

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

«Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ «Информатика и системы управления»			
КАФЕЛРА «Про	граммное обеспечение ЭВМ и информационные технологии»		

Отчет по лабораторной работе \mathbb{N} 1 (часть \mathbb{N} 2) по дисциплине "Операционные системы"

Тема Прерывание таймера в Windows и Unix
Студент <u>Калашков П. А.</u>
Группа ИУ7-56Б
Оценка (баллы)
Преподаватели Рязанова Н. Ю.

1 Функции обработчика прерывания от системного таймера в системах разделения времени

Тик - период времени между двумя последующими прерываниями таймера.

Основной тик - период времени равный п тикам таймера (число п зависит от конкретного варианта системы).

Квант времени (quantum, time slice) — временной интервал, в течение которого процесс может использовать процессор до вытеснения другим процессом.

1.1 Unix

По тику

- инкремент счетчика тиков аппаратного таймера
- инкремент счетчика использование процессора текущим процессом
- инкремент часов и других таймеров системы
- декремент кванта текущего потока
- декремент счетчика времени до отправления на выполнение отложенных вызовов, при достижении счетчиком нуля происходит выставление флага для обработчика отложенного вызова [1]

По главному тику

- пробуждает в нужные моменты системные процессы, такие как swapper и pagedaemon. ('пробуждает' тут понимается так: регистрация отложенного вызова процедуры wakeup, которая перемещает дескрипторы процессов из списка "спящие"в очередь готовых к выполнению)
- регистрирует отложенные вызовы функции, которые относятся к работе планировщика
 - В системе SVR4 можно зарегестрировать отложенный вызов с помощью

timeout(void (*fn)(), caddr_t arg, long delta); где fn() – функция, которую необходимо запустить, arg – аргументы, которые получит fn(), delta – временный интервал (в тиках процессора) через который fn() должна быть вызвана.

- декрементирует счетчик времени, которое осталось до отправления одного из следующих сигналов:
 - SIGVTALRM сигнал, посылаемый процессу по истечении времени, заданного в "виртуальном" таймере;
 - SIGPROF сигнал, посылаемый процессу по истечении времени заданного в таймере профилирования;
 - SIGALRM сигнал, посылаемый процессу по истечении времени, предварительно заданного функцией alarm().

По кванту

• посылает текущему процессу сигнала SIGXCPU, если он превысил выделенную для него квоту использования процессора. По получению сигнала обработчик сигнала прерывает выполнение процесса.

1.2 Windows

По тику

- инкремент счетчика системного времени
- декремент счетчиков времени отложенных задач
- декремент кванта текущего потока
- Если активен механизм профилирования ядра, то инициализация отложенного вызова обработчика ловушки профилирования ядра с помощью постановки объекта в очередь DPC (обработчик ловушки профилирования регистрирует адрес команды, выполнявшейся на момент прерывания)

По главному тику

• Освобождение объекта «событие», которое ожидает диспетчер настройки баланса. (Диспетчер настройки баланса по событию от таймера сканирует очередь готовых процессов и повышает приоритет процессов, которые находились в состоянии ожидания дольше 4 секунд.)

По кванту

• Инициация диспетчеризации потоков (добавление соответствующего объекта в очередь DPC – Deferred procedure call — отложенный вызов процедуры)

2 Пересчет динамических приоритетов

В ОС семейства UNIX и в ОС семейства Windows только приоритеты пользовательских процессов могут динамически пересчитываться.

2.1 Unix

Планирование процессов в UNIX основано на приоритете процесса. Планировщик всегда выбирает процесс с наивысшим приоритетом. Приоритеты планирования изменяются с течением времени (динамически) системой в зависимости от использования вычислительных ресурсов, времени ожидания запуска и текущего состояния процесса.

Традиционное ядро UNIX является строго невытесняющим, однако в современных системах UNIX ядро является вытесняющим — то есть процесс в режиме ядра может быть вытеснет более приоритетным процессом в режиме ядра. Ядро сделано вытесняющим для того, чтобы система могла обслуживать процессы реального времени, например видео и аудио.

Очередь процессов, готовых к выполнению, формируется согласно приоритетам и принципу вытесняющего циклического планирования, то есть сначала выполняются процессы с большим приоритетом, а процессы с одинаковым приоритетом выполняются в течении кванта времени друг за другом циклически. В случае, если процесс с более высоким приоритетом поступает в очередь процессов, готовых к выполнению, планировщик вытесняет текущий процесс и предоставляет ресурс более приоритетному процессу.

Приоритет процесса задается любым целым числом, которое лежит в диапазоне от 0 до 127 (чем меньше число, тем выше приоритет)

- 0 49 зарезервированы для ядра (приоритеты ядра фиксированы)
- 50 127 прикладные (приоритеты прикладных задач могут изменяться во времени)

Изменение приоритета прикладных задач зависит от следующих факторов:

• фактор 'любезности' – это целое число в диапазоне от 0 до 39 со значением 20 по умолчанию. Увеличение значения приводит к уменьшению приоритета. Пользователи могут повлиять на приоритет процесса при помощи изменения значений этого фактора, но только су-

перпользователь может увеличить приоритет процесса. Фоновые процессы автоматически имеют более высокие значения этого фактора.

• последней измеренной величины использования процессора

Структура proc содержит следующие поля, которые относятся к приоритетам:

- р_pri текущий приоритет планирования
- p_usrpri приоритет режима задачи
- р сри результат последнего измерения использования процессора
- p_nice фактор 'любезности', который устанавливается пользователем

p_pri используется планировщиком для принятия решения о том, какой процесс отправиьь на выполнение. **p_pri** и **p_usrpri** равны, когда процесс находится в режиме задачи.

Значение **p_pri** может быть изменено (повышено) планировщиком для того, чтобы выполнить процесс в режиме ядра. В таком случае **p_usrpri** будет использоваться для хранения приоритета, который будет назначен процессу, когда тот вернется в режим задачи.

р_сри инициализируется нулем при создании процесса (и на каждом тике обработчик таймера увеличивает это поле текущего процесса на 1, до максимального значения равного 127).

Ядро системы связывает приоритет сна с событием или ожидаемым ресурсом, из-за которого процесс может блокироваться (приоритет сна определяется для ярда, поэтому лежит в диапазоне 0 - 49). Когда процесс 'просыпается', ядро устанавливает **p_pri**, равное приоритету сна события или ресурса, по которому произошла блокировка (значение приоритета сна для некоторых событий в системе 4.3BSD представлены в таблице 2.1).

Каждую секунду ядро системы инициализирует отложенный вызов процедуры schedcpu(), которая уменьшает значение **p_pri** каждого процесса исходя из фактора "полураспада" (в системе 4.3BSD считается по формуле 2.1)

Таблица 2.1 – Приоритеты сна в ОС **4.3BSD**

Приоритет	Значение	Описание
PSWP	0	Свопинг
PSWP + 1	1	Страничный демон
PSWP + 1/2/4	1/2/4	Другие действия по обработке памяти
PINOD	10	Ожидание освобождения inode
PRIBIO	20	Ожидание дискового ввода-вывода
PRIBIO + 1	21	Ожидание освобождения буфера
PZERO	25	ый приоритет
TTIPRI	28	Ожидание ввода с терминала
TTOPRI	29	Ожидание вывода с терминала
PWAIT	30	Ожидание завершения процесса потомка
PLOCK	35	Консультативное ожидание блок. ресурса
PSLEP	40	Ожидание сигнала

$$decay = \frac{2 \cdot load_average}{2 \cdot load_average + 1}$$
 (2.1)

где *load_average* - это среднее количество процессов, находящихся в состоянии готовности к выполнению, за последнюю секунду.

Также процедура schedcpu() пересчитывает приоритеты для режима задачи всех процессов по формуле 2.2,

$$p_usrpri = PUSER + \frac{p_cpu}{2} + 2 \cdot p_nice$$
 (2.2)

где *PUSER* - базовый приоритет в режиме задачи, равный 50.

Таким образом, если процесс в последний раз использовал большое количество процессорного времени, то его р_сри будет увеличен => рост значения р_usrpri => понижение приоритета. Чем дольше процесс простаивает в очереди на выполнение, тем больше фактор полураспада уменьшает его р_сри => повышение его приоритета. Такая схема предотвращает бесконечное откладывание низкоприоритетных процессов. Применение данной схемы предпочтительно процессам, осуществляющим много операций ввода-вывода, в противоположность процессам, производящим много вычислений. То есть динамический пересчет приоритетов процессов в режиме задачи позволяет избежать бесконечного откладывания.

2.2 Windows

В Windows реализуется приоритетная, вытесняющая система планирования, при которой всегда выполняется хотя бы один работоспособный (готовый) поток с самым высоким приоритетом, с той оговоркой, что конкретные, имеющие высокий приоритет и готовые к запуску потоки могут быть ограничены процессами, на которых им разрешено или предпочтительнее всего работать. [2]

В WIndows планировка потоков осуществляется на основании приоритетов готовых к выполнению потоков. Поток с более низким приоритетом вытесняется планировщиком, когда поток с более высоким приоритетом становится готовым к выполнению.

Код Windows, отвечающий за планирование, реализован в ядре. Нет единого модуля или процедуры с названием "планировщик так как этот код рассредоточен по ядру. Совокупность процедур, выполняющих эти обязанности, называется диспетчером ядра. Диспетчеризация потоков может быть вызвана:

- поток готов к выполнению (только что создан или вышел из состояния "ожидания")
- поток выходить из состояния "выполняется", т.к. его квант истек, либо потом завершается, либо переходит в состояние "ожидание"
- поменялся приоритет потока
- изменилась привязка к процессорам => поток больше не может работать на процессоре, на котором он выполнялся.

Windows использует 32 уровня приоритета:

- от 0 до 15 16 изменяющихся уровней (из которых уровень 0 зарезервирован для потока обнуления страниц)
- от 16 до 31 16 уровней реального времени

Уровни приоритета потоков назначаются исходя из двух разных позиций: одной от Windows API и другой от ядра Windows. Сначала Windows

API систематизирует процессы по классу приоритета, который им присваивается при создании:

- Реального времени Real-time (4)
- Высокий High (3)
- Выше обычного Above Normal (6)
- Обычный Normal (2)
- Ниже обычного Below Normal (5)
- Простоя Idle (1)

После назначается относительный приоритет отдельных потоков внутри этих процессов

- Критичный по времени Time-critical (15)
- Наивысший Highest (2)
- Выше обычного Above-normal (1)
- Обычный Normal (0)
- Ниже обычного Below-normal (-1)
- Самый низший Lowest (-2)
- Простоя Idle (-15)

Исходный базовый приоритет потока наследуется от базового приоритета процесса. Процесс по умолчанию наследует свой базовый приоритет у того процесса, который его создал. Соответствие между приоритетами Windows API и ядра системы приведено в таблице 2.2

Таблица 2.2 – Соответствие между приоритетами Windows API и ядра Windows

	real-	high	above	normal	below	idle
	$_{ m time}$		normal		normal	
time critical	31	15	15	15	15	15
highest	26	15	12	10	8	6
above normal	25	14	11	9	7	5
normal	24	13	10	8	6	4
below normal	23	12	9	7	5	3
lowest	22	11	8	6	4	2
idle	16	1	1	1	1	1

Текущий приоритет потока в динамическом диапазоне – от 1 до 15 – может быть повышен планировщиком вследствие следующих причин.

• Повышение вследствие событий планировщика или диспетчера (сокращение задержек)

При наступлении события диспетчера вызываются процедуры с целью проверить не должны ли на локальном процессоре быть намечены какие-либо потоки, которые не должны быть спланированы. При каждом наступлении такого события вызывающий код может также указать, какого типа повышение должно быть применено к потоку, а также с каким приращением приоритета должно быть связано это повышение.

• Повышения приоритета, связанные с завершением ожидания

В общем случае поток, пробуждающийся из состояния ожидания, должен иметь возможность приступить к выполнению как можно скорее.

• Повышение вследствие завершения ввода-вывода

Windows дает временное повышение приоритета при завершении определенных операций ввода/вывода, при этом потоки, которые ожидали ввода/вывода имеют больше шансов сразу же запуститься. Подхо-

дящее значение для увеличения зависит от драйвера устройств (представлены в таблице 2.3).

• Повышение при ожидании ресурсов исполняющей системы

Если поток пытается получить ресурс исполняющей системы, который уже находится в исключительном владении другого потока, то он должен войти в состояние ожидания до тех пор, пока другой поток не освободит ресурс. Для ограничения риска взаимных исключений исполняющая система выполняет это ожидание, не входя в бесконечное ожидание ресурса, а интервалами по 500 мс. Если по окончании этих 500 мс ресурс все также находится во владении, то исполняющая система пытается предотвратить зависание центрального процессора путем получения блокировки диспетчера, повышения приоритета потока (потоков), владеющих ресурсом до 15 (в случае если исходный приоритет владельца был меньше, чем у ожидающего, и не был равен 15), перезапуска их квантов и выполнения еще одного ожидания.

• Повышение приоритета потоков первого плана после ожидания

Смысл такого повышения заключается в улучшении скорости отклика интерактивных приложений, то есть если дать приложениям первого плана небольшое повышение приоритета при завершении ожидания, то у них повышаются шансы сразу же приступить к работе,
особенно когда другие процессы с таким же базовым приоритетом
могут быть запущены в фоновом режиме.

• Повышение приоритета после пробуждения GUI-потока

Потоки — владельцы окон получают при пробуждении дополнительное повышение приоритета на 2 из-за активности при работе с окнами, например, при поступлении сообщений от окна. Система работы с окнами (Win32k.sys) применяет это повышение приоритета, когда вызывает функцию KeSetEvent для установки события, используемого для пробуждения GUI-потока. Смысл такого повышения схож со смыслом предыдущего повышения — содействие интерактивным приложениям.

• Повышения приоритета, связанные с перезагруженностью центрального процессора

Диспетчер настройки баланса (механизм ослабления загруженности центрального процессора) сканирует очередь готовых потоков раз в секунду и, если обнаружены потоки, ожидающие выполнения более 4 секунд, то диспетчер настройки баланса повышает их приоритет до 15. Как только квант истекает, приоритет потока снижается до базового приоритета. Если поток не был завершен за квант времени или был вытеснен потоком с более высоким приоритетом, то после снижения приоритета поток возвращается в очередь готовых потоков. Диспетчер настройки баланса сканирует лишь 16 готовых потоков и повышает приоритет не более чем у 10 потоков (если найдет) за один проход. При следующем проходе сканирование возобновляется с того места, где оно было прервано в прошлый раз.

• Повышение приоритетов для мультимедийных приложений и игр

Потоки, на которых выполняются различные мультимедийные приложения, должны выполняться с минимальными задержками. В Windows такая задача решается с помощью повышения приоритетов таких потоков драйвером MMCSS (MultiMedia Class Scheduler Service). ММCSS работает с различными определенным задачи, например:

- аудио
- аудио профессионального качества
- игры
- захват
- воспроизведение
- низкая задержка
- задачи администратора многооконного режима.
- распределение

Таблица 2.3 – Рекомендуемые значения повышения приоритета.

Устройство	Приращение
Диск, CD-ROM, параллельный порт, видео	1
Сеть, почтовый ящик, именованный канал,	2
последовательный порт	
Клавиатура, мышь	6
Звуковая плата	8

Важное свойство для планирования потоков – категория планирования – это первичный фактор, который определяет приоритет потоков, зарегистрированных с MMCSS (категории планирования указаны в таблице 2.4).

Функции MMCSS временно повышают приоритет потоков, зарегистрированных с MMCSS до уровня, который соответствует категории планирования. Потом их приоритет снижается до уровня, соответствующего категории планирования Exhausted, для того, чтобы другие потоки тоже могли получить ресурс.

Таблица 2.4 – Категории планирования.

Категория	Приоритет	Описание		
High (Высокая)	23-26	Потоки профессионального аудио		
		(Pro Audio), запущенные с приори-		
		тетом выше, чем у других потоков		
		на системе, за исключением крити-		
		ческих системных потоков		
Medium (Сред-	16-22	Потоки, являющиеся частью при-		
(ккн		ложений первого плана, например		
		Windows Media Player		
Low (Низкая)	8-15	Все остальные потоки, не являющи-		
		еся частью предыдущих категорий		
Exhausted (Ис-	1-7	Потоки, исчерпавшие свою долю		
черпавших пото-		времени центрального процессора,		
KOB)		выполнение которых продолжиться,		
		только если не будут готовы к вы-		
		полнению другие потоки с более вы-		
		соким уровнем приоритета		

3 Вывод

Функции обработчика прерывания от системного таймера в системах разделения времени семейства UNIX и для семейства Windows схожи, так как эти ОС являются системами разделения времени. Общие основные функции:

- декремент кванта текущего процесса в UNIX и декремент текущего потока в Windows.
- инициализация отложенных действий, которые относятся к работе планировщика (например пересчет приоритетов).
- декремент счетчиков времени (таймеров, часов, счетчиков времени отложенных действий, будильников реального времени)

Обе операционные системы (UNIX и Windows) – это системы разделения времени с вытеснением и динамическими приоритетами.

В ОС UNIX приоритет пользовательского процесса (процесса в режиме задач) может динамически пересчитываться, в зависимости от фактора "любезности", р_сри (результат последнего измерения использования процессора) и базового приоритета (PUSER). Приоритеты ядра – фиксированные величины.

В ОС Windows при создании процесса ему назначается базовый приоритет, относительно базового приоритета процесса потоку назначается относительный приоритет, таким образом, у потока нет своего приоритета. Приоритет потока пользовательского процесса может быть динамически пересчитан.

Список литературы

- [1] Вахалия Ю. UNIX изнутри.
- [2] Соломон М. Руссинович Д. Внутреннее устройство Microsoft Windows.