操作系统

Kajih Du

操作系统

- 1 引言
 - 1.1 操作系统的功能
 - 1.2 指令执行过程
 - 1.3 硬件工作模式
 - 1.4 系统调用
- 2 进程
 - 2.1 进程的特征
 - 2.2 进程的表示
 - 2.3 线程
 - 2.4 中断
 - 2.5 进程管理的API
 - 2.5.1 fork()
 - $2.5.2 \operatorname{exit}()$
 - $2.5.3 \, \operatorname{exec}()$
 - 2.5.4 wait()
 - 2.5.5 信号
 - 2.6 进程间通信 (IPC)
 - 2.6.1 共享内存
 - 2.6.2 文件抽象
- 3 线程
 - 3.1 并发和并行
 - 3.2 线程的内容
 - 3.3 线程库
 - 3.3.1 用户空间实现线程
 - 3.3.2 内核实现线程
 - 3.4 多线程模型
 - 3.4.1 多对一模型
 - 3.4.2 一对一模型
 - 3.4.3 多对多模型
 - 3.5 Linux线程实现
 - 3.6 存在的问题

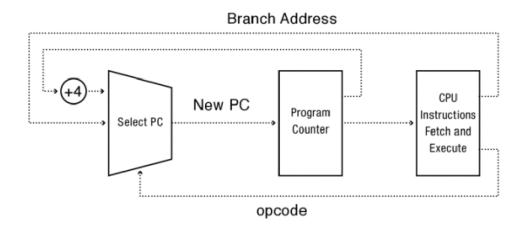
- 4 进程调度
 - 4.1 进程状态
 - 4.2 基本概念
 - 4.3 调度算法
 - 4.3.1 先来先服务 (FCFS)
 - 4.3.2 短作业优先 (SJF)

1 引言

1.1 操作系统的功能

- 抽象、虚拟化:处理器-线程;内存-地址空间;磁盘-文件;网络-接口; 进程(独立的地址空间,一个或多个线程)
- 资源保护
- 资源共享和分配

1.2 指令执行过程



• 取指:根据PC,从存储器中取指令到IR(指令寄存器)

• 解码:解译IR中的指令

• 执行:控制CPU部件,执行运算,产生结果并写回,同时在标志寄存器里设置运算结果标志;跳转指令根据跳转地址修改PC,其他指令递增PC

• 重复上述过程

1.3 硬件工作模式

硬件至少要支持两种工作模式: 内核态和用户态

用户态禁止以下操作:

- 修改页表指针
- 禁止中断

- 直接操作硬件
- 修改内核内存

内核态和用户态切换条件:

- 系统调用: 用户态进程主动切换到内核态
- 中断
- 异常

1.4 系统调用

系统调用:用户通过操作系统提供的接口(API)获得内核提供的一些服务

服务种类: 进程管理、信号管理、文件管理、目录管理、权限管理、 时间管理

API和系统调用的关系:

- API是一些预定义的函数。跟内核没有必然的联系。
- 不是所有的API函数都对应一个系统调用,有时,一个API函数会需要几个系统调用来共同完成函数的功能也有一些API函数不需要调用系统调用(因此它所完成的不是内核提供的服务)
- 程序员只能使用API与系统交互、不能直接使用系统调用
- 系统调用不与程序员进行交互,它根据API函数,通过一个软中断机制向内核提交请求,以获取内核服务的接口

2 进程

2.1 进程的特征

进程:一个具有一定独立功能的程序关于某个数据集合的一次活动。

特征: 动态性、并发性、独立性、异步性、结构性。

2.2 进程的表示

进程控制块(PCB):使一个在多道程序环境下不能独立运行的程序(含数据),成为一个**能独立运行**的基本单位、一个**能与其它进程并发执行**的进程

• Process number 进程号

- Process state 进程状态
- Program counter 程序计数器
- CPU registers 寄存器
- CPU scheduling information 调度信息
- Memory-management information 内存管理信息
- Accounting information 记账信息
- I/O status information 输入/输出状态

进程具有: 1. "看上去"独立的CPU: 记录了上下文, 即当前的程序计数器及寄存器; 2. "看上去"有全部内存: 具有私有的地址空间

栈的作用:

- 存储临时结果
- 允许递归执行

2.3 线程

- 同一个进程内所有线程共享内存的内容(全局变量, 堆), I/O状态
- 每一个线程有一个TCB, 私有的CPU寄存器和执行栈

2.4 中断

中断处理程序需要栈、中断时使用内核栈(不能是用户栈)。

操作系统在创建进程时,同时要创建两个栈(用户栈和内核栈)

2.5 进程管理的API

2.5.1 fork()

```
pid_t fork()
```

pid_t:整数, fork()的返回值类型。

```
1 int main()
2 {
3     pid_t pid;
```

```
4
        int x = 1;
 5
        pid = fork();
 6
        if (pid == 0) { /* Child */
 7
           printf("child: x=%d\n"; ++x);
           exit(0);
 8
 9
10
       /* Parent */
        printf("parent: x=%d\n", --x);
11
12
        exit(0);
13 }
14 /*
15 一种可能的输出:
16 child: x=2
17 parent: x=0
18 */
```

复制的过程如下所示

父进程 pid=1000 pc=10000 eax=2048

子进程 pid=2048 pc=10000 eax=0

图中父进程和子进程有同样的 pc, 寄存器 eax 存储 fork() 的返回值。对于父进程, 其变量 pid 的值为子进程的 pid 2048, 运行过程中直接绕过 if 语句输出 parent: x=0; 对于新创建的子进程, 其 pc 和父进程的相同, 执行 pid=fork();, 但 fork() 的子进程的返回值为 ①, 进入 if 子句内, 输出 child: x=2。父进程和子进程**并发执行**, 无法预测先后。

子进程几乎**复制了父进程全部的PCB**,继承了父进程的打开文件,除了有不同的**pid**,父进程和子进程在**fork**函数的返回值不同,子进程的返回值为0, 父进程的返回值为子进程的**pid**。 子进程创建完未返回 pid ,与父进程共用页表,同一块物理内存;子进程返回 pid 写入时为子进程拷贝一块新的内存空间,再改变页表映射关系(写时复制)。

2.5.2 exit()

return和 exit 的区别:

- return 是栈的返回, exit 是进程的结束
- 从 main 函数退出会隐式调用 exit(), 并将 return 的返回值传给 exit()
- 从 exit() 退出,先调用退出程序,刷新 stdio 流缓冲区,再执行 exit() 系统调用
- return 为关键字, exit() 为库函数

2.5.3 exec()

作用:

- 用指定程序文件重新初始化一个进程
- 父进程 fork 子进程, 子进程调用 exec 启动新的程序
- exec 不创建新进程, 只将当前进程重新初始化指令段和用户数据段、堆 栈段以及CPU的PC指针
- 调用 exec 后不会返回,不再是父进程的程序

```
1 pid = fork();
2 if (pid == 0) // 子进程
3 exec(...);
4 else // 父进程
5 wait(&stat); // 监控子进程是否结束
```

执行上述代码后,子进程执行新的程序;父进程执行wait()等待子进程的结束。

2.5.4 wait()

作用:

- 调用 wait () 的进程会被挂起(阻塞), 直到任意一个子进程结束
- 子进程结束时, **回收子进程所占用资源**(**PCB等**), 返回被回收的子进程的 pid
- 没用运行的子进程,直接返回-1

注意: exit() 不会回收PCB。

如果一个子进程执行 exit()之后,父进程未执行 wait(),此时子进程的 PCB未被回收,成为**僵尸进程**。如果父进程未调用 wait()就中止,子进程将成为**孤儿进程**。

Linux对孤儿进程的处理:将init 进程作为孤儿进程的父进程,init 进程定期执行wait().

2.5.5 信号

SIGINT:中断进程(Del或Ctrl-C)

SIGTERM: 软件中止,来自kill指令

SIGCLD: 进程的一个子进程终止

SIGFPE: 浮点数溢出

接收信号:

- 内核计算 pnb = pending & ~blocked
- **if** (pnb == 0) 无信号需要处理
- else 找到非零位,处理相应信号

处理信号:

- 缺省处理 signal(SIGINT, SIG_DFL);
- 忽略 signal(SIGINT, SIG_IGN);
- 捕捉信号并定义handler signal(SIGINT, sig_handler);

2.6 进程间通信 (IPC)

2.6.1 共享内存

共享存储:允许两个或更多进程共享一个给定的存储区。**不需要复制数据**,最快的IPC。

```
#include <sys/shm.h>

// 创建或获取一个共享内存: 成功返回共享内存ID, 失败返回-1

int shmget(key_t key, size_t size, int flag);

// 连接共享内存到当前进程的地址空间: 成功返回指向共享内存的指针, 失败返回-1

void *shmat(int shm_id, const void *addr, int flag);

// 断开与共享内存的连接: 成功返回0, 失败返回-1

int shmdt(void *addr);

// 控制共享内存的相关信息: 成功返回0, 失败返回-1

int shmctl(int shm_id, int cmd, struct shmid_ds *buf);
```

消息传递与共享内存:

- 共享内存通信速度快(只需要访存)
- 消息传递在传递少量数据有用, 因为不需要同步避免冲突
- 消息传递在机械间通信更容易实现
- 消息传递通过系统调用, 开销更大

2.6.2 文件抽象

cwd: 当前工作目录

通过系统调用切换 int chdir(const char *path); //change CWD

高层次文件操作抽象: streams

```
#include <stdio.h>
FILE *fopen( const char *filename, const char *mode );
int fclose( FILE *fp );
```

FILE*: 文件描述符、缓冲区队列、锁

3 线程

3.1 并发和并行

并发:同时在做,但不是同时执行(交替执行)

并行: 多个处理器同时处理不同任务

3.2 线程的内容

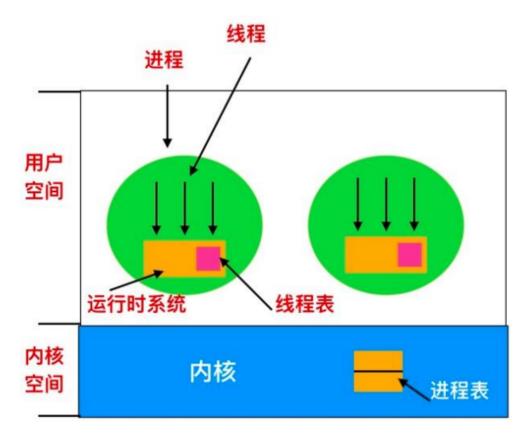
每个线程有独立的程序计数器、堆栈、寄存器、状态, 共享代码、数据及打开的文件

线程和进程:

- 进程: 1.独立; 2.携带相对更多的状态信息; 3.有独立的地址空间; 4.通过 IPC(进程间通信机制)通信; 5.上下文切换速度较慢
- 线程: 1.作为进程的子集存在; 2.共享进程的状态、内存、资源; 3.共享进程的地址空间; 4.线程之间通信更方便; 5.在同一个进程空间内的上下文切换, 速度更快
- 一个进程至少是一个线程

3.3 线程库

3.3.1 用户空间实现线程



不需要操作系统支持, 进程维护线程表实现

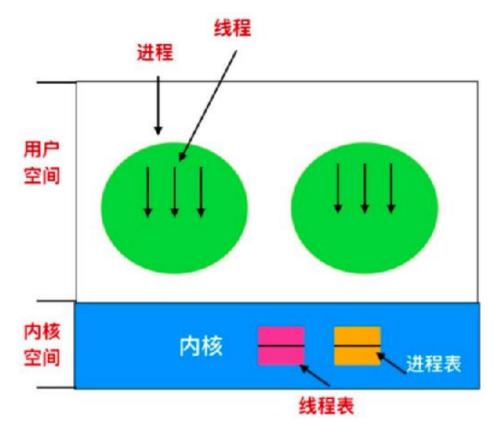
优点:

- 线程调度不需要内核直接参与,控制简单
- 可以在不支持线程的操作系统实现
- 创建、销毁线程核线程切换代价等线程管理的代价比内核线程少
- 允许每个线程定制自己的调度算法,管理比较灵活
- 线程能用的堆栈空间比内核级线程多

缺点:

- 同一进程中只能同时有一个线程在运行,如果有一个线程使用了系统调用而阻塞,那么整个进程都会被挂起。
- 资源调度按照进程进行,多个处理机下,同一个进程中的线程只能在同一个处理机下分时复用

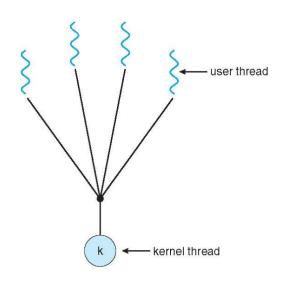
3.3.2 内核实现线程



内核支持线程的创建、撤消和调度都需OS内核提供支持 内核支持线程是OS内核可感知的, 用户级线程是OS内核不可感知的

3.4 多线程模型

3.4.1 多对一模型



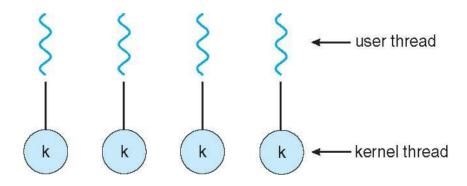
基本调度单位为内核线程、多个用户线程对应一个内核线程。

进程内的线程切换不会导致进程切换,用于不支持内核线程的操作系统

优点: 简单

缺点:单个线程阻塞会造成整个进程;多个线程无法运行在多处理器上

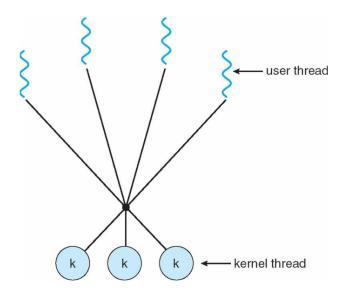
3.4.2 一对一模型



优点: 并发性, 可充分利用多处理器的优势; 一个线程阻塞可以切换到同一个 进程的另外一个线程

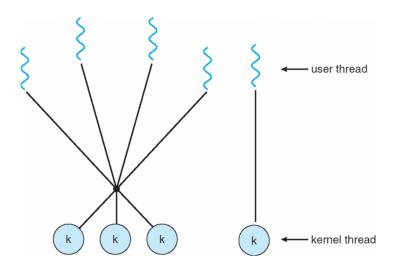
缺点:线程调度上下文切换的开销较大;操作系统限制内核线程数量,使得用户的线程数量受到限制

3.4.3 多对多模型



多路复用多个用户级线程到同样数量或更少数量的内核线程

优点:不限制应用的线程数;多个线程可以并发,当一个线程被阻塞时,内核可以调用另一个线程来执行



双层模型: 多对多模型的变种, 允许绑定某个用户线程到一个内核线程上

3.5 Linux线程实现

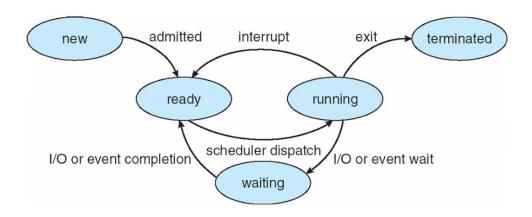
clone()系统调用,产生轻量级进程(Lightweight Process, LWP)(创建了一个进程,多了一个PCB),生成的PCB共享页表

3.6 存在的问题

- 线程中的 **fork()**
- 线程退出:异步退出(立刻退出)、推迟退出(检测是否能退出后再退出)
- 信号处理: 线程接受到信号, 发送给指定线程还是进程下的所有线程
- 调度器激活

4 进程调度

4.1 进程状态



• 运行(running):正在执行指令

• 就绪 (ready): 等待被分配到处理器

• 等待/阻塞 (waiting): 等待事件完成

4.2 基本概念

CPU区间: 大部分时间较短

I/O区间

进程调度时机:

• 主动放弃: 进程正常中止; 运行过程中发生异常; 主动请求阻塞

• 被动放弃: 分给进程的时间片用完; 更高优先级的进程进入队列; 更紧急

事件处理

4.3 调度算法

4.3.1 **先来先服务**(FCFS)

周转时间和响应时间较长, 不适用一般的操作系统

4.3.2 短作业优先 (SJF)