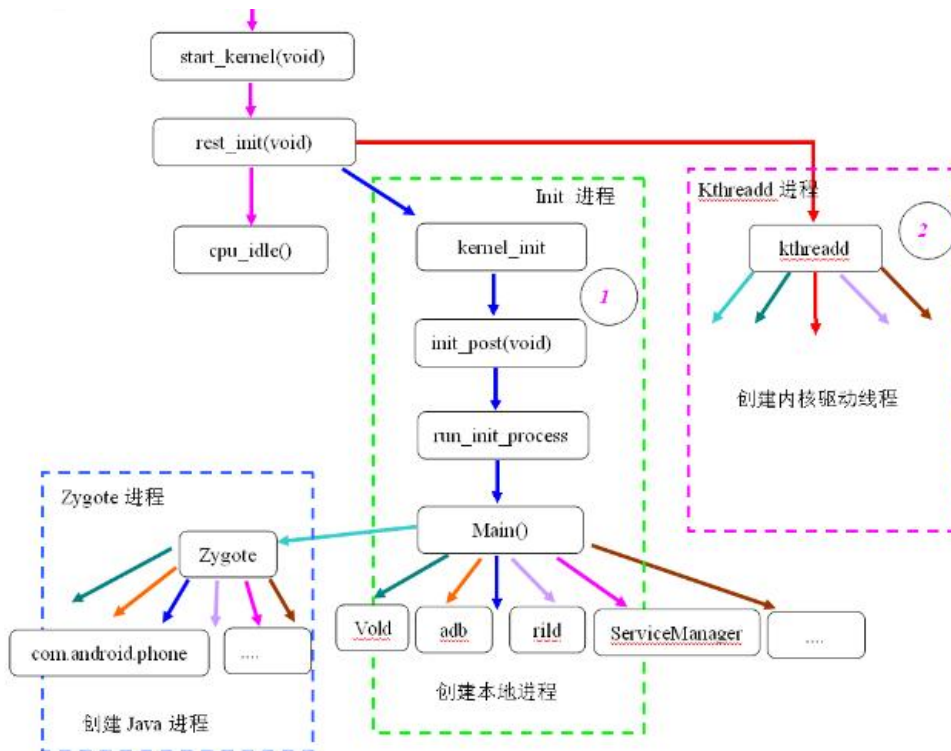
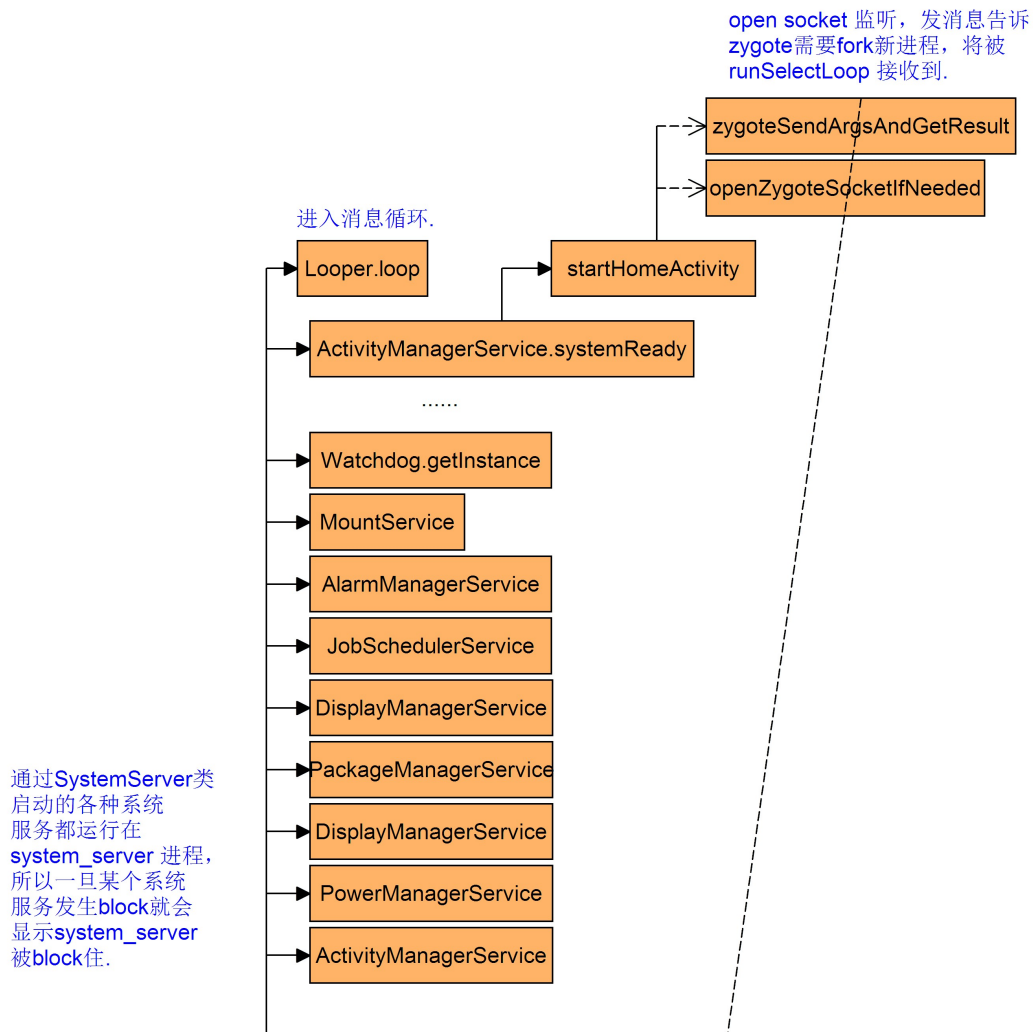


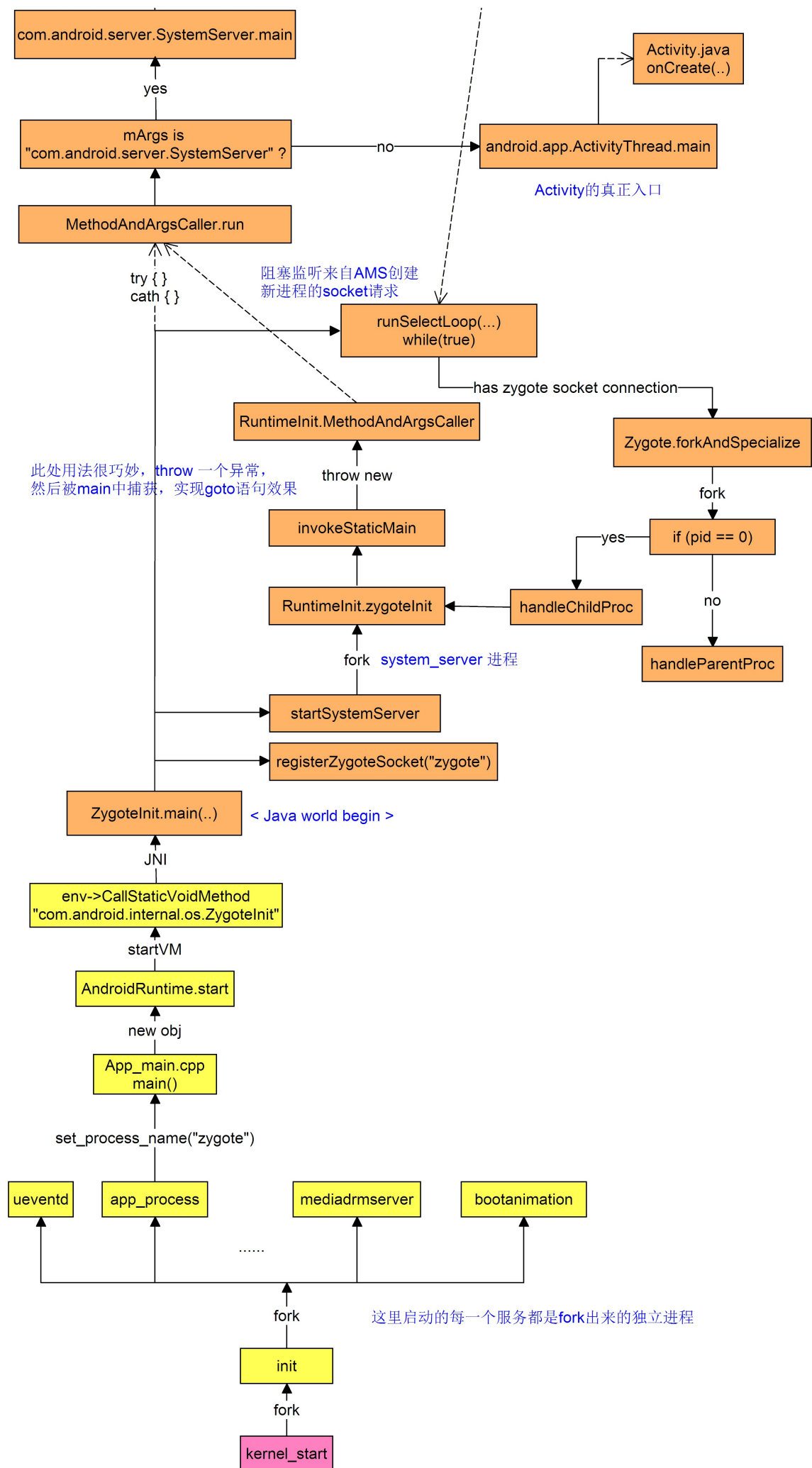
# Android M 启动源码分析笔记之 - Init 进程

## 一、init进程模型



执行结构流程图：





流程图比较清晰的展示了init到system\_server的启动过程和zygote的孵化原理.接下来分以下几个阶段分析:

- 1、init进程干了什么事情?
- 2、zygote进程是如何启动的? 如何成为Java world所有进程的父进程?
- 3、一个新app启动的基本流程, 以Home程序为例.

## 二、源码分析

### 1、init启动流程:

```
int main(int argc, char** argv) {
/*
这个地方容易让人误解以为init进程跟ueventd/watchdogd进程是一个,
其实完全是独立的进程. 查看system/core/init/Android.mk 可以看到:
LOCAL_POST_INSTALL_CMD := \
    $(hide) mkdir -p $(TARGET_ROOT_OUT)/sbin; \
    ln -sf ../init $(TARGET_ROOT_OUT)/sbin/ueventd; \
    ln -sf ../init $(TARGET_ROOT_OUT)/sbin/watchdogd
也就是说ueventd/watchdogd只是共用了这份代码,
启动进程时候输入参数作为区分而已.
*/
    if (!strcmp(basename(argv[0]), "ueventd")) {
        return ueventd_main(argc, argv);
    }

    if (!strcmp(basename(argv[0]), "watchdogd")) {
        return watchdogd_main(argc, argv);
    }

/* 初始化环境变量和文件系统, 如果是stage 1启动, 则需要创建挂载一些文件系统目录.
这个stage 1 是表示从kernel启动init进程, stage 2 是init 自己启动自己! 对,
这里没错, 就是自己启动自己!
*/
    add_environment("PATH", _PATH_DEFPATH);

    bool is_first_stage = (argc == 1) || (strcmp(argv[1], "--second-stage") != 0);

    if (is_first_stage) {
        mount("tmpfs", "/dev", "tmpfs", MS_NOSUID, "mode=0755");
        mkdir("/dev/pts", 0755);
        mkdir("/dev/socket", 0755);
        mount("devpts", "/dev/pts", "devpts", 0, NULL);
        mount("proc", "/proc", "proc", 0, NULL);
        mount("sysfs", "/sys", "sysfs", 0, NULL);
    }

    ...
    // 初始化klog输出.
    open_devnull_stdio();
    klog_init();
    klog_set_level(KLOG_NOTICE_LEVEL);

    ...

/* 下面这里要干的事情首先初始化属性系统,
然后取出系统设备树、
命令行等文件中的属性值写入到属性系统map.
导出填充kernel启动属性默认值等.
*/
    if (!is_first_stage) {
        ...
        property_init();
        process_kernel_dt();
        process_kernel_cmdline();
        export_kernel_boot_props();
    }

/* Selinux 初始化相关部分 */
    selinux_initialize(is_first_stage);
}
```

```

if (is_first_stage) {
    if (restorecon("/init") == -1) {
        ERROR("restorecon failed: %s\n", strerror(errno));
        security_failure();
    }
    char* path = argv[0];
    char* args[] = { path, const_cast<char*>("--second-stage"), nullptr };

/* 这里的path就是 ./init, args就是传入--second-stage 然后重启init进程!这样做的目的
   猜想是基于权限方面的考虑?
*/
    if (execv(path, args) == -1) {
        ERROR("execv(\"%s\") failed: %s\n", path, strerror(errno));
        security_failure();
    }
}

...

// 创建epoll描述符, 获取句柄注册epoll信号处理, 用于父子进程通信.
epoll_fd = epoll_create1(EPOCH_CLOEXEC);
if (epoll_fd == -1) {
    ERROR("epoll_create1 failed: %s\n", strerror(errno));
    exit(1);
}

signal_handler_init();

/* 加载default.prop到属性系统, 启动属性服务socket监听
*/
property_load_boot_defaults();
start_property_service();

/* 解析init.rc, 将解析得来的各种service、on 填充到容器链表: service_list、action_list 中管理起来。
   init.rc解析原理不复杂, 但是内容比较多, 涉及大量指针链表操作。
   如果想详细了解细节, 需另写一篇文章来描述, 非本文主线, 此略过。
*/
init_parse_config_file("/init.rc");

/* 下面干的事情主要是将各种cmd添加到 action_queue 链表执行队列。 */
action_for_each_trigger("early-init", action_add_queue_tail);
queue_builtin_action(wait_for_coldboot_done_action, "wait_for_coldboot_done");
queue_builtin_action(mix_hwrng_into_linux_rng_action, "mix_hwrng_into_linux_rng");
queue_builtin_action(keychord_init_action, "keychord_init");
queue_builtin_action(console_init_action, "console_init");
action_for_each_trigger("init", action_add_queue_tail);
queue_builtin_action(mix_hwrng_into_linux_rng_action, "mix_hwrng_into_linux_rng");

/* 根据启动模式选择不同的触发cmd */
char bootmode[PROP_VALUE_MAX];
if (property_get("ro.bootmode", bootmode) > 0 && strcmp(bootmode, "charger") == 0) {
    action_for_each_trigger("charger", action_add_queue_tail);
} else {
    action_for_each_trigger("late-init", action_add_queue_tail);
}

/* 取出全部从init.rc中解析出来的属性触发条件 (on property:sys.xxx=1)
   加入到属性map中关联起来。
*/
queue_builtin_action(queue_property_triggers_action, "queue_property_triggers");

/* 进入循环执行 */
while (true) {
    if (!waiting_for_exec) {
// 依次取出执行队列中的cmd执行
        execute_one_command();
// 依次取出执行队列中的service执行, fork新进程。
        restart_processes();
    }
}

/* time out 策略*/
int timeout = -1;
if (process_needs_restart) {
    timeout = (process_needs_restart - gettimeofday()) * 1000;
    if (timeout < 0)

```

```

        timeout = 0;
    }

    if (!action_queue_empty() || cur_action) {
        timeout = 0;
    }

    bootchart_sample(&timeout);

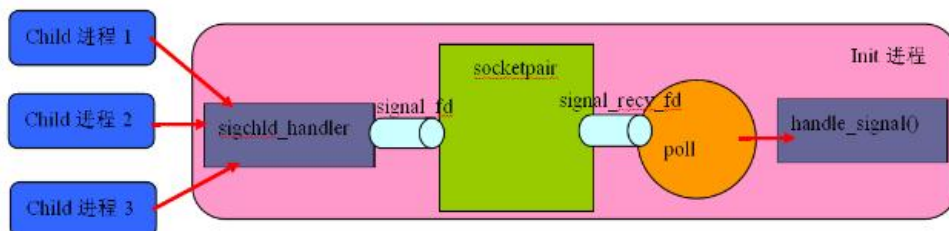
/* 等待执行注册了epoll的回调函数，这里主要有两个：
   一个是start_property_service中注册的，一个是signal_handler_init中注册的信号监听，
   一旦收到来自子进程挂掉信号，根据设定的策略重启子进程。
*/
    epoll_event ev;
    int nr = TEMP_FAILURE_RETRY(epoll_wait(epoll_fd, &ev, 1, timeout));
    if (nr == -1) {
        ERROR("epoll_wait failed: %s\n", strerror(errno));
    } else if (nr == 1) {
        ((void (*)(void)) ev.data.ptr)();
    }
}

return 0;
}

```

init要干的事情小结：

- 1、first stage 初始化环境变量和各种文件系统目录，klog初始化等；
- 2、selinux 相关初始化完成，然后切换second stage重启init进程；
- 3、属性服务初始化，将各种系统属性默认值填充到属性Map中；
- 4、创建epoll描述符符合注册socket监听，处理显示启动进程和挂掉的子进程重启；
- 5、解析init.rc，把各种Action、service等解析出来填充到相应链表容器中管理；
- 6、有序将early-init、init等各种cmd加入到执行队列action\_queue链表中；
- 7、进入while(1)循环依次取出执行队列action\_queue中的command执行，fork包括app\_process在内的各种进程，epoll阻塞监听处理来自挂掉的子进程的消息，根据设定策略restart子进程。



源码流程图：

