

# 第4章 处理器调度

## 一、操作系统中的调度

### 1.什么是调度

调度(Scheduling)是管理的一种方法、是一种决策，资源（如工作、人力、车辆等）经过管理得到合理、有效地利用。调度的目标是找出一种合理的、有效的安排方法，提高资源的利用率。

### 2.操作系统中的调度

- 作业调度
- 进程调度
- 交换调度
- 设备调度

### 3.调度的性能指标

- 周转时间和平均周转时间

$T_i$  = 作业 $J_i$ 的完成时刻 - 作业 $J_i$ 的提交时刻

$$T = (\sum_{i=1}^n T_i) / n$$

➤ 响应时间

$R$  = 请求处理过程第1次得到结果的时刻 - 请求提交的时刻

➤ 评价调度性能的其他指标

◆ 公平合理

◆ 提高资源利用率

◆ 吞吐量

## 二、作业调度

### 1. 作业状态

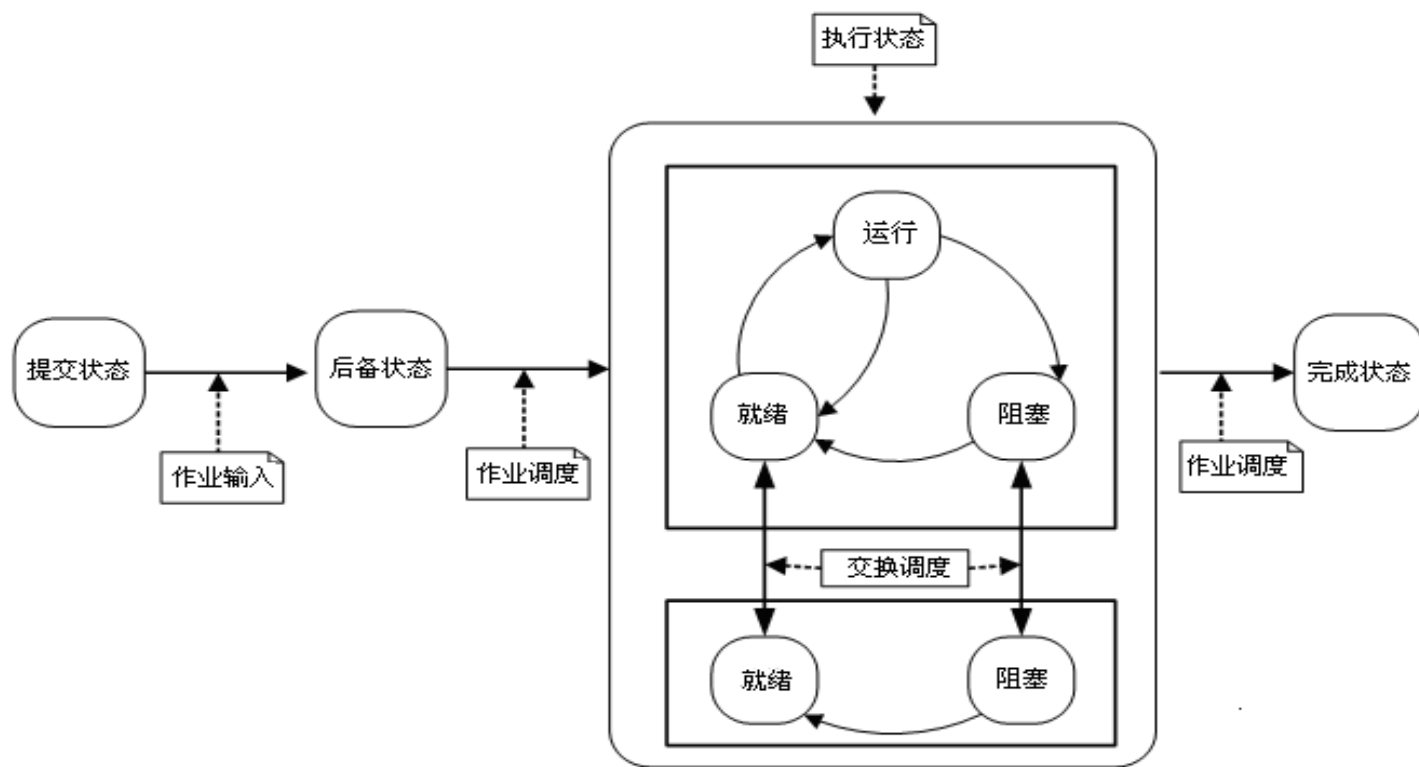


图4-1 作业状态及其转换

## 2.批处理系统为什么需要作业调度?

## 3.作业调度的主要功能

- ◆ 设计数据结构，登记调度所需要的参数
- ◆ 执行指定的算法，从作业的后备队列中选择一个作业
- ◆ 为选中的作业分配资源，创建进程
- ◆ 作业完成时的资源回收

## 4.作业调度算法

- ◆ 先来先服务算法(FCFS)
  - 思想：排队
  - 特点
    - 公平合理
    - 算法简单，容易实现
    - 服务质量欠佳(有于大作业，不利于小作业)

**例子：** 假定在某单道批处理系统中，一批作业A、B、C和D在同一时间先后几乎同时到达。已知它们都是纯计算性的简单任务，运行时需要占用处理器时间分别是10、3、2和5。把到达时间(提交时间)设为0。

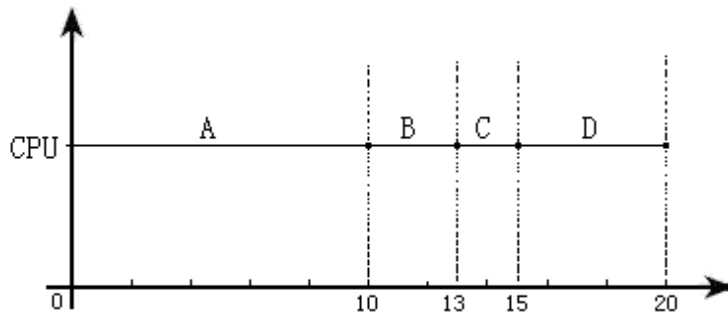


图4-2 FCFS算法例子调度图

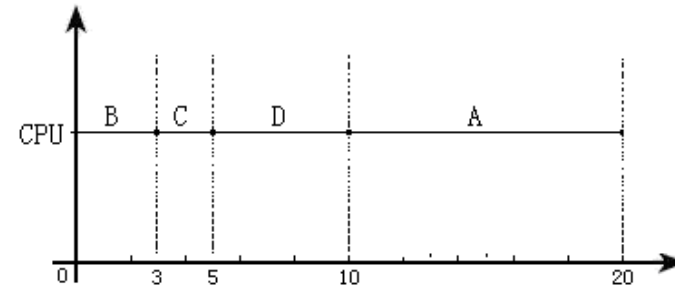


图4-3 非FCFS算法时的一种调度图

$$T_A=10, T_B=13, T_C=15, T_D=20;$$

$$\begin{aligned} T &= (T_A + T_B + T_C + T_D) / 4 \\ &= (10 + 13 + 15 + 20) / 4 \\ &= 14.5 \end{aligned}$$

$$T_A=20, T_B=3, T_C=5, T_D=10;$$

$$\begin{aligned} T &= (T_A + T_B + T_C + T_D) / 4 \\ &= (20 + 3 + 5 + 10) / 4 \\ &= 9.5 \end{aligned}$$

### ◆ 短作业优先算法(SJF)

- 一个作业运行时所需的处理器时间总和，简称为作业大小
- SJF思想
- SJF特点
  - 算法思想简单，但实现困难
  - 拥有最小平均周转时间,吞吐量大
  - 存在“饥饿”现象

### ◆ 高响应比优先算法(HRN)

- 一个作业的响应比R是

$$\frac{\text{作业等待时间}}{\text{作业大小}} \quad \text{其中, 作业等待时间} = \text{系统当前时间} - \text{作业提交时刻}$$

- HRN思想
- HRN特点
  - 综合了先来先服务算法(FCFS)和短作业优先算法(SJF)
  - 响应比R与作业的大小成反比，体现SJF算法
  - 响应比R与作业的等待时间成正比，体现FCFS算法

## 4.作业调度算法例子

**例4-1** 假定在某脱机单道批处理系统中，有一批作业，它们的提交时刻和作业大小如表4-1所示，假定在10:00时开始调度，求分别采用**FCFS**、**SJF**、**HRN**作业调度算法时的调度顺序、各作业的周转时间、各算法的平均周转时间。

表4-1 例1的作业信息		
作业号	提交时刻	作业大小(小时)
J <sub>1</sub>	9:00	0.8
J <sub>2</sub>	9:10	1
J <sub>3</sub>	9:45	0.6
J <sub>4</sub>	10:00	0.4

**例4-2** 在某联机单道批处理系统中，有一批作业，它们的提交时刻和作业大小如表4-5所示。分别采用**FCFS**、**SJF**、**HRN**作业调度算法时的调度顺序、各作业的周转时间、各算法的平均周转时间。

表4-5 例2的作业信息		
作业号	提交时刻	作业大小(小时)
J <sub>1</sub>	9:00	0.8
J <sub>2</sub>	9:10	1
J <sub>3</sub>	9:45	0.6
J <sub>4</sub>	10:00	0.4

# 三、进程调度

## 1.进程调度含义

## 2.进程调度功能

- 进程调度方式：运行状态的进程何时以什么方式停止或暂时停止运行
- 进程调度算法：从就绪队列中按照指定的算法选择一个进程，准备执行
- 处理器切换
- 进程结束时资源回收

## 3.进程调度方式

- 非抢占方式(Nonpreemptive Scheduling)
- 抢占方式(Preemptive Scheduling)

常见的原则有：时间片原则、优先级原则、任务紧迫性、重要性原则等等。

进程调度方式实现进程之间的轮流交替的一个方面。



#### 4.进程调度算法

- 先来先服务算法(FCFS)
- 时间片轮转算法(RR)

RR算法需要设计一个定时器，定时器的值为0时将产生一个中断。系统用分配给进程的时间片设置定时器的初值，之后进程开始执行。进程运行过程有三种可能情况：

**例4-3：**假定某分时系统有3个同时依次到达的进程A、B和C，它们的任务如下：

进程A:	进程B:	进程C:
2ms CPU	9ms CPU	8ms CPU
10ms I/O	5ms I/O	
2ms CPU	2ms CPU	

在采用简单RR算法，时间片为3ms时，请画出RR算法的调度图。

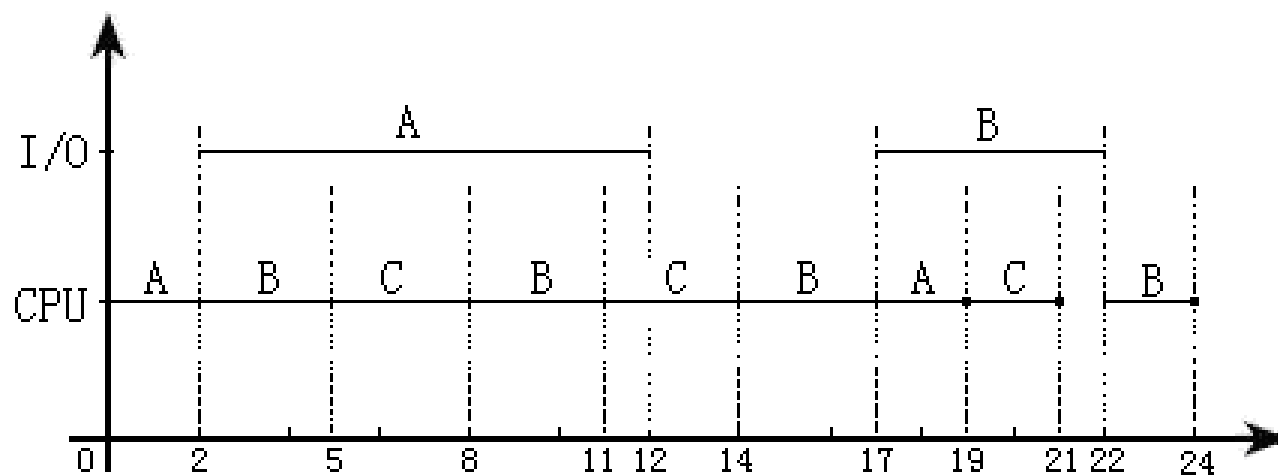


图4-4 简单RR算法的调度图

## ➤ 响应时间

简单RR算法，假设就绪队列中的进程数为 $n$ ，时间片为 $T$ ，那么，响应时间 $R$ ，则

$$R = T * n$$

- 优先级算法(Priority)
  - 思想
  - 实现关键
    - ◆ 静态优先级/动态优先级
    - ◆ 非抢占优先级/抢占优先级
    - ◆ 优先数的确定
- 多级队列算法

UNIX系统为用户设置两个典型的队列：前台队列和后台队列

## 四、实时系统的进程调度算法

1.实时系统中的任务通常分为周期性任务和非周期性的任务

2.实时系统的时间参数

- ◆ 任务就绪时限
- ◆ 任务开始时限
- ◆ 任务完成时限
- ◆ 任务处理时间

### 3.实时系统的可调度

- 一组事件或进程是可调度的(Schedulable)
- 系统是可调度的

设 $\lambda$ 是单位时间内到达的请求数， $\mu$ 是处理器单位时间可处理的请求数(处理器的处理能力)，那么，系统是可调度的必要条件是

$$\mu \geq \lambda$$

假定系统只有一个周期性任务，任务的周期为 $P$ ，处理时间为 $C$ ，那么

$$\frac{C}{P} \leq 1$$

那么，系统是可调度的。

某实时系统要求处理 $n$ 个周期性的任务，它们的时间周期分别是 $P_1$ 、 $P_2$ 、...、 $P_n$ ，而处理时间分别是 $C_1$ 、 $C_2$ 、...、 $C_n$ ，那么，在不考虑系统开销的理想情况下，如果满足

$$\sum_{i=1}^n \frac{C_i}{P_i} \leq 1$$

那么，这 $n$ 个任务是可调度的。

## 4.时限调度算法

例如，有2个周期性任务A、B，它们的周期分别是20ms和56ms，处理时间分别是8ms和32ms。以完成时限为调度参数，那么，如何画出采用时限进程调度算法的调度图呢？

表4-9 任务A和B的事件产生时间表					
任务A	发生时间	完成时限	任务B	发生时间	完成时限
A1	0	20	B1	0	56
A2	20	40	B2	56	112
A3	40	60	B3	112	162
A4	60	80	...		
A5	80	100			
A6	100	120			
...					

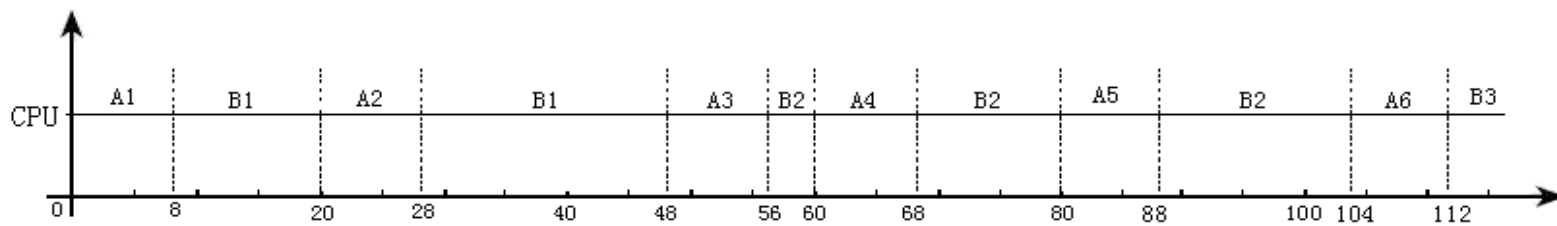


图4-5 时限调度算法的调度图

# 五、死锁

## 1.死锁(Deadlock)的含义

### ➤ 例子

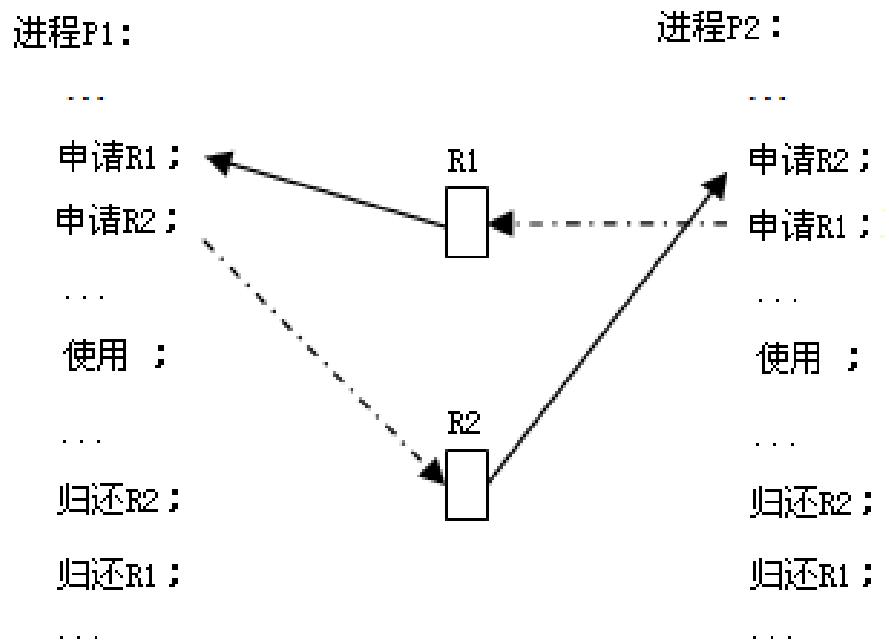


图4-6 进程死锁的例子

- 死锁的含义
- 死锁与程序设计中死循环有什么区别

	死循环	死锁
产生	必然性	偶然性
状态	执行状态	阻塞状态
原因	程序设计不当或编写错误	操作系统的管理、控制

## 2.死锁产生的根本原因

- 系统拥有的资源数量小于各进程对资源的需求总数

## 3.死锁的四个必要条件

- ◆ 互斥条件
- ◆ 不剥夺条件
- ◆ 请求与保持条件
- ◆ 环路等待条件

死锁解决方法有：预防、避免、检测与恢复等三种

## 4.死锁预防(Deadlock Prevention)

### ➤ 含义

### ➤ 方法

#### ◆ 互斥条件

原则上不能被破坏，打印等个别资源可以采取虚拟技术

#### ◆ 不剥夺条件

原则上不能被破坏。

#### ◆ 请求与保持条件

静态分配：具有一般性，但事先很难准确地估计进程运行所要全部资源，且降低了资源的利用率

资源暂时释放：仅限于个别资源的操作；进程不稳定，

#### ◆ 环路等待条件

按序分配：具有一般性，但存在与静态分配的问题，且编号管理困难。

单请求方式：不适用于复杂任务的进程

**例4-4** 进程P运行过程依次申请编号为：A2、A3、A5和A4。则采用按序分配时，进程P的资源应该怎样申请资源？



**例4-5 [经典同步问题]**哲学家用餐问题：有5位哲学家围坐在一张桌子周围共同讨论一问题。他们各自独立地或拿起筷子用餐或独自思考问题。假定桌上的每两位相邻的哲学家之间放一支筷子，每位哲学家在用餐时需要得到左右两边的筷子，然后才能用餐，用餐后放下筷子，又开始独立思考问题。如此反复。由于两位哲学家共享他们之间的一支筷子，哲学家们用餐和思考问题又具有随机性，那么，如何用信号量机制实现5个哲学家进程的并发执行。

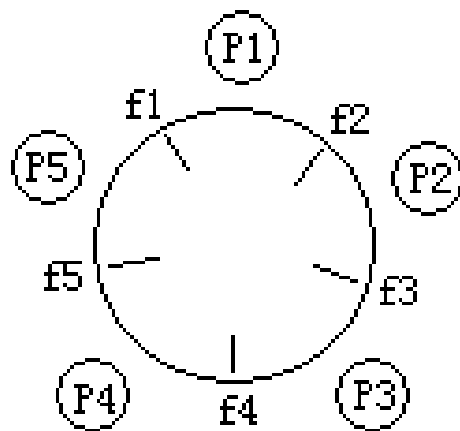


图4-8 哲学家用餐问题

表4-10 哲学家进程并发程序设计

<pre> P1() {   思考;   p(s1);   拿右边筷子f1;   p(s2);   拿左边筷子f2;   用餐;   v(s2);   放下左边筷子f2;   v(s1);   放下右边筷子f1; } </pre>	<pre> P2() {   思考;   p(s2);   拿右边筷子f2;   p(s3);   拿左边筷子f3;   用餐;   v(s3);   放下左边筷子f3;   v(s2);   放下右边筷子f2; } </pre>	<pre> P3() {   思考;   p(s3);   拿右边筷子f3;   p(s4);   拿左边筷子f4;   用餐;   v(s4);   放下左边筷子f4;   v(s3);   放下右边筷子f3; } </pre>
<pre> P4() {   思考;   p(s4);   拿右边筷子f4;   p(s5);   拿左边筷子f5;   用餐;   v(s5);   放下左边筷子f5;   v(s4);   放下右边筷子f4; } </pre>	<pre> P5() {   思考;   p(s5);   拿右边筷子f5;   p(s1);   拿左边筷子f1;   用餐;   v(s1);   放下左边筷子f1;   v(s5);   放下右边筷子f5; } </pre>	<pre> main() {   cobegin   {     repeat P1();     repeat P2();     repeat P3();     repeat P4();     repeat P5();   } } </pre>

## 4.死锁避免(Deadlock Avoidance)

### ➤ 安全状态和安全序列

Process	Max	Used
A	8	3
B	3	1
C	10	2
D	7	4

当前资源R的可用数:2

图4-9 安全状态的例子

Process	Max	Used	Need
A	8	3	5
B	3	1	2
C	10	2	8
D	7	5	2

当前资源R的可用数:1

图4-10系统不安全状态的例子

系统不安全状态: 此时系统不存在进程安全序列。

- 死锁避免的含义
- 银行家算法(the Banker's Algorithm)

**例4-7** 某系统有4类资源A、B、C、D，数量分别为8、10、9、12。当前有5个进程P1、P2、P3、P4、P5，已经最大需求矩阵Max和当前分配矩阵Used如图4-11所示。

问：

- 1)当前系统是否为安全状态？
- 2)在图4-11状态下，如果进程P1申请request=(1, 0, 1, 0)，系统能否分配？
- 3)在图4-11状态下，如果进程P3申请request=(1, 0, 0, 1)，系统能否分配？

$$\text{Max} = \begin{bmatrix} 4 & 6 & 3 & 8 \\ 3 & 3 & 5 & 2 \\ 6 & 6 & 0 & 9 \\ 3 & 4 & 8 & 7 \\ 4 & 3 & 2 & 5 \end{bmatrix} \quad \text{Used} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & 4 & 1 \\ 0 & 5 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 5 \\ 2 & 0 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$

图4-11 银行家算法例子:Max和Used矩阵

表4-10 例子的安全序列查找的初始状态

进程	Max				Used				Need				Available				Finished
	A	B	C	D	A	B	C	D	A	B	C	D	2	1	2	2	
P <sub>1</sub>	4	6	3	8	1	1	0	1	3	5	3	7					
P <sub>2</sub>	3	3	5	2	2	2	4	1	1	1	1	1	4	3	6	3	1
P <sub>3</sub>	6	6	0	9	0	5	0	1	6	1	0	8					
P <sub>4</sub>	3	4	8	7	1	1	1	5	2	3	7	2					
P <sub>5</sub>	4	3	2	5	2	0	2	2	2	3	0	3	6	3	8	5	2

## 4.死锁检测与恢复(Deadlock Detection and Recovery)

- 死锁检测的含义
- 资源分配图

资源分配图定义如下：

资源分配图 $G=(V, E)$ ，其中 $V$ 为结点集， $E$ 为边集。 $V=PU R$ ，这里， $P$ 是进程结点子集， $R$ 是资源结点子集；

边 $e_{ij}=(p_i, r_j)$ 表示申请边，即进程 $p_i$ 申请一个单位的资源 $r_j$ ，

边 $e_{ij}=(r_i, p_j)$ 表示分配边，即已经分配一个单位的资源 $r_i$ 给进程 $p_j$ 。

在画图时，用圆“○”表示进程结点，用正方形“□”表示资源结点，如果某类资源的数量有多个，则在对应的正方形“□”内用实心圆点表示其数量。

- 资源分配图的简化

边消除操作的条件：当前结点 $P_i$ 不是孤立点，同时，不存在含有 $P_i$ 结点的申请边，或者存在 $P_i$ 结点的申请边但其资源申请都能得到满足。

**例4-8** 系统拥有的资源有R1、R2、R3、R4、R5和R6数量分别为2、1、1、1、1和2，当前进程有A、B、C、D和E，已知当前进程和资源的申请、分配关系，如表4-14所示。  
请画出当前系统的资源分配图，并给出简化过程。

表4-14 系统当前的进程和资源的申请、分配关系		
进程	分配得到的资源	申请的资源
A	2个单位的R1	1个单位的R3
B	1个单位的R5	1个单位的R1
C	1个单位的R2	1个单位的R4
D	1个单位的R3，1个单位的R6	1个单位的R5
E	1个单位的R4	1个单位的R6

## ➤ 死锁恢复(Deadlock Recovery)

- ◆ 剥夺资源
- ◆ 撤销进程
- ◆ 重新启动系统

**鸵鸟算法：**死锁的预防、避免，还是检测与恢复，都还没有找到简单、实用的有效方法。在考虑到死锁产生的可能性很小，与平常的机器硬件故障、系统死机等其他错误相比，死锁还是微不足道，因此，现有的操作系统通常不处理死锁问题，由程序员在设计开发软件过程根据实际应用自行处理，或由其他系统软件、开发平台等进行死锁检测。

**例4-9** 假设某一道程序运行时需要访问临界资源R，该程序可供多个用户同时运行，如果系统拥有资源R的数量为 $k$ ，而程序申请使用资源R的数量为 $x$ (假定程序每次只申请1个，先后分 $x$ 次申请)，有 $n$ 个用户同时运行该程序。那么， $k$ 、 $x$ 和 $n$ 满足什么条件下，可以保证用户运行时不会产生进程死锁？