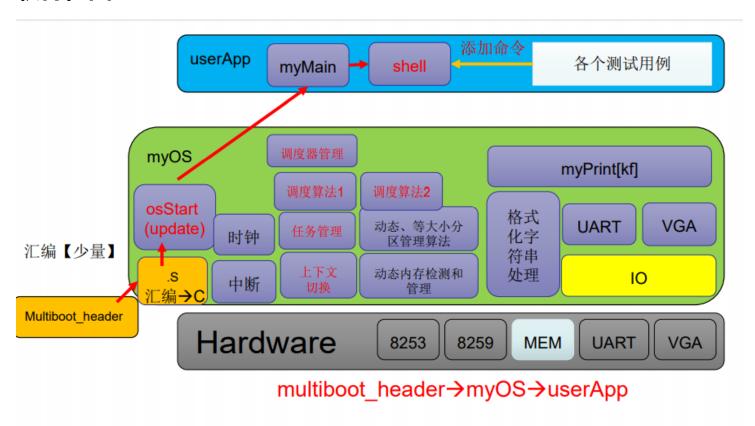
Lab6 Scheduler

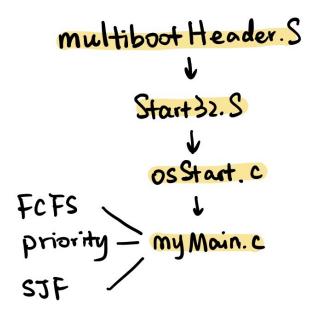
PB19071472 王舒

软件框图



本次实验添加了更多的调度算法,并通过钩子来调用不同的调度函数。用户态的测试程序也有了更多的选择,并通过修改脚本来自动执行这几个测试程序。

主流程及其实现



本次实验主要对调度的部分进行了一些添加和修改,除了 FCFS 外,还有 priority 和 SJF 算法。但主流程没有什么剧烈的变化。值得注意的是进入用户态后,会连续运行三个调度算法下的 myMain 。

主要功能模块及其实现

• 调度算法实现

基于任务池的链表队列实现,可以根据修改后的 myTCB 的新参数,实现 priority 和 SJF 算法。具体代码如下

```
void schedule_PRI(){
    struct myTCB *ptr = tcb_pool.head.next;
    struct myTCB *next_tsk;
    int max_pri = 0;
   while (ptr != &tcb_pool.tail){//优先级高的先调度
        if(ptr->pri>max_pri){
            max_pri = ptr->pri;
            next_tsk = ptr;
        ptr = ptr->next;
    tskStart(next_tsk);
}
void schedule_SJF(){
    struct myTCB *ptr = tcb_pool.head.next;
    struct myTCB *next_tsk;
    int min_time = 100000;
   while (ptr != &tcb_pool.tail)
    {
        if(ptr->time<min_time){</pre>
            min_time = ptr->time;
            next_tsk = ptr;
        ptr = ptr->next;
    tskStart(next_tsk);
}
```

• 统一的调度相关接口

提供了调度器数据结构如下

```
struct scheduler{
    unsigned int type;
    void (*schedule)();
}scheduler_FCFS,scheduler_PRI,scheduler_SJF;
```

然后,利用钩子可以实现不同的调度方法。同时,在 init_task_manager 中也要对 Scheduler 进行初始化。

(下面的 schedtype 在用户态程序中的 sched.h 中定义)

```
void (*schedule)();
void getScheduler(){
    if(schedtype==SCHED_FCFS){
        schedule=scheduler_FCFS.schedule;
    }
    else if(schedtype==SCHED_PRI){
        schedule=scheduler_PRI.schedule;
    }
    else if(schedtype==SCHED_SJF){
        schedule=scheduler_SJF.schedule;
    }
}
```

• 测试样例的说明以及脚本的修改

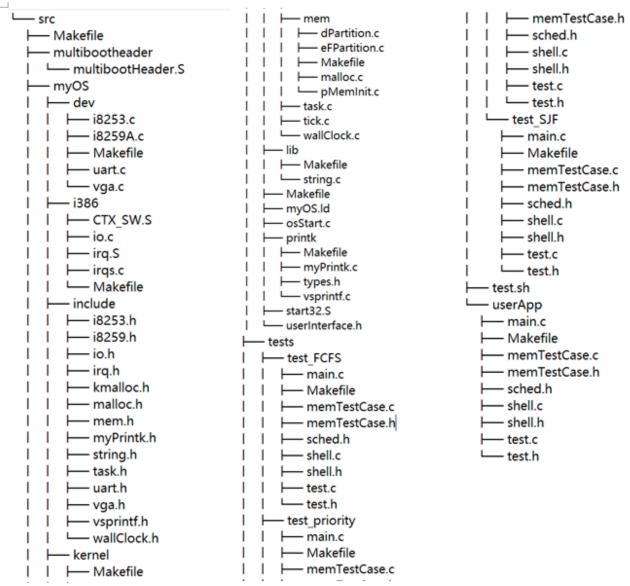
本次实验用三种调度来进行测试,位于 tests 文件夹内。其中,每种调度算法文件目录下的 sched.h 会修改对应的 schedtype。

脚本文件修改如下,可以在这几个测试中自动切换。

```
#!/bin/sh
make clean
echo "TEST FCFS"
rm -rf userApp
mkdir -p userApp
cp tests/test_FCFS/* userApp/
make
if [ $? -ne 0 ]; then
   echo "make failed"
else
    echo "make succeed"
    echo "START TEST FCFS"
    qemu-system-i386 -kernel output/myOS.elf -serial pty
    read -s -n1 -p "按任意键以继续"
fi
make clean
echo "TEST priority"
rm -rf userApp
mkdir -p userApp
cp tests/test_priority/* userApp/
make
if [ $? -ne 0 ]; then
    echo "make failed"
else
    echo "make succeed"
    echo "START TEST priority"
    qemu-system-i386 -kernel output/myOS.elf -serial pty
    read -s -n1 -p "按任意键以继续"
fi
make clean
echo "TEST SJF"
rm -rf userApp
mkdir -p userApp
cp tests/test_SJF/* userApp/
make
if [ $? -ne 0 ]; then
    echo "make failed"
else
    echo "make succeed"
    echo "START TEST SJF"
    qemu-system-i386 -kernel output/myOS.elf -serial pty
fi
```

源代码说明

• 目录组织



Makefile组织

在各个文件夹下都有一个 Makefile 文件。

src 目录下的 Makefile 将各种其他子 Makefile 文件串联起来。在 output/myOS.elf 中,将 OS_OBJS 包含进去,而 OS_OBJS 将 MYOS_OBJS 和 USER_APP_OBJS 包含进去, MYOS_OBJS 中又把目录下的 DEV_OBJS 、 I386_OBJS 、 PRINTK_OBJS 、 LIB_OBJS 、 KERNEL_OBJS 包含进去。这样就把所有需要编译成可执行文件的内容包含进去了。

值得注意的是,这里的 USER_APP_OBJS 在切换调度算法后是不一样的。

代码布局说明 (地址空间)

• OS部分

这个 ld 文件将各可执行文件中的 text 、 data 和 bss 段分别拆开,然后拼接到一起。 在 .text 段中,先把 multiboot_header 的启动头写进去,然后对齐,再把 text 部分写入。再对齐 后,把 data 部分写入。再次对齐,把 bss 段写入,再经过一些对齐的处理。经过编译,就可以按照 ld 文件生成 elf 文件。

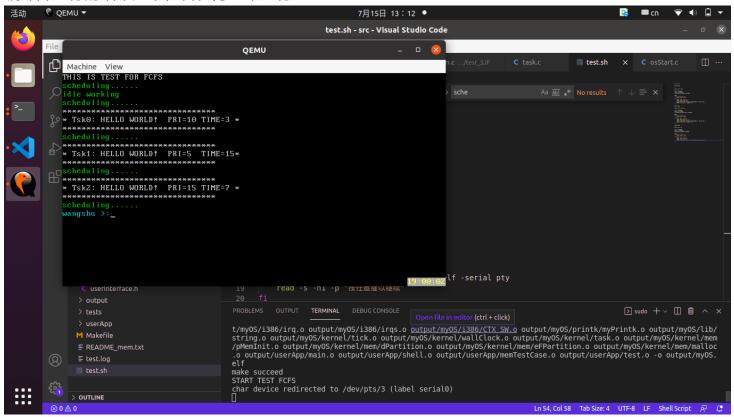
• 其他部分: 供用户和内核使用的空闲空间, 在本次实验中, 我们用它们来分配各task的栈空间

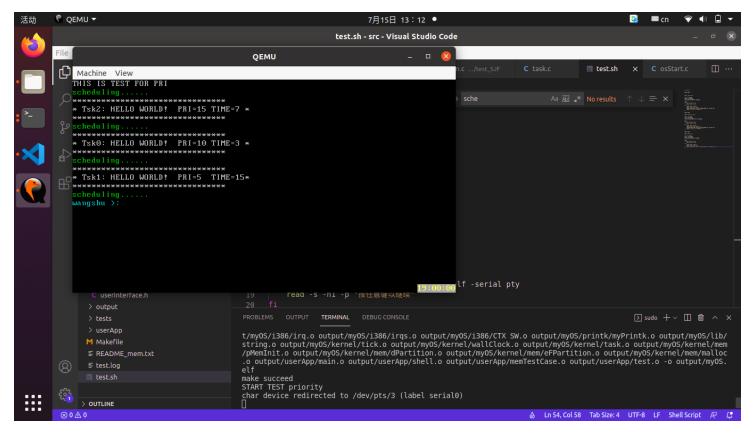
编译过程说明

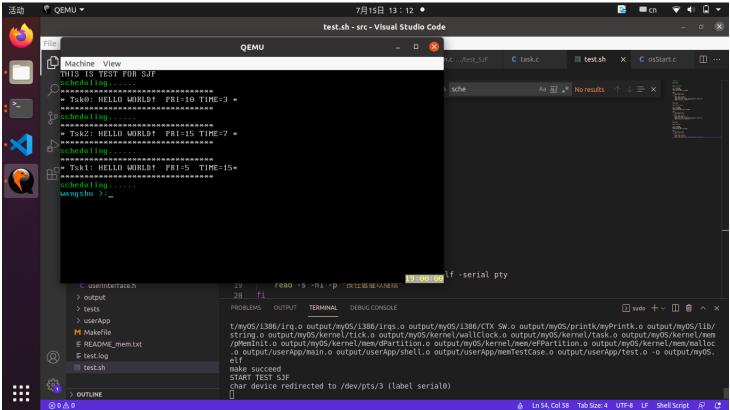
Src 目录下的 Makefile 将所有 .S 文件和 .c 文件按照 gcc 编译为可执行文件,然后按照 ld 文件的指示生成 elf 文件。(所有生成的可执行文件和 elf 文件都被放到了 output 文件夹中)。

运行和运行结果说明

编译并运行的结果如下,各任务正常运行







遇到的问题和解决方案说明

主要的算法实现起来不是很难,但是奇怪的数据结构好多不知道到底应该怎么实现,有点摸不清头脑,不过还是勉强实现出来了。最后这次实验主要是时间比较紧张,而且是基于自己写的lab5,感觉不是非常靠谱。