



Betriebssystem- Entwicklung

6. Scheduling

Michael Schöttner

- Motivation & Begriffe
- Thread-Umschaltung
- Scheduling
- Scheduler in hhuTOS
- Zusammenfassung

- Ziel: Anwendungen als eigenständige Threads ausführen
 - Wir möchten einen dynamischen, keinen statischer Ablaufplan für Threads
 - Threads geben die CPU freiwillig ab oder bekommen diese entzogen
- Lösung: **Scheduler** im Betriebssystem
 - Entscheidet welcher Thread als nächstes die CPU bekommt
 - Falls ein Thread blockiert wird durch den Scheduler automatisch auf einen anderen Thread umgeschaltet

- **Kooperatives Multithreading:**

Threads müssen regelmäßig die CPU freiwillig abgeben, da das Betriebssystem die CPU nicht entziehen kann.

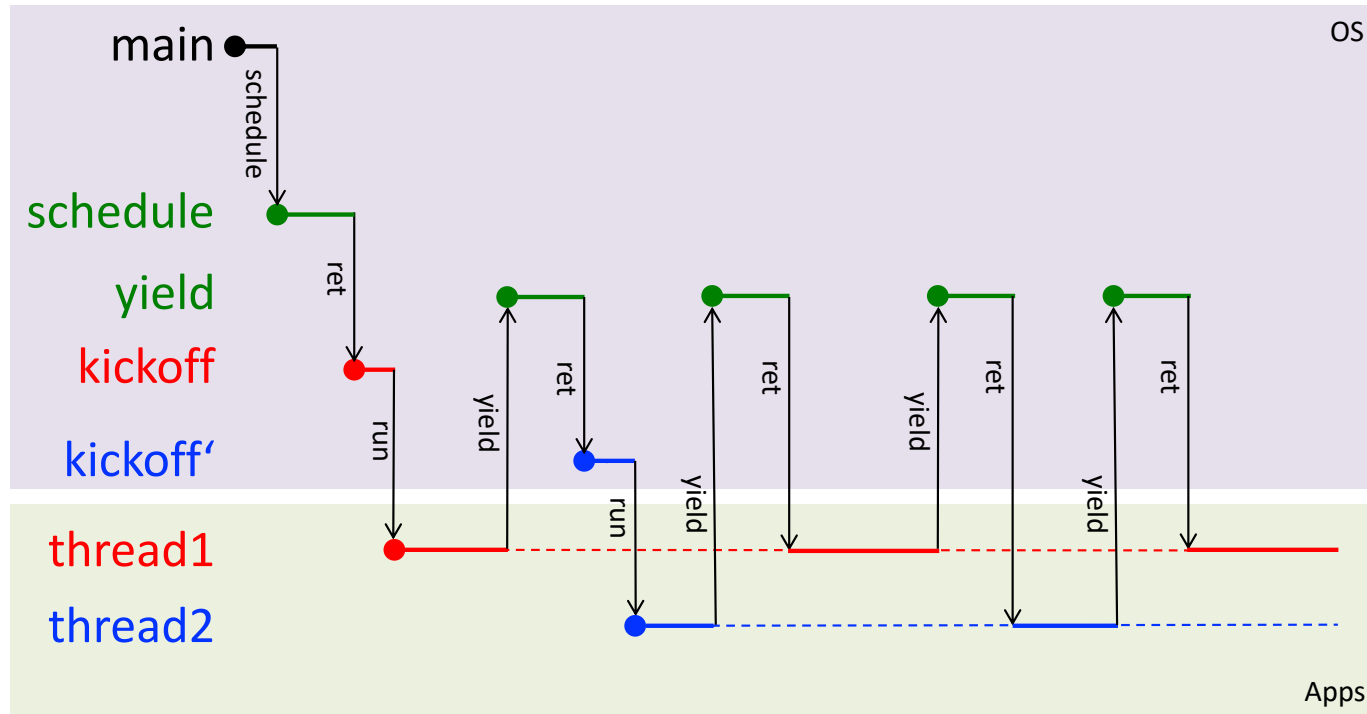
- **Präemptives Multithreading:**

Threads können die CPU freiwillig abgeben, bei Bedarf kann diese aber durch das Betriebssystem jederzeit entzogen werden.

- **Adressraum:** Der zu einem Zeitpunkt direkt zugreifbarer Speicher
- **Prozess:** Adressraum, Thread(s) und Verwaltungsinformationen (Programm, das sich in Ausführung befindet, und seine Daten)
- **Thread:** selbständige Aktivität
 - gehört immer zu einem Prozess
→ teilt sich Daten, Code & Betriebsmittel mit Threads des gleichen Prozesses
 - separater Registersatz & eigener Laufzeitkeller
 - (Manchmal auch als lightweight process bezeichnet)

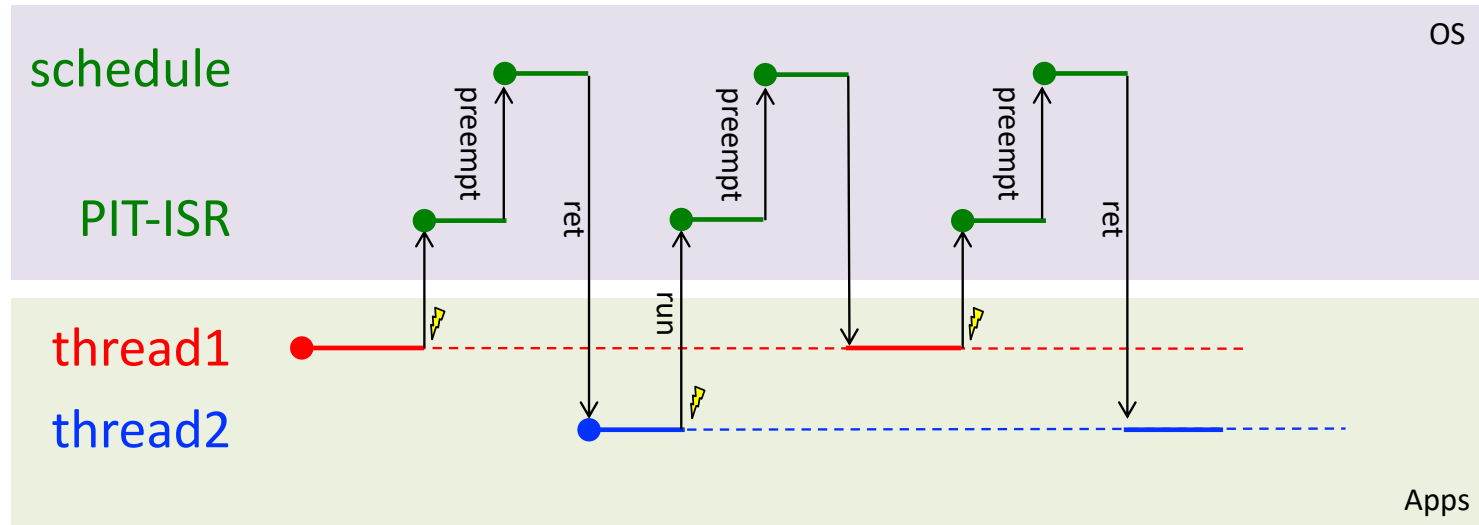
- Motivation & Begriffe
- Thread-Umschaltung
- Scheduling
- Scheduler in hhuTOS
- Zusammenfassung

Kooperative Thread-Umschaltung



- Problem: Wie kann das BS einem Thread die CPU entziehen?
- Lösung: mithilfe der Zeitgeber-Unterbrechung (engl. timer interrupt)
 - Zeitgeber löst periodisch einen Interrupt aus, z.B. jede Millisekunde
 - Das Zeitintervall ist programmierbar
 - Jeder Interrupt ist ein „tick“

Präemptive Thread-Umschaltung



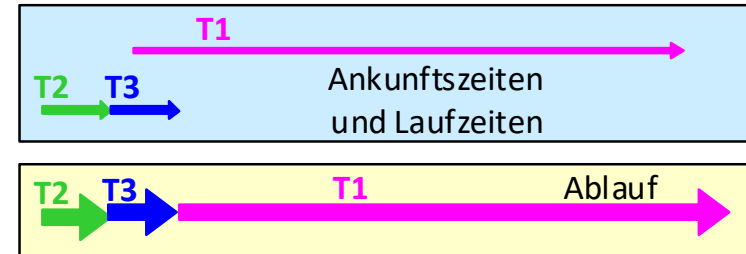
- Motivation & Begriffe
- Thread-Umschaltung
- Scheduling
- Scheduler in hhuTOS
- Zusammenfassung

- In der Regel warten viele Threads auf die CPU
- Die Entscheidung wer als nächstes die CPU bekommt muss schnell geschehen
- Der Scheduler verwaltet alle rechenbereiten Threads in einer Bereit-Liste (engl. ready queue)
 - In der Praxis werden oft mehrere Listen (für verschiedene Prioritäten) oder Bäume verwendet
- Blockierte Threads werden nicht in der Bereit-Liste gespeichert, da diese sonst jedes Mal übersprungen werden müssten

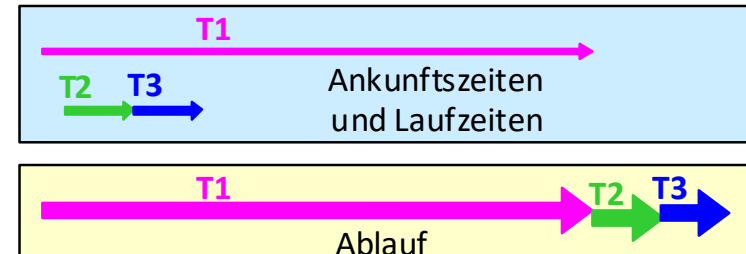
- Fairness: Jeder Thread sollte im Mittel den gleichen CPU-Zeitanteil erhalten
- Wartezeit: Wartezeit in der Bereit-Liste minimieren
- Durchsatz: #Threads pro Zeiteinheit sollte maximal sein
- Ausführungszeit:
 - Die Zeitspanne vom Thread-Beginn bis zum Thread-Ende sollte sie minimal sein.
 - Sie enthält alle Zeiten in der Bereit-Liste, die Ausführungs- und Blockiertzeiten
- Antwortzeit:
 - Die Zeit zwischen einer Eingabe und der Übergabe der Antwortdaten an das Ausgabegerät sollte minimal sein (interaktive Systeme)
- Problem: teilweise konkurrierende Ziele & Overhead beim Umschalten.

First Come First Served (FCFS)

- Bearbeitung der Threads in Reihenfolge ihrer Ankunft in der Bereitliste.
- Prozessorbesitz bis zum Ende oder freiwilligen Abgabe.
- Beispiel: günstiger Ablauf

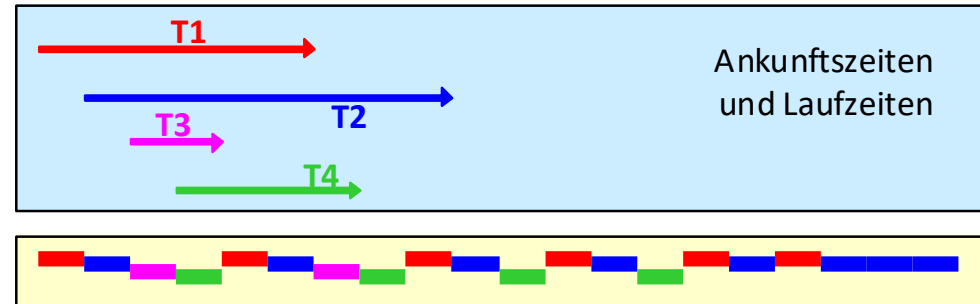


- Beispiel: ungünstiger Ablauf



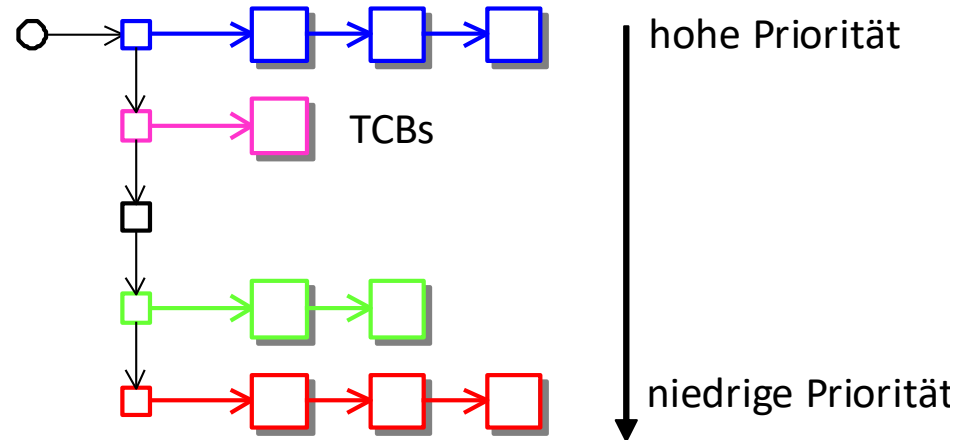
- Nachteile:
 - Konvoi-Effekt = kurze Threads stauen sich hinter einem langsamen Thread.

- Ziel: gleichmäßige Verteilung der CPU
- Weit verbreitete Strategie:
 - Threads in Ankunftsreihenfolge verarbeiten
 - Nach Ablauf einer vorher festgesetzten Zeitscheibe (z.B. 10-100ms) findet Verdrängung (engl. preemption) statt und ein Thread wird am Ende der Bereit-Queue eingereiht



- Problem: richtige Wahl der Zeitscheibe / Zeit-Quantum:
 - Vernünftiges Verhältnis zw. Zeit-Quantum und Zeit für den Kontextwechselzeit notwendig
 - Große Zeitscheiben sparen Kontextwechsel, verursachen aber lange Antwortzeiten

- Es ist wünschenswert Threads nach Wichtigkeit zu unterscheiden.
→ Jeder Thread erhält eine Prioritätsnummer.
- Scheduler selektiert immer zuerst Thread mit der höchsten Priorität
- Implementierung:
 - Eine Bereit-Liste pro Priorität
 - So kann der richtige Thread schnell gefunden werden
 - TCB = Thread Control Block
 - Infos über den Thread: ID, Stack, etc.



- Feedback → dynamische Anpassung der Scheduling-Kriterien abhängig vom Verhalten eines Threads (Rechenintensität bzw. Wartezeit)
- Angepasst werden kann die Priorität, Einsortierung in die Bereit-Liste (am Anfang oder am Ende), sowie die Zeitscheibenlänge
- Zwei grundlegende Strategien:
 - wartende Threads hochstufen
 - rechenintensive Threads herabstufen

- Falls alle Threads warten ist CPU frei u. es läuft ein Leerlauf-Thread:
 - darf nicht anhalten, hat geringste Priorität, muss jederzeit verdrängbar sein.
 - Busy-Looping mit speziellen Instruktionen vermeidbar
→ Beispiel: „HLT“ (x86): stoppt CPU; (Timer-)Interrupt weckt CPU wieder auf.

- Aber Leerlauf auch nutzbar für:
 - Dateisystem defragmentieren
 - Garbage Collection
 - Software-Updates

- Wahllose Kern-Zuteilung schlecht:
 - Hat Thread t zuletzt Kern p genutzt, so besteht die Chance dass noch Teile seines Adressraums im Cache/TLB von p vorhanden sind
 - (Falls ein anderer Thread des gleichen Adressraums zuletzt auf diesem Kern aktiv war)
- Lastausgleich zwischen Kernen durch den Scheduler
- Kern-Affinität durch Programmierer steuerbar → Nachteil: Aufweichung von Prioritäten:
 - evt. zuletzt genutzter Kern belegt und anderer Kern frei
 - falls auf „alten“ Kern gewartet wird,
 - so läuft evt. ein Thread mit niedriger Priorität zuerst

- Motivation & Begriffe
- Thread-Umschaltung
- Scheduling
- Scheduler in hhuTOS
- Zusammenfassung

- Kooperativer FCFS-Scheduler
- Eine Bereit-Liste ohne Prioritäten
- Scheduler nimmt immer den ersten Thread aus der Bereit-Liste
- Bei CPU-Abgabe oder Thread-Erzeugung wird immer am Ende der Bereit-Liste eingefügt

```
class Scheduler : public Dispatcher {  
    private:  
        Queue readyQueue;                // auf die CPU wartende Threads  
  
    public:  
        Scheduler ();  
        void schedule ();                // Scheduler starten  
        void ready (Thread& that);       // Thread in readyQueue eintragen  
        void exit ();                   // Thread terminiert sich selbst  
        void kill (Thread& that);        // Thread mit 'Gewalt' terminieren  
        void yield ();                  // CPU freiwillig abgeben  
};
```

```
pub struct Scheduler {
    active: *mut thread::Thread,
    ready_queue: queue::Queue<Box<thread::Thread>>,
    next_thread_id: u64,
    initialized: bool,
}

impl Scheduler {
    pub fn schedule (); // Scheduler starten

    // Thread in readyQueue eintragen
    pub fn ready (that: Box<dyn thread::ThreadEntry>) -> u64;

    pub fn exit (that: *mut thread::Thread); // Thread terminiert sich selbst
    pub fn kill (tokill_tid: u64); // Thread mit 'Gewalt' terminieren
    pub fn yield_cpu (that: *mut thread::Thread); // CPU freiwillig abgeben
}
```

- Motivation & Begriffe
- Thread-Umschaltung
- Scheduling
- Scheduler in hhuTOS
- Zusammenfassung

- Thread ermöglichen Nebenläufigkeit in Anwendungen
- Wenn ein Thread blockiert ist, so kann ein anderer Thread rechnen
- Welcher Thread als nächstes die CPU bekommt entscheidet der Scheduler
- Beim präemptiven Multithreading wird die CPU mithilfe des Timer-Interrupts entzogen