江蘇大學京江學院

JIANGSU UNIVERSITY JINGJIANG COLLEGE



操作系统实验报告

| 题 | 目 | : | 实验二 处理器调度 |
|-----|---|---|------------------|
| 上机时 | 间 | : | 2023.11.23 |
| 授课教 | が | : | 潘雨青 |
| 姓 | 名 | : | 马云骥 |
| 学 | 뮺 | : | 4211153047 |
| 专 | 业 | : | 软件工程 |
| 班 | 级 | : | J软件(嵌入)(专转本)2102 |
| 日 | 期 | : | 2023.11.30 |

实验二 处理器调度

1 实验目的

- 1. 熟悉典型的处理器调度算法
- 2. 熟悉在编程中使用时钟定时器
- 3. 能够仿真实现典型的处理器调度算法

2 实验设计

原始参考的案例代码均由 ③ C# 编写,这里本人使用 Python 实现,力求达到同样的效果。

开发环境: ₩indows 11 Pro 23H2

Python 3.12

PyCharm 2023.2.5

实验指导书实验内容

- 1. 运行实例中的 ProcessScheduling 项目,了解其程序结构,并理解其中的处理器调度方法是 采用了何种调度算法,并在实验报告中回答。
- 2. 在实例中的 ProcessScheduling 项目实现按优先级调度,以及按优先级的时间片调度。

先回答指导书中的问题,原实例模拟了两种处理器调度算法,一种是 FIFO (先进先出) ,另一种是 FIFO + 时间片轮转的调度算法。

下面是我的 Python 实现:

```
1 | import random
   import time
 3
 4
   class PCB:
 5
        def __init__(self, name, run_duration, priority):
 6
           self.name = name # 进程名称
 7
           self.run_duration = run_duration # 运行时间
 8
            self.priority = priority # 优先级
 9
            self.status = "就绪" # 初始状态设置为"就绪"
10
11
        def display(self):
12
            # 打印进程的状态信息
13
           print(f"Process {self.name} is {self.status} and prio is {self.priority},
    RunDuration is {self.run_duration}")
14
15
16
    class ReadyList:
17
       def __init__(self):
```

```
18
           self.plist = [] # 准备队列
19
20
       def push(self, pcb):
21
           # 将进程添加到队列中
22
           self.plist.append(pcb)
23
24
       def pop(self):
25
           # 从队列中取出一个进程
26
           return self.plist.pop(0) if self.plist else None
27
28
       def sort_by_priority(self):
29
           # 按优先级对队列进行排序
30
           self.plist.sort(key=lambda pcb: pcb.priority)
31
32
       def is_empty(self):
33
           # 检查队列是否为空
34
           return len(self.plist) == 0
35
36
       def display(self):
37
           # 打印队列中所有进程的状态
38
           for pcb in self.plist:
39
              pcb.display()
40
41
42
    def FIFO_scheduling(ready_list):
43
       # 先进先出调度算法
44
       while not ready_list.is_empty():
45
           current_pcb = ready_list.pop()
46
           while current_pcb.run_duration > 0:
              print("======="")
47
48
              current_pcb.status = "运行"
49
              current_pcb.run_duration -= 1
50
              current pcb.display()
51
              ready_list.display()
52
              53
              time.sleep(1)
54
           current_pcb.status = "完成"
55
           current_pcb.display()
56
57
58
    def FIF0_time_slice(ready_list, time_slice):
59
       # 带时间片的先进先出调度算法
60
       while not ready_list.is_empty():
61
           current_pcb = ready_list.pop()
62
           for _ in range(time_slice):
63
              if current_pcb.run_duration == 0:
64
                 break
65
              print("========"")
66
              current_pcb.status = "运行"
67
              current_pcb.run_duration -= 1
68
              current_pcb.display()
69
              ready_list.display()
70
              71
              time.sleep(1)
72
           if current_pcb.run_duration > 0:
73
              current_pcb.status = "就绪"
```

```
74
                ready_list.push(current_pcb)
 75
             else:
 76
                current_pcb.status = "完成"
 77
                current_pcb.display()
 78
 79
 80
     def priority_scheduling(ready_list):
 81
         # 优先级调度算法
 82
         while not ready_list.is_empty():
 83
             ready_list.sort_by_priority()
 84
             current_pcb = ready_list.pop()
 85
             while current_pcb.run_duration > 0:
 86
                print("======="")
 87
                current_pcb.status = "运行"
 88
                current_pcb.run_duration -= 1
 89
                current_pcb.display()
 90
                ready_list.display()
 91
                92
                time.sleep(1)
 93
             current pcb.status = "完成"
 94
             current_pcb.display()
 95
 96
 97
     def priority_time_slice(ready_list, time_slice):
 98
         # 带时间片的优先级调度算法
 99
         while not ready_list.is_empty():
100
            ready_list.sort_by_priority()
101
             current_pcb = ready_list.pop()
102
             for _ in range(time_slice):
103
                if current_pcb.run_duration == 0:
104
                    break
105
                print("======="")
106
                current_pcb.status = "运行"
107
                current_pcb.run_duration -= 1
108
                current_pcb.display()
109
                ready_list.display()
110
                print("**************************")
111
                time.sleep(1)
112
             if current_pcb.run_duration > 0:
113
                current_pcb.status = "就绪"
114
                ready_list.push(current_pcb)
115
             else:
116
                current_pcb.status = "完成"
117
                current_pcb.display()
118
119
120
     def main():
121
         algorithms = {
122
             "1": FIFO_scheduling,
123
             "2": lambda rl: FIFO_time_slice(rl, 1),
124
             "3": priority scheduling,
125
             "4": lambda rl: priority_time_slice(rl, 1)
126
127
128
         print("选择处理器调度算法")
129
         print("1: 先进先出")
```

```
130
        print("2: 先进先出+时间片轮转")
131
        print("3: 优先级")
132
        print("4: 优先级+时间片轮转")
133
        choice = input("请输入你的选择: ")
134
        ready_list = ReadyList()
135
136
        # 生成5个随机PCB
137
        for i in range(1, 6):
138
           pcb = PCB(f"PCB{i}", random.randint(3, 6), random.randint(1, 3)) # 运行时间3-6,
     优先级1-3
139
           ready_list.push(pcb)
140
141
        print("开始模拟:")
142
        ready_list.display()
143
        144
145
        # 运行调度算法
146
        if choice in algorithms:
147
           algorithms[choice](ready_list)
148
        else:
149
           print("无效的选择!")
150
151
152 | if __name__ == "__main__":
153
        main()
154
```

我将本次实验需要模拟的四种处理器调度算法实现在了一个 Python 程序中,程序运行后可以根据需要,选择使用对应的算法进行模拟。程序定义了几个类和函数来模拟进程的创建、管理和调度。下面是各部分的详细解释:

2.1 类 PCB (进程控制块)

- __init__(self, name, run_duration, priority): 初始化函数,用于创建一个新的进程控制块(PCB)。 它接受进程名称 name、运行时间 run_duration 和优先级 priority 作为参数。
- display(self):用于打印当前进程的状态、优先级和剩余运行时间。

2.2 类 ReadyList

- __init__(self): 初始化函数, 创建一个空的就绪队列。
- push(self, pcb):将一个进程(PCB)添加到就绪队列中。
- pop(self):从就绪队列中取出(并删除)第一个进程。
- sort_by_priority(self):根据优先级对就绪队列中的进程进行排序。
- is_empty(self):检查就绪队列是否为空。
- display(self): 打印就绪队列中所有进程的信息。

2.3 调度算法函数

- FIFO_scheduling(ready_list): 实现先进先出(FIFO)调度算法。不断从就绪队列中取出进程并运行,直到队列为空。
- FIFO_time_slice(ready_list, time_slice): 实现带时间片的FIFO调度。每个进程运行固定的时间片后, 重新回到队列末尾(如果还有剩余运行时间)。
- priority_scheduling(ready_list): 实现基于优先级的调度。总是选取优先级最高的进程运行。
- priority_time_slice(ready_list, time_slice): 结合优先级和时间片的调度算法。优先级高的进程先运行, 每个进程的运行时间受时间片限制。

2.4 **主函数 main**

- 提供一个菜单供用户选择不同的调度算法。
- 随机生成5个进程,并将它们添加到就绪队列。
- 根据用户的选择执行相应的调度算法。

2.5 运行流程

- 程序开始时,用户选择一个调度算法。
- 程序创建5个具有随机运行时间和优先级的进程。
- 根据所选算法,程序模拟进程调度的过程,显示每个进程的状态和就绪队列的变化。

2.6 其他

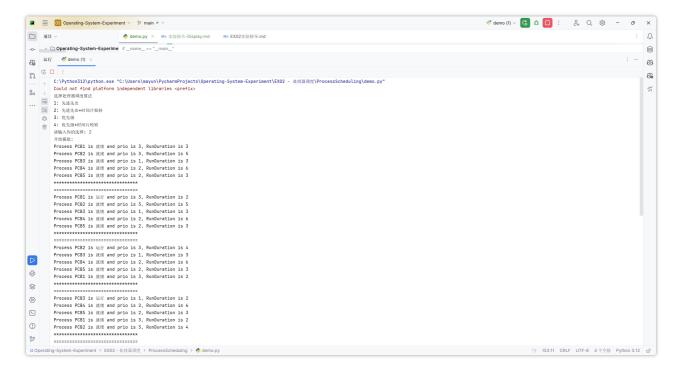
- 程序使用了 time.sleep(1) 来模拟进程运行,使得每次状态变更之间有一秒的间隔。
- 这种模拟有助于理解不同调度算法的工作原理和区别。

3 实验结果

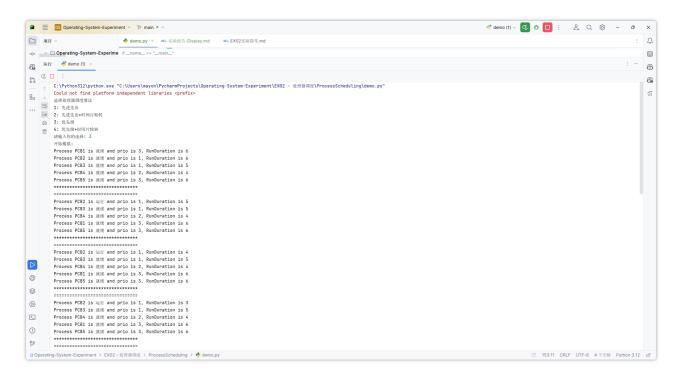
3.1 FIFO (先进先出)

```
ể demo (1) ∨ 😘 🌣 🔲 : 💪 🔾 🔞 — 🙍
Q
                                                                                                                               総行 ● demo (1) ×
                                                                                                                               83
11 G 🗖
                                                                                                                               8
     C:\Python312\python.exe "C:\Users\mayun\PycharmProjects\Operating-System-Experiment\EX02 - 处理器環度\ProcessScheduling\demo.py"
Could not find platform independent libraries cypefix>為并处理器環度算法
                                                                                                                               îĭi
80
D
0
8
(D)
>_
(!)
99
    ating-System-Experiment > EX02 - 处理器调度 > ProcessScheduling > 🔮 demo.py
                                                                                           ☆ 153:11 CRLF UTF-8 4个空格 Python 3.12 ㎡
```

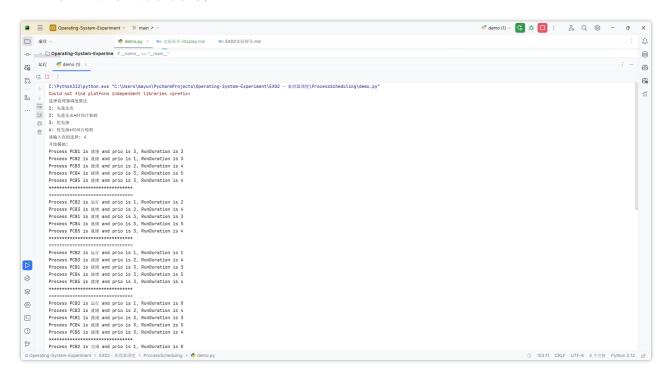
3.2 FIFO + 时间片轮转



3.3 优先级



3.4 优先级 + 时间片轮转



4 实验总结

通过这次实验,我不仅加深了对处理器调度算法的理解,也提高了我的编程能力。特别是在调度算法的设计和实现过程中,我学会了如何将理论知识应用到实际问题中。此外,这次实验也让我意识到,在设计操作系统或类似系统时,算法的选择对系统性能有着重要影响。在未来的学习和工作中,我将更加注重理论与实践的结合,不断提高自己解决复杂问题的能力。