



wangfan 的 Linux 进程笔记-精简版

20180522 Edition

linux 进程管理 – 宋宝华

wangfanstar@163.com

2018 年 6 月 2 日

目录大纲

PART I

前言 1

PART II

进程课第 1 天 2

1 进程的代码结构 3

2 进程的状态特征 5

PART III

进程课第 2 天 6

3 进程出生 7

4 进程运行 10

5 进程死亡 11

PART IV

进程课第 3 天 12

6 进程分类 13

7 进程调度策略 14

8 调整优先级 15

PART V

进程课第 4 天 16

9 负载均衡 17

10 实时系统 22

PART VI

进程问题集锦 25

11 课后答疑 26

PART VII

参考资料 27

12 参考文献 28

13 相关附件 29

目 录

PART I

前言 1

PART II

进程课第 1 天 2

1 进程的代码结构 3

1.1 进程控制块 PCB 与 task_struct 3

1.2 task_struct 的属性特点 4

2 进程的状态特征 5

2.1 进程状态切换 5

2.2 进程的内存泄露 5

PART III

进程课第 2 天 6

3 进程出生 7

3.1 进程出生时资源处理 7

3.2 进程分裂时的资源变化 – COW 7

COW 现象代码 7

COW 实现技术原理 8

无法用 *COW* 的情况: *VFORK* 8

3.3 第 1 个进程, 进程 0 与进程 1 9

4 进程运行 10

4.1 进程睡眠 10

4.2 进程等待 10

5 进程死亡 11

5.1 子死父收尸 11

5.2 父死子托孤 11

PART IV

进程课第 3 天 12

6 进程分类 13

6.1 CPU 消耗与 IO 消耗型 13

7 进程调度策略 14

7.1 RT 进程调度 14

SCHED_FIFO 14

SCHED_RR 14

7.2 NORMAL 进程调度 14

CFS 调度 14

8 调整优先级 15

8.1 用 *renice* 改变进程优先级 15

8.2 用 *nice* 改变进程优先级 15

8.3 用 *chrt* 改变进程优先级 15

PART V

进程课第 4 天 16

9 负载均衡 17

9.1 LINUX 下的负载均衡处理对象 17

9.2 中断负载均衡 17

9.3 软中断负载均衡–rps 18

9.4 进程间 (task_struct) 负载均衡 19

linux 负载均衡算法原则 19

设置进程在指定 *CPU* 上运行 19

给进程指定比例的 CPU 负载-cgroup	21	PART VII	
		参考资料	27
10	实时系统	22	
10.1	Real Time 实时系统的含义	22	
10.2	抢占: Linux 无法硬实时的原因	22	
10.3	Linux 实时补丁的用法	23	
PART VI			
进程问题集锦		25	
11	课后答疑	26	
		12	参考文献 28
		12.1	宋宝华相关网站资源 28
		12.2	代码网址 28
		13	相关附件 29
		13.1	pdf 课件 29
		13.2	视频文件 29

PART I

前言

起

因：文档是我在学习宋宝华老师 2018.05.22 开始的 4 天进程课程中做的笔记，内容大部分来自老师的课程，其中根据自己的理解调整了章节架构和顺序，可能有些内容和实际上课的有差异，另外上课的课件和几十个视频以 PDF 附件的形式在文档的最后参考资料中。用支持 PDF 附件的阅读器打开即可，测试用 ADOBE 的 PDF 阅读器打开没有问题。

文档相关：因视频文件占用空间太大，约 140Mb，本文档分有视频附件完整版和无视频附件的精简版，有视频附件的完整版直接双击 PDF 文档即可观看视频，无视频附件版提供链接下载。

CHAPTERS IN THIS PART:

PART II

进程课第 1 天

进程第 1 天课程摘要

CHAPTERS IN THIS PART:

1 进程的代码结构 **3** **2** 进程的状态特征 **5**

进程的代码结构

1.1 进程控制块 PCB 与 TASK_STRUCT

进程是一个资源封装的单位，资源指占用的内存，文件系统，信号及处理方法。线程是调度执行的单元。一个进程区别与另一个进程的标记就是资源。linux 操作系统是可以做到进程与进程之间的资源隔离。进程的描述就是资源的描述。PCB（PROCESS CONTROL BLOCK）在不同操作系统中用于描述进程，在 Linux 的 PCB 就是用 `task_struct` 来描述。如图 1-1 所示，图中列出了主要对应包含的资源种类及作用。

进程控制块PCB

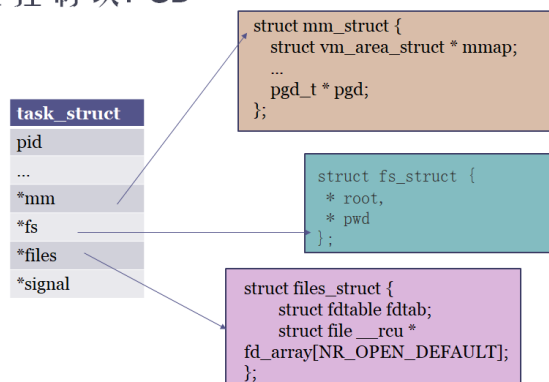


图 1-1

fork 进程前后内存映射关系

注: 第一列为虚拟地址, 第二列为物理地址, 最后一列对应内存的读写权限

mm 内存资源: 进程的内存

fs 文件系统资源 1: 根路径和当前路径指针

files 文件系统资源 2: 进程打开的文件，文件描述符数组

signal 信号资源: 不同进程可以针对同一信号挂不同的处理方法

pid 属性资源： 描述进程的属性

1.2 **TASK_STRUCT** 的属性特点

进程的状态特征

2.1 进程状态切换

2.2 进程的内存泄露

PART III

进程课第 2 天

从

出生到死亡，进程资源是如何处理的？进程与进程间是怎样的关系？进程死亡后会不会内存泄露？不同生命周期下进程资源的处理方式有什么差异？

注：本章的架构是我根据讲课记录自己的理解划分的，可能与讲课不一致，如有错误欢迎指正。子死父收尸章节应该是第一天讲的，为了保持架构的一致性，把它挪到此处进行处理。

CHAPTERS IN THIS PART:

- | | | | | | |
|---|------|----|---|------|----|
| 3 | 进程出生 | 7 | 5 | 进程死亡 | 11 |
| 4 | 进程运行 | 10 | | | |

进程出生

3.1 进程出生时资源处理

3.2 进程分裂时的资源变化 – COW

COW(copy-on-write) 技术是进程 fork 时采用的，涉及到虚拟内存和实际内存的映射关系。采用了 COW 技术后，进程处理会有一些现象需要重点关注。比如 fork 之后的父子进程读写同一个全局变量时，一个变量在不同的进程会显示出不同的值。

COW 现象代码

```
#include <stdio.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
int data = 10;
int child_process()
{
    printf("child process %d, data %d\n", getpid(), data);
    data = 20;
    printf("child process %d, data %d\n", getpid(), data);
    _exit(0);
}
int main(int argc, char * argv[])
{
    int pid;
    pid = fork();
    if(pid == 0){
        child_process();
    }
}
```

```

else{
    sleep(1);
    printf("parent process %d, data %d", getpid(),data);
    _exit(0);
}
return 0;
}

```

在正常情况下，程序修改全局变量 `data`，再打印 `data`，会是修改后的值 20，代码中子进程修改全局变量为 20 后，父进程等待 1s，确保子进程已修改完成，但父进程最终打印的结果还是 10。 COW 现象

```

# 运行程序的显示结果如下
child process 9491, data 10
child process 9491, data 20
parent process 9490, data 10

```

下面我们具体分析程序背后采用 COW 的原理和流程。

COW 实现技术原理

`fork` 进程前后的内存关系如图 3-1 所示，

fork 前第 1 阶段： 全局变量 `data` 对应数据段内存 `vir` 和 `phy` 都在数据段，权限为可读可写。

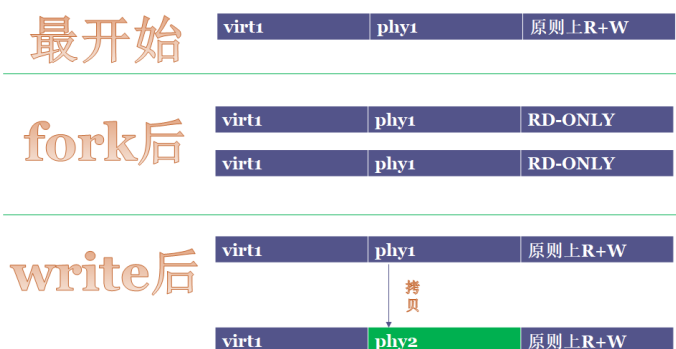
fork 后： `vir` 和 `Phy` 的权限全部变成只读权限，读内存正常，写内存会进入 `page fault` 缺页中断。

fork 后写内存： 写内存后，发生缺页中，Linux 会重新申请一个 4k 内存，将新物理内存指向更改了内存地址的进程 `vir`。同时将老的 4k 内存拷贝给新的内存，同时将权限改为 `R+W`，这样父子进程的同一个 `vir` 虚拟地址就分别对应 2 个独立的、可读可写的物理地址。总之谁先写谁拿到新的物理内存，原内存留给剩下的进程。

图 3-1

fork 进程前后内存映射关系

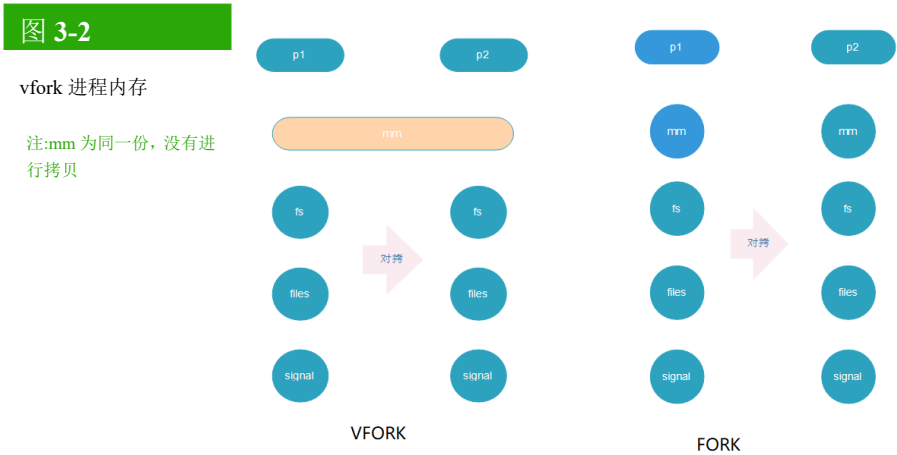
注：第一列为虚拟地址，第二列为物理地址，最后一列对应内存的读写权限



无法用 COW 的情况：VFORK

COW 技术必须借助 MMU（内存管理单元）来实现。COW 是通过改变虚拟内存和物理内存的映射关系来实现，没有 MMU 的系统，无法实现虚拟内存

和物理内存的映射。也无法调用 fork 函数，无 MMU 系统对应调用的是 vfork 函数，其资源变化对比 fork 如图 3-2 所示：



vfork 的特点：vfork 会阻塞父进程，只有等子进程完全退出后才执行父进程。vfork 特性演示视频如下所示：

vfork 视频

此文档为不带视频附件的精简版本，请用带视频附件的 PDF，直接双击 PDF 中的视频链接观看视频文件

3.3 第 1 个进程，进程 0 与进程 1

CHAPTER

4

进程运行

4.1 [进程睡眠](#)

4.2 [进程等待](#)

进程死亡

5.1 子死父收尸

5.2 父死子托孤

PART IV

进程课第 3 天

类

型不同，策略不同。进程第 3 天课程摘要

本章讲述如何根据不同类型的进程分配不同策略的调度算法，调度算法的原理及应用对象。还有如何更改进程的调度策略

CHAPTERS IN THIS PART:

- 6 进程分类 13
- 7 进程调度策略 14
- 8 调整优先级 15

进程分类

6.1 CPU 消耗与 IO 消耗型

采用大核 + 小核的设计，大核功耗高，运算力强，用于处理 CPU 消耗性任务，小核功耗低，功耗小，用于处理 I/O 消耗性任务。实现功耗降低，但处理效果与全是大核处理一致的效果

应用

6-1

ARM 的 big.LITTLE
设计

CHAPTER

7

进程调度策略

7.1 RT 进程调度

SCHED_FIFO

SCHED_RR

7.2 NORMAL 进程调度

CFS 调度

调整优先级

8.1 用 **RENICE** 改变进程优先级

8.2 用 **NICE** 改变进程优先级

8.3 用 **CHRT** 改变进程优先级

PART V

进程课第 4 天

负

什么

负载均衡 这里讲的是 CPU 处理的负载，对应负载指 CPU 处理的任务

1. linux 的 4 种不同优先级任务是

1. 实时系统是什么？

2. linux 为什么不是一个硬实时系统？

3. linux RT 实时补丁的原理，使用方法及限制。

2. 不同优先级任务间的抢占原则是什么？

3. 负载均衡的不同类型及使用方法。

CHAPTERS IN THIS PART:

9 负载均衡 17

10 实时系统 22

负载均衡

9.1 LINUX 下的负载均衡处理对象

负载均衡是最大化利用 CPU 资源的方法，要求在有任务 (task_struct，中断，软中断) 执行时，所有的 CPU 都能利用上，不产生有任务处理却有 CPU 闲置的情况。首先从任务的优先级的角度来看，CPU 处理的任务只有下面 4 种优先级，按高到低依次是：

表 9-1	优先级	Linux 中 CPU 所处状态
Linux CPU 对应的 4 类不同优先级区间	1	中断
	2	软中断
	3	处于 spinlock 等关闭了调度区间的进程
	4	普通进程

附注：优先级数字越低优先级越高：中断 > 软中断 > spinlock > 普通进程

9.2 中断负载均衡

在 TOP 命令中，cpu 时间占用中有一列是 **hi** 和 **si**，分别对应中断和软中断。说明 cpu 时间除了在 task_struct 上，还有可能花在中断和软中断，当网络流量比较大时，cpu 花在中断和软中断的时间比较大，可以考虑中断负载均衡。

分配 IRQ 到某个 CPU，掩码 01 代表 CPU0，02 代表 CPU1，04 代表 CPU2，08 代表 CPU3

以上优先级的任务在 linux 处理规则如下：

1. 中断不可以嵌套中断，在 2.6 版本后，处于中断区间再次发生中断时，会等到前一个中断执行结束后再进行处理下一个中断。

2. 中断可以唤起软中断

3. 软中断可以唤起中断

4. CFS 等调度算法只处理普通进程和普通进程之间的调度，不涉及中断，软中断，及关闭了调度的进程。具体表现如下：

- 如果 CPU 在处理 1, 2, 3 优先级的任务时，不受调度算法的调度，只有等处理完 1, 2, 3 优先级的任务后才会再由调度算法调度。

- 如果 CPU 在处理 4 普通进程的任务时，高优先级的中断和软中断可以直接抢占普通进程，不用等调度算法调度。

中断分配到 CPU 方法

```
# 此命令将中断 145 分配到 CPU0 上处理
[root@boss ~] # echo 01 > /proc/irq/145/smp_affinity
[root@boss ~] # cat /proc/irq/145/smp_affinity
00000001
```

9.3 软中断负载均衡-RPS

有时候有的网卡只有一个队列，一个队列的中断只能分配到一个核，Linux 设计是一个核上抛出的软中断只能在同一个核上执行，cpu 0 上的中断抛出一个软中断，tcp/ip 协议栈也只能在 cpu 0 的软中断上处理。google 在 linux 内核里面加入了 rps 补丁，其作用是尽管中断是在一个 cpu 核上，但 tcp/ip 协议处理的软中断可以在多个核上进行处理。rps 的原理是收到软中断后通过核间中断的方法给另外的核发中断，让其他核处理软中断，从而支持单队列情况下的网络负载均衡。

rps 使能方法

```
#rps 使能方法，除了 CPU 0 外都参与 TCP/IP 协议栈
echo ffe > /sys/class/net/eth1/queues/rx-0/rps_cpus

# 查看 softirqs
wangfan@wangfan-VirtualBox:~$ cat /proc/softirqs
```

	CPU0	CPU1
HI:	0	2
TIMER:	6841572	6725135
NET_TX:	1	17644
NET_RX:	679	224896
BLOCK:	61380	180153
IRQ_POLL:	0	0
TASKLET:	15	7834
SCHED:	3148547	3016778
HRTIMER:	0	0
RCU:	747890	885505

宋老师关于爱立信工程师的问题处理，爱立信的工程师在服务器上写了个软件发现 16 核有 2 个核占用率很高，但其他核都很闲，top 命令查看发现 **hi** 和 **si** 很高，说明 **cpu** 大部分时间在处理中断和软中断，而不是处理 **task_struct**。解决方法是登录机器后敲命令 **echo ffff** 到 **rps**，**cpu** 占用率降了下来，效果很明显。

应用 9-1

利用 **rps** 解决 **cpu** 占用率高的问题

9.4 进程间 (TASK_STRUCT) 负载均衡

linux 负载均衡算法原则

linux 下所有 CPU 核会进行分布式的 PUSH 和 PULL 操作，当 CPU 核空闲时会向周围的核 PULL 任务来执行，CPU 核本身在执行任务时也会 PUSH 任务到其他核。每个核执行同样的负载均衡算法，负载均衡包括 RT 任务的负载均衡和普通任务的负载均衡。

RT 任务的负载均衡算法是将 N 个优先级最高的 RT 分布到 N 个核。

`pull_rt_task(); push_rt_task()`

普通任务负载均衡有三种：IDLE 式负载均衡，周期性负载均衡，FORK 和 EXEC 式负载均衡

1 周期性负载均衡：时钟 tick 的时间点上 CPU 核查询自己是否很闲，周围核是否很忙，是则用 PULL 将周围核的任务拉过来处理。

2 IDLE 式负载均衡：当 CPU 核在 IDLE 时会查询周围核是否在忙，如果旁边核比较忙时，自动 PULL 旁边核的 **task_struct** 任务来执行。

3 FORK 和 EXEC 式负载均衡：FORK 和 EXEC 创建一个新的进程时，Linux 会自动找一个最闲的核将 FORK 和 EXEC 新创建出的进程放在上面处理。

以上处理由核与核之间分布式负载均衡处理是自动进行的。

在一个程序中起 2 个进程，每个进程都在做 CPU 消耗型操作（代码中调用 `while(1)` 死循环），在进程执行的过程中会自动将进程分配到 2 个 CPU 核上进行处理。可以通过查看 CPU 占用率和时间占用情况来验证。分配到两个 CPU 核后，CPU 占用率会上升到 200%，用 `time` 计算程序的占用时间，真实时间是系统时间的一半，因为系统时间是单独统计每个 CPU 核上占用的时间，2 个 CPU 核上会统计 2 次，显示的结果就是系统时间是真实时间的 2 倍。

应用 9-2

cpu 占用率 200% 的原因

设置进程在指定 CPU 上运行

要设置进程在指定 CPU 上运行，在代码里可以通过调用相关 API 实现，也可以直接在 BASH 中通过 `taskset` 命令实现。

```
//设置CPU task affinity api
#include<pthread.h> //注意<pthread.h>包含<sched.h>
int pthread_setaffinity_np(pthread_t thread,size_t cpusetsize,const cpu_set_t *cpuset);
int pthread_getaffinity_np(pthread_t thread,size_t cpusetsize, cpu_set_t *cpuset);
```

```
int sched_setaffinity(pid_t pid, size_t cpusetsize, cpu_set_t *mask);
int sched_getaffinity(pid_t pid, size_t cpusetsize, cpu_set_t *mask);
```

taskset在bash下的使用方法

命令行形式设置CPU亲和性

```
taskset [options] mask command [arg]...
```

```
taskset [options] -p [mask] pid
```

PARAMETER

mask : CPU亲和性,当没有-c选项时,其值前无论有没有0x标记都是16进制的,当有-c选项时,其值是十进制的.

command : 命令或者可执行程序

arg : command的参数

pid : 进程ID,可以通过ps/top/pidof等命令获取

OPTIONS

-a, --all-tasks (旧版本中没有这个选项)

这个选项涉及到了linux中TID的概念,他会将一个进程中所有的TID都执行一次CPU亲和性设置.

TID就是Thread ID,他和POSIX中pthread_t表示的线程ID完全不是同一个东西.

Linux中的POSIX线程库实现的线程其实也是一个进程(LWP),这个TID就是这个线程的真实PID.

-p, --pid

操作已存在的PID,而不是加载一个新的程序

-c, --cpu-list

声明CPU的亲和力使用数字表示而不是用位掩码表示. 例如 0,5,7,9-11.

-h, --help

display usage information and exit

-V, --version

output version information and exit

USAGE

1) 使用指定的CPU亲和性运行一个新程序

```
taskset [-c] mask command [arg]...
```

举例:使用CPU0运行ls命令显示/etc/init.d下的所有内容

```
taskset -c 0 ls -al /etc/init.d/
```

2) 显示已经运行的进程的CPU亲和性

```
taskset -p pid
```

举例:查看init进程(PID=1)的CPU亲和性

```
taskset -p 1
```

3) 改变已经运行进程的CPU亲和力

```
taskset -p[c] mask pid
```

举例:打开2个终端,在第一个终端运行top命令,第二个终端中

首先运行:[~]# ps -eo pid,args,psr | grep top #获取top命令的pid和其所运行的CPU号

其次运行:[~]# taskset -cp 新的CPU号 pid #更改top命令运行的CPU号

最后运行:[~]# ps -eo pid,args,psr | grep top #查看是否更改成功

PERMISSIONS

一个用户要设定一个进程的CPU亲和性,如果目标进程是该用户的,则可以设置,如果是其他用户的,则会设置失败,提示 Operation not permitted.

当然root用户没有任何限制.

任何用户都可以获取任意一个进程的CPU亲和性.

给进程指定比例的 CPU 负载—cgroup

当前的程序是按程序的需要来占用 cpu 的，这样可能会出现一些问题，比如用户 A 和 B 在同一个服务器上，如果 A 开的线程比 B 多，可能导致 A 一直占用 cpu，B 因为线程少，占用的权重比例少而得不到 cpu。于是我们想要一个分群的概率，让 A 和 B 各占有 50% 的 CPU，不管 A 线程有多少，最多只能占 50% 的 CPU，这样保证 B 即使线程数量少，也可以得到足够的 CPU 来运行。同样的道理类似于计费的网络带宽，可以根据用户缴费的情况分配 CPU，如果未交费，就算 CPU 空闲也不分配 CPU 给用户。

cgroup 使用方法 cgroup 主要是设置以下 3 个属性，在 `/sys/fs/cgroup/cpu` 目录 `mkdir` 一个 group 后，会出现很多属性文件，我们主要通过以下属性来查询和设置。

cgroup.procs: 将进程号 echo 进去

cpu.cfs_period_us: 默认是 100000 基准时间 100ms

cpu.cfs_quota_us: 配额默认是 -1 最大值，设置可以比 100000 大，它与 period 的比例表示 group 内线程最高可占 cpu 的比例

cpu.shares: 权重，默认是 1024，调节 cpu.shares 可以调节不同 group 的 cpu 占用率

—— cgroup 操作方法 ——

```
# 1 cd /sys/fs/cgroup/cpu 目录创建不同的 group
# 2 mkdir A 创建 group A
# 3 mkdir B 创建 group B
# 4 /sys/fs/cgroup/cpu/A echo 3582 > cgroup.procs 将进程 3582 加入 A group
# 5 /sys/fs/cgroup/cpu/B echo 3581 > cgroup.procs 将进程 3581 加入 B group
# 6 /sys/fs/cgroup/cpu/A echo 50000 > cpu.cfs_quota_us
    设置 A group 权重为 50% cpu, A 内线程的 cpu 占用率最高不超过 50%
```

安卓 5.0 之后的版本用到了 **cgroup**，安卓早期版本所有进程都采用调度算法公平调度，最新版本把进程分为前台交互进程和后台非交互进程，前台的权重是 1024，后台的权重是 52，这样前台可以得到更多的 CPU，用于提高前台程序的响应。

应用

9-3

安卓的 cgroup 设计

CHAPTER

10 实时系统

10.1 REAL TIME 实时系统的含义

实时不是越快越好，是指可预期性。比如发射导弹时，必须保证在截止期限内发射出去，否则后果可能是灾难性的。硬实时强调在恶劣的情况下，从唤醒到任务真正执行之间的时间是可预期的，可以保证在预期的时间内执行到。Linux 设计不保证是可预期的，因为 Linux 在中断，软中断，及 spinlock 的区间时是不可抢占的，这些区间内的执行时间是不可预期的。linux 不是硬实时的系统，是软实时。

10.2 抢占：LINUX 无法硬实时的原因

要实现实时，最重要的就是要实现任何时刻都可以在预定期限内实现进程抢占，来保证进程可以在预期内执行。Linux 无法硬实时的原因就是 Linux 的 CPU 在的 4 类区间有 3 类是无法进行抢占的，如果 CPU 进入了这 3 类区间，Linux 是无法保证在这 3 类区间内的运行时间的。所以无法达到硬实时的要求。Linux 抢占的时机很多，我们主要记住不可抢占的时机：1、中断，2、软中断，3、spinlock 区间的进程。如果在这三类任务时间内唤起了高优先级的任务，任务是不能抢占的，只有当 CPU 脱离了这三类区间后，高优先级的任务才可以进行抢占。如表 9-1 所示，如果在一二三类区间唤醒了高优先级的进程，当前无法进行抢占，只有当 CPU 退回到第 4 类普通进程区间时才开始抢占。

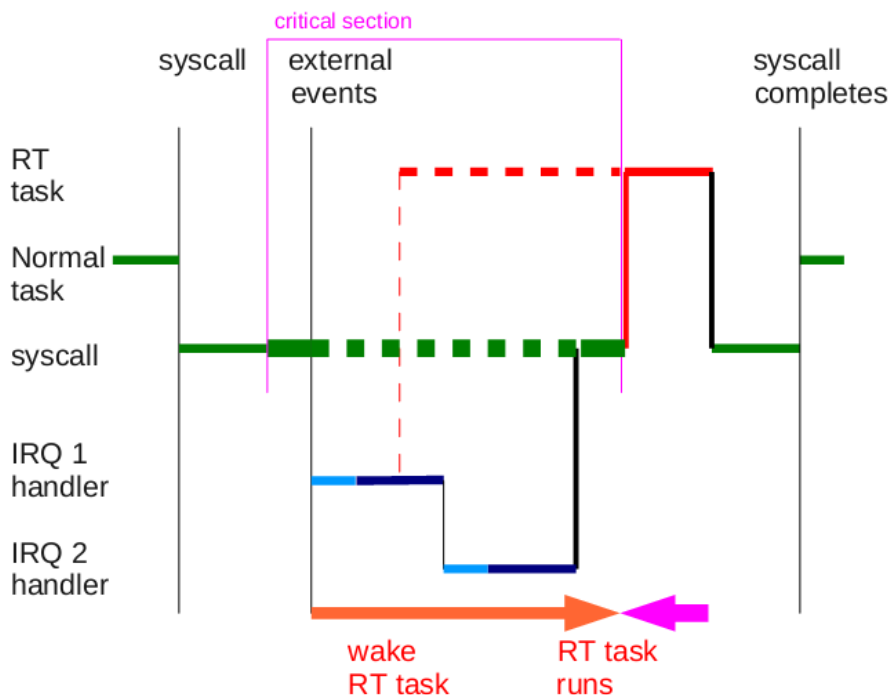


图 10-1

Linux 的 4 类抢占区间

10.3 LINUX 实时补丁的用法

linux 的 RT 版本, <https://wiki.linuxfoundation.org/realtime/start> 这个项目是实现 Linux 的实时版本。主要原理是将 Linux 的中断线程化, 即把一二三类区间都转换成四类区间。相应的 linux 源码 RT 版本只针对特定的几个版本, 使用方法是代码中的 RT 补丁 merge 到对应的源码中, linux 的 RT 可以做到 100us 量级的实时性能, (vxworks 是几个 us), 相应的吞吐性能也会下降。

安装 linux 的调度器的抢占模型选项

1. server 版本 (不抢占)
2. desktop 版本 (kernel 内不抢占)
3. no-latency desktop (kernel 内可抢占, 手机桌面一般用此模型)
4. completely preemption (kernel 内一二三类中断软中断都可抢占)

安装 RT 补丁后还是会有很多的代码坑需要处理, 比如内存管理方面, Linux 的内存分配是 LAZY 式, 当用到时才实际分配, 安装实时补丁后有可能出现写内存时内存实际还未分配的情形。

实时系统的另一个应用场景是安装 2 个系统：实时系统和 Linux，比如单反之前用的都是实时操作系统，现在为了增加蓝牙，wifi 等功能，用一个核执行实时系统，另一个核用 Linux 来实现蓝牙等功能

应用

1

单反上的实时系统应用

PART VI

进程问题集锦

F AQ, 本章记录课间和课后宋老师以及同学们答疑

CHAPTERS IN THIS PART:

11 课后答疑 26

CHAPTER

11

课后答疑

以下问题为宋老师在微信答疑群中回答记录，微信群一直存在，问题也不定期提出，此部分内容会随之更新。

Q: rps 后，非多队列网卡，中断会再给每个核发中断来派发软中断？

A: 中断只发一个 core，这个 core 自己给别的 core 发核间中断

1.

Q: rt 补丁，是不是只有 RT_FULL 支持优先级反转？

A: 不是，不需要 rt 补丁就支持优先级继承，早就 Merge 到了 mainline。不叫支持优先级反转，反转是个问题，继承是解决它的方法。反转是个现象，不存在支持不支持。你的问题是错误的。

2.

Q: 所以 softirq 的优先级都是相同的吗？

A: 不是的，它是一个 bit 的设置，检查哪个 bit 被设置，肯定是有先后顺序。挨个检查哪个 bit 的。不过这个不是关键点。你关心延迟的实时性的时候，你根本就消灭了 softirq。

3.

PART VII

参考资料



考这章列举了用到的相关资料源地址

参考的文件以 PDF 附件的形式，可以双击链接打开或保存，需选择支持 PDF 附件的 PDF 阅读器，建议使用 adobe 的阅读器打开附件

CHAPTERS IN THIS PART:

12 参考文献 28

13 相关附件 29

CHAPTER

12

参考文献

12.1 宋宝华相关网站资源

1. CSDN 视频课程打通 Linux 脉络系列：进程、线程和调度
2. linux 公众号：Linux 阅码场

12.2 代码网址

13.1 PDF 课件

4 天课程的 PPT 讲义，双击打开附件或在附件中另存为处理。

1. 第 1 天进程讲义 PDF
2. 第 2 天进程讲义 PDF
3. 第 3 天进程讲义 PDF
4. 第 4 天进程讲义 PDF

13.2 视频文件

此文档为不带视频附件的精简版本，请用带视频附件的 PDF，直接双击 PDF 中的视频链接观看视频文件