



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»

КАФЕДРА «Программное обеспечение ЭВМ и информационные технологии»

Отчет по лабораторной работе №1 (часть 2) по дисциплине "Операционные системы"

Тема Прерывание таймера в Windows и Unix

Студент Калашков П. А.

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 n тикам таймера (число n зависит от конкретного варианта системы).

Квант времени — промежуток времени, в течение которого процесс может использовать процессор до вытеснения другим процессом.

1.1 ОС семейства Windows

По тику

- инкремент счетчика системного времени;
- декремент счетчиков времени отложенных задач;
- декремент кванта текущего потока;
- постановка в очередь DPC объекта диспетчера настройки баланса (данный диспетчер активизируется каждую секунду для инициализации событий, связанных с планированием и управлением памяти).

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).

1.2 ОС семейства Unix

По тикку

- инкремент счетчика тиков аппаратного таймера
- инкремент счетчика использования 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 [?]

По главному тикку

- пробуждает в нужные моменты системные процессы, такие как `swapper` и `ragedaemon`. ('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 зарегистрировать 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.

2 Пересчет динамических приоритетов

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

2.1 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.

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:

- готовностью потока к выполнению (только что создан или вышел из состояния ожидания);
- выходом потока из состояния выполнения, т.к. его квант истек, либо потом завершается;
- изменением приоритета потока;
- изменением родственности процессора, т.е. поток больше не может выполняться на процессоре, на котором выполнялся.

ОС семейства Windows используют 32 уровня приоритета. Приоритеты от 0 до 15 — изменяющиеся уровни (из которых уровень 0 — зарезервирован для потока обнуления страниц), а приоритеты от 16 до 31 — приоритеты 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:

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

После этого назначается относительный приоритет отдельных потоков внутри этих процессов:

- Простоя — Idle (-15);
- Самый низший — Lowest (-2);
- Ниже обычного — Below-normal (-1);
- Обычный — Normal (0);
- Выше обычного — Above-normal (1);
- Наивысший — Highest (2);
- Критичный по времени — Time-critical (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 2.1

Таблица 2.1 – Соответствие между приоритетами **Windows API** и ядра **Windows**

	real-time	high	above normal	normal	below normal	idle
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 причин, перечисленных ниже.

1. Повышение вследствие событий планировщика или диспетчера (сокращение задержек)

При наступлении события диспетчера вызываются процедуры с целью проверки, 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.

2. Повышение вследствие завершения ожидания

Такие повышения приоритета, пытаются уменьшить время задержки между потоком, пробуждающимся по сигналу объекта (переходя тем самым в состояние готовности), и потоком, фактически приступившим к своему выполнению в процессе, который не находился в состоянии ожидания (переходя тем самым в состояние выполнения). Поскольку событие, наступление которого ждал поток, может дать информацию того или иного сорта, скажем, о состоянии доступной на данный момент памяти, важно, чтобы это состояние не изменялось

закулисно, пока поток все еще находится в состоянии готовности. В противном случае эта информация может стать неактуальной или неверной, как только поток будет запущен.

3. Повышение приоритета владельца блокировки

Поскольку блокировки ресурсов исполняющей системы и блокировки критических разделов используют основные объекты диспетчеризации, в результате освобождения этих блокировок осуществляются повышения приоритета, связанные с завершением ожидания.

4. 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. Подходящее значение для увеличения зависит от драйвера устройств (представлены в таблице 2.2).

5. 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 5 секунд. Если по окончании этих 5 секунд 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.

6. 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.

7. 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.

8. 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.

9. 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)**. MMCSS работает с различными определенными задачами, например:

- 1) аудио;
- 2) захват;
- 3) распределение;
- 4) игры;
- 5) проигрывание;
- 6) аудио профессионального качества
- 7) задачи администратора многооконного режима.

Таблица 2.2 – Рекомендуемые значения повышения приоритета.

Устройство	Приращение
Диск, CD-ROM, параллельный порт, видео	1
Сеть, почтовый ящик, именованный канал, последовательный порт	2
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 ??).

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 2.3 – Категории планирования.

Категория	Приоритет	Описание
High (Высокая)	23-26	Потоки профессионального аудио (Pro Audio), запущенные с приоритетом выше, чем у других потоков на системе, за исключением критических системных потоков
Medium (Средняя)	16-22	Потоки, являющиеся частью приложений первого плана, например Windows Media Player
Low (Низкая)	8-15	Все остальные потоки, не являющиеся частью предыдущих категорий
Exhausted (Исчерпавших потоков)	1-7	Потоки, исчерпавшие свою долю времени центрального процессора, выполнение которых продолжиться, только если не будут готовы к выполнению другие потоки с более высоким уровнем приоритета

2.2 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 вытеснен 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). Приоритеты 0 — 49 зарезервированы для ядра (приоритеты ядра фиксированы), приоритеты 50 — 127 являются прикладными (приоритеты прикладных задач могут изменяться во времени)

Изменение приоритета прикладных задач зависит от фактора «любезности» и от последней измеренной величины использования процессора.

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

Структура `proc` содержит следующие поля, относящиеся к приоритетам:

- 1) `p_pri` — текущий приоритет планирования;
- 2) `p_usrpri` — приоритет режима задачи;
- 3) `p_cpu` — результат последнего измерения использования процессора;
- 4) `p_nice` — фактор 'любезности', который устанавливается пользователем.

`p_pri` используется планировщиком для принятия решения о том, какой процесс направить на выполнение. Значения **`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 он вернется в режим задачи.

Поле **p_cpu** 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 ядра, 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 2.4).

Таблица 2.4 – 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

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)

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

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,

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

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

Таким образом, если процесс в последний раз использовал большое количество процессорного времени, то его *p_cpu* будет увеличен => рост значения *p_usrpri* => понижение приоритета. Чем дольше процесс простаивает в очереди на выполнение, тем больше фактор полураспада уменьшает его *p_cpu* => 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.

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", p_cpu (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.