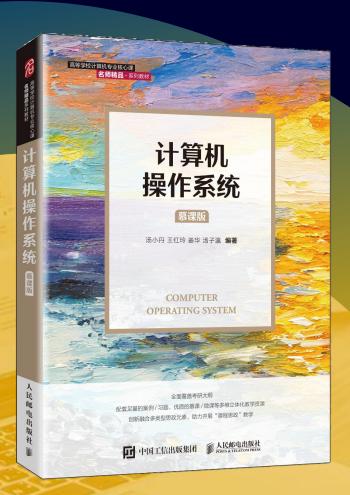


经典教材《计算机操作系统》最新版

第3章 处理机调度与死锁

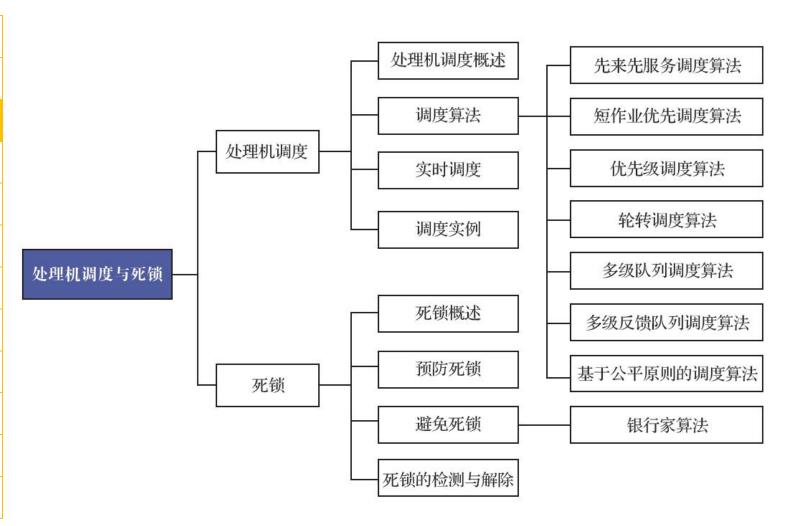
主讲教师: 李灵慧





os 第3章知识导图

第1章	操作系统引论
第2章	进程的描述与控制
第3章	处理机调度与死锁
第4章	进程同步
第5章	存储器管理
第6章	虚拟存储器
第7章	输入/输出系统
第8章	文件管理
第9章	磁盘存储器管理
第10章	多处理机操作系统
第11章	虚拟化和云计算
第12章	保护和安全





- os) 3.1 处理机调度概述
- os) 3.2 调度算法
- os) 3.3 实时调度
- os) 3.4 Linux进程调度
- os) 3.5 死锁概述
- os) 3.6 预防死锁
- os) 3.7 避免死锁
- os) 3.8 死锁的检测与解除

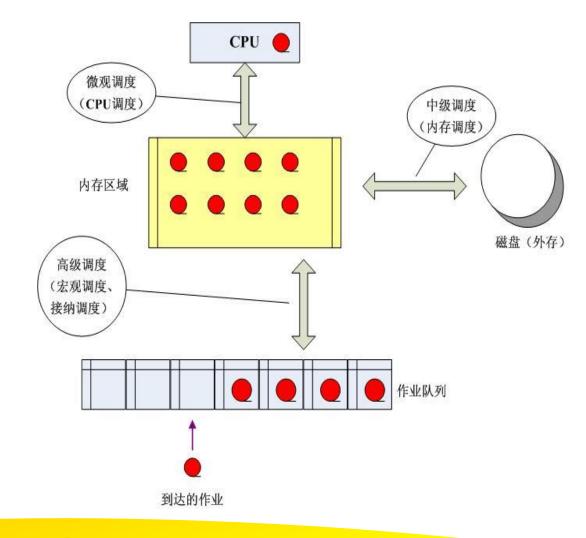
第3章 处理机调度与死锁



处理机调度

- 1. 在多道程序系统中,一个作业从提交到执行,通常都要经历多级调度
 - ▶ 如高级调度、低级调度、中级调度以及I / O调度等
- 2. 系统的运行性能在很大程度上取决于调度
 - 如吞吐量的大小、周转时间的长短、响应的及时性等。
- 3. 调度是多道程序系统的关键
- CPU资源管理——多道程序设计面临的挑战
 - □ 批处理系统:如何安排内存中多个作业的运行顺序?
 - □ 交互式系统:如何更好应对不同的交互式请求?
 - □ 实时系统:如何保证实时服务的高质量?
- 进程调度——有效的管理CPU资源
 - □ When: 何时进行进程调度?
 - □ How: 遵循何种规则完成调度?
 - □ What: 调度过程中需要完成哪些工作?
- 进程调度的级别
 - □ 高级调度: 也称宏观调度,决定哪些程序可以进入系统
 - □ 中级调度: 也称内存调度,决定内存中程序的位置和状态
 - □ 低级调度:也称微观调度,决定CPU资源在就绪进程间的

分配





- (s) 高级调度(长程调度/作业调度)
 - (s) 低级调度 (短程调度/进程调度)
 - os) 中级调度(中程调度/内存调度)

os 高级调度



调度对象:作业(配有作业说明书)

任务:根据某种算法,决定将外存上处于后备队列中的作业调入内存,并为它们创建进程和分配必要的资源。然后,将新创建的进程排在就绪队列上等待调度。

主要用于多道批处理系统中,在分时系统、实时系统、 PC机上不存在这种调度。



引入中级调度的主要目的,是为了提高内存利用率和系统吞吐量; 使那些<mark>暂时不能运行</mark>的进程不再占用宝贵的内存资源,将它们调至外 存上去等待,把此时的进程状态称为就绪驻外存状态或<mark>挂起</mark>状态;



当这些<mark>进程</mark>具备运行条件、且内存又稍有空闲时,由中级调度来决定把就绪进程,重新调入内存,并修改其状态为就绪状态,挂在就绪队列上等待进程调度;



即"对换"功能;短期调整系统负荷,平顺系统操作

将在第5章存储器管理中介绍





调度对象: 进程



根据某种调度算法,决定就绪队列中的哪个进程应获得处理机

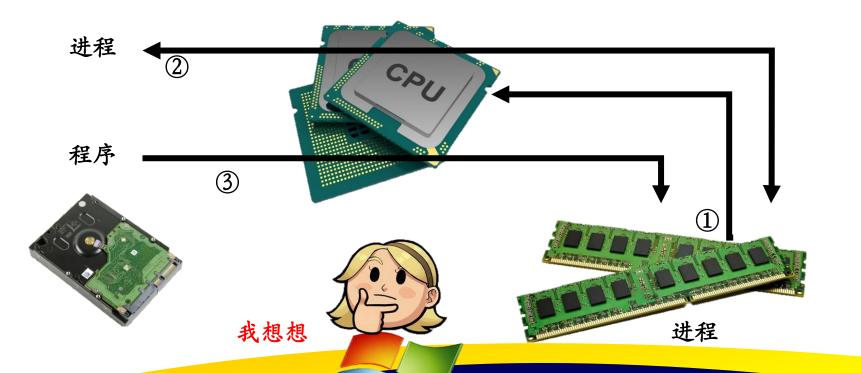


应用在于多道批处理、分时和实时OS,最 基本的进程管理功能,调度频率很高



处理机调度

调度类型	运行频率	运行时间	算法复杂性
①低级调度	高	短	低
②中级调度	中等	较短	中等
③高级调度	低	K	高



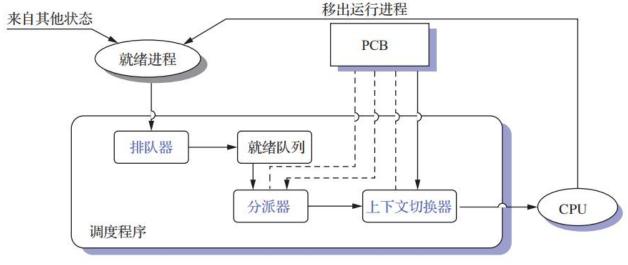
os

进程调度的任务和方式



进程调度的任务

- > 保存处理机的现场信息
- > 按某种算法选取进程
- > 把处理器分配给进程





进程调度机制(调度程序分为三部分)

▶ 排队器: 用于将就绪进程插入相应的就绪队列

▶ 分派器: 用于将选定的进程移出就绪队列

▶ 上下文切换器: 进行新旧进程之间的上下文切换

os 进程调度的方式



非抢占方式:

一旦把处理机分配给某进程后,便让该进程一直执行,直至该进程完成或发生某事件而被阻塞时,才再把处理机分配给其他进程,决不允许某进程抢占已经分配出去的处理机。



抢占方式:允许调度程序根据某种原则,去暂停某个正在执行的进程,将已分配给该进程的处理机重新分配给另一进程。(比较复杂,效率更高,现代OS广泛采用)

- 优先权原则:允许优先权高的新到进程抢占当前进程的处理机
- 短作业优先原则:短作业可以抢占当前较长作业的处理机
- 时间片原则:各进程按时间片运行,当一个时间片用 完后,便停止该进程的执行而重新进行调度另外进程



处理机调度算法的目标



共同目标:

➤ 资源利用率 ➤ And Day CDU

多种利用率,CPU、

设备等

> 公平性

> 平衡性

> 策略强制执行

CPU利用率 = CPU有效工作时间

CPU有效工作时间+CPU空闲等待时间



批处理系统的目标:

> 平均周转时间短、系统吞吐量高、处理机利用率高



分时系统的目标:



实时系统的目标:

> 响应时间快、均衡性

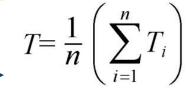
截止时间的保证、可预测性



算法调度评价指标



周转时间:



 $W = \frac{1}{n} \left(\sum_{i=1}^{n} \frac{T_i}{T_{s_i}} \right)$

到作业完成为止的这段时间间隔,针对单个进程

批处理系统的目标

- 从作业提交给系统开始,来讲。
- > 平均周转时间
- ➤ 带权周转时间:权值为作业周转时间T与系统为之服务时间Ts之比。
- > 平均带权周转时间



吞吐量:

- 单位时间内所完成的作业数
- 等待时间(进程调度):
 - ▶ 进程在就绪队列中等待调度的所有时间之和。就绪 队列而不是等待队列

三 评价指标



响应时间:

分时系统的目标

从用户通过键盘提交请求开始,直到系统首次显示出处理结果为止的一段时间。



响应时间包括:

- ①从键盘输入的请求信息传送到处理机的时间
- > ②处理机对请求信息进行处理的时间
- > ③将所形成的响应回送到终端显示器的时间

G

均衡性

响应时间快慢与用户请求复杂度相适应



实时系统的目标



截止时间:

> 是指某任务必须开始执行的最迟时间,或必须完成的最迟时间



- os) 3.1 处理机调度概述
- os) 3.2 调度算法
- os) 3.3 实时调度
- os) 3.4 Linux进程调度
- os) 3.5 死锁概述
- os) 3.6 预防死锁
- os) 3.7 避免死锁
- os) 3.8 死锁的检测与解除

第3章 处理机调度与死锁

○S 作业调度算法

常用的作业调度算法



- ➤ 先来先服务调 度算法(FCFS)
- > 短作业优先调度 算法(SJF)
- ➤ 优先级调度算法 (PR)
- ➤ 高响应比优先 调度算法 (HRRN)

FCFS、SJF、PR既可用于作业调度,也可用于进程调度 HRRN算法常用于做作业调度



os) 多级队列调度算法

os) 短作业优先调度算法(SJF)

os) 多级反馈队列调度算法

os) 优先权调度算法(PR)

(os) 基于公平原则的调度算法

(os) 时间片轮转调度算法(RR)

综合性的调度算法,多种调度算法可以同时使用

比较单一的调度算法



先来先服务(FCFS)调度算法

最简单的调度算法,符合用户的直观需求

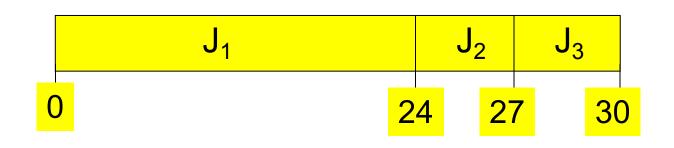


按照作业到达的先后 次序来进行调度



假定作业到达顺序如下: J1, J2, J3 该调度的甘特图(Gantt)为:

作业	运行时间
J1	24
J2	3
J3	3



▶平均等待时间 = (0 + 24 + 27)/3 = 17 ▶平均周转时间 = (24 + 27 + 30)/3 = 27

- 01 假定进程到达顺序如 下 P2, P3, P1.
- 02 该调度的Gantt图为:

- 03 仅到达时间不一样,比前例好得多,两个指标都好很多
- 04 此结果产生是由于短进程先于 长进程到达



- 平均等待时间 = (6 + 0 + 3)/3 = 3
- 平均周转时间 = (30+3+6)/3 = 13

先来先服务调度算法(FCFS)的特点

- 1. 作业调度和进程调度均可,最简单,本质上属非抢占方式
- 2. 有利于长作业/进程,不利于短作业
- 3. 有利于CPU繁忙型的作业(如通常的科学计算),而不利于I/O繁忙的作业/进程(如大多数的事务处理)



FCFS调度算法

例

进程名	到达时间	服务时间	开始时间	完成时间	周转时间	带权周转时间
A	0	4	0	4	4	1
В	1	5	4	9	8	1.6
C	2	2	9	11	9	4.5
D	3	4	11	15	12	3
平均					8. 25	2. 525





○S)短作业优先(SJF)调度算法(1)



SJF算法: 既可用于作业, 也可用于进程

> 对作业: 从后备队列中选择若干个估计运行时间最短的作业。

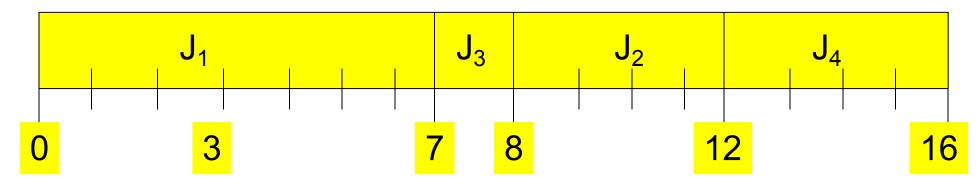
对进程:关联到每个进程下次运行的CPU区间长度,调度最短的进程。



对进程调度, SJF有两种模式:

- ▶ 非抢占式SJF
- ▶ 抢占式SJF-抢占发生在有比当前进程剩余时间片更短的进程到达时,也 称为最短剩余时间优先调度
- SJF是最优的(对一组指定的进程而言),它给出了最短的平均等待 时间。

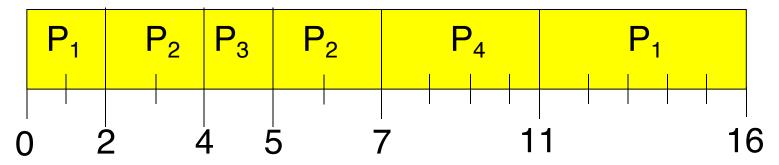
作业	到达时间	运行时间
J_1	0.0	7
J_2	2.0	4
J_3	4.0	1
J_4	5.0	4



- ▶平均等待时间 = (0 + 6 + 3 + 7)/4 = 4
- ▶平均周转时间=(7+10+4+11)/4=8

抢占式SJF举例

例:	进程	到达时间	区间时间
	P1	0	7
	P2	2	4
	P3	4	1
	P4	5	4



- ▶平均等待时间 = (9 + 1 + 0 + 2)/4 = 3 ▶平均周转时间 = (16+ 5 + 1+ 6)/4 = 7



○S)短作业优先(SJF)调度算法(2)

SJF比FCFS算法有明显改进

缺点:

- 只能估算进程的运行时间(进程没运行前不知道进程执行时间,因此估值不准确),所以通 os) 常用于作业调度(作业有作业说明书,显示作业执行时间)
- 对长作业不利 os
- os 采用SJF算法时,人-机无法实现交互
- os 完全未考虑作业的紧迫程度



○S 短作业优先(SJF)调度算法(3)

作,	进程名	A	В	С	D	Е	平 均
作 遺 質 法	到达时间	0	1	2	3	4	
法	服务时间	4	3	5	2	4	
	完成时间	4	7	12	14	18	Section Section
FCFS (a)	周转时间	4	6	10	11	14	, 9
	带权周转时间	1	2	2	5.5	3.5	2. 8
	完成时间	4	9	18	6	13	
SJF (b)	周转时间	4	8	16	3	9	8
(0)	带权周转时间	1	2.67	3.1	1.5	2. 25	2. 1



既可用于作业调度,也可用于进程调度。



基于作业/进程的紧迫程度,由外部赋予作业相应的优先级,调度算法根据优先级进行调度。

- 每个进程都有一个优先数,优先数为整数。
- 默认:小的优先数具有高优先级。
- 目前主流的操作系统调度算法。



高响应比优先调度算法是一种优先级调度算法,用于作业调度。

os 进程优先级调度算法



优先级调度算法的类型

- ▶ 非抢占式
- > 抢占式



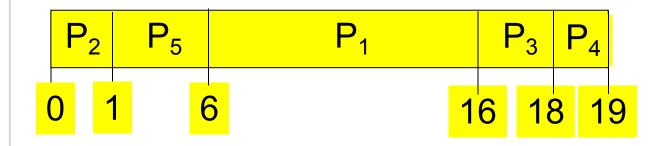
优先级类型

- 静态优先级
- □ 创建进程时确定优先数(整数),在进程的整个运行期间保持不变
- □ 优点:简单易行,系统开销小
- □ 缺点:不够精确,可能会出现优先级低的进程长期没有被调度的情况
- 动态优先级
 - □ 创建进程时先赋予其一个优先级,然后其值随进程的推进或等待时间的增加而改变



非抢占式优先级调度算法举例

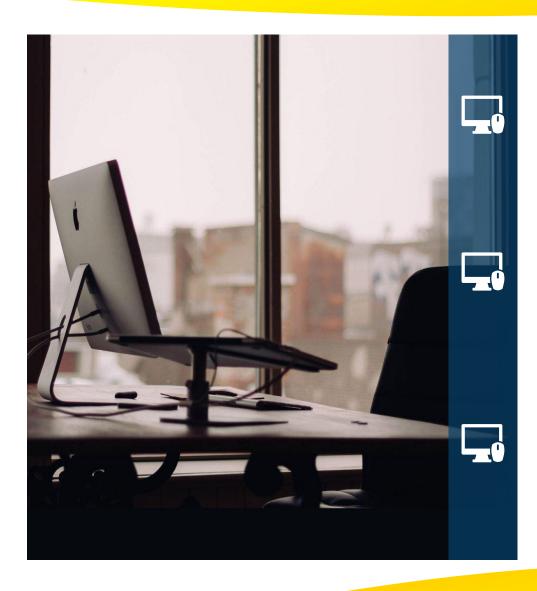
进程	优先级	运行时间
P1	3	10
P2	1	1
P3	3	2
P4	4	1
P5	2	5
进程已经处	在内存中了,	就绪状态



- 平均等待时间 = (0 + 6 + 16+18+1)/5 =8.2
- 平均周转时间 = (16 + 1 + 18+19+6)/5 = 12



优先级调度算法的优缺点



优点

- > 实现简单,考虑了进程的紧迫程度
- > 灵活,可模拟其它算法

存在问题

> 饥饿 ——低优先级的进程可能永远得不到运行

解决方法

> 老化 —— 视进程等待时间的延长提高其优先数

os

高相应比优先调度算法(PR的特例)

- > 既考虑作业的等到时间,又考虑作业的运行时间
- ► 优先级: 优先级= 等待时间+要求服务时间 要求服务时间
- ho 响应比: $R_{P}=\frac{$ 等待时间+要求服务时间}{要求服务时间}=\frac{响应时间}{要求服务时间
- ▶ 如等待时间相同,运行时间越短,类似于SJF
- ➤ 如运行时间相同,取决于等待时间,类似于FCFS
- 长作业可随其等待时间的增加而提高,也可得到服务
- > 缺点:每次调度之前,都需要计算响应比,增加系统开销



高相应比优先调度算法(PR的特例)

三个作业在一台处理机上单道运行, 9:40 进行作业调度,问三个作业的执 行次序?

9:40 调度时:

J1: 1+100/120 = 1+5/6

J2: 1+70/60 = 1+7/6

J3: 1+10/15 = 1+4/6

:选择J2作业调度

执行次序: J2、J3、J1

作业名	到达时间	服务时间
J1	8:00	2小时
J2	8:30	1小时
J3	9:30	0.25小时

10:40 (J2完成) 调度时:

J1: 1+160/120 = 1+4/3

J3: 1+70/15 = 1+14/3

:选择J3作业调度



时间片轮转(RR)调度算法



专为分时系统 设计,类似于 FCFS,但增 加了抢占

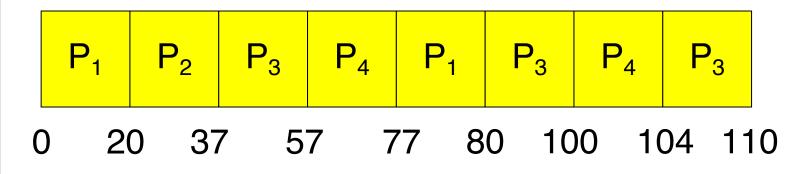
时间片

▶ 小单位的CPU 时间,通常为 10~100毫秒 为每个进程分配不 超过一个时间片的 CPU。时间片用完 后,该进程将被抢 占并插入就绪队列 末尾,循环执行 假定就绪队列中有n个进程、时间片为q,则每个进程每次得到1/n的、不超过q单位的成块CPU时间,没有任何一个进程的等待时间会超过(n-1) q单位

○S 时间片为20的RR例子

进程	运行时间		
P1	23		
P2	17		
P3	46		
P4	24		

➤ Gantt图如下:



- 平均等待时间: (57+20+64+80)/4 = 55.25
- 平均响应时间: (0+20+37+57)/4= 28.5
- ➤ 通常, RR的平均周转时间比SJF长, 但响应时间要短一些.

回 时间片大小的确定



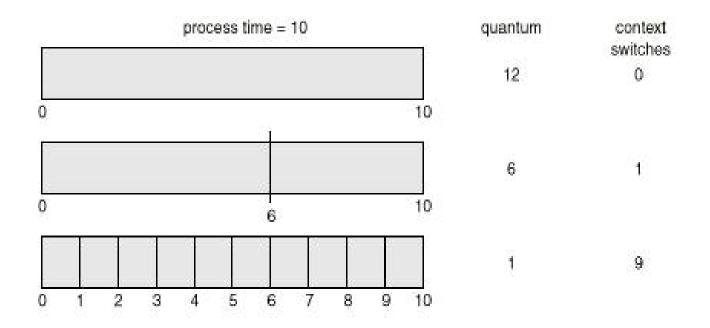
特性

- ▶ q 大 FCFS
- ▶ q 小 增加上下文切换 的时间



时间片设置应考虑

- > 系统对响应时间的要求
- > 就绪队列中进程的数目
- > 系统的处理能力



6

一般准则:时间片/10>进程上下文切换时间

作业情况	进程名	А	В	С	D	Е	平均
时间片	到达时间	0	1	2	3	4	
. 51 57 1	服务时间	4	3	4	2	4	
	完成时间	12	10	16	11	17	
RR q=1	周转时间	12	9	14	8	13	11.2
	带权周转时间	3	3	3.5	4	3.25	3.35
	完成时间	4	7	11	13	17	
RR q=4	周转时间	4	6	9	10	13	8.4
4 ·	带权周转时间	1	2	2.25	5	3.25	2.7



os)多级队列调度算法



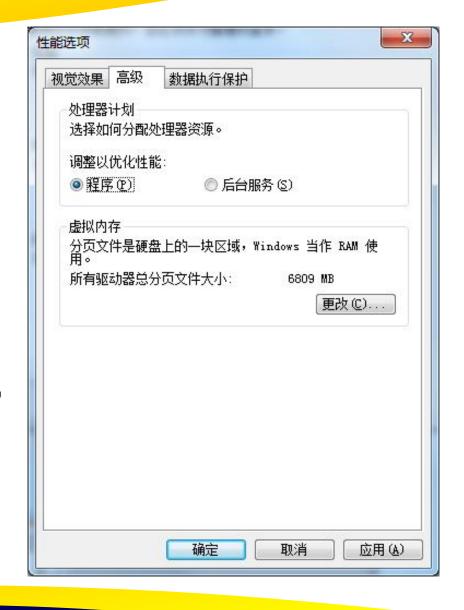
就绪队列从一个分为多个,如:

- ▶ 前台[交互式]
 ▶ 后台[批处理]



每个队列有自己的调度算法

- ▶ 前台 RR
 ▶ 后台 FCFS
- 调度须在队列间进行 G
 - 固定优先级调度,即前台运行完后再运行后台, 有可能产生饥饿。
 - > 给定时间片调度,即每个队列得到一定的CPU 时间, 进程在给定时间内执行; 如80%的时间 执行前台的RR调度,20%的时间执行后台的 FCFS调度







进程能在不同的队列间移动



其他调度算法的局限性

- > 短进程优先的调度算法,仅照顾了短进程而忽略了长进程
- 如果并未指明进程的长度,则短进程优先和基于进程长度的抢占式调度算法都将无法使用。

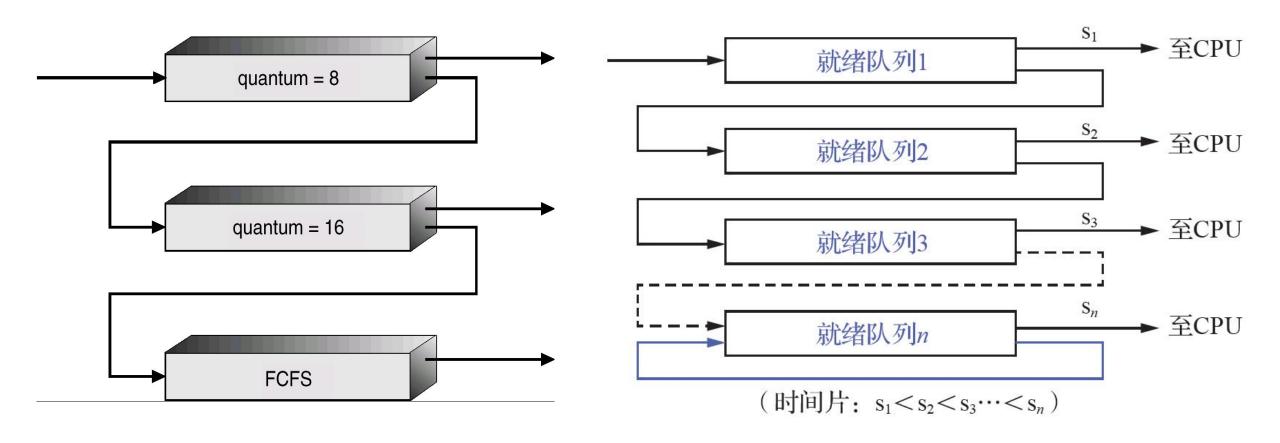


优点:

- 不必事先知道各种进程所需的执行时间;
- 可以满足各种类型进程的需要。

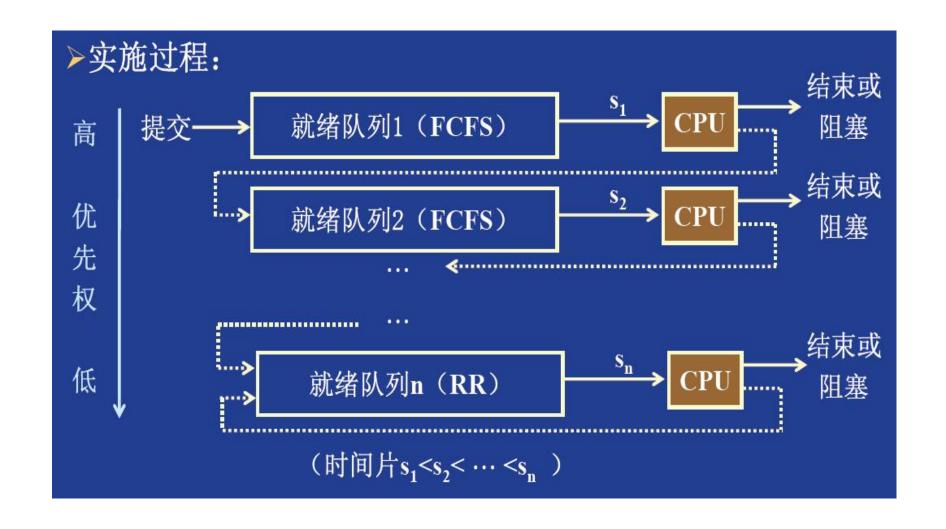


os 多级反馈队列调度例子





os) 多级反馈队列调度例子

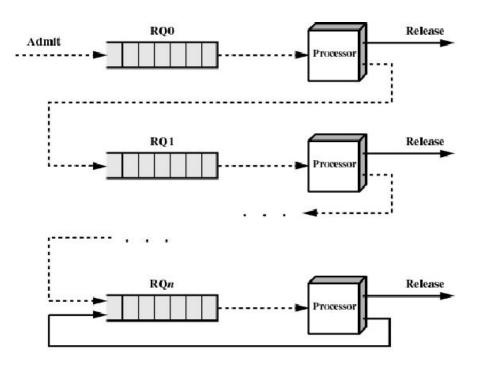




os) 多级反馈队列调度例子

例如,若一个进程总共需运行100个时间片

- 初始时指定它在优先级最高的进程组中,很快就会在CPU上运 行一个时间片,之后优先级也降低一个级别
- 当它第二次有机会在CPU上运行时,它将运行2t
- 以后它将在CPU上运行的时间长度依次是4,8,16,32和64 3. 个t, 最后一次运行时, 只须64个t中37个 t 就可完成
- 总共需调度7次。比较单纯的轮转法,节省了93次切换时间



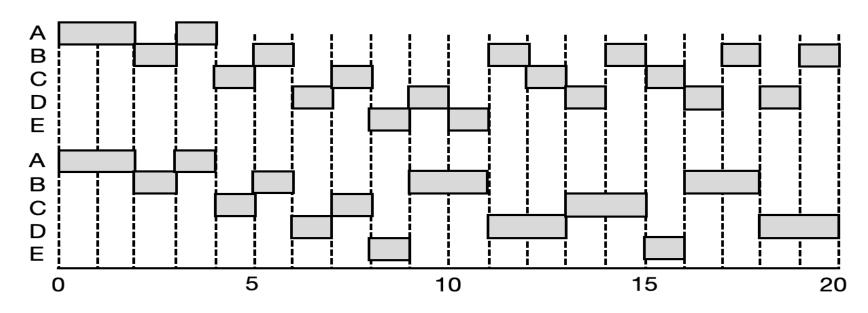
练习题

有下述五个进程,按照多级反馈调度算法进行调度。每个进程的到达时间和服务时间如下表所示。分别描述当时间片长度P=1和P= 2^i 时,各个时间片的执行情况,并计算每个进程的结束时间、周转时间和带权周转时间。

Process	Arrival Time	Service Time
A	0	3
В	2	6
С	4	4
D	6	5
E	8	2



os 多级反馈队列调度



		A	В	C	D	E	平均
q=1	完成时间	4	20	16	19	11	
	周转时间	4	18	12	13	3	10
	带权周转时间	1.33	3.00	3.00	2.60	1.50	2.29
q=1 q=2	完成时间	4	18	15	20	16	
q=2	周转时间	4	16	11	14	8	10.6
	带权周转时间	1.33	2.67	2.75	2.8	4	2.71

多级反馈队列调度算法的性能

- 1. 终端型作业用户
 - ◆ 在第一队列中完成,作业短,交互型;
- 2. 短批处理作业用户
 - ◆ 周期时间较短,通常三个队列即可完成;
- 3. 长批处理作业用户
 - ◆ 依次在前*n*个队列中执行,然后再按轮 转方式运行。

os 基于公平原则的调度算法

- 主要考虑调度的公平性。
- 保证调度算法:
 - 性能保证,而非优先运行;
 - ▶ 如保证处理机分配的公平性(处理机时间为1/n)。
- 公平分享调度算法:
 - ▶ 调度的公平性主要针对用户而言;
 - 使所有用户能获得相同的处理机时间或时间比例。

例如: 用户1: A,B,C,D; 用户2: E

为了使用户获得相同的处理机时间,强制调度算法为: A E B E C E D E A E B E C E D E

