# به نام خدا

# گزارش پروژه شبیهسازی کامپیوتری

محمد مولوی - ۹۹۱۰۵۷۵۳ محمدجواد ماهرالنقش – ۹۹۱۰۵۶۹۱

استاد: د کتر بردیا صفایی

# فهرست موضوعات

٣	مقدمه
۴	ساختار کلی
۵	نحوه پیاده سازی
ş	جزئیات کد
۵	خروجیها و نتیجه گیری
٢١	منابع و تشکرها

#### مقدمه

در این پروژه به پیادهسازی چند سیستم صف میپردازیم که به ۳ سیاست مختلف رفتار خواهند کرد. همچنین از ۲ هاست و ۱ روتر استفاده خواهیم کرد.

در شبکه، بستهها می خواهند از مبدا به مقصد برسند، در این مسیر از روتر عبور می کنند.

در این پروژه می خواهیم رفتار روتر و تحولات بسته ها را بررسی کنیم و همچنین مواردی را در پایان مصورسازی (Visualize) کنیم و همچنین تمام موارد را باید شبیه سازی فرایند تخصیص باید شبیه سازی میان ورودی (interarrival times)، زمان های اجرای بسته ها (execution times) و همچنین فرایند تخصیص بسته های پردازشی باید تماما شبیه سازی شوند.

برای انجام این کار از زبان پایتون استفاده کردیم و کدها همزمان در فایل پایتون و فایل جوپیتر نوتبوک موجود هستند.

همچنین گزارشی از کارهای انجام شده در پایان نمودارسازی شده و همچنین در فایل اکسل (CSV) موارد مرتبط ذخیره میشوند.

جزئیات بیشتر را در ادامه گزارش بررسی میکنیم.

این پروژه، ذیل پروژه درس شبیهسازی کامپیوتری تعریف شده و در تابستان ۱۴۰۲ توسط تیم ما پیادهسازی شد.

## ساختار يروژه

#### • بسته (Packet)

این موجودیت با کلاس Task پیادهسازی شده است. هر بسته ای که وارد سیستم می شود، مانند وظیفه ای است که باید به آن رسیدگی شود. هر بسته دارای ویژگی های مختلفی است که نیاز است تا برای بهینگی پیادهسازی برای آن کلاس جداگانه تعریف کنیم، اولویت، زمان ورود، و ، از مواردی است که در این کلاس ذخیره می شوند. توابع (methods) نیز در این کلاس تعریف شده که در ادامه گزارش بررسی می شوند.

#### • ساختار کلی صف (BaseQueue)

در اینجا نیاز است تا ما یک ساختار کلی را برای صف در این سیستم طراحی کنیم ، البته صف جزئیات بیشتری دارد که در کلاسهایی که از این کلاس ارث بری می کنند تعریف می شوند .

توجه کنید که برای استانداردسازی پیادهسازی و همچنین خوانایی بهتر، تمام سیستمهای صف که در ادامه معرفی میشوند از این کلاس صف ارثبری می کنند.

#### • سیاستهای صف

- ۱. <u>سیاست FIFO</u>: برلی این سیاست، یک کلاس به نام FIFO تعریف شده است که از کلاس سیاست کلی صف ارث بری می کند و بسته بعدی که باید اجرا شود را به ما برمی گرداند و همچنین می توانیم زمان ورودی بسته های جدید را به آن اضافه کنیم .
- ۲. سیاست WRR: برای این سیاست نیز کلاسی به همین نام تعریف کردیم که مشابها از کلاس صف اصلی ارثبری می کند. مشابها دو تا تابع قبلی در اینجا نیز پیاده سازی شده است.
  - ۳. سیاست NPP: برای این سیاست نیز دقیقا کارهای مشابه توضیح داده شده انجام شده است.

#### • روتر (Router

در این کد و شبیه سازی، اصل کار در واقع همین روتر است که دو Host را به یکدیگر متصل می کند و وظیفه مدیریت رویدادها را دارد. رویدادها در ادامه تعریف می شوند. بر اساس رویدادهای سیستم، اختصاص بسته ها و پر دازش های مربوط به آن انجام می شوند. تابع اصلی که کل کارها را انجام می دهد نیز execute\_all\_tasks است که در ادامه به طور دقیق بررسی می شوند.

#### رویداد (Event)

برای جلوبردن زمان در شبیه سازی چند راه را می توان پیش گرفت:

- ۱. زمان را با یک اپسیلون زمانی جلو ببریم، مثلا زمان را ۰۰۰۰۱ ثانیه ۰۰۰۱ ثانیه جلو ببریم . این روش مشخصا بهینه نیست چراکه در بسیاری از زمانها هیچ کاری قرار نیست کاری انجام شود . همچنین پیادهسازی کد نیز سخت می شود .
  - ۲. زمان را بر اساس یک سری رویداد جلو ببریم . رویداد (Event) از ۲ نوع است:
  - ۱۰۲ حداقل یک بسته ای بوده که اجرایش تمام شده است و در نتیجه باید سراغ صف برویم و در صورتی که صف خالی نیست، بر اساس سیاست اولویت دهی ای که داریم به آن پردازنده خالی شده یک بسته اختصاص دهیم .
    - ۲۰۲. بسته جدیدی وارد سیستم می شود که نیاز است تا بررسی شود که این بسته جدید واردشده را به کجا اختصاص دهیم.

از این ۲ سیاست گفته شده، ما مورد دوم را پیادهسازی کرده ایم و در نتیجه نیاز است که موجودیتی (کلاسی) به نام EventType تعریف کنیم که ۲ مقداری بگیرد که به معنای هر یک از این ۲ رویداد معرفی شده در ۱۰۲ و ۲۰۲ است.

## نحوه پیادهسازی

- . اعداد مربوط به زمانهای میانورودی تولید می شوند (از توزیع پوآسون).
  - ۲. اعداد مربوط به زمانهای اجرا تولید می شوند (از توزیع نمایی).
  - ۳. ایجاد روتر و صدازدن تابع execute\_all\_tasks از همین کلاس.
- ۴. تعیین تمام زمانهای ورودی بر اساس زمانهای میانورود به کمک تابع set\_all\_arrivals.
- ۵. تا وقتی که زمان شبیه سازی تمام نشده، کارهایی که در ادامه می آیند انجام شود و در غیر اینصورت شبیه سازی را تمام کنیم (از گام ۹ ادامه دهیم).
  - ۶. نوع رویداد بعدی و زمان رویداد بعدی را به کمک تابع handle\_and\_get\_next\_event بگیریم.
- ۷. اگر نوع رویداد از نوع تمام شدن زمان اجرای بسته است، پر دازندهٔ خالی را به کمک تابع get\_first\_free\_processor بگیریم. سپس تسک بعدی را به کمک execute آن را اجرا کنیم.
  - ۸. اگر نوع رویداد از نوع آمدن بسته (تسک) جدید بود، اولین پر دازنده خالی به کمک get\_first\_free\_processor دریافت می شود و در صورتی که چنین پر دازنده ای نبود (همه پر دازنده ها مشغول بودند)، آن را وارد صف می کنیم و در غیر اینصورت آن را به کمک execute اجرا می کنیم.
    - ۹. در صورتی که در گام ۵ از زمان شبیه سازی فراتر رفتیم، از اینجا ادامه می دهیم و تابع finish\_all را صدامی کنیم.
    - ۱۰. در صورتی که تسکی شروع به اجرا کرده ولی تمام نشده (به دلیل اتمام زمان شبیه سازی)، آن را به کمک تابع finish تمام می کنیم.

### جزئيات كد

در ادامه در هر بخش، جرئیات نحوه پیادهسازی توابع را بررسی خواهیم کرد.

#### ۱. موجودیت Task (بسته)

در اینجا میخواهیم کلاس Task که مربوط به بستهها است را بررسی کنیم.

در هنگام نمونه گیری (instance گیری) از این کلاس، وارد \_\_init\_\_ شده و ویژ گی های مربوط به آن مقداردهی میشوند.

- شناسه بسته (task\_id) به کمک یک متغیر static که در کلاس تعیین شده و یک شمارنده است مشخص میشود.
  - زمان میان ورودی (interarrival time) به عنوان پارامتر ورودی داده می شود.
  - متغیر arrival نیز در ابتدا خالی گذاشته می شود تا بعدا که زمان ورود را تعیین کردیم آن را نیز درست کنیم.
  - اولویت (priority) نیز یکی از متغیرهای ورودی است که مشخص میشود بسته از کدام یک از ۳ اولویت است.
    - زمان اجرا (execution\_time) نیز از متغیرهای ورودی است و زمانی است که اجرای بسته طول می کشد.
- زمان شروع به اجرا (start\_execution\_time) در ابتدا خالی گذاشته می شود تا در ادامه زمان شروع اجرا را تعیین کنیم (بستگی به یر دازندههای خالی و وظایف (بستههای) دیگر دارد.
- پردازنده ای که قرار است بر روی آن اجرا شود (processor) را در ابتدا خالی می گذاریم تا بعدا مشخص شود . دلیل خالی گذاشتن آن نیز مشابه start\_execution\_time
- مقدار بولین (متغیر دو حالتی) در ابتدا False گذاشته می شود چرا که هنوز معلوم نیست بسته زمان فراخوانی یا همان arrival اش رسیده باشد، در واقع باید منتظر بمانیم تا وارد سیستم شود.
  - در انتها، شمارنده مربوط به تعداد بستهها (TASK\_ID) را یکی زیاد می کنیم که در واقع یک Auto\_Counter است.

```
class FinishProgramException(Exception):
pass
```

- تابع \_\_str\_\_ برای این است که زمانی که میخواهیم از یک instance به عنوان رشته استفاده کنیم (مثلا هنگام پرینت)، بدانیم چه چیزی باید return شود.
- تابع get\_static\_method که یک تابع static است (مربوط به کل کلاس است و نه یک instance خاص)، به ما تسک بعدی ای که باید
   اجرا شود را برمی گرداند. توجه کنید که برای اینکه بفهمیم چه تسکی را باید بر گردانیم، بر روی تمام آنها loop زده و اگر تسکی زمان شروع
   اجرایش تعیین نشده (یعنی هنوز شروع به اجرا نکرده) و در صف نیز نیست، آن را بازمی گرداند. اگر چنین تسکی موچود نبود نیز پایان اجر لی
   برنامه را اعلام می کند (موجودیت FinishProgramException).

ادامه موجودیت تسک را بررسی میکنیم که در تصویر بالا میبینیم.

- تابع get\_next\_free\_processor\_task به ما کمترین زمان مورد نیاز تا اتمام حداقل یکی از تسک ها را برمیگر داند. یعنی ابتدا تمام تسک های در حال اجرا را پیدا میکند بدین صورت که اگر تسکی زمان شروع به اجرایش مشخص است اما زمان اتمامش مشخص نیست، یعنی هنوز تمام نشده است، پس به آرایه in\_progress اضافه میکنیم. سپس میان تمام تسکهای فعال، کمترین زمان پایان را برمیگر دانیم. زمان پایان نیز به کمک جمع مقدار «زمان شروع به اجرا» و «زمان اجرا» به دست می آید.
- تابع set\_all\_arrivals، زمان مطلق ورود هر تسک به سیستم (absolute arrival time) را تعیین می کند. این کار به کمک زمان میان ورود است، یعنی میان ورود (interarrival times) تعیین می شوند. توجه کنید که اعداد تصادفی ای که ما در ابتدا تولید می کنیم، زمان میان ورود است، یعنی فاصله میان ۲ زمان ورود متوالی، پس باید با جمع تمجعی (cumulative sum)، زمان مطلق را حساب کنیم.
- تابع finish نیز به اجرای تسک پایان می دهد. برای پایان وظیفه نیز کافی است زمان end\_execution\_time را تعیین کنیم. همین که این مقدار دیگر None نباشد، یعنی اجرای تسک پایان یافته است (این را در تمام بخشهای کد در نظر گرفته ایم).

#### ۲. موجودیت BaseQueue

```
class BaseQueue:
    def __init__(self, length_limit):
        self.length_limit = length_limit

def get_next(self):
        raise NotImplemented

def add_arrival_to_queue(self, task):
        raise NotImplemented
```

این موجودیت، همانطور که در بخشهای ابتدایی گزارش بررسی شد، صف اصلی سیستم ما است که تمام ۳ سیاست صف از آن ارثبری می کنند.

- تابع \_\_init\_\_: زمانی که instance کی ساخته می شود، صرفا ویژگی ای با عنوان length\_limit تعیین می شود تا اگر حجم صف پر شده بود، تسکهای جدید drop شده و اضافه نشوند.
  - توابع get\_next و add\_arrival\_to\_queue فعلا به صورت NotImplemented هستند تا در کلاسهای فرزندشان بسته به کار کر دشان پیادهسازی شوند . در کلاسهای مربوط به خودشان بررسی خواهند شد .

#### ۳. موجودیت FIFO

- تابع \_\_init\_\_: هنگام instance گیری وارد این تابع میشویم و ابتدا تابع پدر (BaseQueue) را مقداردهی اولیه میکنیم. سپس یک صف خالی ایجاد میکنیم.
- تابع get\_next: وظیفه این تابع، برگرداندن تسک بعدی از میان تسک های موجود در صف، بر اساس سیاست First In First Out یا همان
   First Come First Serve است. برای این کار در صورتی که صف خالی باشد (تسکی نداشته باشیم)، None برمیگردانیم، در غیر اینصورت، اولین عنصر صف را برمیگردانیم و در واقع pop میکنیم.
- تابع add\_arrival\_to\_queue: وظیفه این تابع، اضافه کردن تسک جدید به صف است. البته در صورتی این اتفاق می افتد که به حداکثر طول صف نرسیده باشیم، که در این صورت تسک drop شده و اصلا به صف اضافه نمی شود.

```
class FIFO(BaseQueue):

    def __init__(self, length_limit):
        super().__init__(length_limit)
        self.queue = []

    def get_next(self):
        try:
            return self.queue.pop(0)
        except IndexError:
            return None

    def add_arrival_to_queue(self, task):
        if len(self.queue) < self.length_limit:
            self.queue.append(task)</pre>
```

#### ۴. موجودیت WRR

- تابع \_\_init\_\_: مشابه با constructor مربوط به FIFO است با این تفاوت که ۳ صف ایجاد می کند چراکه در الگوریتم Weighted تابع \_\_init\_\_: مشابه با Round Robin نیاز به صفهای مجزا برای هریک از اولویتها داریم .
- تابع get\_next: وظیفه اش بر گرداندن تسک بعدی ای است که طبق این الگوریتم اجرا میشود. برای این کار، از بااولویت ترین صف شروع
   کرده (صف شماره صفر که بالا ترین اولویت را دارد) و در صورتی که خالی نبود، از صف با اولویت بالا تر برداشت می کند.
- تابع add\_arrival\_to\_queue: مشابه با همین تابع در FIFO است با این تفاوت که به صف مربوط به اولویت خودش اضافه می شود.

```
class WRR(BaseQueue):

def __init__(self, length_limit):
    super().__init__(length_limit)
    self._priority_queues = [[] for i in range(3)]

def get_next(self):
    for priority in range(3):
        if self._priority_queues[priority]:
            return self._priority_queues[priority].pop(0)
    return None

def add_arrival_to_queue(self, task):
    if len(self._priority_queues[task.priority]) < self.length_limit:
        self._priority_queues[task.priority].append(task)</pre>
```

#### ۵. موجودیت NPPS

- تابع \_\_init\_\_ آن که دقیقا مشابه با همین تابع در FIFO است.
  - تابع get\_next نیز دقیقا همان تابع در FIFO است.
- تابع add\_arrival\_to\_queue بدین گونه تعریف شده است که اگر طول صف به ماکسیمم خودش نرسیده بود، تسک را به صف اضافه می کند اما صف را نیز بر اساس اولویت و سپس بر اساس زمان ورودی مرتب میکند (در کد نهایی، زمان ورود در نظر گرفته شده نه میان ورود).

```
class NPPS(BaseQueue):
    def __init__(self, length_limit):
        super().__init__(length_limit)
        self.queue = []

def get_next(self):
    try:
        return self.queue.pop(0)
    except IndexError:
        return None

def add_arrival_to_queue(self, task):
    if len(self.queue) < self.length_limit:
        self.queue.append(task)
        self.queue = sorted(self.queue, key=lambda x: (x.priority, x.inter_arrival))</pre>
```

#### ۶. موجودیت EventType

• این موجودیت در مراحل قبلی گزارش بررسی شده است، اما به طور کلی تعیین میکند که نوع رویدادی که در سیستم رخ داده چیست.

```
class EventType(Enum):
    END_TASK = 1
    NEW_TASK = 2
```

#### γ. موجودیت Router

- این موجودیت در بخش «نحوه پیادهسازی» بررسی شده است اما اینجا نیز بررسی خواهد شد.
- تابع \_\_init\_\_\_ بدین صورت کار میکند که تمام مقادیر مربوط به روتر مقداردهی میشوند. پر دازنده ها به تعدادی که در ورودی داده شده تولید میشوند، آرایه busy\_processors ایجاد میشود که پر دازنده های مشغول به کار را مشخص میکند که در ابتدا خالی است، صف بر اساس سیاستی که در ورودی تعیین شده و به حداکثر طولی که در ورودی داده شده ایجاد میشود (صف سیاست داریکی از FIFO WRR NPP)
   است. مدت زمان کل شبیه سازی که روتر باید در گیر باشد مشخص میشود و همچنی تمام تسک ها و زمان فعلی (که در ابتدا صفر است) مشخص میشوند.
- تابع handle\_and\_get\_next\_event: ابتدا تسک بعدی ای که از راه میرسد و وارد سیستم میشود را دریافت میکنیم و زمان ورود آن را نیز ذخیره میکنیم سپس پردازنده خالی بعدی را دریافت میکنیم . در صورتی که پردازنده خالی بعدی داشته باشیم ، زمانی که خالی میشود را حساب میکنیم . در غیر اینصورت این مقدار را None میگذاریم .

حالا زمان آن است که تابع get\_next\_event\_time را فراخوانی کنیم تا بر اساس نزدیکترین زمان خالی شدن پردازنده ها و نزدیکترین زمان آزادشدن تسک جدید، به ما بگوید رویداد بعدی کی قرار است رخ دهد.

حال در صورتی که زمان ایونت بعدی نامشخص بود (یعنی دیگر ایونتی نداشتیم) و یا زمان ایونت بعدی از مدت زمان شبیه سازی ما فراتر میرفت، پایان شبیه سازی را اعلام میکنیم . در غیر اینصورت مطمئن هستیم که قرار است رویدادی رخ دهد و تنها لازم است که نوع آن را مشخص کنیم .

در صورتی که از نوع خالی شدن پردازنده باشد، پردازنده را خالی کرده و آن را از لیست پردازنده های مشغول خارج میکنیم . همچنین نوع رویداد بعدی و زمان وقوع رویداد بعدی را return میکنیم .

```
lass Router:
  def __init__(self, processors_num, service_policy, length_limit, simulation_time, all_tasks):
      self.processors = [i for i in range(processors_num)]
      self.busy_processors = []
      self.service_policy = service_policy(length_limit)
      self.length_limit = length_limit # TODO
      self.simulation_time = simulation_time
      self.current_time = 0
  def handle_and_get_next_event(self):
      next_arrival_task = Task.get_next_arrival_task(self.all_tasks)
      next_arrival_time = next_arrival_task.arrival if next_arrival_task else None
      next_free_processor_task = Task.get_next_free_processor_task(self.all_tasks)
      if next_free_processor_task:
          next_free_processor_time = next_free_processor_task.start_execution_time + next_free_processor_task.execution_time
          next_free_processor_time = None
      next_event_time = self.get_next_event_time(next_arrival_time, next_free_processor_time)
      if next_event_time and next_event_time > self.simulation_time or next_event_time is None:
           raise FinishProgramException()
      if next_event_time == next_arrival_time: # TODO what happens if next_arrival_time == next_free_processor_time
          return EventType.NEW_TASK.value, next_event_time
      elif next_event_time == next_free_processor_time:
          next_free_processor_task.finish()
          self.busy_processors.remove(next_free_processor_task.processor)
          return EventType.END_TASK.value, next_event_time
```

تابع get\_next\_event\_time: زمان رویداد بعدی را برمیگرداند. اگر هم تسک جدیدی دارد وارد میشود و هم پردازنده ای دارد خالی
 میشود، در این صورت مینیمم آنها را برمیگردانیم، در غیر اینصورت آن که None نیست را برمیگردانیم. اگر هیچ یک نبود نیز خالی
 برمیگردانیم.

```
def get_next_event_time(self, next_arrival_time, next_free_processor_time):
    if next_arrival_time is not None and next_free_processor_time is not None:
        return min(next_arrival_time, next_free_processor_time)
    elif next_arrival_time is not None:
        return next_arrival_time
    elif next_free_processor_time is not None:
        return next_free_processor_time
    else:
        return None
```

• کدهای اینجا نیز قبلتر بررسی شده اما مجددا توضیحاتی داده میشود.

تا زمانی که زمان شبیه سازی تمام نشده است، زمان را خرده خرده جلو میبریم . زمان را بر اساس رویکر د دومی که در بخش های ابتدایی گزارش توضیح دادیم جلو میبریم بدین شکل که بر اساس رویدادها (Event) جلو میرویم .

تابع handle\_and\_get\_next\_event صدازده میشود و رویداد بعدی را به همراه نوع آن دریافت میکند.

در صورتی که رویداد از جنس ورود تسک جدید بود، به دنبال یک پر دازنده جدید میگر دیم تا آن تسک را به آن پر دازنده اختصاص دهیم. تسک را نیز به کمک get\_next\_arrival\_task دریافت میکنیم.

در صورتی که پر دازنده ای موجود بود، اجرای تسک را به کمک execute شروع میکنیم.

در صورتی که پردازنده ای موجود نبود، تسک را بر اساس policy ای که داریم (یکی از FIFO-WRR-NPPS) به صف اضافه میکنیم (طبعا اگر ظرفیت صف پر نشده باشد).

در صورتی که رویداد از نوع خالی شدن پردازنده باشد، شماره پردازنده را دریافت کرده و در صورتی که None بود Exception میدهیم چراکه وقتی وارد اینجا شدیم یعنی مطئنیم که این یعنی Exception. در صورتی که خطانداد، تسک بعدی ای که قرار است اجرا شود را دریافت کرده و آن را از صف گرفته (بر اساس سیاستی که داریم) و تسک را شروع به اجرا میکنیم.

زمان فعلی را نیز به زمان رویداد بعدی به روزرسانی میکنیم.

در صورتی که به Exception خوردیم نیز تمام اجرا را خاتمه میدهیم.

```
def execute_all_tasks(self):
    Task.set_all_arrivals(self.all_tasks)
        while self.current_time <= self.simulation_time:</pre>
            next_event, next_event_time = self.handle_and_get_next_event()
            if next_event == EventType.NEW_TASK.value:
                free_processor = self.get_first_free_processor()
                next_task = Task.get_next_arrival_task(self.all_tasks)
                if free_processor is not None:
                    self.execute(next_task, free_processor, next_event_time)
                    next_task.is_in_queue = True
                    self.service_policy.add_arrival_to_queue(next_task)
            elif next_event == EventType.END_TASK.value:
                free_processor = self.get_first_free_processor()
                if free_processor is not None:
                    task_in_queue = self.service_policy.get_next()
                    if task_in_queue is not None:
                        self.execute(task_in_queue, free_processor, next_event_time)
                    raise Exception('how is it possible !?')
                raise Exception(f'next_event is not in [FINISH_PROGRAM, NEW_TASK, END_TASK]')
            self.current_time = next_event_time
    except FinishProgramException:
        self.finish_all()
    print(f'Simulation ended at {self.current_time}')
```

در پایان این موجودیت نیز دو تابع زیر را مشاهده میکنیم.
 تابع finish\_all اجرای تمام تسک های تمام نشده را تمام میکند.

تابع execute نیز تسک را اجرامیکند. اجرای تسک نیز بدین معنی است که زمان شروع اجرای تسک را مشخص کنیم (همانطور که قبلتر توضیح دادیم، این بدین معنی است که اجرای این تسک شروع شده است) و همچنین پردازنده متناظر با آن را مشخص کنیم. همچنین پردازنده ای که در گیر اجرای آن شده را به لیست پردازنده های در گیر اضافه کنیم.

- ۸. اجرای شبیه سازی
- در قطعه کد زیر نیز، روند اجرا را مشاهده میکنیم که X و Y و Z همانطور که کامنت شده اند، پارامترهای توزیع پوآسون، توزیع نمایی و همچنین مدت زمان شبه سازی هستند.
  - تعداد پردازنده ها، سیاست اولویت دهی به تسک ها، و حداکثر طول صف نیز تعیین میشود.
  - سپس زمان های میان ورود و اجرا از توزیع های مناسب خواسته شده تولید شده و packets تولید میشود.
  - توجه کنید که تعداد بسته ها را بیش از میزان مورد نیاز در نظر گرفتیم تا هیچ گاه این اتفاق نیفتد که شبیه سازی زودتر از موعد تمام شود.
  - البته برای اینکه اضافات این بسته ها دور ریخته شود، یک loop زده و تا زمانی که از زمان شبیه سازی فراتر نمیرویم این بسته ها را اضافه میکنیم.
    - در نهایت Router را ایجاد کرده و شبیه سازی را شروع میکنیم.

```
PROCESSORS_NUM = 1 # It can vary
SERVICE_POLICY = [FIF0, WRR, NPPS][2] # It can vary
LENGTH_LIMIT = 20 # It can vary
qenerator = np.random.default_rnq()
packet_arrivals = generator.poisson(lam=X, size=T * X * 2)
priorities = np.random.choice([0, 1, 2], p=[0.2, 0.3, 0.5], size=T * X * 2)
generator = np.random.default_rng()
packet_times = generator.exponential(Y, size=T * X * 2)
arrivals = 0
packets = []
while arrivals + packet_arrivals[counter] <= T:</pre>
    packets.append(
        Task(inter_arrival=packet_arrivals[counter], priority=priorities[counter], execute_time=packet_times[counter]))
    arrivals += packet_arrivals[counter]
    counter += 1
r = Router(processors_num=PROCESSORS_NUM, service_policy=SERVICE_POLICY, length_limit=LENGTH_LIMIT, simulation_time=T,
           all_tasks=packets)
r.execute_all_tasks()
```

- ۹. در نهایت مطابق با قطعه کد زیر، اطلاعات شبیه سازی در فایل CSV ذخیره میشوند.
- به ازای تمام تسک ها، شناسه تسک، زمان میان ورود، زمان ورود، اولویت، زمان اجرا، زمان شروع اجرا، زمان پایان اجرا، شماره پردازنده ای که بر روی آن اجرا شده، و اینکه آیا اصلا به روتر ارسال شده یا نه، و اینکه آیا تسکی بوده که به دلیل پربودن صف drop شده، همگی در فایل اکسل ذخیره میشوند.

# خروجیها و نتیجه گیری

در پایان، خروجی های خواسته شده رسم میشوند.

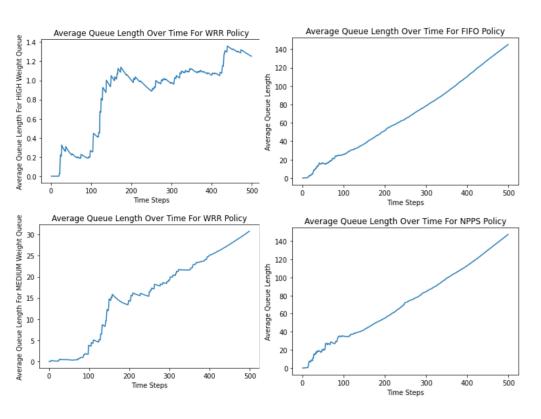
# ١. متوسط طول صف

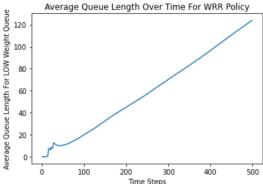
١.١. کد

```
def plot_mean_length_of_queue(tasks, service_policy):
    if service_policy == 'WRR':
           for priority_key, priority_label in priority_labels.items():
                 queue_times = []
time_steps = []
                  for i in range(1, T):
                       queue_times.append(Task.get_cumulative_queue_time(tasks, i, priority_key) / i)
time_steps.append(i)
                  plt.plot(time_steps, queue_times)
                 plt.xlabel('Time Steps')
                 plt./label(f'Average Queue Length For {priority_label} Weight Queue')
plt.title(f'Average Queue Length Over Time For {service_policy} Policy')
                 plt.show()
            queue_times = []
           time_steps = []
            for i in range(1, T):
                 \label{eq:queue_times.append} $$ queue\_times.append(Task.get\_cumulative\_queue\_time(tasks, i, None) \ / \ i) $$ time\_steps.append(i) $$
            plt.plot(time_steps, queue_times)
           plt.xlabel('Time Steps')
plt.ylabel('Average Queue Length')
           plt.title(f'Average Queue Length Over Time For {service_policy} Policy')
           plt.show()
plot_mean_length_of_queue(fifo_packets, 'FIFO')
plot_mean_length_of_queue(npps_packets, 'NPPS')
plot_mean_length_of_queue(wrr_packets, 'WRR')
```

Mean Length of the Queue

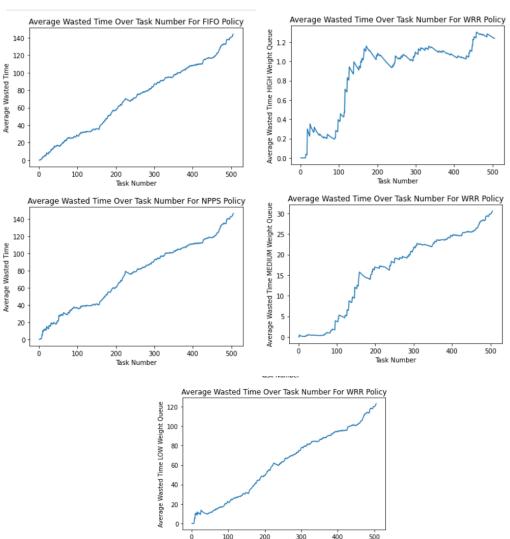
#### ۲.۱. خروجی





#### Mean time wasted in all Queues

```
def plot_mean_time_wasted_in_queue(tasks, service_policy):
    if service_policy == 'WRR':
         for priority_key, priority_label in priority_labels.items():
              queue times = []
              task_number = []
              for i in range(1, len(tasks) + 1):
                  \label{eq:queue_times} \\ \text{queue\_times.append} (\text{Task.get\_cumulative\_queue\_time}(\text{tasks, tasks}[i-1].\text{arrival, priority\_key}) \ / \ i) \\
                  {\sf task\_number.append(i)}
              plt.plot(task_number, queue_times)
              plt.xlabel('Task Number')
              plt.ylabel(f'Average Wasted Time {priority_label} Weight Queue')
              plt.title(f'Average Wasted Time Over Task Number For {service_policy} Policy')
              plt.show()
    else:
         queue_times = []
         task_number = []
         for i in range(1, len(tasks) + 1):
              queue_times.append(Task.get_cumulative_queue_time(tasks, tasks[i - 1].arrival, None) / i)
              task_number.append(i)
         plt.plot(task_number, queue_times)
         plt.xlabel('Task Number')
         plt.ylabel('Average Wasted Time')
         plt.title(f'Average Wasted Time Over Task Number For {service_policy} Policy')
         plt.show()
plot_mean_time_wasted_in_queue(fifo_packets, 'FIFO')
plot_mean_time_wasted_in_queue(npps_packets, 'NPPS')
plot_mean_time_wasted_in_queue(wrr_packets, 'WRR')
```



Task Number

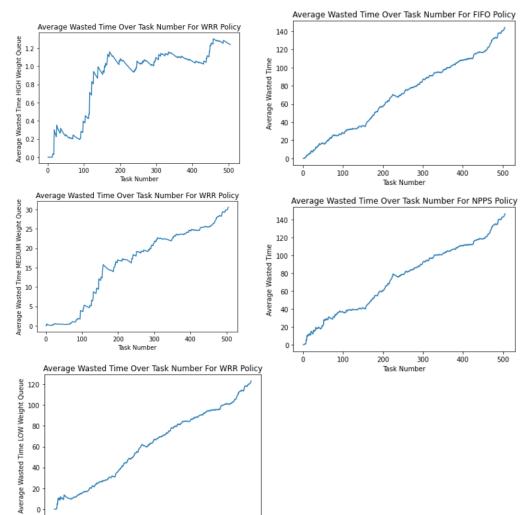
۲.۲. خروجي

۱.۳. کد

۲.۳. خروجی

#### Mean time wasted in each Queue

```
def plot_mean_time_wasted_in_queue(tasks, service_policy):
   if service_policy == 'WRR':
        for priority_key, priority_label in priority_labels.items():
              queue times = []
              task_number = []
              for i in range(1, len(tasks) + 1):
                   {\tt queue\_times.append(Task.get\_cumulative\_queue\_time(tasks,\ tasks[i\ -\ 1].arrival,\ priority\_key)\ /\ i)}
                   task_number.append(i)
              plt.plot(task_number, queue_times)
              plt.xlabel('Task Number')
              plt.ylabel(f'Average Wasted Time {priority_label} Weight Queue')
              plt.title(f'Average Wasted Time Over Task Number For {service_policy} Policy')
              plt.show()
     else:
         queue_times = []
          task_number = []
          for i in range(1, len(tasks) + 1):
              queue_times.append(Task.get_cumulative_queue_time(tasks, tasks[i - 1].arrival, None) / i)
              task_number.append(i)
         {\tt plt.plot(task\_number,\ queue\_times)}
         plt.xlabel('Task Number')
         plt.ylabel('Average Wasted Time')
         plt.title(f'Average Wasted Time Over Task Number For {service_policy} Policy')
         plt.show()
plot_mean_time_wasted_in_queue(fifo_packets, 'FIFO')
plot_mean_time_wasted_in_queue(npps_packets, 'NPPS')
plot_mean_time_wasted_in_queue(wrr_packets, 'WRR')
```



400

00 300 Task Number 500

100

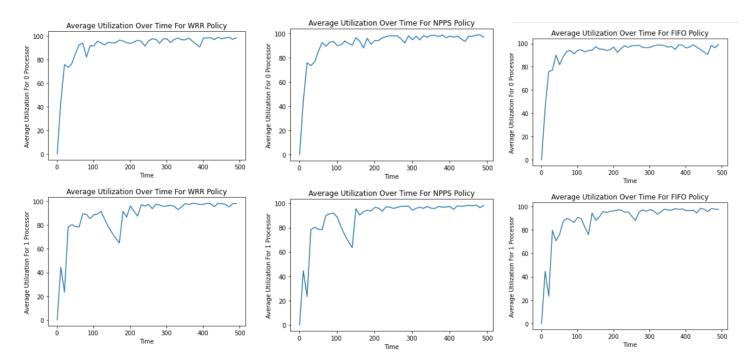
۱.۴. کد

### Mean Utilization of each processor

```
def plot_mean_utilization_for_processor(tasks, service_policy):
    for processor in range(PROCESSORS_NUM):
        utilization_percentages = []
        task_number = []
        for i in range(1, T, 10):
            utilization_percentages.append(Task.get_cumulative_execution_time(tasks, i, processor) / i * 100)
            task_number.append(i)
        plt.plot(task_number, utilization_percentages)
        plt.xlabel('Time')
        plt.ylabel(f'Average Utilization For {processor} Processor')
        plt.title(f'Average Utilization Over Time For {service_policy} Policy')
        plt.show()

plot_mean_utilization_for_processor(fifo_packets, 'FIFO')
plot_mean_utilization_for_processor(npps_packets, 'NPPS')
plot_mean_utilization_for_processor(wrr_packets, 'WRR')
```

# ۲.۴. خروجی



# Number of dropped packages

```
print(Task.get_number_of_dropped_tasks(fifo_packets), 'are dropped from FIFO Policy')
print(Task.get_number_of_dropped_tasks(wrr_packets), 'are dropped from WRR Policy')
print(Task.get_number_of_dropped_tasks(npps_packets), 'are dropped from NPPS Policy')

301 are dropped from FIFO Policy
291 are dropped from WRR Policy
304 are dropped from NPPS Policy
```

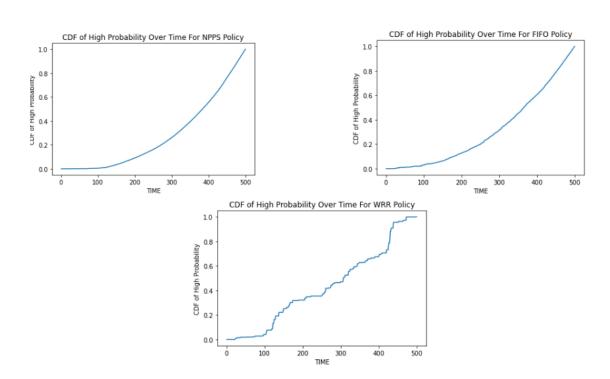
#### ۶. نمودارهای CDF مربوط به تسک های با اولویت بالا

#### CDF Plots of high-priority Packages

۱.۶ کد

```
def plot_cdf_time_wasted_in_queue(tasks, service_policy):
    queue_cdf = []
    task number = []
    for i in range(1, T + 1):
        {\tt queue\_cdf.append(Task.get\_cumulative\_queue\_time(tasks, i, 0) \ / \ (T \ * \ len(tasks)))}
        {\sf task\_number.append(i)}
    normalizer = 1 / queue_cdf[-1]
    for i in range(len(queue_cdf)):
        queue_cdf[i] *= normalizer
    plt.plot(task_number, queue_cdf)
    plt.xlabel('TIME')
    plt.ylabel('CDF of High Probability')
    plt.title(f'CDF of High Probability Over Time For {service_policy} Policy')
    plt.show()
plot_cdf_time_wasted_in_queue(fifo_packets, 'FIFO')
plot_cdf_time_wasted_in_queue(wrr_packets, 'WRR')
plot_cdf_time_wasted_in_queue(npps_packets, 'NPPS')
```

# ۲۰۶. خروجی



### ۷. چگونه میتوانیم utilization سیستم را بالا ببریم؟

- \* تقسيم سنگيني (Load Balancing): تقسيم كردن مناسب تسك ها ميان پروسسورها
- \* پردازش موازی: از مولتی ترد و چندپردازشی استفاده کنیم تا از ریسورس های موجود حداکثر استفاده را بکنیم.
- \* بهینه سازی منابع: اختصاص منابع را بهینه سازی کنیم. این کار به کمک تحلیل و بررسی عملکر د سیستم و مشخص کر دن ریسورس هایی که کم یا زیاد از حد استفاده شده اند به دست می آید، بدین صورت میتوانیم توازن بهتری در تقسیم تسک ها نیز داشته باشیم که به همان Load Balancingنیز مرتبط میشود.
- \* الگوریتم های زمانبندی: از الگوریتم های مختلف زمانبندی یا همان Task Scheduling های مختلف استفاده کنیم تا اولویت بندی مناسب کرده و بتوانیم زمان های بیکاری را کمینه و استفاده از منابع را بیشینه کنیم این کار به کمک در نظر گرفتن مواردی همچون وابستگی ها، اولویت ها و پیش نیازها قابل دستیابی است.

۸. با توجه به داده های به دست آمده، با در نظر گرفتتن دو معیار تعداد بسته هایی که drop میشوند و تعداد دسته هایی که به دست host میرسند،
 کدام یک از سیاست های نوبت دهی در روتر منطقی تر و بهتر است که استفاده کنیم؟ توضیح دهید.

سیاست WRR بهتر است چراکه بسته های کمتری را drop میکند و سایر نتایج و خروجی های مقایسه ای نیز در نمودارهای بالا نمایش داده شده اند.

# منابع و تشكرها

برای انجام این پروژه از مطالب درس شبیه سازی که در کلاس گفته شد استفاده کردیم.

همچنین جست و جوهای مختلفی نیز انجام دادیم و ودر صورت نیاز از گروه های دیگر نیز مشورت و همفکری گرفتیم.

با تشکر از استاد و تیم تدریس که ما را در انجام این پروژه یاری کردند.