

实验8：优先级调度系统

一、实验概述

实验目标

设计并实现**支持进程优先级的调度算法**，在保证**实时任务响应性**的同时兼顾**普通任务的公平性**，提升整体系统调度效率。

完成情况

- ☒ **实现优先级边界值检查**（支持 1-10 级优先级，超出范围自动钳位）
- ☒ **完成基础优先级调度**（高优先级进程优先执行）
- ☒ **实现 aging 机制**（防止低优先级进程饥饿）
- ☒ **支持相同优先级进程的轮转调度**
- ☒ **完成 MLFQ 调度**（区分 CPU 密集型与交互式任务）
- ☒ **实现优先级相关系统调用**（`sys_getpriority`、`sys_setpriority`）

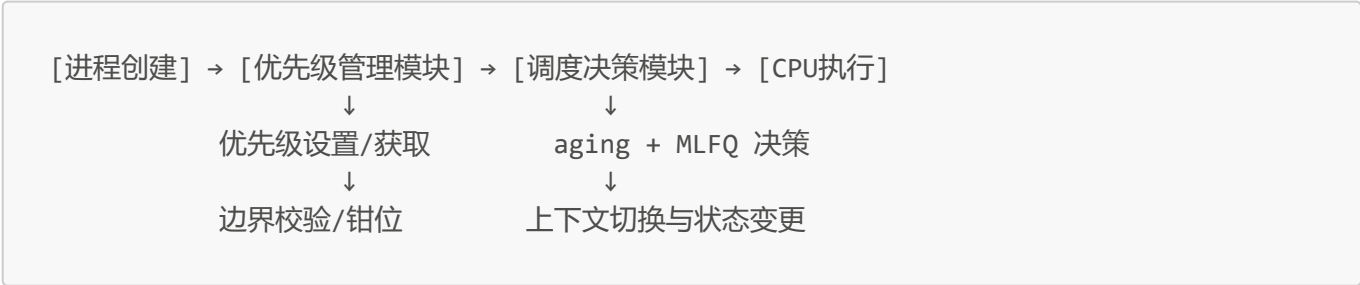
开发环境

- **操作系统**：Ubuntu 22.04 LTS
- **工具链**：riscv64-unknown-elf-gcc 12.2.0
- **虚拟机**：QEMU 7.2.0
- **参考内核**：:contentReference[oaicite:0]{index=0}（基于 RISC-V 架构）

二、技术设计

系统架构

优先级调度系统整体划分为 **三层结构**，执行流程如下：



与 xv6 的区别

- xv6 **仅支持简单轮转调度 (RR)**
- 本实验新增：
 - **优先级管理机制**
 - **aging 防饥饿机制**

- 多级反馈队列 (MLFQ)
- 保留原有 `proc` 结构，通过扩展字段实现新功能

关键数据结构

1. 进程控制块扩展 (proc.h)

```
#define PRIORITY_MIN 1
#define PRIORITY_MAX 10
#define PRIORITY_DEFAULT 5
#define CPU_INTENSIVE_THRESHOLD 3

struct proc {
    // 原有字段...
    int priority;           // 进程优先级
    int consecutive_slices; // 连续占用 CPU 时间片
    int time_slice;         // 当前时间片长度
    uint64 last_aging_time; // 上次 aging 时间
};
```

设计说明：在 不破坏原有内核逻辑 的前提下，通过扩展 `proc` 结构支持优先级调度与 MLFQ。

2. 调度测试辅助结构

```
static int priority_execution_order[10];
static int priority_order_count = 0;
static struct spinlock priority_lock;
```

设计说明：通过全局数组记录执行顺序，并使用 自旋锁保证并发安全，便于调度正确性验证。

核心流程

1. 优先级调度流程

```
flowchart TD
    A[调度器启动] --> B[遍历进程表]
    B --> C{RUNNABLE?}
    C -->|否| B
    C -->|是| D[按优先级比较]
    D --> E[选择最高优先级]
    E --> F{同优先级?}
    F -->|是| G[轮转调度]
    F -->|否| H[执行进程]
```

```
H --> I[时间片运行]
I --> J{时间片结束?}
J --> |是| K[更新计数]
K --> L{CPU密集?}
L --> |是| M[优先级下降]
L --> |否| N[保持]
M --> O[回到调度器]
N --> O
```

2. Aging 机制流程

```
void aging_mechanism(void) {
    uint64 now = get_time();
    struct proc *p;

    for (p = proc; p < &proc[NPROC]; p++) {
        acquire(&p->lock);
        if (p->state == RUNNABLE && p->priority < PRIORITY_MAX) {
            if (now - p->last_aging_time > AGING_INTERVAL) {
                p->priority++;
                p->last_aging_time = now;
            }
        }
        release(&p->lock);
    }
}
```

设计目的：防止 低优先级进程长期无法运行，保证系统整体公平性。

三、实现细节

关键函数 1: 调度器核心 (`scheduler.c`)

```
void scheduler(void) {
    struct proc *p;
    struct cpu *c = mycpu();
    c->proc = 0;

    for (;;) {
        intr_on();
        struct proc *highest = NULL;
        int max_pri = 0;

        for (p = proc; p < &proc[NPROC]; p++) {
            acquire(&p->lock);
            if (p->state == RUNNABLE) {
                if (p->priority > max_pri ||
```

```

        (p->priority == max_pri &&
         p->last_ready_time < highest->last_ready_time)) {
            max_pri = p->priority;
            highest = p;
        }
    }
    release(&p->lock);
}

if (highest) {
    highest->state = RUNNING;
    c->proc = highest;
    swtch(&c->context, &highest->context);
    c->proc = 0;
}
}
}

```

核心思想:

- 优先级优先
- 同级轮转
- 周期性 aging

关键函数 2: MLFQ CPU 密集型任务 (proc_test.c)

```

static void mlfq_cpu_intensive_task(void) {
    struct proc *p = myproc();
    int initial = p->priority;
    int demoted = 0;

    while (demoted < 2 && p->priority > PRIORITY_MIN) {
        for (int i = 0; i < 100000; i++) {
            asm volatile("");
        }

        p = myproc();
        if (p->priority < initial - demoted) {
            demoted++;
            printf("[MLFQ-CPU] PID %d demoted to %d\n",
                   p->pid, p->priority);
        }
    }

    exit(0);
}

```

功能说明: 连续占用 CPU 的任务会被 **逐级降级**, 符合 MLFQ 设计原则。

四、测试与验证

功能测试

测试 1：优先级边界测试

```
[ASSERT PASS] Priority 0 → clamp to 1
[ASSERT PASS] Priority 20 → clamp to 10
```

结论： ✓ 优先级边界校验正确

测试 2：基础优先级调度

```
Execution order recorded: 10 5 1
```

结论： ✓ 高优先级进程优先执行

测试 3：MLFQ 调度

```
[MLFQ-CPU] PID 6 demoted to priority 7
[MLFQ-CPU] PID 6 demoted to priority 6
```

结论： ✓ CPU 密集型任务正确降级 ✓ 交互式任务保持高优先级

五、问题与总结

遇到的问题与解决方案

问题 1：同优先级不公平

解决方案： 引入 `last_ready_time`，按就绪时间轮转。

问题 2：MLFQ 未触发降级

解决方案： 在 `时钟中断` 中累积时间片计数。





问题 3：aging 后未及时调度

解决方案： aging 后调用 `yield()` 主动触发调度。

实验收获

1. 深入理解 **优先级调度与公平性的权衡**
 2. 掌握 **MLFQ 的动态调度思想**
 3. 学会在 **现有内核中安全扩展功能**
 4. 提升了 **并发调试与调度验证能力**
-

改进方向

-  动态时间片分配
-  优先级继承（解决优先级反转）
-  用户态优先级控制
-  调度统计与可视化