, tc, ts, te は、各々トランジション集合 $TR_i, TG_i, TC_i, TS_i, TE_i$ に属する。

Process Flowでは、各Process Flow Graphは次の結合アーク集合 C_i によって全体が結合されている。

$$C_i = \{ \langle tg, a_0 \rangle \mid tg \in TG_i \} \cup \{ \langle a_0, tc \rangle \mid tc \in TC_i \}$$

[定義3] Marked Process Flowは2組: $MPF = (PF, \mu)$ から成立する。ここで

$\mu = \{\mu_0, \mu_1, \dots, \mu_{P_{MAX}-1}, \mu_0\}$ は、マーキング空間 M における、マーキングされたプレースの状態を表す。マーキング空間 M は、次の式で表される。

$$M = \{P_0 - a_0\} \times P_1 \times \dots \times P_{P_{MAX}-1} \times \{a_0, \emptyset\}$$

ここで \emptyset は、トークンがない状態を表す。

(2) トランジションの発火

トランジションの発火は、P/Tペトリネットと、同様に定義される。5種のトランジション発火の特徴について以下に述べる。

(a) $tg \in TG_i$ の発火の時

プロセス番号 i のプロセスは、要求リストに要求 r_i を書込み、現行権を放棄し、他のプロセスからのサービスを待つ状態に入る。トークンは受動プレース集合に入る。

(b) $tc \in TC_i$ の発火の時

走行可能プロセスの中から、次に走行するプロセスとして選択され、現行権を獲得し走行を開始する。トークンは活動プレース集合に入りその中を動き回る。

(c) $ts \in TS_i$ の発火の時

要求リスト r を探索し、要求に基づきサービス関数 $SV: TS \times R \rightarrow \Pi(TR_i \cup \{\emptyset\})$ の発火列を実行する。

$SV(ts, r)$ の全てのトランジションの発火を終了するまで、新たな発火は行なわれない原子的操作である。即ち、要求に対するサービスを待っているプロセスの要求トランジションを全て発火させる。これは、UNIXのカーネル関数 `wakeup, signal` 等に対応する。

(d) $tr \in TR_i$ の発火の時

他のプロセス j のトランジション $ts \in TS_j$ の発火に伴ってのみ発火する受動的なトランジションである。発火すれば新たな要求を要求関数 $\rho_i: \{TR_i \cup TG_i\} \times R_i \rightarrow R_i$ に基づき要求リスト r に書込む。

サービストランジションの発火に連動した要求トランジションの発火の様子を通常のペトリネットに近い形で思い描くとすれば図2のようになるであろう。

(e) $tr \in TR_i$ の発火の時

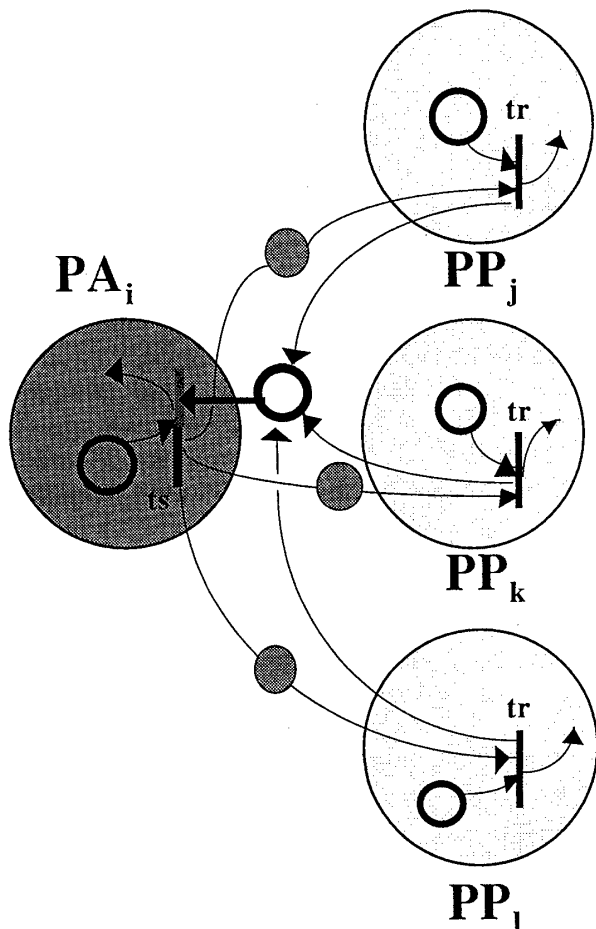
プロセス i 自身の操作を実行する。

(3) システム状態空間

マーキングと要求リストの組 (μ, r) は、一定時刻におけるシステム状態をあらわしている。 $SS = M \times R$ をシステム状態空間として定義する。発火による SS 中のシステム状態の変化を調べる目的で次システム状態関数 $\sigma: SS \times T \rightarrow SS$ が定義されて、システム解析の有力な武器になる。

(4) 結論

UNIXのプロセス管理を解析するために考案された



(図2) サービス・要求トランジションの連動発火

ペトリネットの変種である Process Flow Model の概要について述べた。当モデルは進化の激しいUNIX野プロセス管理解析に有効な基礎を与えるのを目指したものである。

[参考文献]

[1] 中村: オペレーティングシステム構築法, 丸善, 1986.
 [2] Peterson, J: Petri Net Theory and The Modeling of System, Prentice-Hall, 1981.
 [3] Reisig, W: Petri Net: An Introduction, Springer-verlag, 1985.

UNIX operating system is developed and licensed by AT&T.