# 浙江大学实验报告

课程名称:	操作系统		_实验类型:_	综合型
实验项目名称:同步互斥和 Linux 内核模块				
学生姓名: 张	佳瑶	学号:	3170103240	_
电子邮件地址:				
实验日期: <u>2019</u> 年 <u>10</u> 月 <u>23</u> 日				

# 一、实验环境

处理器: 2.4GHz Intel Core i5

macOS 10.14.5

Linux version 5.0.0-29-generic (buildd@lgw01-amd64-039) (gcc version 7.4.0 (Ubuntu 7.4.0-1ubuntu1 $\sim$ 18.04.1))

处理器: Intel® Core™ i7-6700HQ CPU @ 2.60GHz

Windows10

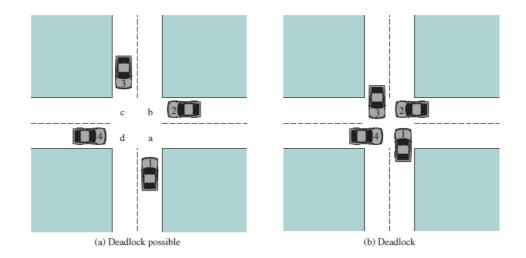
Linux version 5.0.0-29-generic (buildd@lgw01-amd64-039) (gcc version 7.4.0 (Ubuntu 7.4.0-1ubuntu1 $\sim$ 18.04.1))

# 二、实验内容和结果及分析

#### 1.1 题目

有两条道路双向两个车道,即每条路每个方向只有一个车道,两条道路十字交叉。假设车辆只能向前直行,而不允许转弯和后退。如果有4辆车几乎同时到达这个十字路口,如图 (a) 所示;相互交叉地停下来,如图 (b),此时4辆车都将不能继续向前,这是一个典型的死锁问题。从操作系统原理的资源分配观点,如果4辆车都想驶过十字路口,那么对资源的要求如下:

- 向北行驶的车 1 需要象限 a 和 b;
- 向西行驶的车 2 需要象限 b 和 c;
- 向南行驶的车 3 需要象限 c 和 d;
- 向东行驶的车 4 需要象限 d 和 a。



我们要实现十字路口交通的车辆同步问题,防止汽车在经过十字路口时产生死锁和饥饿。在我们的系统中,东西南北各个方向不断地有车辆经过十字路口(注意:不只有4辆),同一个方向的车辆依次排队通过十字路口。按照交通规则是右边车辆优先通行,如图(a)中,若只有carl、car2、car3,那么车辆通过十字路口的顺序是car3->car2->car1。车辆通行总的规则:

- 1) 来自同一个方向多个车辆到达十字路口时,车辆靠右行驶,依次顺序通过;
- 2) 有多个方向的车辆同时到达十字路口时,按照右边车辆优先通行规则,除非该车在十字 路口等待时收到一个立即通行的信号;
- 3) 避免产生死锁;
- 4) 避免产生饥饿;
- 5) 任何一个线程(车辆)不得采用单点调度策略;
- 6) 由于使用 AND 型信号量机制会使线程(车辆)并发度降低且引起不公平(部分线程饥饿),本题不得使用 AND 型信号量机制,即在上图中车辆不能要求同时满足两个象限才能顺利通过,如南方车辆不能同时判断 a 和 b 是否有空。

编写程序实现避免产生死锁和饥饿的车辆通过十字路口方案,并给出详细的设计方案,程序中要有详细的注释(每三行代码必须要有注释)。

# 1.2 设计文档

# 1.2.1 pthread.h

1) 线程控制方面的函数有: pthreadattrinit、pthreadcreate、pthreadjoin、pthread\_exit

函数功能

pthreadattrinit 初始化一个线程对象的属性

pthread\_create 四个参数:第一个参数是指向线程标识符的指针,type:

pthread\_t\*;第二次参数设置线程属性,NULL则使用默认

属性;第三个参数是线程运行函数的起始地址,type:

(void\*)(\*)(void\*); 第四个参数是运行函数的参数, type:

void\*

pthread\_join 用来等待一个线程的结束,线程间同步的操作,共两个参

数:第一个参数为线程标识符,即线程 id, type:

pthread\_t; 第二个参数 retval 为用户定义的指针,用来存

储线程的返回值,type:void\*\*

pthread exit 显式退出进程

2) 互斥锁机制函数: pthread*mutex*init、pthread*mutex*lock、pthread*mutex*unlock、pthread*mutex*destroy

互斥锁保证只有一个进程访问该对象。

锁类型结构 ptreadmutext

函数	功能
pthread <i>mutex</i> init	在C语言的多线程编程中,实现互斥锁的初始化
pthread <i>mutex</i> lock	获取互斥锁
pthread <i>mutex</i> unlock	释放互斥锁
pthread <i>mutex</i> destroy	注销一个互斥锁,参数为 pthreadmutext mutex

#### 1.2.2 流程说明

- 1. 记录每一辆车的 id 和方向,将每一辆车加入到对应方向的车队中等待行驶。创建一个 死锁检测线程,检测到死锁,就释放信号让北方车行驶。
- 2. 为每一辆车创建一个线程。
- 3. 判断线程对应的车是否为等待车队中的第一辆车,若是,则进入4;若否,则循环等待。
- 4. 判断这个方向上是否还有车在行驶,若是,则等待条件变量唤醒;若否,则进入5。
- 5. 该车可以到达路口,获得这个方向上的互斥锁。
- 6. 判断当前右方向是否有车等待,若是,等待可行驶条件变量;若否,进入7。
- 7. 行驶当前的车,打印行驶信息。
- 8. 获得等待车队的互斥锁,将当前车移除等待队列,释放当前车队下一辆车可行驶的条件变量。
- 9. 所有线程结束后,释放所有的条件变量和互斥量

## 1.2.3 基本变量和函数声明

```
pthread cond t queue[4];
                         //各个方向车辆队列的条件变量
                         //各个方向条件变量互斥锁
pthread mutex t lock[4];
pthread cond t next[4];
                         //各个方向设置下次通行车辆的条件变量
pthread_mutex_t cross;
                         //路口通行互斥量
                         //设置各个方向上等待队列的互斥量
pthread_mutex_t Wait[4];
struct carNode car[MAX];
                         //车量队列
struct carQueue waitCarQueue[4]; //各个方向等待的车的队列
                        //各个方向上的路口是否有车正在通行
int isCar[4] = {0};
void *carCross(void *car); //车辆通过线程
void *checkDeadlock(void *item); //死锁检测线程
```

## 1.3 程序运行结果截图

编译程序: g++ final.cpp -o thread -lpthread

运行程序: ./thread [车队]

```
zjy@ubuntu:~/Desktop/3$ ./a.out nswenswe
car 4 from East arrives at crossing
car 3 from West arrives at crossing
car 2 from South arrives at crossing
car 1 from North arrives at crossing
DEADLOCK: car jam detected, signalling North to go
car 1 from North leaving crossing
car 3 from West leaving crossing
car 2 from South leaving crossing
car 4 from East leaving crossing
car 6 from South arrives at crossing
car 7 from West arrives at crossing
car 8 from East arrives at crossing
car 8 from East arrives at crossing
car 7 from West arrives at crossing
car 7 from West arrives at crossing
car 7 from West leaving crossing
car 6 from South leaving crossing
car 7 from West leaving crossing
car 8 from East leaving crossing
car 8 from East leaving crossing
```

```
zjy@ubuntu:~/Desktop/3$ ./a.out nsewwewn
car 4 from West arrives at crossing
car 3 from East arrives at crossing
car 2 from South arrives at crossing
car 1 from North arrives at crossing
DEADLOCK: car jam detected, signalling North to go
car 1 from North leaving crossing
car 4 from West leaving crossing
car 2 from South leaving crossing
car 3 from East leaving crossing
car 3 from East leaving crossing
car 6 from West arrives at crossing
car 6 from East arrives at crossing
car 6 from East leaving crossing
car 7 from West leaving crossing
car 7 from West arrives at crossing
car 7 from West leaving crossing
car 7 from West leaving crossing
```

```
zjy@ubuntu:~/Desktop/3$ ./a.out nsew
car 4 from West arrives at crossing
car 3 from East arrives at crossing
car 2 from South arrives at crossing
car 1 from North arrives at crossing
DEADLOCK: car jam detected, signalling North to go
car 1 from North leaving crossing
car 4 from West leaving crossing
car 2 from South leaving crossing
car 3 from East leaving crossing
```

#### 1.4 结果分析

当少于四辆车到达十字路口时,不会发生死锁。

当有四辆车到达十字路口时,会发生死锁,释放北方车辆先行,解除死锁,其他方向车辆接着行驶。

```
zjy@ubuntu:~/Desktop/3$ ./a.out nsew
car 4 from West arrives at crossing
car 3 from East arrives at crossing
car 2 from South arrives at crossing
car 1 from North arrives at crossing
DEADLOCK: car jam detected, signalling North to go
car 1 from North leaving crossing
car 4 from West leaving crossing
car 2 from South leaving crossing
car 3 from East leaving crossing
```

#### 为例:

释放 north 先行信号。1 号车最先行驶。1 号车右手边的 4 号车接着行驶。4 号车右手边的 2 号车接着行驶。最后 3 号车行驶。

#### 1.5 源程序

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
#include <pthread.h>
#define MAX 100
#define NORTH 0
#define EAST 1
#define SOUTH 2
#define WEST 3
//一辆汽车
struct carNode
   int id;
   int direction;
};
//一个汽车队列
struct carQueue
{
   int size; // 队列中车总数
```

```
int head; //第一辆车
   int tail; //最后一辆车
   char direction[6];
   int cars[MAX];
};
pthread_cond_t queue[4];
                           //各个方向车辆队列的条件变量
pthread_mutex_t lock[4];
                           //各个方向条件变量互斥锁
pthread_cond_t next[4];
                           //各个方向设置下次通行车辆的条件变量
pthread_mutex_t cross;
                           //路口通行互斥量
                       //设置各个方向上等待队列的互斥量
pthread_mutex_t Wait[4];
pthread_cond_t deadlockCond; //死锁条件变量
pthread_mutex_t deadlockLock; //检测死锁互斥量
struct carNode car[MAX];
                           //车量队列
struct carQueue waitCarQueue[4]; //各个方向等待的车的队列
                    //各个方向上是否有车等待
int isWait[4] = {0};
                          //各个方向上的路口是否有车正在通行
int isCar[4] = {0};
void *carCross(void *car);
int main(int argc, char const *argv[])
   //初始化条件变量和互斥量
   for (int i = 0; i < 4; i++)
      pthread cond init(&queue[i], NULL);
      pthread_cond_init(&next[i], NULL);
      pthread_mutex_init(&lock[i], NULL);
   }
   pthread_cond_init(&deadlockCond, NULL);
   pthread mutex init(&deadlockLock, NULL);
   //初始化等待队列
   for (int i = 0; i < 4; i++)
      waitCarQueue[i].head = 0;
      waitCarQueue[i].tail = 0;
      waitCarQueue[i].size = 0;
   }
   //创建和总车数相等的线程
   pthread_t carThread[strlen(argv[1])];
   //标记好四个车队的方向
   strcpy(waitCarQueue[NORTH].direction, "North");
   strcpy(waitCarQueue[EAST].direction, "East");
```

```
strcpy(waitCarQueue[SOUTH].direction, "South");
  strcpy(waitCarQueue[WEST].direction, "West");
  //获得四个方向的车队
  for (int i = 0; i < strlen(argv[1]); i++)</pre>
  {
      switch (argv[1][i])
      case 'n':
         //北方
          car[i].id = i + 1;
          car[i].direction = 0;
          //加入北方车队
          waitCarQueue[NORTH].size++;
          waitCarQueue[NORTH].cars[waitCarQueue[NORTH].tail++] = i
+ 1;
          break;
      case 'e':
         //东方
          car[i].id = i + 1;
          car[i].direction = 1;
          //加入东方车队
          waitCarQueue[EAST].size++;
          waitCarQueue[EAST].cars[waitCarQueue[EAST].tail++] = i +
1;
          break;
      case 's':
          //南方
          car[i].id = i + 1;
          car[i].direction = 2;
          //加入南方车队
          waitCarQueue[SOUTH].size++;
          waitCarQueue[SOUTH].cars[waitCarQueue[SOUTH].tail++] = i
+ 1;
          break;
      case 'w':
          // 西方
          car[i].id = i + 1;
          car[i].direction = 3;
          //加入西方车队
          waitCarQueue[WEST].size++;
          waitCarQueue[WEST].cars[waitCarQueue[WEST].tail++] = i +
1;
          break;
      default:
```

```
break;
       }
   }
   //创建线程
   for (int i = 0; i < strlen(argv[1]); i++)</pre>
       pthread_create(&carThread[i], NULL, carCross, (void *)&car
[i]);
   //等待线程停止
   for (int i = 0; i < strlen(argv[1]); i++)</pre>
       pthread_join(carThread[i], NULL);
   }
   //释放资源
   pthread_mutex_destroy(&cross);
   pthread_mutex_destroy(&deadlockLock);
   pthread_cond_destroy(&deadlockCond);
   for (int i = 0; i < 4; i++)
   {
       pthread_mutex_destroy(&lock[i]);
       pthread_cond_destroy(&queue[i]);
       pthread_cond_destroy(&next[i]);
       pthread_mutex_destroy(&Wait[i]);
   }
}
void *carCross(void *car)
   struct carNode *Car = (struct carNode *)car;
   //如果这辆车不是等待列表中的第一辆车
   while (waitCarQueue[Car->direction].cars[waitCarQueue[Car->dire
ction].head] != Car->id)
   {
       ;
   }
   //开到路口
   printf("car %d from %s arrives at crossing\n", Car->id, waitCar
Queue[Car->direction].direction);
   //开启路口锁
```

```
pthread_mutex_lock(&lock[Car->direction]);
   //这个方向上有车在开, 等待信号量
   while (isCar[Car->direction] == 1)
       pthread_cond_wait(&queue[Car->direction], &lock[Car->direct
ion]);
   //标记本车要开
   isCar[Car->direction] = 1;
   //标记本车等待
   isWait[Car->direction] = 1;
   //死锁检测
   pthread_mutex_lock(&deadlockLock);
   //发现死锁
   if (isWait[NORTH] && isWait[EAST] && isWait[SOUTH] && isWait[WE
ST])
       switch (Car->direction)
       case NORTH:
          //北方车让西方车先行驶
          printf("DEADLOCK: car jam detected, signalling West to g
o\n");
          pthread_cond_signal(&next[WEST]);
          break;
       case EAST:
          //东方车让北方车先行驶
          printf("DEADLOCK: car jam detected, signalling North to
go\n");
          pthread cond signal(&next[NORTH]);
          break;
       case SOUTH:
          //南方车让东方车先行驶
          printf("DEADLOCK: car jam detected, signalling East to g
o\n");
          pthread_cond_signal(&next[EAST]);
          break;
       case WEST:
          //西方车让北方车先行驶
          printf("DEADLOCK: car jam detected, signalling South to
go\n");
          pthread_cond_signal(&next[SOUTH]);
          break;
       default:
```

```
break;
      }
   }
   pthread mutex unlock(&deadlockLock);
   //如果右边有车,等待信号量
   if (waitCarQueue[(Car->direction + 1) % 4].size != 0)
      pthread_cond_wait(&next[Car->direction], &lock[Car->directi
on]);
   // 当前没有车在路口等待,本车可以开了
   isWait[Car->direction] = 0;
   pthread_mutex_lock(&cross);
   printf("car %d from %s leaving crossing\n", Car->id, waitCarQue
ue[Car->direction].direction);
   pthread_mutex_unlock(&cross);
   //释放左边车辆通行信号
   pthread_cond_signal(&next[(Car->direction + 3) % 4]);
   pthread_mutex_unlock(&lock[Car->direction]);
   //将开走的车移除等待队列
   pthread_mutex_lock(&Wait[Car->direction]);
   waitCarQueue[Car->direction].head++;
   waitCarQueue[Car->direction].size--;
   isCar[Car->direction] = 0;
   //释放本车队下一辆车可以行驶的信号量
   pthread_cond_signal(&queue[Car->direction]);
   pthread_mutex_unlock(&Wait[Car->direction]);
   pthread_exit(NULL);
}
```

#### 2.1 题目

编写一个Linux的内核模块,其功能是遍历操作系统所有进程。该内核模块输出系统中每个进程的: 名字、进程pid、进程的状态、父进程的名字等; 以及统计系统中进程个数,包括统计系统中TASK\_RUNNING、TASK\_INTERRUPTIBLE、

TASK\_UNINTERRUPTIBLE、TASK\_ZOMBIE、TASK\_STOPPED等(还有其他状态)状态进程的个数。同时还需要编写一个用户态下执行的程序,格式化输出(显示)内核模块输出的内容。

# 2.2 设计文档

#### 2.2.3 内核模块

# 2.2.3.1 头文件

```
#include <linux/module.h> //modules KERN_INFO
#include <linux/sched/signal.h> //struct task_struct
```

头文件 linux/module.h 包含对模块的结构定义以及模块的版本控制,如 KERN\_INFO。头文件 linux/sched/signal.h 包含必要的 INIT\_TASK 宏。

#### 2.2.3.2 主要函数

```
int init_module(void);
void cleanup_module(void);
```

函数 init module 的作用是向内核注册模块提供的新功能。

函数 cleanup module 的作用是注销所有模块注册的新功能。

# 2.2.3.3 init module 说明

Linux 是一个多用户、多任务的系统,会产生很多的进程,每个进程会有不同的状态。 Linux 进程状态可以为分: 可执行状态 TASK\_RUNNING\可中断的睡眠状态 TASK\_INTERRUPTIBLE\不可中断的睡眠状态 TASK\_UNINTERRUPTIBLE\暂停状态 TASK\_STOPPED\跟踪状态 TASK\_TRACED\退出状态 TASK\_DEAD\EXIT\_ZOMBIE。

struct task\_struct 中:

- 1. 成员 comm[TASKCOMMLEN]代表正在执行的名字,路径。
- 2. pid 代表进程的 id
- 3. state 代表进程状态,-1 代表没有运行,0 代表可以运行,大于0表示停止。
- 4. parent 代表父进程指针, children 代表孩子进程指针, sibling 代表兄弟进程指针。
- 5. exit state 代表进程是否退出。

首先定义一个指向进程的指针 process,然后用这个指针遍历系统中所有的进程。Linux 系统中进程的组织数据结构是双向循环链表,其根为 init\_task。因此,将 process 的初始值设为 init\_task,通过 process=next\_task(process),将指针 process 修改为指向当前进程的下一个进程。通过判断 process 是否重新指向 init\_task 决定循环是否结束。

对于系统中的每一个进程,首先通过在循环中 totalProcess++,统计系统中进程总数。读取结构体成员,在终端打印进程的基本信息,如

 $process-> comm, process-> pid, process-> parent-> pid, process-> parent-> comm_{\circ}$ 

首先判断进程是否终止。如果 process->exit\_state == 0 为 true 代表进程没有终止,如果 process->exit state == 0 为 false 代表进程已经终止。

一个进程没有终止, state 域能够取 5 个互为排斥的值。

状态描述TASK\_RUNNING1. 进程正在被执行 2. 进程就绪TASK\_INTERRUPTIBLE进程因为等待一些条件而被阻塞TASK\_ININTERRUPTIBLE进程因为等待一些条件而被阻塞TASK\_STOPPED进程被停止执行TASK\_TRACED进程被 debugger 等进程监视

一个进程终止了,在 exit state 域可以取 2 个值。

状态 描述

EXIT\_ZOMBIE 进程被终止,但父进程未终止,进程成为僵尸进程

EXIT\_DEAD 进程最终状态

用 switch-case 语句,判断进程状态,记录不同状态下的进程个数。

TASK\_UNINTERRUPTIBLE、TASK\_ZOMBIE、TASK\_STOPPED等(还有具他状态)状态进程的个数。

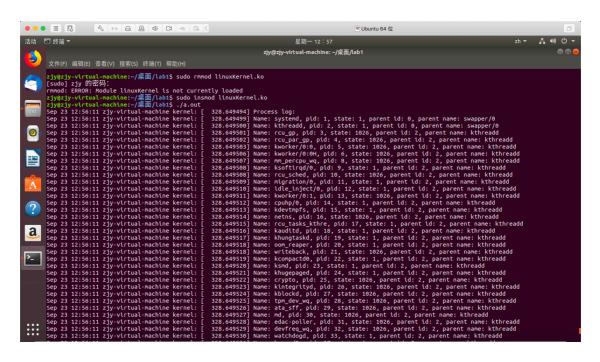
在 init\_module 中,先打印了一个"Process log:"的标志,为了用户态程序能够从日志中找到 需要的进程统计信息。

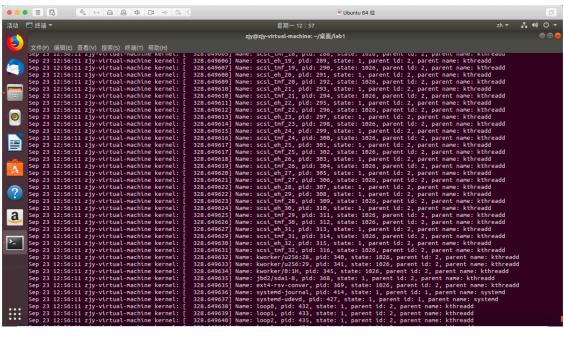
# 2.2.4 用户程序

用户态下的程序是从/var/log/kern.log (ubuntu)文件中读出内核模块输出的内容。首先,打开/var/log/kern.log (ubuntu)文件。通过 getline 函数每次读取一行文件中的内容,通过 find 函数判断是否包含"Process log:"的提示信息,记录这个提示信息一共出现的次数 count。再次打开/var/log/kern.log (ubuntu)文件,每次读取文件中的一行,统计"Process log:"提示信息在当前出现的次数 flag。当 flag 和 count 相等,说明下面的记录是需要打印的进程统计信息。于是向终端打印最后一次"Process log:"提示信息后出现的文件信息。

# 2.3 程序运行结果截图

- 1. \$make 编译获得内核模块 linuxKernel.ko。
- 2. \$sudo insmod linuxKernel.ko 加载内核模块。
- 3. \$g++ user.cpp 编译获得可执行用户文件 a.out。
- 4. \$./a.out 在当前目录下执行用户程序,得到运行进程统计结果。





```
| 20 日本 | 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649771 | Name: god-nouse, pid: 1874, state: 1, parent id: 1601, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649771 | Name: god-nouse, pid: 1875, state: 1, parent id: 1601, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649771 | Name: god-nouse, pid: 1875, state: 1, parent id: 1601, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649773 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1601, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649773 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1601, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649773 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1701, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649778 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1707, parent name: gnome-session-b sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649778 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649778 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.649778 | Name: god-printer, pid: 1888, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.64978 | Name: workuton-calen, pid: 1992, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.64978 | Name: workuton-calen, pid: 1992, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.64978 | Name: workuton-calen, pid: 1992, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.64978 | Name: workuton-calen, pid: 1992, state: 1, parent id: 1707, parent name: systemd sep 23 12:56:11 2jy-virtual-nachtne kernel: | 328.64978 | Name: w
```

- 2.4 源程序
- 2.4.1 内核模块

# linuxKernel.c

```
#include <linux/module.h>
                                  //modules KERN INFO
#include <linux/sched/signal.h>
                                  //struct task_struct
/*initilize the module*/
int init_module(void)
   printk("Hello!\n"); //mark to start count
   int totalProcess = 0; //the total number of process
   /*the number of different state process*/
   int running = 0, interruptible = 0, uninterruptible = 0, zombie
= 0, stopped = 0, traced = 0, dead = 0;
   struct task_struct *process; //pointer pointing to process
   for(process=&init_task;(process=next_task(process))!=&init_tas
k;) //iterate over the process list
   {
      /*print the basic data*/
       printk(KERN_INFO"Name: %s, pid: %d, state: %d, parent id: %
d, parent name: %s",process->comm,process->pid,process->state,proce
ss->parent->pid,process->parent->comm);
```

```
if(process->exit_state == 0) //the process is not dead yet
          switch(process->state) //count the number of process in
different states
          {
              case TASK_RUNNING:
                 running++;
                 break;
              case TASK_INTERRUPTIBLE:
                 interruptible++;
                 break;
             case TASK_UNINTERRUPTIBLE:
                 uninterruptible++;
                 break;
             case TASK_STOPPED:
                 stopped++;
                 break;
              case TASK_TRACED:
                traced++;
                break;
             default:
                 break;
          }
      }
      else //the process is dead or zombie
         switch(process->exit_state)
         {
             case EXIT_ZOMBIE:
                zombie++;
                break;
             case EXIT DEAD:
                dead++;
                break;
             default:
                break;
         }
      totalProcess++;
  }
  /*print the count result*/
  printk(KERN_INFO"The total number of process is %d\n", totalPro
```

```
cess);
   printk(KERN_INFO"The number of running process is %d\n", runnin
g);
   printk(KERN INFO"The number of interruptible process is %d\n",
interruptible);
   printk(KERN_INFO"The number of uninterruptible process is %d\n
", uninterruptible);
   printk(KERN_INFO"The number pf zombie process is %d\n", zombi
e);
   printk(KERN_INFO"The number of stopped process id %d\n", stoppe
d);
   printk(KERN_INFO"The number of traced process id %d\n", trace
d);
   printk(KERN INFO"The number of dead process id %d\n", dead);
   return 0;
}
/*clean uo the module*/
void cleanup_module(void)
   printk("Good-bye!\n");
}
MODULE LICENSE("GPL");
```

#### 2.4.2 用户程序

user.cpp

```
#include <iostream>
#include <fstream>
#include <string>

using namespace std;
#define MAXLENGTH 1000

int main()
{
    /*The program in user mode reads out the output of the kernel module
```

```
*from the / var / log / kern. log (ubuntu) file
   string file = "/var/log/kern.log";
   string mark = "Process log:";
                                  //mark in the module
   int count = 0; //count the number of hello occur
   char buffer[MAXLENGTH]; //store the one line log information
   string temp;
   fstream fs;
   fs.open(file, ios::in);
   while(!fs.eof())
   {
       fs.getline(buffer,MAXLENGTH,'\n');
       temp = buffer;
       if(temp.find(mark)!=string::npos)
           count++; //if hello occurs, count is added by 1
       }
   fs.close();
   int flag = 0;
   fs.open(file, ios::in);
   while(!fs.eof())
   {
       fs.getline(buffer,MAXLENGTH,'\n');
       temp = buffer;
       if(temp.find(mark)!=string::npos)
           flag++;
       if(flag == count) //if meet the last hello print the infor
mation
           cout<<buffer<<endl;</pre>
       }
   fs.close();
   return 0;
```

三、讨论、心得(20分)

1. 写好 helloworld.c 的程序后,编写 makefile 文件。根据《边干边学——Linux 内核指导》,KDIR 设置为 KDIR=/usr/src/linux

但是在编译时发现出现了错误。

```
zjy@zjy-virtual-machine:~/桌面/h$ make
make -C /usr/src/linux M=/home/zjy/桌面/h modules
make[1]: *** /usr/src/linux: 没有那个文件或目录。 停止。
Makefile:6: recipe for target 'default' failed
make: *** [default] Error 2
```

随后在上课听讲后,将 KDIR 修正为

```
KDIR = /lib/modules/$(shell uname -r)/build
```

make -C \$(KDIR) M=\$(PWD) modules

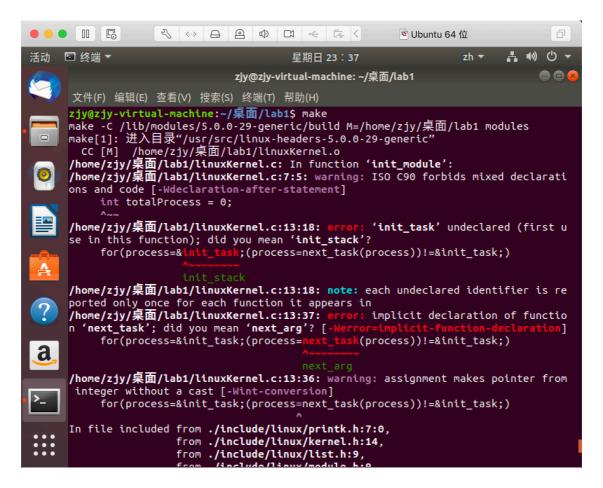
该命令中-C 选项的作用是指将当前的工作目录转移到指定的目录(KDIR),程序到当前目录(pwd)查找模块源码,将其编译,生成.ko 文件。

2. 直接使用 insmod 执行内核模块失败。需要在命令前面加上 sudo 执行超级用户权限。

```
zjy@zjy-virtual-machine:~/桌面/h$ insmod h.ko
insmod: ERROR: could not insert module h.ko: Operation not permitted
zjy@zjy-virtual-machine:~/桌面/h$ sudo insmod h.ko
[sudo] zjy 的密码:
zjy@zjy-virtual-machine:~/桌面/h$
```

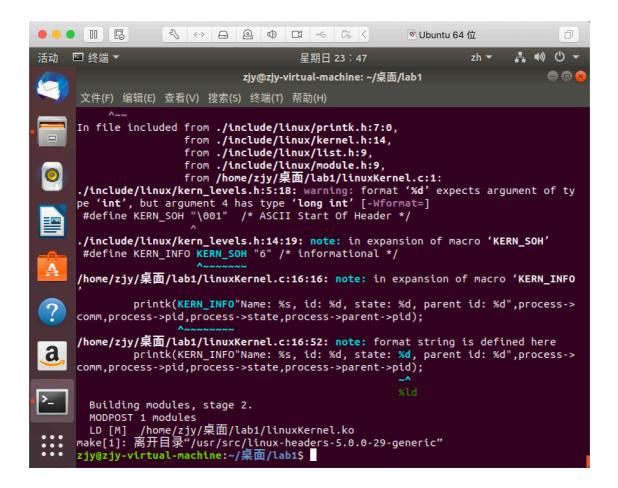
```
在 dmesg 后看到了 [ 1004.596054] hello world ______的信息。
```

3. 在执行 makefile 时,会出现下面的错误。



根据提示,init\_task 在使用前没有被定义。但 *init*\_task 属于内核代码段,说明没有将正确的 Linux 源文件包含进去。查阅发现 4.11 以后,该方法都放在了include/linux/sched/signal.h 中。修改后,编译成功。

# zjy@zjy-virtual-machine:~/桌面/lab1\$ cat /proc/version Linux version 5.0.0-29-generic (buildd@lgw01-amd64-039) (gcc version 7.4.0 (Ubu ntu 7.4.0-1ubuntu1~18.04.1)) #31~18.04.1-Ubuntu SMP Thu Sep 12 18:29:21 UTC 201



- 4. 一开始以为 helloworld.ko 模块加载到内核中就会马上在终端打印一个"hello world", 发现并没有,后才才意识到要有用户程序去调用这个内核模块,才会执行这个模块中 的代码,在终端上打印"hello world"。
- 5. 死锁检测要有单独的线程。
- 6. 编译线程函数最后要加上-lpthread。