# 进程调度-介绍





#### 什么构成操作系统?内核 + 其他组件

- •一个特权/内核进程在内核模式下运行(由硬件控制)
- •在启动时由引导加载程序(GRUB或自定义)加载
- •一直运行直到设备关闭
- •使得用户进程能够以受限的直接执行方式通过上下文 切换在CPU上运行
- •通过**系统调用**(通过**陷阱指令**调用)代表用户进程执行特权操作







#### 操作系统信息

```
[direct-execution]$ neofetch
                                               u@os−linux
                                             OS: Ubuntu 24.10 aarch64
                         dMMMNu
                                              <del>lost</del>: QEMU Virtual Machine virt-9.1
               hdmmNNmmyNMMMMh
                                              Kernel: 6.11.0-14-generic
            hmudMMMMMNddddys
                                              Uptime: 3 hours, 36 mins
                 huuuuhmNMMN\n:
                                                        829 (dpkg)
          HMMMM
         dMMMNh
                                                ell: bash 5.2.32
                          hNMMMd
     hhhuNMMNu
                                                  lution: 1280x800
                           uNMMMus
                                              Terminal: tmux
   uNMMMNuMMh
                            hmmmh
                                             CPU: (2)
   uNMMMNuMMhs
                           цИМММи
                                                  00:02.0 Red Hat, Inc. Virtio 1.
     hhhyNMMNy
                          hNMMMd
                                             Memory: 203MiB / 3389MiB
         HAMMMP
                 hhuuuuhdNMMNhs
          shNMMMu
            dmudMMMMMMMddddys
               hdmNNNmyNMMMMh:
                         dMMMNu
```

[direct-execution]\$ uname -v -r
6.11.0-14-generic #15-Ubuntu SMP PREEMPT\_DYNAMIC
[direct-execution]\$ lsb\_release -a
No LSB modules are available.
Distributor ID: Ubuntu
Description: Ubuntu 24.10
Release: 24.10
Codename: oracular





#### 制定调度策略

- 我们如何选择哪些用户进程在CPU上运行?
- 关键假设是什么?
  - 进程有不同的需求: 计算密集, I/O密集
  - CPU资源有限
  - 优先级概念
- 关于工作负载等。哪些指标是重要的?
  - 吞吐量
  - 响应时间
  - 公平性
  - CPU利用率
- 一些历史上的经典方法有哪些?



https://www.jollibee.com.ph/





# 当前的工作负载假设(简化版,不现实)

- 假设1:每个进程运行相同的时间
- 假设2: 所有进程同时到达
- 假设3:一旦启动,每个进程会运行直到完成
- 假设4: 所有进程仅使用CPU(即它们不执行I/O操作)
- 假设5:每个进程的运行时间是已知的

我们将在后续过程中逐渐放宽这些假设。





# 调度指标(用于比较策略)

- 周转时间 性能指标
  - •周转时间是指:进程完成的时间减去进程到达系统的时间
  - •假设所有进程同时到达,方便计算,到达时间设为  $T_{arrival}=0$

$$T_{turnaround} = T_{completion} - T_{arrival}$$

• 我们通常关注的是给定一组进程的**平均周转时间**(Average Turnaround Time, ATT)

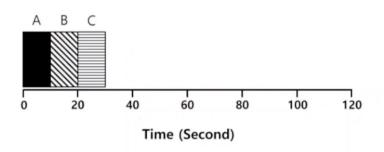
- 公平性
  - 每个进程都有"公平的机会"在CPU上运行
  - 性能和公平性在调度中往往是相互矛盾的





### 策略 #1: First come first served (FCFS)

- 先到先服务 (也称为First in first out, FIFO)
  - 非常简单且易于实现
- 示例:
  - A在B之前到达,B在C之前到达。
  - 每个任务运行10秒。



Average turnaround time = 
$$\frac{10 + 20 + 30}{3}$$
 = 20 sec

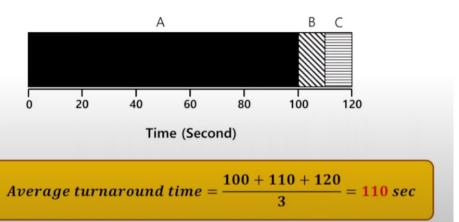
图示显示了A、B、C的执行顺序,A先执行10秒,然后是B和C





#### 策略 #1: First come first served (FCFS)

- 放宽假设1: 每个进程现在不再运行相同的时间。
- FIFO存在护航效应(Convoy Effect):
  - •短时间运行的进程必须等待长时间运行的进程,严重影响了**平均周转时间(ATT)**
- 示例:
  - •A在B之前到达,B在C之前到达。
  - •A运行100秒,B和C分别运行10秒。



图示显示A、B和C的执行顺序, A先执行100秒,之后是B和C各 自运行10秒



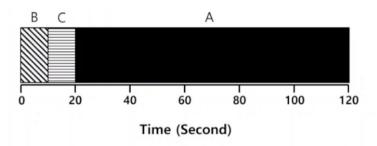


# 策略 #2: 最短作业优先 (Shortest job first, SJF)

- 先执行最短的进程,然后是下一个最短的,以此类推
  - •这是一种**非抢占式调度**方法——即进程执行完毕才会中断(与之相对的是**抢占式调度**,现代系统通常采用这种方式)。

#### • 示例1:

- •A在B之前到达,B在C之前到达。
- •A运行100秒,B和C分别运行10秒。



图示显示了A、B、C的执行顺序, B和C先执行各自10秒,之后是A 执行100秒

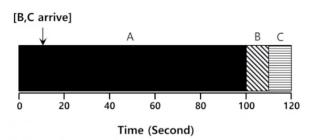
$$Average\ turn around\ time = \frac{10 + 20 + 120}{3} = 50\ sec$$





# 策略 #2: 最短作业优先 (Shortest job first, SJF)

- •我们放宽了假设2: 进程现在可以在任何时间到达。
- •由于非抢占式调度,导致了"车队效应"。
- •示例(带有延迟到达的SJF):
  - •A在 t=0 到达,并需要运行100秒。
  - •B和C在 t=10 到达,每个需要运行10秒。



图中显示了任务A从O秒开始运行,任 务B和C在1O秒时到达并开始执行,任 务A在执行完成后才开始B和C的处理。

Average turnaround time =  $\frac{100 + (110 - 10) + (120 - 10)}{3} = 103.33 \text{ sec}$ 





### 策略 #3:最短完成时间优先(STCF)

- 放宽假设3: 进程现在不需要运行到完成。
  - •为SJF增加了**抢占**机制。
  - •也称为抢占式最短作业优先(PSJF)。
- 一个新的进程到达系统时:
  - •确定现有进程和新进程的剩余时间。
  - •调度剩余时间最短的进程。
- 注意:决策点发生在新进程到达或时钟中断时。

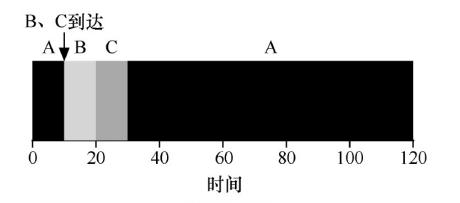




### 策略 #3:最短完成时间优先(STCF)

#### •示例:

- A在 t=0 到达,并需要运行100秒。
- B和C在 t=10 到达,每个需要运行10秒。



Average turnaround time =  $\frac{(120-0)+(20-10)+(30-10)}{3}$  = 50 sec

图中显示了任务A、B和C的执行情况。 任务A在0秒到达并开始运行。

但由于STCF的抢占性,当B和C到达时, 它们优先执行(因为它们的剩余时间 更短)。

在B和C运行完之后,A继续执行。





#### 一种新的调度度量

- 响应时间——引入到分时系统和交互式系统中之前描述的策略主要适用于批处理系统
- 从进程到达的时间到首次调度(或产生首次输出)的时间

$$T_{response} = T_{firstrun} - T_{arrival} \label{eq:tresponse}$$

- 我们再次关注的是给定一组进程时的**平均响应时间(ART)**
- STCF及相关策略关注周转时间,对于响应时间不太有效。

如何构建一个对响应时间敏感的调度器?





### 轮转 (Round Robin, RR)

- •也称为时间片调度(Time-Slicing Scheduling)
  - 运行一个进程一段时间片(有时称为调度量子,记作 q),然后切换到运行队列中的下一个进程。
  - 反复执行,直到所有任务完成。
  - 时间片必须是时钟中断周期的倍数。
    - 例如:如果时钟每10毫秒中断一次,那么时间片必须是10毫秒、20毫秒等。

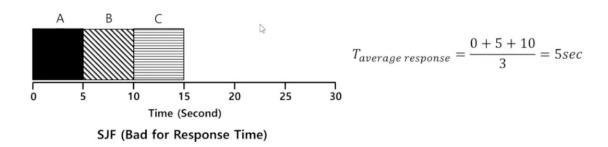
轮转法(RR)是公平的,但在周转时间等度量上表现较差。

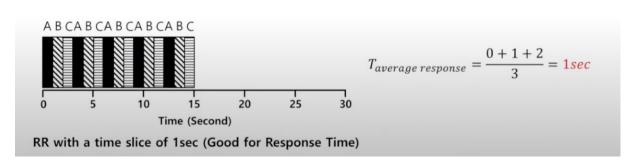




# 轮转法(Round Robin, RR)

- 例子:
  - •A、B和C同时到达
  - •它们每个希望运行5秒钟









# 轮转法(Round Robin, RR)

- 时间片的长度至关重要
- 较短的时间片
  - •更好的响应时间
  - •上下文切换的成本将主导整体性能
- 较长的时间片
  - •会加剧响应时间
  - •平摊上下文切换的成本——减少上下文切换
- **注意:** 上下文切换的成本不仅仅来自于**寄存器的复制**,还包括**其他架构方面**,如 缓存、转换后备页表(TLB)等。

决定时间片的长度对系统设计者来说是一种权衡。 那么在轮转法中,ATT(平均周转时间)怎么样?





### 融合I/O

- 放宽假设4: 现在所有进程都可以执行I/O操作
- 当一个进程发起I/O请求时:
  - •进程状态被设置为阻塞/等待(进程在等待I/O完成)
  - •调度程序应当在CPU上调度另一个进程,否则CPU将处于空闲状态
- · 当I/O完成时:
  - •产生一个中断,控制权转交给内核
  - •内核将请求I/O的进程的状态从等待改为就绪状态
  - •调度程序可以将该进程调度到CPU上



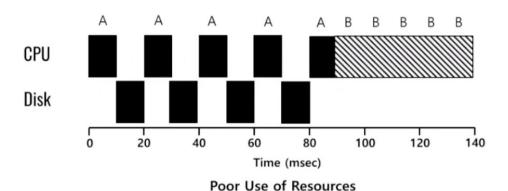


- •例子:
  - •A 和 B 每个都需要 50 毫秒的 CPU 时间
  - •A 运行 10 毫秒后发出 I/O 请求
    - 每个 I/O 操作需要 10 毫秒
  - •B 简单地使用 CPU 50 毫秒,不执行 I/O 操作
  - •调度程序先运行 A, 然后运行 B

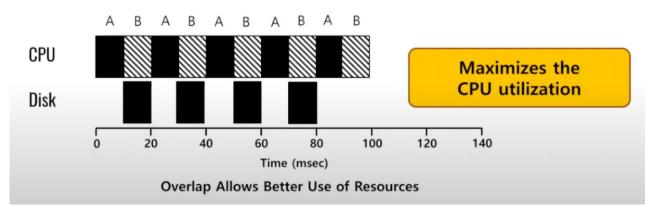




# 融合I/O



#### 资源使用不充分的情况



资源利用更优的情况





# 不再有预知功能

- •放宽假设5: 现在调度器不知道进程的运行时间
- •这种情况更加现实,但如何实现呢? ——多级反馈队列(MLFQ)





- •介绍了调度的基本策略
  - •先到先服务(FCFS)
  - •最短作业优先 (SJF)
  - •最短完成时间优先(STCF)
  - •轮转 (RR)
  - •融合I/O





# 谢谢



