

Lab7 进程调度

一、实验概述

在本次实验中，我们实现进程调度中的Round-Robin调度算法。

二、实验目的

1. 了解进程调度的管理机制
2. 了解轮询调度算法的实现

三、实验项目整体框架概述

// Lab7

```
|— kern
|   |— debug
|   |— driver
|   |   |— clock.c
|   |   |— clock.h
|   |   |— console.c
|   |   |— console.h
|   |   |— ide.c
|   |   |— ide.h
|   |   |— intr.c
|   |   |— intr.h
|   |   |— kbdreg.h
|   |— fs
|   |   |— fs.h
|   |   |— swapfs.c
|   |   |— swapfs.h
|   |— init
|   |   |— entry.S
|   |   |— init.c
|   |— libs
|   |— mm
|   |— process
|   |   |— entry.S
|   |   |— proc.c
|   |   |— proc.h
|   |   |— switch.S
|   |— schedule
|   |   |— default_sched.c
|   |   |— default_sched.h
|   |   |— sched.c
|   |   |— sched.h
|   |— sync
|   |   |— sync.h
|   |— syscall
```

```
| | |— syscall.c
| | |— syscall.h
| |— trap
| |— trap.c
| |— trapentry.S
| |— trap.h
|— libs
|— Makefile
|— tools
| |— function.mk
| |— kernel.ld
| |— user.ld
|— user
| |— hello.c
| |— libs
|— rr.c
```

四、实验内容

1. 初始化进程调度相关结构
2. 实现RR调度，并进行测试

五、实验过程概述及相关知识点

本次实验中，我们将实现按照时间片进行轮转调度的RR算法。

之前的调度算法中，我们是执行完一个进程之后，在do_exit()中调度另一个进程，没有实现基于时间片的各种调度算法。在本次实验的代码中，我们将启用时钟中断，时钟中断会按照设定的间隔时间触发中断，中断响应时调用调度算法从而实现基于时间片的进程调度。

第一步. 设置时钟中断

简单来说，时钟中断可以理解为每隔一段时间执行一次的程序。即每隔一段时间，会固定触发一次的中断。在时钟中断的处理时，我们可以完成进程调度，维护等相关操作。

时钟中断需要硬件支持。在ucore中实现时钟中断，我们需要使用：OpenSBI提供的 `sbi_set_timer()` 接口，我们可以通过这个接口传入一个时刻，在这个时刻会触发一次时钟中断。`rdtime` 伪指令，读取一个叫做 `time` 的CSR的数值，表示CPU启动之后经过的真实时间。

需要注意的一点是，我们需要每隔一定时间就触发一次时钟中断，但是通过 `sbi_set_timer()` 接口每次只能设置一次时钟中断。所以我们在初始化的时候设置第一次时钟中断，在每一次时钟中断的处理中，设置下一次的时钟中断。

时钟中断的准备工作：

```
//libs/sbi.c

//当time寄存器的值为stime_value的时候触发一个时钟中断
void sbi_set_timer(unsigned long long stime_value) {
    sbi_call(SBI_SET_TIMER, stime_value, 0, 0);
}

// kern/driver/clock.c
```

```
//volatile告诉编译器这个变量可能在其他地方被瞎改一通，所以编译器不要对这个变量瞎优化
volatile size_t ticks;

//对64位和32位架构，读取time的方法是不同的
//32位架构下，需要把64位的time寄存器读到两个32位整数里，然后拼起来形成一个64位整数
//64位架构简单的一句rdtime就可以了
//__riscv_xlen是gcc定义的一个宏，可以用来区分是32位还是64位。
static inline uint64_t get_time(void) { //返回当前时间
    #if __riscv_xlen == 64
        uint64_t n;
        __asm__ __volatile__ ("rdtime %0" : "=r"(n));
        return n;
    #else
        uint32_t lo, hi, tmp;
        __asm__ __volatile__ (
            "1:\n"
            "rdtimeh %0\n"
            "rdtime %1\n"
            "rdtimeh %2\n"
            "bne %0, %2, 1b"
            : "=&r"(hi), "=&r"(lo), "=&r"(tmp));
        return ((uint64_t)hi << 32) | lo;
    #endif
}
```

时钟中断的初始化:

```
// Hardcode timebase
static uint64_t timebase = 100000;

void clock_init(void) {
    // sie这个CSR可以单独使能/禁用某个来源的中断。默认时钟中断是关闭的
    // 所以我们要在初始化的时候，使能时钟中断
    set_csr(sie, MIP_STIP); // enable timer interrupt in sie
    //设置第一个时钟中断事件
    clock_set_next_event();
    // 初始化一个计数器，每次产生时钟中断tick+1
    ticks = 0;

    cprintf("setup timer interrupts\n");
}
//设置时钟中断: timer的数值变为当前时间 + timebase 后，触发一次时钟中断
void clock_set_next_event(void) { sbi_set_timer(get_time() + timebase); }
```

时钟中断的处理:

```
void interrupt_handler(struct trapframe *tf) {
    //...
    switch (cause) {
        //...
        case IRQ_S_TIMER:
            clock_set_next_event(); //发生这次时钟中断的时候，我们要设置下一次时钟中断
            //完成进程调度等工作
            break;
        //...
    }
}
```

第二步. 设置进程调度的相关数据结构

管理进程调度的抽象类

进程调度中我们使用一个抽象类来完成的进程调度的管理。在这个类中我们需要定义以下数据结构和函数：

```
struct sched_class {
    // 调度类的名字
    const char *name;

    // 初始化函数，完成初始化运行队列的任务
    void (*init)(struct run_queue *rq);

    // 把进程放入运行队列
    void (*enqueue)(struct run_queue *rq, struct proc_struct *proc);

    // 把进程从运行队列中移除
    void (*dequeue)(struct run_queue *rq, struct proc_struct *proc);

    // 选择下一个要执行的进程
    struct proc_struct *(*pick_next)(struct run_queue *rq);

    // 每次时钟中断应该完成的操作
    void (*proc_tick)(struct run_queue *rq, struct proc_struct *proc);
};
```

运行队列

在调度类中，我们会有一个链表管理就绪的进程（之前我们的有一个管理所有进程的链表，这里是只管理可以运行的进程的链表），这个链表我们称之为运行队列。一个进程wakeup_proc()时，会被设置成Runnable并且被enqueue。当进程分到时间片开始运行时会被移除出队列。当进程时间片执行结束且进程状态仍为Runnable时会被重新加入队尾。

```
struct run_queue {
    // 保存着链表头指针
    list_entry_t run_list;

    // 运行队列中的线程数
    unsigned int proc_num;

    // 最大的时间片大小
    int max_time_slice;
};
```

进程控制块中的相关改动

我们在进程控制块中增加了指向运行队列的指针，存放在运行队列的表项以及进程剩余的时间片。

```
struct proc_struct {
    // ...
    // 表示这个进程是否需要调度
    volatile bool need_resched;

    // run queue的指针
```

```

    struct run_queue *rq;

    // 与这个进程相关的run queue表项
    list_entry_t run_link;

    // 这个进程剩下的时间片
    int time_slice;
};

```

第三步. RR算法的实现

RR调度算法非常简单。它为每一个进程维护了一个最大运行时间片。当一个进程运行够了其最大运行时间片那么长的时间后，调度器会把它标记为需要调度，并且把它的进程控制块放在队尾，重置其时间片。这种调度算法保证了公平性，每个进程都有均等的机会使用CPU。

enqueue 操作：RR算法把需要入队的进程放在调度队列的尾端，并且如果这个进程的剩余时间片为0（刚刚用完时间片被收回），则需要将剩余时间片设为最大时间片。

```

static void
RR_enqueue(struct run_queue *rq, struct proc_struct *proc) {
    list_add_before(&(rq->run_list), &(proc->run_link));
    if (proc->time_slice == 0 || proc->time_slice > rq->max_time_slice) {
        proc->time_slice = rq->max_time_slice;
    }
    proc->rq = rq;
    rq->proc_num ++;
}

```

dequeue 操作：将相应的项从队列中删除

```

static void
RR_dequeue(struct run_queue *rq, struct proc_struct *proc) {
    assert(!list_empty(&(proc->run_link)) && proc->rq == rq);
    list_del_init(&(proc->run_link));
    rq->proc_num --;
}

```

pick_next 操作：选取队列头的表项，获得对应的进程控制块

```

static struct proc_struct *
RR_pick_next(struct run_queue *rq) {
    list_entry_t *le = list_next(&(rq->run_list));
    if (le != &(rq->run_list)) {
        return le2proc(le, run_link);
    }
    return NULL;
}

```

proc_tick 函数：这个函数会在时钟中断时被调用。对当前正在运行的进程的剩余时间片减一。如果在减一后，如果剩余时间片为0，那么我们就把这个进程标记为“需要调度”，这样在中断处理结束之后，在内核会判断进程是否需要调度的时候，进行调度：

```

static void
RR_proc_tick(struct run_queue *rq, struct proc_struct *proc) {
    if (proc->time_slice > 0) {
        proc->time_slice --;
    }
    if (proc->time_slice == 0) {
        proc->need_resched = 1;
    }
}

```

第四步. 测试RR算法

在上一次的实验中，我们在user_main执行了一个简单的Hello程序，只进行了输出操作。在本次实验中，我们将执行另一个用户程序，命名为RR，在这个程序我们完成测试。在RR用户程序中，我们会执行fork系统调用，创建多个子进程，我们会控制每个进程的运行时间大于多个时间片，保证我们的测试效果。

实现流程：

```

//用户程序中的主函数内容
int i,time;
memset(pids, 0, sizeof(pids));

for (i = 0; i < TOTAL; i ++) {
    acc[i]=0;
    if ((pids[i] = fork()) == 0) {
        acc[i] = 0;
        while (1) {
            spin_delay();//自旋延迟，就是进行一些运算操作
            ++ acc[i];
            if(acc[i]%4000==0) {
                if((time=gettime_msec())>MAX_TIME) {
                    cprintf("child pid %d, acc %d, time
%d\n",getpid(),acc[i],time);
                    exit(acc[i]);
                }
            }
        }
    }
    if (pids[i] < 0) {
        goto failed;
    }
}

cprintf("main: fork ok,now need to wait pids.\n");

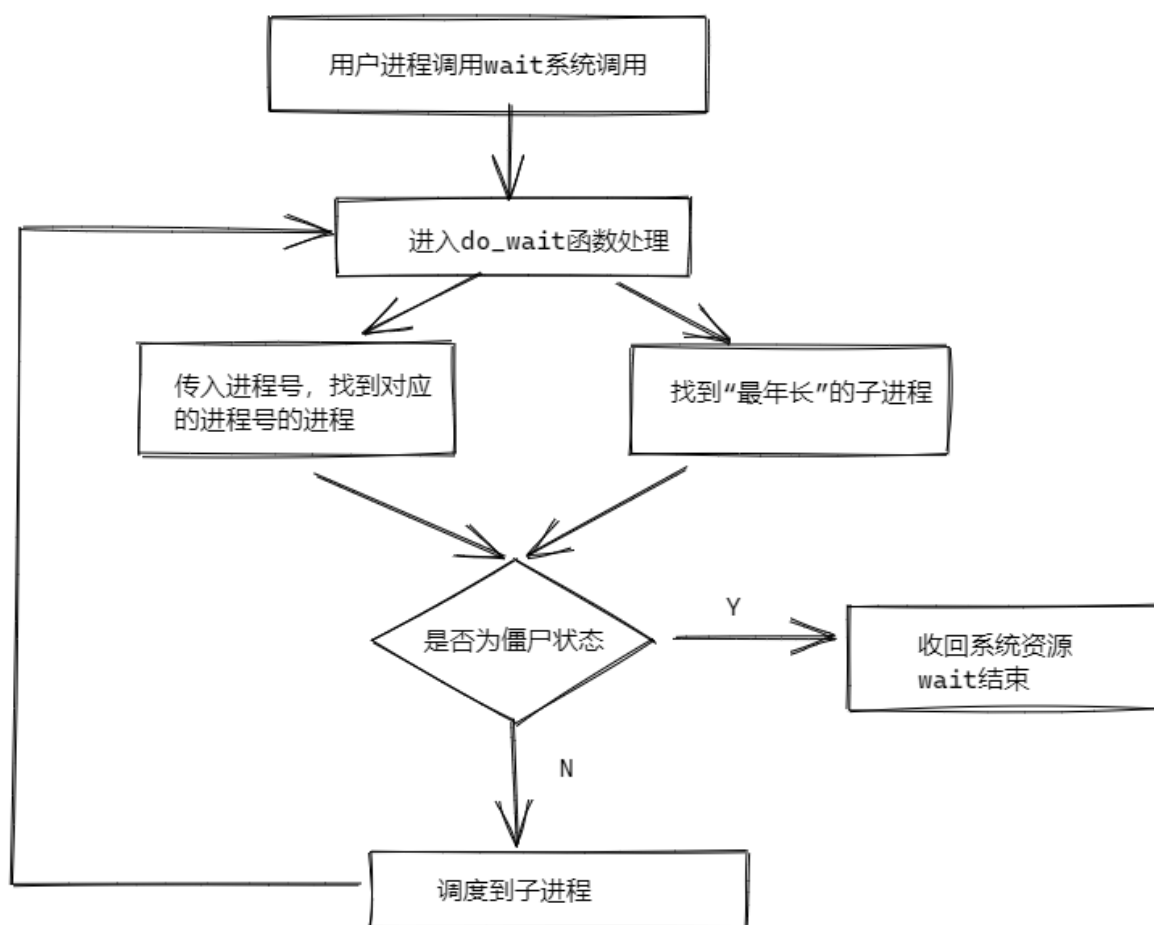
for (i = 0; i < TOTAL; i ++) {
    status[i]=0;
    waitpid(pids[i],&status[i]);
    cprintf("main: pid %d, acc %d, time %d\n",pids[i],status[i],gettime_msec());
}
cprintf("main: wait pids over\n");
return 0;

```

首先我们在user_main(在这里我们称之为父进程)中调用fork产生五个子进程，这里子进程的编号为3, 4, 5, 6, 7。注意，这个时候代码中的含fork语句的if条件为假，主进程会执行到 `cprintf("main: fork ok,now need to wait pids.\n");`。

主进程会第一次调用waitpid，这时候主进程会找到pids[0]=3对应的进程，判断是否为僵尸状态，如果为僵尸状态则会收回他的资源，wait结束。如果不是僵尸状态，父进程进入休眠状态，调用schedule函数，调度到子进程。

这时候3号子进程开始执行，3号子进程会在fork语句的位置开始执行，此时fork返回值为0，这时候就会进入到循环了！由于我们的子进程运行的时间大于一个时间片，每次时钟中断剩余的时间片就会-1，如果为零，则会设置为需要调度的状态，在trap.c中的trap函数中会进行调度。这时候就调度到4号进程。重复这个过程。3, 4, 5, 6, 7, 3, 4, 5, 6, 7, (RR调度算法)。直到某一个进程执行结束，由于我们创建的子进程是相同的，这里是3号进程最先执行结束。进程最后会进入do_exit函数，设置自己的状态为僵尸状态，唤醒父进程，将父进程插入到运行队列，然后进行调度。这里调度到其他进程，要么执行一个时间片大小，要么进程执行结束，然后进行调度。经过几次调度，会调度到父进程，父进程这时候还在wait系统调用中，父进程会重复刚才的判断过程，这时候子进程为僵尸状态了，收回其资源，wait()结束。



每次wait，进程会收回一个进程的资源。父进程会重复执行5次wait，直到收回所有子进程的资源，然后父进程返回，执行结束。

六、本节知识点回顾

在本次实验中，你需要了解以下知识点：

1. 如何设置时钟中断
2. 基于时间片的RR调度算法实现

七、下一实验简单介绍

下一次实验，我们会了解同步互斥的相关内容。