



# 操作系统

## 第四讲

张涛

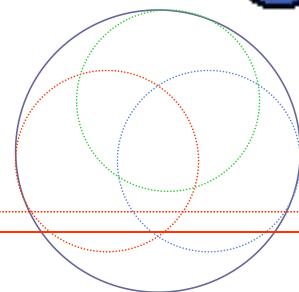
# Review

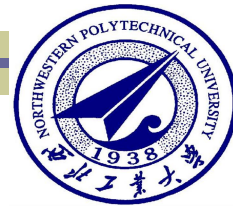
用户与操作系统的接口

作业管理

系统调用

图形用户接口





# 第三章

## 进程管理

# 进程管理

- 进程的概念 Process Concept
- 线程 Threads
- 处理器调度 CPU Scheduling
- 进程间同步 Process Synchronization
- 死锁 Deadlocks

# 进程的概念

---

进程概念的引入

进程的表示和状态转换

进程的控制

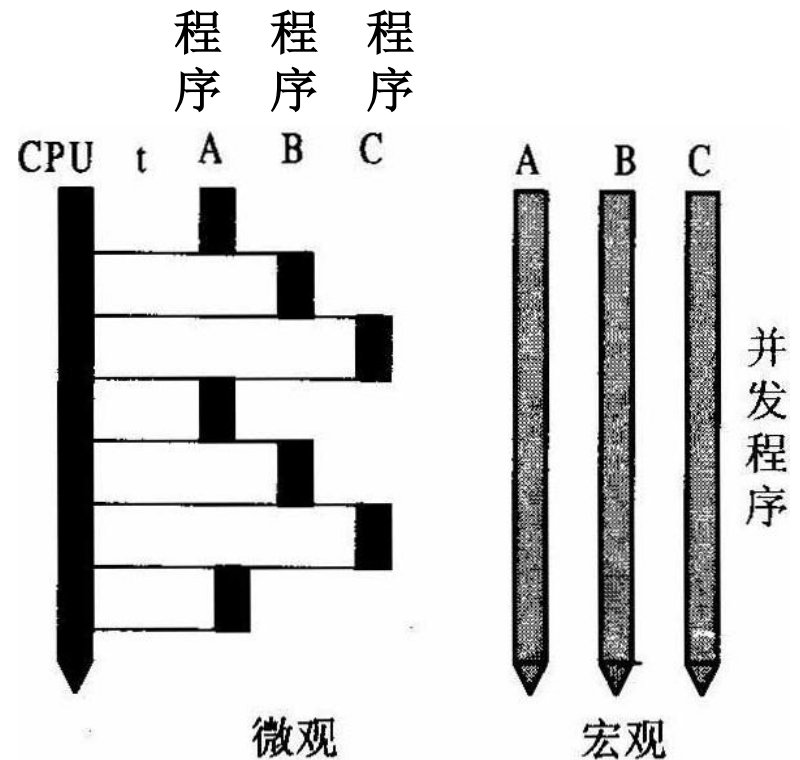
# 4.1 进程概念的引入

## ■ 顺序程序

- 顺序性
- 封闭性
- 可再现性

## ■ 并发程序

- 间断(异步)性
- 失去封闭性
- 失去可再现性



**并发执行的条件：达到封闭性和可再现性**

# 与并发有关的错误

一飞机订票系统，两个终端，运行T1、T2进程

T1 :

...

read(x);

if  $x \geq 1$  then

$x := x - 1$ ;

write(x);

...

T2:

...

read(x);

if  $x \geq 1$  then

$x := x - 1$ ;

write(x);

...

# 多道程序系统

- **多道程序系统：允许多个程序同时进入内存并运行，引入目的是为了**提高系统效率
  - **并行性，主存中存放多道作业并同时处于运行；**
  - **制约性：各程序因资源竞争或并行程序间需要相互协同而引起的相互关系；**
  - **动态性：各程序在系统中所处的状态不断变化。**
- **程序概念不确切**
  - **程序本身完全是一个静态的概念**
  - **程序概念已不能反映系统中的并行特性**

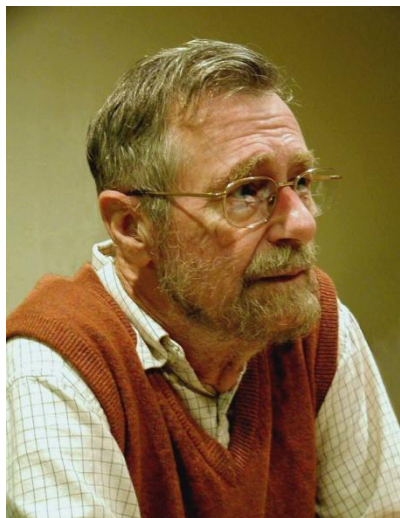


# 进程的概念

a program  
in  
execution

## ■ 进程

- 程序在处理器上执行时所发生的活动（Dijkstra）
- 是一个容器，该容器用以聚集相关资源（A. S. Tanenbaum）
- **是具有独立功能的程序关于某个数据集合上的一次运行活动，是系统进行资源分配和调度的独立单位**



# 进程的特征

- **动态性**：进程是程序的一次执行，有着“创建”、“活动”、“暂停”、“撤消”等过程，具有一定的生命期，是动态地产生、变化和消亡的。
- **并发性**：进程之间的动作在时间上可以重叠，即系统中有若干进程都已经“开始”但又没有“结果”，称这些进程为并发进程。
- **独立性**：进程是系统调度和资源分配的独立单位，它具有相对独立的功能，拥有自己独立的进程控制块PCB。
- **异步性**：各个并发进程按照各自独立的、不可预知的速度向前推进。
- **交互性**：并发进程之间具有直接或间接的关系，在运行过程中需要进行必要的交互（同步、互斥和数据通信等），以完成特定的任务。

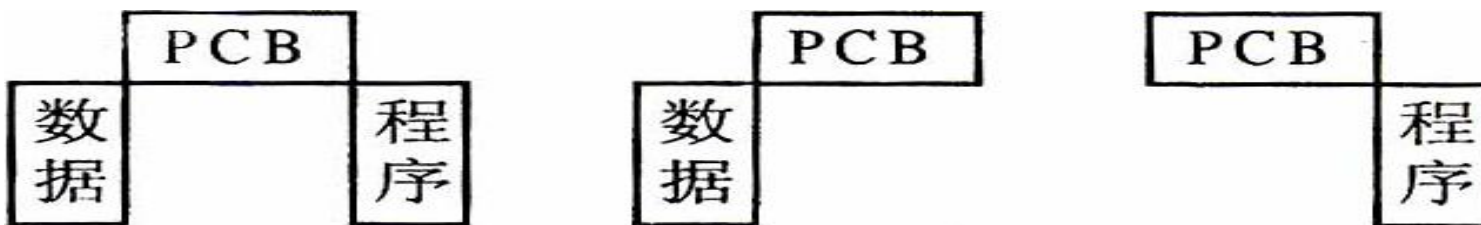
# 程序与进程之间的区别

- 程序是静态的，进程是动态的
- 进程与程序的组成不同，进程 = 程序 + 数据 + PCB
- 进程的存在是暂时的，程序的存在是永久的
- 一个程序可以对应多个进程，一个进程可以包含多个程序

## 4.2 进程的表示和状态转换

### ■ 进程控制块PCB (Process Control Block)

- 系统为了管理进程设置的一个专门的数据结构，用来记录进程的外部特征，描述进程的变化过程
- 进程的组成： program+data+PCB
- PCB是系统感知进程存在的唯一标志，进程与PCB是一一对应的



(a)

(b)

(c)

(a) 进程控制块; (b) 数据段; (c) 程序段

# PCB的内容

## ■ 进程描述信息：

- 进程标识符(process ID), 唯一, 通常是一个整数
- 进程名, 通常基于可执行文件名 (不唯一)
- 用户标识符(user ID); 进程组关系

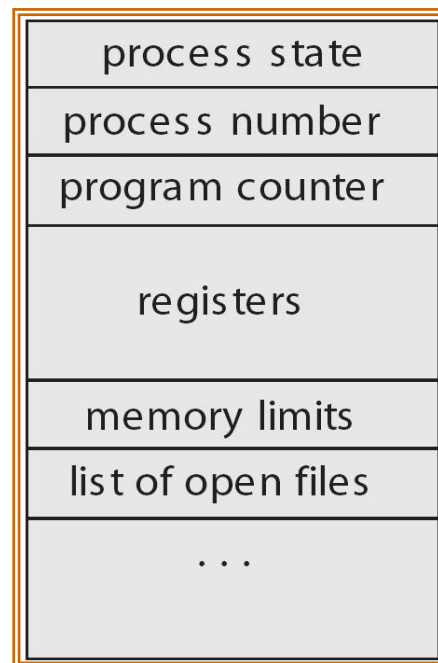
## ■ 进程控制信息：

- 当前状态
- 优先级(priority)
- 代码执行入口地址
- 程序的外存地址
- 运行统计信息 (执行时间、页面调度)
- 进程间同步和通信; 阻塞原因

## ■ 所拥有的资源和使用情况：

- 虚拟地址空间的现状
- 打开文件列表

## ■ CPU现场保护结构：寄存器值





## Linux中的进程描述参数

☰ qps: select fields

<input checked="" type="checkbox"/> PID	Process ID	<input type="checkbox"/> SWAP	Kbytes on swap device
<input checked="" type="checkbox"/> PPID	Parent process ID	<input checked="" type="checkbox"/> RSS	Resident set size; Kbytes of program in memory
<input checked="" type="checkbox"/> PGID	Process group ID	<input type="checkbox"/> SHARE	Shared memory in Kbytes
<input type="checkbox"/> SID	Session ID	<input type="checkbox"/> DT	Number of dirty (non-written) pages
<input checked="" type="checkbox"/> TTY	Controlling tty	<input checked="" type="checkbox"/> STAT	State of the process
<input type="checkbox"/> TPGID	Process group ID of tty owner	<input type="checkbox"/> FLAGS	Process flags (hex)
<input checked="" type="checkbox"/> USER	Owner (*=suid root, +=suid other user)	<input type="checkbox"/> WCHAN	Kernel function where process is sleeping
<input checked="" type="checkbox"/> PRI	Time left of possible timeslice (rescaled)	<input type="checkbox"/> UID	User ID
<input checked="" type="checkbox"/> NICE	Priority (more positive means less cpu time)	<input type="checkbox"/> %WCPU	Weighted percentage of CPU (30 s average)
<input type="checkbox"/> PLCY	Scheduling policy (FIFO, RR or OTHER)	<input checked="" type="checkbox"/> %CPU	Percentage of CPU used since last update
<input type="checkbox"/> RPRI	Realtime priority (0-99, more is better)	<input checked="" type="checkbox"/> %MEM	Percentage of memory used (RSS/total mem)
<input type="checkbox"/> MAJFLT	Number of major faults (loading from disk)	<input type="checkbox"/> START	Time process started
<input type="checkbox"/> MINFLT	Number of minor faults (no disk access)	<input checked="" type="checkbox"/> TIME	Total CPU time used since start
<input type="checkbox"/> TRS	Text resident set size in Kbytes	<input type="checkbox"/> COMM	Command that started the process
<input type="checkbox"/> DRS	Data resident set size in Kbytes	<input checked="" type="checkbox"/> CMDLINE	Command line that started the process
<input checked="" type="checkbox"/> SIZE	Virtual image size of process in Kbytes		

Close

# PCB是进程存在的唯一标志？

- 1) 包含了进程的描述信息和控制信息,
- 2) 是进程的动态特征的集中反映,
- 3) 系统根据PCB而感知某一进程的存在

# PCB表组织方式

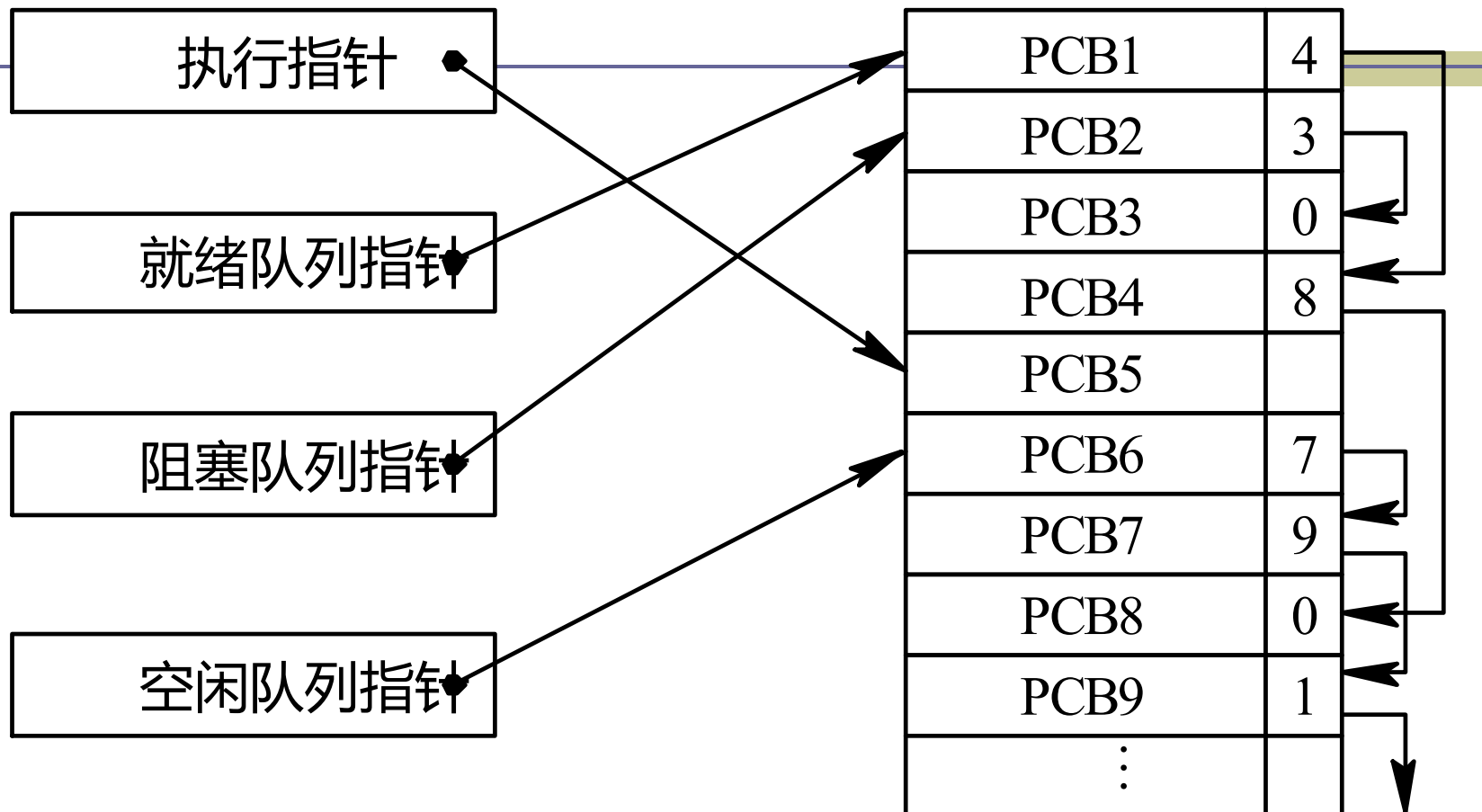
## ■ PCB表：

- 系统把所有PCB组织在一起，并把它们放在内存的固定区域，就构成了PCB表
- PCB表的大小决定了系统中最多可同时存在的进程个数，称为**系统的并发度**

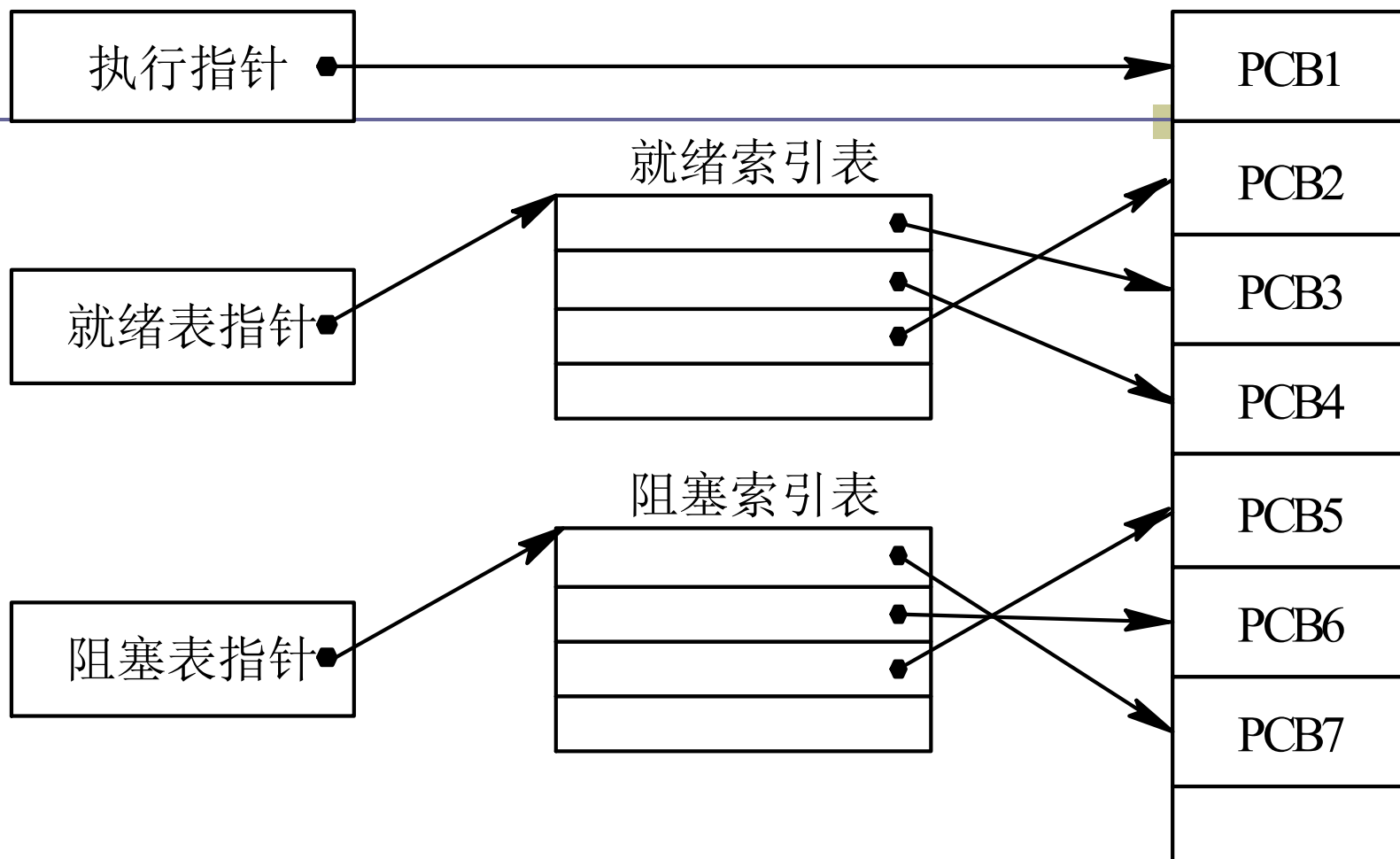
## ■ 组织方式：

- **链表**：同一状态的进程其PCB成一链表，多个状态对应多个不同的链表：就绪链表、阻塞链表
- **索引表**：同一状态的进程归入一个index表（由index指向PCB），多个状态对应多个不同的index表：就绪索引表、阻塞索引表



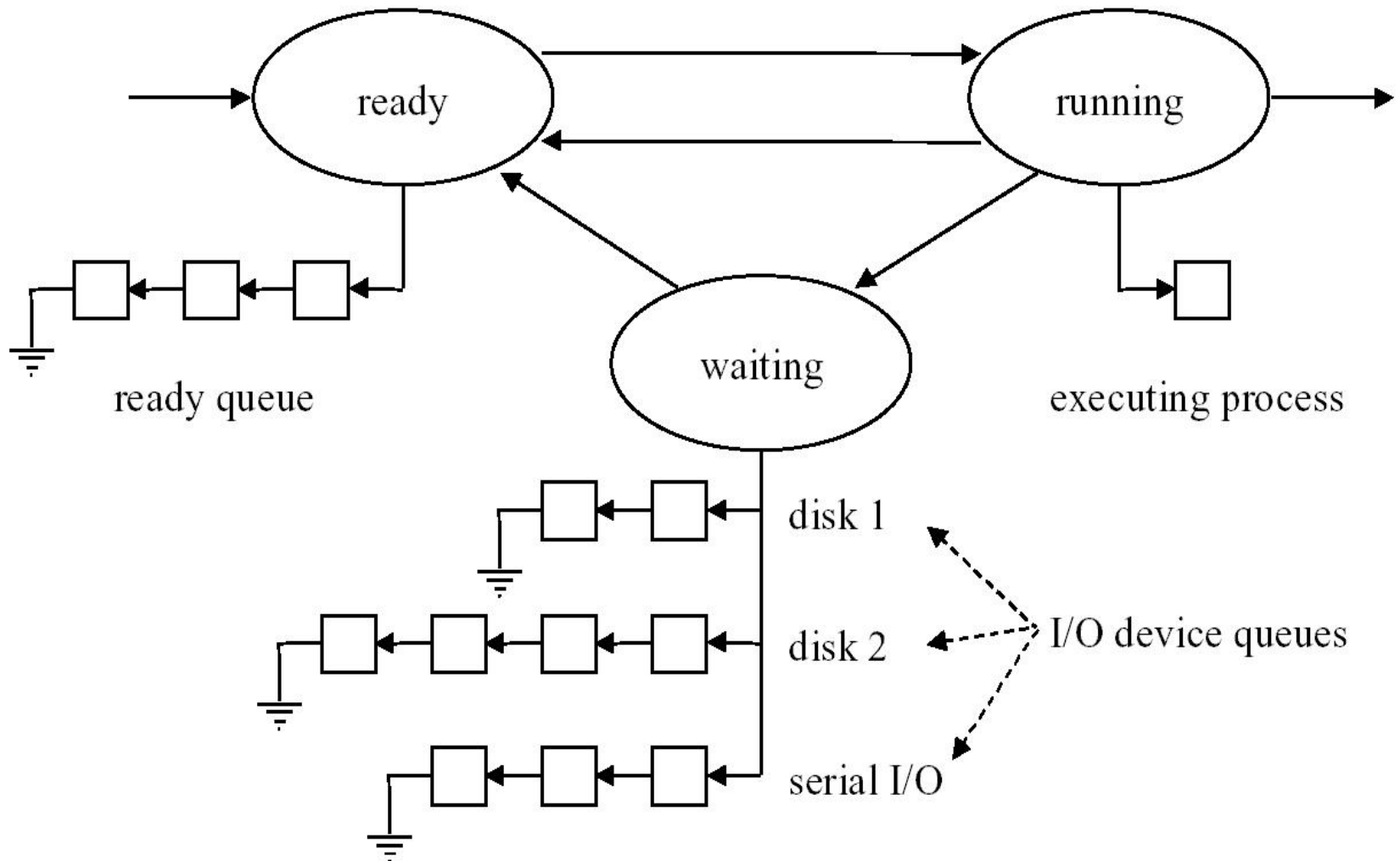


## PCB链表队列



## 按索引方式组织PCB

# Linked List

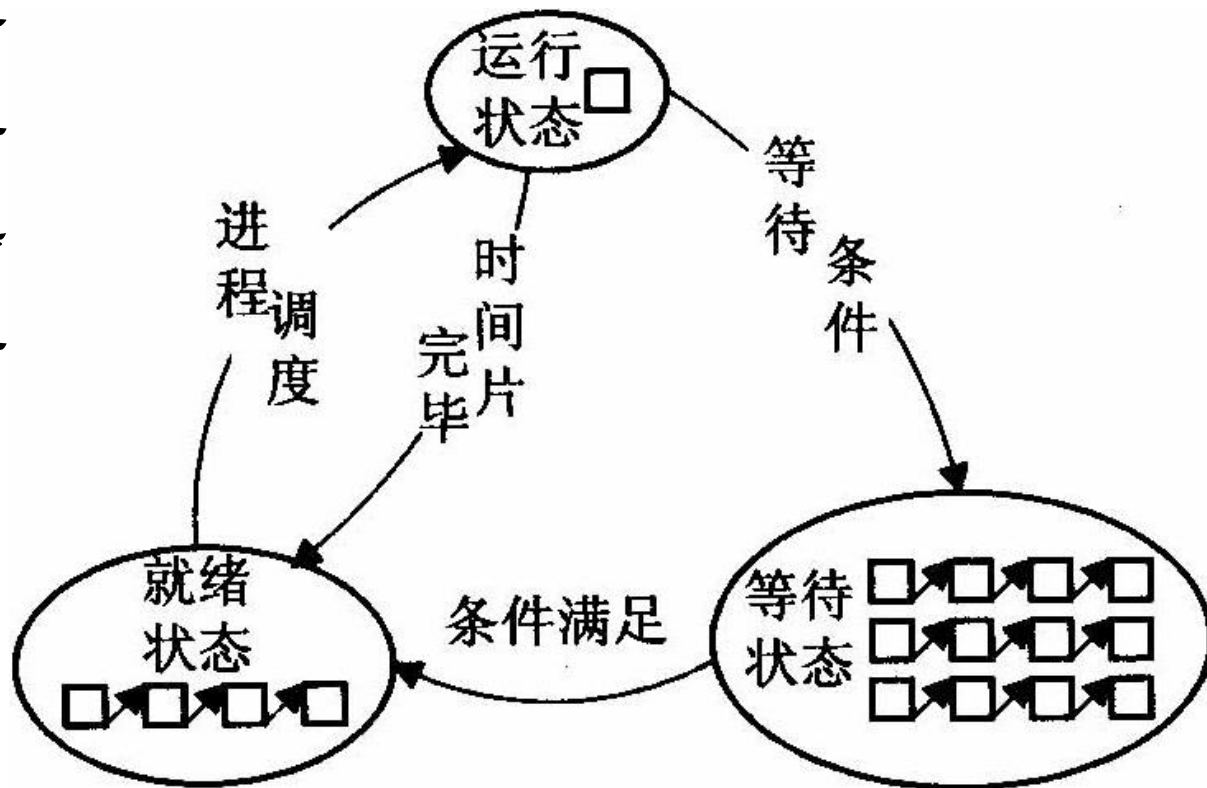


# 进程的状态

- 最基本的进程状态有三种：
- 运行状态 (Running) ， 进程占有CPU，并在CPU上运行；
- 就绪状态 (Ready) ， 一个进程已经具备运行条件，但由于无CPU暂时不能运行的状态（当调度给其CPU时，立即可以运行）；
- 等待状态 (阻塞状态, Blocked) ， 阻塞态、封锁态、睡眠态，指进程因等待某种事件的发生而暂时不能运行的状态（即使CPU空闲，该进程也不可运行）

# 进程状态转换

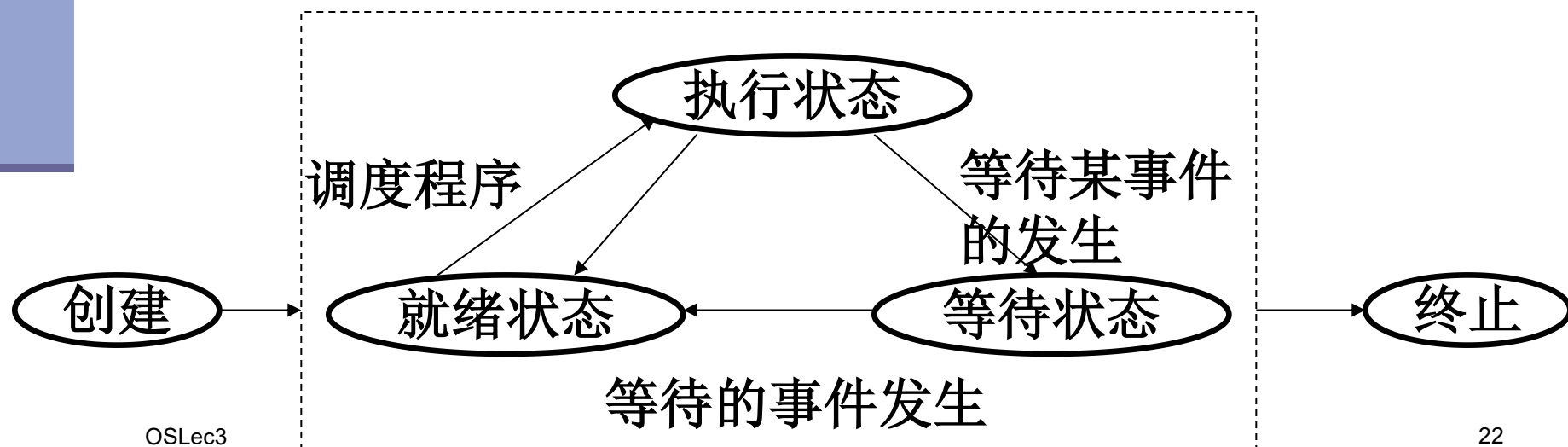
- 就绪—运行
- 运行—就绪
- 运行—等待
- 等待—就绪



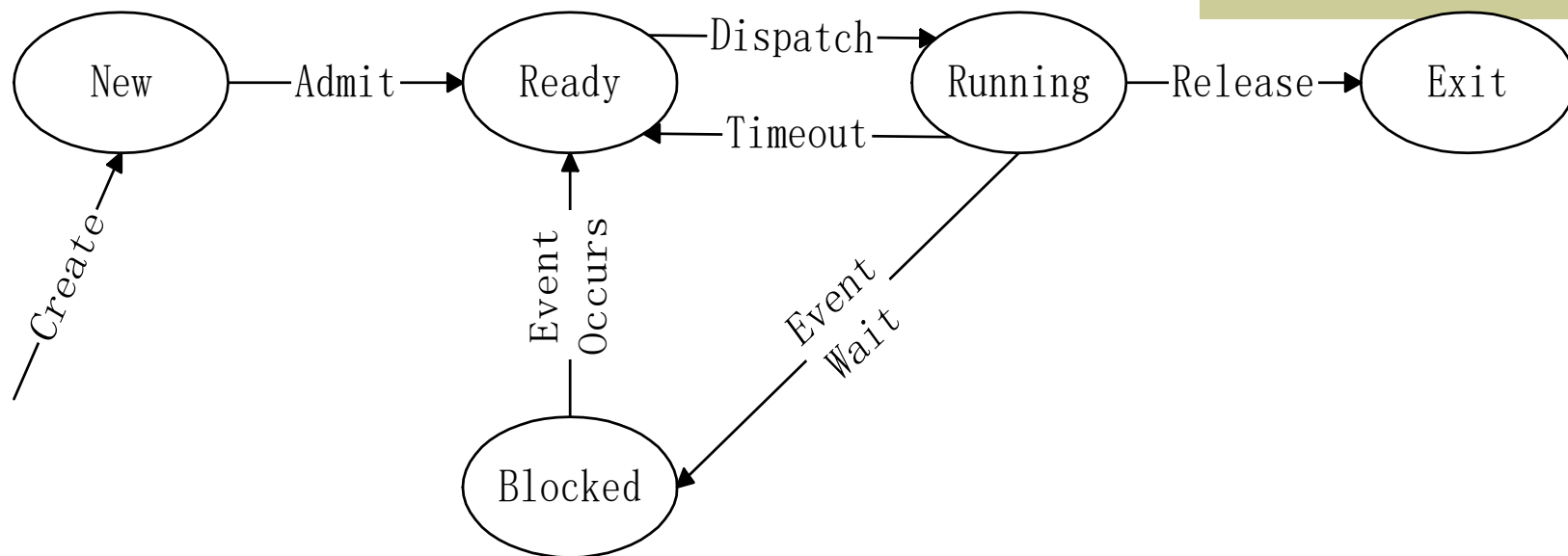
# 五状态进程

■ 增加：

- **创建状态(New)**：进程刚创建，但还不能运行如：分配和建立PCB表项、建立资源表格并分配资源，加载程序并建立地址空间表。
- **结束状态(Exit)**：进程已结束运行，回收除PCB之外的其他资源，并让其他进程从PCB中收集有关信息。



# 五状态进程转换图



- 创建新进程 Create
- 提交 (收容) Admit
- 调度运行 (Dispatch)
- 释放 (Release)

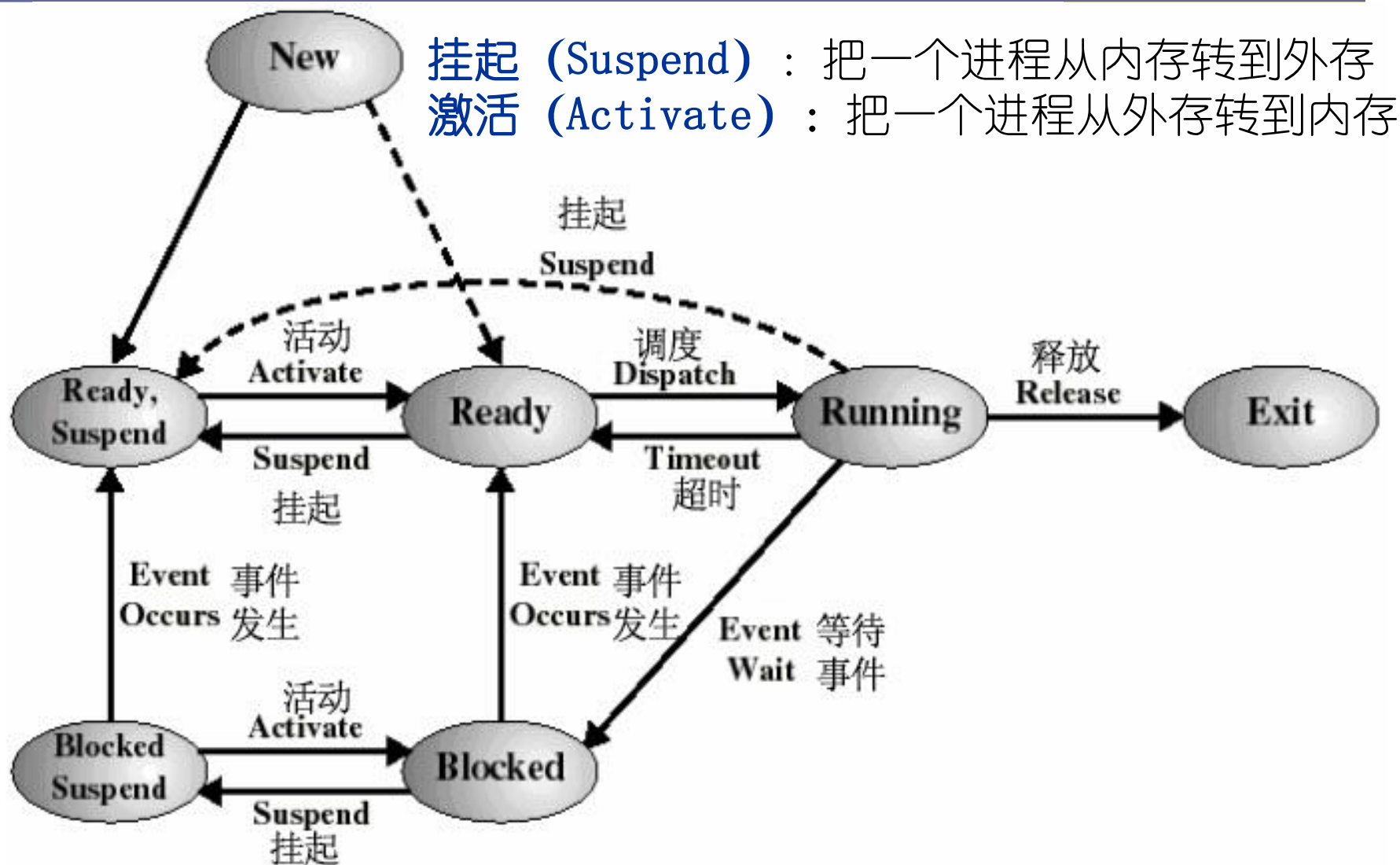
- 超时 (Timeout)
- 事件等待 (Event Wait)
- 事件出现 (Event Occurs)

# 挂起进程模型

- **挂起 (Suspend)** : 一些低优先级进程可能等待较长时间而被**对换至外存**, 为运行进程提供足够内存。
- **阻塞挂起 (Blocked, suspend)** : 进程在外存并等待某事件的出现;
- **就绪挂起 (Ready, suspend)** : 进程在外存, 但只要进入内存, 即可运行;



## 七状态进程转换图



## 4.3 进程的控制

- 创建、撤消进程以及完成进程各状态之间的转换，由具有特定功能的**原语**完成
- “**原语**”是由若干条机器指令构成、完成一种特定功能的程序段；这段程序在执行期间不允许被分割，必须一次执行完。
- 进程控制原语：
  - 进程创建原语
  - 进程撤消原语
  - 进程状态转换原语

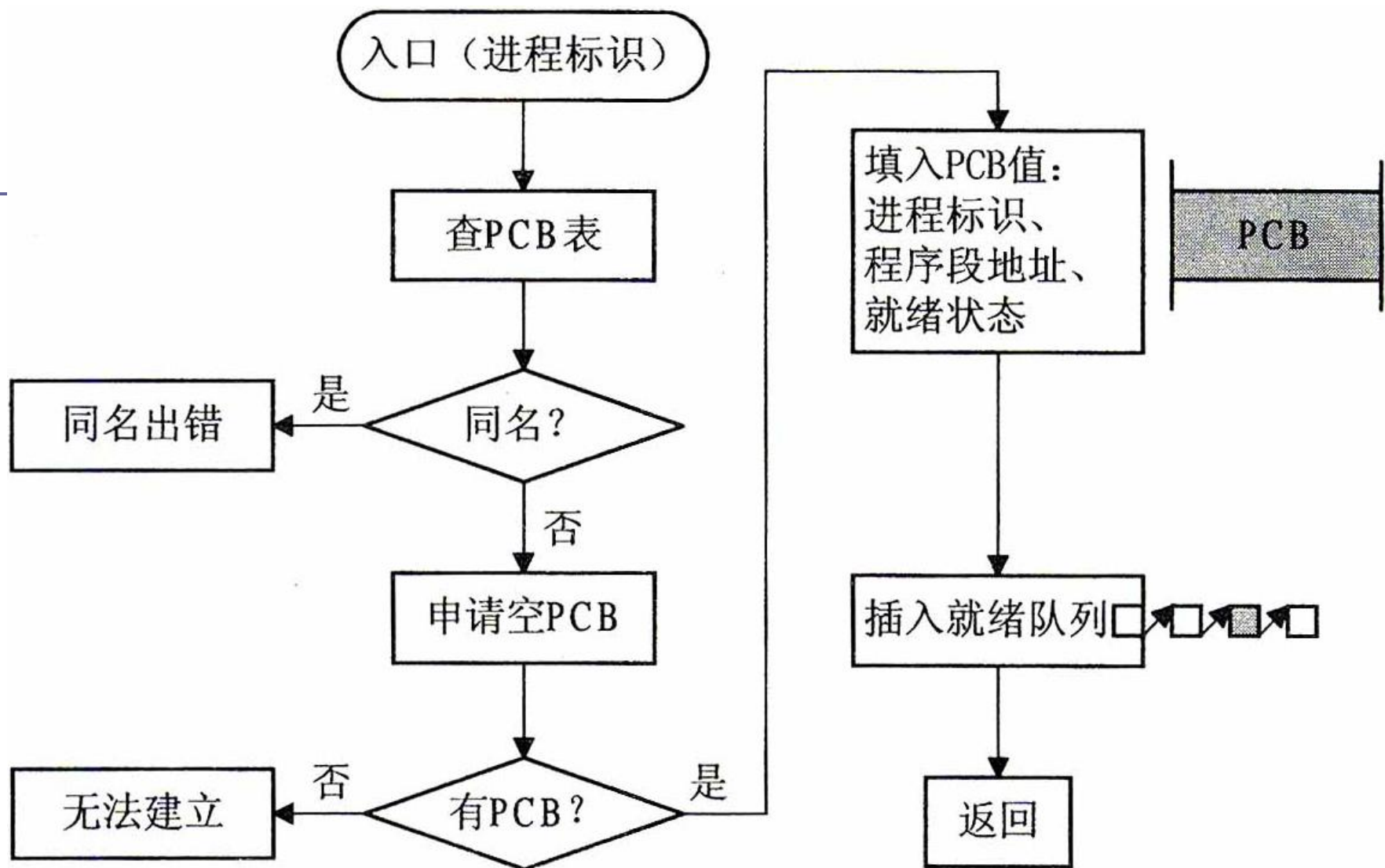
# 进程的建立

## ■ 何时创建：

- 用户登录、作业调度、提供服务、应用请求

## ■ 进程创建的基本过程

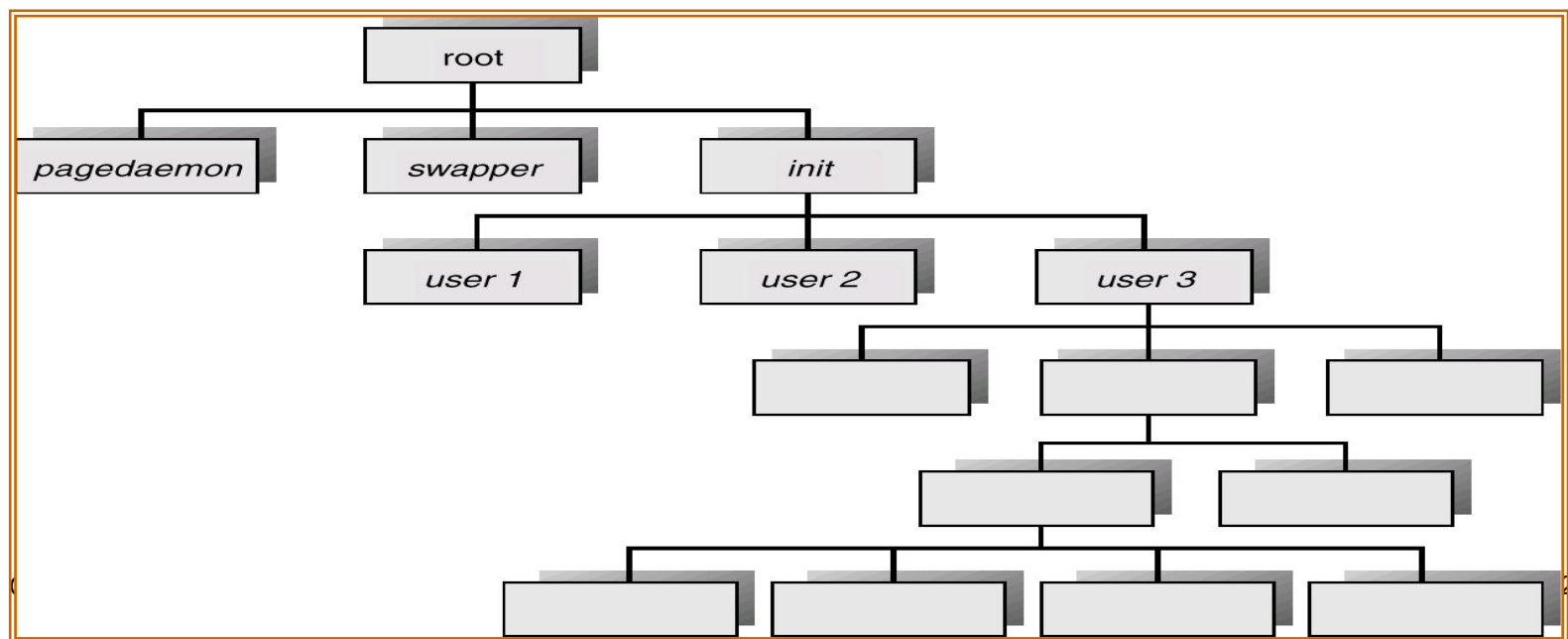
- 首先从空闲的PCB集合中申请一个新的PCB，同时获得该进程的内部标识；
- 然后向该PCB中填写各种参数；
- 把该进程的状态设置成就绪状态，并将该PCB插入到就绪队列中。



## 进程创建原语

# 继承家族树

- 资源分配严格，子进程只能继承父进程所拥有的资源，便于管理；
- 系统可根据需要赋予进程不同的控制权，并可以把一个任务分解成若干个进程来完成，具有较好的灵活性；
- 树形结构层次清晰，关系明确。



# Unix Example

- **fork** system call creates new process
- **exec** system call used after a fork to replace the process' memory space with a new program

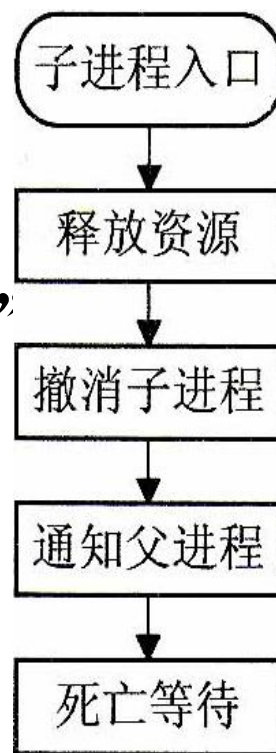
```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
int main(int argc, char *argv[])
{
    int pid;
    /* fork another process */
    pid = fork();
    if (pid < 0) { /* error occurred */
        fprintf(stderr, "Fork
Failed");
        exit(-1);
    }
    else if (pid == 0) { /* child
process */
        execlp("/bin/ls", "ls", NULL);
    }
    else { /* parent process */
        /* parent will wait for the
child to complete */
        wait(NULL);
        printf("Child Complete");
        exit(0);
    }
}
```

# 进程的撤销

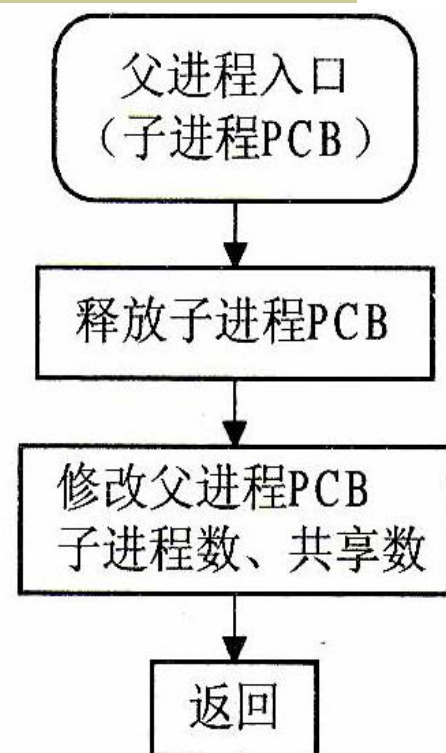
- 引起进程终止(Termination of Process)的事件
  - 正常结束
  - 异常结束
  - 外界干预
- 撤销进程的策略：
  - 撤销指定进程
  - 撤销该进程及其所有子孙进程

# 进程终止的基本过程

- 找到相应进程的PCB；
- 若进程正处于执行状态，则立即停止，设置重新调度标志；
- 撤消属于该进程的所有“子孙”进程；
- 释放被撤消进程的所有资源；
- 释放进程的PCB；
- 若调度标志为真，则进行重新调度



(a)子进程撤销



(b) 父进程撤销



# 进程的状态转换原语——等待

## ■ 进程的等待

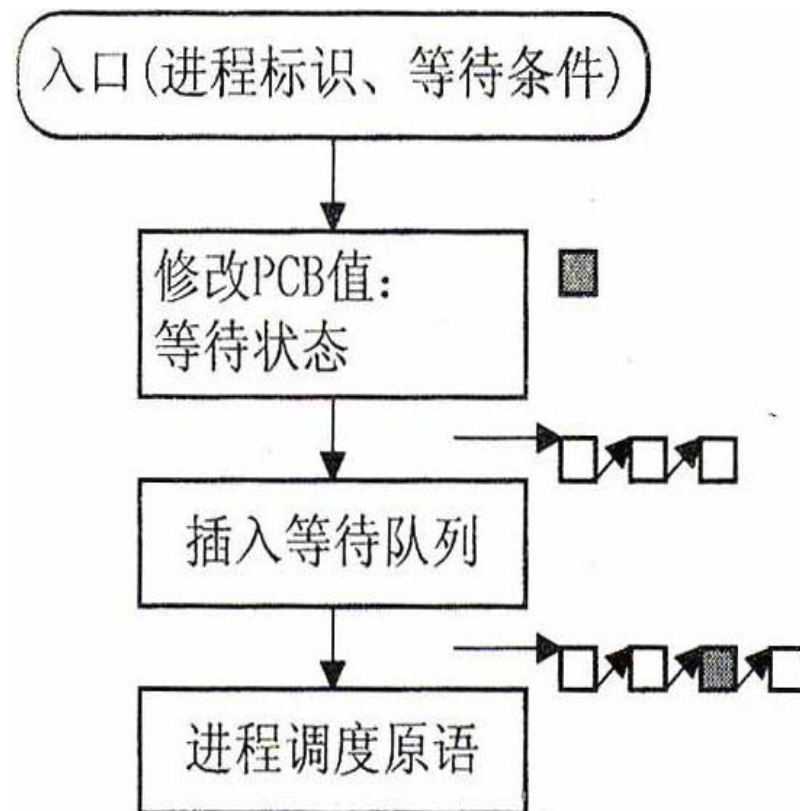
- 在进程的运行过程中, 如果申请某一种条件而没有被满足, 进程不得不中止当前的运行, 进程等待原语就会被激活

## ■ 进程等待原语

- 使调用该原语的进程变为等待状态;
- 将指定的进程变为等待状态;
- 将某进程及其所有子孙进程变为等待状态。

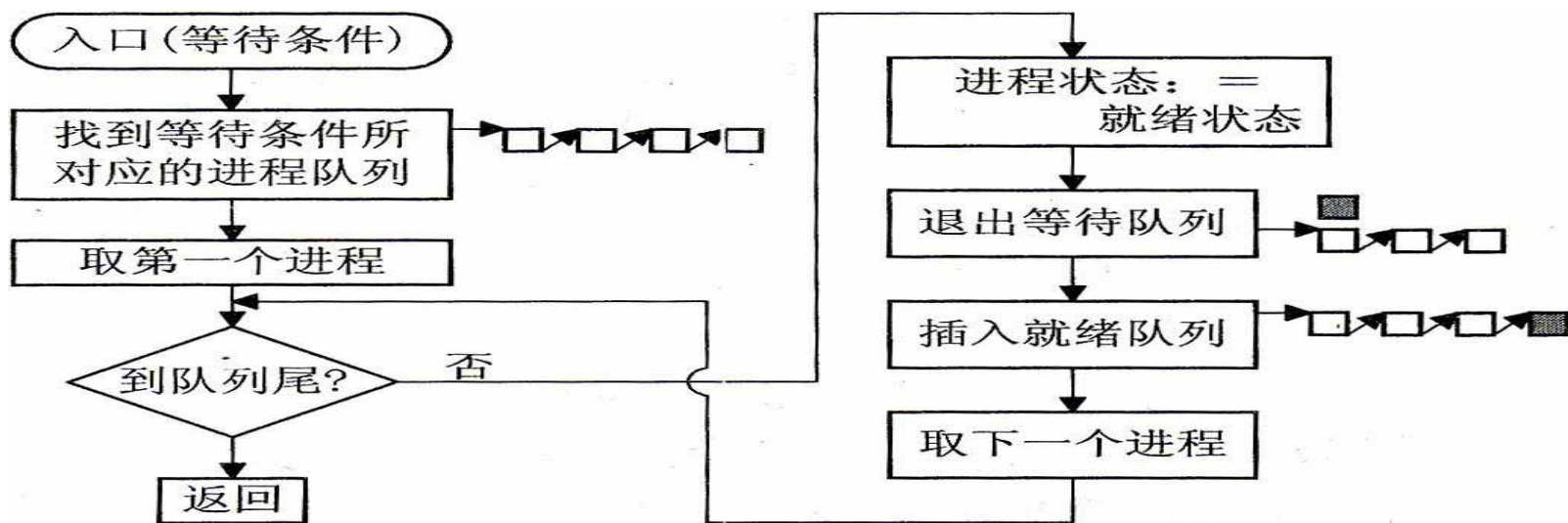
# 进程等待的基本过程

- 找到相应进程的PCB；
- 如果该进程为执行状态，则保护其现场，将其状态改变为等待状态，停止运行，并把该PCB插入到相应的等待队列中去；
- 若为就绪状态，则将其状态修改为等待状态，把它移出就绪队列，并插入到等待队列中去



# 进程的状态转换原语——唤醒

- 进程因等待某事件的发生而处于等待状态，当等待事件发生后，就要用唤醒原语将其唤醒。
- 唤醒原语的基本操作：
  - 在等待队列中找到相应进程的PCB，将其从等待队列中移出；
  - 置其状态为就绪状态，然后把该PCB插入就绪队列中；
  - 等待调度程序调度。



# 进程的状态转换原语.....

## ■ 进程调度原语

- 找到就绪队列的首指针, 按照调度算法所规定的选择原则 (比如优先级法) 选中一个进程, 将该进程的PCB中的状态由就绪状态改变为运行状态, 然后使其退出就绪队列, 恢复该进程的现场参数, 该进程便进入运行状态。

## ■ 进程挂起原语

- 检查被挂起进程的状态, 若处于活动就绪状态, 便将其改为静止就绪; 对于活动阻塞状态的进程, 则将之改为静止阻塞。为了方便用户或父进程考查该进程的运行情况而把该进程的PCB复制到某指定的内存区域。

# 进程的状态转换原语

## ■ 进程激活原语

- 先将进程从外存调入内存，检查该进程的现行状态，若是静止就绪，便将之改为活动就绪；若为静止阻塞便将之改为活动阻塞。假如采用的是抢占调度策略，则每当有新进程进入就绪队列时，应检查是否要进行重新调度，即由调度程序将被激活进程与当前进程进行优先级的比较，如果被激活进程的优先级更低，就不必重新调度；否则，立即剥夺当前进程的运行，把处理机分配给刚被激活的进程

# Linux中的进程控制原语

- 在Linux系统中, 进程控制的原语有:
  - 进程建立fork、
  - 进程监控ps、
  - 进程优先级的确定nice、
  - 进程等待lock、
  - 进程唤醒wakeup、
  - 进程终止kill等。
- 在Linux中, 系统引导时会自动建立一个进程, 称为进程0, 这个进程是所有进程的祖先, 负责完成进程的调度。然后进程0建立自己的子进程: 进程1。除进程1外, 进程0将建立其他许多与系统管理有关的进程。

# What you need to do?

---

- 复习课本3.1~3.3节的内容
- 课后作业：
- P91, 习题1、2、3、6