設計

以雙核心架構實作, 共分成三大部分:

• main.c

讀取 input 並指定 policy 給 scheduler。

• myfunctions.c

提供函式給 scheduler 使用。

• scheduler.c

執行排程。

每個部分的細節如下:

main

讀入 input 並將排程方法轉換為相對應的編號後傳給 scheduler。

myfunctions

• proc_assign_cpu

使用 sched_setaffinity() 指定特定核心給某一個 process。

proc exec

使用 fork() 產生已經 ready 的 process。並 block 住子程序它直到被 scheduler 排程到。

- o 子程序(利用 proc_assign_cpu() 將子程序指定到專用的 core):
 被 block 住直到被 scheduler 排程到。在被喚醒時抓取時間,並在跑完指定的 time units 後再次抓取時間,用 printk() 印出。
- 父程序:回傳子程序的 pid。
- proc_activity

根據參數決定要調升抑或調降某 process 的優先序,使用 sched setscheduler() 實作。

scheduler

proc_next

回傳下一個 time unit 該跑哪一個 process 的 index, 四種 policy 的方法如下:

o FIFO:

屬於 Non-preemptive,故若有 process 正在跑會直接回傳當前 index。否則跑一個迴圈尋找下一個已經 ready 的 process。

o RR:

若沒有 process 正在執行就按順序挑已經 ready 的 process;若目前進行中的程式已經跑了 time quantum 個 time units,就尋找下一個還沒做完且已經 ready 的 process;剩下的情况為程式進行中且還沒跑到時間限制,直接回傳當前 index 即可。

o SIF:

屬於 Non-preemptive,故若有 process 正在跑會直接回傳當前 index。否則尋找已經 ready 且尚未完成的 process 中所需時間最少的回傳。

o PSIF:

尋找已經 ready 且尚未完成的 process 中所需時間最少的回傳。

• proc_scheduling

運用上述所有函式來排程,前置作業包括:

- 。 將所有 process 的 pid 設為 -1,代表尚未 ready。
- o 利用 proc assign cpu() 將 scheduler 指定到其專用的 core。
- o 將 scheduler 優先度調高
- o Initial 紀錄時間與 process 狀態的變數

接著開始跑一個無窮迴圈,在所有 process 完成後跳出,其內容如下:

- o 檢查當前程式是否完成,若是,呼叫 waitpid() 收取其結束資料後,印出它的名字與 pid, 並調整相對應的變數。
- o 跑一個迴圈,檢查現在這個時刻有沒有人 ready,並呼叫 proc_exec() 執行它之後,將其優先度先降低,等待排程。
- o 呼叫 proc_next() 得到下一個應該要跑 process index,若非當前執行中的 process,就進行 context switch,利用 proc_activity() 把原本在跑的優先度降低,下一個該跑的優先度提升。
- 跑一個 time unit。
- o 若有 process 正在執行,則將其還剩下的執行時間-1。

Bugs and Resolution

• System call 編不過:

User space 與 kernel space 的變數間無法直接賦值,故需使用 copy_to_user() 將從 kernel 讀 出來的時間寫回去。

• 子程序會偷跑:

一開始測試時,發現子程序會在 fork() 後,被降低優先序前,先跑一點點。若發生在所需執行時間長的情況下並無大礙,但若所需時間短,會導致它直接做完,進而使結束順序錯誤。所以,後來使用類似 lock 的概念,子程序會先被 block 在一個 while 迴圈中,若想跳出迴圈繼續執行,則需等待 scheduler 送 signal 來,而 scheduler 只會在該子程序需要執行時呼叫 kill(),進而解決偷跑的問題。

核心版本

執行 uname -a 得到:

Linux ubuntu 4.14.25 #11 SMP Sun Apr 26 04:15:27 PDT 2020 x86_64 x86_64 x86_64 GNU/Linux

比較

觀察結果可發現,就算每個 process 都跑同樣的 unit times,實際上的時間也不盡然相同。這可能是因為我們寫的 scheduler 依舊是在 user space 下的操作,真正在執行排程的仍然是 kernel,因此可能在程式運作期間 CPU 仍然被 context switch 到別的 process 我們也無從得知。此外,使用雙核心實踐也可能因執行 context switch 時產生的 overhead 導致 scheduler 和 process 的時間不夠同步,使理論值和實際表現產生偏差,但整體而言誤差並不大,process 結束的順序也和預期相同。