

سیستمهای بیدرنگ 🗓

تمرين اول

استاد:

دکتر سپیده صفری

نو پسنده:

محمدهومان كشوري

شماره دانشجویی : **۹۹۱۰۵۶۶۷**

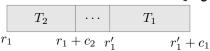
سوال ۱

برای حل این سوال فرض می کنیم تسکهای ما همگی زمان بند پذیر اطبق الگوریتم EDF هستند و فرض کنید یک زمانبدی غیر EDF برای حل این سوال فرض می کنیم زمانبند ما نیز برای تسکهای تعریف شده feasable است. حال فرض کنید طبق زمانبد ما تعدادی تسک به صورت زیر زمانبندی شده اند به این صورت که می دانیم قطعا این زمانبند feasable است اما ددلاین T_2 است.

$$\begin{array}{c|cccc}
 & T_1 & \cdots & T_2 \\
\hline
r_1 & r_1 + c_1 & r_2 & r_2 + c_2
\end{array}$$

Feasable non-EDF scheduling:

حال فرض میکنیم جای دو تسک T_1 و T_2 عوض شود.



 EDF scheduling :

 $\leftarrow D_{T_2} < D_{T_1}$ است و feasable حال می دانیم چون زمانبند اول ما

$$r_1 + c_1 \le D_{T_1}$$

$$r_2 + c_2 \le D_{T_2} < D_{T_1}$$

$$r_1 + c_1 < r_2$$

$$r_1 + c_2 < r'_1$$

همچنین چون فقط جای Y تسک را عوض کردهایم، پس زمان کلی ما ثابت مانده است \rightarrow

$$r_2 + c_2 = r_1' + c_1$$

 $r_1' + c_1 = r_2 + c_2 \le D_{T_2} < D_{T_1} \Rightarrow r_1' + c_1 < D_{T_1} \Rightarrow \text{Stays feasable for } T_1 \checkmark$
 $r_1 + c_2 < (r_1' + c_1 = r_2 + c_2) \le D_{T_2} \Rightarrow r_1 + c_2 < D_{T_2} \Rightarrow \text{Stays feasable for } T_2 \checkmark$

حال اثبات کردیم که با تعویض این دو تسک باز هم زمانبند ما feasable باقی میماند پس EDF از نظر feasability حالت optimal برای ما است.

feasable\