1.实验要求

本实验要求实现操作系统的信号量及对应的系统调用,然后基于信号量解决哲学家就餐问题

1.1. 实现格式化输入函数

在lab2中就要求大家实现了格式化输出函数,但是真正功能完备的格式化输入函数没有叫大家实现,为什么呢?原因之一是基于中断的 scanf 需要进行进程同步,而这个在前面的实验中没有涉及,本实验首先需要大家实现一个 scanf 格式化输入函数并使用以下代码进行测试,为进程同步内容打下基础:

```
#include "lib.h"
#include "types.h"
int uEntry(void) {
  int dec = 0;
  int hex = 0;
  char str[6];
  char cha = 0;
  int ret = 0;
  while(1){
       printf("Input:\" Test %%c Test %%6s %%d %%x\"\n");
      ret = scanf(" Test %c Test %6s %d %x", &cha, str, &dec, &hex);
      printf("Ret: %d; %c, %s, %d, %x.\n", ret, cha, str, dec, hex);
      if (ret == 4)
        break;
  }
    return 0;
}
```

输入 Test a Test oslab 2023 Oxabc 后,屏幕上输出为 Ret: 4; a, oslab, 2023, adc.

要求非格式化字符原样输入,其它异常(输入和要求格式不符等)可自行斟酌决定如何处理

1.2. 实现信号量相关系统调用

实现 SEM_INIT 、 SEM_POST 、 SEM_WAIT 、 SEM_DESTROY 系统调用,使用以下用户程序测试,并在实验报告中说 明实验结果

```
if (ret == 0) {
        while( i != 0) {
            printf("Child Process: Semaphore Waiting.\n");
            sem_wait(&sem);
            printf("Child Process: In Critical Area.\n");
        printf("Child Process: Semaphore Destroying.\n");
        sem_destroy(&sem);
        exit();
   }
   else if (ret != -1) {
        while( i != 0) {
           i --;
            printf("Father Process: Sleeping.\n");
            sleep(128);
            printf("Father Process: Semaphore Posting.\n");
            sem_post(&sem);
        }
        printf("Father Process: Semaphore Destroying.\n");
        sem_destroy(&sem);
        exit();
        }
        return 0;
}
```

1.3. 基于信号量解决进程同步问题

基于信号量解决哲学家就餐问题,你可以自行在 uEntry() 中实现验证这个问题,所需的功能性函数也可以直接自己定义在文件 lab4/app/main.c 中,最终提交代码的 lab4/app/main.c 中的代码大致如下:

2.相关资料

2.1. 信号量

相信课上大家已经对信号量有了一定的了解,这里以另一个角度介绍一下信号量信号是一种抽象数据类型,由一个整型(sem)变量和两个原子操作组成;

P() (Prolaag,荷兰语尝试减少)

- sem减1
- 如sem<0,进入等待,否则继续

V() (Verhoog, 荷兰语增加)

- sem加1
- 如sem<=0, 唤醒一个等待进程

信号量的实现(伪代码):

```
class Semaphore {
    int sem;
    WaitQueue q;
}
Semaphore::P(){
  sem--;
  if(sem < 0){
    Add this thread t to q;
    block(t)
}
Semaphore::V(){
  sem++;
  if(sem \ll 0){
    Remove a thread t from q;
    wakeup(t);
    }
}
```

2.2. 信号量的简单应用

2.2.1. 用信号量实现临界区的互斥访问

每类资源设置一个信号量, 其初值为1

```
mutex = new Semaphore(1);
mutex->P();
Critical Section;
mutex->V();
```

这里要注意必须成对使用P()操作和V()操作

- P()操作保证互斥访问临界资源
- V()操作在使用后释放临界资源
- PV操作不能次序错误、重复或遗漏

2.2.2. 用信号量实现条件同步

条件同步设置一个信号量, 其初值为0

```
condition = new Semaphore(0);
```

```
thread A thread B
... M ...
... N ...
... Y ...
```

A有M和N模块,B有X和Y模块,这里为了保证B执行到X后,A才能执行N,可以使用信号量实现条件同步

```
thread A thread B
... M ...
condition->P(); -----+
... N ... | ... X ...
+-----> condition->V();
... Y ...
```

2.3. 经典进程同步问题

友情提示:这三个问题是进程同步中非常经典的问题,考察率也非常高,相信课上的时候老师也着重讲过了,

我们的实验中哲学家问题必做,其他两个问题选做。

2.3.1. 哲学家就餐问题

问题描述:

- 5个哲学家围绕一张圆桌而坐
 - 。 桌子上放着5支叉子
 - 。 每两个哲学家之间放一支
- 哲学家的动作包括思考和进餐

 - 。 思考时将两支叉子返回原处
- 如何保证哲学家们的动作有序进行?即:不出现有人永远拿不到叉子

方案1:

```
#define N 5
                                         // 哲学家个数
semaphore fork[5];
                                  // 信号量初值为1
void philosopher(int i){ // 哲学家编号:0-4
 while(TRUE){
                                         // 哲学家在思考
   think();
   P(fork[i]);
                                     // 去拿左边的叉子
                                     // 去拿右边的叉子
      P(fork[(i+1)%N]);
      eat();
                                            // 吃面条
                                         // 放下左边的叉子
      V(fork[i]);
                                     // 放下右边的叉子
      V(fork[(i+1)%N]);
   }
}
```

极端情况下不正确,可能导致死锁

方案2:

```
#define N 5
                                         // 哲学家个数
semaphore fork[5];
                                  // 信号量初值为1
                                     // 互斥信号量, 初值1
semaphore mutex;
void philosopher(int i){
                            // 哲学家编号:0-4
 while(TRUE){
   think();
                                         // 哲学家在思考
                                         // 进入临界区
   P(mutex);
                                     // 去拿左边的叉子
   P(fork[i]);
                                 // 去拿右边的叉子
   P(fork[(i+1)%N]);
                                         // 吃面条
   eat();
   V(fork[i]);
                                     // 放下左边的叉子
                                 // 放下右边的叉子
   V(fork[(i+1)\%N]);
   V(mutex);
                                         // 退出临界区
   }
}
```

互斥访问正确, 但是每次只允许一个人就餐

方案3:

```
#define N 5
                                        // 哲学家个数
                                  // 信号量初值为1
semaphore fork[5];
void philosopher(int i){
                              // 哲学家编号:0-4
 while(TRUE){
   think();
                                         // 哲学家在思考
   if(i%2==0){
    P(fork[i]);
                                     // 去拿左边的叉子
                        // 去拿右边的叉子
    P(fork[(i+1)%N]);
   } else {
    P(fork[(i+1)%N]);
                            // 去拿右边的叉子
                                     // 去拿左边的叉子
     P(fork[i]);
   }
                                         // 吃面条
   eat();
   V(fork[i]);
                                     // 放下左边的叉子
                                // 放下右边的叉子
   V(fork[(i+1)\%N]);
   }
}
```

2.3.2. 生产者-消费者问题

生产者---->缓冲区---->消费者

有界缓冲区的生产者-消费者问题描述:

- 一个或多个生产者在生产数据后放在一个缓冲区里
- 单个消费者从缓冲区取出数据处理
- 任何时刻只能有一个生产者或消费者可访问缓冲区

问题分析:

- 任何时刻只能有一个线程操作缓冲区(互斥访问)
- 缓冲区空时, 消费者必须等待生产者(条件同步)
- 缓冲区满时, 生产者必须等待消费者(条件同步)

用信号量描述每个约束:

- 二进制信号量mutex
- 资源信号量fullBuffers
- 资源信号量emptyBuffers

伪代码描述一下:

```
class BoundedBuffer {
   mutex = new Semaphore(1);
   fullBuffers = new Semaphore(0);
   emptyBuffers = new Semaphore(n);
}
```

```
BoundedBuffer::Deposit(c){
  emptyBuffers->P();
  mutex->P();
  Add c to the buffer;
  mutex->V();
  fullBuffers->V();
}

BoundedBuffer::Remove(c){
  fullBuffers->P();
  mutex->P();
  Remove c from buffer;
  mutex->V();
  emptyBuffers->V();
}
```

P、V的操作顺序有影响吗?

2.3.3. 读者-写者问题

读者-写者问题主要出现在数据库等共享资源的访问当中,问题描述:

- 共享数据的两类使用者
 - 。 读者:只读取数据,不修改
 - 。 写者:读取和修改数据
- 对共享数据的读写

- 。"读-读"允许,同一时刻,允许有多个读者同时读
- 。"读-写"互斥,没有写者时读者才能读,没有读者时写者才能写
- 。 "写-写"互斥, 没有其他写者, 写者才能写

用信号量描述每个约束:

- 信号量WriteMutex,控制读写操作的互斥,初始化为1
- 读者计数Rcount, 正在进行读操作的读者数目, 初始化为0
- 信号量CountMutex,控制对读者计数的互斥修改,初始化为1,只允许一个线程修改Rcount计数

写者进程

```
P(WriteMutex);
write;
V(WriteMutex);
```

读者进程

```
P(CountMutex);
if (Rcount == 0)
   P(WriteMutex);
++Rcount;
V(CountMutex);
read;
P(CountMutex);
--Rcount;
if (Rcount == 0)
   V(WriteMutex);
V(CountMutex);
```

2.4. 相关系统调用

sem_init

sem_init 系统调用用于初始化信号量,其中参数 value 用于指定信号量的初始值,初始化成功则返回 0 ,指针 sem 指向初始化成功的信号量,否则返回 -1

```
int sem_init(sem_t *sem, uint32_t value);
```

sem_post

sem_post 系统调用对应信号量的 V 操作,其使得 sem 指向的信号量的 value 增一,若value取值不大于 0,则释 放一个阻塞在该信号量上进程(即将该进程设置为就绪态),若操作成功则返回 0,否则返回 -1

```
int sem_post(sem_t *sem);
```

sem_wait

sem_wait 系统调用对应信号量的 P 操作,其使得 sem 指向的信号量的 value 减一,若 value 取值小于 0,则阻塞 自身,否则进程继续执行,若操作成功则返回 0,否则返回 -1

```
int sem_wait(sem_t *sem);
```

sem_destroy

sem_destroy 系统调用用于销毁 sem 指向的信号量,销毁成功则返回 0 ,否则返回 -1 ,若尚有进程阻塞在该信号量上,可带来未知错误

```
int sem_destroy(sem_t *sem);
```

3.实验攻略

在攻略之前, 先带大家看一看实验4新增的或修改的数据结构等:

```
struct Semaphore {
   int state;
   int value;
   struct ListHead pcb; // link to all pcb ListHead blocked on this semaphore
};
typedef struct Semaphore Semaphore;

struct Device {
   int state;
   int value;
   struct ListHead pcb; // link to all pcb ListHead blocked on this device
};
typedef struct Device Device;

Semaphore sem[MAX_SEM_NUM];
Device dev[MAX_DEV_NUM];
```

信号量 Semaphore 相信看完**相关资料**,大家都能理解,因为我们将信号量的定义成数组,所以添加了一个 state 成员,表示当前信号量是不是正在使用,1表示正在使用,0表示未使用

那么Device是干啥用的,为什么和信号量的定义这么相似,说这个之前我们需要想一下stdin标准输入,在操作系统中,我们不可能通过一直监听键盘中断来进行输入,这样太浪费系统资源了,所以我们需要一个键盘输入 缓冲区和类似信号量的东西来实现条件同步,在键盘中断将输入存入缓冲区后再让用户程序读取,所以代码中 定义了Device,他其实就是信号量,只不过不能由用户通过系统调用控制,而是直接和硬件绑定

在实验中, 我们将stdin, stdout都抽象成了Device, 其中

```
#define STD_OUT 0
#define STD_IN 1
```

实际上, stdout是非阻塞式的, stdin上才会有进程阻塞.

```
struct ListHead {
    struct ListHead *next;
    struct ListHead *prev;
};
```

ListHead是一个双向链表

如下两个函数用于初始化sem和dev

```
void initSem() {
```

```
int i;
        for (i = 0; i < MAX\_SEM\_NUM; i++) {
                sem[i].state = 0; // 0: not in use; 1: in use;
        sem[i].value = 0; // >=0: no process blocked; -1: 1 process blocked; -2:
2 process blocked;...
        sem[i].pcb.next = &(sem[i].pcb);
        sem[i].pcb.prev = &(sem[i].pcb);
    }
}
void initDev() {
   int i;
    for (i = 0; i < MAX_DEV_NUM; i++) {
        dev[i].state = 1; // 0: not in use; 1: in use;
        dev[i].value = 0; // >=0: no blocked; -1: 1 process blocked; -2: 2
process blocked;...
        dev[i].pcb.next = &(dev[i].pcb);
        dev[i].pcb.prev = &(dev[i].pcb);
   }
}
```

修改的数据结构:PCB中添加对应的双向链表结构

```
struct ProcessTable {
    uint32_t stack[MAX_STACK_SIZE];
    struct TrapFrame regs;
    uint32_t stackTop;
    uint32_t prevStackTop;
    int state;
    int timeCount;
    int sleepTime;
    uint32_t pid;
    char name[32];
+ struct ListHead blocked; // sempahore, device, file blocked on
};
typedef struct ProcessTable ProcessTable;
```

这样将current线程加到信号量i的阻塞列表可以通过以下代码实现

```
pcb[current].blocked.next = sem[i].pcb.next;
pcb[current].blocked.prev = &(sem[i].pcb);
sem[i].pcb.next = &(pcb[current].blocked);
(pcb[current].blocked.next)->prev = &(pcb[current].blocked);
```

以下代码可以从信号量i上阻塞的进程列表取出一个进程:

irqHandle.c中的syscallWrite也有一些变化:

另外对syscallPrint进行了重命名

```
-void syscallPrint(struct TrapFrame *sf) {
+void syscallWriteStdOut(struct TrapFrame *sf) {
```

3.1. 实现格式化输入函数

为了降低实验难度,syscall.c中的scanf已经完成,同学们只需要完成对应的中断处理例程irgHandle.c中添加了syscallRead函数处理各种读数据:

在这一节主要关注的就是 syscallReadStdIn ,同学们需要去完成它,那么如何完成呢,它是和键盘中断有条 件同步的,所以的这一步还要结合 keyboardHandle 一起完成

在实验2中,有很多同学不知道下面的代码是干啥的

```
extern uint32_t keyBuffer[MAX_KEYBUFFER_SIZE];
extern int bufferHead;
extern int bufferTail;
```

其实这就是键盘输入的缓冲区,把所有零碎的知识拼凑在一起,keyboardHandle 要做的事情就两件:

- 1. 将读取到的 keyCode 放入到 keyBuffer 中
- 2. 唤醒阻塞在 dev[STD_IN] 上的一个进程

接下来安排 syscallReadStdIn ,它要做的事情也就两件:

- 1. 如果 dev[STD_IN].value == 0,将当前进程阻塞在 dev[STD_IN]上
- 2. 进程被唤醒,读 keyBuffer 中的所有数据

值得注意的就是最多只能有一个进程被阻塞在 dev[STD_IN]上,多个进程想读,那么后来的进程会返回-1,其 他情况 scanf 的返回值应该是实际读取的字节数

和实验2中printf的处理例程类似,以下代码可以将读取的字符 character 传到用户进程

```
int sel = sf->ds;
char *str = (char *)sf->edx;
int i = 0;
asm volatile("movw %0, %%es"::"m"(sel));
asm volatile("movb %0, %%es:(%1)"::"r"(character),"r"(str + i));
```

完成这一步后请测试 scanf, 并在实验报告展示结果

3.2. 实现信号量

这一部分也只需要完善处理例程,其它部分已经实现,所有的信号量相关调用有一个总的处理:

```
void syscallSem(struct StackFrame *sf) {
    switch(sf->ecx) {
        case SEM_INIT:
            syscallSemInit(sf);
            break;
        case SEM_WAIT:
            syscallSemWait(sf);
            break;
        case SEM_POST:
            syscallSemPost(sf);
            break;
        case SEM_DESTROY:
            syscallSemDestroy(sf);
            break;
        default:break;
   }
}
```

需要完成的是4个子例程: syscallSemInit 、 syscallSemWait 、 syscallSemPost和 syscallSemDestroy

在实现时,因为信号量以数组形式存在,所以只要一个**下标**就可以定位信号量 完成后请进行测试,并在实验报告中展示结果

3.3. 解决进程同步问题

为了方便区分进程,你可以实现 getpid 系统调用,用来返回当前进程的 pid

3.3.1. 哲学家就餐问题

同学们需要在 lab4/app/main.c 中实现哲学家就餐问题

要求:

- 5个哲学家同时运行
- 哲学家思考, printf("Philosopher %d: think\n", id);
- 哲学家就餐, printf("Philosopher %d: eat\n", id);
- 任意P、V及思考、就餐动作之间添加 sleep(128);

3.3.2. 生产者-消费者问题和读者-写者问题(选做)

如果你有多余的精力和兴趣,你可以选择额外完成其它两个进程同步问题。实现方式不限,问题要求如下:

生产者-消费者问题:

- 4个生产者,1个消费者同时运行
- 生产者生产, printf("Producer %d: produce\n", id);
- 者消费, printf("Consumer : consume\n");
- 任意P、V及生产、消费动作之间添加 sleep(128);

读者-写者问题:

- 3个读者, 3个写者同时运行
- 读者读数据, printf("Reader %d: read, total %d reader\n", id, Rcount);
- 写者写数据, printf("Writer %d: write\n", id);
- 任意P、V及读、写动作之间添加 sleep(128);

4.作业提交

本次作业需提交可通过编译的实验相关源码与报告,提交前请确认 make clean 过。

截止时间:2023-5-29 23:55:00