郑:

被 订

# 西安电子科技大学

考试时间 120 分钟

式是

题号	_	 11	四	总分
分数				

1.考试形式: 闭卷回 开卷口: 2.本试卷共四大题, 满分100分:

3.考试日期: 年 月 日; (答题内容请写在装订线外)

第 11 页图一是嵌入式系统常用的开发环境模型。试题中部分试题会用到该图中的信息 一、简答题(共 40 分)

- 1. 嵌入式开发环境搭建相关问题(20分)
- (1) 嵌入式开发过程中为什么要搭建交叉编译环境? (3分)
- (2) 宿主机与目标机之间常用的调试接口有 JTAG、RS-232、以太网接口,在 Bootloader 未下载之前,可以用哪些接口调试目标机? (3分)
- ) (3)如果要用串口在宿主机与目标机之间进行通信,在宿主机上通常要用什么软件? 在使用该软件进行通信时要设置哪些参数,在图一系统中应分别设置成什么? (3分)
- (4) 给出将宿主机 eth1 的 IP 地址设为 192.168.0.100、子网掩码设为 255.255.255.0 的完整命令。如果执行该命令时总是提示权限问题,该如何应对?(3分)
- (5) 为了能通过 tftp 方式将编译好的文件下载到目标机上,在宿主机上要搭建什么服务器?如果目标机子网掩码为 255.255.255.0,需要把目标机的 IP 地址设置为什么?在目标机上如何判断是否与主机之间的网络是否已经连通? (8分)

2. 阅读 makefile 文件并回答问题(8分)

objects = main.o print.o

CFLAGS = -03

CC=gcc

helloworld: \$(objects)

CC -o helloworld \$(objects)

main.o: main.c print.h

CC \$(CFLAGS) -c main.c

print.o: print.c print.h

CC \$(CFLAGS) -c print.c

clean:

rm helloworld \$(objects)

- (1) 假定执行 make 命令没有出现错误,且对 main.c、 print.c 均进行过修改,则可以 产生哪些新的文件? (2分)
- (2) 如果想用 GDB 工具对最终生成的可执行程序进行调试,应如何修改该 makefile 文件。(2分)
  - (3) 利用什么命令删除所有新生成的文件? (2分)
  - (4) 如果要用生成在目标机上运行的程序,应如何修改 makefile 文件? (2分)
- 3. 解释 tfkm 与 vm 的文件类型和访问权限(2分)

[root@localhost os]# ls -l

-rwxr-xr-x 1 root root 80 06-13 11:01 tfkm

drwxr-xr-x 2 root root 4096 05-25 11:57 vm

4. 在 Linux 的 API 函数 signal 的声明为:

```
void (*signal(int sig, void (* handler)(int)))(int);
那么 signal 函数的参数和返回值的类型分别是什么? (4分)
```

5. 编写一个 C 语言程序,判断所处的嵌入式处理器是大端机还是小端机。(可以忽略必要的头文件。)(6分)

## 二、阅读下面的 C 语言程序并回答问题(共 16 分)

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
int main(void)
{
    int i, k=0
    for(i=0; i<3; i++) {
        pid_t fpid = fork();
        if(fpid == 0)
            printf("son, %d,*/n", ++k);
        else
            printf("fatger, %d,*/n", ++k);
    }
    return 0;
}</pre>
```

(1) 假定每次调用 fork 都可以成功生成一个新的进程,则 test 程序在运行过程中共可产生多少个进程? (包括第一个进程在内。)(4分)

- (2) 假定每次调用 fork 都可以成功生成一个新的进程,则 test 程序在运行过程中用户在标准输出设备上共可以看到多少个\*号、多少个+号? (4分)
- (3) 在利用 fork 创建新进程时,写时拷贝机制发挥什么作用? (4分)
- (4) 该程序输出的 k 的最大值是多少? (4分)

### 三、阅读下面的 C 语言程序并回答问题(共 24 分)

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <sys/stat.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
#include <netinet/in.h>
#include <sys/wait.h>
#include <netinet/in.h>
#define BUFSIZE 1024
FILE *fplog; /* 日志文件指针 */
int start_server();
int process request(char *rq, int fd);
void sigchld_handler(int sig);
int main()
{
    int sock, fd;
    pid_t pid;
    FILE *fpin;
    char request[BUFSIZE];
    fplog = fopen("logfile", "w+");
    sock = start_server();
    signal(SIGCHLD,sigchld_handler);
    while(1) {
```

```
fd = accept(sock, NULL, NULL);
         while((pid=fork())==-1);
         if(pid==0) {
             fpin = fdopen(fd, "r+");
             memset(request,0,sizeof(request));
             fgets(request, BUFSIZE, fpin);
             process_request(request, fd);
             fclose(fpin);
             close(fd);
             exit(0);
         fclose(fpin);
                          /* 位置 A */
         close(fd);
    }
    close(sock);
    fclose(fplog);
    exit(0);
}
int start_server()
    struct sockaddr_in server_sockaddr;
    int sockfd;
    sockfd = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, 0);
    server_sockaddr.sin_family = AF_INET;
    server_sockaddr.sin_port = htons(8006);
    server_sockaddr.sin_addr.s_addr = INADDR_ANY;
    bzero(server sockaddr.sin zero, 8);
    bind(sockfd, (struct sockaddr *)&server_sockaddr, sizeof(struct sockaddr));
    while(listen(sockfd, 5)==-1);
    return sockfd;
}
void sigchld_handler(int sig)
{
    while(waitpid(-1,0,WNOHANG)>0);
    return;
}
int process_request(char *rq, int fd)
    char cmd[BUFSIZE], arg1[BUFSIZE], arg2[BUFSIZE];
    int a,b;
```

```
FILE *fp;
if(sscanf(rq, "%s %s %s", cmd, arg1, arg2)!=3) {
    fprintf(fplog, "! error: %s", rq); /* 记录日志 */
    fclose(fplog); /* 关闭日志文件 */
    return 0;
}
a = atoi(arg1);
b = atoi(arg2);
if (strcmp(cmd, "A") == 0)
    a = a+b;
else if(strcmp(cmd, "S") == 0)
    a = a-b;
else if(strcmp(cmd,"M") == 0)
    a = a*b;
else if(strcmp(cmd,"D") == 0)
    a = a/b;
else{
    fprintf(fplog, "! error: %s", rq); /* 记录日志 */
    fclose(fplog); /* 关闭日志文件 */
    return 0;
fp = fdopen(fd, "w");
fprintf(fp, "%d\r\n", a);
fflush(fp);
fprintf(fplog, "Request: %s", rq); /* 记录日志 */
fprintf(fplog, "Response: %d\r\n", a); /* 记录日志 */
fclose(fp);
fclose(fplog); /* 关闭日志文件 */
return 1;
```

- (1) 简述基于 TCP 套接字客户端程序的实现流程。(4分)
- (2) 客户端和服务器端建立连接后,如果向该服务器发送请求包 "A 16 4\r\n",则得到的响应数据包是什么? (4 分)
  - (3) 该服务端程序在哪个端口监听? (2分)

- (4)解释"僵尸进程"的含义及 sigchld\_handler 函数的作用。(4分)
- (5) main 函数位置 A 处的语句 "close(fd)" 关闭了套接字 fd,为什么不影响子进程和客户端进行通信? (4分)
- (6) 该程序利用文件 logfile 记录运行日志的方法存在什么问题?应如何改正?(3 分)
- (7) start\_server、process\_request、sigchld\_handler 三个函数,哪个(或哪些) 是在子进程的进程上下文中执行的? (3分)

### 四、阅读下面的 C 语言程序并回答问题(共 20 分)

```
#includelinux/init.h>
/*hello driver structure*/
#define HELLO DEVICE "hello test"
#define HELLO NODE
                            "hello"
static dev t num dev;
                                     /*declare device number variable*/
static struct cdev *cdev p;
                                     /*declare character driver variable*/
static struct class *hello_class;
                                     /*declare a class*/
static unsigned char hello_value = 0; /*declare and initialize a variable*/
static int hello_open(struct inode* inode,struct file* filp){.....}
static int hello_release(struct inode* inode,struct file* filp){.....}
static ssize t hello read(struct file* filp,char user *buf,size t count,loff t* f pos){.....}
static ssize t hello write(struct file* filp,char user *buf,size t count,loff t* f pos){.....}
/*declare file operations*/
static struct file operations hello fops={
    .owner
                  = THIS MODULE,
                                                /* 位置 A */
    .open
                                                 /* 位置 B */
     .release
```

```
/* 位置 C */
    .read
                                            /* 位置 D */
    .write
};
/*Initialize the LED lights and load the LED device driver*/
static int hello ctrl init(void)
{
    int err;
    struct device* temp=NULL;
    /* dynamically delete hello test device, num dev is the device id */
    err=alloc_chrdev_region(&num_dev,0,1,HELLO_DEVICE);
    if (err < 0) {
    printk(KERN ERR "HELLO: unable to get device name %d/n", err); /* 位置 1 */
         return err;
    /*dynamically allocate cdev RAM space*/
    cdev_p = cdev_alloc();
    cdev p->ops = &hello fops;
    /*load the device driver*/
    err=cdev_add(cdev_p,num_dev,1);
    if(err){
    printk(KERN ERR "HELLO: unable to add the device %d/n", err); /* 位置 2 */
         return err;
    }
    /* create hello_test folder at the /sys/class directory*/
    hello_class=class_create(THIS_MODULE,HELLO_DEVICE);
    if(IS_ERR(hello_class))
    {
         err=PTR_ERR(hello_class);
         goto unregister_cdev;
    }
    /* create hello device file based on /sys/class/hello test and /dev */
    temp=device create(hello class, NULL, num dev, NULL, HELLO NODE);
    if(IS ERR(temp))
    {
         err=PTR ERR(temp);
```

```
goto unregister_class;
    }
    return 0;
    unregister class:
         class_destroy(hello_class);
    unregister_cdev:
         cdev del(cdev p);
    return err;
/*initialization*/
static int __init hello_init(void)
    int ret;
    printk("The driver is insmoded successfully.\n"); /* 位置 3 */
    ret = hello_ctrl_init();
    if(ret)
    {
         printk(KERN ERR "Apply: Hello driver init--Fail !!!/n"); /* 位置 4 */
         return ret;
    }
    return 0;
/*exit */
static void __exit hello_exit(void)
{
    printk("The driver is rmmoded successfully.\n"); /* 位置 5 */
    device_destroy(hello_class,HELLO_DEVICE);
    class_destroy(hello_class);
    cdev_del(cdev_p);
    unregister_chrdev_region(num_dev,1);
MODULE LICENSE("GPL");
MODULE_DESCRIPTION("First Linux Driver");
module_init(hello_init);
module exit(hello exit);
```

- (1) 该程序是一个简单的 Linux 驱动程序, 简述 Linux 驱动程序和 Linux 应用程序的 主要区别有哪些? (4分)
- (2) Linux 驱动程序可以静态编译进入内核,也可以动态加载,请分别写出动态加载、卸载本驱动模块的命令和列出内核已加载模块的命令;如何查看位置 1~5 处的输出信息是否输出? (4分)
- (3) 请写出位置 A、B、C、D 处对应的函数名(4分)

A

В

 $\mathbf{C}$ 

n

- (4) 某同学在实验过程中发现一下现象:
- a、目标机开机后,第一次动态加载驱动程序模块正常,也可以通过应用程序对相应的 设备进行正常操作;
- b、驱动模块卸载操作无任何异常提示;
- c、不重启目标机,再次加载驱动模块,系统提示:设备已存在不能不能再创建设备;
- d、重新启目标机后 a~c 现象重复。

该同学通过以上现象判断是 hello\_exit(void)函数中有错误,且已确认是该函数问题,请修改该函数,以解决上述问题。(8分)



- 宿主机: 1、操作系统为Linux 2、交叉编译环境所在目录为/opt/arm\_linux/bin 己将该路径添加到PATH环境变量中
- 3、交叉编译器是arm-linux-gcc 4、内核源码所在目录为/opt/arm\_linux/arm\_linux/ 5、IP地址为192.168.0.100

目标机: 1、串口通信波特率为115200,8位数据位、1位停止 位、无流控制、无奇偶校验

图一