

Scheduling

Rechenprozess(Task)-Scheduling,

Gegeben:

- Menge von Paaren (Anforderung, Zeitpunkt)

Gesucht:

- Reihenfolge, in der Anforderungen bearbeitet werden, so dass für alle die Rechtzeitigkeitsbedingung erfüllt ist



Scheduling

Die Lösung: Scheduling

- **Strategie zur Festlegung der Reihenfolge von zu bearbeitenden Rechenprozessen (statisches Scheduling)**
- **Strategie zur Festlegung des nächsten zu bearbeitenden Rechenprozesses (dynamisches Scheduling)**
- **Ermöglicht die (quasi-)parallele Bearbeitung mehrerer Rechenprozesse**



Scheduling

Statisches und dynamisches Scheduling

Statisches Scheduling

- Festlegung eines „Fahrplans“ (im vorhinein), nach dem die einzelnen Rechenprozesse in einem festen Schema abzuarbeiten sind.
- Einsatz: zyklische, sicherheitskritische Anwendungen mit fixen Zeitpunkten für auftretende Anforderungen (z.B. Flugzeug-Steuerungen)
→ formaler Nachweis der Einhaltung von Realzeitbedingungen möglich
- Speicherprogrammierbare Steuerungen

Dynamisches Scheduling

- Im Betriebssystem enthaltener Scheduler zur Laufzeit:
 - Zuteilung des Prozessors an Rechenprozesse aufgrund der jeweils aktuellen Bedarfssituation
- Rechenprozesse müssen unterbrechbar (*präemptiv*) sein.

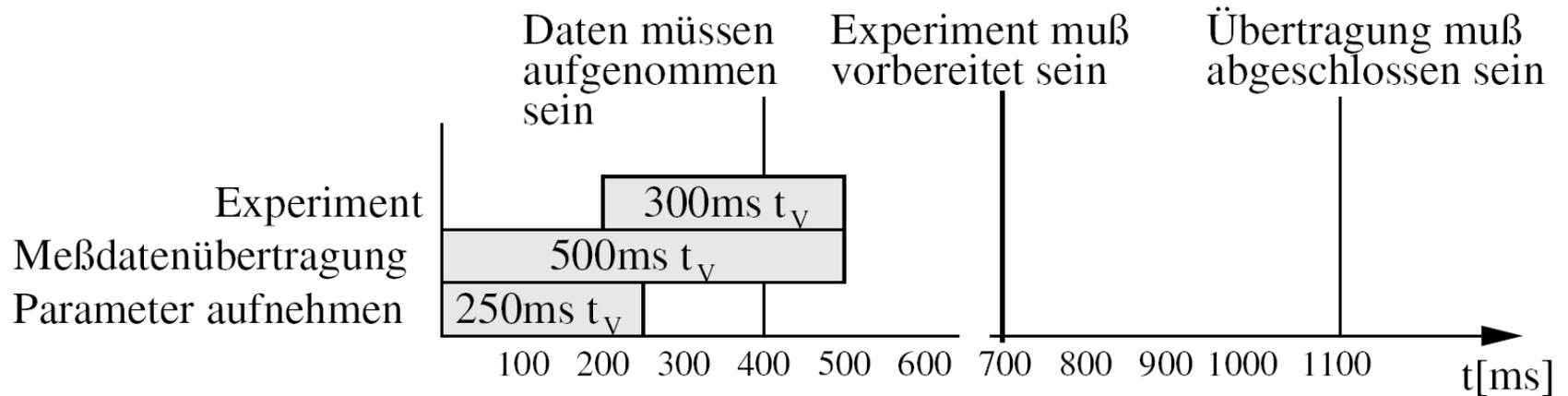


Scheduling

Ein Beispiel

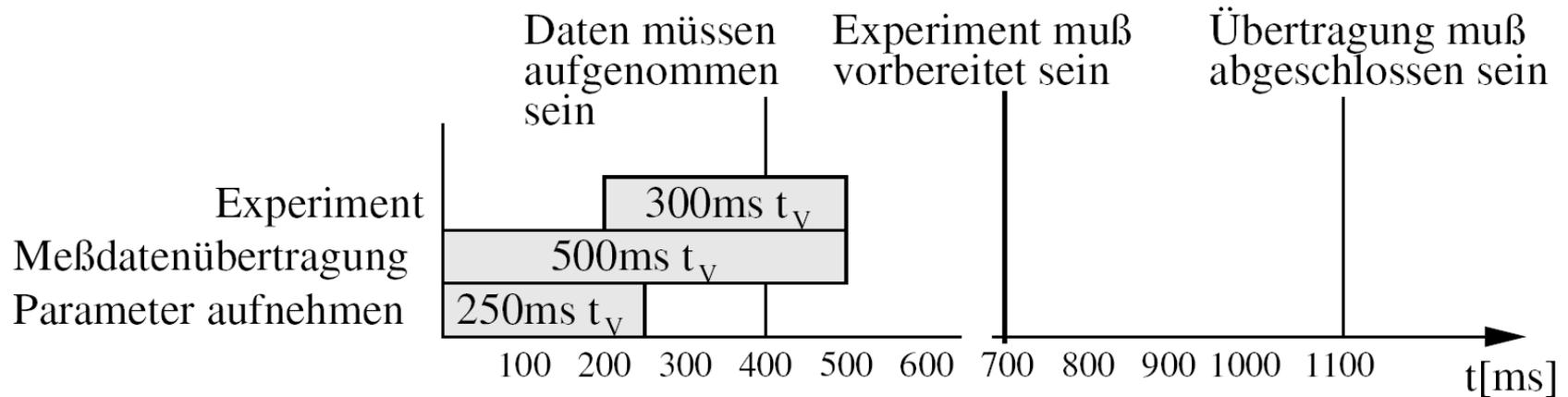
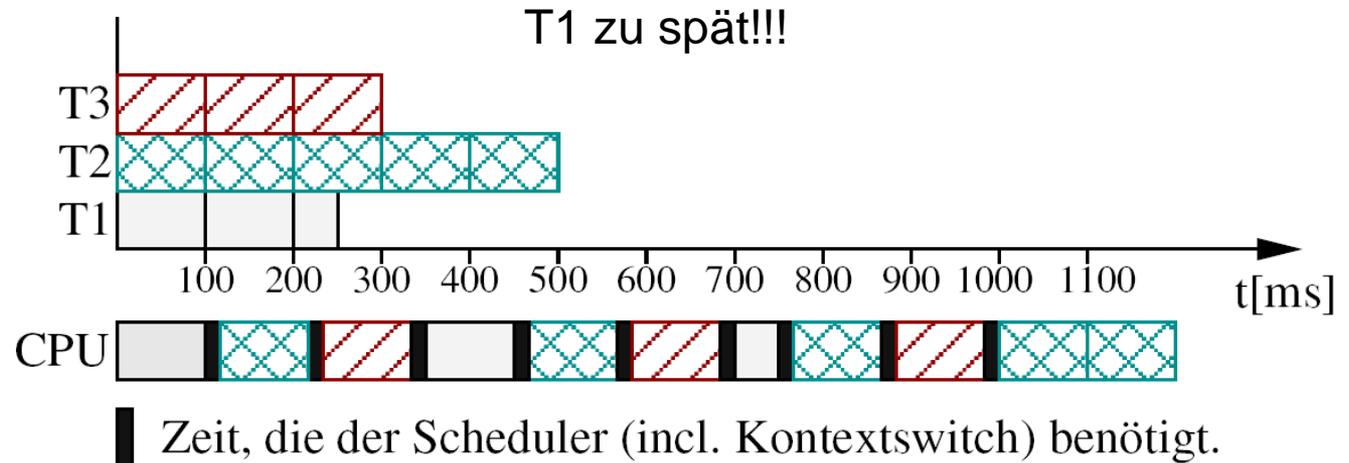
Realzeitsystem (Single Core CPU) steuert Experiment an Bord eines Satelliten

- (T1) Alle 1500ms (Zeitpunkt t_0) Meßdaten aufnehmen ($t_p=1500$ ms).
- (T1) Die Messwertaufnahme muss nach 400 ms abgeschlossen sein ($t_{zmax}=400$ ms).
- (T3) Alle 200 ms nach Start der Messdatenaufnahme t_0 : Experiment anstoßen.
- (T3) Die Vorbereitungen müssen 500 ms später abgeschlossen sein (also 700 ms nach dem Start der Messwertaufnahme t_0 , $t_p=1500$ ms, $t_{zmax}=500$ ms).
- (T2) Messergebnisse müssen innerhalb von 1100 ms ($t_{zmax}=1100$ ms) zur Erde weitergeleitet werden (alle 60s, $t_p=60000$ ms).
- (T1)Task 1: $t_v = 250$ ms; (T2)Task 2: $t_v = 500$ ms; (T3)Task 3: $t_v = 300$ ms



Scheduling

Ein Beispiel: Versuch eines Scheduling



Scheduling

Scheduler

- **Einheit eines Betriebssystems, die für die Zuteilung von Rechenzeit an Prozesse/ Threads zuständig ist**
- **Bei Multi-Prozessor-Systemen verteilt der Scheduler die Prozesse/Threads zusätzlich auch auf Prozessoren**



Scheduling

Scheduling Points

Scheduler überprüft, ob ein anderer Prozess die CPU erhalten sollte und veranlasst ggf. einen Kontextwechsel

- **Ende einer Systemfunktion (Übergang Kernel/User Mode):**
 - Die Systemfunktion hat den aktiven Prozess blockiert (z.B. Warten auf Ende von I/O)
 - In der Systemfunktion sind die Scheduling-Prioritäten geändert worden
- **Interrupts**
 - Timer-Interrupt: aktiver Prozess hat sein Quantum verbraucht (Round Robin)
 - I/O signalisiert das Ende einer Wartebedingung (höher priorer Prozess wird „bereit“)



Scheduling

Bewertungskriterien

Gerechtigkeit

- Jeder Prozess soll einen fairen Anteil der CPU-Zeit erhalten

Effizienz

- Die CPU soll möglichst gut ausgelastet werden

Durchlaufzeit

- Ein Prozess soll so schnell wie möglich abgeschlossen sein

Durchsatz

- Es sollen so viele Jobs wie möglich pro Zeiteinheit ausgeführt werden

Antwortzeit

- Die Reaktion auf Ereignisse soll möglichst schnell erfolgen

Determinismus

- Das Scheduling als solches soll berechenbar sein (Identisches Verhalten bei identischen Bedingungen)



Scheduling

Bewertungskriterien

Wichtig bei Standard-BS

- **Gerechtigkeit**
- **Effizienz**
- **Durchlaufzeit**
- **Durchsatz**

Wichtig bei Echtzeit-BS

- **Antwortzeit**
- **Determinismus**



Scheduling

Schedulingstrategien: First Come First Serve (FCFS)

Auch: First In First Out (FIFO)

Prinzip

- Die bereiten Prozesse sind in einer Warteschlange nach ihrem Erzeugungszeitpunkt geordnet.
- Jeder Prozess darf bis zu seinem Ende laufen, außer er geht in den Zustand „Blockiert“ über.
- Geht ein Prozess vom Zustand „Blockiert“ in den Zustand „Bereit“ über, wird er entsprechend seinem Erzeugungszeitpunkt wieder in die Warteschlange eingereiht, unterbricht aber den laufenden Prozess nicht.

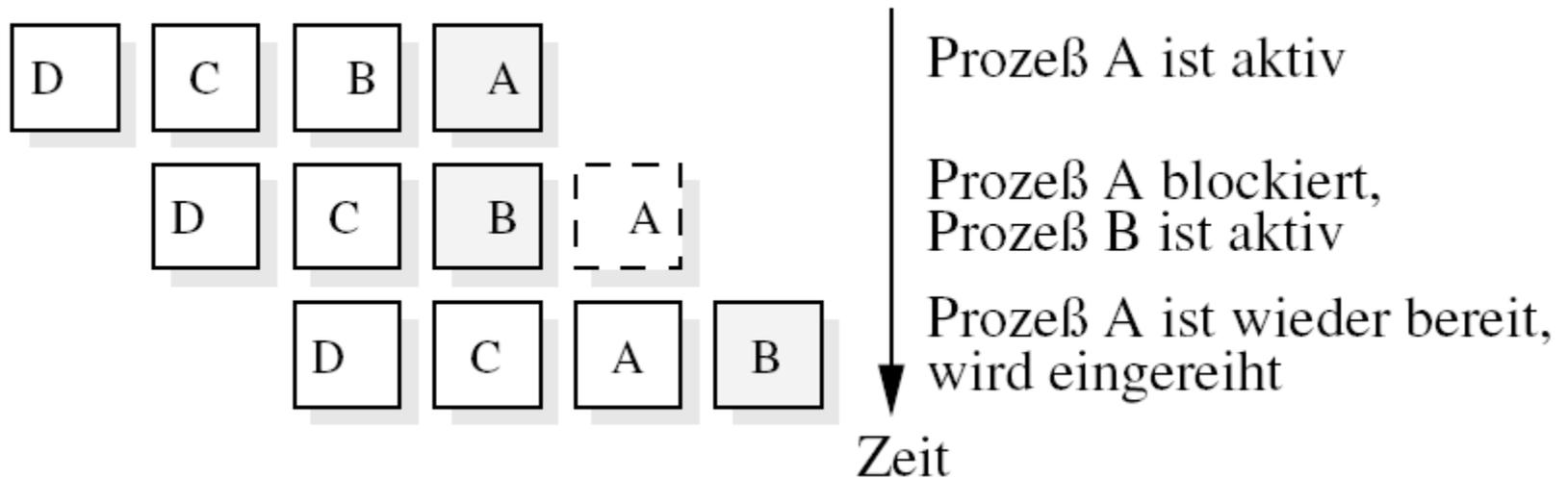
Anwendungen

- Batch-Systeme



Scheduling

Schedulingstrategien: First Come First Serve (FCFS)

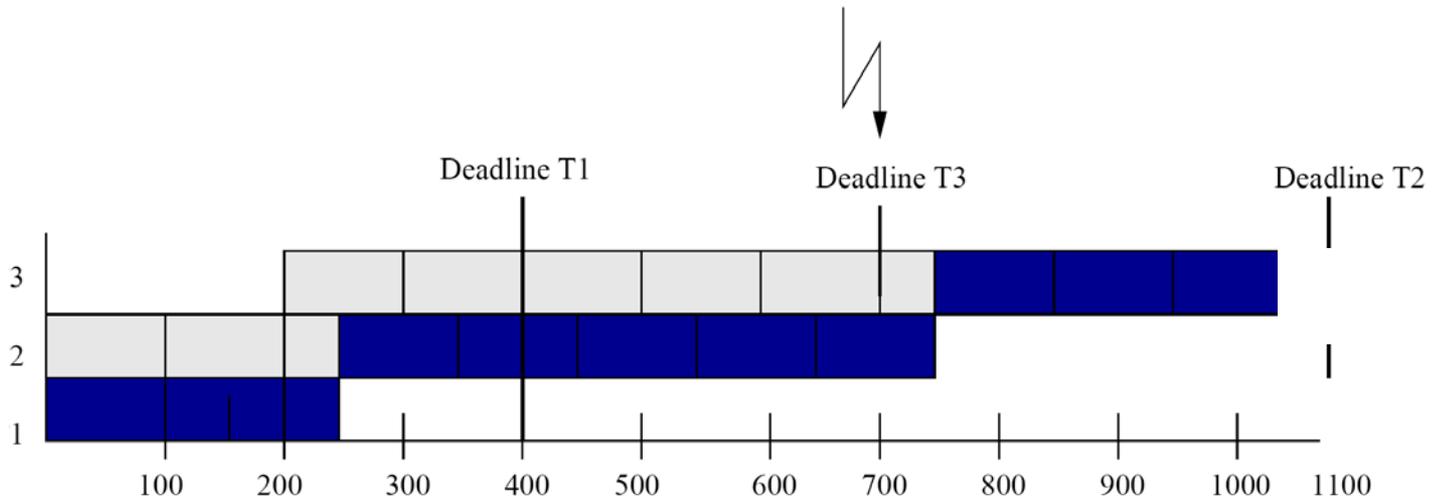


Scheduling

Schedulingstrategien: First Come First Serve (FCFS)

Realzeiteigenschaften:

- Nicht für Realzeitsysteme geeignet, da ein Prozess alle anderen blockieren kann!



■ bereit

■ aktiv



Scheduling

Schedulingstrategien: Round Robin Scheduling

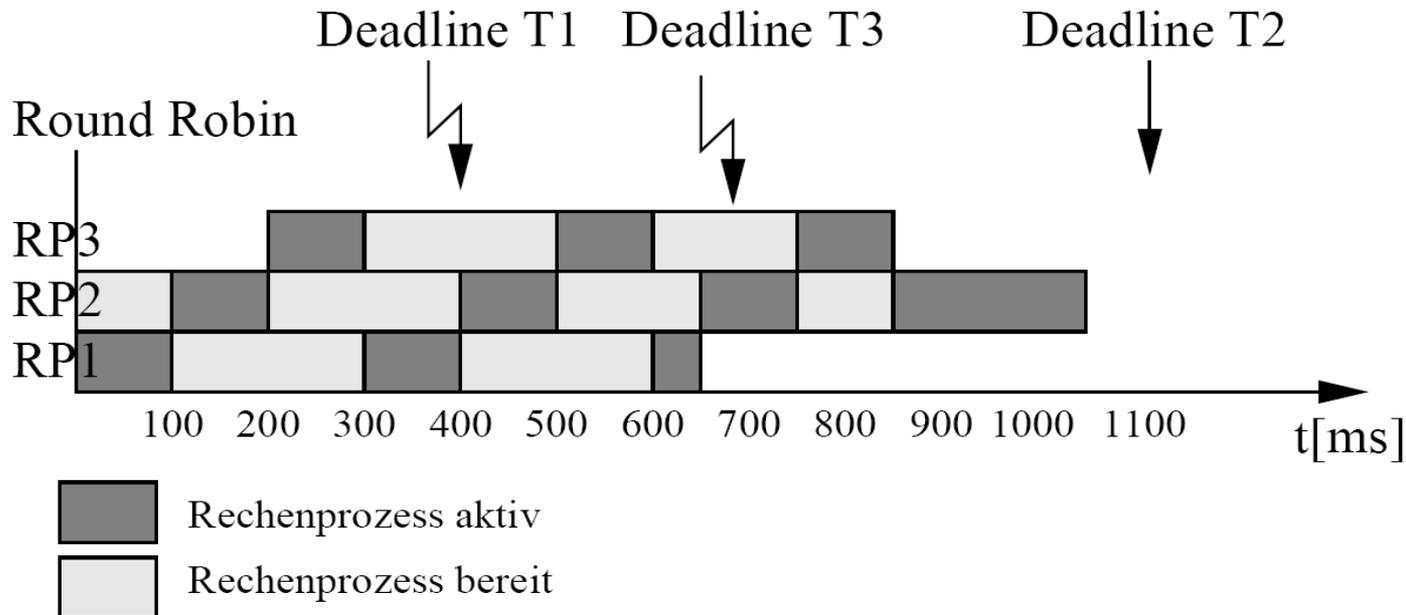
Prinzip

- Alle Prozesse werden in eine Warteschlange eingereiht
- Jedem Prozess wird eine Zeitscheibe (time slice, quantum) zugeteilt
- Ist ein Prozess nach Ablauf seines Quantums noch im Zustand „Aktiv“,
 - wird ihm die CPU entzogen, d.h. er erhält den Zustand „lauffähig“
 - wird der Prozess am Ende der Warteschlange eingereiht
 - wird dem ersten Prozess in der Warteschlange die CPU zugeteilt
- Geht ein Prozess vom Zustand „wartend“ in den Zustand „lauffähig“ über, so wird er am Ende der Warteschlange eingereiht.



Scheduling

Schedulingstrategien: Round Robin Scheduling



Scheduling

Schedulingstrategien: Round Robin Scheduling

Kriterien für die Wahl des Quantum

- **Das Verhältnis zwischen Quantum und Kontextwechselzeit muss vernünftig sein.**
- **Großes Quantum: effizient, aber lange Verzögerungszeiten und Wartezeiten möglich.**
- **Kleines Quantum: kurze Antwortzeiten, aber großer Overhead durch häufige Prozessumschaltung.**



Scheduling

Schedulingstrategien: Round Robin Scheduling

Realzeiteigenschaften:

Dynamisches Scheduling

- Anzahl der bereiten Rechenprozesse unbekannt:
Abarbeitungszeitpunkt eines Prozesses nicht vorhersagbar (nicht deterministisch)
- Keine sofortige Reaktion auf asynchrone Anforderungen
- Fazit: Für Realzeitsysteme nicht geeignet

Statisches Scheduling

- Abwandlung des Verfahrens (TDMA=Time Division Multiple Access):
Zeitscheiben sind fest
- Anzahl der Prozesse im System von vornherein bekannt:
Verfahren kann sich abhängig von der Aufgabenstellung (z.B. SPS, GSM)
für Realzeitsysteme eignen



Scheduling

Schedulingstrategien: Prioritätengesteuertes Scheduling

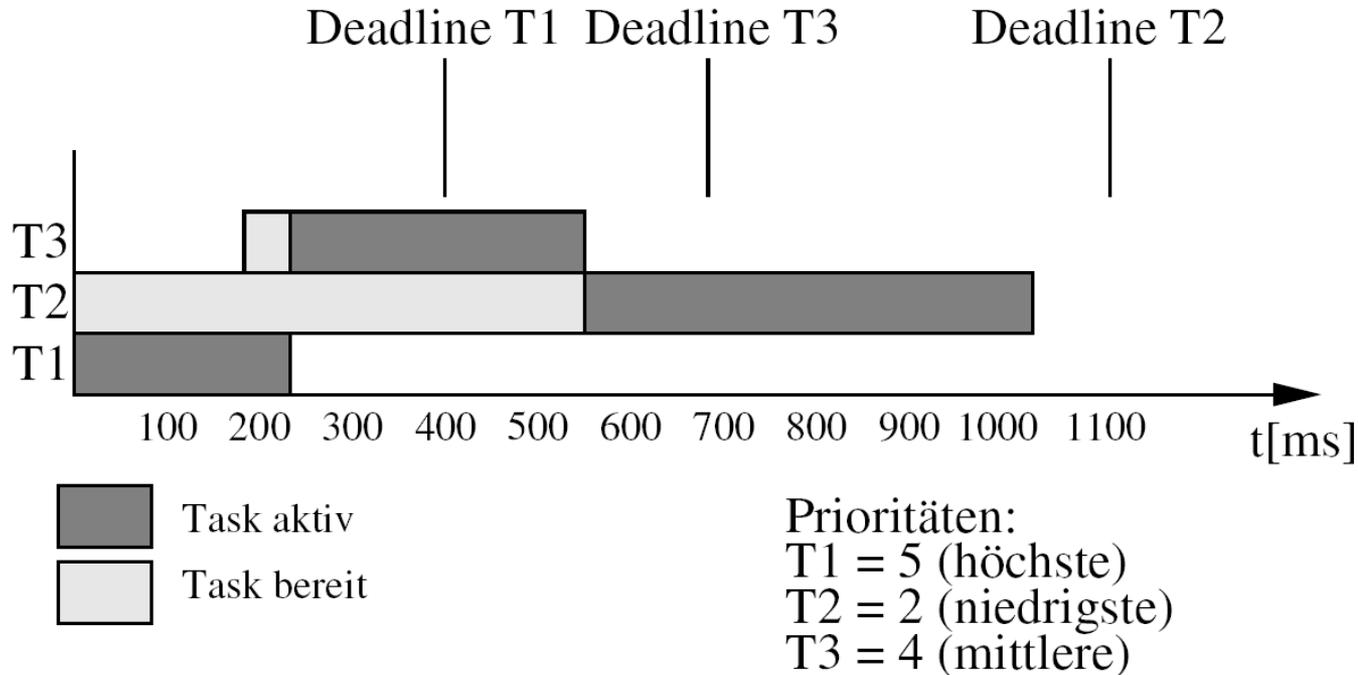
Prinzip

- Für jeden Prozess wird eine Priorität vergeben.
- Der Prozess mit der höchsten Priorität bekommt die CPU.



Scheduling

Schedulingstrategien: Prioritätengesteuertes Scheduling



Scheduling

Schedulingstrategien: Prioritätengesteuertes Scheduling

Realzeiteigenschaften:

Für Realzeitsysteme geeignet

- **insbesondere wenn keinerlei Informationen bezüglich der maximal zulässigen Reaktionszeiten zur Verfügung stehen**

Problem: Wahl der Prioritäten



Scheduling

Schedulingstrategien: Deadline-Scheduling

EDF (*earliest deadline first*)

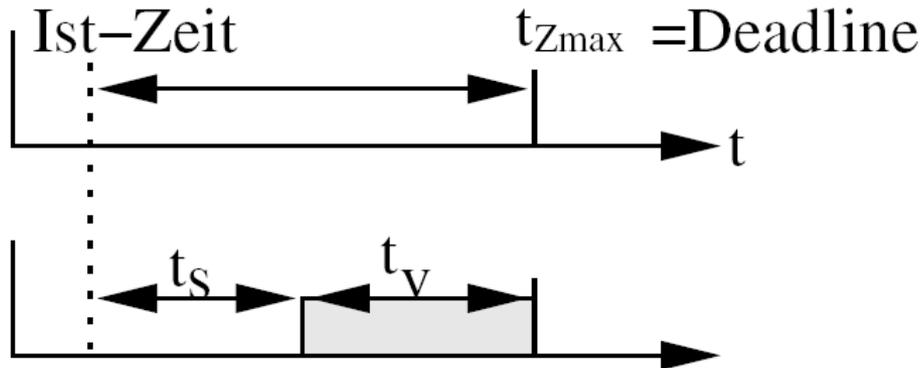
Prinzip

- Der Rechenprozess mit der am nächsten gelegenen Deadline (maximal zulässige Reaktionszeit) bekommt die CPU zugeteilt.
- Prozesse müssen dem Scheduler ihre Deadlines bekannt geben



Scheduling

Schedulingstrategien: Deadline-Scheduling



t_{Zmax} zu diesem Zeitpunkt muß die Task bearbeitet sein

t_v Verarbeitungszeit (ohne Wartezeit)

t_s Zeit-Spielraum bis zum spätestmöglichen Start der Verarbeitung (laxity)

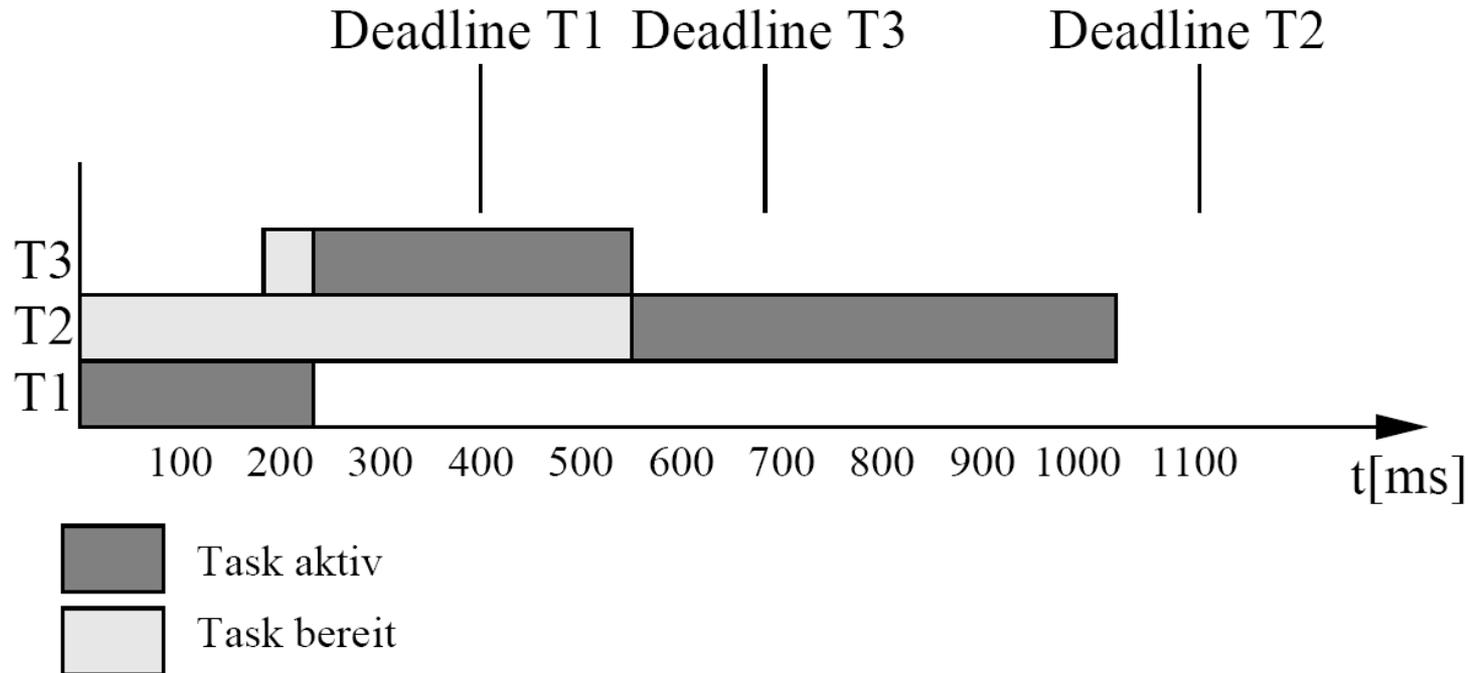
Alternative: LLF (Least Laxity First)

Problem: Hochfrequente Kontextswitches, wenn gleicher Spielraum erreicht ist



Scheduling

Schedulingstrategien: Deadline-Scheduling



Scheduling

Schedulingstrategien: Deadline-Scheduling

Realzeiteigenschaften:

Das Verfahren führt zur Einhaltung der maximalen Reaktionszeiten, wenn dies überhaupt möglich ist (optimales Verfahren)!

Nachteil:

Deadlines (sprich: die maximal zulässigen Reaktionszeiten) müssen angegeben werden, sind aber nicht immer bekannt.

„Domino“ Effekt in der Praxis: Wenn eine Deadline verfehlt wird, werden meist alle anderen Deadlines auch verfehlt.



Scheduling

Schedulingstrategien: POSIX 1003.1b

Prinzip

- **Prioritätengesteuertes Scheduling**
- **Auf jeder Prioritätsebene können sich mehrere Prozesse befinden.**
- **Innerhalb einer Prioritätsebene werden Prozesse gescheduled nach:**
 - **First In First Out (First Come First Serve)**
 - **Round Robin**
 - **Prioritätsebene 0 besitzt die niedrigste Priorität.**



Scheduling

Schedulingstrategien: IEEE 1003.1-2008

Scheduling Strategie (Policy)	Queue	Prioritätsebene				
SCHED_RR	<table border="1"><tr><td>103</td><td>41</td></tr></table>	103	41	Max Prio		
103	41					
	⋮					
SCHED_FIFO	<table border="1"><tr><td>24</td><td>111</td><td>42</td><td>53</td></tr></table>	24	111	42	53	2
24	111	42	53			
SCHED_RR	<table border="1"><tr><td></td><td></td><td></td><td>11</td></tr></table>				11	1
			11			
SCHED_RR	<table border="1"><tr><td>22</td><td>13</td><td>12</td><td>10</td></tr></table>	22	13	12	10	0
22	13	12	10			

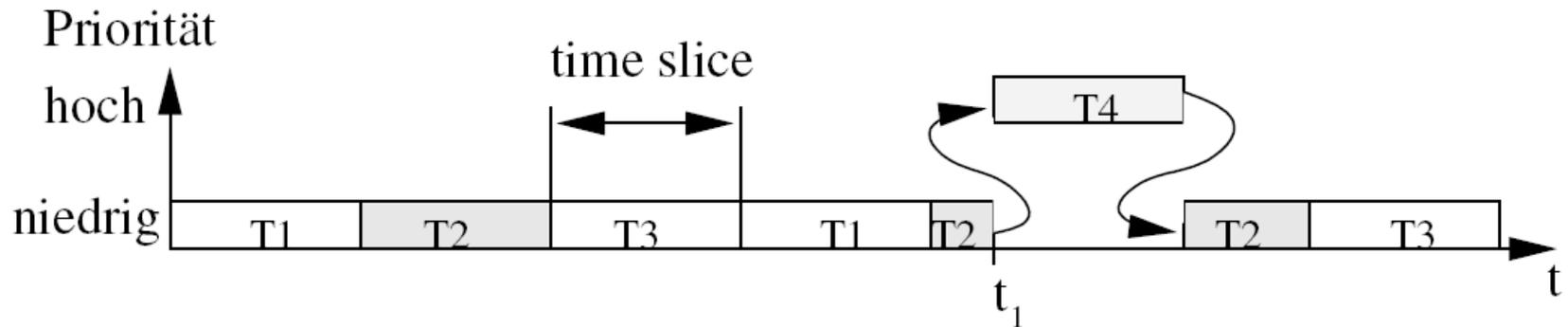
42

 Prozeß mit der PID 42



Scheduling

Schedulingstrategien: IEEE 1003.1-2008



Scheduling

Schedulingstrategien: IEEE 1003.1-2008

Zuteilung von statischen Prioritäten

- Faustregel („Rate Monotonic Scheduling“ (RMS)):
 - Je kürzer die Prozesszeit t_{pi} ,
 - desto kleiner im Regelfall die Verarbeitungszeit t_{vi} und
 - desto höher die fixe! Priorität Task i
- Nach Prozessart: interaktiv, Batch, Netzwerk etc.
- Nach Prozessaktivität
 - CPU intensive Prozesse bekommen niedrige Priorität
 - I/O intensive Prozesse bekommen hohe Priorität
- Benutzerdefiniert



Scheduling

Schedulingstrategien: Ergänzung

Zuteilung von statischen Prioritäten

- Faustregel („Deadline Monotonic Scheduling (DMS)“):
 - Je kürzer die maximal erlaubte Reaktionszeit t_{zmaxi} ,
 - desto kleiner im Regelfall die Verarbeitungszeit t_{vi} und
 - desto höher die fixe! Priorität Task i
- **DMS = RMS wenn $t_{pi} = t_{zmaxi}$**
- **DMS ist mächtiger als RMS**
- **DMS umfasst RMS**



Scheduling

Scheduling in VxWorks

- Wind-Scheduling (ähnlich POSIX)
- POSIX-Scheduling

Wind Scheduling

- Präemptives Prioritäten-Scheduling
 - 256 Prioritätsebenen (0=höchste, 255=niedrigste Priorität)
- Innerhalb einer Prioritätsebene: Round Robin Scheduling

Unterschiede zu POSIX

- Prioritätenbezeichnungen (hoch, niedrig) invers.
 - POSIX hohe Zahl (z.B. 255) bedeutet hohe Priorität,
 - Wind-Scheduling hohe Zahl bedeutet niedrige Priorität
- Scheduling innerhalb einer Prioritätsebene immer RR



Scheduling

Scheduling in VxWorks

API

Einstellung der RR-Parameter

`kernelTimeSlice` (globale Variable ☹)

Modifikation der Taskpriorität

`taskPrioritySet(...)`

Scheduling ausschalten

`taskLock()`

Scheduling einschalten

`taskUnlock()`



Scheduling

Scheduling in OS9

- **Prioitätsscheduling für Realtimetasks (Startprio > maxage)**
- **Timesharing - „Ageing“-Verfahren für Nicht-RealtimeTasks: Startprio < maxage**
- **Präemptives Prioritäten-Scheduling**
 - **65535 Prioritätsebenen (65535=höchste, <minage>=niedrigste Priorität)**
 - **Höchstprio rechenwillige Task (Nonrealtime/Realtime) erhält CPU und**
- **Realtimetasks: keine zwei Tasks gleicher Prio sinnvoll**
- **Non-RealtimeTasks:**
 - **minage < Startprio < maxage, Tasks < minage werden startbereit gemacht aber nicht schedult**
 - **Je eingestelltem Timeslice alle: $n \cdot \text{TIC}$ z.B. $n=2 \rightarrow 2\text{TICS}$**
 - **Wartepriobonus für Tasks Startprio < maxage + 1 wenn sie nicht dran waren, Maximales Limit pro Task:= (Startprio + Summe seiner Warteboni) < maxage**
 - **Erhält eine Task mit Warteboni die CPU so fällt sie sofort zurück auf ihre Startprio, behält aber für einen Timeslice die CPU**



Scheduling

Scheduling in OS9

- **OS-9 Timesharing Algorithmus**

Es gibt auch Mischformen in denen sowohl zyklische als auch ereignisgesteuerte prioritätsgeteuerte Scheduling-Mechanismen implementiert sind.

OS9: Laborsysteme: Maxage 255, Minage 0, Defaultprio = 128

Beispiel OS9 Scheduling, gegeben:

Timeslice soll zwei Tics a 1ms entsprechen

- ▶ pro Timeslice $\hat{c} = 2ms$ altert \hat{c} (aging) ein wartender Prozess um 1
- ▶ Maximal-Aging-Priorität = 255 (Maxage),
- ▶ Erhält ein Prozess die CPU wird er auf seine Startpriorität zurückgestuft UND
- ▶ alle anderen erhalten gleichzeitig einen Wartebonus von 1 Prioritätspunkt

Task A Startpriorität 130

Task B Startpriorität 128

Task C Startpriorität 128

Zu Beginn hat kein Prozess die CPU. Alle drei werden gleichzeitig gestartet.



Scheduling

Scheduling in OS9

Process Scheduling: A Simple Case

Iteration	CPU	Active Queue		
pre	<none>	A ₁₃₀	B ₁₂₈	C ₁₂₈
1	A ¹³⁰	A ₁₃₀	E ₁₂₉	C ₁₂₉
2	A ¹³⁰	B ₁₃₀	C ₁₃₀	A ₁₃₀
3	B ¹²⁸	C ₁₃₁	A ₁₃₁	B ₁₂₈
4	C ¹²⁸	A ₁₃₂	B ₁₂₉	C ₁₂₈
5	A ¹³⁰	B ₁₃₀	A ₁₃₀	C ₁₂₉
6	B ¹²⁸	A ₁₃₁	C ₁₃₀	B ₁₂₈
7	A ¹³⁰	C ₁₃₁	A ₁₃₀	B ₁₂₉
8	C ¹²⁸	A ₁₃₁	B ₁₃₀	C ₁₂₈
9	A ¹³⁰	B ₁₃₁	A ₁₃₀	C ₁₂₉
10	B ¹²⁸	A ₁₃₁	C ₁₃₀	B ₁₂₈
11	A ¹³⁰	C ₁₃₁	A ₁₃₀	B ₁₂₉
12	C ¹²⁸	A ₁₃₁	B ₁₃₀	C ₁₂₈

Zyklus

Umlauf



Scheduling

POSIX-Scheduling-API

Setzt die Task-Priorität

`sched_setparam` (OS9: `_os_setpr`)

Liest die Schedulingparameter einer Task

`sched_getparam`

Liest die Schedulingparameter einer Task

`sched_setscheduler`

Gibt die CPU frei (erzwingt Scheduling)

`sched_yield`

Liest die aktuelle Schedulingstrategie

`sched_getscheduler`

Liest die maximal mögliche Priorität bzgl. einer Schedulingstrategie

`sched_get_priority_max`

Liest die minimale Priorität bzgl. einer Schedulingstrategie

`sched_get_priority_min`

Ergibt die Dauer des Zeitintervalls bei Round Robin Scheduling

`sched_rr_get_interval`



Scheduling

POSIX-Scheduling-API, Codefragment

```
int main( int argc, char **argv )
{
    struct sched_param SchedulingParameter;
    sched_getparam( pthread_self(), &SchedulingParameter );
    printf("Priority: %d\n", SchedulingParameter.sched_priority);

    // change scheduling policy and priority to realtime priority
    SchedulingParameter.sched_priority = PRIORITY_OF_THIS_TASK;
    if( sched_setscheduler( pthread_self(), SCHED_RR,
        &SchedulingParameter )!= 0 ) {
        perror( "Set Scheduling Priority" ); exit( -1 );
    }

    sched_getparam( pthread_self(), &SchedulingParameter );
    printf("Priority: %d\n", SchedulingParameter.sched_priority);
}
```



Scheduling

O(1) Scheduler ab Linux-Kernel 2.6

Ziel: Drei Klassen von Prozessen „vernünftig“ zu schedulen:

- **Batch-Prozesse**
 - z.B. Compiler
 - Faire Behandlung bei hoher Auslastung
- **Interaktive Prozesse**
 - z.B. Editor
 - Schlafen meist, ansonsten möglichst reaktiv (möglichst sofortige CPU-Zuteilung beim Aufwecken)
- **Real-Time Prozesse**
 - Entsprechend ihrer Priorität
 - Präemptiv, RR/FIFO pro Prioritätsebene



Scheduling

O(1) Scheduler ab Linux-Kernel 2.6

Prinzipiell:

- **POSIX (Prioritätgesteuert, präemptiv, RR/FIFO pro Realtime-Prioritätsebene)**
- **User Priority (0 – 39): Round Robin Scheduling, Dynamische Prioritätsanpassung**
- **Realtime Priority (40 – 139, anzugeben als 0 - 99)**
- **Dynamic/Effective Priority (+/-5) „Belohnung“ für interaktive Tasks, „Bestrafung“ für Batch-Jobs, dynamisch errechnet (Load-Wert der letzten 4 s)**

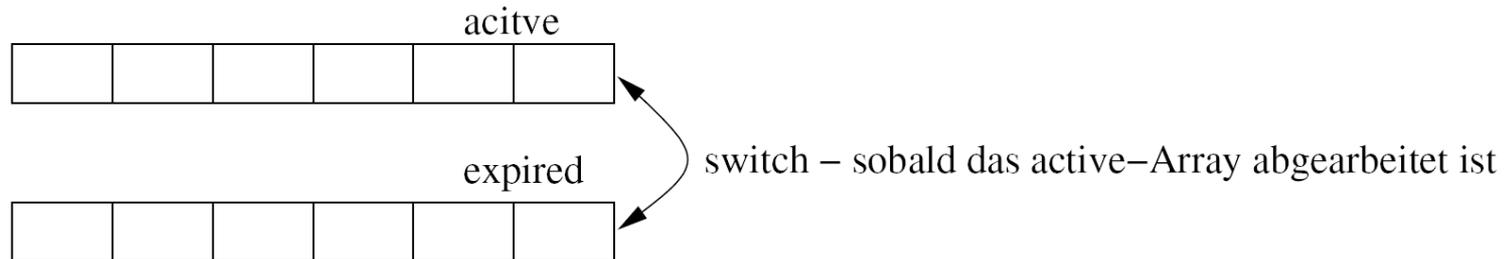


Scheduling

O(1) Scheduler ab Linux-Kernel 2.6

Komplexität $O(1)$: Unabhängig von der Anzahl der Prozesse bei Auswahl des nächsten Prozesses, Quantumverwaltung !!!

- Verwaltung zweier Arrays pro Prioritätsebene: active, expired
- Bei abgelaufener Zeitscheibe: Auffüllen und nach expired
- Wenn active leer: Pointer-Tausch zwischen active und expired



Scheduling

Earliest Deadline First – Scheduling in RTLinux

- Angabe der jeweils nächsten Deadline durch den Prozess zur Laufzeit
- API zum Scheduler

```
int pthread_setdeadline_np(pthread_t thread, hrtime_t deadline)  
int pthread_getdeadline_np(pthread_t thread, hrtime_t *deadline)
```

hrtime_t 64-Bit unsigned int, Nanosekunden seit nicht näher spezifiziertem Zeitpunkt in der Vergangenheit



Scheduling

Scheduling: IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Problem:

- Annahme, dass alle Tasks exakt zyklisch sind, ist meist unrealistisch (sonst: statisches Scheduling, wenn es gemeinsame Grundfrequenz gibt, oder Raten Monotonic Analysis(RMA))
- Spezifikation von Deadlines alleine berücksichtigt die Auslastung nicht (beliebige Prozesszeiten möglich)
- Priorisierung allein (bis auf RMA) nur mit Faustregeln „beherrschbar“, kein Echtzeitnachweis (bis auf triviale Fälle, z.B. 1 harte Echtzeitanforderung)

Lösung: Schöner Kompromiss: Sporadic Scheduling

Prinzip:

- Zyklische Tasks mit minimaler Prozesszeit und Verarbeitungszeit spezifizieren
- Tasks mit unbekannter Prozesszeit (z.B. „gelegentlich“, „manchmal Bursts“) als zyklische Tasks modellieren und bei Prozesszeitverletzung (Überschreiten der spezifizierten Auslastung) in der Priorität herabsetzen
- Folge: „Saurer Apfel“: Für sporadische Tasks Reaktionszeitverletzung, wenn CPU bei 100% Last



Scheduling

Scheduling: IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Was ist RMA???

- Ganz einfach!!! Aber stark in der Aussage!!!
- Rate Monotonic Analysis

Annahmen:

- Alle Tasks sind zyklisch
- Maximale Reaktionszeit = Prozesszeit
- Verarbeitungszeit bekannt

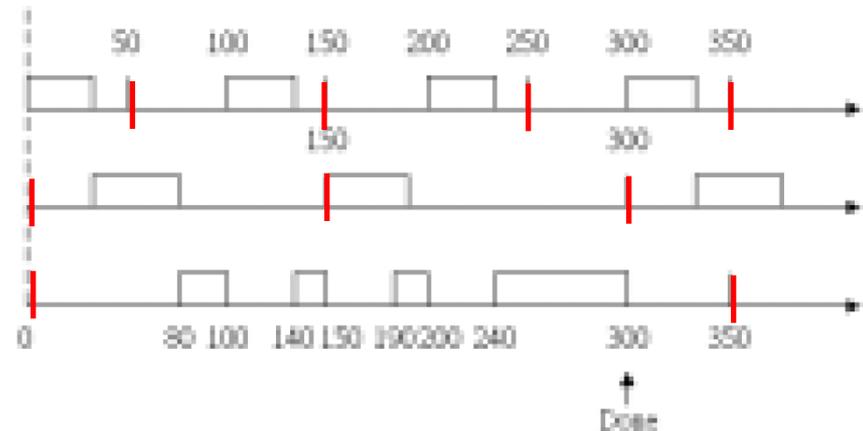
Aussage:

2. Echtzeitbedingung erfüllt, wenn

- Tasks Prioritäten entsprechend ihrer Prozesszeiten erhalten:
Hochfrequente Tasks höherprior als niederfrequente („rate monotonic“)

- Auslastung bei n Tasks <

$$U(n) = n(2^{1/n} - 1)$$

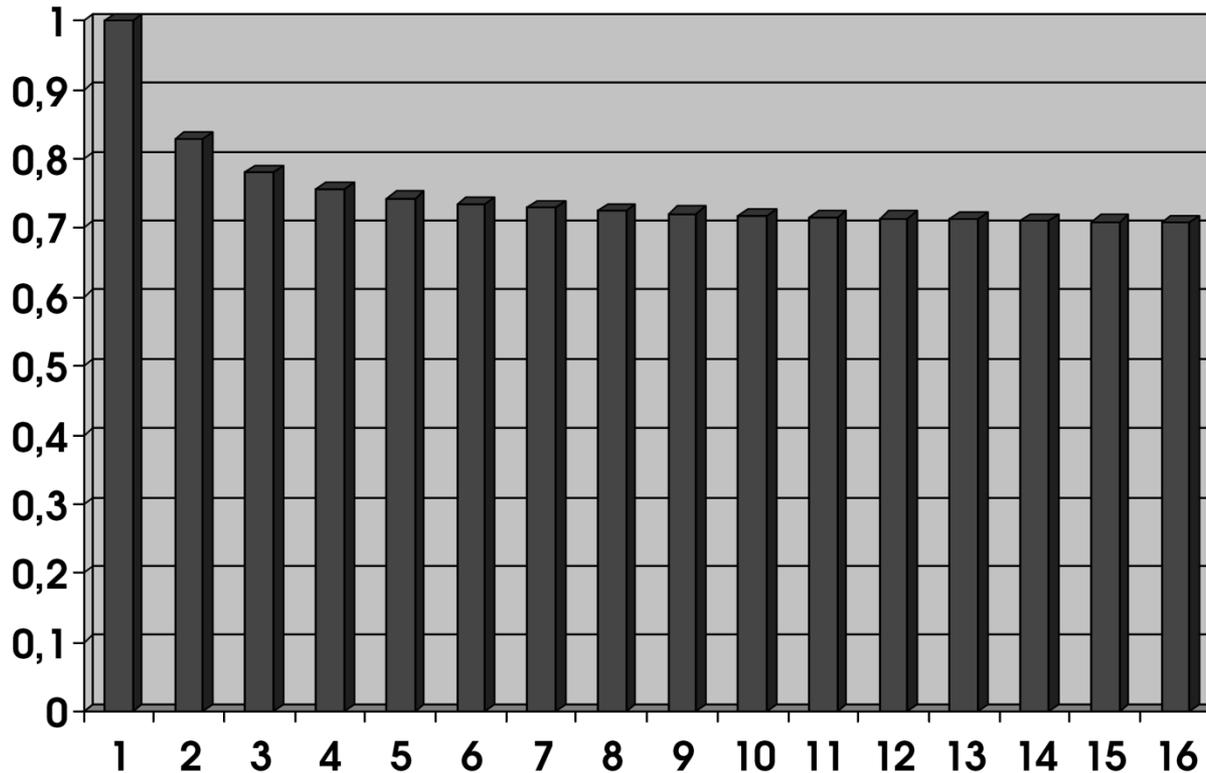


Scheduling

IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Was ist RMA???

Auslastung bei n Tasks $< U(n) = n(2^{1/n} - 1)$



Scheduling

Scheduling: IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Und wie lässt man jetzt azyklische (sporadische) Tasks aussehen wie zyklische???

Mit Sporadic Scheduling!!!

- **Rahmen: Ganz normales, prioritätsgesteuertes präemptives Scheduling (in dem auch zyklische Tasks laufen)**
- **Pro (sporadischer) Task anzugeben:**
 - **Priorität**
 - **(angenommene) Prozesszeit**
 - **(Erlaubte) Verarbeitungszeit in einem Prozess-Zeittakt**
 - **„Hintergrundpriorität“, auf die die Task (vorübergehend) bei Verarbeitungszeit-Überschreitung zurückfällt**



Scheduling

IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Folgen:

- **Rechtzeitigkeit wird für alle Tasks erfüllt, die sich an ihre Spec halten!!!**
- **Falls eine Task versucht, ihr erlaubtes Kontingent zu überschreiten:**
 - **Auslastung < 100% : Task erhält zusätzliche Rechenzeit mit Hintergrundpriorität**
 - **Auslastung = 100%: Task verletzt Rechtzeitigkeitsbedingung**
- **Task, die versucht, ihr erlaubtes Kontingent zu überschreiten, beeinflusst das Gesamtsystem in keiner Weise negativ!!!**



Scheduling

IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Wie funktioniert's im Detail:

Parameter in der IEEE Spec:

Replenishment Period T (Auffüll-Periode, entspricht Prozesszeit)

Dieser Wert bestimmt das Zeitintervall, innerhalb dessen der Thread seine Ausführungszeit C verbrauchen kann.

Initial budget C (Anfängliches Budget, Verarbeitungszeit pro Takt)

Ausführungszeit, die ein Thread innerhalb seiner Replenishment Period T unter normaler Priorität N läuft, bevor er zu einer geringeren Priorität L wechselt

Priority N (Normale Priorität)

Low Priority L (Hintergrundpriorität)

Priorität, auf die der Thread nach Verbrauch seiner Ausführungszeit C fällt

Maximal number of pending replenishments

Begrenzt Anzahl der Replenishments und somit den Systemoverhead, den das Schedulingverfahren verursacht.



Scheduling

IEEE 1003.1-2008, Sporadic Scheduling

Im Detail: Replenishment-Strategie

Wichtig: In jeder Zeitperiode T (Prozesszeit), egal wann sie beginnt, darf C nicht überschritten werden!!!

Daher folgende Strategie:

t_0 : Task erhält CPU

t_1 : CPU wird entzogen

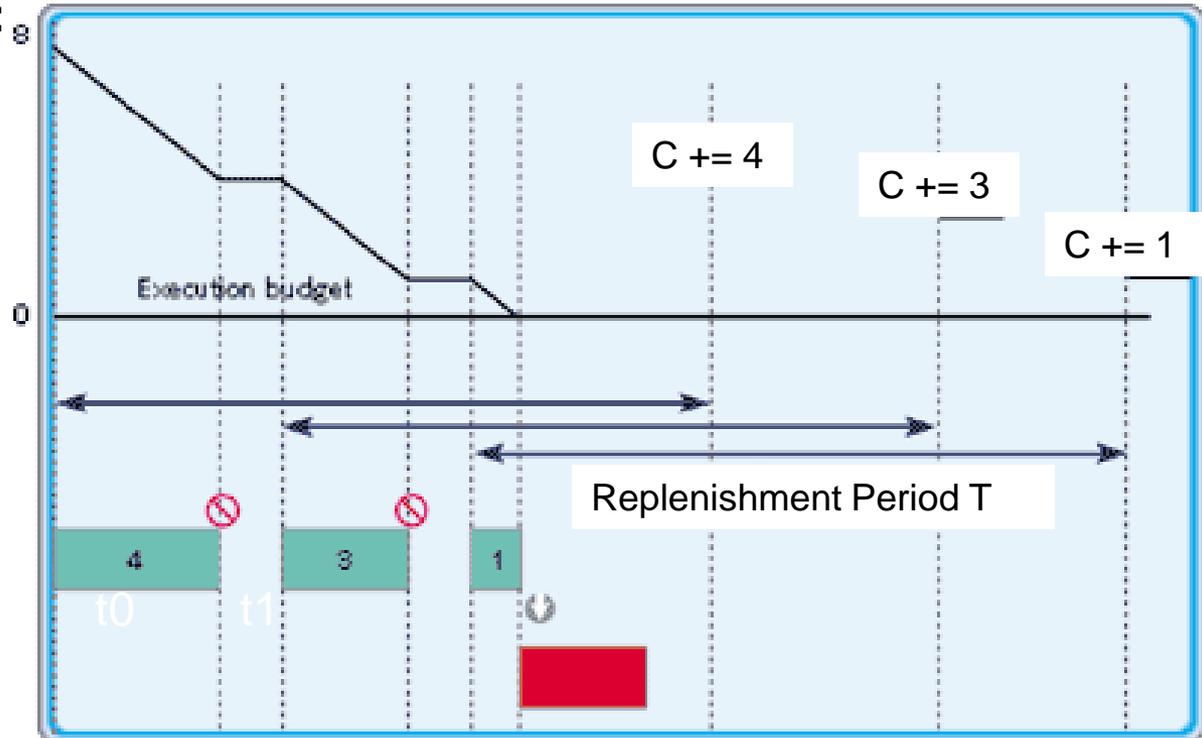
Für den Zeitpunkt $t_0 + T$

wird geplant,

C um $t_1 - t_0$

(verbrauchte Rechenzeit)

aufzufüllen



Scheduling

Schedulingverfahren in der Anwendung

Der Ingenieur/Informatiker ist mit Scheduling konfrontiert bei:

- **Projektierung eines Realzeitsystems (Auswahl des Verfahrens)**
- **Zerlegung einer Aufgabe (Applikation) in Prozesse/Threads**
- **Festlegung von Prioritäten**
- **Evaluierung von Scheduling-Parametern (z.B. Deadlines)**
- **Implementierung der Rechenprozesse**

