	作业/进程调度	算法思想	算法规则	抢占/非抢占 (非抢占是指等到当前的进程执行完毕 后再调度新的进程执行,抢占是指满 足调度新进程的规则后,将正在运行 的进程换下cpu,换新进程上cpu)	优/缺点	是否会出现饥饿现象 (注:饥饿是指某进程/作业长时间得不 到调度)	实例	补充
先来先服务(FCFS)	都可以	从公平角度考虑	1. 用于进程调度时,哪个进程先进就绪队列就先被处理。 2. 用于作业调度时,哪个作业先进后备队列就先被处理。 总结: 先来先服务。	非抢占	1. 优点:公平,算法简单 2. 缺点:排在长进程后面的短进程,它等待被处理 的时间会很长 注:长短 进程指的是指被服务的时间的长短	不会,只要时间够长,每一个进程/作业都可以被服务/调度/处理	进程 到达时间 运行时间 P1 0 7 P2 2 4 P3 4 1 P4 5 4 P3 4 1 P4 5 4 P3 7 11 12 10 7 11 12 16 P3 3 4 1 1 1 1 P4 5 4 4 1 <td< td=""><td></td></td<>	
短作业优先(SJF)	都可以,用于进程调度时被称为短进程优先(SPF)	保证短作业/进程可以被优先服务	最短的作业/进程被优先服务	1. 短作业优先/短进程优先都是非抢占 式 2. 抢占式的版本被称为最短剩余时间优先算法, 算法规则是基于短进程/作业优先的规则,并增加 了进程在被服务的时候被抢占了cpu之后剩余被 服务的时间的记录和比较(较小的先被服务)	优点:整个进程调度过程效率变高 缺点:对短进程/作业有利,对长作业/进程不 利。 (拓展:另外,作业/进程的运行时间并不一定真 实,不一定能做到真正的短作业优先)	可能会。因为如果有很多的短进程,那么长进程 会出现长时间无法被服务的情况	进程 到达时间 运行时间最短的作业/进程优先调度算法:每次调度时选择当前已到达且 运行时间最短的作业/进程。 因此,调度顺序为:P1 > P3 → P2 → P4 进程 到达时间 运行时间 运行时间 运行时间 运行的进程剩余时间比当前运行的进程剩余时间比当前运行的进程剩余时间更短,则由新进程抢占处理机,当前运行进程重新回到就绪队列。另外,当一个进程完成时也需要调度 P1 P2 2 4 P3 4 1 P4 5 4 O 7 8 12 16 2 4 Data part of the part	
高响应比优先(HRRN)	都可以	综合考虑作业/进程的等待时间和要求服务的时间	在每次调度时先计算各个作业/进程的响应比,选择响应比最高的作业/进程为其服务。 \$\text{\tilt{\text{\tilt{\tex{\tex	非抢占	优点:综合考虑了等待时间和运行时间(要求服务的时间),根据公式可知等待时间相同,那么服务时间短的进程响应比大,被优先服务;服务时间相同,那么等待时间长的进程响应比大,被优先服务	不会。因为等待时间越长,响应比越大,那么就会被服务	进程 到达时间 运行时间 P1 0 7 P2 2 4 P3 4 1 P4 5 4 Bnock优先算法: 非抢占式的调度算法,只有当前运行的进程主动放弃CPU时(正常/异常完成,或主动阻塞),才需要进行调度,调度时计算所有就绪进程的响应比,选响应比最高的进程上处理机。 P1 P3 P2 P4 5 4	
时间片轮转(RR)	适合进程调度(因为只有进程才可以被分配时间 片)	公平轮流地为各个进程服务,让每个进程都可以 在一段时间内被服务	性力的一个时间分,如果还住住时间分为不好了 空比一则纳格下cou并的同部线队列尼邻重新排	抢占,运行到指定时间片被换下,或者在时间片 内运行完则直接换下,所花费的时间即是进程执 —— 权,因此时间片轮转调度算法属于 <mark>抢占式</mark> 的算法。由时钟 行完毕的时间	如果 <mark>时间片太大</mark> ,使得每个进程都可以在一个时间片内就完成,则时间片轮转调度算法 <mark>退化为先来 先服务</mark> 调度算法,并且 <mark>会增大进程响应时间</mark> 。因此 <mark>时间片不能太大</mark> 。 另一方面,进程调度、切换是有时间代价的(保存、恢复运行环境),因此如果 <mark>时间片太小</mark> ,会导 致 进程切换过于频繁 ,系统会花大量的时间来处理进程切换,从而导致实际用于进程执行的时间比 例减少。可见 <mark>时间片也不能太小</mark> 。	不会	进程 到达时间 运行时间 时间片轮转调度算法: 轮流让就绪队列中的进程依次执行一个时间片(每次选择的都是排在就绪队列队头的进程) 队头 队头 P2 2 4 1 P2 P1 P3 P2 P4 P1 P4 P4 P4 P5 P5 P4 P1 P4 P4 P4 P5 P5 P1 P3 P4 P4 P4 P4 P5 P5 P1 P4 P4 P4 P5 P5 P1 P4 P4 P5 P5 P4 P4 P5 P	
优先级调度	都可以	根据任务的紧急程度(优先级)来决定处理顺序	每个作业/进程都有各自的优先级,调度时选择优 先级最高的	都可以	优点:用优先级区分紧急程度,可以灵活调整对各种作业/进程的优先级	会	进程 到达时间 运行时间 优先数 P1 0 7 1 P2 2 4 2 P3 4 1 3 P4 5 4 2 0 7 8 12 16 注: 以下括号内表示当前处于就绪队列的进程 0时刻 (P1): 只有P1到达、P1上处理机。 7 8 12 16 的时刻 (P2, P3, P4): P3完成, kg kl, P1, P2, P4, P4完成, kg kl, P3, P2上处理机。 P3. L4 1 3 4 1 3 4 1 3 4 1 3 4 1 3 4 1 3 4 1 3 4 2 2 4 2 93 4 1 3 4 1 3 94 5 4 2 9 2 2 9	补充: 就绪队列未必只有一个,可以按照不同优先级来组织。另外,也可以把优先级 高的进程排在更靠近队头的位置 根据优先级是否可以动态改变,可将优先级分为静态优先级和动态优先级两种。 静态优先级。创建进程时确定,之后一直不变。 动态优先级。创建进程时有一个初始值,之后会根据情况动态地调整优先级。 型等中
多级反馈队列调度	适合进程调度	对其他调度算法进行折中,集其优点于一身	1. 设置多个不同等级的就绪队列,这些队列的优 先级从高到低,时间片从小到大。 2. 新进程先进第一级队列,按先来先服务的规则(FCFS)被分配时间片进行处理,如果时间 片用完进程还没结束则该进程进入下一级队列的 队尾,如果当前进程处于的队列级数已经是最下 级了,就回到该队列的队尾。 3. 只有上层的所有就绪队列都空时,当前队列中 的进程才会被依次分配时间片进行处理。	抢占式,因为只要有新进程进入更高优先级的队 列,那么该新进程就会抢占处理机,而原来的进 程按照规则回到指定队列的队尾	对各类型进程相对公平(FCFS的优点);每个新到达的进程都可以 很快就得到响应(RR的优点);短进程只用较少的时间就可完成 (SPF的优点);不必实现估计进程的运行时间(避免用户作假); 可灵活地调整对各类进程的偏好程度,比如CPU密集型进程、I/O密 集型进程(拓展:可以将因I/O而阻塞的进程重新放回原队列,这样 I/O型进程就可以保持较高优先级)	会,更高级的队列中源源不断有进程进入,那么 处于低级队列中的进程会持续等待	近程 到达时间 运行时间 第1級队列 (使用 完成 下)	
	适合进程调度	世界 (如AI模型训练、视频特效渲染) 最低优先级 多级队列调度	队列之间可采取固定优先级,或时间片划分 固定优先级:高优先级空时低优先级进程才能被调度 时间片划分:如三个队列分配时间50%、40%、10% 不同队列通过某些规则来决定被访问的顺序,且 每个队列中的进程可以被不同的调度策略调度	抢占式	视指定的队列访问规则和队列的调度策略而定	视指定的队列访问规则和队列的调度策略而定		