# PandOS+

## Fase 2

Cheikh Ibrahim  $\cdot$  Zaid Lee  $\cdot$  Qun Hao Henry

Matricola: 0000974909 Matricola: 0000990259

Xia · Tian Cheng Paris · Manuel

Matricola: 0000975129 Matricola: 0000997526

Anno accademico 2021 - 2022

Corso di Sistemi Operativi Alma Mater Studiorum · Università di Bologna

#### 1 Introduzione

La seconda fase del progetto PandOS+ consiste nell'implementazione del livello 3 dell'architettura astratta di un sistema operativo proposta da Dijkstra. In particolare è necessario implementare le funzionalità del kernel per gestire la schedulazione dei processi e la gestione delle eccezioni.

#### 1.1 Organizzazione dei file

I file coinvolti per l'implementazione delle specifiche sono i seguenti:

pcb	È stata aggiunta la gestione dei pid dei processi.
asl	Sono state aggiunte le operazioni P/V sui semafori.
initial	Gestisce la fase di inizializzazione del sistema e fornisce
	alcune funzioni ausiliare di utilità generale.
scheduler	Implementa lo scheduler.
exceptions	Gestisce lo "smistamento" le eccezioni ai relativi gestori.
	Implementa il gestore delle system call.
interrupts	Implementa il gestore delle interrupt.
utilities	Contiene l'implementazione di memcpy.

### 2 Gestione dei pid

I pid vengono generati in ordine crescente a partire da 1.

La mappatura dei pid validi in un dato istante avviene tramite una lista bidirezionale implementata attraverso un nuovo campo aggiunto della struttura pcb\_t. Tale lista è ordinata in senso crescente per migliorare le prestazioni di ricerca e permette l'inserimento in tempo costante per il primo ciclo di pid (dopo un wraparound non è garantita questa proprietà).

#### 2.1 Possibili miglioramenti

Una possibile alternativa a tale implementazione è basata sugli alberi di ricerca che permettono di ottenere maggiori prestazioni nella fase di ricerca.

La scelta di utilizzare una lista ordinata è stata fatta considerando un trade-off tra semplicità di implementazione e prestazioni che rimangono valide in quanto il numero massimo di processi attivi ha un limite superiore molto contenuto.

#### 3 Gestione dei semafori dei device

#### 3.1 Interval timer

L'interval timer ha un semaforo dedicato e il tempo caricato ad ogni ciclo viene calcolato in base alla seguente formula:

$$time_{IT} = PSECOND - (curr\_time \% PSECOND)$$
 (1)

Dove PSECOND è la durata dell'interval timer e curr\_time è il valore del TOD. In questo modo, il timer viene impostato facendo riferimento al momento di inizio del TOD, permettendo di non accumulare eventuali ritardi causati dalla gestione dell'interrupt.

#### 3.2 Device di I/O

I semafori associati ai device di I/O sono memorizzati in un vettore la cui mappatura tra indice e device segue la seguente formula:

$$i = \frac{\text{dev\_reg}_{\text{address}} - \text{dev\_reg}_{\text{start\_address}}}{\text{dev\_reg}_{\text{size}}}$$
(2)

Dove:

- dev\_reg<sub>address</sub> è il parametro che indica l'indirizzo del device register associato al device per cui si vuole trovare il semaforo <sup>1</sup>.
- $\text{dev}\_\text{reg}_{\text{start}\_\text{address}} = 0\text{x}10000054$  è l'indirizzo da cui iniziano i device register.
- dev\_reg<sub>size</sub> = 0x10 è la dimensione dei device register.

Quindi al primo indice si trova il semaforo associato al device con priorità maggiore e all'ultimo quello con priorità minore.

## 4 Gestione del tempo di CPU

Il calcolo del tempo di CPU per ciascun processo utilizza, come da specifiche, il meccanismo di temporizzazione fornito dal TOD.

La politica di accumulo prevede di contabilizzare, per ciascun processo, il tempo di esecuzione effettivo e il tempo impiegato per eseguire le system call (che sono direttamente invocate dal processo). Non viene invece considerato il tempo di gestione degli interrupt, durante il quale viene disabilitato il PLT, in quanto non sono causate in modo diretto dal processo.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Nel determinare l'indirizzo del device register, i terminali vengono gestiti come un caso a parte.