

# 第二次实例分析

---

## 注意

---

本次实例分析使用的xv6源码版本为[rev11](#)，linux的源码版本为[4.12.10](#)。

阅读须知：请配合提出的问题，针对性的阅读相关源码，忽略与本次实例分析无关的内容。**请不要做深度优先搜索！**

参考资料：

1. [xv6配套讲义](#)
2. [i386手册](#)

## 第一部分

---

### 自旋锁

相关文件：

spinlock.h、spinlock.c、x86.h

重点关注问题：

1. xv6中自旋锁 `spinlock` 的数据结构以及重要字段的作用
2. `acquire` 函数获取锁的时候，为什么首先进行要执行 `pushcli` “关中断”操作？
3. 内联汇编函数 `xchg` 返回 `lk->locked` 在 `xchg` 执行之前的值，考虑两个core上的分别有一个进程先后执行 `xchg`，返回值分别为0和1时，这两个进程分别发生了什么？结合这个例子，说明 `xchg` 指令是原子指令的重要性。
4. 在编译后的xv6源码目录下执行 `objdump -d spinlock.o`，观察 `acquir` 函数中，`xchg` 函数和它周围的while循环被编译成了什么汇编代码？试将该汇编代码和C代码对应起来。
5. 查阅内联汇编相关文档以及i386手册，结合objdump的输出，解释内联汇编函数 `xchg` (0568~0679)。
6. `acquire` 和 `release` 函数中的 `__sync_synchronize();` 语句的作用是什么？在汇编程序中是如何体现的？
7. 查阅i386手册，了解 `pushcli` 函数中的 `EFLAGS` 和 `FL_IF` 分别是什么？`sti` 和 `cli` 内联汇编函数是如何影响前者的？
8. `mycpu()->intena` 变量的作用是什么？

## Linux 原子操作与自旋锁

1. Linux为我们提供了一些原子操作的接口，即 `atomic_t` 类型的原子变量 [include/linux/types.h] 和相应操作 [arch/[arm|x86]/include/asm/atomic.h]，它的实现依赖于不同的体系结构，以下题目请以ARM32或者x86架构为例：
  - 查找上述代码中，有关 `atomic_t` 的数据结构以及相应的操作；
  - 分析 `atomic_add` 函数，主要说明通过什么样的硬件支持实现了原子操作。
2. Linux在内核版本2.6.25之后，实现了一套名为“[FIFO ticked-based](#)”算法的自旋锁机制，请通过阅读相关内核代码 [include/linux/spinlock\_types.h, arch/arm/include/asm/spinlock\_types.h] 以及提供的材料链接，给出相应的数据结构及重要字段的作用，并要求详细介绍这个机制的产生原因和具体原理。（之所以给出arm arch的ticket spinlock实现，是因为相比x86 arch下的实现要更为简洁直观，易于理解）

## 第二部分

### 条件变量

相关文件：

proc.c

重点关注问题：

1. 请查阅资料，给出 `pthread` 提供的条件变量操作，并与xv6提供的 `sleep` & `wakeup` 操作比较。
2. 为什么 `sleep` 需要一个 `lk` 作为参数？（可以参照xv6配套讲义中**sleep and wakeup**一节中的代码改进过程进行说明）
3. 为什么 `sleep`（以及 `wakeup`）要使用 `ptable.lock`？xv6如何通过锁的使用来解决**lost wake-up**问题？
4. `sleep` 函数中，2890行if语句的作用是什么？
5. `sleep` 函数中，2891行和2892行能不能交换顺序？为什么？
6. 阐述 `sleep` 函数执行时，进程是如何转入睡眠态，又转入就绪态和运行态，并继续执行sleep的。
7. xv6的 `wakeup` 操作，为什么要拆分成 `wakeup` 和 `wakeup1` 两个函数，请举例说明。
8. 假设 `wakeup` 操作唤醒了多个等待相同 `channel` 的进程，此时这多个进程会如何执行？xv6的 `wakeup` 是否符合**Mesa semantics**？
9. `wakeup` 时如果没有 `sleeping` 的进程，`wakeup` 会阻塞吗？

## Linux 信号量

请阅读Linux kernel中关于信号量的代码 [include/linux/semaphore.h, kernel/locking/semaphore.c] 以及查找相关资料，回答如下问题：

1. Linux中信号量的数据结构及对应的PV操作；
2. 说明Linux扩展的各类 `down` 操作的用途；
3. 简要分析 `down` 和 `up` 操作的实现。

## 第三部分

---

### 时钟中断

#### 相关文件：

main.c、lapic.c、trap.h、trap.c、x86.h、proc.c、swtch.S、trapasm.S、mmu.h、vectors.pl

#### 重点关注问题：

1. 简述时钟中断的注册过程
2. 时钟中断的处理程序（3414~3422）中，`ticks` 变量的作用（hint：结合 `sleep syscall`）  
`tickslock` 锁的作用是什么？
3. 请详细描述，时钟中断到来之后（从硬件读出 `IDTR` 寄存器中 `idt` 的地址开始），内核进程切换的调用流程。（主要包括 `wakeup`，`sched`，`yield`，`swtch`，`scheduler`，`trap`，`alltraps` 函数）
4. 在上述过程中，为什么 `scheduler` 函数的循环体最开始要先开中断 `sti()`？明明紧接着的 `acquire(&ptable.lock)` 立刻就关中断了？
5. `yield()` 函数中的 `acquire(&ptable.lock)` 操作与 `release(&ptable.lock)` 操作执行过程中，与一般的线程使用自旋锁来保障临界区有什么区别？（Hint: sleep同理）

### wait & exit & kill 系统调用

#### 相关文件

proc.c

#### 重点关注问题：

1. 一个进程从执行 `exit` 开始，到最终彻底“消亡”（pcb、内核栈、页表等都被回收），进程状态经历了怎样的变化？
2. 一般由父进程A回收子进程B的页表和内核栈，但如果父进程A先于子进程B执行 `exit` 操作，由谁来回收子进程B的相关数据结构？
3. 请简述xv6是如何利用自旋锁（`spinlock`）和条件变量（`sleep & wakeup`）实现 `wait` 以及 `exit` 的？
4. xv6中 `kill` 操作，是如何实现的？进程是在什么时候真正被“杀死”的？
5. 为什么调用 `mycpu()` 函数的时候（例如：`myproc`（2456）函数）中，需要先关中断？为什么调用 `myproc()` 函数（例如 `wait`、`exit`）的时候不需要关中断？

### Linux RCU

RCU (Read-Copy-Update) 是Linux 内核在2.5版本之后提供的一种新的同步机制，请通过查阅资料 [Documents/RCU/whatisRCU.txt]，介绍RCU的产生原因、基本原理、核心API，并且任选 [Documents/RCU/listRCU.txt]中提供的3个程序示例中的一个进行分析，介绍RCU API的使用。

## 第四部分

---

### 管道

相关文件：

pipe.c

重点关注问题：

1. 管道 `pipe` 的数据结构是如何表示的？其中重要字段的作用分别是什么？
2. `pipe` 中的 `nread` 以及 `nwrite`，在使用过程中，如果超出了缓冲区大小，是否会进行取模回滚的操作？
3. `pipe` 中的缓冲区判满和判空条件分别是什么？
4. `piperead` 和 `pipewrite` 函数中，为什么要使用两个条件变量（`p->nread`, `p->nwrite`）？能否只使用一个？如果不能请举例说明。
5. 当只有一个读者和写者的时候，`pipewrite` 函数中的6836行以及 `piperead` 函数中的6856行的 `while` 语句能否使用 `if` 代替？多读者多写者呢？

### 睡眠锁

相关文件：

sleeplock.h、sleeplock.c

重点关注问题：

1. xv6中 `sleeplock` 的数据结构及其中重要字段的作用
2. `sleeplock` 在xv6中的使用场景？
3. 请简述xv6是如何利用自旋锁(`spinlock`)和条件变量(`sleep` & `wakeup`)实现 `sleeplock` 的？
4. 为什么 `sleeplock` 在获取到锁之后，直到释放锁的这段时间内，并没有像 `spinlock` 一样屏蔽中断？

## Linux & pthread 读写锁

1. Linux kernel中读写锁主要分为两种类型，分别是：
  1. `spinlock`类型 [include/linux/rwlock\_types.h, arch/arm/include/asm/spinlock\_types.h, include/linux/rwlock.h]
  2. 信号量类型 [include/linux/rwsem.h, include/asm-generic/rwsem.h, kernel/locking/rwsem.c]

请阅读相关代码并查找资料，介绍读写锁的由来，特性，基本原理和使用场景，并且选择上述一种类型，给出相应的数据结构和支持的操作。

2. 简要 `pthread` 提供了读写锁接口，鼓励自行编写一个写的benchmark程序比较 `pthread_rwlock` 和 `pthread_mutex` 的性能差异。