Fundamentos de Sistemas de Operação 2º Teste, 19 de Dezembro de 2019

QUESTÕES DE DESENVOLVIMENTO

Para todas as questões relacionadas com Sistemas de Ficheiros, considere SF, hipotético (mas em termos de funções fs_* e disk_* muito similar ao trabalho prático realizado nas aulas), e cuja representação em disco é a seguinte:



Em que: SBp e SBr são, respectivamente, os superblocos primário e secundário; Tablnodes é a tabela onde estão armazenados os inodes; e, finalmente, Db0,...,Dbn são os blocos disponíveis para dados ou outros fins, se aplicável.

Premissas: i) os blocos são de 512 bytes; ii) os superblocos têm exactamente a mesma estrutura e dimensão, sendo esta de 1 bloco. iii) cada inode.

As estruturas relevantes são:

```
typedef struct {
  unsigned int magic;
  unsigned int diskSize;
                          // Dimensão (em blocos) do disco
  unsigned int InTabSize; // Dimensão (em blocos) da Tabela de inodes
  unsigned int timestamp; // Timestamp da última escrita neste SB
} OnDiskSuperBlock;
typedef struct {
  unsigned int valid;
                          // Inode valido se 1, inválido se 0
  unsigned int fsize;
                          // Dimensão do ficheiro, em bytes
                          // Apontadores directos
  unsigned int dptr[4];
  unsigned int iptr[2];
                           // Apontadores indirectos (um nível)
} OnDiskInode;
typedef struct {
 OnDiskInode inodes[INODES PER BLOCK];
} OnDiskInodeBlock;
Considere ao seguintes protótipos de funções, já implementadas:
 int disk_read(unsigned int nBloco, unsigned char *data);
 int disk_write(unsigned int nBloco, unsigned char *data);
```

As funções disk_read e disk_write permitem ler ou escrever um bloco, dado o seu número; a função getDiskSize permite obter a dimensão do disco (em blocos). As funções disk_read e disk_write retornam -1 em caso de erro.

Finalmente, como um bloco pode "conter" um superbloco ou inodes ou simplesmente "dados", definimos

```
union fs_block {
   OnDiskSuperBlock sb;
   OnDiskInodeBlock inob;
   unsigned char [512] data;
}
```

unsigned int getDiskSize();

D1) Complete, preenchendo o espaço vazio, o **#define** que calcula quantos inodes cabem num bloco de disco:

```
#define INODES_PER_BLOCK (512/sizeof(OnDiskInode))
```

D2) Complete a função para formatar um disco em "MeuFS", preenchendo os espaços vazios. O argumento diz quantos inodes se quer ter na tabela.

```
int fs format(unsigned int maxNumberOfInodes) {
 union fs block block;
 unsigned char zeroedBlock[512]; //Um bloco só com Os, use-o se quiser
  unsigned int InTabSize;
                             //Para calcular a dimensão em blocos da Tabela de Inodes
  unsigned int InTabStart;
                            //Para especificar o bloco onde começa a Tabela de Inodes
  InTabSize=ceil( maxNumberOfInodes / INODES PER BLOCK
                                                              );
 memset(block.data, 0, 512);
                                  // "zerar" o bloco fs inteiro
                                    // preparar um bloco só com zeros
 memset(zeroedBlock, 0, 512);
 block.sb.magic= 0x01234567;
 block.sb.InTabSize= InTabSize;
 block.sb.diskSize=
                       getDiskSize()
  // Escrever o 1° superbloco
 block.sb.timestamp= getTime();
  disk write (0, block.sb);
  // Escrever a Tabela de inodes. Nota: lembre-se que bits a zero
  // representam inodes livres
  inTabStart=
               1;
                                           // Bloco onde começa a TabInodes
  for (int i= 0; i <
                     InTabSize
                                  ; i++) {
    disk write (inTabStart+i, zeroedBlock);
  }
  // Escrever o 2° superbloco
  block.sb.timestamp= getTime();
   disk write (block.sb.diskSize - 1, block.sb) ;
```

}

D3) Considere que o disco está montado (a informação do superbloco já está em memória) mas a Tabela de inodes ainda não foi acedido; depois, um ficheiro, p.ex. descrito pelo inode x foi aberto, mas não se acedeu ao seu conteúdo.

Descreva que estruturas de dados do SF (SBp, Tablnodes, SBr) são acedidas para satisfazer a seguinte instrução, fs_read(inode, data, offset, length), e as operações que são efectuadas - sobre cada estrutura, e nos restantes blocos do disco

Estruturas Tablnodes [aceite qualquer resposta que inclua Tablnodes] acedidas

Operações realizadas para satisfazer o fs_read (incluir validações e erros)

Ler a Tablnodes:

Se inode incorrecto, erro.

Ler Tablnodes: apenas o bloco que contém o inode que interessa, usando disk_read(). [aceite resposta se ler Tablnodes inteira]. Se inode inválido, erro.

Validar: se offset > inode.fsize, erro.

Calcular: qual o primeiro e último blocos de dados a ler – pBloco=(offset / 512) e uBloco = ceil ((offset+length)/512). Calcular os apontadores a usar – se offset < 4*512, "pApont=um dos dptr", senão vai ter de se usar blocos indirectos, que serão lidos com disk_read, para obter os pointers que depois indicarão os data blocks (pApont=um dos pointers contidos no bloco lido). Idem para offset+length.

Ler blocos de dados: Finalmente, ler os blocos de dados começando no pApontador do inode e terminando no uApont. Transferir os dados para o buffer data: no pBloco ter em conta o offset onde começa a transferência; no uBloco ter em conta onde acaba. Retornar o número de bytes transferidos.

D4) Descreva os aspectos essenciais, do ponto de vista *hardware* e *software*, do funcionamento de um periférico e seu correspondente *driver* quando este (o software do *driver*) efectua o controle do periférico por espera activa. **Sugestão**: use um modelo simples de um periférico simples – o chamado modelo **canónico** do periférico.

Hardware: registos fundamentais para funcionamento do periférico

Registo de Estado (RE): importantes os bits que indiquem erros e busy/idle Registo de comandos (RC) Registos ou buffers de dados (RD)

Software: acções fundamentais para controlar o funcionamento do periférico

do { re=Ler(RE); while (getBit(re,BUSY)); } // espera que o periférico esteja livre; pode não se fazer este teste if (comando == WRITE) MoveDataFrom(RAMaddress, RD);

Escrever(comando, RC); //assume-se que não se dá comandos errados

do { re=Ler(RE); while (getBit(re,BUSY)); } // espera que o periférico esteja livre porque terminou a operação er=getBit(re,ERROR);

if (!er && (comando == READ) MoveDataFrom(RD, RAMaddress)

if (er) reportIT();