

OS 第一次作业

4-1. 用以下标志运行程序：`./process-run.py -l 5:100,5:100`。CPU 利用率（CPU 使用时间的百分比）应该是多少？为什么你知道这一点？利用 `-c` 标记查看你的答案是否正确。

在创建进程时，`5:100` 表示该进程有5个指令，且每个指令使用CPU的概率为100%。这里创建的两个进程都是如此。所以CPU利用率应该是100%

运行指令结果如下：

```
dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-4-intro$ ./process-run.py -l 5:100,5:100
Produce a trace of what would happen when you run these processes:
Process 0
  cpu
  cpu
  cpu
  cpu
  cpu

Process 1
  cpu
  cpu
  cpu
  cpu
  cpu

Important behaviors:
  System will switch when the current process is FINISHED or ISSUES AN IO
  After IOs, the process issuing the IO will run LATER (when it is its turn)
```

加上 `-c` 和 `-p` 后进行验证，运行结果如下：

```
dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-4-intro$ ./process-run.py -l 5:100,5:100 -c -p
Time      PID: 0      PID: 1      CPU      IOs
1         RUN:cpu     READY      1
2         RUN:cpu     READY      1
3         RUN:cpu     READY      1
4         RUN:cpu     READY      1
5         RUN:cpu     READY      1
```

6	DONE	RUN:cpu	1
7	DONE	RUN:cpu	1
8	DONE	RUN:cpu	1
9	DONE	RUN:cpu	1
10	DONE	RUN:cpu	1

Stats: Total Time 10

Stats: CPU Busy 10 (100.00%)

Stats: IO Busy 0 (0.00%)

可以看到：10个时间周期中，CPU一直在运行，所以CPU利用率为100%。说明答案正确。

4-2. 现在用这些标志运行：./process-run.py -l 4:100,1:0。这些标志指定了一个包含 4 条指令的进程（都要使用 CPU），并且只是简单地发出 I/O 并等待它完成。完成这两个进程需要多长时间？利用-c 检查你的答案是否正确。

一共创建了2个进程。进程 0 包括 4 个指令，且每个指令使用CPU概率为100%；进程 1 包括 1 个指令，且每个指令使用CPU概率为0，意味着每个指令都会是IO指令。

对于IO指令，在README.md 文档中有 2 点注意事项：

- 进程执行 1 次IO指令分为 3 个阶段 `RUN:io`，`BLOCKED`，`RUN: io_end`。其中前后两阶段要占用CPU各 1 个时钟周期，只用中间的阶段才会占用IOs。
- `BLOCKED` 阶段的持续时间由参数 `-L IO_LENGTH` 决定，但本题并没有给出此参数。

下面给出我的猜测：进程0会的第一个指令时CPU指令，进程1的第一个指令第一时间也需要占用CPU，但是进程0的CPU使用概率为100%。所以一开始，进程0为 `RUNNING`，进程1为 `READY`，持续 4 个周期。进程0运行完所有指令，进入 `DONE`，进程1进入 `RUN: io`，持续 1 个周期。进程0继续保持 `DONE`，进程 1 进入 `BLOCK`，此时没有进程需要CPU，由于没有给出持续时间，这里假设为 5 个周期。最后进程 1 调用CPU进入 `RUN:io_done`，持续 1 个周期。共计 $4 + 1 + 5 + 1 = 11$ 个时钟周期。

```
dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-4-intro$ ./process-run.py -l 4:100,1:0
```

Produce a trace of what would happen when you run these processes:

Process 0

cpu

cpu

cpu

cpu

Process 1

```
io
io_done
```

Important behaviors:

System will switch when the current process is FINISHED or ISSUES AN IO
After IOs, the process issuing the IO will run LATER (when it is its turn)

加上 `-c` 和 `-p` 后进行验证，运行结果如下：

```
dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-4-intro$ ./process-run.py -l 4:100,1:0 -c -p
```

Time	PID: 0	PID: 1	CPU	IOs
1	RUN:cpu	READY	1	
2	RUN:cpu	READY	1	
3	RUN:cpu	READY	1	
4	RUN:cpu	READY	1	
5	DONE	RUN:io	1	
6	DONE	BLOCKED		1
7	DONE	BLOCKED		1
8	DONE	BLOCKED		1
9	DONE	BLOCKED		1
10	DONE	BLOCKED		1
11*	DONE	RUN:io_done	1	

Stats: Total Time 11

Stats: CPU Busy 6 (54.55%)

Stats: IO Busy 5 (45.45%)

我们可以发现猜测正确。

4-3. 现在交换进程的顺序：`./process-run.py -l 1:0,4:100`。现在发生了什么？交换顺序是否重要？为什么？同样，用 `-c` 看看你的答案是否正确。

猜测：交换顺序后什么都没有改变，先调用CPU的一定是概率为100%的那一个。

```
dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-4-intro$ ./process-run.py -l 1:0,4:100
```

Produce a trace of what would happen when you run these processes:

Process 0

```
io
io_done
```

Process 1

cpu
cpu
cpu
cpu

Important behaviors:

System will switch when the current process is FINISHED or ISSUES AN IO
After IOs, the process issuing the IO will run LATER (when it is its turn)

加上 `-c` 和 `-p` 后进行验证，运行结果如下：

```
dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-4-intro$ ./process-run.py -l 1:0,4:100 -c -p
```

Time	PID: 0	PID: 1	CPU	IOs
1	RUN:io	READY	1	
2	BLOCKED	RUN:cpu	1	1
3	BLOCKED	RUN:cpu	1	1
4	BLOCKED	RUN:cpu	1	1
5	BLOCKED	RUN:cpu	1	1
6	BLOCKED	DONE		1
7*	RUN:io_done	DONE	1	

Stats: Total Time 7

Stats: CPU Busy 6 (85.71%)

Stats: IO Busy 5 (71.43%)

这里我们发现结果和猜想大相径庭。指令中进程的顺序代表执行顺序，而这个顺序至关重要。交换顺序后，一个进程在两个进程阻塞时占用CPU。执行总时长、CPU利用率、IO利用率都提高了很多。大大提高了OS的效率。

5-1. 编写一个调用 `fork()` 的程序。谁调用 `fork()` 之前，让主进程访问一个变量（例如 `x`）并将其值设置为某个值（例如 100）。子进程中的变量有什么值？当子进程和父进程都改变 `x` 的值谁，变量会发生什么？

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>

int main(int argc, char *argv[])
{
```

```

int demo = 0;
demo = 1;
int rc = fork();
if (rc < 0) { //fork 失败
    printf("fork failed");
    exit(1);
} else if (rc == 0) { //子进程
    printf("这里是子进程, 修改前demo = %d\n", demo);
    demo = getpid();
    printf("这里是子进程, 修改后demo = %d\n", demo);

} else { //父进程
    printf("这里是父进程, 修改前demo = %d\n", demo);
    demo = getpid();
    printf("这里是父进程, 修改后demo = %d\n", demo);
}

return 0;
}

```

执行后结果为：

```

dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-5-api$ ./q1
这里是父进程, 修改前demo = 1
这里是父进程, 修改后demo = 3539
这里是子进程, 修改前demo = 1
这里是子进程, 修改后demo = 3540

```

我们可以知道：子进程相当于把父进程中的变量完全复制一份，并从 `fork()` 处开始执行。在 `fork()` 之后父进程的变量 `demo` 也会复制一份存在子进程中，并且值与父进程的相同。之后两个进程对各自存储的 `demo` 值进行更改，是互不影响的。

5-2. 编写一个打开文件的程序（使用 `open()` 系统调用），然后调用 `fork()` 创建一个新进程。子进程和父进程都可以访问 `open()` 返回的文件描述符吗？当它们并发（即同时）写入文件时，会发生什么？

执行下面的代码：

```

#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

```

```

#include <unistd.h>
#include <fcntl.h>

int main() {

    int fd = open("./q2.txt", O_WRONLY | O_CREAT | O_APPEND);

    if (fd == -1) {
        printf("open failed");
        exit(1);
    }

    int rc = fork();
    if (rc < 0) {
        perror("fork");
        exit(0);
    } else if (rc == 0) { // 子进程
        char str1[] = "1234567890";

        write(fd, str1, sizeof(str1));
    } else { // 父进程
        char str2[] = "abcdefghijklmnopqrstuvwxy";

        write(fd, str2, sizeof(str2));
    }

    close(fd);
    return 0;
}

```

q2.txt文件被写入后：

```

ostep-homework > cpu-5-api > ≡ q2.txt
1  abcdefghigklmnopqrstuvwxy 1234567890

```

可以发现，父进程先执行，子进程再执行，二者并不冲突。

5-4. 编写一个调用 fork() 的程序，然后调用某种形式的 exec() 来运行程序/bin/ls。看看是否可以尝试 exec() 的所有变体，包括 execl()、execle()、execlp()、execv()、execvp() 和 execvpP()。为什么同样的基本调用会有这么多变种？

查阅 Linux manual page 我们可以得知 exec 的各种变体的定义及描述。

```
int execl(const char *pathname, const char *arg, ...
          /* (char *) NULL */);
int execlp(const char *file, const char *arg, ...
          /* (char *) NULL */);
int execl_e(const char *pathname, const char *arg, ...
          /*, (char *) NULL, char *const envp[] */);
int execv(const char *pathname, char *const argv[]);
int execvp(const char *file, char *const argv[]);
int execvpe(const char *file, char *const argv[],
            char *const envp[]);
```

- **l - execl(), execlp(), execl_e()**

const char arg 和后续的省略号可以被认为是 arg0、arg1、...、argn。它们一起描述了一个或多个指向空终止字符串的指针的列表，**这些指针表示可用于执行的程序的参数列表。按照惯例，第一个参数应该指向与正在执行的文件关联的文件名。参数列表必须以空指针终止，并且由于这些是可变参数函数，因此该指针必须强制转换 (char) NULL。**

- **v - execv(), execvp(), execvpe()**

参数是指向以 null 结尾的字符串的指针数组，这些字符串表示新程序可用的参数列表。按照惯例，第一个参数应该指向与正在执行的文件关联的文件名。指针数组必须以空指针终止。

- **e - execl_e(), execvpe()**

新进程映像的环境通过参数 envp 指定。envp 参数是指向以 null 结尾的字符串的指针数组，并且必须以 null 指针结尾。

- **p - execlp(), execvp(), execvpe()**

如果指定的文件名不包含斜杠 (/) 字符，**这些函数将重复 shell 搜索可执行文件的操作。在 PATH 环境变量中指定的以冒号分隔的目录路径名列表中查找该文件。如果未定义此变量，则路径列表默认为包含 confstr(_CS_PATH) 返回的目录（通常返回值“/bin:/usr/bin”）的列表，也可能包含当前工作目录**

这里我们尝试运行：

```
#include<stdio.h>
#include<unistd.h>
#include<stdlib.h>

int main()
{
    char * s = "/bin/ls";
    char * s1 = "ls";
    char * s2 = "/";
```

```

char * str_vec[] = { s1, s2, NULL };
for(int i = 0; i < 6; ++i) {
    int rc = fork();
    if (rc < 0) {
        printf("fork failed");
        exit(1);
    } else if (rc == 0) {
        switch(i) {
            case 0:
                execl(s, s1, s2, NULL);
                break;
            case 1:
                execle(s, s1, s2, NULL);
                break;
            case 2:
                execlp(s, s, s2, NULL);
                break;
            case 3:
                execv(s, str_vec);
                break;
            case 4:
                execvp(s1, str_vec);
                break;
            case 5:
                execvpe(s1, str_vec);
                break;
            default: break;
        }
    } else {
        wait(NULL);
    }
}
return 0;
}

```

得到结果:

```

dinghaitong@dinghaitong-VirtualBox:~/os_ws/ostep-homework/cpu-5-api$ ./q4
bin  cdrom  etc   lib    lib64  lost+found  mnt  proc  run   snap  swapfile  tmp
var
boot dev   home  lib32  libx32  media      opt  root  sbin  srv   sys       usr
bin  cdrom  etc   lib    lib64  lost+found  mnt  proc  run   snap  swapfile  tmp
var
boot dev   home  lib32  libx32  media      opt  root  sbin  srv   sys       usr

```


bin	cdrom	etc	lib	lib64	lost+found	mnt	proc	run	snap	swapfile	tmp	var
boot	dev	home	lib32	libx32	media	opt	root	sbin	srv	sys	usr	
bin	cdrom	etc	lib	lib64	lost+found	mnt	proc	run	snap	swapfile	tmp	var
boot	dev	home	lib32	libx32	media	opt	root	sbin	srv	sys	usr	
bin	cdrom	etc	lib	lib64	lost+found	mnt	proc	run	snap	swapfile	tmp	var
boot	dev	home	lib32	libx32	media	opt	root	sbin	srv	sys	usr	
bin	cdrom	etc	lib	lib64	lost+found	mnt	proc	run	snap	swapfile	tmp	var
boot	dev	home	lib32	libx32	media	opt	root	sbin	srv	sys	usr	

exec 系统调用之所以会有多种变体（如 `execl`、`execle`、`execlp`、`execv`、`execvp` 和 `execvp` 等），是为了适应不同的编程需求和方便程序员使用。每种变种提供了不同的参数传递机制，主要区别在于如何指定命令路径、如何传递参数和环境变量。

7-1. 使用 SJF 和 FIFO 调度程序运行长度为 200 的 3 个作业时，计算响应时间和周转时间。

假设有三个任务ABC，三者的运行长度都是200，且同时到达。

- FIFO:
 - 周转时间 $T1 = (200 + 400 + 600) / 3 = 400$
 - 响应时间 $T2 = (0 + 200 + 400) / 3 = 200$
- SJF:
 - 周转时间 $T1 = (200 + 400 + 600) / 3 = 400$
 - 响应时间 $T2 = (0 + 200 + 400) / 3 = 200$

7-2. 现在做同样的事情，但有不同长度的作业，即 100、200 和 300。

- 这里假设三个任务ABC的运行长度分别是100、200、300，且按照ABC的顺序执行。
 - FIFO:
 - 周转时间 $T1 = (100 + 300 + 600) / 3 = 333.3$
 - 响应时间 $T2 = (0 + 100 + 300) / 3 = 133.3$
 - SJF:
 - 周转时间 $T1 = (100 + 300 + 600) / 3 = 333.3$
 - 响应时间 $T2 = (0 + 100 + 300) / 3 = 133.3$

- 这里假设三个任务ABC的运行长度分别是100、200、300，且按照CBA的顺序执行。

- FIFO:
 - 周转时间 $T1 = (300 + 500 + 600) / 3 = 466.6$
 - 响应时间 $T2 = (0 + 300 + 500) / 3 = 266.6$
- SJF:
 - 周转时间 $T1 = (100 + 300 + 600) / 3 = 333.3$
 - 响应时间 $T2 = (0 + 100 + 300) / 3 = 133.3$

这里可以看出 SJF 策略性能优于 FIFO 策略。

7-3. 现在做同样的事情，但采用 RR 调度程序，时间片为 1。

RR:

- 周转时间 $T1 = (598 + 599 + 600) / 3 = 599$
- 响应时间 $T2 = (0 + 1 + 2) / 3 = 1$

可以看到 RR 策略的响应时间极短，但是周转时间极长。这说明**性能和公平在调度系统中往往是矛盾的。**