第八章 实时操作系统

| 序号 | 类型 | 题干 | 选项A | 选项B | 选项C | 选项D | 答案 |
|----|-----|--|----------------|--------------------|-----------------|------------------|----|
| 1 | 单选题 | 嵌入式操作系统中的进程包括非周期性进程和() | 周期性进程 | 初始进程 | 系统进程 | 用户进程 | |
| 2 | 单选题 | 对于CPU使用效率的度量是通过()度量的。 | 任务的周期 | 任务的大小 | CPU的频率 | CPU利用率 | |
| 3 | 单选题 | 嵌入式实时操作系统抢占式调度在调度一个高优先 级任务时,需要先进行() | CPU空闲 | 当前运行的任务 的优先级比要调 | 时间片用完 | 上下文切换 | |
| 4 | | 单一速率调度算法(RMS)是一种()调度算法 | 基于时间片的调 度算法 | 基于公平性的调 度算法 | 动态优先级的调 度算法 | 基于静态优先级 的调度算法 | |
| 5 | 单选题 | 最早截止时限优先调度(EDF)算法是一种()算法 | 基于时间片的调 度算法 | 基于公平性的调 度算法 | 动态优先级的调 度算法 | 基于静态优先级 的调度算法 | |
| 6 | 单选题 | 操作系统对处于()状态中的进程进行调度。 | 等待 | 就绪 | 执行 | 挂起 | |
| 7 | 单选题 | 进程间完成信息交换有()两个途径。 | 开/关中断和信息 邮箱 | 共享内存和消息传 递 | 邮箱机制和数据 共享机制 | 阻塞与非阻塞方 式 | |
| 8 | 单选题 | 实时操作系统可分为硬实时和()操作系统 | 可预测 | 容错 | 多核 | 软实时 | |
| 9 | 单选题 | POSIX具有()的实时操作系统标准 | 实时性 | 跨平台 | 可预测 | 冗余性 | |
| 10 | 单选题 | VxWorks是基于()体系架构的实时操作系统 | 宏内核 | 微内核 | 跨平台 | 单体 | |
| 11 | 单选题 | 在嵌入式实时操作系统中,调度的最小单位通常是() | 进程 | 线程 | 任务 | 作业 | |
| 12 | 单选题 | 任务按照派发和到达时间分为周期性任务、非周期性任务和() | 关键任务 | 偶发性任务 | 实时任务 | 非实时任务 | |
| 13 | 单选题 | 实时任务模型可以表示为 τ (T, C, a, d, B), 其中a, C和d之间的关系是() | a+C < d | a+C <= d | C < a+d | C >= a+d | |
| 14 | 单选题 | 任务在系统内存在的方式是() | 任务的代码 | 任务的数据 | 任务控制块 | 任务的ID | |
| 15 | 单选题 | 对于一个调度算法的可调度性判定原则有响应时间 原则和() | 关键任务原则 | 周期任务原则 | 资源利用率原则 | 非死锁性原则 | |

| 16 | 单选题 | 单调速率调度算法RMS中,任务的优先级是()定义的 | 任务周期越短,优 先级越高 | 任务周期越短,优 先级越低 | 执行时间越短, 优先级越高 | 执行时间越长, 优先级越高 | |
|----|-----|--|---------------------------|------------------|-------------------------------|------------------------------|--|
| 17 | 单选题 | 最早截止时间优先调度算法EDF中,系统的利用率 最高可以达到() | 小于0.67 | 1 | 小于1 | 大于等于0.67 | |
| 18 | 单选题 | 最低松弛度优先级调度算法LLF中,是()调度算法。 | 静态抢占 | 静态非抢占 | 动态抢占 | 动态非抢占 | |
| 19 | 单选题 | 在响应时间分析中,需求约束函数DBF与供给约束 函数SBF的关系是() | SBF(t1, t2) > DBF(t1, t2) | ` ' | SBF(t1, t2) <= DBF(t1, t2) | SBF(t1, t2) < DBF(t1, t2) | |
| 20 | 多选题 | 下列操作系统哪些是嵌入式实时操作系统? | UC/OS | VxWorks | RT-Linux | Windows11 | |
| 21 | 多选题 | 实时系统程序执行的正确性是指() | 语言选择的正确 性 | 逻辑结果的正确 性 | 运行时间约束的 正确性 | 操作系统调度的 正确性 | |
| 22 | 多选题 | 嵌入式实时操作系统具有()等特点 | 实时性 | 可确定性 | 可靠性 | 可裁剪 | |
| 23 | 多选题 | 实时操作系统通常采用()调度方式 | 静态表驱动 | 固定优先级抢占 | 时间片轮询 | 任务数不固定 | |
| 24 | 多选题 | 在实时操作系统性能评估基准Rhealstone中,会考虑时间量加权计算,数值越小,实时性越好。其时间量有()和信号量混洗时间,死锁移除时间。 | 任务切换时间 | 抢占时间 | 中断延迟时间 | 数据包吞吐时间 | |
| 25 | 多选题 | TCB包括()等信息 | 任务的ID | 任务的截止时间 | 任务的上下文 | 任务的最坏执行 时间 | |
| 26 | 多选题 | 非抢占式调度是可以在任务()是调度 | 就绪时 | 创建时 | 挂起时 | 结束时 | |
| 27 | 多选题 | 实时0S按照系统分类,调度算法有() | 单核实时调度 | 多核实时调度 | 分布式实时调度 | 集中式实时调度 | |
| 28 | 多选题 | 在一般的实时系统中,进程同步一般采用() | 信号量同步 | 事件同步 | 时间同步 | 管道同步 | |
| 29 | | 对于共享内存,2个进程同时写数据没问题,但同时读数据会出现问题。 | TRUE | FALSE | | | |
| 30 | | 进程是程序的一次执行,是一个动态产生和终止的。程序是静态的,可以以文件的形式保存在硬盘中。 | TRUE | FALSE | | | |
| 31 | 判断题 | 嵌入式操作系统的进程通常有等待、就绪和执行状态,有些还有可能有挂起状态 | TRUE | FALSE | | | |

| 32 | 判断题 | 嵌入式实时操作系统的进程调度强调的是实时性, 而通用的操作系统强调的是公平性 | TRUE | FALSE | | |
|----|-----|---|------|-------|--|--|
| 33 | 判断题 | 单一速率调度算法是嵌入式实时操作系统调度的一种调度算法 | TRUE | FALSE | | |
| 34 | 判断题 | 若考虑上下文切换,会使得原来可以调度的一组进程变得不能调度。 | TRUE | FALSE | | |
| 35 | 判断题 | 在嵌入式实时操作系统中,为了满足实时性的要求,通常会有一个定时器中断 | TRUE | FALSE | | |
| 36 | 判断题 | 硬实时嵌入式操作系统若时间不满足,则会导致性能的下降。 | TRUE | FALSE | | |