

Оглавление

Введение	3
1 Аналитический раздел	4
1.1 Формализация цели	4
1.2 Понятие процесса реального времени	4
1.3 Описание работы RT Scheduler	4
1.4 Структуры ядра	5
1.4.1 task_struct	5
1.4.2 sched_info	11
1.4.3 sched_rt_entity	12
1.5 Способы определения принадлежности задачи к группе задач реального времени	13
1.5.1 Функция rt_prio	13
1.5.2 Функция rt_task	13
1.5.3 Функция task_is_realtime	14
1.6 Передача данных из пространства ядра в пространство пользователя	15
2 Конструкторский раздел	19
2.1 Диаграмма вариантов использования	19
3 Технологический раздел	20
3.1 Выбор и обоснование языка программирования и среды разработки	20
3.2 Пример кода, да?	20
4 Исследовательский раздел	21
4.1 Бла-бла	21
ЗАКЛЮЧЕНИЕ	22
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ	23
ПРИЛОЖЕНИЕ 1	24

ВВЕДЕНИЕ

*** Линух – сложная система со своим видением планирования процессов на выполнение и всё такое.

1. Аналитический раздел

В данном разделе...

1.1 Формализация цели

Цель работы – разработать загружаемый модуль ядра для мониторинга приоритетов, времени выполнения и простоя процессов на ОС Linux и проанализировать с использованием данного модуля воспроизведение аудиофайлов и видеофайлов.

Для достижения поставленной цели потребуется:

- 1) проанализировать структуры ядра, позволяющие определить приоритет, время выполнения и простоя процессов;
- 2) проанализировать методы передачи информации из модуля ядра в пространство пользователя;
- 3) спроектировать и реализовать загружаемый модуль ядра;
- 4) проанализировать с использованием реализованного модуля воспроизведение аудиофайлов и видеофайлов.

1.2 Понятие процесса реального времени

Процесс реального времени – это процесс, который имеет приоритет над обычными процессами. В Linux планирование процессов реального времени возложено на так называемый RT Scheduler (Real Time Scheduler – планировщик реального времени), а обычные процессы обрабатываются с использованием CFS Scheduler (Completely Fair Scheduler – совершенно честный планировщик). Работа данных планировщиков строится на работе с группами процессов, которые расположены в очередях, которые, в свою очередь, организованы в дерево. [1]

1.3 Описание работы RT Scheduler

Проблема планирования в режиме реального времени заключается в том, что группы процессов должны полагаться на постоянство объема полосы пропускания (например, времени исполнения). Для планирования нескольких групп задач в реальном времени может потребоваться назначение, так называемого, гарантированного доступного времени исполнения. [2]

В качестве решения поставленной проблемы доступное процессорное время делится посредством указания того, сколько времени на исполнение даётся на указанный период. Данное время выделяется для каждой груп-

пы процессов реального времени, причём каждая группа может исполняться только в свое выделенное время. [2]

Время, не выделенное группам реального времени или неиспользованное ими, будет выделено задачами с обычным приоритетом (SCHED_OTHER). [2]

Для примера можно рассмотреть следующую задачу: рендерер реального времени с фиксированным количеством кадров должен выдавать 25 кадров в секунду, что дает период 0.04 секунды на каждый кадр. Если перед рендерером также стоит параллельная задача проигрывания музыки и ответа на ввод, оставляя около 80% доступного процессорного времени, предназначенного для графики, то для этой группы можно выделить время выполнения $0.8 \cdot 0.04 = 0.032$ секунды.

Таким образом, графическая группа будет иметь период 0.04 секунды с ограничением времени выполнения 0.032 секунды. Если аудиопотоку необходимо заполнять буфер DMA (Direct Memory Access, прямой доступ к памяти) каждые 0.005 секунд, но для этого требуется около 3% времени процессора, ему может быть выделено время выполнения $0.03 \cdot 0.005 = 0.00015$ секунд. Таким образом, данная группа может быть запланирована с периодом 0.005 секунд с временем выполнения 0.00015 секунд.

Оставшееся процессорное время будет использовано для ввода данных пользователем и других задач.

Однако на текущий момент приведенный выше пример еще не реализован полностью в силу того, что отсутствует реализация планировщика EDF (Erlienst Deadline First scheduling, алгоритм планирования по ближайшему сроку завершения) для использования неоднородных периодов. [2]

1.4 Структуры ядра

Современные операционные системы предоставляют пользователю фундаментальные концепции, такие как, файл или процесс. [3]

С использованием документации представляется возможность получить доступ к данным концепциям и изучить работу системы изнутри.

1.4.1 task_struct

Процесс состоит из нескольких компонентов [3]:

- стек процесса;
- регистры процессора, в которые загружены ключевые переменные

(зависит от архитектуры);

- адресное пространство;
- ресурсы: дескрипторы открытых файлов, ожидающие обработки сигналы;
- управляющие структуры ядра ОС.

Структура в ядре Linux, соответствующая каждому процессу, – `task_struct`. Она определена в файле `include/linux/sched.h`. Все процессы существующие в системе процессы объединены в кольцевой список. [3]

Стоит отметить, что данная структура занимает в памяти порядка 1.7 килобайт.

Поля структуры содержат информацию о процессе, которую можно поделить на несколько категорий [3]:

- поля, отвечающие за общую информацию о процессе (`PID`, `exit_code`, `PPID`);
- поля, востребованные планировщиком задач (`prio`, `static_prio`, `timeslice`);
- поля, связанные с безопасностью (`uid`, `gid`).

Структура `task_struct` для Linux v5.16rc8 представлена в приложении (см. Приложение 1).

Далее будут отмечены наиболее информативные в проводимой работе поля данной структуры и их назначение.

pid (Process Identifier) – уникальный идентификатор процесса. Каждый процесс в операционной системе имеет свой уникальный идентификатор, по которому можно получить информацию об этом процессе, а также направить ему управляющий сигнал или завершить [4].

`prio`, `static_prio`, `normal_prio`, `rt_priority` – приоритеты процесса.

prio – это значение, которое использует планировщик задач при выборе процесса. Чем ниже значение данной переменной, тем выше приоритет процесса (может принимать значения от 0 до 139, то есть `MAX_PRIO`, значение которого вычисляется с использованием переменной `MAX_RT_PRIO` со значением 100) [5]. Также данный приоритет может быть поделён на два интервала:

- от 0 до 99 – процесс реального времени;

- от 100 до 139 – обычный процесс.

Также определены функции определения приоритета процесса, которые приведены в листинге 1.

Листинг 1: Функции определения приоритета процесса, определенные в /kernel/sched.c

```
1  #include "sched_idletask.c"
2  #include "sched_fair.c"
3  #include "sched_rt.c"
4  #ifdef CONFIG_SCHED_DEBUG
5  #include "sched_debug.c"
6  #endif
7
8  /*
9   * __normal_prio - return the priority that is based on
10   ↪ the static prio
11   */
12 static inline int __normal_prio(struct task_struct *p) //
13 ↪ _NORMAL_PRIO function, return static priority value
14 {
15     return p->static_prio;
16 }
17
18 /*
19  * Calculate the expected normal priority: i.e. priority
20  * without taking RT-inheritance into account. Might be
21  * boosted by interactivity modifiers. Changes upon fork,
22  * setprio syscalls, and whenever the interactivity
23  * estimator recalculates.
24  */
25 static inline int normal_prio(struct task_struct *p) //
26 ↪ NORMAL_PRIO function
27 {
28     int prio;
29
30     if (task_has_rt_policy(p)) // The task_has_rt_policy
31 ↪ function, the determination process is a real-time
32 ↪ process, if the real-time process, returns 1,
33 ↪ otherwise returns 0
```

```

28     prio = MAX_RT_PRIO-1 - p->rt_priority; // The
        ↳ process is real-time process, and the PRIO
        ↳ value is related to the real-time priority
        ↳ value: PRIO = MAX_RT_PRIO -1 - P-> rt_priority
29 else
30     prio = __normal_prio(p); // The process is a
        ↳ non-real-time process, then the PRIO value is
        ↳ a static priority value, that is, PRIO = P->
        ↳ static_prio
31     return prio;
32 }
33
34 /*
35  * Calculate the current priority, i.e. the priority
36  * taken into account by the scheduler. This value might
37  * be boosted by RT tasks, or might be boosted by
38  * interactivity modifiers. Will be RT if the task got
39  * RT-boosted. If not then it returns p->normal_prio.
40  */
41 static int effective_prio(struct task_struct *p) // The
        ↳ Effective_Prio function, the effective priority of the
        ↳ calculation process, the PRIO value, this value is the
        ↳ priority value used by the final scheduler
42 {
43     p->normal_prio = normal_prio(p); // Calculate the
        ↳ value of Normal_PRIO
44     /*
45      * If we are RT tasks or we were boosted to RT
        ↳ priority,
46      * keep the priority unchanged. Otherwise, update
        ↳ priority
47      * to the normal priority:
48      */
49     if (!rt_prio(p->prio))
50         return p->normal_prio; // If the process is a
        ↳ non-real-time process, return normal_prio
        ↳ value, at this time Normal_Prio = Static_Prio
51     return p->prio; // Otherwise, the return value is
        ↳ constant, still PRIO value, at this time, PRIO =
        ↳ MAX_RT_PRIO -1 - P-> RT_Priority
52 }

```

```

53
54  /*****
55  void set_user_nice(struct task_struct *p, long nice)
56  {
57      ...
58      p->prio = effective_prio(p); // In the function
        ↳ set_user_nice, call the Effective_Prio function to
        ↳ set the process's PRIO value.
59      ...
60  }

```

Из предоставленного листинга видно, что для процессов реального времени значение приоритета определяется с использованием поля `prio`, а в ином случае – `static_prio`.

`static_prio` не изменяется ядром при работе планировщика, однако оно может быть изменено с использованием пользовательского приоритета `nice`. Макрос для изменения данного приоритета предоставлен в листинге 2.

Листинг 2: Макрос для изменения `static_prio`.

```

1  /*
2   * Convert user-nice values [ -20 ... 0 ... 19 ]
3   * to static priority [ MAX_RT_PRIO..MAX_PRIO-1 ],
4   * and back.
5   */
6  #define NICE_TO_PRIO(nice)      (MAX_RT_PRIO + (nice) + 20)
7  #define PRIO_TO_NICE(prio)      ((prio) - MAX_RT_PRIO - 20)
8  #define TASK_NICE(p)            PRIO_TO_NICE((p)->static_prio)
9
10 /*
11  * 'User priority' is the nice value converted to
12  ↳ something we
13  * can work with better when scaling various scheduler
14  ↳ parameters,
15  * it's a [ 0 ... 39 ] range.
16  */
17 #define USER_PRIO(p)            ((p) - MAX_RT_PRIO)
18 #define TASK_USER_PRIO(p)       USER_PRIO((p)->static_prio)

```



```

17  #define MAX_USER_PRIO          (USER_PRIO(MAX_PRIO))
18
19  / *** /
20  p->static_prio = NICE_TO_PRIO(nice);

```

Таким образом, значение статического приоритета может быть изменено с использованием вызова макроса `NICE_TO_PRIO(nice)`.

normal_prio зависит от статического приоритета и политики планировщика задач. Для процессов не реального времени данное значение равняется значению статического приоритета `static_prio`. Для процессов реального времени данное значение равняется значению, вычисленному с использованием максимального значения приоритета процесса реального времени и, непосредственно, его `rt_priority`. Функция вычисления нормального приоритета предоставлена в листинге 3.

Листинг 3: Функция вычисления нормального приоритета.

```

1  static inline int normal_prio(struct task_struct *p) //
   ↳ NORMAL_PRIO function
2  {
3      int prio;
4
5      if (task_has_rt_policy(p)) // The task_has_rt_policy
   ↳ function, the determination process is a real-time
   ↳ process, if the real-time process, returns 1,
   ↳ otherwise returns 0
6          prio = MAX_RT_PRIO-1 - p->rt_priority; // The
   ↳ process is real-time process, and the PRIO
   ↳ value is related to the real-time priority
   ↳ value: PRIO = MAX_RT_PRIO -1 - P-> rt_priority
7      else
8          prio = __normal_prio(p); // The process is a
   ↳ non-real-time process, then the PRIO value is
   ↳ a static priority value, that is, PRIO = P->
   ↳ static_prio
9      return prio;

```

```
10     }
```

Важно отметить факт того, что, чем больше значение `rt_priority`, тем выше приоритет процесса.

1.4.2 sched_info

`sched_info` – структура, которая предоставляет информацию о планировании процесса:

- количество запусков процесса на исполнение центральным процессором;
- количество времени, проведенного в ожидании на исполнение;
- время последнего запуска процесса на исполнение центральным процессором;
- время последнего добавления процесса в очередь на исполнение.

Данная структура предоставлена в листинге 5.

Листинг 4: Структура `sched_info`.

```
1  struct sched_info {
2  #ifdef CONFIG_SCHED_INFO
3      /* Cumulative counters: */
4
5      /* # of times we have run on this CPU: */
6      unsigned long          pcount;
7
8      /* Time spent waiting on a runqueue: */
9      unsigned long long     run_delay;
10
11     /* Timestamps: */
12
13     /* When did we last run on a CPU? */
14     unsigned long long      last_arrival;
15
16     /* When were we last queued to run? */
17     unsigned long long      last_queued;
18
19 #endif /* CONFIG_SCHED_INFO */
20 };
```

utime – это время, проведенное в режиме пользователя и затраченное на запуск команд. Данное значение включает в себя только время, затраченное центральным процессором, и не включает в себя время, проведенное процессом в очереди на исполнение.

stime – это время процессора, затраченное на выполнение системных вызовов при исполнении процесса.

1.4.3 sched_rt_entity

`sched_rt_entity` – это структура, используемая для группового планирования процессов реального времени, которое включает в себя деревья групп и их очередей. Данное решение позволяет определять выделяемую производительность процессора для определенных групп процессов.

Структура `sched_rt_entity` предоставлена в листинге 5.

Листинг 5: Структура `sched_rt_entity`.

```
1 struct sched_rt_entity {
2     struct list_head      run_list;
3     unsigned long         timeout;
4     unsigned long         watchdog_stamp;
5     unsigned int          time_slice;
6     unsigned short        on_rq;
7     unsigned short        on_list;
8
9     struct sched_rt_entity *back;
10 #ifdef CONFIG_RT_GROUP_SCHED
11     struct sched_rt_entity *parent;
12     /* rq on which this entity is (to be) queued: */
13     struct rt_rq           *rt_rq;
14     /* rq "owned" by this entity/group: */
15     struct rt_rq           *my_q;
16 #endif
17 } __randomize_layout;
```

В данной структуре поле `parent` указывает на процесс более высокого уровня в дереве. `rt_rq` – это очередь, в которой процесс находится, а `my_q` – это очередь дочерних процессов.

Поле timeout изменяется так называемым watchdog таймером и используется для проверки того, что процесс не занимает процессор дольше, чем это задано в RLIMIT_RTIME.

1.5 Способы определения принадлежности задачи к группе задач реального времени

В файле `/include/linux/sched/rt.h` определены функции, позволяющие определить, является ли процесс задачей реального времени.

1.5.1 Функция `rt_prio`

Реализация данной функции приведена в листинге 6.

Листинг 6: Функция `rt_prio`.

```
1 static inline int rt_prio(int prio)
2 {
3     if (unlikely(prio < MAX_RT_PRIO))
4         return 1;
5     return 0;
6 }
```

Представленная функция определяет, является ли процесс задачей реального времени, с использованием значения приоритета. Приоритет задачи сравнивается с максимальным значением приоритета для задачи реального времени. В случае, если условие истинно, процесс относится к задачам реального времени и возвращается единица.

Важно отметить, что макрос `unlikely` в данном случае применяется для оптимизации скорости выполнения сравнения.

1.5.2 Функция `rt_task`

Реализация данной функции приведена в листинге 7.

Листинг 7: Функция `rt_task`.

```
1 static inline int rt_task(struct task_struct *p)
2 {
3     return rt_prio(p->prio);
4 }
```

`rt_task` является оберточной функцией для вызова функции `rt_prio`. Возвращает единицу в том случае, если процесс является задачей реального времени.

1.5.3 Функция `task_is_realtime`

Реализация данной функции приведена в листинге 8.

Листинг 8: Функция `task_is_realtime`.

```
1  static inline bool task_is_realtime(struct task_struct
   ↪  *tsk)
2  {
3      int policy = tsk->policy;
4
5      if (policy == SCHED_FIFO || policy == SCHED_RR)
6          return true;
7      if (policy == SCHED_DEADLINE)
8          return true;
9      return false;
10 }
```

`task_is_realtime` анализирует политику планировщика из преданной структуры `task_struct`. `SCHED_FIFO` и `SCHED_RR` являются, так называемыми, политиками реального времени.

`SCHED_FIFO` – это политика планирования реального времени ”первый вошел, первый вышел”. Данный алгоритм планирования не использует интервалов времени, а процесс выполняется до завершения, если он не заблокирован запросом ввода-вывода, вытеснен высокоприоритетным процессом, или он добровольно не отказывается от процессора. [6]

Следует обратить внимание на то, что процесс `SCHED_FIFO`, вытесненный другим процессом с более высоким приоритетом, остается во главе списка с его приоритетом и возобновит выполнение, как только все процессы с более высоким приоритетом будут вновь заблокированы. Также, когда процесс `SCHED_FIFO` готов к выполнению (например, после пробуждения от операции блокировки), он будет вставлен в конец списка с его приоритетом. [6]

Вызов `sched_setscheduler` или `sched_setparam` поставит процесс `SCHED_FIFO` в начало списка. Как следствие, это может вытеснить исполняющийся в данный момент процесс, если его приоритет такой же, как и у исполняющегося процесса. [6]

`SCHED_RR` – это циклическая (Round-Robin) политика планирования реального времени. Она похожа на `SCHED_FIFO` с той лишь разницей, что процессу `SCHED_RR` разрешено работать как максимум время кванта. Если процесс `SCHED_RR` исчерпывает свой квант времени, он помещается в конец списка с его приоритетом. [6]

Процесс `SCHED_RR`, который был вытеснен процессом с более высоким приоритетом, завершит оставшуюся часть своего кванта времени после возобновления выполнения. [6]

Планировщик класса `SCHED_DEADLINE` реализует алгоритм EDF (Earliest Deadline First), который основан на идее выбора для выполнения из очереди ожидающих процессов задачи, наиболее близкой к истечению крайнего расчетного времени. `SCHED_DEADLINE` поддерживает обеспечение работы процессов, требующих выполнения операций в режиме реального времени, предоставляя для подобных задач гарантированное время выполнения, независимо от общего количества обслуживаемых процессов, и реализуя возможность резервирования пропускной способности процессора для процессов. [7]

Как видно из реализации функции, оставшиеся политики планировщика задач не относятся к алгоритмам планирования реального времени.

1.6 Передача данных из пространства ядра в пространство пользователя

Поставленная задача подразумевает под собой передачу информации из пространства ядра в пространство пользователя.

В Linux для передачи данных из пространства ядра в пространство пользователя зачастую используется виртуальная файловая система `procfs`.

Ключевая идея данной концепции состоит в том, чтобы выделить некоторую часть файловой системы, являющейся общей для всех файловых систем, и поместить ее код на отдельный уровень, из которого вызываются расположенные ниже конкретные файловые системы с целью фактического управления данными. [8]

Все относящиеся к файлам системные вызовы направляются для первичной обработки в адрес виртуальной файловой системы. Эти вызовы, поступающие от пользовательских процессов, являются стандартными POSIX-вызовами, такими как `open`, `read`, `write`, `lseek` и так далее. Таким образом, VFS обладает “верхним” интерфейсом к пользовательским процессам. [8]

У VFS также существует “нижний” интерфейс к конкретной файловой системе. Этот интерфейс состоит из нескольких десятков вызовов функций, которые VFS способна направлять к каждой файловой системе для достижения конечного результата. Таким образом, чтобы создать новую файловую систему, работающую с VFS, ее разработчики должны предоставить вызовы функций, необходимых VFS. [8]

В Linux `procfs` предоставляет все ресурсы для реализации интерфейса между пространством пользователя и пространством ядра.

Структура `proc_ops` определена в файле `linux/proc_fs.h` и содержит в себе указатели на функции драйвера, которые отвечают за выполнение различных операций с устройством. Поля структуры представлены в листинге 9.

Листинг 9: Структура `proc_ops`.

```
1 struct proc_ops {
2     unsigned int proc_flags;
3     int (*proc_open)(struct inode *, struct file *);
4     ssize_t (*proc_read)(struct file *, char __user *,
5         ↪ size_t, loff_t *);
6     ssize_t (*proc_read_iter)(struct kiocb *, struct
7         ↪ iov_iter *);
8     ssize_t (*proc_write)(struct file *, const char
9         ↪ __user *, size_t, loff_t *);
10    /* mandatory unless nonseekable_open() or equivalent
11        ↪ is used */
12    loff_t (*proc_lseek)(struct file *, loff_t, int);
13    int (*proc_release)(struct inode *, struct file *);
14    __poll_t (*proc_poll)(struct file *, struct
15        ↪ poll_table_struct *);
16    long (*proc_ioctl)(struct file *, unsigned int,
17        ↪ unsigned long);
18    #ifdef CONFIG_COMPAT
```

```

13     long      (*proc_compat_ioctl)(struct file *, unsigned
        ↪ int, unsigned long);
14 #endif
15     int      (*proc_mmap)(struct file *, struct
        ↪ vm_area_struct *);
16     unsigned long (*proc_get_unmapped_area)(struct file *,
        ↪ unsigned long, unsigned long, unsigned long,
        ↪ unsigned long);
17 } __randomize_layout;

```

Функция `copy_to_user`, определенная в файле `linux/uaccess.h`, позволяет копировать блоки данных из пространства ядра в пространство пользователя. Возвращает количество байт, которые не удалось скопировать. [9]

Реализация функции приведена в листинге 10.

Листинг 10: Реализация функции `copy_to_user`.

```

1 static __always_inline unsigned long __must_check
2 copy_to_user(void __user *to, const void *from, unsigned
    ↪ long n)
3 {
4     if (likely(check_copy_size(from, n, true)))
5         n = _copy_to_user(to, from, n);
6     return n;
7 }

```

Вывод

В разделе была формализована задача, а также приведено понятие процесса реального времени. Была описана работа RT Scheduler, или планировщика задач реального времени.

Также приведены структуры ядра, информация о полях которых требуется для решения поставленной задачи: `task_struct`, `sched_info`, `sched_rt_entity`. Определены особенности и различия полей `prio`, `static_prio` и `normal_prio`, что в дальнейшем помогло понять работу функций `rt_prio`, `rt_task` и `task_is_realtime`, которые были отнесены к способам определения принадлежности задач к группе задач реального времени.

Была описана концепция виртуальной файловой системы, приведена структура `proc_ops` и реализация функции `copy_to_user`.

2. Конструкторский раздел

В данном разделе...

2.1 Диаграмма вариантов использования

На рисунках 2.1–2.2 предоставлены примеры картинок.

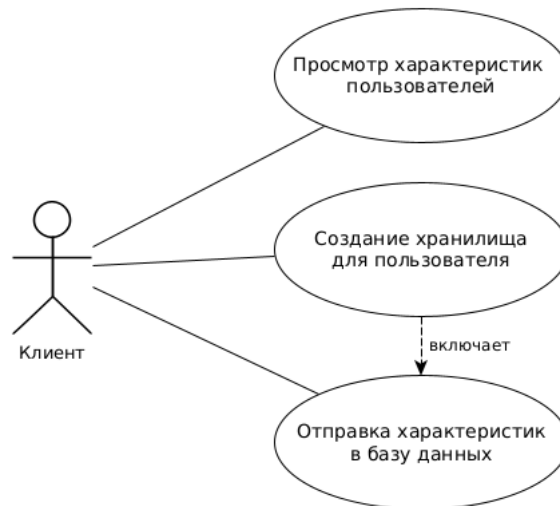


Рис. 2.1: Какой-то пример.



Рис. 2.2: Вторая часть какого-то примера.

Вывод

В разделе...

3. Технологический раздел

В данном разделе...

3.1 Выбор и обоснование языка программирования и среды разработки

При написании программного продукта был использован язык программирования...

Данный выбор обусловлен следующими факторами:

- бла,
- бла,
- (голосом того парня из майнкрафта) БЛЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯЯ

При разработке использовалась среда... Данный выбор обусловлен тем, что...

3.2 Пример кода, да?

Вывод

В качестве средств реализации были выбраны...

В разделе были предоставлены сведения о...

Была рассмотрена...

4. Исследовательский раздел

В данном разделе...

4.1 Бла-бла

Мы такие умные, куча исследований...

Вывод

В разделе...

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Во время выполнения курсового проекта были достигнуты поставленные задачи:

- хоп,
- хоп,
- хоп,
- хоп,
- хоп.

Проведённая аналитическая работа позволила...

В результате работы, проведенной в конструкторском разделе, были приведены... Также была определена схема работы...

Для реализации в качестве используемого языка программирования был выбран ЯП ..., а в качестве среды разработки – ...

В результате работы было...

В ходе выполнения поставленных задач были получены знания в области ..., а также изучены...

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

Список литературы

1. Fatal Errors: Linux Process Scheduling-Real-Time Scheduler Learning Notes [Электронный ресурс]. Режим доступа: https://www.fatalerrors.org/a/linux-process-scheduling-real-time-scheduler_learning-notes.html (дата обращения 20.12.2021).
2. The Linux Kernel documentation [Электронный ресурс]. Режим доступа: <https://www.kernel.org> (дата обращения 20.12.2021).
3. А. Кирьянов Д. Модель процессов в современных операционных системах и их реализация в ОС Linux // Сервис в России и за рубежом. 2007. № 1.
4. Проект Losst [Электронный ресурс]. Режим доступа: <https://losst.ru> (дата обращения 20.12.2021).
5. Programmer All: Linux kernel learning notes (6) [Электронный ресурс]. Режим доступа: <https://www.programmerall.com/article/63151049863/> (дата обращения 20.12.2021).
6. Разработка и внедрение системы на встраиваемом Linux: Планирование процессов [Электронный ресурс]. Режим доступа: <http://dmilvdv.narod.ru/Translate/ELSDD/index.html> (дата обращения 20.12.2021).
7. Проект OpenNET [Электронный ресурс]. Режим доступа: <https://www.opennet.ru/opennews/art.shtml?num=38906> (дата обращения 20.12.2021).
8. Таненбаум Х. Бос Х. Современные операционные системы. СПб.: Питер, 2015. с. 1120.
9. Лекции университета Бернингема [Электронный ресурс]. Режим доступа: <https://www.birmingham.ac.uk/schools/computer-science/index.aspx> (дата обращения 22.12.2021).

ПРИЛОЖЕНИЕ 1

Листинг 11: Структура ядра task_struct

```
1  struct task_struct {
2  #ifdef CONFIG_THREAD_INFO_IN_TASK
3      /*
4       * For reasons of header soup (see
5       * ↪ current_thread_info()), this
6       * must be the first element of task_struct.
7       */
8      struct thread_info      thread_info;
9  #endif
10     unsigned int             __state;
11
12     #ifdef CONFIG_PREEMPT_RT
13         /* saved state for "spinlock sleepers" */
14         unsigned int         saved_state;
15     #endif
16
17     /*
18      * This begins the randomizable portion of
19      * ↪ task_struct. Only
20      * scheduling-critical items should be added above
21      * ↪ here.
22      */
23     randomized_struct_fields_start
24
25     void                    *stack;
26     refcount_t              usage;
27     /* Per task flags (PF_*), defined further below: */
28     unsigned int            flags;
29     unsigned int            ptrace;
30
31     #ifdef CONFIG_SMP
32         int                 on_cpu;
33         struct __call_single_node wake_entry;
34         unsigned int         wakee_flips;
35         unsigned long         wakee_flip_decay_ts;
36         struct task_struct    *last_wakee;
```

```

34
35     /*
36     * recent_used_cpu is initially set as the last CPU
37     *   ↳ used by a task
38     * that wakes affine another task. Waker/wakee
39     *   ↳ relationships can
40     * push tasks around a CPU where each wakeup moves to
41     *   ↳ the next one.
42     * Tracking a recently used CPU allows a quick search
43     *   ↳ for a recently
44     * used CPU that may be idle.
45     */
46
47     int                recent_used_cpu;
48     int                wake_cpu;
49 #endif
50
51     int                on_rq;
52
53     int                prio;
54     int                static_prio;
55     int                normal_prio;
56     unsigned int       rt_priority;
57
58     struct sched_entity se;
59     struct sched_rt_entity rt;
60     struct sched_dl_entity dl;
61     const struct sched_class *sched_class;
62
63 #ifdef CONFIG_SCHED_CORE
64     struct rb_node      core_node;
65     unsigned long        core_cookie;
66     unsigned int         core_occupation;
67 #endif
68
69 #ifdef CONFIG_CGROUP_SCHED
70     struct task_group    *sched_task_group;
71 #endif
72
73 #ifdef CONFIG_UCLAMP_TASK
74     /*
75     * Clamp values requested for a scheduling entity.
76     * Must be updated with task_rq_lock() held.
77     */
78

```



```

71      */
72      struct uclamp_se          uclamp_req[UCLAMP_CNT];
73      /*
74      * Effective clamp values used for a scheduling
75      ↪ entity.
76      * Must be updated with task_rq_lock() held.
77      */
78      struct uclamp_se          uclamp[UCLAMP_CNT];
79      #endif
80
81      struct sched_statistics      stats;
82
83      #ifdef CONFIG_PREEMPT_NOTIFIERS
84      /* List of struct preempt_notifier: */
85      struct hlist_head          preempt_notifiers;
86      #endif
87
88      #ifdef CONFIG_BLK_DEV_IO_TRACE
89      unsigned int                btrace_seq;
90      #endif
91
92      unsigned int                policy;
93      int                          nr_cpus_allowed;
94      const cpumask_t              *cpus_ptr;
95      cpumask_t                    *user_cpus_ptr;
96      cpumask_t                    cpus_mask;
97      void                          *migration_pending;
98      #ifdef CONFIG_SMP
99      unsigned short                migration_disabled;
100      #endif
101      unsigned short                migration_flags;
102
103      #ifdef CONFIG_PREEMPT_RCU
104      int                          rcu_read_lock_nesting;
105      union rcu_special              rcu_read_unlock_special;
106      struct list_head              rcu_node_entry;
107      struct rcu_node                *rcu_blocked_node;
108      #endif /* #ifdef CONFIG_PREEMPT_RCU */
109
110      #ifdef CONFIG_TASKS_RCU
111      unsigned long                rcu_tasks_nvcsw;

```

```

111         u8                rcu_tasks_holdout;
112         u8                rcu_tasks_idx;
113         int               rcu_tasks_idle_cpu;
114         struct list_head   rcu_tasks_holdout_list;
115     #endif /* #ifdef CONFIG_TASKS_RCU */
116
117     #ifdef CONFIG_TASKS_TRACE_RCU
118         int               trc_reader_nesting;
119         int               trc_ipi_to_cpu;
120         union rcu_special   trc_reader_special;
121         bool              trc_reader_checked;
122         struct list_head   trc_holdout_list;
123     #endif /* #ifdef CONFIG_TASKS_TRACE_RCU */
124
125         struct sched_info   sched_info;
126
127         struct list_head   tasks;
128     #ifdef CONFIG_SMP
129         struct plist_node   pushable_tasks;
130         struct rb_node      pushable_dl_tasks;
131     #endif
132
133         struct mm_struct    *mm;
134         struct mm_struct    *active_mm;
135
136         /* Per-thread vma caching: */
137         struct vmacache     vmacache;
138
139     #ifdef SPLIT_RSS_COUNTING
140         struct task_rss_stat   rss_stat;
141     #endif
142         int                 exit_state;
143         int                 exit_code;
144         int                 exit_signal;
145         /* The signal sent when the parent dies: */
146         int                 pdeath_signal;
147         /* JOBCTL_*, siglock protected: */
148         unsigned long        jobctl;
149
150         /* Used for emulating ABI behavior of previous Linux
        ↪ versions: */

```

```

151         unsigned int                personality;
152
153         /* Scheduler bits, serialized by scheduler locks: */
154         unsigned                    sched_reset_on_fork:1;
155         unsigned                    sched_contributes_to_load:1;
156         unsigned                    sched_migrated:1;
157     #ifdef CONFIG_PSI
158         unsigned                    sched_psi_wake_requeue:1;
159     #endif
160
161         /* Force alignment to the next boundary: */
162         unsigned                    :0;
163
164         /* Unserialized, strictly 'current' */
165
166         /*
167          * This field must not be in the scheduler word above
168          ↪ due to wakelist
169          * queueing no longer being serialized by p->on_cpu.
170          ↪ However:
171          *
172          * p->XXX = X;                                ttwu()
173          * schedule()                                if (p->on_rq && ..) //
174          ↪ false
175          * smp_mb__after_spinlock();                if
176          ↪ (smp_load_acquire(&p->on_cpu) && //true
177          * deactivate_task()
178          ↪ ttwu_queue_wakelist())
179          * p->on_rq = 0;                                p->sched_remote_wakeup
180          ↪ = Y;
181          *
182          * guarantees all stores of 'current' are visible
183          ↪ before
184          * ->sched_remote_wakeup gets used, so it can be in
185          ↪ this word.
186          */
187         unsigned                    sched_remote_wakeup:1;
188
189         /* Bit to tell LSMs we're in execve(): */
190         unsigned                    in_execve:1;
191         unsigned                    in_iowait:1;

```

```

184 #ifndef TIF_RESTORE_SIGMASK
185     unsigned                restore_sigmask:1;
186 #endif
187 #ifdef CONFIG_MEMCG
188     unsigned                in_user_fault:1;
189 #endif
190 #ifdef CONFIG_COMPAT_BRK
191     unsigned                brk_randomized:1;
192 #endif
193 #ifdef CONFIG_CGROUPS
194     /* disallow userland-initiated cgroup migration */
195     unsigned                no_cgroup_migration:1;
196     /* task is frozen/stopped (used by the cgroup freezer)
       ↪ */
197     unsigned                frozen:1;
198 #endif
199 #ifdef CONFIG_BLK_CGROUP
200     unsigned                use_memdelay:1;
201 #endif
202 #ifdef CONFIG_PSI
203     /* Stalled due to lack of memory */
204     unsigned                in_memstall:1;
205 #endif
206 #ifdef CONFIG_PAGE_OWNER
207     /* Used by page_owner=on to detect recursion in page
       ↪ tracking. */
208     unsigned                in_page_owner:1;
209 #endif
210 #ifdef CONFIG_EVENTFD
211     /* Recursion prevention for eventfd_signal() */
212     unsigned                in_eventfd_signal:1;
213 #endif
214
215     unsigned long            atomic_flags; /* Flags
       ↪ requiring atomic access. */
216
217     struct restart_block     restart_block;
218
219     pid_t                    pid;
220     pid_t                    tgid;
221

```

```

222 #ifdef CONFIG_STACKPROTECTOR
223     /* Canary value for the -fstack-protector GCC feature:
224     ↪ */
225     unsigned long          stack_canary;
226 #endif
227     /*
228     * Pointers to the (original) parent process, youngest
229     ↪ child, younger sibling,
230     * older sibling, respectively. (p->father can be
231     ↪ replaced with
232     * p->real_parent->pid)
233     */
234
235     /* Real parent process: */
236     struct task_struct __rcu    *real_parent;
237
238     /* Recipient of SIGCHLD, wait4() reports: */
239     struct task_struct __rcu    *parent;
240
241     /*
242     * Children/sibling form the list of natural children:
243     */
244     struct list_head          children;
245     struct list_head          sibling;
246     struct task_struct        *group_leader;
247
248     /*
249     * 'ptraced' is the list of tasks this task is using
250     ↪ ptrace() on.
251     *
252     * This includes both natural children and
253     ↪ PTRACE_ATTACH targets.
254     * 'ptrace_entry' is this task's link on the
255     ↪ p->parent->ptraced list.
256     */
257     struct list_head          ptraced;
258     struct list_head          ptrace_entry;
259
260     /* PID/PID hash table linkage. */
261     struct pid                *thread_pid;
262     struct hlist_node          pid_links[PIDTYPE_MAX];

```

```

257     struct list_head      thread_group;
258     struct list_head      thread_node;
259
260     struct completion      *vfork_done;
261
262     /* CLONE_CHILD_SETTID: */
263     int __user             *set_child_tid;
264
265     /* CLONE_CHILD_CLEARTID: */
266     int __user             *clear_child_tid;
267
268     /* PF_IO_WORKER */
269     void                   *pf_io_worker;
270
271     u64                    utime;
272     u64                    stime;
273 #ifdef CONFIG_ARCH_HAS_SCALED_CPUTIME
274     u64                    utimescaled;
275     u64                    stimescaled;
276 #endif
277     u64                    gtime;
278     struct prev_cputime     prev_cputime;
279 #ifdef CONFIG_VIRT_CPU_ACCOUNTING_GEN
280     struct vtime           vtime;
281 #endif
282
283 #ifdef CONFIG_NO_HZ_FULL
284     atomic_t               tick_dep_mask;
285 #endif
286     /* Context switch counts: */
287     unsigned long          nvcs;
288     unsigned long          nivcs;
289
290     /* Monotonic time in nsecs: */
291     u64                    start_time;
292
293     /* Boot based time in nsecs: */
294     u64                    start_boottime;
295
296     /* MM fault and swap info: this can arguably be seen
    ↪ as either mm-specific or thread-specific: */

```

```

297         unsigned long             min_flt;
298         unsigned long             maj_flt;
299
300         /* Empty if CONFIG_POSIX_CPUTIMERS=n */
301         struct posix_cputimers     posix_cputimers;
302
303     #ifdef CONFIG_POSIX_CPU_TIMERS_TASK_WORK
304         struct posix_cputimers_work  posix_cputimers_work;
305     #endif
306
307         /* Process credentials: */
308
309         /* Tracer's credentials at attach: */
310         const struct cred __rcu      *ptracer_cred;
311
312         /* Objective and real subjective task credentials
313         ↪ (COW): */
314         const struct cred __rcu      *real_cred;
315
316         /* Effective (overridable) subjective task credentials
317         ↪ (COW): */
318         const struct cred __rcu      *cred;
319
320     #ifdef CONFIG_KEYS
321         /* Cached requested key. */
322         struct key                   *cached_requested_key;
323     #endif
324
325         /*
326         * executable name, excluding path.
327         *
328         * - normally initialized setup_new_exec()
329         * - access it with [gs]et_task_comm()
330         * - lock it with task_lock()
331         */
332         char                         comm[TASK_COMM_LEN];
333
334         struct nameidata             *nameidata;
335
336     #ifdef CONFIG_SYSVIPC
337         struct sysv_sem              sysvsem;

```

```

336     struct sysv_shm                sysvshm;
337 #endif
338 #ifdef CONFIG_DETECT_HUNG_TASK
339     unsigned long                last_switch_count;
340     unsigned long                last_switch_time;
341 #endif
342     /* Filesystem information: */
343     struct fs_struct              *fs;
344
345     /* Open file information: */
346     struct files_struct           *files;
347
348 #ifdef CONFIG_IO_URING
349     struct io_uring_task          *io_uring;
350 #endif
351
352     /* Namespaces: */
353     struct nsproxy                *nsproxy;
354
355     /* Signal handlers: */
356     struct signal_struct           *signal;
357     struct sighand_struct __rcu    *sighand;
358     sigset_t                      blocked;
359     sigset_t                      real_blocked;
360     /* Restored if set_restore_sigmask() was used: */
361     sigset_t                      saved_sigmask;
362     struct sigpending              pending;
363     unsigned long                 sas_ss_sp;
364     size_t                       sas_ss_size;
365     unsigned int                  sas_ss_flags;
366
367     struct callback_head           *task_works;
368
369 #ifdef CONFIG_AUDIT
370 #ifdef CONFIG_AUDITSYSCALL
371     struct audit_context          *audit_context;
372 #endif
373     kuid_t                       loginuid;
374     unsigned int                  sessionid;
375 #endif
376     struct seccomp                seccomp;

```



```

377     struct syscall_user_dispatch    syscall_dispatch;
378
379     /* Thread group tracking: */
380     u64                parent_exec_id;
381     u64                self_exec_id;
382
383     /* Protection against (de-)allocation: mm, files, fs,
384     ↪  tty, keyrings, mems_allowed, mempolicy: */
385     spinlock_t        alloc_lock;
386
387     /* Protection of the PI data structures: */
388     raw_spinlock_t    pi_lock;
389
390     struct wake_q_node    wake_q;
391
392     #ifdef CONFIG_RT_MUTEXES
393     /* PI waiters blocked on a rt_mutex held by this task:
394     ↪  */
395     struct rb_root_cached    pi_waiters;
396     /* Updated under owner's pi_lock and rq lock */
397     struct task_struct        *pi_top_task;
398     /* Deadlock detection and priority inheritance
399     ↪  handling: */
400     struct rt_mutex_waiter    *pi_blocked_on;
401     #endif
402
403     #ifdef CONFIG_DEBUG_MUTEXES
404     /* Mutex deadlock detection: */
405     struct mutex_waiter        *blocked_on;
406     #endif
407
408     #ifdef CONFIG_DEBUG_ATOMIC_SLEEP
409     int                non_block_count;
410     #endif
411
412     #ifdef CONFIG_TRACE_IRQFLAGS
413     struct irqtrace_events    irqtrace;
414     unsigned int        hardirq_threaded;
415     u64                hardirq_chain_key;
416     int                softirqs_enabled;
417     int                softirq_context;

```

```

415         int                irq_config;
416     #endif
417     #ifdef CONFIG_PREEMPT_RT
418         int                softirq_disable_cnt;
419     #endif
420
421     #ifdef CONFIG_LOCKDEP
422     # define MAX_LOCK_DEPTH          48UL
423         u64                curr_chain_key;
424         int                lockdep_depth;
425         unsigned int       lockdep_recursion;
426         struct held_lock    held_locks[MAX_LOCK_DEPTH];
427     #endif
428
429     #if defined(CONFIG_UBSAN) && !defined(CONFIG_UBSAN_TRAP)
430         unsigned int       in_ubsan;
431     #endif
432
433     /* Journalling filesystem info: */
434     void                *journal_info;
435
436     /* Stacked block device info: */
437     struct bio_list      *bio_list;
438
439     /* Stack plugging: */
440     struct blk_plug      *plug;
441
442     /* VM state: */
443     struct reclaim_state  *reclaim_state;
444
445     struct backing_dev_info *backing_dev_info;
446
447     struct io_context    *io_context;
448
449     #ifdef CONFIG_COMPACTION
450         struct capture_control *capture_control;
451     #endif
452     /* Ptrace state: */
453     unsigned long        ptrace_message;
454     kernel_siginfo_t     *last_siginfo;
455

```

```

456     struct task_io_accounting    ioac;
457 #ifdef CONFIG_PSI
458     /* Pressure stall state */
459     unsigned int                psi_flags;
460 #endif
461 #ifdef CONFIG_TASK_XACCT
462     /* Accumulated RSS usage: */
463     u64                          acct_rss_mem1;
464     /* Accumulated virtual memory usage: */
465     u64                          acct_vm_mem1;
466     /* stime + utime since last update: */
467     u64                          acct_timexpd;
468 #endif
469 #ifdef CONFIG_CPUSETS
470     /* Protected by ->alloc_lock: */
471     nodemask_t                  mems_allowed;
472     /* Sequence number to catch updates: */
473     seqcount_spinlock_t         mems_allowed_seq;
474     int                          cpuset_mem_spread_rotor;
475     int                          cpuset_slab_spread_rotor;
476 #endif
477 #ifdef CONFIG_CGROUPS
478     /* Control Group info protected by css_set_lock: */
479     struct css_set __rcu         *cgroups;
480     /* cg_list protected by css_set_lock and
481      ↪ tsk->alloc_lock: */
481     struct list_head            cg_list;
482 #endif
483 #ifdef CONFIG_X86_CPU_RESCTRL
484     u32                          closid;
485     u32                          rmid;
486 #endif
487 #ifdef CONFIG_FUTEX
488     struct robust_list_head __user *robust_list;
489 #ifdef CONFIG_COMPAT
490     struct compat_robust_list_head __user
491         ↪ *compat_robust_list;
491 #endif
492     struct list_head            pi_state_list;
493     struct futex_pi_state        *pi_state_cache;
494     struct mutex                futex_exit_mutex;

```

```

495         unsigned int                futex_state;
496     #endif
497     #ifdef CONFIG_PERF_EVENTS
498         struct
499             ↪ perf_event_context      *perf_event_ctxp[perf_nr_task_contexts];
500         struct mutex                perf_event_mutex;
501         struct list_head            perf_event_list;
502     #endif
503     #ifdef CONFIG_DEBUG_PREEMPT
504         unsigned long                preempt_disable_ip;
505     #endif
506     #ifdef CONFIG_NUMA
507         /* Protected by alloc_lock: */
508         struct mempolicy             *mempolicy;
509         short                        il_prev;
510         short                        pref_node_fork;
511     #endif
512     #ifdef CONFIG_NUMA_BALANCING
513         int                          numa_scan_seq;
514         unsigned int                 numa_scan_period;
515         unsigned int                 numa_scan_period_max;
516         int                          numa_preferred_nid;
517         unsigned long                 numa_migrate_retry;
518         /* Migration stamp: */
519         u64                          node_stamp;
520         u64                          last_task_numa_placement;
521         u64                          last_sum_exec_runtime;
522         struct callback_head          numa_work;
523
524         /*
525          * This pointer is only modified for current in
526          * ↪ syscall and
527          * pagefault context (and for tasks being destroyed),
528          * ↪ so it can be read
529          * from any of the following contexts:
530          * - RCU read-side critical section
531          * - current->numa_group from everywhere
532          * - task's runqueue locked, task not running
533          */
534         struct numa_group __rcu       *numa_group;
535     #endif
536 }

```

```

533     /*
534     * numa_faults is an array split into four regions:
535     * faults_memory, faults_cpu, faults_memory_buffer,
536     *   ↪ faults_cpu_buffer
537     * in this precise order.
538     *
539     * faults_memory: Exponential decaying average of
540     *   ↪ faults on a per-node
541     * basis. Scheduling placement decisions are made
542     *   ↪ based on these
543     * counts. The values remain static for the duration
544     *   ↪ of a PTE scan.
545     * faults_cpu: Track the nodes the process was running
546     *   ↪ on when a NUMA
547     * hinting fault was incurred.
548     * faults_memory_buffer and faults_cpu_buffer: Record
549     *   ↪ faults per node
550     * during the current scan window. When the scan
551     *   ↪ completes, the counts
552     * in faults_memory and faults_cpu decay and these
553     *   ↪ values are copied.
554     */
555     unsigned long          *numa_faults;
556     unsigned long          total_numa_faults;
557
558     /*
559     * numa_faults_locality tracks if faults recorded
560     *   ↪ during the last
561     * scan window were remote/local or failed to migrate.
562     *   ↪ The task scan
563     * period is adapted based on the locality of the
564     *   ↪ faults with different
565     * weights depending on whether they were shared or
566     *   ↪ private faults
567     */
568     unsigned long          numa_faults_locality[3];
569
570     unsigned long          numa_pages_migrated;
571 #endif /* CONFIG_NUMA_BALANCING */
572
573 #ifdef CONFIG_RSEQ

```

```

562     struct rseq __user *rseq;
563     u32 rseq_sig;
564     /*
565      * RmW on rseq_event_mask must be performed atomically
566      * with respect to preemption.
567      */
568     unsigned long rseq_event_mask;
569 #endif
570
571     struct tlbflush_unmap_batch    tlb_ubic;
572
573     union {
574         refcount_t                rcu_users;
575         struct rcu_head            rcu;
576     };
577
578     /* Cache last used pipe for splice(): */
579     struct pipe_inode_info         *splice_pipe;
580
581     struct page_frag              task_frag;
582
583 #ifdef CONFIG_TASK_DELAY_ACCT
584     struct task_delay_info         *delays;
585 #endif
586
587 #ifdef CONFIG_FAULT_INJECTION
588     int                            make_it_fail;
589     unsigned int                   fail_nth;
590 #endif
591     /*
592      * When (nr_dirtied >= nr_dirtied_pause), it's time to
593      ↪ call
594      * balance_dirty_pages() for a dirty throttling pause:
595      */
596     int                            nr_dirtied;
597     int                            nr_dirtied_pause;
598     /* Start of a write-and-pause period: */
599     unsigned long                  dirty_paused_when;
600
601 #ifdef CONFIG_LATENCYTOP
602     int                            latency_record_count;

```

```

602     struct
        ↳ latency_record          latency_record[LT_SAVECOUNT];
603 #endif
604     /*
605      * Time slack values; these are used to round up
        ↳ poll() and
606      * select() etc timeout values. These are in
        ↳ nanoseconds.
607      */
608     u64          timer_slack_ns;
609     u64          default_timer_slack_ns;
610
611 #if defined(CONFIG_KASAN_GENERIC) ||
        ↳ defined(CONFIG_KASAN_SW_TAGS)
612     unsigned int      kasan_depth;
613 #endif
614
615 #ifdef CONFIG_KCSAN
616     struct kcsan_ctx      kcsan_ctx;
617 #ifdef CONFIG_TRACE_IRQFLAGS
618     struct irqtrace_events      kcsan_save_irqtrace;
619 #endif
620 #endif
621
622 #if IS_ENABLED(CONFIG_KUNIT)
623     struct kunit          *kunit_test;
624 #endif
625
626 #ifdef CONFIG_FUNCTION_GRAPH_TRACER
627     /* Index of current stored address in ret_stack: */
628     int          curr_ret_stack;
629     int          curr_ret_depth;
630
631     /* Stack of return addresses for return function
        ↳ tracing: */
632     struct ftrace_ret_stack      *ret_stack;
633
634     /* Timestamp for last schedule: */
635     unsigned long long      ftrace_timestamp;
636
637     /*

```

```

638     * Number of functions that haven't been traced
639     * because of depth overrun:
640     */
641     atomic_t          trace_overrun;
642
643     /* Pause tracing: */
644     atomic_t          tracing_graph_pause;
645 #endif
646
647 #ifdef CONFIG_TRACING
648     /* State flags for use by tracers: */
649     unsigned long      trace;
650
651     /* Bitmask and counter of trace recursion: */
652     unsigned long      trace_recursion;
653 #endif /* CONFIG_TRACING */
654
655 #ifdef CONFIG_KCOV
656     /* See kernel/kcov.c for more details. */
657
658     /* Coverage collection mode enabled for this task (0
659      ↪ if disabled): */
659     unsigned int       kcov_mode;
660
661     /* Size of the kcov_area: */
662     unsigned int       kcov_size;
663
664     /* Buffer for coverage collection: */
665     void               *kcov_area;
666
667     /* KCOV descriptor wired with this task or NULL: */
668     struct kcov        *kcov;
669
670     /* KCOV common handle for remote coverage collection:
671      ↪ */
671     u64                kcov_handle;
672
673     /* KCOV sequence number: */
674     int                kcov_sequence;
675
676     /* Collect coverage from softirq context: */

```



```

677         unsigned int                kcov_softirq;
678     #endif
679
680     #ifdef CONFIG_MEMCG
681         struct mem_cgroup             *memcg_in_oom;
682         gfp_t                         memcg_oom_gfp_mask;
683         int                           memcg_oom_order;
684
685         /* Number of pages to reclaim on returning to
        ↪ userland: */
686         unsigned int                 memcg_nr_pages_over_high;
687
688         /* Used by memcontrol for targeted memcg charge: */
689         struct mem_cgroup             *active_memcg;
690     #endif
691
692     #ifdef CONFIG_BLK_CGROUP
693         struct request_queue          *throttle_queue;
694     #endif
695
696     #ifdef CONFIG_UPROBES
697         struct uprobe_task            *utask;
698     #endif
699     #if defined(CONFIG_BCACHE) ||
    ↪ defined(CONFIG_BCACHE_MODULE)
700         unsigned int                 sequential_io;
701         unsigned int                 sequential_io_avg;
702     #endif
703         struct kmap_ctrl              kmap_ctrl;
704     #ifdef CONFIG_DEBUG_ATOMIC_SLEEP
705         unsigned long                 task_state_change;
706     # ifdef CONFIG_PREEMPT_RT
707         unsigned long                 saved_state_change;
708     # endif
709     #endif
710         int                           pagefault_disabled;
711     #ifdef CONFIG_MMU
712         struct task_struct            *oom_reaper_list;
713     #endif
714     #ifdef CONFIG_VMAP_STACK
715         struct vm_struct              *stack_vm_area;

```

```

716 #endif
717 #ifdef CONFIG_THREAD_INFO_IN_TASK
718     /* A live task holds one reference: */
719     refcount_t          stack_refcount;
720 #endif
721 #ifdef CONFIG_LIVEPATCH
722     int patch_state;
723 #endif
724 #ifdef CONFIG_SECURITY
725     /* Used by LSM modules for access restriction: */
726     void                *security;
727 #endif
728 #ifdef CONFIG_BPF_SYSCALL
729     /* Used by BPF task local storage */
730     struct bpf_local_storage __rcu    *bpf_storage;
731     /* Used for BPF run context */
732     struct bpf_run_ctx      *bpf_ctx;
733 #endif
734
735 #ifdef CONFIG_GCC_PLUGIN_STACKLEAK
736     unsigned long          lowest_stack;
737     unsigned long          prev_lowest_stack;
738 #endif
739
740 #ifdef CONFIG_X86_MCE
741     void __user            *mce_vaddr;
742     __u64                  mce_kflags;
743     u64                    mce_addr;
744     __u64                  mce_ripv : 1,
745                             mce_whole_page : 1,
746                             __mce_reserved : 62;
747     struct callback_head    mce_kill_me;
748     int                    mce_count;
749 #endif
750
751 #ifdef CONFIG_KRETPROBES
752     struct llist_head      kretprobe_instances;
753 #endif
754
755 #ifdef CONFIG_ARCH_HAS_PARANOID_L1D_FLUSH
756     /*

```

```

757     * If L1D flush is supported on mm context switch
758     * then we use this callback head to queue kill work
759     * to kill tasks that are not running on SMT disabled
760     * cores
761     */
762     struct callback_head      lld_flush_kill;
763 #endif
764
765     /*
766     * New fields for task_struct should be added above
767     ↪ here, so that
768     * they are included in the randomized portion of
769     ↪ task_struct.
770     */
771     randomized_struct_fields_end
772
773     /* CPU-specific state of this task: */
774     struct thread_struct      thread;
775
776     /*
777     * WARNING: on x86, 'thread_struct' contains a
778     ↪ variable-sized
779     * structure. It *MUST* be at the end of
780     ↪ 'task_struct'.
781     *
782     * Do not put anything below here!
783     */
784 };

```