



دانشکده مهندسی کامپیوتر

پروژه میانترم درس سیستم های عامل نیم سال دوم ۱۴۰۲-۱۴۰۳

عنوان:

پیاده سازی یک System Call در XV6

استاد:

دکتر رضا انتظاری ملکی

دانشجویان:

آرین حاجی زاده - ۹۹۴۱۱۲۸۱

سیدفراز قریشی - ۴۰۱۳۰۰۰۲۸

اردیبهشت ماه ۱۴۰۳

استفاده از ابزار QEMU

ابزار QEMU که مخفف Quick Emulator می‌باشد، یک نرم‌افزار open-source است که برای اهداف تقلیدکننده ها (Emulator) کاربرد دارد. این ابزار این اجازه را به ما می‌دهد که سیستم عامل های مختلف و پلتفرم های سخت‌افزاری متفاوت را روی یک ماشین emulate کنیم. این ابزار عملکردی مشابه دیگر نرم‌افزار های مجازی‌سازی ماشین (Machine Virtualizer) مانند VirtualBox و VMWare دارد، با این تفاوت که می‌تواند کد های مهمان را مستقیماً روی پردازنده میزبان اجرا کند و با این کار به اصطلاح می‌تواند به Near-Native Performance دست بیابد.

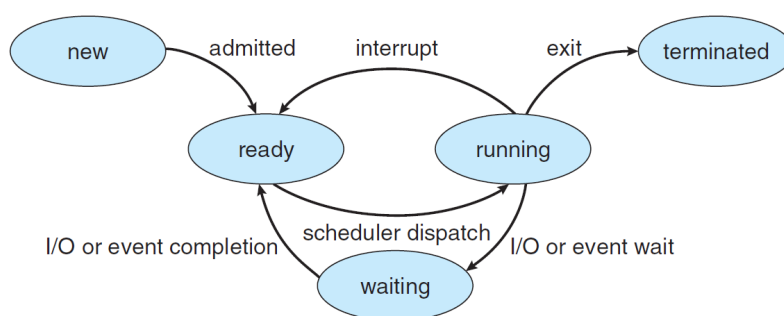
سیستم عامل XV6 یک سیستم عامل تحقیقاتی است که در فراهم کردن محیط مناسب برای اجرا و توسعه آن در این پروژه از QEMU استفاده می‌شود. این ابزار این امکان را فراهم می‌کند تا بتوان این سیستم عامل را روی یک ماشین مجازی اجرا نمود. همچنین با پشتیبانی از معماری های مختلف، با استفاده از این ابزار می‌توان XV6 را برای معماری های متفاوتی مانند x86 و RISC-V و ... توسعه داد.

پیاده‌سازی - بررسی ساختار فرآیند ها در سیستم عامل XV6

ساختار های struct proc و enum procstate در فایل *proc.h* به صورت زیر تعریف شده‌اند:

```
enum procstate { UNUSED, EMBRYO, SLEEPING, RUNNABLE, RUNNING, ZOMBIE };
```

در این ساختار تمامی حالاتی که یک فرآیند در سیستم عامل XV6 می‌تواند داشته باشد آورده شده‌است.



شکل ۱ - دیاگرام حالات یک فرآیند در یک سیستم عامل

در شکل ۱ تمامی وضعیت های که یک فرآیند در یک سیستم عامل می‌تواند داشته باشد نشان داده شده‌است. می‌توان بین حالات نشان داده شده در این شکل و حالت های پیاده‌سازی شده در XV6 تطبیقی برقرار کرد. فرآیند

های Runnable در XV6 معادل فرآیند هایی هستند که در صف Ready قرار می گیرند و وقتی فرآیندی در حالت Running باشد و توسط درخواست های I/O یا وقفه، wait بخورد، در سیستم عامل XV6 فرآیند وارد حالت Sleeping می شود. در سیستم عامل XV6 اگر فرآیندی پس از اتمام اجرا به درستی خارج نشود، بطور مثال والدی یک فرآیند فرزند ایجاد کند و پس از اتمام اجرای آن با دستور wait منتظر تمام شدن آن نماند، فرآیند فرزند پس از مدتی وارد حالت Zombie می شود. به عبارتی یک فرآیند Zombie در XV6 اجرای خود را تمام کرده ولی exit status آن توسط فرآیند parent بررسی نشده و همچنان در سیستم باقی مانده است.

```
struct proc {
    uint sz;                // Size of process memory (bytes)
    pde_t* pgdir;           // Page table
    char *kstack;           // Bottom of kernel stack for this process
    enum procstate state;   // Process state
    int pid;                // Process ID
    struct proc *parent;    // Parent process
    struct trapframe *tf;   // Trap frame for current syscall
    struct context *context; // swtch() here to run process
    void *chan;             // If non-zero, sleeping on chan
    int killed;             // If non-zero, have been killed
    struct file *ofile[NOFILE]; // Open files
    struct inode *cwd;       // Current directory
    char name[16];          // Process name (debugging)
};
```

در ساختار struct proc تمامی اطلاعاتی که مربوط به یک فرآیند می شود جمع آوری شده است. در این ساختار نام و pid خود فرآیند به همراه struct فرآیند والد ذخیره می شود. همچنین حجم اشغالی آن در سیستم و page table که فرآیند در آن قرار دارد نیز وجود دارد. در ساختار struct proc یک ساختار struct context نیز ذخیره می شود که در آن مقادیر رجیستر های مربوطه برای context switching توسط Kernel ذخیره می شود. این ساختار به عبارتی همان PCB یا Process Control Block در سیستم عامل XV6 می باشد.

در ادامه ساختار struct ptable در فایل *proc.c* بررسی می شود.

```
struct {
    struct spinlock lock;
    struct proc proc[NPROC];
} ptable;
```

این ساختار آرایه‌ای از struct proc ها می‌باشد که تعداد NPROC از فرآیند ها را در خود نگه می‌دارد. این مقدار در فایل *param.h* به مقدار 64 که حداکثر تعداد فرآیند ها در این سیستم عامل می‌باشد تعریف شده‌است. همچنین ساختار struct ptable دارای یک مکانیزم lock نیز می‌باشد که به هنگام خواندن اطلاعات از جدول فرآیند ها از این مکانیزم استفاده می‌شود تا در هنگام عملیات خواندن و بررسی اطلاعات جدول مقادیر داخل آن تغییر نکند.

پیاده سازی - ایجاد سیستم کال ساده

برای افزودن یک سیستم کال به این سیستم عامل، در فایل های مختلفی prototype ها، define ها و definition های مختلفی را اضافه نمود که در ادامه به هر کدام از آن ها پرداخته می‌شود. ابتدا به فایل *syscall.h* شماره سیستم کال جدید faps اضافه می‌شود.

```
// System call numbers
#define SYS_fork    1
#define SYS_exit    2
#define SYS_wait    3
#define SYS_pipe    4
#define SYS_read    5
#define SYS_kill    6
#define SYS_exec    7
#define SYS_fstat   8
#define SYS_chdir   9
#define SYS_dup     10
#define SYS_getpid  11
#define SYS_sbrk    12
#define SYS_sleep   13
#define SYS_uptime  14
#define SYS_open    15
#define SYS_write   16
#define SYS_mknod   17
#define SYS_unlink  18
#define SYS_link    19
#define SYS_mkdir   20
#define SYS_close   21
#define SYS_faps    42
```

سپس prototype تابع این سیستم‌کال به فایل *defs.h* اضافه می‌شود تا در ادامه بتوان در فایل‌های *sysproc.c* و *proc.c* دسترسی داشت. همچنین prototype تابع به فایل *user.h* اضافه می‌شود تا در برنامه‌های سطح کاربر بتوان آن را فراخوانی کرد.

```
int faps(void);
```

سپس برای فراهم کردن interface سیستم‌کال‌ها به برنامه‌های سطح کاربر عبارت زیر به فایل *usys.S* اضافه می‌شود:

```
SYSCALL(faps)
```

در ادامه تابع *sys_faps* به فایل *sysproc.c* اضافه می‌شود. هنگامی که سیستم‌کال از داخل برنامه سطح کاربر صدا زده می‌شود در واقع این تابع فراخوانی می‌شود. همچنین prototype این تابع به فایل *syscall.c* اضافه می‌شود. داخل تابع *sys_faps*، تابع سیستم‌کال *faps* که تابع اصلی سیستم‌کال می‌باشد و در *proc.c* تعریف می‌شود صدا زده می‌شود. در ادامه که به این سیستم‌کال آرگومان اضافه می‌شود، *handling* این آرگومان‌ها در این تابع انجام می‌شود.

```
extern int sys_faps(void);
```

فراخوانی سیستم‌کال داخل تابع *sys_faps*:

```
int sys_faps(void)
{
    return faps();
}
```

تابع اصلی سیستم‌کال *faps* که در *proc.c* تعریف می‌شود به شرح زیر عمل می‌کند. ابتدا یک ساختار از نوع *struct proc* با نام *process* ایجاد می‌شود که از آن برای حرکت کردن روی جدول فرآیند‌ها استفاده می‌شود. سپس با دستور *sti()* وقفه‌ها فعال می‌شوند. سپس قفل جدول فرآیند‌ها با توسط *acquire* انجام می‌شود. تابع *acquire* که در فایل *spinlock.c* تعریف شده است مسئولیت *synchronize* کردن این وقایع را دارد. بعد از آن تابع روی جدول فرآیند‌ها حرکت کرده و اطلاعات مربوط به فرآیند‌هایی که *Unused* نباشند را چاپ می‌کند و در پایان قفل مربوط به جدول فرآیند‌ها را *release* می‌کند.

```
int faps(void)
{
    struct proc *process;

    sti(); // Enabling interrupts for locking mechanisms

    acquire(&phtable.lock);
    cprintf("\n\tNAME\t\t\tPID\t\tSTATE\t\tSIZE\t\tPARENT\n");
    for (process = phtable.proc; process < &phtable.proc[NPROC]; process++)
    {
        if (process->state != UNUSED)
        {
            cprintf("\t-----\n");

            if (process->state == EMBRYO)
                cprintf("\t%s\t\t\t%d\t\tEMBRYO\t\t\t%d\t\t%s\n",
                    process->name, process->pid, process->sz, process->parent->name);
            else if (process->state == SLEEPING)
                cprintf("\t%s\t\t\t%d\t\tSLEEPING\t\t\t%d\t\t%s\n",
                    process->name, process->pid, process->sz, process->parent->name);
            else if (process->state == RUNNABLE)
                cprintf("\t%s\t\t\t%d\t\tRUNNABLE\t\t\t%d\t\t%s\n",
                    process->name, process->pid, process->sz, process->parent->name);
            else if (process->state == RUNNING)
                cprintf("\t%s\t\t\t%d\t\tRUNNING\t\t\t%d\t\t%s\n",
                    process->name, process->pid, process->sz, process->parent->name);
            else if (process->state == ZOMBIE)
                cprintf("\t%s\t\t\t%d\t\tZOMBIE\t\t\t%d\t\t%s\n",
                    process->name, process->pid, process->sz, process->parent->name);
        }
    }
    release(&phtable.lock);
    return 42;
}
```

در ادامه برای اینکه بتوان سیستم‌کال را به صورت یک برنامه سیستمی از ترمینال اجرا کرد فایل *faps.c* را ایجاد کرده و Makefile به نحوی تغییر داده می‌شود که در کنار کد های دیگر سیستم عامل برنامه faps نیز کامپایل شود. فایل Makefile شامل target های مختلفی می‌باشد که در کامپایل کردن سورس کد ها کمک می‌کنند. هر target طبق rule که برای آن تعریف شده است در صورت وجود تغییرات در سورس کد عمل می‌کند. برای کامپایل کد های اضافه شده، به بخش برنامه های کاربر UPROGS و برنامه های اضافی EXTRA فایل های مربوط به برنامه faps اضافه می‌شود.

در هنگام کامپایل سورس کد های کرنل در Makefile مشخص شده است که از فایل *linker.ld* به عنوان script لینکر استفاده شود. در فایل linker بخش های مختلف کد و Memory Layout برای این سیستم عامل مشخص شده است. همچنین آدرس ها و alignment های بخش های مختلف heap و stack در این script آورده شده

است. یکی از مهمترین پارامتر هایی که در linker تنظیم شده است، قسمت entry point می باشد. این قسمت نقطه شروع اجرا image کرنل را هنگام load شدن داخل حافظه مشخص می کند.

یک برنامه سطح کاربر *test.c* نوشته شده و در آن یک آرایه به چندین بخش مختلف تقسیم شده و هر بخش آن در یک process جداگانه sort می شود. در پایان اجرای برنامه از سیستم کال faps استفاده می شود و جدول فرآیند های سیستم چاپ می شود.

```
$ test
Operation finished in process 4.
```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	S
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	4	RUNNING	12288	test

```
Operation finished in process 5.
```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	S
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	5	RUNNING	12288	test

```
Operation finished in process 6.
```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	S
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	6	RUNNING	12288	test

```
Operation finished in process 7.
```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	S
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	7	RUNNING	12288	test

```
Operation finished in process 8.
```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	S
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	8	RUNNING	12288	test

```
Sorting Finished.
```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	S
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	RUNNING	12288	sh

شکل ۲ - نتایج تست سیستم کال faps در برنامه سطح کاربر

پیاده سازی - اضافه کردن آرگومان به سیستم کال

در این قسمت به سیستم کال ساده قسمت قبلی یک آرگومان از نوع `int` اضافه می شود که نشان دهنده `pid` یک فرآیند می باشد. در سیستم کال جدید، در جدول فرآیند ها این `pid` جست و جو شده و در صورت وجود اطلاعات آن چاپ می شود. این سیستم کال به همراه آرگومان عددی آن از یک برنامه سطح کاربر صدا زده می شود. در این حالت عدد وارد شده در فضای `stack` برنامه سطح کاربر قرار دارد. فضای پشته در برنامه کاربر توسط `esp` آدرس دهی می شود. اجرای خود سیستم کال در فضای آدرس دهی کرنل رخ می دهد. برای دریافت پوینتر مربوطه به آرگومان سیستم کال که در `user-stack` قرار دارد از تابع `argint` استفاده می شود. تابع `argint` که در فایل `syscall.c` تعریف شده است، تابع `fetchint` را صدا می زند که این تابع از آدرس دهی صحیح پوینتر آرگومان در فضای آدرس دهی کرنل و کاربر اطمینان حاصل می کند. تابع `faps` که اجرای سیستم کال را به عهده دارد از تابع `sys_faps` صدا زده می شود، بنابراین کنترل (`handling`) آرگومان های سیستم کال در این تابع انجام می شود. این تابع به صورت زیر تغییر داده می شود:

```
int sys_faps(void)
{
    int pid;

    if(argint(0, &pid) < 0)
        return -1;

    return faps(pid);
}
```

همچنین فایل `faps.c` به صورت زیر تغییر داده می شود تا بتوان این سیستم کال را با آرگومان از ترمینال اجرا کرد:

```
#include "types.h"
#include "stat.h"
#include "user.h"
#include "fcntl.h"

int main (int argc, char *argv[])
{
    if (argc != 2)
    {
        printf(2, "Wrong arguments...\n");
        exit();
    }

    faps(atoi(argv[1]));
    exit();
}
```


همچنین تمامی prototype هایی که از تابع faps در فایل های *defs.h* و *user.h* و *syscall.c* وجود دارد برای داشتن یک آرگومان از نوع int تغییر داده می شوند. بخش اجرایی تابع نیز به صورت زیر نوشته می شود:

```
int faps (int pid)
{
    struct proc *process;

    sti(); // Enabling interrupts for locking mechanisms

    acquire(&ptable.lock);
    cprintf("\nLooking for process with PID=%d ...\n", pid);
    for (process = ptable.proc; process < &ptable.proc[NPROC]; process++)
    {
        if (process->pid == pid)
        {
            cprintf("Process with pid = %d was found with state = %d\n\r",
                    pid, (int)process->state);
            release(&ptable.lock);
            return 42;
        }
    }

    cprintf("No process with pid = %d was found.\n\r", pid);
    release(&ptable.lock);
    return 42;
}
```

برنامه سطح کاربر نیز برای سنجیدن تغییرات جدید سیستم کال نیز تغییر داده می شود. در این برنامه فراخوانی های سیستم کال faps به همراه تابع `getpid()` که از سیستم کال های از پیش تعریف شده Xv6 می باشد، انجام می شود.

```
faps(getpid());
```

در ادامه نتایج تست سیستم کال با آرگومان pid آورده شده است. ابتدا فراخوانی سیستم کال در ترمینال و سپس توسط برنامه سطح کاربر انجام می شود.

SeaBIOS (version 1.13.0-1ubuntu1.1)

iPXE (http://ipxe.org) 00:03.0 CA00 PCI2.10 PnP PMM+1FF8CA10+1FECCA10 CA00

Booting from Hard Disk..xv6...

cpu1: starting 1

cpu0: starting 0

sb: size 1000 nblocks 941 ninodes 200 nlog 30 logstart 2 inodestart 32 bmap start 58

init: starting sh

\$ faps 0

Looking for process with PID=0 ...

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	u00[]I0&
sh	2	SLEEPING	16384	init
faps	3	RUNNING	12288	sh

Checking PID 0 ...

Process with pid = 0 was found with state = 0

.\$ faps 54

Looking for process with PID=54 ...

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	u00[]I0&
sh	2	SLEEPING	16384	init
faps	4	RUNNING	12288	sh

Checking PID 54 ...

No process with pid = 54 was found.

\$ faps 2

Looking for process with PID=2 ...

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	u00[]I0&
sh	2	SLEEPING	16384	init
faps	5	RUNNING	12288	sh

Checking PID 2 ...

Process with pid = 2 was found with state = 2

.\$ █

شکل ۳ - فراخوانی سیستم کال *faps* با آرگومان *pid* از ترمینال

```

Process with pid = 5 was found with state = 4
.
Looking for process with PID=6 ...

NAME      |      PID      |      STATE      |      SIZE      |      PARENT
-----|-----|-----|-----|-----
init      |      1      |      SLEEPING   |      12288     |
sh        |      2      |      SLEEPING   |      16384     |      init
test      |      3      |      SLEEPING   |      12288     |      sh
test      |      6      |      RUNNING    |      12288     |      test

Checking PID      6      ...
Process with pid = 6 was found with state = 4
.
Looking for process with PID=7 ...

NAME      |      PID      |      STATE      |      SIZE      |      PARENT
-----|-----|-----|-----|-----
init      |      1      |      SLEEPING   |      12288     |
sh        |      2      |      SLEEPING   |      16384     |      init
test      |      3      |      SLEEPING   |      12288     |      sh
test      |      7      |      RUNNING    |      12288     |      test

Checking PID      7      ...
Process with pid = 7 was found with state = 4
.
Looking for process with PID=8 ...

NAME      |      PID      |      STATE      |      SIZE      |      PARENT
-----|-----|-----|-----|-----
init      |      1      |      SLEEPING   |      12288     |
sh        |      2      |      SLEEPING   |      16384     |      init
test      |      3      |      SLEEPING   |      12288     |      sh
test      |      8      |      RUNNING    |      12288     |      test

Checking PID      8      ...
Process with pid = 8 was found with state = 4
.
Sorting Finished.

Looking for process with PID=3 ...

NAME      |      PID      |      STATE      |      SIZE      |      PARENT
-----|-----|-----|-----|-----
init      |      1      |      SLEEPING   |      12288     |
sh        |      2      |      SLEEPING   |      16384     |      init
test      |      3      |      RUNNING    |      12288     |      sh

Checking PID      3      ...
Process with pid = 3 was found with state = 4
.$ █

```

شکل ۴ - فراخوانی سیستم‌کال *faps* با آرگومان *pid* از داخل برنامه سطح کاربر

پیاده سازی - آرگومان ها و تغییر منطق سیستم کال

در ادامه یک سیستم کال جدید با نام ps به سیستم عامل اضافه می شود. مطابق مراحل ذکر شده در بالا به این سیستم عامل یک سیستم کال جدید اضافه می شود که ۳ آرگومان دریافت می کند. آرگومان اول از نوع int می باشد و نشان دهنده حالت یک فرآیند خواهد بود. مقداردهی این آرگومان مطابق با عدد های ساختار enum procstate انجام خواهد شد. آرگومان دوم از نوع int بوده و نشان دهنده pid فرآیند مورد نظر است. آرگومان سوم از نوع پوینتر به ساختار struct Process_Info می باشد. در یک برنامه سطح کاربر با استفاده از malloc بخشی از حافظه به این ساختار اختصاص داده می شود و پوینتر مربوطه به آن که توسط malloc برگردانده می شود به عنوان آرگومان ورودی سوم به سیستم کال ps داده می شود. این سیستم کال با توجه به ورودی های state و pid در جدول فرآیند ها حرکت کرده و نزدیکترین فرآیند را می یابد. سپس ساختار struct Process_Info که پوینتر آن را گرفته است را با اطلاعات فرآیند پیدا شده پر کرده و بر می گرداند. در برنامه سطح کاربر اطلاعات پر شده توسط سیستم کال داخل struct چاپ می شود. عملیات handling آرگومان ها توسط تابع sys_ps داخل فایل *sysproc.c* و بخش اجرایی سیستم کال توسط تابع ps داخل فایل *proc.c* انجام می شود. برای دسترسی به ساختار struct مورد نظر در این فایل ها، ساختار struct Process_Info در فایل *defs.h* تعریف می شود. برای دسترسی آن در برنامه سطح کاربر این تعریف در فایل *user.h* نیز انجام می شود.

```
struct Process_Info
{
    char parent_name[16];           // Parent process name
    int pid;                        // Process ID
    int state;                      // Process state
    char name[16];                 // Process name
};
```

برای چک کردن معتبر بودن آرگومان های int که از فضای کاربر مقدار دهی شده اند در فضای کرنل مانند قسمت قبل از تابع argint استفاده می شود. برای بررسی آرگومان سوم که از نوع پوینتر struct Process_Info* می باشد از تابع argptr استفاده می شود. این تابع در عمل شبیه به argint عمل می کند. این تابع ln امین آرگومان ۳۲ بیتی سیستم کال را بررسی می کند. تابع argptr، تابع argint را فراخوانی می کند تا ابتدا این آرگومان را به عنوان آرگومان عددی fetch کند. سپس چک می کند که آیا این integer به عنوان پوینتر در بخش کاربر فضای آدرس دهی قرار دارد یا خیر. در طی اجرا شدن تابع argptr ۲ مرتبه چک کردن انجام می شود. ابتدا پوینتر stack کاربر در مرحله fetch کردن آرگومان چک می شود و سپس خود آرگومان به عنوان پوینتر کاربر چک می شود.

برای بررسی گرفتن صحیح آرگومان ها در تابع sys_ps به صورت زیر آرگومان های ورودی بررسی می شوند. در این تابع برای هر ۳ آرگومان مورد نظر به صورت local متغیر های مربوطه تعریف می شوند. توابع argint و argptr این متغیر های محلی که در فضای کرنل قرار دارند با مقادیر صحیح از فضای کاربر مقداردهی می کنند. آدرس محلی ساختار struct Process_Info در تابع sys_ps به عنوان یک پوینتر void به تابع argptr پاس داده می شود و این تابع آدرس local را با پوینتر گرفته شده از فضای کاربر تطبیق می دهد. سپس تابع ps بر روی این متغیر های local فراخوانی می شود.

```
int sys_ps(void)
{
    int pid;
    int state;
    struct Process_Info *process_info;

    if (argint(0, &pid) < 0 ||
        argint(1, &state) < 0 ||
        argptr(2, (void *)&process_info, sizeof(*process_info)) < 0)
        return -1;

    return ps(pid, state, process_info);
}
```

در ادامه تابع ps در فایل *proc.c* آورده شده است. در این تابع برای یافتن نزدیکترین فرآیند موجود در سیستم با pid داده شده نیاز است تا اختلاف pid ورودی و pid فرآیند های جدول را در هر قدم داشته باشیم و در صورتی که فرآیندی پیدا شد که اختلاف pid آن نسبت به فرآیند قبلی کمتر باشد آن را جایگزین کنیم. به همین منظور در ابتدا یک متغیر به اسم pid_diff تعریف شده و با حداکثر مقدار ممکن initialize می شود. با حرکت روی جدول فرآیند ها نیاز است تا abs اختلاف pid ها حساب شود. از آنجایی که این تابع در کتابخانه *math.h* وجود دارد ولی نمی توان از آن در XV6 استفاده کرد، شرط کمتر بودن اختلاف pid ها برای هر دو حالت مثبت و منفی بودن نوشته می شود. با حرکت روی جدول فرآیند ها ابتدا فرآیند ها بر حسب تطبیق حالتشان با state ورودی فیلتر شده و سپس نزدیکترین pid بدست می آید. در این حالت، سیستم کال ساختار struct Process_Info که پوینتر به آن داده شده است را با اطلاعات فرآیند پیدا شده پر می کند. در نهایت مانند سیستم کال ساده اولیه قفل جدول فرآیند ها release شده و اجرا به برنامه سطح کاربر بر می گردد.

```

int ps(int pid, int state, struct Process_Info *process_info)
{
    struct proc *process;
    int pid_diff = __INT_MAX__;

    sti();

    acquire(&ptable.lock);

    for (process = ptable.proc; process < &ptable.proc[NPROC]; process++)
    {
        if ((int)process->state == state)
        {
            if (((process->pid - pid) < 0 && (pid - process->pid) < pid_diff) ||
                ((process->pid - pid) > 0 && (pid - process->pid) < pid_diff))
            {
                pid_diff = pid - process->pid;

                process_info->pid = process->pid;
                process_info->state = (int)process->state;
                strncpy(process_info->name, process->name, 16);
                strncpy(process_info->parent_name, process->parent->name, 16);
            }
        }
    }

    release(&ptable.lock);
    return 22;
}

```

در برنامه سطح کاربر ساختار struct Process_Info همانند گذشته تعریف شده و با استفاده از malloc بخشی از حافظه به این ساختار اختصاص داده می‌شود. دستور malloc پویتری از نوع void* بر می‌گرداند. برای استفاده از آن در آدرس دهی ساختار مورد نظر، پوینتر برگردانده شده به نوع پوینتر struct Process_Info* تبدیل (cast) می‌شود.

```

#include "types.h"
#include "stat.h"
#include "user.h"

struct Process_Info
{
    char parent_name[16];           // Parent process ID
    int pid;                       // Process ID
    int state;                     // Process state
    char name[16];                 // Process name
};

int main()
{
    struct Process_Info* process_info = (struct Process_Info*)
        malloc(sizeof(struct Process_Info));
}

```

```

ps(6, 4, process_info);
printf(1, "Process found with the following details:\n\r");
printf(1, "Name\t%s\n", process_info->name);
printf(1, "PID\t%d\n", process_info->pid);
printf(1, "State\t%d\n", process_info->state);
printf(1, "Parent Name\t%s\n", process_info->parent_name);
free(process_info);
faps(getpid());
exit();
}

```

در ادامه در برنامه سطح کاربر حالت های مختلفی که ممکن است در اجرای این سیستم کال پیش بیاید بررسی می شود.

```

Checking PID 6 ...
Process with pid = 6 was found with state = 4
Looking for process with PID=7 ...

```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	7	RUNNING	12288	test

```

Checking PID 7 ...
Process with pid = 7 was found with state = 4
Looking for process with PID=8 ...

```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	SLEEPING	12288	sh
test	8	RUNNING	12288	test

```

Checking PID 8 ...
Process with pid = 8 was found with state = 4
Sorting Finished.
Looking for process with PID=3 ...

```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	
sh	2	SLEEPING	16384	init
test	3	RUNNING	12288	sh

```

Checking PID 3 ...
Process with pid = 3 was found with state = 4
.$ ps_test

parent id:      sh

Process found with the following details:
Name    ps_test
PID     9
State   4
Parent Name    sh

Looking for process with PID=9 ...

```

NAME	PID	STATE	SIZE	PARENT
init	1	SLEEPING	12288	00
sh	2	SLEEPING	16384	init
ps_test	9	RUNNING	45056	sh

```

Checking PID 9 ...
Process with pid = 9 was found with state = 4
.$ ||

```

شکل ۵ - نتیجه فراخوانی سیستم کال ps از داخل برنامه سطح کاربر