

Compte Rendu NACHOS

BARTHELEMY Romain, EUDES Robin, MORISON Jake, ROSSI Ombeline

8 avril 2015

Table des matières

1	Introduction	2
2	Étape 2 : Etude d'un syscall	3
2.1	Entrées-sorties asynchrones	3
2.2	Entrées-sorties synchrones	4
2.3	Création du syscall Puchar	6
2.4	Manipulation de chaînes de caractère	7
2.5	Déroulement global d'un syscall	10
3	Étape 3 : Multithreading	12
3.1	Thread Nachos	12
3.2	Thread Utilisateur	14
3.2.1	Syscall UserThreadCreate	14
3.2.2	Lancement du thread	15
3.2.3	Syscall UserThreadExit	16
3.2.4	Syscall UserThreadJoin	17
3.3	Test du multithreading utilisateur	18
3.4	Déroulement d'une exécution avec dépendance entre 2 threads	19
4	Étape 4 : NachOS et la pagination	20
4.1	Adressage Virtuel par une table des pages	20
4.2	Mise en place d'un Frame Provider	22
4.3	Le multi processus	24
4.4	Test du multi-processus	25
5	Conclusion	27

1 Introduction

Ce projet a été mené dans le cadre de notre 4ème année d'études à Polytech, avec la spécialisation "systèmes et réseaux". En réalisant ce projet, nous avons pu mettre en pratique l'ensemble des connaissances engrangées au cours de nos parcours et ainsi comprendre les concepts entrant en jeu lors de la réalisation d'un système d'exploitation.

Dans un premier temps, nous allons nous intéresser au fonctionnement d'un appel système, soit comment le système les détecte et les gère. Dans une seconde partie, nous étudierons le multithreading, et de façon plus générale la gestion des threads par NachOS. Enfin, dans un troisième chapitre, nous chercherons à mettre en place un système de gestion de mémoire par la pagination. Nous étudierons également la gestion de plusieurs processus.

2 Étape 2 : Etude d'un syscall

2.1 Entrées-sorties asynchrones

Une version élémentaire de gestion des entrées-sorties nous est fournie par NachOS, au travers de la classe *Console*. Le code fourni effectue une gestion asynchrone des entrées-sorties. Nous devons donc gérer la synchronisation grâce à deux sémaphores (pour gérer l'écriture et la lecture) ainsi que deux handlers. Ceux-ci libéreront le sémaphore et nous informeront de la fin de l'opération de lecture/écriture. Ainsi, la synchronisation est assurée par ce mécanisme.

Voici un extrait de code permettant cette gestion des entrées/sorties. Si le caractère est EOF, la machine s'arrête.

```
void ConsoleTest (char *in, char *out){
    char ch;
    console = new Console (in, out, ReadAvail, WriteDone, 0);
    readAvail = new Semaphore ("read_␣avail", 0);
    writeDone = new Semaphore ("write_␣done", 0);

    for (;;) {
        readAvail->P (); // wait for character to arrive
        ch = console->GetChar ();

        #ifdef CHANGED
        if(ch!='\n' && ch!=EOF){
            console->PutChar ('<');
            writeDone->P ();
        }
        #endif

        // Original code
        #ifndef CHANGED
        console->PutChar (ch);
        writeDone->P (); // wait for write to finish
        if (ch == 'q')
            return;
        #else

        // Now, we prefer to exit on EOF,
        // only if it's at the beginning of a new line.
        if(ch!=EOF){
            console->PutChar (ch);
            writeDone->P ();
            if(ch!='\n'){
                console->PutChar ('>');
                writeDone->P ();
            }
        }
        else{
            return;
        }
        if (ch=='\0'){ // EOT
            return;
        }
        #endif
    }
}
```

2.2 Entrées-sorties synchrones

Nous devons maintenant créer une classe *SynchConsole* afin de réaliser les opérations de synchronisation d'entrées/sorties automatiquement :

```
static Semaphore *readAvail;
static Semaphore *writeDone;
static Semaphore *SemPut;
static Semaphore *SemGetChar;
static Semaphore *SemGetString;

static void ReadAvail(int arg) { readAvail->V(); }
static void WriteDone(int arg) { writeDone->V(); }

SynchConsole::SynchConsole(char *readFile, char *writeFile){
    readAvail = new Semaphore("read_␣avail", 0);
    writeDone = new Semaphore("write_␣done", 0);
    console = new Console (readFile, writeFile, ReadAvail, WriteDone, 0);

    SemPut = new Semaphore("Put", 1);
    SemGetChar = new Semaphore("GetChar", 1);
    SemGetString = new Semaphore("GetString", 1);
}

SynchConsole::~SynchConsole(){
    delete console;
    delete writeDone;
    delete readAvail;
}

void SynchConsole::SynchPutChar(const char ch){
    SemPut->P();
    console->PutChar (ch);
    writeDone->P ();           // wait for write to finish
    SemPut->V();
}

char SynchConsole::SynchGetChar(){
    SemGetChar->P();
    char ch;
    readAvail->P ();           // wait for character to arrive
    ch = console->GetChar ();
    SemGetChar->V();
    return ch;
}
```

Le test de ces méthodes est réalisé dans *progtest.cc* par la fonction *SynchConsoleTest*.

```
void SynchConsoleTest (char *in, char *out){
    char ch;
    SynchConsole *synchconsoletest = new SynchConsole(in, out);

    while ((ch = synchconsoletest->SynchGetChar()) != EOF){
        if(ch!='\n'){
            synchconsoletest->SynchPutChar('<');
            synchconsoletest->SynchPutChar(ch);
            synchconsoletest->SynchPutChar('>');
        }
        else{
            synchconsoletest->SynchPutChar(ch);
        }
    }
    fprintf(stderr, "Solaris: EOF detected in SynchConsole!\n");
}
```

Note : Chaque caractère est par ailleurs encadré par < >

Le fichier *main.cc* est modifié pour prendre en compte l'option *-sc* qui permettra l'exécution de la console synchrone. Initialement, la création de la console était effectuée dans *system.cc*, fonction *Initialize*, mais suite à des erreurs rencontrées dans les phases de test, l'instanciation de *SynchConsole* a été déplacée dans le *main*.

```
#ifdef CHANGED
...
else if (!strcmp (*argv, "-sc")){
    if (argc == 1)
        SynchConsoleTest (NULL, NULL);
    else{
        ASSERT (argc > 2);
        SynchConsoleTest (*(argv + 1), *(argv + 2));
        argCount = 3;
    }
    interrupt->Halt ();
}
#endif // CHANGED
```

En conséquence, la fonction *Cleanup()* (*system.cc*) est modifiée, pour supprimer cette nouvelle console lors de l'arrêt de NachOS.

```
#ifdef CHANGED
    delete synchconsole;
#endif //CHANGED
```

2.3 Création du syscall Putchar

Pour réaliser cet appel système, nous modifions *syscall.h*, afin d'y ajouter une constante associée au syscall putchar. Cette constante indiquera au handler la nature de l'exception (*exception.cc*, fonction *ExceptionHandler*).

```
#define SC_PutChar 11
```

Le syscall est ensuite défini dans *start.S* (en assembleur), en s'inspirant des syscall existants.

```
.globl PutChar
.ent    PutChar
PutChar:
    addiu $2,$0,SC_PutChar
    syscall
    j      $31
.end    PutChar
```

Le syscall *PutChar* défini, il nous reste à mettre en place le handler qui se chargera de la gestion des exceptions relatives à *PutChar* (*exception.cc*, fonction *ExceptionHandler*) :

```
if (which == SyscallException){
    switch(type){
        case SC_Halt:{
            DEBUG ('a', "Shutdown, initiated by user program.\n");
            interrupt->Halt ();
            break;
        }
        case SC_PutChar:{
            int c = machine->ReadRegister (4);
            synchconsole->SynchPutChar((char)c);
            break;
        }
        default:{
            printf ("Unexpected user mode exception_%d_%d\n", which,
                    type);
            ASSERT (FALSE);
        }
    }
}
```

2.4 Manipulation de chaînes de caractère

La manipulation des string nous permet d'étudier les spécificités de la simulation d'un système d'exploitation par NachOS. En effet, nous devons jongler entre 2 espaces mémoire : l'espace MIPS (NachOS) et l'espace Linux.

```
// Used for SynchPutString
// get string from mips memory space, put it in linux memory space
void copyStringFromMachine( int from, char *to, unsigned size){
    unsigned int i;
    int tmp;
    for(i=0;i<size;i++){
        if(machine->ReadMem(from+i,1,&tmp))
            to[i]=tmp;
    }
    if(tmp!='\0'){
        to[size-1]='\0';
    }
}

// Used for SynchGetString
// get string from linux memory space, put it to mips memory space
void copyStringToMachine( char *from, int to, unsigned size){
    unsigned int i;
    int tmp;
    for(i=0;i<size-1;i++){
        tmp=from[i];
        machine->WriteMem(to+i,1,tmp);
    }
    tmp='\0';
    machine->WriteMem(to+i,1,tmp);
}
```

Nous devons ensuite ajouter les syscall associés SynchPutString et SynchGetString (*start.S*) :

```
SynchPutString:
    addiu $2,$0,SC_SynchPutString
    syscall
    j      $31
    .end SynchPutString

    .globl SynchGetChar
    .ent   SynchGetChar
SynchGetString:
    addiu $2,$0,SC_SynchGetString
    syscall
    j      $31
    .end SynchGetString

    .globl SynchPutInt
    .ent   SynchPutInt
```

Et mettre en place les handlers associés, comme pour les précédents appels système. (*exception.cc*, fonction *ExceptionHandler*) :

```
case SC_SynchPutString:{
    char *buffer=new char[MAX_STRING_SIZE];
    int s = machine->ReadRegister (4);
    copyStringFromMachine(s, buffer, MAX_STRING_SIZE);
    synchconsole->SynchPutString(buffer);
    delete buffer;
    break;
}
case SC_SynchGetString:{
    char *buffer=new char[MAX_STRING_SIZE];
    int s = machine->ReadRegister (4);
    int size = machine->ReadRegister (5);
    synchconsole->SynchGetString(buffer,size);
    copyStringToMachine(buffer, s, size);
    delete buffer;
    break;
}
```

Note : MAX_STRING_SIZE , SC_SynchPutString, SC_SynchGetString sont définis dans system.h

Enfin, les fonctions SynchPutString et SynchGetString sont définies dans *SynchConsole.cc*, elles seront appelées par le handler associé.

```
void SynchConsole::SynchPutString(const char s[]){
    SemPut->P();
    int i;
    for (i=0; i<MAX_STRING_SIZE && s[i]!='\0'; i++){
        console->PutChar ((char)s[i]);
        writeDone->P ();           // wait for write to finish
    }
    SemPut->V();
}

void SynchConsole::SynchGetString(char *s, int n){
    SemGetString->P();
    char c;
    int i;

    c = synchconsole->SynchGetChar ();
    if(c==EOF || c=='\n'){
        s[0]='\0';
        SemGetString->V();
        return;
    }
    else
        s[0] = c;
    for (i=1; i<n; i++){
        c = synchconsole->SynchGetChar ();
        if(c==EOF && s[i-1]=='\n')
            break;
        else{
            if(c==EOF)
                i--;
            else
                s[i] = c;
        }
    }
    s[i]='\0';
    SemGetString->V();
}
```

La méthode SynchGetString est un peu plus complexe que SynchPutString car nous devons maintenir un comportement : Si EOF est vu en début de ligne, on termine la console, sinon ce dernier est ignoré (comme dans un système Linux).

2.5 Déroulement global d'un syscall

Par cet exercice autour d'une console synchrone, nous comprenons désormais le mécanisme d'appel système.

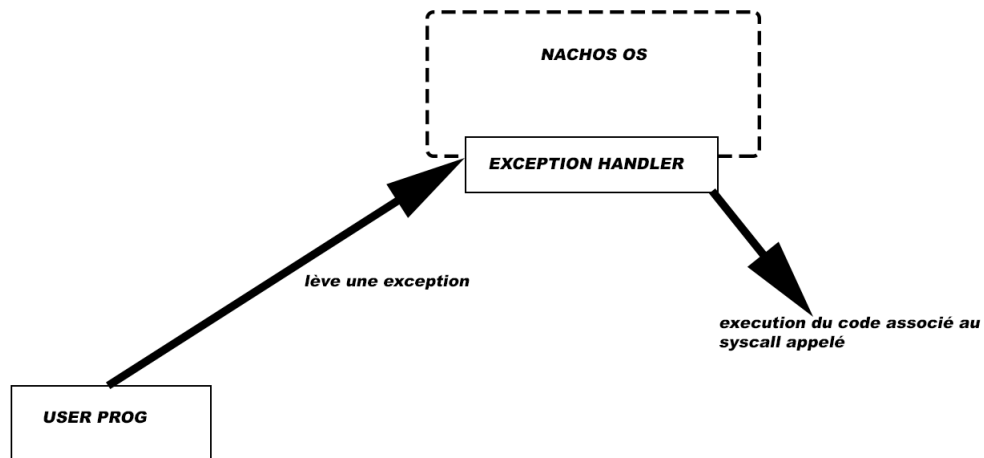


FIGURE 1 – Mécanisme simplifié d'un syscall

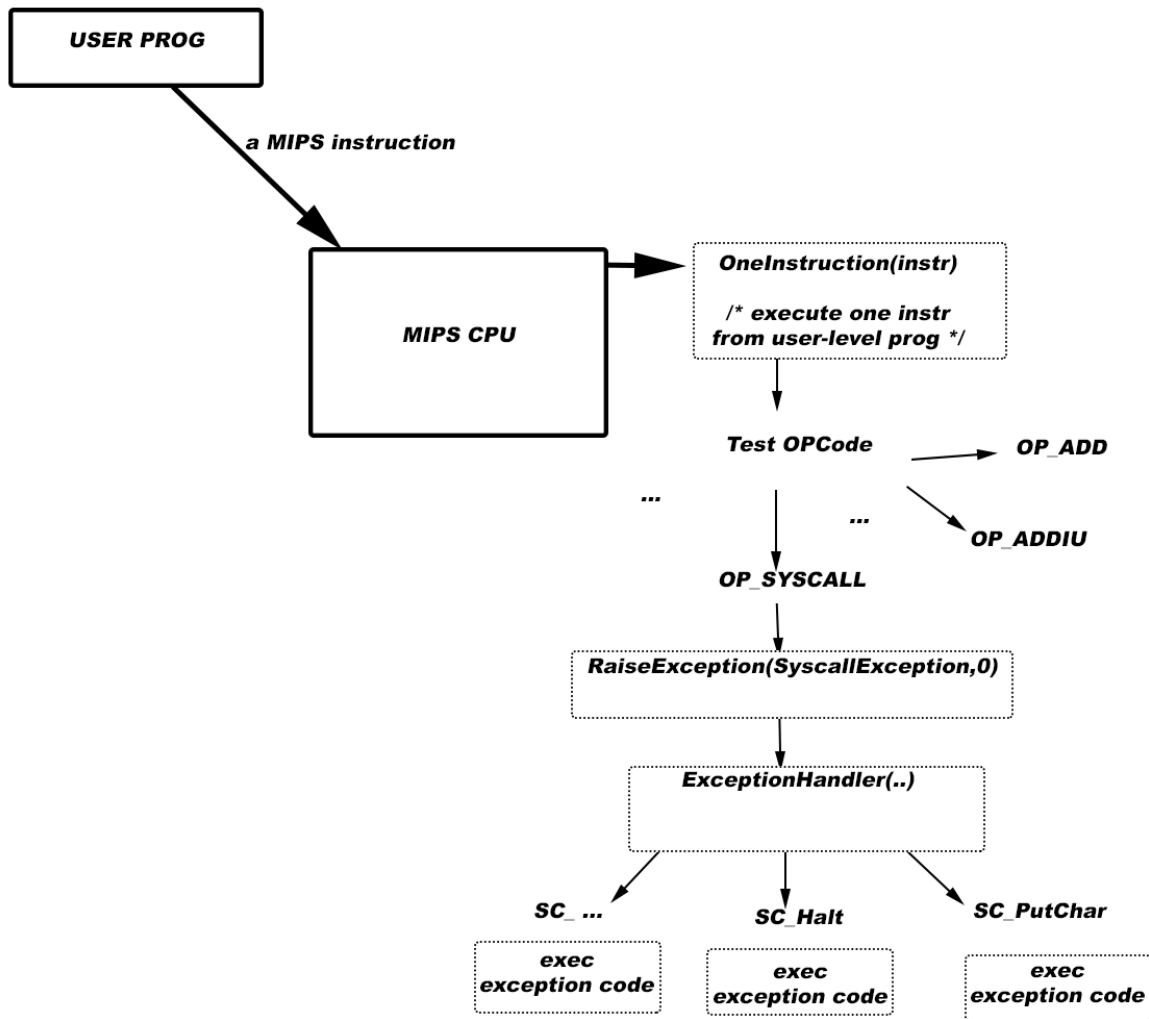


FIGURE 2 – Mécanique détaillée d'un syscall

On retrouve par ailleurs les mécaniques d'interruption vues en RICM3, dans le code de la fonction `RaiseException` (`machine.cc`). On passe en Kernel Mode pour la gestion de l'exception, puis on revient en User Mode.

3 Étape 3 : Multithreading

Nous nous intéressons désormais aux threads. Nous souhaitons au terme de cette étape pouvoir exécuter des programmes utilisateurs multi-thread sur NachOS. Nous allons d'abord comprendre le fonctionnement d'un thread NachOS, afin de pouvoir ensuite utiliser cette mécanique pour nos threads utilisateur.

3.1 Thread Nachos

Les threads NachOS sont créés et initialisés dans la méthode *Thread()* dans le fichier *thread.cc*.

```
Thread::Thread (const char *threadName){
    name = threadName;
    stackTop = NULL;
    stack = NULL;
    status = JUST_CREATED;

#ifdef USER_PROGRAM
#ifdef CHANGED
    dependance=-1;
#endif //CHANGED

    space = NULL;

    for (int r=NumGPRegs; r<NumTotalRegs; r++)
        userRegisters[r] = 0;
#endif
}
```

La pile est initialisée. On positionne un entier “dépendance” à -1 (aucune dépendance vers un autre thread). Cette variable ajoutée nous sera utile par la suite, pour ajouter une dépendance du thread courant vers un autre thread. Ensuite, l'espace mémoire du thread, (code exécuté par le thread) est initialisé à NULL. Enfin, les registres sont initialisés. À ce niveau, le thread a le statut *JUST_CREATED*, il n'est pas encore prêt à être lancé.

Pour rendre un thread exécutable, un appel à la méthode *Fork* doit être effectué. Cette méthode prend en paramètre un pointeur vers le programme à charger en mémoire, et les paramètres de la fonction (pointeur vers une structure contenant les arguments). Le thread “forké” partage le même espace mémoire que les autres threads du processus. Son statut est mis à jour (*READY*). Enfin, il est placé dans la ReadyQueue : le thread a un programme à exécuter.

Lors de la mise en place de l'espace d'adressage, le code qui sera exécuté par le thread est placé dans un objet *NoffHeader*.

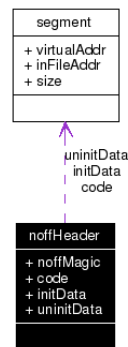


FIGURE 3 – Structure NoffHeader

NoffMagic est un entier identifiant l'objet contenant le code à exécuter comme étant de type NachOS. La documentation nous apprend par ailleurs que le format d'objet NachOS est une simplification du format d'objet UNIX. Cet objet contient les segments code (code exécutable) et initdata (données initiales), entre autres. Ces données sont contenues dans un espace d'adressage propre au thread dont la taille est de 4×1024 bits (StackSize défini dans *thread.h*). Par ailleurs, en lisant les commentaires, nous apprenons que nous allouons dans cette simulation un même espace à chaque thread (thread's private execution stack), indépendamment du code exécuté. StackSize doit donc être de taille suffisante pour nous éviter des erreurs diverses.

Le système divise cet espace en pages, puis il effectue la correspondance entre les adresses physiques et les adresses virtuelles. En observant le code fourni dans *addrspace.cc*, nous pouvons comprendre le fonctionnement des fonctions *saveUserState* et *restoreUserState*. La fonction *saveUserState* sauvegarde les registres qui sont utilisés par le thread. Ces données sont sauvegardées dans le tableau *userRegisters*, propre à chaque thread. La fonction *restoreUserState* effectue l'opération inverse, en restaurant les registres du thread. Les données sont ensuite chargées en mémoire, en utilisant la table des pages créée précédemment. Ces dernières étapes sont réalisées dans le constructeur d'AddrSpace.

À ce niveau, les pages virtuelles sont des pages physiques ; l'adressage virtuel sera réalisé dans l'étape 4.

3.2 Thread Utilisateur

Cette mécanique autour des threads est utilisée afin de supporter chaque thread utilisateur par un thread NachOS. Nous étudions maintenant *StartProcess(..)*, *progtest.cc*. Après avoir chargé le programme à exécuter en mémoire, les registres sont initialisés (*PCReg*, *NextPCReg*, *StackReg*, et les autres registres de NachOS) puis le programme est lancé grâce à la méthode *Run()*. Une fois le programme lancé, chaque thread sera “lancé” par un appel à la fonction *Fork*. Cette dernière fait appel à *StackAllocate*, qui se chargera de l’allocation dans la pile pour le thread à créer. Les paramètres donnés à la fonction *Fork* (et donc *StackAllocate*) seront explicités par la suite.

3.2.1 Syscall UserThreadCreate

On souhaite maintenant qu’un programme utilisateur puisse créer des threads au niveau utilisateur, c’est-à-dire effectuer un appel système *int UserThreadCreate(void f(void *arg), void *arg)*. Nous réutilisons donc les mécaniques de l’étape précédente, pour mettre en place le syscall voulu.

Lors de l’appel système *UserThreadCreate*, nous appelons *do_UserThreadCreate*. Cette première fonction de manipulation des threads utilisateurs est définie dans *userthread.cc*. Pour l’instant, nous nous intéressons uniquement aux opérations liées à la création d’un thread utilisateur. Certaines mécaniques ont du être ajoutées pour assurer la cohérence de la page table et le bon fonctionnement d’une dépendance entre deux threads.

```
int do_UserThreadCreate(int f, int arg){

if(!currentThread->space->CheckFreeStack()){
    printf("Error: Stack already full\n");
    return -1;
}

Thread *t = new Thread("UserThread");

if(t==NULL){
    printf("Error: Thread non created\n");
    return -1;
}

// En cas de user_join, mutex autour de son init
// -> eviter une dep vers un thread pas encore init.
CheckThreadExistence->P();

argThread *argt = new argThread;
argt->func = f;
argt->argv = arg;

t->Fork(StartUserThread, (int) argt);

// Afin que l’alloc dans la stack soit secure
await->P();

// Prend le sem, si un autre t a une dep sur lui -> en attente sur sem.
currentThread->space->TabSemJoin[t->initStackReg]->P();

// set id thread into result reg, useful for join fct...
machine->WriteRegister(2, t->initStackReg);

CheckThreadExistence->V();

currentThread->Yield();

return 0;
}
```

Le thread user créé, nous devons le lancer. Cette opération est réalisée par la fonction *StartUserThread*. Le prototype de la fonction nous impose un unique paramètre. Nous devons passer les paramètres suivants : le pointeur vers la fonction et un pointeur vers les paramètres de la fonction. Nous avons créé une structure regroupant ces paramètres. Nous passerons un pointeur vers cette structure en paramètre à *StartUserThread*.

```
typedef struct{
    int func;
    int argv;
}argThread;
```

Toutes les instructions exécutées après le Fork sont réalisées par le “père” et ont pour but d’assurer le bon fonctionnement d’une dépendance vers le thread créé par le Fork.

3.2.2 Lancement du thread

```
static void StartUserThread(int f){
argThread *argt = (argThread *) f;

//Save old registers
currentThread->space->SaveState();
//Clean registers
currentThread->space->InitRegisters();

// On place PC sur notre fonction
machine->WriteRegister (PCReg, argt->func);
machine->WriteRegister (NextPCReg, (argt->func)+4);
// argument de notre fct
machine->WriteRegister (4, argt->argv);
// init page , retourne id ds bitmap
int alloc = currentThread->space->AllocStack();
// maj sommet pile
machine->WriteRegister (StackReg, currentThread->space->StackValue(alloc));
//save bitmap page id thread (necesaire pour liberer l'espace ensuite )
currentThread->initStackReg=alloc;

// Alloc dans la stack terminee
//( important pour que join fonctionne bien)
// on controle pas quand l'OS commute...
await->V();

machine->Run();
}
```

Voici comment est réalisée l'allocation de la mémoire dans la pile pour notre thread :

```
int
AddrSpace::AllocStack (){
    SemThread->P();
    //On veut allouer 4 pages pour chaque thread
    if((stack->NumClear())<=(NbPagesThread-1)){
        printf("Stack overflow\n");
        return -1;
    }
    int tmp = stack->Find();
    for(int i=1;i<NbPagesThread;i++){
        if(stack->Test(tmp+i)){
            printf("Pages block(%d) is not available\n",
                NbPagesThread);
            return -1;
        }
        stack->Mark(tmp+i);
    }
    nbThreads++;
    SemThread->V();
    return tmp;
}
```

On recherche la première page libre, on la marque comme “occupée”. Un compteur du nombre de threads est incrémenté. Ce dernier empêche le syscall Halt d’arrêter NachOS tant qu’un thread utilisateur existe (et n’a pas terminé).

3.2.3 Syscall UserThreadExit

Le thread utilisateur lancé, nous devons maintenant nous intéresser à son arrêt. Un nouvel appel système *UserThreadExit* est créé, ce dernier faisant appel à la fonction suivante :

```
int do_UserThreadExit(){
    //On ne finit pas le thread avec un appel a cette fonction lorsque nous
    sommes dans l'appel principal
    if(currentThread->initStackReg==0){
        return 0;
    }
    currentThread->space->TabSemJoin[currentThread->initStackReg]->V();
    if(currentThread->dependance!=-1)
        currentThread->space->TabSemJoin[currentThread->dependance]->V()
        ;
    currentThread->space->FreeStack(currentThread->initStackReg);
    currentThread->Finish();
    return 0;
}
```


3.2.4 Syscall UserThreadJoin

Enfin, nous réalisons un dernier appel système, *UserThreadJoin*, afin de forcer un thread à attendre la terminaison d'un thread (autre que lui-même ou le thread principal). Pour mettre en place cette fonction, nous avons dû mettre en place un système de sémaphore dans les précédentes fonctions.

Lors de la création du thread (*do_UserThreadCreate(...)*), nous effectuons plusieurs manipulations après le Fork. Nous prenons d'abord un sémaphore *await*. Il sera libéré à la fin de *StartUserThread* juste avant l'appel à *Run()*. Ce sémaphore assure la cohérence de la bitmap. En effet, si un autre thread veut effectuer un join vers un thread créé plus tôt, ce dernier doit avoir terminé son allocation dans la pile. Si le thread principal veut créer un autre fils, il devra donc attendre que l'allocation du premier soit terminée. Nous prenons ensuite un second sémaphore *TabSemJoin[t->initStackReg]*. Si un thread X fait un join vers ce thread, il devra attendre que le sémaphore soit libéré par notre thread lors de l'appel à *do_UserThreadExit()* pour prendre le sémaphore (on prend ce sémaphore dans *UserThreadJoin(..)*). Ainsi, on force l'ordre d'exécution (la dépendance voulue), en forçant une attente du thread X sur le sémaphore correspondant au thread dont on veut dépendre.

Lors de la terminaison du thread *do_UserThreadExit()*, le thread libère le sémaphore associé à son thread. Ainsi, il débloquent d'éventuels threads en attente sur ce sémaphore ; des threads qui avaient donc une dépendance vers lui. S'il avait lui-même une dépendance, alors il doit libérer le sémaphore vers cette dépendance afin de permettre à d'autres éventuels threads en attente sur cette dernière de s'exécuter. Par cette mécanique de sémaphore, nous nous assurons d'avoir autant de P() que de V() sur les différents sémaphores, évitant ainsi les deadlocks.

```
int UserThreadJoin(int t){
    if(currentThread->dependance!=-1){
        printf("Le thread possède déjà une dépendance\n");
        return -1;
    }
    if(currentThread->initStackReg==t || t==0){
        printf("Tentative de dépendance vers un thread invalide\n");
        return -1;
    }
    CheckThreadExistence->P();

    if(!currentThread->space->Test(t)){
        printf("Tentative de dépendance vers un thread non existant\n");
        CheckThreadExistence->V();
        return -1;
    }

    CheckThreadExistence->V();

    currentThread->dependance=t;
    currentThread->space->TabSemJoin[t]->P();
    return 0;
}
```

3.3 Test du multithreading utilisateur

```
#include "syscall.h"

void thread(int *i){
    if(*i!=-1){
        UserThreadJoin(*i);
        SynchPutString("Thread_");
        SynchPutInt(*i);
        PutChar('\n');
    }
    else{
        SynchPutString("Thread_initial\n");
        int a=1001;
        int j;
        //Calcul sale pour "ralentir" le premier thread
        for(j=0;j<1000;j++){
            if(a%2){
                a=a*2;
            }
            else{
                a=a/2;
            }
        }
    }
    UserThreadExit();
}

int main(){
    int param=-1;
    int t1 = UserThreadCreate((void (*)(void *))thread,(void *)&param));
    int t2 = UserThreadCreate((void (*)(void *))thread,(void *)&t1));
    UserThreadJoin(t2);
    SynchPutString("Main_program_terminated\n");
    Halt();
}

// Trace d'execution
./nachos-step2 -x makemultithreads
Thread initial
Thread 1
Main program terminated
Machine halting!
```

3.4 Déroulement d'une exécution avec dépendance entre 2 threads

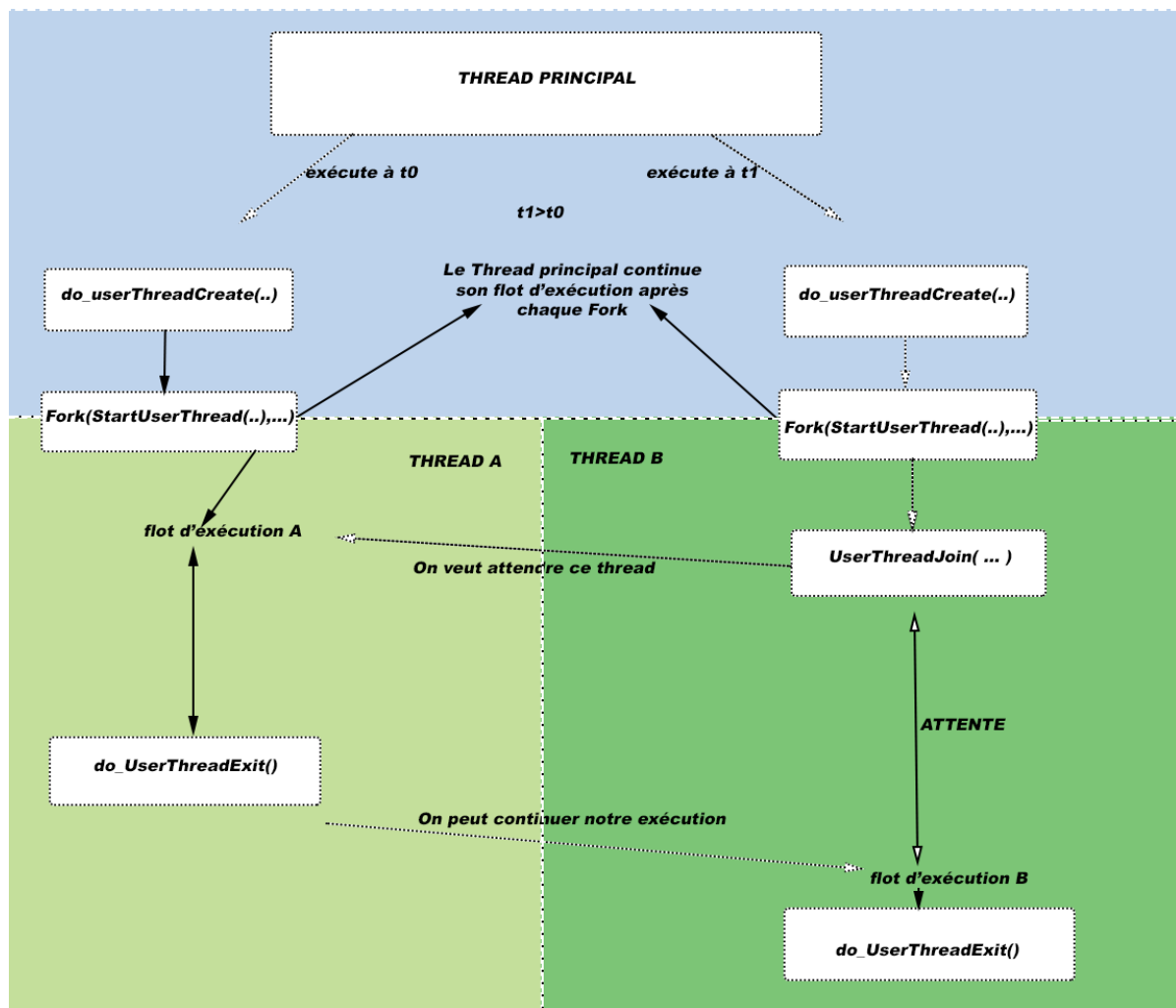


FIGURE 4 – Déroulement de l'exécution

On peut par ailleurs noter que cette exécution est englobée dans un thread principal, comme l'a montré notre trace d'exécution.

4 Étape 4 : NachOS et la pagination

4.1 Adressage Virtuel par une table des pages

Initialement, un processus avait accès à la mémoire physique via la fonction *ReadAt*. Nous adressions donc directement la mémoire physique. Nous voulons maintenant accéder à la mémoire au travers d'un mécanisme de translation d'une adresse virtuelle vers une adresse physique. La translation vers l'adresse physique est réalisée par l'OS, les programmes utilisateurs fonctionnent quant à eux uniquement avec les adresses virtuelles. NachOS devra donc assurer la traduction des adresses virtuelles, si nous voulons pouvoir utiliser un mécanisme de pagination.

Pour rappel, dans un OS "complexe", une adresse virtuelle se compose d'une série d'offset qui indiqueront l'index à lire dans le Page Directory, le ou les Page Table, et un dernier offset qui indiquera quand commencent nos données dans la Frame (bloc mémoire).

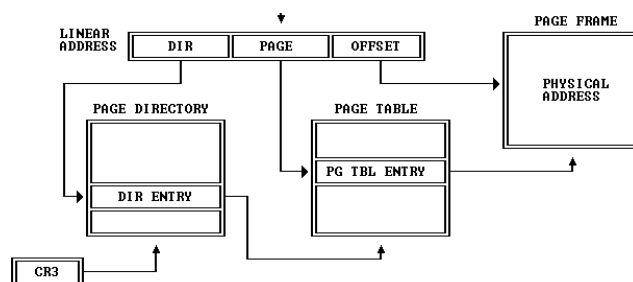


FIGURE 5 – Mécanisme d'adressage

source : http://www.scs.stanford.edu/05au-cs240c/lab/i386/s05_03.htm

Dans NachOS, ce mécanisme est pour l'instant simplifié. Nos adresses virtuelles indiquent seulement un numéro de page et le déplacement dans la Frame. Nous avons donc implémenté la fonction *ReadAtVirtual*, qui, à la différence de *ReadAt*, écrit dans l'espace d'adressage virtuel :

```
static void ReadAtVirtual(OpenFile *executable, int virtualaddr, int numBytes,
    int position, TranslationEntry *pageTable, unsigned numPages){
    if ((numBytes <= 0) || (virtualaddr < 0) || ((unsigned)virtualaddr >
        numPages*PageSize)){
        printf("Erreur_ReadAtVirtual\n");
        return;
    }
    int numPages_old = machine->pageTableSize;
    TranslationEntry *page_old = machine->pageTable;
    char *into = new char[numBytes+(numBytes%4)];
    executable->ReadAt(into, numBytes, position);
    int i;

    machine->pageTable = pageTable ;
    machine->pageTableSize = numPages ;

    for(i=0; i<numBytes; i+=4){
        machine->WriteMem((int)(virtualaddr+i), 4, (int)(*(int *) (into+i)));
    }

    machine->pageTable = page_old ;
    machine->pageTableSize = numPages_old ;

    delete [] into;
}
```

Nous vérifions dans un premier temps que l'adresse à traduire est "valide" : positive et inférieure à la valeur maximale adressée par la table. On remarque que l'on écrit en mémoire par bloc de 4 octets (un word ou 32 bits) et que l'on utilise un buffer (into). On note par ailleurs une sauvegarde puis une restauration des informations de la page table.

On remplace ensuite les appels à ReadAt par ReadAtVirtual dans le constructeur d'AddrSpace :

```
[...]
    if (noffH.code.size > 0){
        DEBUG ('a', "Initializing code segment, at 0x%x, size %d\n",
                noffH.code.virtualAddr, noffH.code.size);
#ifdef CHANGED
        executable->ReadAt (&(machine->mainMemory[noffH.code.virtualAddr
                ]),
                            noffH.code.size, noffH.code.inFileAddr);
#else
        ReadAtVirtual(executable, noffH.code.virtualAddr, noffH.code.size, noffH
                .code.inFileAddr, pageTable, numPages);
#endif //CHANGED
    }
    if (noffH.initData.size > 0){
        DEBUG ('a', "Initializing data segment, at 0x%x, size %d\n",
                noffH.initData.virtualAddr, noffH.initData.size);
#ifdef CHANGED
        executable->ReadAt (&
                (machine->mainMemory
                [noffH.initData.virtualAddr]),
                            noffH.initData.size, noffH.initData.inFileAddr);
#else
        ReadAtVirtual(executable, noffH.initData.virtualAddr, noffH.initData.
                size, noffH.initData.inFileAddr, pageTable, numPages);
#endif //CHANGED
    }
}
```

En modifiant la page table pour que la page i soit mappée sur la page physique $i+1$, voici ce que nous observons au débogueur :

Avec l'adresse physique placée à i :

Reading VA 0x14, size 4

Translate 0x14, read: phys addr = 0x14 value read = 0000000c

Avec l'adresse physique placée à $i+1$:

Reading VA 0x14, size 4

Translate 0x14, read: phys addr = 0x94 value read = 0000000c

Conclusion : l'adresse physique est donc décalée de 0x80. Cela correspond en base 10 à 128, soit la taille d'une page.

4.2 Mise en place d'un Frame Provider

Plus généralement, il est utile d'encapsuler l'allocation des pages physiques aux pages virtuelles dans une classe spéciale FrameProvider. C'est alors à cette classe de remettre à zéro les pages fournies, et non plus au constructeur de AddrSpace. Nous allons donc nous atteler à la mise en place de cette classe. Cette dernière utilisera une bitmap pour savoir quelles frames sont disponibles. Elle se chargera de les initialiser, puis de les libérer le moment venu.

```
#include "frameprovider.h"
#include "synch.h"
#include "sysdep.h"

static Semaphore *semFrame = new Semaphore("semFrame",1);

FrameProvider::FrameProvider(int NumPages){
    phyMemBitmap = new BitMap(NumPages);
    BitmapSize = NumPages;
}

FrameProvider::~FrameProvider(){
    delete phyMemBitmap;
}

int FrameProvider::GetEmptyFrame(){
    semFrame->P();
    if((phyMemBitmap->NumClear())<=0){
        printf("Stack overflow\n");
        return -1;
    }

    //Version non aleatoire - retourne le 1er
    int tmp = phyMemBitmap->Find();
    semFrame->V();
    return tmp;
}

void FrameProvider::ReleaseFrame(int numFrame){
    if(!phyMemBitmap->Test(numFrame)){
        printf("Error numFrame%d\n",numFrame);
        return;
    }
    // liberation frame
    phyMemBitmap->Clear(numFrame);
}

int FrameProvider::NumAvailFrame(){
    // maj nb frame dispo
    return phyMemBitmap->NumClear();
}
```

La classe AddrSpace s'en retrouve donc modifiée, puisque ce n'est plus à elle de gérer l'allocation des Frames.

```
pageTable = new TranslationEntry[numPages];
for (i = 0; i < numPages; i++){
    pageTable[i].virtualPage = i;
    #ifndef CHANGED
        pageTable[i].physicalPage = i; // virtual page # = phys page #
    #else
        pageTable[i].physicalPage = frameProvider->GetEmptyFrame();
    #endif //CHANGED
    pageTable[i].valid = TRUE;
    pageTable[i].use = FALSE;
    pageTable[i].dirty = FALSE;
    pageTable[i].readOnly = FALSE;
    // if the code segment was entirely on
    // a separate page, we could set its
    // pages to be read-only
}
```

Le Frame Provider ne doit pas être lié à un processus, mais à l'OS. Aussi, nous l'instancions dans *Initialize* (fichier *system.cc*)

```
#ifndef CHANGED
    frameProvider = new FrameProvider(NumPhysPages);
    nbProcess = 0;
#endif //CHANGED
```

Enfin, lors de la terminaison d'un processus et la suppression de son espace mémoire associé, nous libérons donc les frames occupées par chaque page :

```
AddrSpace::~AddrSpace (){
    #ifndef CHANGED
        unsigned i;
        for(i=0;i<divRoundUp(UserStackSize,PageSize);i++){
            printf("Thread: %d Sem: %d\n", i, this->TabSemJoin[i]->get());
            delete this->TabSemJoin[i];
        }
        for(i=0;i<numPages;i++){
            frameProvider->ReleaseFrame(pageTable[i].physicalPage);
        }
        delete stack;
    #endif //CHANGED
    delete [] pageTable;
}
```

4.3 Le multi processus

Nous souhaitons maintenant pouvoir lancer simultanément plusieurs processus lançant eux même plusieurs threads. Cela implique donc que chaque processus doit avoir un espace mémoire isolé des autres, dans lequel ses threads se partagent l'espace.

Afin de réaliser cela, un syscall ForkExec est créé. Il prend en paramètre le nom du programme à exécuter. Ce syscall se chargera de créer un espace mémoire propre au processus et de rattacher un thread principal à cet espace mémoire avant de forker. Les mécaniques habituelles des syscall précédents sont mises en oeuvre. Voici le "case" au niveau de L'ExceptionHandler :

```
case SC_ForkExec:{
    char *buffer=new char[MAX_STRING_SIZE];
    int s = machine->ReadRegister (4);
    //L'adresse du string a insérer est dans le registre 4
    copyStringFromMachine(s, buffer, MAX_STRING_SIZE);
    int res = ForkExec(buffer);
    machine->WriteRegister (2,res);
    delete buffer;
    break;
}
```

Lors du syscall, nous appelons la fonction *ForkExec* qui va créer l'espace mémoire pour notre nouveau processus et créer le thread principal associé au programme à lancer dans ce nouvel espace mémoire.

```
int ForkExec(char *s){
    OpenFile *executable = fileSystem->Open (s);
    AddrSpace *space;

    if (executable == NULL) {
        printf ("Unable to open file %s\n", s);
        return -1;
    }

    Thread *t = new Thread("UserProcess");

    if(t==NULL){
        printf("Error: Thread non created\n");
        return -1;
    }

    MajNbProcess(1);

    space = new AddrSpace (executable);
    t->space = space;

    delete executable;          // close file

    t->ForkExec(StartUserProcess,0);

    //Permet de demarrer le processus cree
    currentThread->Yield();

    return 0;
}
```

On peut noter un appel à la fonction *MajNbProcess*, qui maintient un compteur du nombre de processus en cours d'exécution sur l'OS.

```
void MajNbProcess(int n){
    nbProcess = nbProcess + n;
}
```


En effet, comme nous arrêtons la machine lorsque tous les thread s'étaient terminés, nous voulons généraliser cette politique aux processus. Pour cela, le syscall Exit est légèrement modifié :

```
case SC_Exit:{
    currentThread->space->CheckLastThread();
    MajNbProcess(-1);
    delete currentThread->space;
    if(GetNbProcess()>=0){
        currentThread->Finish();
    }
    else{
        interrupt->Halt ();
    }
    break;
}
```

4.4 Test du multi-processus

```
#include "syscall.h"
#define NbProcess 12

int main(){
    int i;
    for(i=0;i<NbProcess;i++){
        ForkExec("massthread");
    }
    Exit(0);
}

#massthread...
#include "syscall.h"
#define NbThread 12

void thread(int *i){
    if(*i!=-1){
        UserThreadJoin(i[0]);
        SynchPutString("Thread_");
        SynchPutInt(i[0]);
        PutChar('\n');
    }
    else SynchPutString("Thread_initial\n");
    int a=1001;
    int j;
    for(j=0;j<2000;j++){
        if(a%2) a=a*2;
        else a=a/2;
    }
    UserThreadExit();
}

int main(){
    int i,tmp,param[NbThread+1];
    param[0]=-1;
    tmp=UserThreadCreate((void (*)(void *))thread,(void *)param);
    param[1]=tmp;
    for(i=1;i<NbThread;i++){
        tmp=UserThreadCreate((void (*)(void *))thread,(void *)param+i);
        ;
        param[i+1]=tmp;
    }
    Exit(0);
}
```

Nous créons donc 12 processus lançant chacun 12 threads. Voici l'affichage :

```
eudes@laptop:~/s2-ricm4/aas/nachos/code/build$ ./nachos-step2 -rs -x ./massfork
Thread initial
Thread initial
...
Thread Thread 12
12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 12
Thread 16
...
Thread 44
Thread 44
Thread 44
Machine halting!
```

5 Conclusion

Ce projet nous aura permis de voir les notions principales en oeuvre dans les systèmes actuels : le multi processus, et le multi thread. Nous avons pu par ailleurs expérimenter un système de pagination, certes basique, mais néanmoins fonctionnel. Ces notions sont des piliers dans les systèmes d'exploitation actuels ; il est important d'en comprendre le bon fonctionnement. Nous avons eu à faire beaucoup d'introspections sur notre code au fur et à mesure du projet, certaines notions ayant été mal comprises dans un premier temps et se révélant par la suite cruciales.

Par ailleurs, il était important que chaque membre du groupe comprenne le code écrit par un autre, aussi avons-nous réalisé au cours du projet plusieurs bilans. Le rapport a été écrit avec autant de clarté que possible afin qu'aucun point ne soit laissé dans l'ombre, sans pour autant se perdre dans des détails d'implémentation propres à NachOS.