



**Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования  
«Московский государственный технический университет имени  
Н.Э. Баумана  
(национальный исследовательский университет)»  
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)**

**ФАКУЛЬТЕТ «Информатика и системы управления»**

**КАФЕДРА «Программное обеспечение ЭВМ и информационные технологии»**

## **Лабораторная работа №1 (часть 2) по дисциплине «Операционные системы»**

**Тема Прерывание системного таймера в ОС Windows и Linux**

**Студент Тузов Даниил Александрович**

**Группа ИУ7-52Б**

**Преподаватель Рязанова Наталья Юрьевна**

Москва, 2024 г.

# 1 Функции обработчика прерывания от системного таймера

## 1.1 Windows

### По тикку:

- инкремент счётчика системного времени;
- декремент остатка кванта текущего потока;
- декремент счётчиков времени до выполнения отложенных задач;

### По главному тикку:

- инициализация диспетчера настройки баланса путем освобождения объекта «событие», на котором он ожидает.

### По кванту:

- инициация диспетчеризации потоков добавлением соответствующего объекта в очередь DPC.

## 1.2 UNIX

### По тикку:

- инкремент счётчика тиков аппаратного таймера;
- инкремент часов и других таймеров системы;
- обновление статистики использования процессора текущим процессом;
- декремент счетчика времени, оставшегося до отправления на выполнение отложенных вызовов, при достижении нулевого значения счетчика – выставление флага, указывающего на необходимость запуска обработчика отложенного вызова;
- декремент кванта текущего потока.

### По главному тикку:

- регистрация отложенных вызовов функций, относящихся к работе планировщика, таких как пересчет приоритетов;
- пробуждение (то есть регистрирация отложенного вызова процедуры wakeup, которая перемещает дескриптор процесса из списка “спящих” в очередь “готовых к выполнению”) системных процессов swapper и ragedaemon;
- декремент счётчика времени, оставшегося до отправки одного из следующих сигналов:
  - SIGALRM – сигнал, посылаемый процессу по истечении времени, заданного функцией alarm() (будильник реального времени);
  - SIGPROF – сигнал, посылаемый процессу по истечении времени, заданного в таймере профилирования (будильник профиля процесса);
  - SIGVTALRM – сигнал, посылаемый процессу по истечении времени работы в

режиме задачи (будильник виртуального времени).

**По кванту:**

— если текущий процесс превысил выделенный ему квант процессорного времени, отправка ему сигнала SIGXCPU.

## 2 Пересчет динамических приоритетов

Динамические приоритеты могут быть только у пользовательских процессов. В операционных системах процесс является владельцем ресурсов, в том числе – владельцем приоритета.

### 2.1 Windows

В Windows реализуется приоритетная, вытесняющая система планирования, при которой всегда выполняется хотя бы один работоспособный (готовый) поток с самым высоким приоритетом.

После того как поток был выбран для запуска, он запускается на время, называемое квантом. Но поток может и не израсходовать свой квант времени: если становится готов к запуску другой поток с более высоким приоритетом, текущий выполняемый поток может быть вытеснен.

Единого модуля под названием «планировщик» не существует. Процедуры, выполняющие обязанности по диспетчеризации, обобщенно называются диспетчером ядра. Диспетчеризации потоков могут потребовать следующие события:

- поток становится готовым к выполнению;
- поток выходит из состояния выполнения из-за окончания его кванта времени;
- поток завершается или переходит в состояние ожидания;
- изменяется приоритет потока;
- изменяется родственность процессора потока.

Windows использует 32 уровня приоритета, от 0 до 31. Эти значения разбиваются на части следующим образом:

- шестнадцать уровней реального времени (от 16 до 31);
- шестнадцать изменяющихся уровней (от 0 до 15), из которых уровень 0 зарезервирован для потока обнуления страниц.

Уровни приоритета потоков назначаются из двух разных позиций: от Windows API и от ядра Windows.

Windows API систематизирует процессы по классу приоритета, который присваивается им при их создании:

- реального времени (real-time (4));
- высокий (high (3));
- выше обычного (above normal (7));
- обычный (normal (2));
- ниже обычного (below normal (5));
- простой (idle (1)).

Затем назначается относительный приоритет потоков в рамках процессов. Здесь номера представляют изменение приоритета, применяющееся к базовому приоритету процесса:

- критичный по времени (time-critical (15));
- наивысший (highest (2));
- выше обычного (above normal (1));
- обычный (normal (0));
- ниже обычного (below -normal (-1));
- самый низший (lowest (-2));
- простоя (idle (-15)).

Уровень, критичный по времени, и уровень простоя (+15 и –15) называются уровнями насыщения и представляют конкретные применяемые уровни вместо смещений. Относительный приоритет – это приращение к базовому приоритету процесса.

Соответствие между приоритетами Windows API и ядра приведено в таблице 2.1.

Таблица 2.1 — Соответствие между приоритетами Windows API и ядра Windows

	<b>real-time</b>	<b>high</b>	<b>above normal</b>	<b>normal</b>	<b>below normal</b>	<b>idle</b>
<b>time critical</b>	31	15	15	15	15	15
<b>highest</b>	26	15	12	10	8	6
<b>above normal</b>	25	14	11	9	7	5
<b>normal</b>	24	13	10	8	6	4
<b>below normal</b>	23	12	9	7	5	3
<b>lowest</b>	22	11	8	6	4	2
<b>idle</b>	16	1	1	1	1	1

Приложения пользователя обычно запускаются с базовым приоритетом (normal), поэтому их исходный поток чаще всего выполняется с уровнем приоритета 8.

У процесса имеется только одно базовое значение приоритета, а у каждого потока имеется два значения приоритета: текущее (динамическое) и базовое. Решения по планированию принимаются исходя из текущего приоритета. Система при определенных обстоятельствах на короткие периоды времени повышает приоритет потоков в динамическом диапазоне (от 1 до 15). Windows никогда не регулирует приоритет потоков в диапазоне реального времени (от 16 до 31), поэтому они всегда имеют один и тот же базовый и текущий приоритет.

Исходный базовый приоритет потока наследуется от базового приоритета процесса. Процесс по умолчанию наследует свой базовый приоритет у того процесса, который его создал.

Планировщик Windows периодически настраивает текущий приоритет потоков, используя внутренний механизм повышения приоритета. Во многих случаях это делается для уменьшения различных задержек и повышения восприимчивости системы, а также чтобы у потоков была возможность выполнения и освобождения ресурсов.

Повышение приоритета вступает в действие немедленно и может вызвать изменения в планировании процессора. Однако если поток использует весь свой следующий квант, то он теряет один уровень приоритета. Если же он использует второй полный квант, то он перемещается

вниз еще на один уровень, и так до тех пор, пока не дойдет до своего базового уровня.

Сценарии повышения приоритета:

- повышение вследствие событий планировщика или диспетчера (сокращение задержек);
- повышение вследствие завершения ввода-вывода (сокращение задержек – поток может вновь запуститься и начать новую операцию ввода-вывода). В таблице 2.2 приведены рекомендуемые значения повышения приоритета для устройств ввода-вывода;
- повышение вследствие ввода из пользовательского интерфейса (сокращение задержек и времени отклика);
- повышение приоритета владельца блокировки;
- повышение вследствие слишком продолжительного ожидания ресурса исполняющей системы (предотвращение зависания);
- повышение в случае, когда готовый к запуску поток не был запущен в течение определенного времени (чтобы исключить бесконечное откладывание процессов);
- повышение вследствие ожидания объекта ядра;
- повышение приоритета потоков первого плана после ожидания (улучшение отзывчивости интерактивных приложений);
- повышение приоритета после пробуждения GUI-потока (потоки-владельцы окон получают при пробуждении дополнительное повышение приоритета на 2);
- повышения приоритета, связанные с перезагруженностью центрального процессора (CPU Starvation);
- другие псевдоповышающие механизмы, проявляющие себя при проигрывании мультимедиа. В отличие от других повышений приоритета, эти механизмы применяются непосредственно в режиме ядра. Повышение приоритета проигрывания мультимедиа управляется службой планировщика класса мультимедиа MMCSS (это не является настоящим повышением, служба просто устанавливает по необходимости новые базовые приоритеты для потоков).

Таблица 2.2 — Рекомендуемые значения повышения приоритета.

Устройство	Приращение
Жесткий диск, привод компакт-дисков, параллельный порт, видеоустройство	1
Сеть, почтовый слот, именованный канал, последовательный порт	2
Клавиатура, мышь	6
Звуковое устройство	8

Рассмотрим последние 2 сценария подробнее.

**Перезагруженность центрального процессора.**

В Windows включен общий механизм ослабления загруженности центрального процессора, который называется диспетчером настройки баланса и является частью системного потока.

Один раз в секунду этот поток сканирует очередь готовых потоков в поиске тех из них, которые находятся в состоянии ожидания около 4 секунд. Если такой поток будет найден, диспетчер настройки баланса повышает его приоритет до 15 единиц и устанавливает квантовую цель эквивалентной тактовой частоте процессора при подсчете 3 квантовых единиц. Как только квант истекает, приоритет потока тут же снижается до обычного базового приоритета. Если поток не был завершен и есть готовый к запуску поток с более высоким уровнем приоритета, поток с пониженным приоритетом возвращается в очередь готовых потоков.

Для минимизации времени своей работы, диспетчер настройки баланса сканирует только 16 готовых потоков. Если на данном уровне приоритета имеется больше потоков, он запоминает то место, на котором остановился, и начинает с него при следующем проходе очереди. Кроме того, он за один проход повысит приоритет только 10 потоков. Если найдет 10 потоков, заслуживающих именно этого повышения, он прекратит сканирование на этом месте и начнет его с этого же места при следующем проходе.

### MMCSS

MMCSS работает с вполне определенными задачами, включая следующие: аудио, захват, распределение, игры, проигрывание, аудио профессионального качества, задачи администратора многооконного режима.

Каждая из этих задач включает информацию о свойствах, отличающих их друг от друга. Одно из наиболее важных свойств для планирования потоков называется категорией планирования — Scheduling Category, которое является первичным фактором, определяющим приоритет потоков, зарегистрированных с MMCSS. На рисунке 2.1 показаны различные категории планирования.

Категория	Приоритет	Описание
High (Высокая)	23–26	Потоки профессионального аудио (Pro Audio), запущенные с приоритетом выше, чем у других потоков на системе, за исключением критических системных потоков
Medium (Средняя)	16–22	Потоки, являющиеся частью приложений первого плана, например Windows Media Player
Low (Низкая)	8–15	Все остальные потоки, не являющиеся частью предыдущих категорий
Exhausted (Исчерпавших потоков)	1–7	Потоки, исчерпавшие свою долю времени центрального процессора, выполнение которых продолжится, только если не будут готовы к выполнению другие потоки с более высоким уровнем приоритета

Рисунок 2.1 — Категории планирования изменение приоритета

Механизм, положенный в основу MMCSS, повышает приоритет потоков внутри зарегистрированного процесса до уровня, соответствующего их категории планирования и относительного приоритета внутри этой категории на гарантированный срок. Затем он снижает

категорию этих потоков до Exhausted, чтобы другие, не относящиеся к мультимедийным приложениям потоки, также могли получить ресурс.

## 2.2 UNIX

В современных системах Unix ядро является вытесняющим – процесс в режиме ядра может быть вытеснен более приоритетным процессом, также находящимся в режиме ядра. Это сделано для того, чтобы система могла обслуживать процессы реального времени, такие как аудио и видео.

Согласно приоритетам процессов и принципу вытесняющего циклического планирования формируется очередь готовых к выполнению процессов. В первую очередь выполняются процессы с большим приоритетом. Процессы с одинаковыми приоритетами выполняются в течение кванта времени, циклически друг за другом.

Приоритет задается любым целым числом, лежащим в диапазоне от 0 до 127 (чем меньше число, тем выше приоритет). Приоритеты от 0 до 49 зарезервированы для ядра, они являются фиксированными величинами. Прикладные процессы могут обладать приоритетом в диапазоне 50-127.

В традиционных системах Unix приоритет процесса определяется двумя факторами:

- фактор «любезности» – целое число в диапазоне от 0 до 39 со значением 20 по умолчанию. Чем меньше значение фактора любезности, тем выше приоритет процесса. Пользователи могут повлиять на приоритет процесса при помощи изменения этого фактора, используя системный вызов `nice` (но только суперпользователь имеет полномочия увеличивать приоритет процесса);
- фактор утилизации – степень загрузки CPU в момент последнего обслуживания им процесса. Этот фактор позволяет системе динамически изменять приоритет процесса.

Структура *proc* содержит следующие поля, относящиеся к приоритетам:

- *p\_pri* – текущий приоритет планирования;
- *p\_usrpri* – приоритет режима задачи;
- *p\_cpu* – результат последнего измерения использования процессора;
- *p\_nice* – фактор «любезности», устанавливаемый пользователем.

Планировщик использует *p\_pri* для принятия решения о том, какой процесс направить на выполнение. У процесса, находящегося в режиме задачи, значения *p\_pri* и *p\_usrpri* идентичны. Значение текущего приоритета *p\_pri* может быть повышено планировщиком для выполнения процесса в режиме ядра. Когда процесс просыпается после блокировки в системном вызове, его приоритет временно повышается. При создании процесса поле *p\_cpu* инициализируется нулем. На каждом тике обработчик таймера увеличивает поле *p\_cpu* текущего процесса на единицу, до максимального значения, равного 127.

Планировщик использует *p\_usrpri* для хранения приоритета, который будет назначен процессу при переходе из режима ядра в режим задачи. Ядро связывает приоритет сна (0–



49) с событием или ожидаемым ресурсом, из-за которого процесс может быть заблокирован. Когда заблокированный процесс просыпается, ядро устанавливает  $p\_pri$ , равное приоритету сна события или ресурса, на котором он был заблокирован.

В таблицах 2.3 и 2.4 приведены значения приоритетов сна для систем **4.3BSD UNIX** и **SCO UNIX**.

Таблица 2.3 — Приоритеты сна в системе 4.3BSD UNIX

Приоритет	Значение	Описание
PSWP	0	Свопинг
PSWP + 1	1	Страничный демон
PSWP + 1/2/4	1/2/4	Другие действия по обработке памяти
PINOD	10	Ожидание освобождения inode
PRIBIO	20	Ожидание дискового ввода-вывода
PRIBIO + 1	21	Ожидание освобождения буфера
PZERO	25	Базовый приоритет
TTIPRI	28	Ожидание ввода с терминала
TTOPRI	29	Ожидание вывода с терминала
PWAIT	30	Ожидание завершения процесса потомка
PLOCK	35	Консультативное ожидание блокир. ресурса
PSLEP	40	Ожидание сигнала

Таблица 2.4 — Приоритеты сна в системах 4.3BSD UNIX и SCO UNIX

Событие	Приоритет 4.3BSD UNIX	Приоритет SCO UNIX
Ожидание загрузки страницы/сегмента	0	95
Ожидание индексного дескриптора	10	88
Ожидание ввода/вывода	20	81
Ожидание буфера	30	80
Ожидание терминального ввода		75
Ожидание терминального вывода		74
Ожидание завершения выполнения		73
Ожидание события	40	66

Каждую секунду обработчик прерывания таймера инициализирует отложенный вызов процедуры `schedcpu()`, которая уменьшает значение  $p\_cpu$  каждого процесса исходя из фактора «полураспада» (decay factor). В 4.3BSD для расчета полураспада применяется следующая формула:

$$d = \frac{2 \cdot load\_average}{2 \cdot load\_average + 1},$$

где  $load\_average$  — это среднее количество процессов в состоянии готовности к выполнению, за последнюю секунду. Процедура `schedcpu()` также пересчитывает приоритеты режима задачи

всех процессов по формуле

$$p_{usrpri} = PUSER + \frac{p_{cpu}}{4} + 2 \cdot p_{nice},$$

где PUSER – базовый приоритет в режиме задачи, равный 50.

Таким образом, если процесс до вытеснения другим процессом использовал большое количество процессорного времени, его  $p_{cpu}$  будет увеличен, что приведет к увеличению значения  $p_{usrpri}$  и, следовательно, к понижению приоритета. Чем дольше процесс простаивает в очереди на выполнение, тем меньше его  $p_{cpu}$ , и, соответственно, выше приоритет.

Такая схема позволяет исключить бесконечное откладывание низкоприоритетных процессов. При ее применении процессы, которые осуществляют много операций ввода-вывода, получают преимущество, так как они проводят много времени в ожидании завершения этих операций. Напротив, те процессы, что производят много вычислений, используют большое количество процессорного времени, и их приоритет после вытеснения будет понижен.

### 3 Выводы

Семейство ОС Windows и семейство ОС Unix оба являются системами разделения времени с динамическими приоритетами и вытеснением. В связи с общим подходом обработчик прерывания от системного таймера выполняет в этих системах схожие функции:

- инициализирует отложенные вызовы функций, относящихся к работе планировщика (например, пересчёт динамических приоритетов);
- декрементирует счетчики времени: часов, таймеров, будильников реального времени, а также счетчики времени отложенных действий;
- выполняет декремент кванта.

Для того чтобы исключить бесконечное откладывание пользовательских процессов в семействах ОС Windows и Unix выполняется пересчет их динамических приоритетов, однако реализация пересчета в этих семействах отличается.