Project3 Preemptive Kernel 设计文档

中国科学院大学 张旭 2017/11/15

1. 时钟中断与 blocking sleep 设计流程

(1) 中断处理的一般流程

采集时钟中断信号 \rightarrow CPU 跳到 BFC00380 处执行general_exception_handler \rightarrow 关中断 \rightarrow 查询中断服务程序表并跳到中断服务程序执行 \rightarrow 保存上下文 \rightarrow 清中断 \rightarrow 处理中断 \rightarrow 恢复上下文 \rightarrow 开中断 \rightarrow 返回

(2) 你所实现的时钟中断的处理流程,如何处理 blocking sleep 的 tasks;如何处理用 户态 task 和内核态 task

本次实现的时钟中断服务函数共考虑了三种情况:

- 1. 所有的进程都睡眠。此时只将 time_elapse 加一, 然后返回, 不进行调度。
- 2. 用户态 task: handle_int → SAVE_CONTEXT (USER) → 关中断(CLI) → 查询 int IP → 为时钟中断 → 跳到时钟中断处理函数执行 → ENTER_CRITICAL → 清中断 →退出核心态 → LEAVE_CRITICAL → RESTORE CONTEXT (USER) → return from exception
- 3. 核心态 task: handle_int → 关中断 (CLI) → 查询 int IP → 为时钟中断 → 跳到时钟中断处理函数执行 → ENTER_CRITICAL → 清中断 → LEAVE CRITICAL → return from exception
- (3) blocking sleep 的含义, task 调用 blocking sleep 时做什么处理? 什么时候唤醒 sleep 的 task?

task 调用 blocking sleep 时,修改 task 的 PCB 块中的 deadline 变量,把 task 的状态改为 SLEEPING,然后放到 sleeping_queue 中去。

当 time elapse 等于 deadline 时,唤醒 task。

(4) 设计或实现过程中遇到的问题和得到的经验(如果有的话可以写下来,不是必需项)

绝不能唯任务书论,还是看官方文件吧。

2. 基于优先级的调度器设计

(1) priority-based scheduler 的设计思路,包括在你实现的调度策略中优先级是怎么 定义的,如何给 task 赋予优先级,调度与测试用例如何体现优先级的差别

我在 PCB 块中加入优先级(priority)变量和轮(round)变量,按优先级 及轮的大小给 ready_queue 里的进程排序,优先级高,进行的轮数少的进程排在前列。每次执行时,将进程的优先级减 1,当优先级减为 0 时,将 round 加 1,优先级恢复初始值。每次将进程加入 ready queue 中时,均要

对队列进行一次排序。

Task 的优先级设为 PID+1,在 print_status 函数中打印出进程的优先级,可以看到优先级的动态变化,且进程的 entry_count 之比等于优先级之比。

3. 关键函数功能

该函数根据插入队列元素的优先级和轮大小,将该元素插入队列的合适位置。

参考文献

[1] SEE MIPS RUN

2