lab6 调度算法

PB21020552 张易

实验结果说明

在提交实验代码时,默认选择优先级调度

优先级调度

如果想要采用优先级调度,请前往~/myOS/kernel/task.c 中修改 void TaskManagerInit(void)函数中的 sche_sys.type = PRIO; (位于该程序的696行) 相关的任务自动初始化为优先级调度,同时把系统的调度设置成优先级调度

RR时间片轮转调度

如果想要采用RR时间片轮转调度,请前往~/myOS/kernel/task.c 中修改 void TaskManagerInit(void)函数中的 sche_sys.type = RR; (位于该程序的696行) 相关的任务自动初始化为时间片调度,同时相关的任务定义在 ~/userApp/userTasks.c,同时系统的,可以选择不同的方式进行初始化,也就是可以选择任务arrive_time有相关的设置,或者一开始就放在调度队列中

实验结果

非抢占式prio实验结果说明

可以参考doc文件录屏prio调度

初始化了三个任务,第一个到达时间是4,优先级是4,执行时间7.第二个任务到达时间是5,优先级是3,执行时间是6,第三个任务的优先级是2,到达时间是7,执行时间是7. 所以任务执行顺序是:在前4s是idle状态,然后执行优先级是4的任务,这个执行完之后,由于后两个任务均到达,所以优先执行优先级是2的任务,然后执行优先级为3的任务.

idletsk显示是1s一次,信息显示也是一秒一次 如下图所示

```
*********
       INIT
            INIT !
***********HELLO**********
************HELLO***********
********idle_now****
********idle_now****
********idle_now****
********idle_now****
********
currentid :2
priority: 4
Execute time: 1/7
**********prio *****
********
currentid :2
priority: 4
Execute time: 2/7
**********prio *****
*********
currentid :2
priority: 4
Execute time: 3/7
**********prio *****
```

```
priority: 4
Execute time: 2/7
**********prio ******
*******
currentid :2
priority: 4
Execute time: 3/7
**********prio *****
currentid :2
priority: 4
Execute time: 4/7
**********prio *****
*******
currentid :2
priority: 4
Execute time: 5/7
**********prio ******
*******
currentid :2
priority: 4
Execute time: 6/7
**********prio ******
                                                         19:00:09
```

```
Machine
priority: 4
Execute time: 6/7
**********prio ******
*********
currentid :2
priority: 4
Execute time: 7/7
**********prio *****
******
currentid :4
priority: 2
Execute time: 1/7
**********prio *****
******
currentid :4
priority: 2
Execute time: 2/7
**********prio ******
*******
currentid :4
priority: 2
Execute time: 3/7
**********prio ******
                                                           19:00:13
```

```
Machine View
priority: 2
Execute time: 2/7
**********prio ******
_
**********
currentid :4
priority: 2
Execute time: 3/7
**********prio *****
***************
currentid :4
priority: 2
Execute time: 4/7
**********prio ******
******
currentid:4
priority: 2
Execute time: 5/7
**********prio *****
currentid :4
priority: 2
Execute time: 6/7
**********prio *****
Jnknown interrupt1
                                                                19:00:16
```

```
Machine View
priority: 2
Execute time: 7/7
**********prio *****
·****************
currentid :3
priority: 3
Execute time: 1/6
**********prio *****
currentid :3
priority: 3
Execute time: 2/6
**********prio ******
<del>*******************</del>
currentid :3
priority: 3
Execute time: 3/6
**********prio *****
currentid :3
priority: 3
Execute time: 4/6
************************
```

抢占式时间片轮转调度

可以参考doc文件中RR调度录屏

设置的时间片是2s调度一次,由于可能切换的时延性,可能显示的时间略微有区别但是可以完成调度.

可以看到有点瑕疵,表现为最初不够稳定,连续调度了4s,之后开始顺利完成调度

图片如下所示:

```
currentid :2
Execute time: 3/7
******** RR *****
*********
currentid :2
Execute time: 4/7
******* RR *****
*******
currentid :3
Execute time: 1/6
******* RR *****
********
currentid :3
Execute time: 2/6
******** RR ****
********
currentid :4
Execute time: 1/7
********* RR *****
```

```
currentid :3
Execute time: 2/6
********* RR ****
*******
currentid :4
Execute time: 1/7
******* RR *****
*******
currentid :4
Execute time: 2/7
******* RR *****
*******
currentid :2
Execute time: 5/7
******** RR *****
*******
currentid :2
Execute time: 6/7
******** RR *****
*******
currentid :3
Execute time: 3/6
******** RR *****
```

currentid :2 Execute time: 5/7 ******** RR ***** ******* currentid :2 Execute time: 6/7 ******** RR ***** ******* currentid :3 Execute time: 3/6 ******** RR ***** ******** currentid :3 Execute time: 4/6 ******* RR ***** ******** currentid :4 Execute time: 3/7 ******* RR ***** ******* currentid :4 Execute time: 4/7 ******** RR ****