os-assignment1 实验报告

18364067 罗淦元

一. 实验要求

在 github 上创建 os-assignment1 项目, 项目包括三个题目的结果:

- 1. 生产者消费者(producer-consumer)问题: prod.c 和 cons.c
- 2. 哲学家就餐 (dinning philosophers) 问题: dph.c
- 3. MIT S. 081 实验: xv6 阅读和实验过程

该项目目录下,手工编写 Makefile,通过命令行下的 make all 命令,可以同时产生上述文件对应的可执行文件: prod, cons, dph;通过单独的 make 目标,可以产生单独的 bin 文件。比如 make dph 可以单独生成 dph。提交之前,保证这三个程序均可正确执行,评分的时候将考察运行过程。

该目录下,同时存放 1 个 word 文件,按上述顺序包含实验内容报告,每个题目安排一大节。

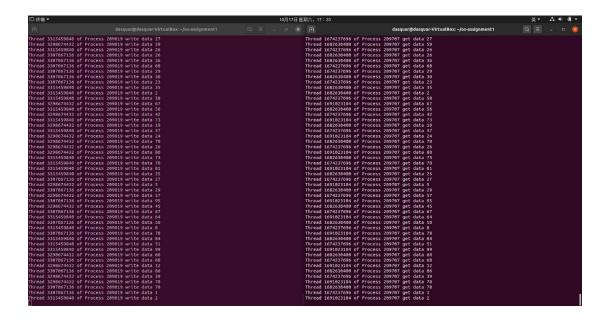
1. (30 分) 生产者消费者问题

- 1. 需要创建生产者和消费者两个进程(注意:不是线程),一个 prod,一个 cons,每个进程有3个线程。两个进程之间的缓冲最多容纳20个数据。
- 2. 每个生产者线程随机产生一个数据,打印出来自己的 id (进程、线程)以及该数据;每个消费者线程取出一个数据,然后打印自己的 id 和数据。
- 3. 生产者和消费者这两个进程之间通过共享内存来通信,通过信号量来同步。
- 4. 生产者生成数据的间隔和消费者消费数据的间隔,按照负指数分布来控制, 各有一个控制参数λp, λc
- 5. 运行的时候, 开两个窗口, 一个. /prod λp , 另一个. /cons λc , 要求测试不同的参数组合, 打印结果, 截屏放到作业报告里。

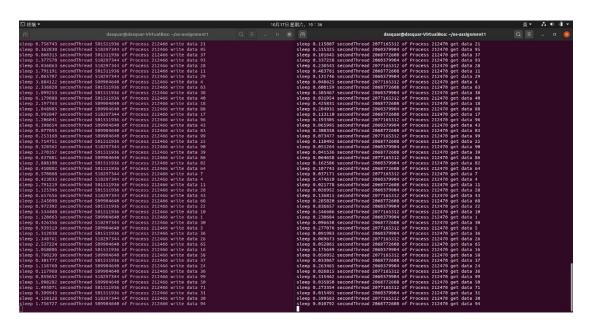
1.1 实验结果

以下展示不同参数组合下,生产者进程(左)和消费者进程(右)的输出结果

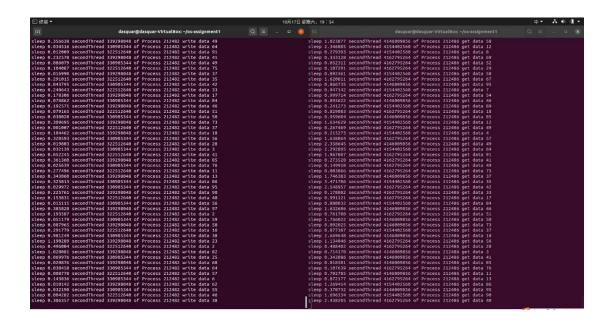
1.1.1 $\lambda p = 1$, $\lambda c = 1$ 情况($\lambda p = \lambda c$)



1.1.2 $\lambda p = 1.234$, $\lambda c = 5.678$ 情况($\lambda p < \lambda \, c$)



1.1.3 $\lambda p = 5.678$, $\lambda c = 1.234$ 情况 $(\lambda p > \lambda c)$



1.2 实验结果分析

当 λ p<= λ c 时,cons 几乎同步输出 prod 产生的数据。说明两进程间通讯的进度主要受限于 prod 进程产生数据的速度,这和实际代码相符。

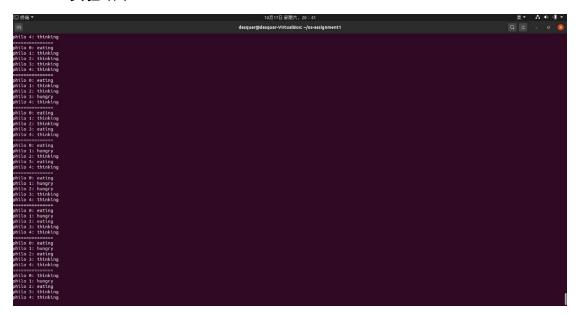
而当 λ p> λ c 时,cons 进程消费的数据为 prod 进程在 BUFFER_SIZE 个数据中产生最早的那个。说明两者通讯速度受限于 cons 消费速度,prod 进程在等待 cons 消耗后空出缓存区。

2. (20 分) 哲学家就餐问题

参考课本(第十版)第7章 project 3的要求和提示

- 1. 使用 POSIX 实现
- 5. 要求通过 make, 能输出 dph 文件, 输出哲学家们的状态。打印结果, 截 屏放到作业报告中。

2.1 实验结果



2.2 实验分析

本实验中解决哲学家就餐问题的思路是,每当一名哲学家进入饥饿状态,就会"尝试就餐"。"尝试就餐"行为将检查其相邻两位哲学家是否在就餐。如果两者都在非就餐状态,就马上将自身状态转为"就餐"。否则,就会将自身挂起等待信号 self[i]并释放 mutex[i]锁。

```
    void pickup_forks(int i) {
    state[i] = HUNGRY;
    tryeat(i);
    pthread_mutex_lock(&mutex[i]);
    while(state[i]!=EATING) {
    pthread_cond_wait(&self[i], &mutex[i]);
    }
    pthread_mutex_unlock(&mutex[i]);
    }
```

而当一名哲学家完成"就餐",他有义务通知相邻的两名哲学家他已完成就餐,并使得他们再次"尝试就餐",同时自身回到思考状态。

```
    void return_forks(int i) {
    state[i] = THINKING;
```

```
3. printf("philosopher %d says he has finished dinner\n", i);
4. tryeat((i+1)%5);
5. tryeat((i+4)%5);
6. }
```

"尝试就餐"行为的源代码如下。

```
1. void tryeat(int i) {
2. printf("philosopher %d try to eat\n", i);
3. if(state[i] == HUNGRY && (state[(i+4)%5] != EATING) && state[(i+1)%5] != EATING) & state[i] = EATING;
4. pthread_mutex_lock(&mutex[i]);
5. state[i] = EATING;
6. pthread_cond_signal(&self[i]);
7. pthread_mutex_unlock(&mutex[i]);
8. }
9. else printf("philosopher %d fail to eat\n", i);
10.}
```

显然,当哲学家 i 尝试调用相邻哲学家的 tryeat 函数时,如果满足条件,将会夺取其下标对应的互斥锁 mutex [i₂] (i₂为相邻哲学家下标)避免在此过程中其他哲学家更改该哲学家状态 state[i₂],同时使 i₂哲学家进入进餐状态并通知其解除挂起等待,释放互斥锁。这样就使得哲学家们能够有序就餐。

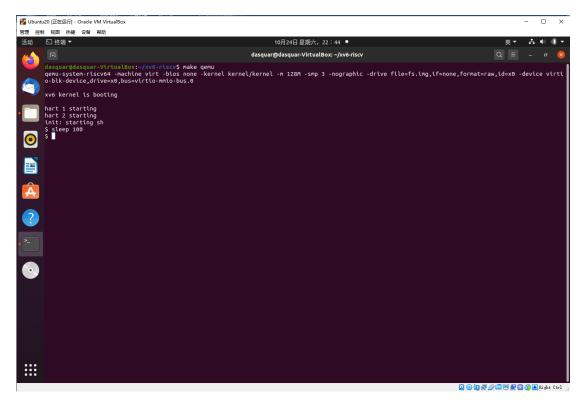
如实验结果所示,这种处理方式能够有效避免两名哲学家争夺筷子导致的"死锁"问题。同时具有一个缺陷,就是如果一名哲学家左右的两名哲学家恰好交替进行就餐行为,将会导致当前哲学家被"饿死"。这是本算法无法避免地问题。

3. (50 分) MIT 6. S081 课程实验

1. (20 分)阅读 MIT 6. S081 项目介绍, 如下图; 完成 xv6 的安装和启动 (Ctrlax 可退出); 完成 Lab: Xv6 and Unix utilities 中的 sleep (easy) 任务, 即在 user/下添加 sleep. c 文件。在报告中提供 sleep. c 的代码,并提供 sleep 运行的屏幕截图。提示: 在 vmware 下安装 ubuntu20, 可以较为顺利完成 xv6 安装和编译。



3.1 实验结果 源代码详见附件。 运行结果如图所示。



可以看到,当 sleep 指令没有参数时,将会向用户抛出异常。当收到参数时,首先将其转为数字,然后调用根据 user/user.h 内给出的用户程序可用的 sleep 函数,进一步调用 system call 并最后使用汇编完成 sleep 操作。需要注意在代码最后要使用 exit()退出程序。通过编辑 Makefile 中的 UPROGS,使得程序成为 xv6 sleep 指令指向的代码。

- 3.2(30 分)结合 xv6 book 第 1、2、7 章,阅读 xv6 内核代码(kernel/目录下)的进程和调度相关文件,围绕 swtch. S, proc. h/proc. c,理解进程的基本数据结构,组织方式,以及调度方法。提示:用 source insight 阅读代码较为方便。
 - a) 修改 proc. c 中 procdump 函数,打印各进程的扩展信息,包括大小(多少字节)、内核栈地址、关键寄存器内容等,通过^p 可以查看进程列表, 提供运行屏幕截图。

```
qemu-system-riscv64 -machine virt -bios none -kernel kernel/kernel -m 128M -smp 3 -nographic -dri
ve file=fs.img,if=none,format=raw,id=x0 -device virtio-blk-device,drive=x0,bus=virtio-mmio-bus.0
hart 1 starting
hart 2 starting
init: starting sh
PID: 1 State: sleep Name: init
Kernal Stack Address: 0x0000003fffffd000 Process Memory Size(Byte): 0x00000000880008358
context: ra 0x000000008000204e sp 0x0000003fffffdef0
s0 0x0000003fffffdf20 s1 0x000000000800116a8 s2 0x0000000080011290
s3 0x0000000000000001 s4 0x000000000000004 s5 0x000000000000001
s9 0x0505050505050505 s10 0x0505050505050505 s11 0x05050505050505
PID: 2 State: sleep Name: sh
Kernal Stack Address: 0x0000003fffffb000 Process Memory Size(Byte): 0x0000000088008358
context: ra 0x000000008000204e sp 0x0000003fffffbe80
s0 0x0000003fffffbeb0 s1 0x0000000080011810 s2 0x0000000080011290 s3 0x000000000000001 s4 0x00000000000001 s5 0x0000000000003f2f
s6 0x0000000000000001 s7 0x00000000000001 s8 0x0505050505050505
s9 0x0000000000000004 s10 0xfffffffffffffff s11 0x000000000000000
```

- b) 在报告中,要求逐行对 swtch. S, scheduler (void), sched (void), yield (void)等函数的核心部分进行解释, 写出你对 xv6 中进程调度框架的理解。阐述越详细、硬件/软件接口部分理解越深, 评分越高。
- 3. 2. 1 proc. h

作为开始,首先要在 proc. h 中了解一些要用到的数据结构的定义。

1. context 上下文结构

1. //整个 context 结构为当前进程的上下文,用于进程切换时保存状态和恢复状态
2. struct context {
3. uint64 ra; //ra 寄存器,存储了当前进程的 pc 值
4. uint64 sp; //堆栈寄存器值
5.
6. // callee-saved
7. uint64 s0; //一些易失性寄存器的值
8. uint64 s1;
9. uint64 s2;
10. uint64 s3;
11. uint64 s4;
12. uint64 s5;
13. uint64 s6;

```
14. uint64 s7:
  15. uint64 s8:
  16. uint64 s9;
  17. uint64 s10;
  18. uint64 s11;
  19. };
  2. CPU 结构
  1. // 每个 cpu 的状态
   2. struct cpu {
   3. struct proc *proc; // 在当前 cpu 上运行的进程的指针
   4. struct context context; // schedular 的 context, swtch 函数通过
    进入 schedular 的上下文来转换进程
   5. int noff; // push off 的深度
   6. int intena; // push_off 前中断的开启状态
  7. };
  3. Proc 结构
2. // 每个进程的状态
3. struct proc {
4. struct spinlock lock; //自旋锁
5.
6. //p->lock must be held when using these:
7. enum procstate state; // 进程状态,枚举为 UNUSED、SLEEPING、
 RUNNING 等
8. struct proc *parent; //父进程指针
9. void *chan; //非空则在 chan 指针上睡眠,相同 chan 的进程将在
  wake 时一同唤醒
                  // 如果非零, 进程已被杀死
10. int killed;
                // 退出时返回父进程的返回值
11. int xstate;
12. int pid; // 进程 id
13.
14. // these are private to the process, so p->lock need not be held.
15. uint64 kstack; //内核栈虚拟地址
16. uint64 sz;
                  // 进程内存大小(byte 为单位)
17. pagetable_t pagetable; // 用户页表
18. struct trapframe *trapframe; //trampoline. S 的数据页
19. struct context context; // 进程上下文
20. struct file *ofile[NOFILE]; // 打开的文件
21. struct inode *cwd; //最近目录
22. char name[16]; // 进程名,用于 debug
23. };
```

3. 2. 2 swtch. S

swtch 的主要作用用于交换 old 和 new 进程的上下文。它将进程的上下上下文压入到内核栈中,并加载 new 进程先前压入的上下文。这里可以看出,当进程在执行时,其内核栈上下文总是空的,进程在使用用户栈

```
1. # Context switch
2. #
3. # void swtch (struct context *old, struct context *new);
4. #
5. #Save current registers in old. Load from new.
6.
7.
8. .globl swtch
                    #. global 关键字用来让一个符号对链接器可见,
  可以供其他链接对象模块使用。
                  #第一步,保存old进程的上下文。a0传递了pld
  指针, a1 传递了 new 指针。
                    #保存 ra 寄存器的值, 即 pc 值, 到 a0 指向位置
     sd ra, 0 (a0)
  的第 0 位起的 8 位,便于重新调度时返回到 swtch 前的状态
                    #保存堆栈寄存器的值,即存放栈的偏移地址,到
     sd sp, 8 (a0)
11.
  a0 指向地址的第 8 位起 8 位。后面同理
                    #保存 12 个易失性寄存器的值,如果这些值需要
12.
     sd s0, 16 (a0)
  在调用返回时恢复的话。
13.
     sd s1, 24 (a0)
    sd s2, 32 (a0)
14.
     sd s3, 40 (a0)
15.
   sd s4, 48 (a0)
16.
     sd s5, 56 (a0)
17.
18.
     sd s6, 64 (a0)
     sd s7, 72 (a0)
19.
20.
     sd s8, 80 (a0)
21.
     sd s9, 88 (a0)
22.
     sd s10, 96 (a0)
23.
     sd s11, 104 (a0)
24.
              #从 a1, 即 new 指针指向的地址上获取保存的上下文
25.
      Id ra, 0(a1)
                   #从 a1 第 0 位起读取 8 位保存到值 ra 寄存器,恢
  复新进程的 pc 值
26.
     ld sp, 8(a1)
                    #同理,恢复堆栈寄存器值
                    #同理,恢复12个易失性寄存器值
27.
      Id s0, 16(a1)
28.
    ld s1, 24(a1)
29.
      Id s2, 32(a1)
30.
    Id s3, 40 (a1)
     ld s4, 48 (a1)
31.
```

```
Id s5, 56(a1)
32.
33.
        ld s6, 64(a1)
       Id s7, 72 (a1)
34.
35.
       Id s8, 80 (a1)
       Id s9, 88 (a1)
36.
37.
       Id s10, 96(a1)
38.
       Id s11, 104(a1)
39.
40.
       ret
```

3.2.3 yield()函数(由于定时器中断进入进程调度)

```
    void
    yield(void)
    {
    struct proc *p = myproc(); //myproc 函数获取到当前 cpu 上的进程
    acquire(&p->lock); //请求获得自旋锁
    p->state = RUNNABLE; //设置进程为可执行状态
    sched(); //调用 sched
    release(&p->lock); //释放自旋锁
    }
```

3. 2. 4 sched()函数

```
1. void
2. sched (void)
3. {
4. int intena;
5. struct proc *p = myproc(); //获取当前 cpu 上的进程
6.
7.
  /*检查当前进程是否持有自旋锁、push_off 深度是否不为 1、进程是否
  回到 RUNNABLE 状态以及是否关闭中断*/
8. if (!holding (&p->lock))
9. panic ("sched p->lock");
10. if (mycpu () ->noff != 1)
11. panic ("sched locks");
12. if (p->state == RUNNING)
13. panic ("sched running");
14. if(intr_get())
15. panic ("sched interruptible");
16.
17. intena = mycpu()->intena; //由于中断是内核线程的权利而不是 cpu,
  因此保存其 intena
```

```
18. swtch(&p->context, &mycpu()->context); //从当前进程的上下文转
  换到 schedular 的上下文
19. mycpu()->intena = intena; //恢复 intena
20.}
3.2.5 schedular 函数
4 void
5. scheduler (void)
6. {
7. struct proc *p;
8. struct cpu *c = mycpu(); //获取当前 cpu 结构,在 start 时
9.
                      //已经通过对每个 cpu 地 tp 寄存器赋值
                      //来作为每个 cpu 的 id, 并映射到 cpu 结构
10.
  数组
11.
12. c->proc = 0; //将当前 cpu 上的进程设为空
13. for(;;){ //显然是个死循环,将会不断遍历进程表来查找是否有
  RUNNABLE 的进程,并切换到该进程
14. //确保设备中断打开避免死锁.
15. intr_on(); //打开中断
16.
17. for (p = proc; p < &proc[NPROC]; p++) {
     acquire(&p->lock) //进程 p 请求获得自旋锁
18.
19. if(p->state == RUNNABLE) { //如果 p 是可运行状态
20.
     //进入进程 p。进程 p 需要释放自旋锁和重新请求自选锁来返回
  schedular
21. p->state=RUNNING; //将 p 进程状态设为运行
22.
                     //并将 cpu 上进程设为 p
     c-proc = p:
     swtch(&c->context, &p->context); //交换 p 和 schedular 上
  下文。开始执行进程 p
24.
25.
   // Process is done running for now.
26.
     // It should have changed its p->state before coming back.
     c->proc = 0; //清空当前 cpu 上的进程
27.
28.
     }
29. release(&p->lock); //进程 p 释放自旋锁
30. }
31. }
32. }
```

3.2.6 sleep 和 wakeup

- 1. // 在 chan 上 sleep 和 wake 的原子操作
- 2. // 被唤醒时从新索取锁
- 3. void

```
4. sleep(void*chan, struct spinlock*lk)
5. {
6. struct proc *p = myproc();
7.
8. // 必须获取 p 上的自旋锁
9. // 以更改 p 的 state 并调用 sched
10. // 只要持有当前进程锁,就能保证不会错过 wakeup
11. // 因为 wakeup 将索取进程锁, 所以可以释放 lk
12. if(lk != &p-> lock) {
13. acquire(&p->lock);
14. release(lk);
15. }
16.
17. // 开始在 chan 上睡眠
18. p->chan = chan;
19. p->state = SLEEPING:
20.
21. sched(): //调用 sched
22.
23. //清空 chan
24. p->chan = 0;
25.
26. // 重新获得 lk 锁
27. if(lk != &p-> lock) {
28. release(&p->lock);
29. acquire(lk);
30.
31.}
33. // 唤醒在 chan 上睡眠的所有进程,也就是多个进程等待一个事件的发
  牛
34. // 必须在不持有任何进程中自旋锁的前提下调用
35. void
36. wakeup (void *chan)
37. {
38. struct proc *p;
39.
40. //查找睡眠中的进程,并将它设为 RUNNABLE
41. //可以看到, 进程在结束睡眠后并不是离开开始执行的
42. //而要进入到进程表中重新等待调度
43. for (p = proc; p < &proc[NPROC]; p++) {
44. acquire (&p->lock);
45. if (p-)state == SLEEPING && p-)chan == chan) {
46. p->state = RUNNABLE;
```

```
47. }
48. release(&p->lock);
49. }
50.}
```

3. 2. 7

基于上文对于 swtch. S, scheduler (void), sched (void), yield (void)等函数的注释,我们开始分析整个 xv6 系统的进程调度过程。

1. 自旋锁

对于多处理器的系统来说,不能采用在标志寄存器中打开、关闭中断标志位的方式来防止中断处理中的并发,因此就需要因此 spinlock 自旋锁这个结构来解决。从保证临界区访问原子性目的来考量,自旋锁应该阻止包括中断、内核抢占和其他处理器对同一临界区的访问。我们查看 spinlock 结构可以看到,里面主要包括了 locked 属性,用于表示是否上锁;cpu 属性,用于获得持有该锁的 cpu。

```
    struct spinlock {
    uint locked; // Is the lock held?
    // For debugging:
    char *name; // Name of lock.
    struct cpu *cpu; // The cpu holding the lock.
    };
```

2. 请求和释放

相关的两个重要函数就是 acquire()和 release()。在此之前要先分析 push_off()和 pop_off()函数。

```
    void
    push_off(void)
    {
    int old = intr_get(); //获取当前中断使能状态
    intr_off(); //关闭中断
    if(mycpu()->noff == 0) //如果这是第一层 push_off
    mycpu()->intena = old; //在当前 cpu 的 intena 参数中存储 push_off 前的中断使能状态
    mycpu()->noff += 1;
    }
```

其中, intr_get()通过内嵌汇编获取 SIE 寄存器的值, 判断中断使能状态。而 intr_off()同样通过内嵌汇编向 sstatus 寄存器写入来关闭中断使能。

至于 pop_off()函数则于 push_off()函数相反。

```
1. void
2. pop_off(void)
3. {
4. struct cpu *c = mycpu(); //获取当前 cpu
5. if(intr get())
                   //如果当前中断使能打开,说明出现异常
panic("pop_off - interruptible");
7. if(c-)noff < 1
                   //如果当前 push_off()深度小于 1, 说明异常
8. panic("pop_off");
9. c\rightarrow noff = 1;
                 //cpu 的 push_off()深度-1
10. if(c->noff == 0 && c->intena) //如果 push off()深度为 0 且
  push_off()前中断打开,则打开中断
11. intr_on();
12. }
```

每执行一层 push_off, 就对应于执行一层 pop_off。只有当所有 pop_off()执行完成,即 noff == 0, cpu 才能够恢复到 push_off 前的中断 使能状态。

我们回到 acquire 函数。其中 holding 函数返回当前 cpu 是否已经持有当前锁。

```
1.// 请求锁并在获得前自旋
2. void
3. acquire (struct spinlock *lk)
4. {
5. push_off(); // push_off 一次, 关闭中断
6. if(holding(lk)) //如果已经持有该锁,再次请求将导致死锁,抛出
  异常
   panic("acquire");
7.
8.
  // 在RISC-V, sync_lock_test_and_set 用于进行原子交换操作
10. while( sync lock test and set(&lk->locked, 1)!=0) //成功获取
  到锁前保持自旋
11. ;
12. //告诉 C 编译器和进程不要把加载和存储操作移到本点后
13. //保证临界区内存的操作严格在锁被请求后执行
14. __sync_synchronize();
15.
16. // 记录持有锁的 cpu 方便 debug
17. lk->cpu = mycpu();
18. }
```

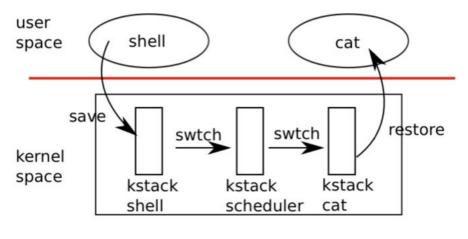
Realse 函数也很简单。

```
1. // 释放锁
2. void
3. release (struct spinlock *lk)
4. {
   if(!holding(lk)) //没有获取就释放, 抛出异常
5.
6.
   panic("release");
7.
  8.
9.
10. <u>__sync_synchronize();</u>
11.
12. //释放锁, 等效于 lk->locked=0。
13. //不使用 C 因为 C 标准可能用多个存储指令实现。
14. sync lock release (&lk->locked);
15.
16. pop off(); //进行 pop off
17. }
```

进行了一些基本操作的解释后,我们可以开始分析 xv6 的进程调度过程了。对于单个的 CPU, schedular 是主要的函数。CPU 初始化后将会不断循环从进程队列中选择进程并执行。这一点在前文的注释中已经详细分析了 schedular 的运行方式。

进程回到 sched()的方式有多种。进程结束时,将执行 exit()函数, exit()函数的结尾调用了 sched()函数,并由 sched()函数将控制权移交给 schedular。而 sleep函数同样具有主动切换到调度器的功能。除此之外,定时中断导致的 yield函数,也同样会调用 sched函数来返回到 schedular。

总的来说,一个进程在执行过程中,通过 wait、sleep、exit 和定时中断等系统调用和中断,主动或被动地进入到 sched 函数中,sched 函数负责调用 swtch 函数将 old 进程地上下文保存到内核堆栈中,并将控制权交换给 schedular 调度器。



Kernel

Schedular 调度器对于每个 CPU 都是专有的,有着独立的寄存器和堆栈,以免被其他 CPU 访问到。Schedular 调度器通过遍历进程表并获取第一个准备好运行的进程 new,然后索取自旋锁避免多个 cpu 同时尝试切换同一进程 new 导致的竞争,接着调用 swtch 从内核栈中恢复 new 进程先保存的上下文,并从该上下文中 ra 指针指向的位置开始继续运行 new 进程(因为 new 进程在此之前可能执行过一段时间后被中断或处于等待而切换到其他进程)。进程如果要主动放弃 CPU,则必须请求其进程的自旋锁,释放持有的其他锁,更新自己的状态并主动调用 sched()(例如在程序结束时,调用 exit()中的 sched())。而当一个程序长时间地执行时,将会由计时器中断调用 yield()执行类似的过程。Sched 中会检查每次程序进入是是否满足进程切换的条件,并且调用 schedular 继续上述循环。

3.3 对照 Linux 的 CFS 进程调度算法,指出 xv6 的进程调度有何不足;设计一个更好的进程调度框架,可以用自然语言(可结合伪代码)描述,但不需要编码实现。

我们可以看到, xv6 进程调度主要是使用轮询的方法实现。调度器每次都从进程表中选取第一个状态为 Runnable 的进程执行。而 Linux 的 CFS 进程调度算法, 其关键在于给每个进程的权重分配运行时间。

简化来说,CFS 中进程在调度周期中占用的时间与进程权重与所有进程权重和有关。同时每个进程还有一个虚拟运行时间 vruntime 的量,其满足 Vruntime = 实际运行时间*NI 值为 0 的进程权重/进程权重 = (调度周期*进程权重/总权重)*NI 值 0 的进程的权重/进程权重 = 调度周期*NI 值为 0 的进程权重/总权重。即是说,对于实际运行时间相同的进程,权重小的 Vruntime 增长更快。但总体上来说,每个进程的 Vruntime 又是同时推进的。根据这一点,选取 vruntime 小的进程来执行,一方面可以保证程序运行时间在虚拟时钟上是公平的,同时宏观上来说优先级高的程序总是有着更长的实际运行时间。

和 CFS 比起来, xv6 的进程调度缺少对于每个进程的优先级别的判断, 一方面导致了部分紧急的任务无法被优先执行。

CFS 算法本身就是一个更好调度框架的例子。同时也是一种公平调度算法。整个调度器需要维护一个以上述 vruntime 组成的红黑树,其最左节点即 vruntime 最小的节点就是优先级最高的节点。每次进入调度器时,就可以加锁并将红黑树中最左节点设为运行状态再释放锁,同时向进程提供一个与 A 调度周期*进程权重/总权重的时间片,并在进程执行完该时间片后中断并上下文切换回到调度器。而当进程调用 sleep、exit 函数时,则从红黑树中删除该节点,直到其重新进入就绪状态。通过这种方式,一方面能够保证每个进程在一个 CPU 的调度周期中都会被执行一段时间,使得短时间优先级低的进程也能被很快地完成。同时通过对 nice 值等优先级的设定,可以确保紧急进程更快地完成任务。