

اعضا: سید احمد رکنی حسینی ۸۱۰۱۰۰۱۵۴ محمدعلی شاهین فر ۸۱۰۱۰۰۱۶۹ امیرحسین راحتی ۸۱۰۱۰۰۱۴۴

### سوال اول:

وقفه ها می توانند حتی در یک پردازنده باعث concurrency شوند. اگر وقفه ها فعال باشند، کد هسته را می توان در هر لحظه متوقف کرد تا به جای آن یک هندلر وقفه اجرا شود.

ممکن است یک برنامه چندین قفل را نگه دارد و با تکرار این کار توسط یک کد مشابه دیگر، ممکن است به دلیل وابستگی منابع مشترک، هردو نتوانند قفل هایی که دیگری نیاز دارد را آزاد کنند و deadlock رخ دهد.

### سوال دوم:

تابع cli برای غیرفعال کردن وقفه ها و تابع sti برای فعال کردن وقفه ها استفاده می شود. توابع pushcli و popcli حین اجرا به ترتیب، در خود توابع cli و sti را صدا میزنند. با این تفاوت که یک متغیر به نام ncli وجود دارد که در pushcli مقدار آن یکی زیاد میشود و در popcli یکی کم میشود. هروقت این متغیر صفر باشد وقفه ها فعال میشوند و در غیر اینصورت غیر فعال هستند. اگر مثلاً در برنامه ای همزمان از دو قفل استفاده کردیم و یکی را آزاد کردیم، وقفه ها فعال نشوند و فرآیند آزاد سازی دیگری از حالت atomic خارج نشود.

### سوال سوم:

این روش باعث busy waiting می شود. busy waiting در سیستم های چند هسته ای باعث هدر رفتن زمان پردازنده می شود؛ اما در سیستم های تک هسته ای این موضوع در بدترین حالت می تواند منجر به deadlock شود. مثلاً حالتی که در آن یک پردازنده قفلی را در اختیار می گیرد؛ سپس پردازنده ای دیگر سعی می کند قفل را به بدست بیاورد؛ در این صورت پردازنده دوم هیچگاه از حلقه خارج نشده و پردازنده های دیگر زمان بندی نمی شوند.

### سوال چهارم:

این دستور دو حالت ۳۲ و ۶۴ بیتی دارد. منظور از AMO، atomic memory operation است. این دستور عملیات جایجایی مقداری در حافظه و رجیستر را به صورت atomic انجام میدهد. به عنوان مثال از این دستور میتوان در بازیابی مقدار قبلی lock استفاده کرد. زیرا اطمینان داریم که در میان عملیات جایجایی وقفه ای صورت نمیگیرد و مقدار قفل به مقدار نامطلوبی تغییر نمیکند

### سوال پنجم:

در ساختار این قفل، یک متغیر lock اصلی داریم و یک spinlock برای حفاظت از کل اجزای سیستم وجود دارد. ابتدا spinlock گرفته شده و سپس بررسی می کند که آیا sleeplock در دست پردازنده دیگریست یا خیر. در صورت آزاد بودن لاک، خود پردازنده آن را گرفته و در غیر این صورت، پردازنده sleep می شود. رفتار تابع sleep به این شکل است که از یک spinlock که از قبل گرفته شده را دریافت کرده و قبل از تغییر وضعیت پردازنده به sleeping، آن را release می کند. بعداً پس از wakeup شدن و بازگشت به این بخش از طرف scheduler، لاک دوباره acquire می شود. وقتی که پردازنده قبلی sleep کرد، لاک release شد پس اینجا می تواند آن را acquire کند. پردازنده قفل را رها کرده و wakeup را روی خود متغیر sleeplock صدا می زند.

### سوال ششم:

unused: خانه های لیست پردازنده ها ممکن است خالی باشند و پردازنده ای در آن ها وجود نداشته باشد. آن ها استیت unused هستند. Embryo: هنگام ایجاد یک پردازنده جدید، تابع allocproc یک عضو unused از لیست پردازنده ها را انتخاب میکند و آن را به این استیت تغییر میدهد. Sleeping: در این وضعیت، پردازنده در بین انتخاب های scheduler برای تخصیص پردازنده به آن قرار نمی گیرد و بدون هیچ فعالیتی می ماند. پردازنده می تواند به صورت داوطلبانه یا توسط کرنل به این حالت برود و در انتظار دسترسی به یک منبع بماند. Runnable: این پردازنده آماده اجرا است و زمانبند میتواند پردازنده را به آن اختصاص دهد. اگر این اتفاق بیوفتد به استیت running تبدیل میشود. Running: این حالت یعنی پردازنده در حال اجرا توسط cpu است. تعداد پردازنده های RUNNING در یک زمان حداکثر معادل تعداد پردازنده ها است. Zombie: وقتی پردازنده کارش تمام می شود و می خواهد exit بکند، ابتدا zombie می شود. یعنی مستقیم به unused نمی رود و در حالتی می ماند که پدرش بتواند با استفاده از تابع wait از اتمام کار فرزندش باخبر شود.

تابع sched() برای context switch کردن به context زمان‌بند است. پردازش برای رها کردن CPU به این تابع می‌آید (که از قبل باید state اش از RUNNING عوض شده باشد و قفل ptable را داشته باشد). در تابع وقفه‌ها فعال شده و بعد از آن تابع scheduler اجرا می‌شود.

#### سوال هفتم :

می‌توانیم با استفاده از pid قرار داده شده در struct استفاده کنیم. به این صورت که هرگاه پردازش ای خواست قفل را آزاد کند، در تابع چک شود که آیا این پردازش همان پردازش ای است که قفل را فعال کرده یا خیر. در لینوکس، معادل این قفل در فایل mutex.h تعریف می‌شود که در struct آن یک متغیر owner وجود دارد که آیدی پردازش ای که قفل را فعال کرده ذخیره شود و حین آزادسازی قفل، آنرا چک می‌کند.

#### سوال هشتم :

الگوریتم‌هایی هستند که به صورت هم‌روند انجام می‌شوند تا انجام عملیات‌ها در سیستم عامل بدون نیاز به روش‌ها همگام‌سازی blocking انجام شود. معمولاً از این الگوریتم‌ها در multithreading استفاده می‌شود. عملیات‌ها در این حالت به صورت atomic انجام می‌شود یکی از data structure های معروف در آن‌ها، concurrent stack است که اجازه push و pop در استک توسط thread‌ها بدون نیاز به دریافت lock را می‌دهد. این کار باعث افزایش performance می‌شود چون نیاز به قفل نداریم. همچنین منجر به رخ دادن بن بست نمی‌شود (مشابه بن بست در سوال ۳) Resilience در این روش بالاتر است. اگر برنامه‌ای در حین اجرا قفلی در اختیار داشته باشد و بدون آزاد کردن آن crash کند، همه پردازش‌هایی که از آن منبع قفل شده استفاده می‌کردند از کار خواهند افتاد. در حالی که در روش lock free این اتفاق نخواهد افتاد. از طرفی این الگوریتم‌ها پیچیده هستند و امکان پیاده‌سازی در هر حالتی و هر سیستمی را ندارند. زیرا ممکن است پشتیبانی سخت‌افزاری هم نیاز باشد.

#### پیاده‌سازی متغیرهای مختص هر هسته پردازنده

**الف)** برای حل این مشکل در ساده‌ترین حالت، برای دیتا‌هایی که به هم‌زمان در چند هسته وجود دارند، یک یا چند بیت برای ذخیره استیت آن دیتا در حافظه نهان آن پردازش در نظر می‌گیریم که تعیین می‌کند دیتای فعلی در حافظه نهان دیگر هسته‌ها با دیتای فعلی یا دیتای داخل حافظه نهان‌های مشترک یکسان است یا خیر. که یک کنترل‌کننده برای نظارت بر این دیتا‌ها در بیت هسته‌ها نیاز است که می‌تواند با پروتکل‌های مختلف مثل MOESI, MESI, MSOI, MSI این مشکل را حل کند.

**ب)** می‌توانیم حافظه مسیر cache پردازنده‌ها را یکسان در نظر بگیریم. هر دفعه که پردازنده‌ای می‌خواهد روی cache بنویسد، در همان لحظه فقط خودش بتواند بنویسد و به صورت انحصاری این کار را انجام دهد. سپس تغییرات را روی بقیه cache‌ها اعمال می‌کنیم. این انحصار را می‌توان بوسیله ticketLock پیاده‌سازی کرد تا در لحظه فقط یک پردازنده بتواند cache را تغییر دهد

```
void enter() {
    const auto ticket = next_ticket.fetch_add(1, std::memory_order_relaxed);

    while (now_serving.load(std::memory_order_acquire) != ticket) {
        spin_wait();
    }
}
```

**ج)** می‌توانیم متغیرهای مربوط به هر هسته را به صورت DEFINE\_PER\_CPU(type, name) تعریف کرد. Type همان متغیر مربوط و name اسم پردازنده‌ای است که قرار است مقدار دهی شود.

همچنین می‌توان با توابع put\_cpu\_var() و get\_cpu\_var() به مقادیر دسترسی داشته باشیم و تغییراتی را اعمال کنیم.

## پیاده سازی متغیرهای مختص هر هسته پردازنده

یک متغیر `int` جدید به ساختمان داده `CPU` اضافه میشود که تعداد `syscall` های اجرا شده در آن ذخیره میشود.

تغییراتی در تابع `syscall()` به صورت زیر انجام میشود که به ازای هر فراخوانی `syscall` روی پردازنده ، متغیر مربوط در ساختمان داده پردازنده افزایش می یابد

```
void syscall(void)
{
    int num;
    struct proc *curproc = myproc();
    pushcli();
    struct cpu *my_cpu = mycpu();
    popcli();

    num = curproc->tf->eax;
    my_cpu->sys_call_numbers++;
}
```

```
struct cpu {
    uchar apicid;
    struct context *scheduler;
    struct taskstate ts;
    struct segdesc gdt[NSEGS];
    volatile uint started;
    int ncli;
    int intena;
    struct proc *proc;
    uint sys_call_numbers;
};
```

در این قسمت ، `syscall` زیر اضافه می شود . این `syscall` مقدار فعلی متغیر `sys_call_numbers` را `return` می کند.

```
int sys_call_numbers(){
    struct cpu *my_cpu = mycpu();
    uint sys_call_numbers
    = my_cpu->sys_call_numbers;
    return sys_call_numbers;
}
```

برنامه سطح کاربر زیر هم اضافه میشود که در آن تعدادی پردازنده ایجاد میشود و هر کدام تعدادی `syscall` اجرا میکنند.

```
int main()
{
    for (int i = 0; i < 6; i++)
    {
        int pid = fork();
        if (pid > 0)
            continue;
        if (pid == 0)
        {
            sleep(1000);
            for (int j = 0; j < 500 ; j++)

```

```
        {
            long x = 0;
            for (long k = 0; k < 10000000000; k++)
                x++;
        }
        exit();
    }
    for(int i = 0 ; i < 3 ; i++)
        wait();
    exit();
}
```

## راه حل برای مشکل starvation در Priority Lock

این روش میتواند سبب `starvation` شود . به این صورت که هر دفعه پردازنده ای با شناسه بزرگتر وارد شود و قفل را بخواهد و پردازنده با شناسه کوچکتر به دلیل اولویت پایینتر نتواند قفل را در اختیار بگیرد.

یک راه حل برای حل این مشکل میتواند استفاده از `aging` باشد . به این صورت که هرگاه پردازنده ای که در صف قرار دارد به خاطر وارد شدن پردازنده پر اولویت تر ، در صف عقل تر رفت (اولویتش کمتر شد) به `age` آن یکی اضافه شود و مکانیسم تعیین اولویت در صف به گونه ای باشد که `age` هم با ضریب خاصی بتواند در روند اولویت بندی سهیم باشد.

در `ticketLock` به هر کس که میخواهد وارد صف شود یک تیکت یا شماره میدهیم و هر کس خارج شود پردازنده بعدی حق دریافت قفل و ورود به ناحیه بحرانی را دارد . در این حالت صف ، به صورت FIFO است اما در حالت صف اولویت ، بر اساس ویژگی خاصی از پردازنده اولویت بندی انجام میشود

ابتدا ساختمان داده های مربوط به پیاده سازی قفل اولویت به صورت زیر تعریف میشود:

pqueue یک لیست پیوندی از پردازه های منتظر دریافت قفل است و prioritylock متغیرهای مربوط به قفل را نگه میدارد

```
You, 2 days ago | 1 author (You)
struct pqueue
{
    struct proc* proc;
    struct pqueue* next;
};
```

```
struct prioritylock
{
    unsigned int locked; //
    struct spinlock lk; // spinlock
    // For debugging:
    char *name; // Name of
    struct pqueue *priority_queue;
    int pid;
};
```

توابع مربوط به نگه داری قفل ، آزاد سازی قفل و دریافت قفل به صورت زیر تعریف میشوند .

یک تابع وظیفه پیدا کردن بالا ترین اولویت دریافت قفل بین پردازه های درخواست کننده را دارد .

یک تابع وظیفه مانیتور کردن فرآیند تخصیص قفل را دارد و هر دفعه پردازه ای

که قفل را در اختیار دارد نمایش میدهد

تابع add\_to\_priority\_queue() هم هر دفعه که پردازه ای جدید قفل را

درخواست میکند آن را به صف انتظار اضافه میکند .

```
struct proc* get_highest_priority(struct pqueue *queue){
    if (queue == 0){
        return 0;
    }
    struct proc* ans = queue->proc;
    struct pqueue* temp = queue->next;
    kfree((char *)queue);
    queue = temp;
    return ans;
}
```

```
void releasepriority(struct prioritylock *lk)
{
    acquire(&lk->lk);
    struct proc* proc = get_highest_priority(lk->priority_queue);
    lk->locked = 0;
    lk->pid = 0;
    if (proc != 0){
        wakeup(proc);
    }
    release(&lk->lk);
}
```

```
int holdingpriority(struct prioritylock *lk)
{
    int r;
    acquire(&lk->lk);
    r = lk->locked && (lk->pid == myproc()->pid);
    release(&lk->lk);
    return r;
}
```

```
void monitor_pqueue(struct prioritylock *lk){
    struct pqueue* head = lk->priority_queue;
    cprintf("pid that uses lock : %d \n", lk->pid);
    cprintf("priority lock : \n");
    if (head == 0){
        return;
    }
    int i = 1;
    while(1){
        if (head == 0){
            break;
        }
        cprintf("%d- pid : %d\n", i, head->proc->pid);
        head = head->next;
    }
}
```

```
void add_to_priority_list(struct pqueue *queue, struct proc* proc){
    struct pqueue* current = (struct pqueue*)kalloc();
    if (current == 0){
        panic("can't allocate memory for priority queue");
    }
    current->proc = proc;
    struct pqueue* head = queue;
    if (head == 0){
        current->next = 0;
        queue = current;
        return;
    }
    if (head->proc->pid > current->proc->pid){
        current->next = head;
        head->next = 0;
        queue = current;
        return;
    }
    while(1){
        if (head->next == 0){
            current->next = 0;
            head->next = current;
            break;
        }
        if (head->next->proc->pid < current->proc->pid){
            head = head->next;
        }
        else{
            struct pqueue* temp = head->next;
            head->next = current;
            current->next = temp;
            break;
        }
    }
}
```

Wait() در این حالت به صورت زیر پیاده سازی میشود . در این تابع ، اگر قفل به پردازش اختصاص داده نشود پردازش به `sleep()` می‌رود و اجرا مشکل `busy waiting` بوجود نمی‌آید .

```
void acq_wait(struct prioritylock *lock){
    for (int i = 0; i < 5; i++)
    {
        acquirepriority(lock);
        cprintf("acquire %d\n", lock->pid);
        acquire(&tickslock);
        uint ticks0 = ticks;
        while(ticks - ticks0 < 10000){
            if(myproc()->killed){
                release(&tickslock);
                return;
            }
            sleep(&ticks, &tickslock);
        }
        release(&tickslock);

        cprintf("release %d\n", lock->pid);
        monitor_pqueue(lock);
        releasepriority(lock);
    }
}
```

```
void test_priority_lock(){
    const int NUMBER = 7;
    initprioritylock(&prilock, "test");
    for (int i = 0; i < NUMBER; i++)
    {
        int pid = fork();
        if (pid > 0)
            continue;
        if (pid == 0)
        {
            acq_wait(&prilock);
            exit();
        }
    }
    for(int i = 0 ; i < NUMBER; i++)
        wait();
    exit();
}
```

در فراخوانی سیستمی `test_priority_lock()` تعدادی پردازش ایجاد میشود که از این `systemcall` در برنامه سطح کاربر استفاده میشود . دلیل این کار این است که بتوان در لحظه تغییرات را دید و لاگ های موردنیاز را ایجاد کرد . چون در سطح کاربر به اطلاعات قفل دسترسی نداریم باید به صورت `systemcall` پیاده سازی شود