Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«Ульяновский государственный технический университет» Кафедра «Вычислительная техника им. П. И. Соснина»

Операционные системы

(название дисциплины)

Лабораторная работа №2

«Алгоритмы планирования»

(название (тема) работы)

Выполнил: студент группы <u>ИВТАПбд-31</u>

<u>Молчанов А. В.</u>

(Фамилия И. О.)

Проверил: преподаватель, аспирант кафедры «ВТ» (должность) Беляев К. С. (Фамилия И. О.)

Ульяновск

Постановка задачи

На языке программирования С необходимо реализовать следующие алгоритмы планирования:

- «Первым пришёл первым обслужен» (FCFS), при котором задачи планируются в том порядке, в котором они запрашивают ЦПУ;
- Shortest-Job-First (SJF), при котором задачи планируются в порядке продолжительности использования ими ЦПУ;
- Приоритетное планирование, при котором задачи планируются на основе приоритета;
- Циклическое планирование (RR), при котором каждая задача выполняется в течение определённого кванта времени или оставшуюся часть времени использования ЦПУ;
- Циклическое планирование с приоритетом: задачи планируются в порядке приоритета и используется циклическое планирование для задач с одинаковым приоритетом.

Предполагается, что все задачи поступают одновременно, поэтому алгоритмы планировщика не обязаны поддерживать процессы с более высоким приоритетом, вытесняя процессы с более низким приоритетом.

В качестве дополнительного задания необходимо подсчитать среднее оборотное время, время ожидания и время отклика для каждого алгоритма планирования.

Детали реализации

Выполнение процессов будет производиться на виртуальном процессоре, который реализован в виде двух файлов — CPU.h и CPU.c и представляет собой обычный вызов функции run с аргументами самого объекта процесса task и времени его выполнения slice (Рисунок 1).

```
C CPU.c > ...
1  #include "CPU.h"
2  #include "stdio.h"
3  #include "task.h"
4
5  void run(Task *task, int slice)
6  {
7   printf("Running task = [%s] [%d] for %d units.\n", task->name, task->priority, task->burst, slice);
8  }
9
```

Рисунок 1. Фрагмент кода №1

Сущность процесса реализована в заголовочном файле task.h (Рисунок 2) и представляет собой структуру данных с такими полями как идентификатор процесса (id), его наименование (name), приоритет (priority), счётчик количества процессов с таким же приоритетом (same_priority_tasks_count), а также время, которое потребуется на выполнение данного процесса (burst) и булевая переменная is_running, показывающая, был ли он уже запущен на виртуальном процессоре.

```
C task.h x

C task.h > ...

1  #ifndef TASK H
2  #define TASK_H
3
4  #define MAX_TASKS_NUMBER 100
5
6  #include "stdbool.h"
7
8  typedef struct task
9  {
10    int id;
11    char *name;
12    int priority;
13    int same_priority_tasks_count;
14    int burst;
15    bool is_running;
16 } Task;
17
18  #endif
```

Рисунок 2. Фрагмент кода №2

Для хранения множества процессов используется массив объектов task – tasks_array_list или односвязный список объектов node – tasks_linked_list, которые определены в заголовочном файле list.h (Pисунок 3). Также, в данном файле объявлены два массива tasks_waiting_time и tasks_turnaround_time для выполнения дополнительного задания, которое заключается в подсчёте среднего оборотного времени, времени ожидания и времени отклика (в нашем случае совпадает с временем ожидания, так как все процессы поступают в одно и то же время) для каждого из алгоритмов планирования.

Рисунок 3. Фрагмент кода №3

Заголовки функций для работы со списком определены в этом же файле list.h (Рисунок 3), а их реализация представлена в файле list.c (Рисунок 4).

```
C list.c
  1 #include "list.h"
2 #include "stdlib.h"
3 #include "string.h"
4 #include "task.h"
      void insert(struct node **start_node, Task *new_task)
           struct node *new node = malloc(sizeof(struct node));
           new_node->task = new_task;
           new node->next task = *start node;
           *start_node = new_node;
      void delete(struct node **start_node, Task *deleting_task)
           struct node *temp_node;
           struct node *previous node;
           temp_node = *start_node;
           if (strcmp(deleting_task->name, temp_node->task->name) == 0)
               *start_node = (*start_node)->next_task;
               previous node = *start node;
              temp_node = temp_node->next_task;
               while (strcmp(deleting task->name, temp node->task->name) != 0)
                   previous_node = temp_node;
                   temp_node = temp_node->next_task;
               previous_node->next_task = temp_node->next_task;
       struct node* reverse(struct node *start_node)
           if (start_node == NULL || start_node->next_task == NULL)
              return start_node;
           struct node *reverse_node = reverse(start_node->next_task);
           start node->next task->next task = start node;
           start_node->next_task = NULL;
           return reverse node;
```

Рисунок 4. Фрагмент кода №4

Файл driver.c (Рисунок 5), исходя из названия, приводит всю программу в движение, считывая, сохраняя и планируя необходимые для её корректной работы данные, используя для этого описанные выше структуры и функции.

```
C diwerz >...

C diwerz >...

| planclude "list.h"
| planclude "schedulers.h"
| planclude "schedulers.h"
| planclude "schedulers.h"
| planclude "schilb.h"
| planclude "stdlib.h"
| pla
```

Рисунок 5. Фрагмент кода №5

Заголовочный файл schedulers.h, подключённый к driver.c, содержит в себе две константные переменные для обозначения минимально (MIN_PRIORITY = 1) и максимально (MAX_PRIORITY = 10) возможного приоритета процессов (более высокое числовое значение указывает на более высокий относительный приоритет), а также заголовки таких функций как add_task и schedule вызываемые в драйвере программы (Рисунок 5).

Начнём рассматривать реализацию каждого из алгоритмов планирования с FCFS-планировщика (Рисунок 6), при котором задачи планируются на выполнение виртуальным центральным процессором в том порядке, в котором они его запрашивают.

Стоит отметить, что каждый из планировщиков переопределяет, в соответствии со своим предназначением, функции add_task и schedule из файла schedulers.h описанного выше. И если первая функция, вне зависимости от алгоритма, всегда делает одно и то же — добавляет процессы в очередь, то отличие между ними во второй заключается лишь в том, как и в каком порядке они планируют их выполнение. В случае с алгоритмом планирования FCFS (First Come First Served) всё происходит последовательно.

Рисунок 6. Фрагмент кода №6

Описание работы SJF-планировщика (Shortest Job First), при котором задачи планируются в порядке продолжительности использования ими ЦПУ приведено в комментариях к программному коду на Рисунке 7 ниже.

```
edule_sifc > ...
#include "CPU.h"
#include "list.h"
#include "schedulers.h'
#include "stdio.h"
int tasks_waiting_time[MAX_TASKS_NUMBER];
int tasks_turnaround_time[MAX_TASKS_NUMBER];
int current_task index = \theta; float average_waiting_time = \theta.\theta; float average_turnaround_time = \theta.\theta;
       new_task->id = current_task_index + 1;
new_task->name = name;
new_task->priority = priority;
new_task->burst = burst;
        tasks_array_list[current_task_index] = new_task;
++current task index;
        struct task *temp_task;
                          // Сортируем массив процессов в порядке возрастания времени их выполнения на ЦПУ if (tasks_array_list[i]->burst > tasks_array_list[j]->burst)
                       temp_task = tasks_array_list[i];
  tasks_array_list[i] = tasks_array_list[j];
  tasks_array_list[j] = temp_task;
                                  // Сортируем массив процессов в порядке убывания их приоритета if (tasks_array_list[i]->priority < tasks_array_list[j]->priority)
                                  temp_task = tasks_array_list[i];
tasks_array_list[i] = tasks_array_list[j];
tasks_array_list[j] = temp_task;
          // Перебираем весь массив процессов
for (int task_index = θ; task_index < current_task_index; ++task_index)</pre>
                         // Время ожидания текущего процесса - это время ожидания всех процессов до него + время выполнения предыдущего пр tasks_waiting_time[task_index] = tasks_waiting_time[task_index - 1] + tasks_array_list[task_index - 1]->burst; average_waiting_time += tasks_waiting_time[task_index];
                 // Оборотное время текущего процесса - это его время ожидания + его время выполнения tasks_turnaround_time[task_index] = tasks_waiting_time[task_index] + tasks_array_list[task_index]->burst; average_turnaround_time += tasks_turnaround_time[task_index];
          printf("\nAverage waiting time = average response time = \$.3f.\n", average waiting time / (float)current_task_index); \\ printf("Average turnaround time = \$.3f.\n", average_turnaround_time / (float)current_task_index);
```

Рисунок 7. Фрагмент кода №7

Приоритетный планировщик, при котором задачи планируются на основе их приоритета отличается от предыдущего алгоритма планирования лишь порядком сортировки массива процессов tasks array list.

Описание его работы приведено в комментариях к программному коду на Рисунке 8 ниже.

```
int tasks_waiting_time[MAX_TASKS_NUMBER];
int tasks_turnaround_time[MAX_TASKS_NUMBER];
int current_task_index = 0;
float average_waiting_time = 0.0;
float average_turnaround_time = 0.0;
              new_task->name = name;
new_task->priority = priority;
new_task->burst = burst;
                tasks_array_list[current_task_index] = new_task;
++current_task_index;
                                                temp_task = tasks_array_list[i];
tasks_array_list[i] = tasks_array_list[j];
tasks_array_list[j] = temp_task;
                                                                                          temp_task = tasks_array_list[i];
tasks_array_list[i] = tasks_array_list[j];
tasks_array_list[j] = temp_task;
                    // Перебираем весь массив процессов
for (int task_index = θ; task_index < current_task_index; ++task_index)</pre>
                                                     // Время ожидания техущего процесса - это время ожидания всех процессов до него + время выполнения предыдущего процесса tasks_waiting_time[task_index] = tasks_waiting_time[task_index - 1] + tasks_array_list(task_index - 1]->burst; average_waiting_time += tasks_waiting_time[task_index];
                                      // Оборотное время текущего процесса - это его время ожидания + его время выполнения tasks_turnaroum_time[task_index] = tasks_uniting_time[task_index] + tasks_array_List[task_index]->burst; average_turnaround_time + tasks_turnaround_time tasks_turnaround_time + tasks_t
                    printf("\nAverage waiting time = average response time = 0.3f.\n", average_waiting_time / (float)current_task_index);
printf("Average turnaround time = 0.3f.\n", average_turnaround_time / (float)current_task_index);
```

Рисунок 8. Фрагмент кода №8

Реализация и описание основной функции schedule() RR-планировщика (Round Robin), при котором каждая задача выполняется в течение определённого кванта времени (константная переменная QUANTUM = 10 в заголовочном файле CPU.h) или оставшуюся часть времени использования виртуального центрального процессора приведены на Рисунке 9 ниже.

```
void schedule()
      // Переворачиваем односвязный список процессов, так как каждый новый процесс добавлялся в его начало tasks_linked_list = reverse(tasks_linked_list); struct node *current_node = tasks_linked_list;
      int task_index = 0, completed_tasks_count = 0, previous_task_burst_time; tasks_waiting_time[task_index] = 0;
       while (current_node != NULL)
                               if (task_index != 0 && !current_node->task->is_running)
                                    // Время ожидания текущего процесса - это время ожидания всех процессов до него + время выполнен tasks_waiting_time[task_index] = tasks_waiting_time[task_index - 1] + previous_task_burst_time; average_waiting_time += tasks_waiting_time[task_index];
                              // Если время выполнения процесса больше 0 и больше или равно длине кванта времени (10) if (current_node->task->burst >= 0 && current_node->task->burst >= QUANTUM)
                                    run(current_node->task, QUANTUM); // Выполняем его в течение кванта време
previous_task_burst_time = QUANTUM;
current_node->task->burst -= QUANTUM;
                             // Иначе, если время выполнения процесса меньше длины кванта времени (10) и не равно else if (current_node->task->burst < QUANTUM && current_node->task->burst != 0)
                                     run(current_node->task, current_node->task->burst); // Довыполняем его в течение оставшегося времени
previous_task_burst_time = current_node->task->burst;
current_node->task->burst = 0;
                            // Pharms, Types-
else
{
    ++completed_tasks_count;
    previous_task_burst_time = 0;
                             // Оборотное время текущего процесса - это его время ожидания + его время выполнения tasks_turnaround_time[task_index] = tasks_waiting_time[task_index] + current_node->task->burst; average_turnaround_time += tasks_turnaround_time[task_index];
                      // Берём следующий процесс из списка current_node = current_node->next_task;
                             task_index = θ;
current_node = tasks_linked_list;
       printf("\nAverage waiting time = average response time = \$.3f.\n", average\_waiting\_time / (float)tasks\_number); \\ printf("Average turnaround time = \$.3f.\n", average\_turnaround\_time / (float)tasks\_number); \\
```

Рисунок 9. Фрагмент кода №9

Последний из реализованных в данной лабораторной работе алгоритмов планирования — это RR-планировщик с приоритетом, при котором задачи планируются на основе их приоритета, а для задач с одинаковым приоритетом используется циклическое (RR) планирование.

Таким образом, этот тип планировщика совмещает в себе два других алгоритма планирования описанных выше — приоритетное (Рисунок 8) и циклическое обычное (Рисунок 9). Его же более подробное описание можно наблюдать в комментариях к программному коду на Рисунках 10-11 ниже.

```
c schedule_priority_rr.c ×
C schedule_priority_rr.c > ...
      void schedule()
          struct task *temp_task;
          int tasks array list size = current task index, completed tasks count = 0, previous task burst time = 0;
          tasks_waiting_time[0] = 0;
          for (int i = 0; i < tasks array list size; ++i)</pre>
               for (int j = i + 1; j < tasks_array_list_size; ++j)</pre>
                   if (tasks_array_list[i]->priority < tasks_array_list[j]->priority)
                       temp task = tasks_array_list[i];
                      tasks_array_list[i] = tasks_array_list[j];
                       tasks_array_list[j] = temp_task;
                   else if (tasks array list[i]->priority == tasks array list[j]->priority)
                       if (tasks array list[i]->burst > tasks array list[j]->burst)
                           temp_task = tasks_array_list[i];
                           tasks_array_list[i] = tasks_array_list[j];
                           tasks_array_list[j] = temp_task;
           for (int i = 0; i < tasks_array_list_size; ++i)</pre>
               for (int j = i + 1; j < tasks_array_list_size; ++j)</pre>
                   if (tasks array list[i]->priority == tasks array list[j]->priority)
                       ++tasks_array_list[i]->same_priority_tasks_count;
```

Рисунок 10. Фрагмент кода №10

```
completed tasks_count != tasks_array_list_size)
if (tasks array list[i]->same priority tasks count != θ)
    int same_priority_tasks_count = tasks_array_list[i]->same_priority_tasks_count;
    int task index = i;
    while (tasks_array_list[i]->same_priority_tasks_count != θ)
         // Если процесс уже был запущен на выполнение виртуальным центральным процессором, значит время ожидания для него посчитано
         if (task_index != 0 && !tasks_array_list[task_index]->is_running)
             tasks_array_list[task_index]->is_running = true;
             // Время ожидания текущего процесса - это время ожидания всех процессов до него + время выполнения предыдущего процесса tasks_waiting_time[task_index - 1] + previous_task_burst_time;
             average waiting time += tasks waiting time[task index];
             previous_task_burst_time = θ;
         if (tasks_array_list[task_index]->burst > 0 && tasks_array_list[task_index]->burst >= QUANTUM)
             run(tasks_array_list[task_index], QUANTUM); // Выполняем его в течение кванта времени
             previous task burst time += QUANTUM;
              tasks_array_list[task_index]->burst -= QUANTUM;
         // Иначе, если время выполнения процесса меньше длины кванта времени (10) и не равно 0 else if (tasks_array_list[task_index]->burst < QUANTUM && tasks_array_list[task_index]->burst != 0)
             run(tasks_array_list[task_index], tasks_array_list[task_index]->burst); // Довыполняем его в течение оставшегося времено previous_task_burst_time += tasks_array_list[task_index]->burst;
             tasks_array_list[task_index]->burst = 0;
         // Иначе, процесс считается выполненным
             ++completed_tasks_count;
                                                          это его время ожидания + его время выполнения
             tasks_turnaround_time[task_index] = tasks_waiting_time[task_index] + previous_task_burst_time;
average_turnaround_time += tasks_turnaround_time[task_index];
             --tasks_array_list[i]->same_priority_tasks_count;
         ++task index:
         if (task_index == i + same_priority_tasks_count + 1)
             task index = i:
    i += same priority tasks count;
    if (i != 0 && !tasks_array_list[i]->is_running)
         tasks_array_list[i]->is_running = true;
        tasks_waiting_time[i] = tasks_waiting_time[i - 1] + previous_task_burst_time;
average_waiting_time += tasks_waiting_time[i];
        previous task burst time = \theta:
    previous_task_burst_time += tasks_array_list[i]->burst;
    tasks_array_list[i]->burst = 0;
    ++completed tasks count;
    tasks_turnaround_time[i] = tasks_waiting_time[i] + previous_task_burst_time;
    average turnaround time += tasks turnaround time[i];
```

Рисунок 11. Фрагмент кода №11

Тестирование

```
ayrtom@asus-m1502ia:~/Университет/Операционные системы/Лабораторные работы/2/framework$ ./fcfs schedule.txt
Running task = [T1] [4] [20] for 20 units.
Running task = [T2] [3] [25] for 25 units.
Running task = [T3] [3] [25] for 25 units.
Running task = [T4] [5] [15] for 15 units.
Running task = [T5] [5] [20] for 20 units.
Running task = [T6] [1] [10] for 10 units.
Running task = [T7] [3] [30] for 30 units.
Running task = [T8] [10] [25] for 25 units.
Average waiting time = average response time = 73.125.
Average turnaround time = 94.375.
```

Рисунок 12. FCFS-планировщик

```
ayrtom@asus-m1502ia:-/Университет/Операционные системы/Лабораторные работы/2/framework$ ./sjf schedule.txt Running task = [T6] [1] [10] for 10 units.
Running task = [T4] [5] [15] for 15 units.
Running task = [T5] [5] [20] for 20 units.
Running task = [T1] [4] [20] for 20 units.
Running task = [T1] [4] [20] for 25 units.
Running task = [T8] [10] [25] for 25 units.
Running task = [T2] [3] [25] for 25 units.
Running task = [T7] [3] [3] [25] for 30 units.
Average waiting time = average response time = 61.250.
Average turnaround time = 82.500.
```

Рисунок 13. SJF-планировщик

```
ayrtom@asus-m1502ia:~/Университет/Операционные системы/Лабораторные работы/2/framework$ ./priority schedule.txt Running task = [T8] [10] [25] for 25 units.
Running task = [T4] [5] [15] for 15 units.
Running task = [T5] [5] [20] for 20 units.
Running task = [T1] [4] [20] for 20 units.
Running task = [T3] [3] [25] for 25 units.
Running task = [T2] [3] [25] for 25 units.
Running task = [T7] [3] [30] for 30 units.
Running task = [T6] [1] [10] for 10 units.

Average waiting time = average response time = 75.000.

Average turnaround time = 96.250.
```

Рисунок 14. Приоритетный планировщик

```
Running task = [T1] [4] [20] for 10 units.
Running task = [T2] [3] [25] for 10 units.
Running task = [T3] [3] [25] for 10 units.
Running task = [T4] [5] [15] for 10 units.
Running task = [T5] [5] [20] for 10 units.
                                  [1] [10] for 10 units.
[3] [30] for 10 units.
[10] [25] for 10 units.
Running task = [T6]
Running task = [T7]
Running task = [T8]
Running task = [T1]
                                   [4] [10] for 10 units.
Running task = [T2]
                                   [3] [15] for 10 units.
                                         [15] for 10 units.
[5] for 5 units.
Running task = [T3]
Running task = [T4]
Running task = [T5]
                                   [3]
[5]
[5]
                                          [10] for 10 units.
Running task = [T7]
                                   [3] [20] for 10 units.
Running task = [T8] [10] [15] for 10 units.
Running task = [T2] [3] [5] for 5 units.
Running task = [T3] [3] [5] for 5 units.
Running task = [T7] [3] [10] for 10 units.
Running task = [T8] [10] [5] for 5 units.
Average waiting time = average response time = 35.000.
Average turnaround time = 123.125.
```

Рисунок 15. RR-планировщик

```
ayrtom@asus-m1502la:-/Университет/Операционные системы/Лабораторные работы/2/framework$ ./priority_rr schedule.txt Running task = [T8] [10] [25] for 25 units.
Running task = [T4] [5] [15] for 10 units.
Running task = [T5] [5] [20] for 10 units.
Running task = [T4] [5] [5] for 5 units.
Running task = [T4] [5] [5] [10] for 10 units.
Running task = [T3] [3] [25] for 20 units.
Running task = [T3] [3] [25] for 10 units.
Running task = [T2] [3] [25] for 10 units.
Running task = [T7] [3] [30] for 10 units.
Running task = [T7] [3] [30] for 10 units.
Running task = [T7] [3] [20] for 10 units.
Running task = [T7] [3] [20] for 10 units.
Running task = [T7] [3] [20] for 5 units.
Running task = [T7] [3] [5] for 5 units.
Running task = [T7] [3] [10] for 10 units.
Running task = [T6] [1] [10] for 10 units.
Running task = [T6] [1] [10] for 10 units.
Running task = [T6] [1] [10] for 10 units.
```

Рисунок 16. RR-планировщик с приоритетом