

گزارش پروژه سوم

آزمایشگاه سیستم عامل

تاریخ ارسال گزارش: 1404/2/22

810100142

810100137

810100079

محمد مهدی دوست محمدی

پارسا خوش نظری

یاسمین اخوین

فهرست مطالب

2.....	پاسخ سوالات:
17.....	زمان بندی چند کلاسی:
17.....	کلاس اول: زودترین موعد
18.....	کلاس دوم:
18.....	سطح اول: زمان بند نوبت گردش با کوانتوم زمانی
19.....	سطح دوم: اولین ورود-اولین رسیدگی
20.....	سازوکار افزایش سن در کلاس دوم
20.....	فراخوانی های سیستمی مورد نیاز
25.....	بهینه سازی در یافتن پردازه ها
25.....	برنامه های سطح کاربر

پاسخ سوالات:

1) ساختار PCB و همچنین وضعیت های تعریف شده برای هر پردازش را در xv6 پیدا کرده و گزارش کنید. آیا شباهتی میان داده های موجود در آن ساختار و ساختار به تصویر کشیده شده در شکل 3.3 منبع درس وجود دارد؟ ذکر حداقل 5 مورد و معادل آنها در xv6

ساختار منبع درس:

process state
process number
program counter
registers
memory limits
list of open files
...

Figure 3.3 Process control block (PCB).

وضعیت پردازش: می تواند جدید (new)، آماده (ready)، در حال اجرا (running)، منتظر (waiting)، متوقف شده (halted) و غیره باشد.

شمارنده برنامه (Program counter): شمارنده آدرس دستور بعدی که باید برای این پردازش اجرا شود را نشان می دهد.

CPU register: تعداد و نوع ثبات ها بسته به معماری کامپیوتر متفاوت است. این شامل general-purpose registers، accumulator، index registers، stack pointers به علاوه هر گونه اطلاعات شرطی condition-code می باشد. همراه با شمارنده برنامه، این اطلاعات حالت باید هنگام وقوع وقفه (interrupt) ذخیره شوند تا امکان ادامه صحیح پردازش بعد از زمان بندی مجدد (reschedule) فراهم شود.

اطلاعات زمان بندی (CPU-scheduling information): CPU این اطلاعات شامل اولویت پردازش (process priority) اشاره گر ها به صف های زمان بندی (scheduling queues)، و هر پارامتر زمان بندی دیگری می باشد.

مدیریت حافظه (Memory-management information): این اطلاعات ممکن است شامل مواردی مانند page tables، segment tables، و base and limit registers باشد، بسته به سیستم عامل مورد استفاده می شود.

اطلاعات حسابداری (**Accounting information**): این اطلاعات شامل مقدار زمان استفاده شده از CPU و زمان، محدودیت‌های زمانی، process numbers و غیره می‌باشد.

I/O status information: این اطلاعات شامل لیست دستگاه‌های I/O تخصیص یافته به پردازش، لیست فایل‌های باز و غیره می‌باشد.

ساختار xv6:

```
35 enum procstate { UNUSED, EMBRYO, SLEEPING, RUNNABLE, RUNNING, ZOMBIE };
36
37 // Per-process state
38 struct proc {
39     uint sz;                // Size of process memory (bytes)
40     pde_t* pgdir;           // Page table
41     char *kstack;           // Bottom of kernel stack for this process
42     enum procstate state;   // Process state
43     int pid;                // Process ID
44     struct proc *parent;    // Parent process
45     struct trapframe *tf;   // Trap frame for current syscall
46     struct context *context; // switch() here to run process
47     void *chan;             // If non-zero, sleeping on chan
48     int killed;             // If non-zero, have been killed
49     struct file *ofile[NOFILE]; // Open files
50     struct inode *cwd;       // Current directory
51     char name[16];          // Process name (debugging)
52 };
```

این ساختار، شامل تمام اطلاعات لازم درباره یک پردازش در xv6 می‌باشد، مانند وضعیت آن، چیدمان حافظه، فایل‌های باز و غیره. که خلاصه‌ای از آن‌ها را بیان می‌کنیم:

- **uint sz** اندازه حافظه پردازش به بایت است. و معادل با **memory limits** است.
- **struct pde_t* pgdir** پوینتر به **page table** ها است و برای مدیریت حافظه مجازی استفاده می‌شود و این بخش هم تا حدی معادل با بخش‌های مربوط به **Memory-Management Information** است.
- **char *kstack** پوینتر به پایین پشته کرنل **process** است.
- **enum procstate state** وضعیت فعلی پردازش مثلاً **UNUSED, RUNNABLE** و غیره است و معادل با **process state** است.
- **int pid** شناسه پردازش (**Process ID**) است که پردازش را به طور یکتا شناسایی می‌کند و معادل با **number process** است.
- **struct proc *parent** پوینتر به پردازش والد است.

- **struct trapframe *tf** همان **trap frame** کل فعلی است، و برای ذخیره ثبات‌ها استفاده می‌شود و شامل **program counter** هم می‌شود و می‌توان آن را از این لحاظ معادل با **program counter** دانست و از طرف دیگر چون شامل اطلاعات تمام رجیسترها هم می‌شود، می‌توان آن را معادل با **cpu registers** دانست.
- **Struct context *context** مورد استفاده توسط **swtch()** برای ذخیره و بازیابی **context** آن پردازش است. و در اصل رجیسترها با مقادیرشان در آن هستند پس و معادل با **registers** است.
- **void *chan** اگر غیر صفر باشد، پردازش روی این کانال **sleeping** است.
- **int killed** اگر غیر صفر باشد، نشان می‌دهد که پردازش به حالت **killed** رفته است.
- **struct file *ofile[NOFILE]** آرایه‌ای از پوینترها به فایل‌های باز است و معادل با **list of open files** است.
- **struct inode *cwd** پوینتری به دایرکتوری فعلی است.
- **char name[16]** نام پردازش است و غالباً برای دیباگ کردن به کار می‌رود.

(2) هر کدام از وضعیت‌های تعریف شده معادل کدام وضعیت در شکل 1 می‌باشند؟

وضعیت‌های موجود در xv6:

```
35 enum procstate { UNUSED, EMBRYO, SLEEPING, RUNNABLE, RUNNING, ZOMBIE };
36
```

- **UNUSED**: در این وضعیت، پردازش هنوز در سیستم جای گرفته نیست، و در حال استفاده نیست. هنوز وارد چرخه اصلی کارکرد سیستم‌عامل نشده و هیچ نقشی در اجرای برنامه‌ها ایفا نمی‌کند. نهایتاً به‌طور حدودی می‌توان آن را معادل با **new** گذاشت چون این وضعیت خانه خالی از جدول پردازش‌ها است که پردازش‌های در آن قرار ندارد.
- **new -> EMBRYO**: پردازش تازه ساخته شده که هنوز آماده اجرا نیست و مقادیر **PCB** والد در **PCB** آن کپی نشده است.
- **SLEEPING -> waiting**: اگر یک پردازش منتظر رخداد خاصی باشد، مانند تکمیل یک عملیات **I/O** یا دریافت یک سیگنال مشخص، در حالت **SLEEPING** به سر می‌برد. در این وضعیت، پردازنده فعالانه کاری انجام نمی‌دهد و منتظر شرایط لازم برای ادامه فعالیتش فراهم شود.
- **ready -> RUNNABLE**: پردازش‌هایی که آماده اجرای روی **CPU** هستند هنوز در صف زمان‌بندی قرار دارند، به عنوان **RUNNABLE** شناخته می‌شوند. این پردازش‌ها تمامی پیش‌نیازهای اجرا را دارند و تنها منتظر اختصاص **CPU** برای شروع فعالیت هستند.
- **running -> RUNNING**: وقتی نوبت یک پردازش برای اجرا روی **CPU** فرا می‌رسد و عملیات محاسباتی یا دستورالعمل‌های برنامه را فعالانه پیش می‌برد، در حالت **RUNNING** قرار دارد.
- **terminated -> ZOMBIE**: پردازش‌هایی که اجرای تمام شده ولی هنوز در جدول پردازش‌ها وجود دارد چون والد مقدار برگشتی آن را دریافت نکرده است که آن فرزند را **clean up** کند.

(3) با توجه به توضیحات گفته شده، کدام یک از توابع موجود در **c.proc** منجر به انجام گذار از حالت **new** به حالت **ready** در **xv6** در این گذار از چه حالت/حالت‌هایی به چه حالت/حالت‌هایی تغییر می‌کند؟ پاسخ خود را با پاسخ سوال 2 مقایسه کنید

تابع **fork** در حالت کلی و تابع **userinit** برای اولین پردازش (initproc) در ابتدا به کمک تابع **allocproc** پردازش جدیدی از جدول پردازش‌ها که **ptable** است (یعنی آماده‌ی تولید شدن است)، اختصاص می‌دهند و حالت آن **EMBRYO** معادل **new** خواهد شد. شمارنده پردازش‌ها را یکی افزایش می‌دهد و برخی مقادیرها را برای پردازش صورت می‌گیرد و استک آن تولید می‌شود. در انتها حالت آن را به **RUNNABLE** تغییر می‌دهند. البته که در **userinit**، پردازش از مقادیر اولیه کرده اما در **fork** مقادیر پردازشی **parent** را در **PCB** پردازشی جدید می‌ریزد.

(4) سقف تعداد پردازش‌های ممکن در **xv6** چه عددی است؟ در صورتی که یک پردازش تعداد زیادی پردازشی فرزند ایجاد کند و از این سقف عبور کند، کرنل چه واکنشی نشان داده و برنامه‌ی سطح کاربر چه بازخوردی دریافت می‌کند؟

سقف تعداد پردازش‌ها در **NPROC** برابر با 64 می‌باشد بطور دیفالت:

```
1 #define NPROC 64 // maximum number of processes
```

اگر تابع **allocproc** هیچ جای خالی‌ای در **ptable** پیدا نکند، به تابع **fork** که آن را صدا زده بود، مقدار صفر بر می‌گرداند و تابع **fork** نیز مقدار 1- را به برنامه سطح کاربر برمی‌گرداند که به معنی ناموفق بودن عملیات **fork** است.

(5) چرا نیاز است در ابتدای حلقه تابع **scheduler**، جدول پردازش‌ها قفل شود؟ آیا در سیستم‌های تک‌پردازشی هم نیاز است این کار صورت بگیرد؟

در سیستم عامل **xv6**، جدول پردازش‌ها (**ptable**) شامل اطلاعات مهمی مانند وضعیت پردازش‌ها است. تابع **scheduler** باید پردازش‌های **RUNNABLE** را از این جدول انتخاب کند. برای جلوگیری از مشکلات همزمانی و تغییرات ناخواسته در وضعیت پردازش‌ها، جدول پردازش‌ها باید قفل شود. دلایل این نیاز در سیستم‌های چند هسته‌ای و تک هسته‌ای به شرح زیر است:

(1) سیستم‌های چند هسته‌ای: در سیستم‌های چند هسته‌ای، اگر جدول پردازش‌ها قفل نشود، ممکن است دو هسته مختلف به‌طور هم‌زمان پردازش‌های را برای اجرا انتخاب کنند، که این می‌تواند منجر به استفاده هم‌زمان از منابع مشترک (مثل پشته پردازش‌ها) و خرابی داده‌ها شود. همچنین، قفل کردن جدول پردازش‌ها از مشکلاتی مانند تخصیص نادرست شناسه‌ها جلوگیری کرده و باعث همگام‌سازی بین **wait** و **exit** می‌شود.

(2) سیستم‌های تک‌پردازشی: حتی در سیستم‌های تک‌پردازشی، قفل کردن جدول پردازش‌ها ضروری است چون وقفه‌ها (**interrupts**) و پیش‌گیری (**preemption**) کرنل می‌توانند تغییراتی در وضعیت پردازش‌ها ایجاد کنند. به عنوان مثال، حین اجرای تابع **scheduler** ممکن است وقفه‌ای رخ دهد و با اجرای **ISR**، تغییری در وضعیت پردازش‌ها صورت بگیرد پس این حالت هم منجر به ناهمگامی داده‌ها می‌شود.

(6) با فرض اینکه xv6 در حالت تک‌هسته‌ای در حال اجراست، اگر یک پردازش به حالت **RUNNABLE** برود و صف پردازش‌ها در حال طی شدن باشد (proc.c:335)، در مکانیزم زمان‌بندی xv6 نسبت به موقعیت پردازش در صف، در چه **iteration** ای امکان **schedule** پیدا می‌کند؟ (در همان **iteration** یا در **iteration** بعدی)

```

329     for(;;){
330         // Enable interrupts on this processor.
331         sti();
332
333         // Loop over process table looking for process to run.
334         acquire(&ptable.lock);
335         for(p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++){
336             if(p->state != RUNNABLE)
337                 continue;
338
339             // Switch to chosen process. It is the process's job
340             // to release ptable.lock and then reacquire it
341             // before jumping back to us.
342             c->proc = p;
343             switchvm(p);
344             p->state = RUNNING;
345
346             swtch(&(c->scheduler), p->context);
347             switchkvm();
348
349             // Process is done running for now.
350             // It should have changed its p->state before coming back.
351             c->proc = 0;
352         }
353         release(&ptable.lock);
354     }
355 }
356

```

با توجه به تابع **scheduler**، این تابع در حلقه **for** داخلی به ترتیب روی پردازش‌های **ptable** جلو می‌رود. اگر به پردازش‌ای برسد که استیت **RUNNABLE** داشت آن را اجرا می‌کند. حال اگر پردازش‌ای به حالت **RUNNABLE** برود دو حالت داریم. حالت اول اینکه هنوز به این پردازش در حلقه **for** داخلی نرسیدیم، که اگر چنین باشد در ادامه اجرای حلقه به این پردازش می‌رسیم یا به عبارتی در همان **iteration**، این پردازش امکان **schedule** پیدا می‌کند. اما اگر در حلقه **for** داخلی، از این پردازش عبور کرده باشیم چون قبلاً در حالت **RUNNABLE** نبوده آن را اجرا نکردیم و در ادامه **iteration** دوباره حالت این پردازش را چک نمی‌کنیم اما در **iteration** بعدی وقتی به این پردازش برسیم، چون در حالت **RUNNABLE** هست آن را اجرا می‌کنیم. پس در این حالت در **iteration** بعدی این پردازش امکان **schedule** پیدا می‌کند.

7) رجیسترهای موحود در ساختار context را نام ببرید.

```
struct context {  
    uint edi;  
    uint esi;  
    uint ebx;  
    uint ebp;  
    uint eip;  
};
```

(EDI) Extended Destination Index: رجیستر مقصد در عملیات‌های انتقال داده‌ها. معمولاً در عملیات‌های دستکاری رشته‌ها و انتقال داده‌ها به کار می‌رود.

(ESI) Extended Source Index: رجیستر مبدا که به طور عمده در عملیات‌های اشاره‌گر و دستکاری رشته‌ها استفاده می‌شود.

(EBX) Extended Base Register: یک رجیستر عمومی که برای ذخیره‌سازی داده‌ها و مقادیر مختلف در پردازنده استفاده می‌شود.

(EBP) Extended Base Pointer: رجیستر اشاره‌گر پایه که برای مدیریت فریم‌های استک و ارجاع به داده‌ها در استک (مثلاً هنگام فراخوانی توابع) به کار می‌رود.

(EIP) Extended Instruction Pointer: رجیستر اشاره‌گر **instruction** که آدرس **instruction** بعدی که باید اجرا شود را در خود ذخیره می‌کند.

8) همان‌طور که می‌دانید، یکی از مهم‌ترین رجیسترها قبل از هر تعویض متن **Program Counter** است که نشان می‌دهد روند اجرای برنامه تا کجا پیش رفته است. با ذخیره‌سازی این رجیستر می‌توان محل ادامه برنامه را بازیابی کرد. این رجیستر در ساختار **context** چه نام دارد؟ این رجیستر چگونه قبل از انجام تعویض متن ذخیره می‌شود؟

رجیستر **EIP (Extended Instruction Pointer)** که در معماری **x86** به آن **PC (Program Counter)** نیز می‌گویند، نشان‌دهنده پیشرفت اجرای برنامه است و محل دستورالعمل بعدی که باید اجرا شود را ذخیره می‌کند. این رجیستر نشان می‌دهد که پردازنده کجا در برنامه قرار دارد و چه دستورالعملی باید بعداً اجرا شود.

در سیستم‌عامل‌هایی مانند **xv6**، زمانی که تابع **switch** متن بین پردازش‌ها در **scheduler** یا در حین فراخوانی **yield** اجرا می‌شود، مقدار **EIP** در استک ذخیره می‌شود. این ذخیره‌سازی مانند فراخوانی توابع معمول است که در آن رجیسترها، به ویژه **EIP**، در استک نگهداری می‌شوند تا وضعیت پردازش جاری حفظ شود.

در حین انجام تعویض متن، مقدار **ESP (Stack Pointer)** به موقعیت جدیدی در استک منتقل می‌شود، جایی که مقدار **EIP** ذخیره شده است. سپس در هنگام سوییچ به پردازش جدید، **EIP** از استک بازیابی شده و پردازش جدید از همان نقطه‌ای که پردازش قبلی متوقف شده بود، ادامه می‌یابد.

این فرآیند ذخیره و بازیابی EIP به همراه دیگر رجیسترها در کد اسمبلی موجود در **s.switch** مدیریت می‌شود.

(9) همانطور که در قسمت قبل مشاهده کردید، ابتدای تابع scheduler ایجاد وقفه به کمک تابع sti فعال می‌شود. با توجه به توضیحات این قسمت اگر وقفه ها فعال نمیشد چه مشکلی به وجود می آمد؟

در سیستم عامل هایی مانند **xv6**، تابع **(sti)** در ابتدای هر دور از حلقه ی **scheduler** برای فعال سازی وقفه ها فراخوانی می‌شود. اگر این وقفه ها فعال نشوند، قابلیت **interrupt preemption** که تعویض متن (**context switch**) نمی‌تواند وابسته است، حتی اگر پردازش های آماده برای اجرا (**RUNNABLE**) وجود داشته باشند.

یکی از مشکلات جدی تری که به وجود می‌آید این است که پردازش هایی که منتظر رویدادهای مانند **I/O** هستند، نمی‌توانند این رویدادها را دریافت کنند. برای مثال، اگر پردازشی منتظر ورودی/خروجی (**I/O**) باشد و وقفه ها غیرفعال باشند، پردازش هیچگاه قادر به دریافت نتیجه **I/O** نخواهد بود و همچنان در وضعیت **BLOCKED** باقی می‌ماند. این امر می‌تواند منجر به این شود که اگر هیچ پردازش **RUNNABLE** در سیستم نباشد، پردازنده در حالت **idle** باقی بماند و هیچ پردازش جدیدی اجرا نشود، زیرا پردازش های موجود در حالت انتظار برای رویدادهای **I/O** با سایر وقفه ها خواهند ماند.

در صورتی که وقفه ها غیرفعال بمانند، هیچ پردازش جدیدی نمی‌تواند وضعیت **RUNNABLE** تغییر دهد، و در نتیجه هیچ گونه **system call** یا **context switch** انجام شود. به عبارت دیگر، سیستم عامل قادر به پاسخگویی به رویدادهای ورودی/خروجی یا تغییر وضعیت پردازش ها نخواهد بود

(10) به نظر شما وقفه تایمر هر چه مدت یک بار صادر می‌شود؟

بر اساس داکيومنت **xv6**، در هر ثانیه ۱۰۰ تایمر **interrupt** تولید می‌کند.

Let's look at the timer device and timer interrupts. We would like the timer hardware to generate an interrupt, say, 100 times per second so that the kernel can track the passage of time and so the kernel can time-slice among multiple running processes. The choice of 100 times per second allows for decent interactive performance while not swamping the processor with handling interrupts.

پس وقفه تایمر در هر **ms10** یک بار صادر می‌شود.

این نتیجه را میتوان طبق راهنمایی سوال و با افزودن **printf** بعد از هر بار **tick++** یافت. کافیسست مثلاً با تابع **cmostime**، زمان آنی را در دو **tick** متوالی بدست آورده و فاصله ی آن ها از هم را بیابیم که البته چون به واحد ثانیه زمان را به ما می‌دهد، می‌توان صبر کرد تا فاصله ی دو زمان سنجی، ۱ ثانیه شود و سپس تعداد **tick** ها را پرینت کنیم، که آنگاه تعداد **tick** ها را در یک ثانیه داریم و با میانگین گرفتن از آن، دقیقاً به همین مقدار ۱۰۰ بار در ثانیه می‌رسیم.

```

ticks++;
if (ticks == 0) {
    cmostime(&starttime);
    cmostime(&currtime);
}
cmostime(&currtime);
if (currtime.second - starttime.second == 1) {
    cprintf("ticks: %d\n", ticks);
    starttime = currtime;
}

```

11) با توجه به توضیحات داده شده، چه تابعی منجر به انجام شدن گذر interrupt در شکل ۱ خواهد شد؟

تابع **yield** پردازنده را پس از یک دوره زمان‌بندی از پردازش‌های که در حال اجرا است می‌گیرد؛ برای این کار وضعیت پردازنده را به **RUNNABLE** تغییر می‌دهد و سپس تابع **sched** را صدا می‌زند که به کمک آن عملیات **context switch** انجام می‌شود.

12) با توجه به توضیحات قسمت **scheduler dispatch** می‌دانیم زمان‌بندی در xv6 به شکل نوبت‌گردشی است. حال با توجه به مشاهدات خود در این قسمت، استدلال کنید کوانتوم زمانی این پیاده‌سازی از نوبت‌گردشی چند میلی ثانیه است؟

در این قسمت از تابع **trap**، هر بار که وقفه تایمر صادر می‌شود، تابع **yield** زده می‌شود و پردازنده از پردازش فعلی گرفته می‌شود و به پردازش بعدی در **ptable** داده می‌شود.

```

// Force process to give up CPU on clock tick.
// If interrupts were on while locks held, would need to check nlock.
if(myproc() && myproc()->state == RUNNING &&
    tf->trapno == T_IRQ0+IRQ_TIMER)
    yield();

```

چون وقفه تایمر هر 10ms یک بار صادر می‌شود پس کوانتوم زمانی برابر با 10ms ثانیه خواهد شد.

13) تابع **wait** در نهایت از چه تابعی برای منتظر ماندن برای اتمام کار یک پردازنده استفاده می‌کند؟

در تابع **wait**، پردازنده والد منتظر اتمام کار یکی از پردازنده‌های فرزند خود می‌شود. این تابع ابتدا از طریق اسکن جدول پردازنده‌ها، پردازنده‌های فرزند خود را پیدا می‌کند. سپس بررسی می‌کند که آیا پردازنده فرزند در وضعیت **ZOMBIE** است

یا خبر. وضعیت **ZOMBIE** به این معنی است که پردازش فرزند به اتمام رسیده است، ولی هنوز منابع آن آزاد نشده‌اند. اگر پردازش فرزند در این وضعیت باشد، تابع **wait** پردازش فرزند را از جدول پردازش‌ها حذف کرده، منابع آن را آزاد می‌کند و سپس **pid** پردازش فرزند را به پردازش والد باز می‌گرداند.

اگر پردازش‌ای در وضعیت **ZOMBIE** پیدا نشود، به این معناست که پردازش‌های فرزند هنوز به اتمام نرسیده‌اند. در این صورت، پردازش والد باید منتظر بماند تا یکی از پردازش‌های فرزند به پایان برسد. برای این کار، تابع **sleep** از تابع **wait** استفاده می‌کند. تابع **sleep** پردازش والد را به حالت خواب (**sleep**) می‌برد تا زمانی که یکی از پردازش‌های فرزند به وضعیت **ZOMBIE** برسد و سپس پردازش والد بتواند از خواب بیدار شود و اطلاعات پردازش فرزند را دریافت کند.

تابع **sleep** در اینجا با دو آرگومان فراخوانی می‌شود:

```
// Wait for children to exit. (See wakeup1 call in proc_exit.)
sleep(curproc, &ptable.lock); //DOC: wait-sleep
```

که در آن:

- **curproc:** اشاره‌گر به پردازش والد است که منتظر می‌ماند.
 - **&ptable.lock:** قفل جدول پردازش‌ها است که باعث می‌شود پردازش والد به هنگام انتظار (**sleep**) نتواند دسترسی به جدول پردازش‌ها را تغییر دهد تا از مشکلات همزمانی جلوگیری شود.
- با این کار، پردازش والد تا زمانی که یکی از پردازش‌های فرزند به وضعیت **ZOMBIE** برسد و منابع آن آزاد شود، به حالت خواب می‌رود. هنگامی که پردازش فرزند اتمام کار می‌کند، از طریق تابع **wakeup1** در تابع **proc_exit**، پردازش والد از حالت خواب بیدار می‌شود و ادامه عملیات خود را انجام می‌دهد.

14) با توجه به پاسخ سوال قبل، استفاده‌های دیگر این تابع چیست؟ (نکته یک نمونه)

تابع **sleep** در **xv6** برای مسدود کردن پردازش‌ها تا زمان وقوع یک رویداد خاص یا برآورده شدن یک شرط استفاده می‌شود. علاوه بر کاربرد در تابع **wait** برای منتظر ماندن پردازش والد تا اتمام پردازش فرزند، این تابع در موارد زیر نیز کاربرد دارد:

- انتظار برای تایمر/تاخیر: پردازنده‌ها می‌توانند برای مدت مشخصی به خواب بروند، مانند استفاده از `sys_sleep` برای ایجاد تاخیر زمانی.

```
sys_sleep(void)
{
    int n;
    uint ticks0;

    if(argint(0, &n) < 0)
        return -1;
    acquire(&tickslock);
    ticks0 = ticks;
    while(ticks - ticks0 < n){
        if(myproc()->killed){
            release(&tickslock);
            return -1;
        }
        sleep(&ticks, &tickslock);
    }
    release(&tickslock);
    return 0;
}
```

همگامسازی در درایورهای دستگاه: پردازنده‌ها در حین انتظار برای عملیات I/O، مانند دریافت ورودی از کاربر در درایور کنسول، به خواب می‌روند.

```
consoleread(struct inode *ip, char *dst, int n)
{
    uint target;
    int c;

    iunlock(ip);
    target = n;
    acquire(&cons.lock);
    while(n > 0){
        while(input.r == input.w){
            if(myproc()->killed){
                release(&cons.lock);
                ilock(ip);
                return -1;
            }
            sleep(&input.r, &cons.lock);
        }
    }
}
```

- همگامسازی پردازش‌ها با رویدادها: پردازنده‌ها هنگام انتظار برای یک سری رویدادها مثل نوشته شدن یا خوانده شدن داده از منابعی مانند لوله‌ها (pipe)، به خواب می‌روند.

(15) با این تفاسیر چه تابعی در سطح کرنل، منجر به آگاه‌سازی پردازنده از رویدادی است که برای آن منتظر بوده است؟

```
pipewrite(struct pipe *p, char *addr, int n)
{
    int i;

    acquire(&p->lock);
    for(i = 0; i < n; i++){
        while(p->nwrite == p->nread + PIPESIZE){ //DOC: pipewrite-full
            if(p->readopen == 0 || myproc()->killed){
                release(&p->lock);
                return -1;
            }
            wakeup(&p->nread);
            sleep(&p->nwrite, &p->lock); //DOC: pipewrite-sleep
        }
        p->data[p->nwrite++ % PIPESIZE] = addr[i];
    }
    wakeup(&p->nread); //DOC: pipewrite-wakeup1
    release(&p->lock);
    return n;
}
```

در سیستم عامل **xv6**، تابع **wakeup** برای بیدار کردن پردازنده‌هایی استفاده می‌شود که منتظر یک رویداد خاص بوده‌اند. این تابع ابتدا قفل جدول پردازنده‌ها (**ptable.lock**) را می‌گیرد و سپس تابع **wakeup1** را صدا می‌زند تا پردازنده‌های منتظر را بیدار کند.

```
// Wake up all processes sleeping on chan.
// The ptable lock must be held.
static void
wakeup1(void *chan)
{
    struct proc *p;

    for(p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
        if(p->state == SLEEPING && p->chan == chan)
            p->state = RUNNABLE;
}

// Wake up all processes sleeping on chan.
void
wakeup(void *chan)
{
    acquire(&ptable.lock);
    wakeup1(chan);
    release(&ptable.lock);
}
```

تابع **wakeup1** در واقع جدول پردازنده‌ها را پیمایش کرده و پردازنده‌ها را از حالت **SLEEPING** به **RUNNABLE** تغییر وضعیت می‌دهد، تنها در صورتی که پردازنده منتظر همان رویدادی باشد که در **chan** مشخص شده است. این بررسی با مقایسه متغیر **chan** پردازنده با داده‌ای که به **wakeup1** ارسال شده انجام می‌شود.

هر پردازنده‌ای می‌تواند با استفاده از **wakeup** پردازنده دیگر را بیدار کند و در کل تابع **wakeup** باعث می‌شود پردازنده‌هایی که منتظر رویدادی خاص بودند، پس از وقوع آن رویداد، به وضعیت **RUNNABLE** تغییر کنند و آماده اجرا شوند.

16) با توجه به پاسخ سوال ۹، این تابع منجر به گذر از چه وضعیتی به چه وضعیتی در شکل ۱ خواهد شد؟

تابع **wakeup()** باعث تغییر وضعیت یک پردازنده از **SLEEPING** منتظر رویداد یا همان **waiting** در منبع درس به **RUNNABLE** آماده برای زمان‌بندی یا همان **ready** در منبع درس می‌شود.

17) آیا تابع دیگری وجود دارد که منجر به انجام این گذر شود؟ نام ببرید.

در سیستم عامل xv6، علاوه بر تابع wakeup() که پردازنده‌ها را از وضعیت SLEEPING به RUNNABLE تغییر می‌دهد، تابع kill() نیز می‌تواند این گذر را انجام دهد. وقتی پردازنده‌ای در وضعیت خواب (SLEEPING) باشد و سیگنال خاتمه دریافت کند، تابع kill() وضعیت آن را به RUNNABLE تغییر می‌دهد تا پردازنده قادر به پاسخ دادن به سیگنال خاتمه باشد.

کد تابع kill:

```
// kill the process with the given pid.
// Process won't exit until it returns
// to user space (see trap in trap.c).
int
kill(int pid)
{
    struct proc *p;

    acquire(&ptable.lock);
    for(p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++){
        if(p->pid == pid){
            p->killed = 1;
            // Wake process from sleep if necessary.
            if(p->state == SLEEPING)
                p->state = RUNNABLE;
            release(&ptable.lock);
            return 0;
        }
    }
    release(&ptable.lock);
    return -1;
}
```

سایر توابع:

- wakeup(): پردازنده‌هایی که منتظر یک رویداد خاص هستند را بیدار می‌کند و وضعیت آن‌ها را به RUNNABLE تغییر می‌دهد.
- exit(): هنگام خروج پردازنده‌ها، پردازنده‌های منتظر بیدار شده و به RUNNABLE تغییر وضعیت می‌دهند.
- I/O Operations: پردازنده‌هایی که منتظر عملیات I/O هستند، پس از اتمام عملیات، بیدار شده و وضعیت آن‌ها به RUNNABLE تغییر می‌کند.

18) در بخش ۳.۲.۲ منبع درس با پردازنده‌های Orphan آشنا شدید، رویکرد xv6 در رابطه با این گونه پردازنده‌ها چیست؟

پردازنده‌هایی که اجرای والد آن‌ها به هر دلیلی زودتر از پردازنده فرزند تمام می‌شود، پردازنده یتیم یا Orphan نامیده می‌شوند. در xv6، پردازنده‌های فرزند زمانی که تمام می‌شوند به حالت ZOMBIE می‌روند تا توسط والد خود اطلاعاتشان جمع‌آوری شوند. اما اگر یک پردازنده یتیم شده باشد، والدی وجود ندارد که اطلاعات این پردازنده را جمع‌آوری کند. در xv6 زمانی که یک پردازنده به حالت ZOMBIE می‌رسد ولی والد آن موجود نیست، به پردازنده initproc که همواره در حال اجرا است ارجاع داده می‌شود و اطلاعات آن توسط پردازنده initproc جمع‌آوری می‌شود و این فرزند از

ptable، در فراخوانی تابع **wait** توسط **initproc** پاک می‌شود. این روند باعث می‌شود که پردازنده‌های یتیم منابع را الکی اشغال نکنند.

```
// Pass abandoned children to init.
for(p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++){
    if(p->parent == curproc){
        p->parent = initproc;
        if(p->state == ZOMBIE)
            wakeup1(initproc);
    }
}
```

19) فرض کنید در این مکانیزم زمان‌بندی، تمامی پردازنده‌ها مشغول اجرای پردازنده‌های کلاس اول باشند. در این صورت برای xv6 shell چه اتفاقی می‌افتد؟ دیدگاه خود را نیز نسبت به این موضوع شرح دهید.

در این حالت، چون **shell** در کلاس دوم قرار دارد و اولویت پایین‌تری نسبت به کلاس اول دارد، هیچ‌گاه توسط زمان‌بند انتخاب نخواهد شد. بنابراین **shell** اجرا نمی‌شود و کاربر نمی‌تواند هیچ فرمانی وارد کند یا برنامه‌ای را اجرا کند. این منجر به قفل شدن سیستم از دید کاربر می‌شود و امکان تعامل با سیستم از بین می‌رود.

20) مقدار CPUS را مجدداً به عدد 2 برگردانید. آیا همچنان ترتیبی که قبلاً مشاهده میکردید پا برجاست؟ علت این امر چیست؟

با افزودن تعداد پردازنده، چون هر دو پردازنده با گرفتن قفل **ptable** وارد بخش حیاتی (**scheduler()**) شده و پردازنده‌ای که طبق سیاست‌های زمان‌بندی انتخاب می‌شود را برای اجرا برمی‌دارد، پردازنده دیگر نیز هر گاه قفل **ptable** آزاد شود همین کار را میکند و هر دو از روی یک صف **ptable** بر اساس سیاست‌های تعیین شده پردازنده برمی‌دارند.

21) در پیاده‌سازی زمان‌بندی EDF به دلیل ماهیت Soft Real-Time بودن اینگونه تسک‌ها از فرض پیاده‌سازی مطرح شده استفاده کردیم. در صورتی که اینگونه تسک‌ها Hard Real-Time بودند، به نظر شما استفاده از چه فرض پیاده‌سازی مناسب‌تر می‌بود؟

در صورت **Hard Real-Time** بودن تسک‌ها، الگوریتم **EDF** نمی‌تواند تضمین دهد که تسک‌ها حتماً قبل از موعد خود اجرا شوند. برای چنین شرایطی باید از الگوریتم‌هایی با تضمین زمانی سخت‌تر مانند **Rate Monotonic Scheduling (RMS)** استفاده شود. **EDF** برای **Soft Real-Time** مناسب‌تر است زیرا احتمال از دست رفتن موعد در آن وجود دارد و سیستم در برابر آن مقاوم است.

22) چرا به علت مدت زمانی که پردازش در وضعیت SLEEPING می‌باشد به عنوان انتظار پردازش از نظر زمان‌بندی در نظر گرفته نمی‌شود؟

در واقع زمان انتظار برای یک پردازش نشان دهنده مدت زمانی است که این پردازش آماده اجرا است ولی منتظر این است که روی **cpu** اجرا شود؛ به عبارتی در حالت **RUNNABLE** قرار دارد اما **cpu** ای به آن اختصاص داده نشده است. اما زمانی که پردازش در حالت **SLEEPING** است یعنی منتظر یک عامل خارجی مثل عملیات **I/O** یا وقفه‌های انتظار است تا از این حالت در بیاید و در این مدت منتظر این نیست که **cpu** به آن اختصاص داده شود تا اجرا شود پس در رقابت برای گرفتن **cpu** نیست. پس منطقی نیست که زمان انتظار آن افزایش یابد. همچنین در الگوریتم **aging**، هدف این است که از **starvation** پردازش‌های **CPU-bound** جلوگیری کنیم. اگر پردازش‌های **SLEEPING** را در افزایش زمان انتظار دخیل کنیم، صف آن‌ها با اینکه در انتظار **cpu** نیستند تغییر می‌کند و این باعث می‌شود پردازش‌های **CPU-bound** مدت زیادی منتظر **cpu** بمانند و همچنان فرصت اجرای کمتری داشته باشند (چون اولویت پردازش‌های **SLEEPING** هم افزایش پیدا کرده است).

23) با توجه به دانشی که از پاسخ به سوالات قبل به دست آورده‌اید و پیاده‌سازی که تا به اینجا انجام داده‌اید، در چه توابعی می‌بایست از مقادیر مربوط به تعداد پردازش‌های آماده هر صف کم و یا به آن اضافه کنیم؟ (می‌توانید از شکل ۱ برای مرور فرایند طی شده نیز کمک بگیرید)

برای پیدا کردن تعداد پردازش‌های **RUNNABLE** در هر صف:

- باید در ساختار صف‌ها متغیرهایی برای شمارش پردازش‌ها اضافه شود.
- در توابعی مثل **enqueue, dequeue, scheduler, sleep, wake**... که وضعیت پردازش‌ها تغییر می‌دهند، مقدار این شمارنده‌ها باید به‌روزرسانی شود.
- همچنین در هر تغییر صف (مانند بالا رفتن سطح پردازش به خاطر **aging**) نیز باید این مقادیر اصلاح شوند.
- هنگام فراخوانی سیستمی نیز می‌توان این شمارنده‌ها را چاپ کرد.

زمان‌بندی چند کلاسی:

سیاست‌های لازم برای زمان‌بندی در تابع `schedule()` در فایل `proc.c`:

کلاس اول: زودترین موعد در مود Soft Real Time

```
// ----- Class 1: EDF -----
if (count_edf > 0)
{
    for (p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
    {
        if (p->state == RUNNABLE && p->sched_class == 1)
        {
            if ((chosen == 0 || p->deadline < chosen->deadline))
                chosen = p;
        }
    }
}
```

شمارنده‌های `count_rr`, `count_edf`, `count_fcfs` جهت بهینه‌سازی پردازنده بکار برده شده‌اند. این شمارنده‌ها مانع از جست‌و‌جوی بیهوده به دنبال پردازنده‌های که وجود ندارند می‌شود.

کلاس دوم:

سطح اول: زمان‌بند نوبت‌گردشی با کوانتوم زمانی

```
else if (count_rr > 0)
{
    // ----- Class 2, Level 1: RR -----
    if (chosen == 0)
    {
        // Loop over process table looking for process to run.
        p = nextrrp;
        do
        {
            if (p->state != RUNNABLE || p->sched_level != 1)
            {
                if (++p == &ptable.proc[NPROC])
                {
                    p = ptable.proc;
                    continue;
                }

                chosen = p;

                if (++p == &ptable.proc[NPROC])
                {
                    p = ptable.proc;
                    nextrrp = p;
                    break;
                } while (p != nextrrp);
            }
        }
    }
}
```

سطح دوم: اولین ورود-اولین رسیدگی

```
// ----- Class 2, Level 2: FCFS -----
if (chosen == 0)
{
    for (p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
    {
        if (p->state == RUNNABLE && p->sched_class == 2 && p->sched_level == 2)
        {
            p->waited_ticks++;
            if (chosen == 0 || p->arrival_time < chosen->arrival_time)
                chosen = p;
        }
    }
}
```

پس از اعمال سه سیاست فوق ، نهایتاً طی اجرای قطعه کد زیر، پردازنده برای اجرا به پردازنده سپرده می شود.

```
// ----- Run Chosen Process -----
if (chosen)
{
    c->proc = chosen;
    switchvm(chosen);
    chosen->state = RUNNING;

    // Decrement count before switching
    if (chosen->sched_class == 1)
        count_edf--;
    else if (chosen->sched_class == 2 && chosen->sched_level == 1)
        count_rr--;
    else if (chosen->sched_class == 2 && chosen->sched_level == 2)
        count_fcfs--;
    chosen->consecutive_run = 0; // reset before a fresh run
    chosen->rr_ticks = 0;
    chosen->waited_ticks = 0;
    acquire(&tickslock);
    chosen->last_run = ticks;
    release(&tickslock);

    switch(&(c->scheduler), chosen->context);
    switchkvm();

    c->proc = 0;
}

release(&ptable.lock);
}
```

سازوکار افزایش سن در کلاس دوم

برای این منظور از سیستم کال هایی استفاده شده است که در ادامه هر یک توضیح داده می شوند.

این سیستم کال ها در تابع `trap.c:trap()` ، هر گاه وقفه ی تایمر سر برسد و پردازش سطح دومی ، بیش از 800 تیک منتظر مانده باشد صدا میشود:

```
switch (tf->trapno)
{
case T_IRQ0 + IRQ_TIMER:
    int osTicks = 0;
    if (cpuid() == 0)
    {
        acquire(&tickslock);
        ticks++;
        osTicks = ticks;
        wakeup(&ticks);
        release(&tickslock);
        update_wait_time(osTicks); // Accumulate waited_ticks for all RUNNABLE processes
    }
}
```

در تصویر بالا مشخص است که با هر بار سر آمدن وقفه ی تایمر، پارامتر های زمانی پردازش ها بروز می شوند.

```
int update_wait_time(int osTicks)
{
    acquire(&ptable.lock);
    struct proc *p;
    for (p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
    {
        if (p->state == RUNNABLE)
        {
            p->waited_ticks = osTicks - p->arrival_time;
            if (p->sched_class == 2 && p->sched_level == 2)
            {
                if (p->waited_ticks >= AGING_THRESHOLD)
                {
                    release(&ptable.lock);
                    change_sched_level(p->pid, 1);
                    acquire(&ptable.lock);
                    p->arrival_time = osTicks;
                }
            }
        }
    }
    release(&ptable.lock);
    return 0;
}
```

سیاست افزایش سن در سیستم کال فوق مشاهده می شود.

فراخوانی‌های سیستمی مورد نیاز

1- تعویض سطح زمانبندی

```
• int change_sched_level(int pid, int target_level)
• {
•     if (target_level != 1 && target_level != 2)
•     {
•         cprintf("Invalid target level!");
•         return -1;
•     }
•
•     acquire(&ptable.lock);
•     struct proc *p;
•     for (p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
•     {
•         if (p->pid == pid)
•         {
•             if (p->sched_level == target_level)
•             {
•                 cprintf("Process is already in target level!");
•                 return -1;
•             }
•             if (p->state == RUNNABLE)
•             {
•                 if (p->sched_level == 1)
•                 {
•                     count_rr--;
•                     count_fcfs++;
•                 }
•                 else
•                 {
•                     count_fcfs--;
•                     count_rr++;
•                 }
•             }
•             cprintf("PID %d : Level %d to %d\n", pid, p->sched_level,
target_level);
•             p->sched_level = (target_level == 2) ? 2 : 1;
•             release(&ptable.lock);
•             return 0;
•         }
•     }
• }
```

- `release(&ptable.lock);`
- `return -1;`
- `}`

2- چاپ اطلاعات پردازش ها

```
int print_sched_info(void)
{
    static char *states[] = {
        [UNUSED] "UNUSED",
        [EMBRYO] "EMBRYO",
        [SLEEPING] "SLEEPING",
        [RUNNABLE] "RUNNABLE",
        [RUNNING] "RUNNING",
        [ZOMBIE] "ZOMBIE"};
    acquire(&tickslock);
    cprintf("-----\n"
           "Tick: %d \n" , ticks);
    release(&tickslock);
    static int columns[] = {16, 8, 12, 12, 12, 12, 12, 17, 9, 10, 13};
    cprintf("-----\n"
           "Process_Name   PID      State      Class      Algorithm   Wait_time\n"
           "Deadline   Consecutive_run  Arrival  RR_time    Running_Time \n");

    struct proc *p;
    acquire(&ptable.lock);

    for (p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
    {
        if (p->state == UNUSED)
            continue;

        const char *state;
        if (p->state >= 0 && p->state < NELEM(states) && states[p->state])
            state = states[p->state];
        else
            state = "???";

        char *algorithm = "FCFS";
        if (p->sched_class == 1)
            algorithm = "EDF";
        else if (p->sched_level == 1)
            algorithm = "RR";
    }
}
```

```

char *class = "Normal";
if (p->sched_class == 1)
    class = "Real-Time";

// Print Name
cprintf("%s", p->name);
printspaces(columns[0] - strlen(p->name));
// Print PID
cprintf("%d", p->pid);
printspaces(columns[1] - digitcount(p->pid));
// Print State
cprintf("%s", state);
printspaces(columns[2] - strlen(state));
// Print Class
cprintf("%s", class);
printspaces(columns[3] - strlen(class));
// Print Algorithm
cprintf("%s", algorithm);
printspaces(columns[4] - strlen(algorithm));
// Print Wait time
cprintf("%d", p->waited_ticks);
printspaces(columns[5] - digitcount(p->waited_ticks));
// Print Deadline
cprintf("%d", p->deadline);
printspaces(columns[6] - digitcount(p->deadline));
// Print Consecutive run
cprintf("%d", p->max_consecutive_run);
printspaces(columns[7] - digitcount(p->max_consecutive_run));
// Print Arrival
cprintf("%d", p->arrival_time);
printspaces(columns[8] - digitcount(p->arrival_time));
// Print spent time in RR
cprintf("%d", p->rr_ticks);
printspaces(columns[9] - digitcount(p->rr_ticks));
// Print whole running time
cprintf("%d", p->runnig_time);
printspaces(columns[10] - digitcount(p->runnig_time));

cprintf("\n");
}
release(&ptable.lock);
return 0;
}

```


3- ساخت پردازش با موعد از پیش تعیین شده

```
int set_deadline_for_process(int pid, int deadline)
{
    if (deadline < 0)
    {
        cprintf("Invalid deadline!");
        return -1;
    }

    acquire(&ptable.lock);
    struct proc *p;
    for (p = ptable.proc; p < &ptable.proc[NPROC]; p++)
    {
        if (p->pid == pid)
        {
            if (p->state == RUNNABLE)
            {
                if (p->sched_level == 1)
                {
                    count_rr--;
                    count_edf++;
                }
                else if (p->sched_level == 2)
                {
                    count_fcfs--;
                    count_edf++;
                }
            }
            p->sched_level = 0;
            p->sched_class = 1;
            p->deadline = deadline;
            cprintf("PID %d : Deadline = %d \n", pid, p->deadline);

            release(&ptable.lock);
            return 0;
        }
    }
    release(&ptable.lock);
    return -1;
}
```

پس از فورک شدن یک پردازش، پردازش مادر و یا خود پردازش با صدا زدن این فراخوانی سیستمی اولویت فرزند را بالا میبرد

بهینه‌سازی در یافتن پردازنده‌ها

برای بهینه‌سازی در یافتن پردازنده همانطور که قبلاً توضیح داده شد شمارنده‌هایی تعریف و صفر نبودنشان بعنوان شرط جستجو در ptable در نظر گرفته شده است.

```
int count_edf = 0;
int count_rr = 0;
int count_fcfs = 0;
```

برنامه‌های سطح کاربر

1- برنامه سطح کاربر schedtest برای آزمایش همه‌ی زمانبندی‌ها در نظر گرفته شده است.

```
int main(void)
{
    int pid;

    for (int i = 0; i < NPROC; i++)
    {
        pid = fork();
        if (pid < 0)
        {
            printf(1, "scheduletest: fork failed\n");
            exit();
        }
        if (pid == 0)
        {
            printf(1, "scheduletest: starting process %d\n", getpid());
            busywork(5, getpid());
            print_sched_info(); // Custom syscall
            exit();
        }

        if (pid % 3 == 0)
            set_deadline_for_process(pid, 400 + i*10 );

        if (pid % 4 == 0 && pid % 3 != 0)
            change_sched_level(pid, 1);
    }
}
```

```

    print_sched_info();
}
for (int j = 0; j < 50; j++)
    busywork(1, 8008);

for (int i = 0; i < NPROC; i++)
{
    printf(1, "scheduletest: ending process %d\n", wait());
    print_sched_info();
}

exit();
}

```

در این برنامه یک پردازنده مادر 10 پردازنده را فورک میکند و به هر یک اولویت خاصی می دهد. خروجی این برنامه صحت عملکرد زمانبندی را نشان میدهد.

```

$ schedtest
PID 4 : Level 2 to 1
-----
Tick: 558
-----
Process_Name  PID    State   Class   Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1     SLEEPING Normal    RR          0         1000000000  1              2        1        1
sh            2     SLEEPING Normal    RR          0         1000000000  0             557       0        0
schedtest     3     RUNNING  Normal   FCFS        0         1000000000  1             557       0        1
schedtest     4     RUNNABLE Normal    RR          0         1000000000  0             558       0        0
scheduletest: starting process 4
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3

```

پردازنده فورک شده با آیدی 4 در ابتدا به سطح اول می رود و به همین علت سریعاً با سیاست RoundRobin اجرا می شود. مشاهده می شود که در هر کوانتوم زمانی که این پردازنده از پردازنده گرفته می شود، دوباره همین پردازنده اجرا می شود چون پردازنده دیگری در این سطح نداریم.

```

RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
fib: 832040 - busyjob 4 finished.
-----
Tick: 790
-----
Process_Name  PID    State   Class   Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1     SLEEPING Normal    RR          0         1000000000  1              2        1        1
sh            2     SLEEPING Normal    RR          0         1000000000  0             557       0        0
schedtest     3     RUNNABLE Normal   FCFS       232        1000000000  2             559       0        2
schedtest     4     RUNNING  Normal    RR          0         1000000000  3             790       1       232
-----
Tick: 792
-----
Process_Name  PID    State   Class   Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1     SLEEPING Normal    RR          0         1000000000  1              2        1        1
sh            2     SLEEPING Normal    RR          0         1000000000  0             557       0        0
schedtest     3     RUNNING  Normal   FCFS        0         1000000000  2             792       0        3
schedtest     4     ZOMBIE   Normal    RR          0         1000000000  3             790       2       233
schedtest     5     RUNNABLE Normal   FCFS        1         1000000000  0             792       0        0
PID 6 : Deadline = 420

```

پس از پایان این پردازش ، گزارش وضعیت پردازش ها چاپ می شود و سپس پردازش های بعدی فورک می شوند. در تصویر بالا مشاهده می شود که پس از اتمام پردازش 4 و فورک شدن پردازش 5، پردازش 6 فورک شده و برایش ددلاین تعیین شده است.

```
PID 6 : Deadline = 420
-----
Tick: 794
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
schedtest: starting process 6
fib: 832040 - busyjob 6 finished.
-----
Tick: 1019
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000  1              2        1          1
sh            2    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000  0              557      0          0
schedtest     3    RUNNING  Normal  FCFS        225        1000000000  3              795      0          5
schedtest     4    ZOMBIE   Normal  RR          0          1000000000  3              790      2          233
schedtest     5    RUNNABLE Normal  FCFS        228        1000000000  0              792      0          0
schedtest     6    RUNNING  Real-Time EDF        0          420        225           794      0          225
schedtest: starting process 5
fib: 832040 - busyjob 5 finished.
-----
Tick: 1237
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000  1              2        1          1
```

در تصویر بالا مشاهده می شود که پردازش 6 زودتر از 5 اجرا شده و پایان یافته است و سپس پردازش 5 شروع به کار کرده است.

خروجی به همین مموال پیش می رود . در انتها پردازش 13 ایجاد می شود که هم سطح با پردازش مادر است و پردازش مادر وارد یک اجرای طولانی (busyjob 8008) می شود.

```
-----
Tick: 2556
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000  1              2        1          1
sh            2    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000  0              557      0          0
schedtest     3    RUNNING  Normal  FCFS        0          1000000000  6              2555     0          19
schedtest     4    ZOMBIE   Normal  RR          0          1000000000  3              790      2          233
schedtest     5    ZOMBIE   Normal  FCFS        0          1000000000  217            792      0          217
schedtest     6    ZOMBIE   Real-Time EDF        0          420        226           794      0          226
schedtest     7    ZOMBIE   Normal  FCFS        0          1000000000  211            1239     0          211
schedtest     8    ZOMBIE   Normal  RR          0          1000000000  3              1467     0          225
schedtest     9    ZOMBIE   Real-Time EDF        0          450        214            1679     0          214
schedtest    10    ZOMBIE   Normal  FCFS        0          1000000000  213            1895     0          213
schedtest    11    ZOMBIE   Normal  FCFS        0          1000000000  230            1898     0          230
schedtest    12    ZOMBIE   Real-Time EDF        0          480        212            1899     0          212
schedtest    13    RUNNABLE Normal  FCFS        1          1000000000  0              2556     0          0
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
```

این کار آن قدر طول می کشد تا سیستم عامل مجبور شود برای جلوگیری از گرسنگی پردازنده 13 ، آنرا به سطح بالاتر بیاورد:

```
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
PID 13 : Level 2 to 1
schedtest: starting process 13
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
```

پردازنده 13 بدون رقیب شروع به اجرا میکند و پس از پایان ، پردازنده مادر به کار خود ادامه می دهد .

```
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
RR proc 13 yielded, RR ticks: 3
fib: 832040 - busyjob 13 finished.
-----
Tick: 3584
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init          1    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000    1          2          1          1
sh            2    SLEEPING  Normal  RR          0          1000000000    0          557        0          0
schedtest    3    RUNNABLE  Normal  FCFS        229        1000000000    801         3356       0          818
schedtest    4    ZOMBIE    Normal  RR          0          1000000000    3          790        2          233
schedtest    5    ZOMBIE    Normal  FCFS        0          1000000000    217         792        0          217
schedtest    6    ZOMBIE    Real-Time EDF     0          420         226         794        0          226
schedtest    7    ZOMBIE    Normal  FCFS        0          1000000000    211         1239       0          211
schedtest    8    ZOMBIE    Normal  RR          0          1000000000    3          1467       0          225
schedtest    9    ZOMBIE    Real-Time EDF     0          450         214         1679       0          214
schedtest   10    ZOMBIE    Normal  FCFS        0          1000000000    213         1895       0          213
schedtest   11    ZOMBIE    Normal  FCFS        0          1000000000    230         1898       0          230
schedtest   12    ZOMBIE    Real-Time EDF     0          480         212         1899       0          212
schedtest   13    RUNNING  Normal  RR          0          1000000000    3          3584       1          229
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
fib: 832040 - busyjob 8008 finished.
```

نهایتاً گزارش کاملی از اجرای تمام پردازش ها قابل مشاهده است:

```
schedulertest: ending process 4
-----
Tick: 4993
-----
```

Process_Name	PID	State	Class	Algorithm	Wait_time	Deadline	Consecutive_run	Arrival	RR_time	Running_Time
init	1	SLEEPING	Normal	RR	0	1000000000	1	2	1	1
sh	2	SLEEPING	Normal	RR	0	1000000000	0	557	0	0
schedtest	3	RUNNING	Normal	FCFS	0	1000000000	1408	3586	0	2226
schedtest	5	ZOMBIE	Normal	FCFS	0	1000000000	217	792	0	217
schedtest	6	ZOMBIE	Real-Time	EDF	0	420	226	794	0	226
schedtest	7	ZOMBIE	Normal	FCFS	0	1000000000	211	1239	0	211
schedtest	8	ZOMBIE	Normal	RR	0	1000000000	3	1467	0	225
schedtest	9	ZOMBIE	Real-Time	EDF	0	450	214	1679	0	214
schedtest	10	ZOMBIE	Normal	FCFS	0	1000000000	213	1895	0	213
schedtest	11	ZOMBIE	Normal	FCFS	0	1000000000	230	1898	0	230
schedtest	12	ZOMBIE	Real-Time	EDF	0	480	212	1899	0	212
schedtest	13	ZOMBIE	Normal	RR	0	1000000000	3	3584	2	230

در تصویر فوق پردازش 4 پایان یافته و exit کرده به همین دلیل چاپ نشده.

در تصویر فوق علاوه بر ددلاین و بیشترین زمان اجرای پشت سر هم، کل زمان اجرای یک پردازش و زمان آخرین اجرای گردشی (Round Robin) نیز آورده شده است.

2- برنامه سطح کاربر rrttest جهت اطمینان از عملکرد درست پردازش های سطح اول از کلاس دوم طراحی شده. به طوری که 5 پردازش همزمان فورک شده و سطحشان به 1 تغییر می کند تا در سطح اول با هم رقابت کنند.

```
• int main()
• {
•     int pid;
•
•     for (int i = 0; i < N; i++)
•     {
•         pid = fork();
•         if (pid == 0)
•         {
•             busywork(5, getpid());
•             print_sched_info(); // Watch RR rotation, quantum, etc.
•             exit();
•         }
•         change_sched_level(pid, 1); // Level 1 = RR
•     }
•
•     for (int i = 0; i < N; i++)
•         wait();
•
•     busywork(10, 8008);
•     print_sched_info();
•     printf(1, "RR test complete\n");
•     exit();
• }
```

صحت زمانبندی در تصویر زیر قابل مشاهده است:

```
$ rrtest
PID 4 : Level 2 to 1
PID 5 : Level 2 to 1
PID 6 : Level 2 to 1
PID 7 : Level 2 to 1
PID 8 : Level 2 to 1
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 5 yielded, RR ticks: 3
RR proc 6 yielded, RR ticks: 3
RR proc 7 yielded, RR ticks: 3
RR proc 8 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 5 yielded, RR ticks: 3
RR proc 6 yielded, RR ticks: 3
RR proc 7 yielded, RR ticks: 3
RR proc 8 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 5 yielded, RR ticks: 3
RR proc 6 yielded, RR ticks: 3
RR proc 7 yielded, RR ticks: 3
RR proc 8 yielded, RR ticks: 3
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
RR proc 5 yielded, RR ticks: 3
RR proc 6 yielded, RR ticks: 3
RR proc 7 yielded, RR ticks: 3
RR proc 8 yielded, RR ticks: 3
```

مشاهده می شود که هر پردازش بعد از یک کوانتوم زمانی (3 تیک = 30 میلی ثانیه) متوقف شده و پردازش دیگری اجرا می شود .

در ادامه پردازش ها با همان ترتیبی که شروع به اجرا کرده بودند به اتمام می رسند:

```

busyjob 4 finished.
-----
Tick: 349
RR proc 4 yielded, RR ticks: 3
  busyjob 5 finished.
-----
Tick: 351
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init           1   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                2         0         0
sh             2   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                286        0         0
rrtest        3   SLEEPING  Normal  FCFS         0      1000000000  0                287         0         0
rrtest        4   RUNNABLE  Normal  RR           1      1000000000  3                350         3         15
rrtest        5   RUNNING  Normal  RR           0      1000000000  3                338         1         13
rrtest        6   RUNNABLE  Normal  RR          10      1000000000  3                341         3         12
rrtest        7   RUNNABLE  Normal  RR           7      1000000000  3                344         3         12
rrtest        8   RUNNABLE  Normal  RR           4      1000000000  3                347         3         12
  busyjob 6 finished.
-----
Tick: 353
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init           1   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                2         0         0
sh             2   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                286         0         0
rrtest        3   RUNNABLE  Normal  FCFS         2      1000000000  0                352         0         0
rrtest        4   RUNNABLE  Normal  RR           4      1000000000  3                350         3         15
rrtest        5   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                338         2         14
rrtest        6   RUNNING  Normal  RR           0      1000000000  3                341         2         14
rrtest        7   RUNNABLE  Normal  RR          10      1000000000  3                344         3         12
rrtest        8   RUNNABLE  Normal  RR           7      1000000000  3                347         3         12
RR proc 6 yielded, RR ticks: 3
  busyjob 7 finished.
-----
Tick: 356
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init           1   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                2         0         0
sh             2   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                286         0         0
rrtest        3   RUNNABLE  Normal  FCFS         5      1000000000  0                352         0         0
rrtest        4   RUNNABLE  Normal  RR           7      1000000000  3                350         3         15
rrtest        5   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                338         2         14
rrtest        6   RUNNABLE  Normal  RR           2      1000000000  3                355         3         15
rrtest        7   RUNNING  Normal  RR           0      1000000000  3                344         2         14
rrtest        8   RUNNABLE  Normal  RR          10      1000000000  3                347         3         12
RR proc 7 yielded, RR ticks: 3
  busyjob 8 finished.
-----
Tick: 360
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
RR proc 8 yielded, RR ticks: 3
-----
Process_Name  PID  State  Class  Algorithm  Wait_time  Deadline  Consecutive_run  Arrival  RR_time  Running_Time
init           1   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                2         0         0
sh             2   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                286         0         0
rrtest        3   RUNNABLE  Normal  FCFS         9      1000000000  0                352         0         0
rrtest        4   RUNNING  Normal  RR           0      1000000000  3                350         0         15
rrtest        5   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                338         2         14
rrtest        6   RUNNABLE  Normal  RR           6      1000000000  3                355         3         15
rrtest        7   RUNNABLE  Normal  RR           3      1000000000  3                358         3         15
rrtest        8   RUNNABLE  Normal  RR           0      1000000000  3                361         3         15
init           1   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                2         0         0
sh             2   SLEEPING  Normal  RR           0      1000000000  0                286         0         0
rrtest        3   RUNNABLE  Normal  FCFS        10      1000000000  0                352         0         0
rrtest        4   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                350         1         16
rrtest        5   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                338         2         14
rrtest        6   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                355         0         15
rrtest        7   ZOMBIE   Normal  RR           0      1000000000  3                358         0         15
rrtest        8   RUNNING  Normal  RR           0      1000000000  3                361         0         15
  busyjob 8008 finished.

```

نهایتاً پردازش مادر هم اجرا شده و تست به اتمام می رسد. در تصویر بالا جزئیات زمان اجرای پردازش ها آورده شده است.