

Escuela Universitaria de Informática de Segovia

Universidad de Valladolid

SISTEMAS OPERATIVOS/PRÁCTICA – FEB'2006 Non	mbre
---	------

- 1. Los tres procesos (padre y dos hijos) involucrados en el apartado A de la práctica de Sistemas Operativos:
 - a. No están sincronizados y, simplemente, se ejecutan concurrentemente.
 - b. Se sincronizan utilizando como mecanismo de sincronización el paso de mensajes.
 - c. Se sincronizan utilizando el envío de señales y las llamadas al sistema wait() y pause().
 - d. Se sincronizan utilizando las llamadas al sistema, fork() y execlp().
- 2. Suponiendo correcta la ejecución de la llamada al sistema fork(), ésta:
 - a. Devuelve 0 al proceso padre y un valor distinto de 0 al proceso hijo, que coincide con el PPID (id. del padre).
 - b. Devuelve 0 al proceso hijo y un 1 al proceso padre, ya que esto es suficiente para distinguir los dos procesos.
 - c. Devuelve 0 al proceso hijo y un valor distinto de 0 al proceso padre, que coincide con el PID (id. del hijo).
 - d. No devuelve ningún valor.
- 3. La versión de la llamada al sistema execlp() permite:
 - a. Crear un nuevo proceso, que ejecuta el código que se indica en la invocación.
 - b. Ejecutar, en el contexto de un proceso ya existente, el código de un programa ejecutable y, al mismo tiempo, pasar los argumentos de la línea de órdenes en una lista de cadenas (terminada por NULL).
 - c. Ejecutar, en el contexto de un proceso ya existente, el código de un programa ejecutable y, al mismo tiempo, pasar los argumentos de la línea de órdenes en un vector, que se pasa como parámetro en la invocación.
 - d. Crear un nuevo proceso y, al mismo tiempo, pasar los argumentos de la línea de ordenes a través de una lista de cadenas terminada por NULL, que se pasan como parámetros en la invocación de la función.
- 4. La llamada al sistema kill() permite:
 - a. Establecer el manejador para una señal.
 - b. Enviar la señal especificada en la invocación, al proceso cuyo PID se indica.
 - c. Bloquear un proceso hasta la recepción de una señal.
 - d. Recibir una señal.
- 5. La macro WIFEXITED (estado) se utiliza para
 - a. Evaluar el valor devuelto por wait() y determinar si el proceso hijo que termina, lo hizo normalmente.
 - b. Evaluar el valor devuelto por fork() y determinar si el proceso hijo se ha creado correctamente.
 - c. Evaluar el valor devuelto por wait() y determinar el valor devuelto por el hijo cuando finaliza con exit().
 - d. Evaluar el valor devuelto por wait () y determinar si el hijo terminó por una señal no capturada.
- 6. En linux, la forma de generar un programa multihilo es:
 - a. Incluir sólo el archivo de cabecera <pthread.h> en el programa fuente.
 - b. Incluir sólo el archivo de cabecera <thread.h> en el programa fuente.
 - c. Incluir el archivo de cabecera <pthread.h> en el programa fuente y enlazar con la biblioteca pthread.
 - d. Incluir el archivo de cabecera <thread. h> en el programa fuente y enlazar con la biblioteca thread.
- 7. La forma correcta de utilizar semáforos POSIX en un programa multihilo para conseguir exclusión mutua es:
 - a. El hilo principal deberá inicializar a 0 el semáforo, y posteriormente cada hilo debe hacer una operación sem_wait(&sem) antes de entrar en su sección crítica (SC) y una operación sem_post(&sem) después de salir de la SC.
 - b. El hilo principal deberá inicializar a 1 el semáforo, y posteriormente cada hilo debe hacer una operación sem_wait(&sem) antes de entrar en su SC y una operación sem_post(&sem) después de salir de la SC.
 - c. El hilo principal deberá inicializar a 0 el semáforo, y posteriormente cada hilo debe hacer una operación $sem_post(\&sem)$ antes de entrar en su SC y una operación $sem_wait(\&sem)$ después de salir de la SC.
 - d. El hilo principal deberá inicializar a 1 el semáforo, y posteriormente cada hilo debe hacer una operación sem_post(&sem) antes de entrar en su SC y una operación sem_wait(&sem) después de salir de la SC.
- 8. La función de biblioteca de POSIX Thread disponible para que un hilo espere por otro hilo del que se conoce su identificador de hilo (TID) es:
 - a. pthread_create().
 - $b. pthread_self().$
 - c. pthread_join().
 - d. phtread_exit().

_	1	2	3	4	5	6	7	8
Respuestas								

Correcta: +1.25 ptos No Contestada: +0 ptos Incorrecta: -0,5 ptos.