Operating system

Lab 2



Author: 吴杭

Date: 2024/10/17

Autumn-Fall 2024-2025 Semester

Table of Contents

Chapter 1: 实验流程	3
1.1) 初始化工程	3
1.2) 线程调度功能实现	4
1.2.1) 线程初始化	4
1.2.2) dummy 与dummy 的实现	5
1.2.3) 实现线程的切换	5
1.2.4) 实现调度入口函数	6
1.2.5) 线程调度算法实现	6
Chapter 2: 思考题	
2.1) 1	7
2.2) 2	7
2.3) 3	
2.4) 4	
Declaration	10

Chapter 1: 实验流程

1.1) 初始化工程

从仓库中 clone 相关的代码到本地,由于 lab2 是在 lab1 的基础上开发的,所以我们需要把 lab1 已经完成的代码和 lab2 合并。最后得到结果如下

```
lab2 git:(main) X tree _
    Makefile
    arch
       - riscv
            Makefile
             include
                 defs.h
                 mm.h
                 proc.h
                 sbi.h
                 Makefile
                 clock.c
                 entry.S
                 head.S
                 proc.c
                 sbi.c
                 trap.c
                 vmlinux.lds
    fw_jump.bin
    include
        printk.h
        stddef.h
        stdint.h
        stdlib.h
        string.h
        Makefile
        main.c
        test.c
        Makefile
        printk.c
        rand.c
        string.c
8 directories, 28 files
```

Figure 1: 工程结构

然后根据实验文档,为了让kalloc能正常分配内存,我们需要在defs.h中添加相应的宏。然后需要在_start的适当位置调用 mm_init,这里我们选择在 call task_init (task init 相关部分会在报告后续内容提及)之前调用 mm_init。

```
# initialize the memory management
call mm_init
# init the tasks before starting the kernel
call task_init
```

1.2) 线程调度功能实现

1.2.1) 线程初始化

线程初始化的时候,需要给每个线程都分配一个 4KiB 的物理页。然后需要初始化一些用于记录线程运行信息的数据结构。而第一个我们需要初始化的特殊线程就是 idle 线程 (也就是我们运行的操作系统本身)。实现的思路和实验框架给出的注释一致,当然下面展示的代码的注释也已经展示了设计的思路。具体的实现代码如下

```
// allocate a physical page for idle
idle = (struct task_struct*)kalloc();

// set the state as TASK_RUNNING
idle->state = TASK_RUNNING;

// set the counter and priority
idle->counter = idle->priority = 0;

// set the pid as 0
idle->pid = 0;

// set the current and task[0]
current = idle;
task[0] = idle;
```

接下来我们需要初始化其他的线程,而相对于 idle 线程不同的是,其他的线程需要参与调度,所以我们需要为他们分配一个随机的优先级。然后由于调度过程中,需要保存 PC 返回的地址,所以我们需要在他们的 thread_struct 中设置好 ra 寄存器。而对于还没有开始运行过的进程,本实验中我们把他们的 ra 设置为一个特殊的地址__dummy,当他们被调度的时候,就会从__dummy 开始运行,接着进入他们各自的程序。

为了能够分离地管理这些线程的内存分配资源,我们需要为他们独立分配栈空间,所以我们也需要在他们的 thread_struct 中记录下他们的栈空间的高地址。相应的代码如下:

```
for (int i = 1; i < NR_TASKS; i++) {
    struct task_struct* new_task = (struct task_struct*)kalloc();
    new_task->state = TASK_RUNNING;
    new_task->pid = i;

// set counter and priority using rand
    new_task->counter = 0;
    new_task->priority = rand() % (PRIORITY_MAX-PRIORITY_MIN+1) + PRIORITY_MIN;

// set the ra and sp
    new_task->thread.ra = (uint64_t)__dummy;
```

```
new_task->thread.sp = (uint64_t)new_task + PGSIZE; // notice new_task is also an
address of the struct (the bottom of the PAGE)

task[i] = new_task;
}
```

上面的代码中要注意的是, new_task 是指向这个 task 的指针, 同时也是这个 task 被分配到的内存空间的低地址, 而整个 task 被分配到的空间的大小为 PGSIZE (也就是 4KiB), 所以每个 task 的 sp 的值就是(uint 64t)new task + PGSIZE。

1.2.2) dummy 与__dummy 的实现

本实验中,所有的 task (idle 除外)都运行同一段代码 dummy。

上面我们提到了,线程第一次调度的时候,需要提供一个特殊的地址__dummy,根据实验文档中的设计,我们设计这个函数的代码如下

```
__dummy:
```

```
la t0, dummy # load the address of dummy into the t0 register
csrw sepc, t0
sret # the program will return to the address of dummy
```

1.2.3) 实现线程的切换

通过一个 switch_to 函数,来实现线程的切换。这个函数接受一个参数,为指向下一个要切换的线程的指针 next,然后判断 next 和当前的线程的指针 current 是否为同一个线程(通过比较两者的 pid 得到),如果是同一个,那么就不需要调度,如果不是同一个,那么就调用__switch_to 函数进行调度。

__switch_to 函数的任务就是储存当前的运行的程序的上下文 ra, sp, s0-s11 到之前用来储存线程信息的数据结构(task_struct 中的 thread_struct)中,然后再把下一个要切换的程序的上下文 load 到 ra, sp, s0-s11 这些寄存器中。这里要注意的是我们传给__switch_to的是指向 task_struct 的指针,而 thread_struct 储存在 task_struct 中的起始位置在第 32个 byte,所以我们 store 和 load 的时候需要在 a0 的第 32个 byte 开始。

代码如下:

```
__switch_to:
    # save states to prev process
    # a0 is the base address of task_struct prev, and the content of thread starts
from 32(a0)
    sd ra, 32(a0)
    ...

ld ra, 32(a1)
    ...
# restore state from next process
ret
```

1.2.4) 实现调度入口函数

设计 do_timer 函数, 其在时钟中断处理函数中调用, 负责执行调度逻辑。

- 当前线程为 idle 或当前线程时间片已耗尽,则直接进行调度;
- 否则当前线程仍有时间片,将其剩余时间减 1。
 - ► 若剩余时间仍然大于 0,则不进行调度直接返回;
 - ▶ 否则当前线程的执行时间结束, 进行调度。

根据以上逻辑,实现代码如下:

```
void do_timer() {
    // 1. 如果当前线程是 idle 线程或当前线程时间片耗尽则直接进行调度
    // 2. 否则对当前线程的运行剩余时间减 1, 若剩余时间仍然大于 0
    // 则直接返回, 否则进行调度
    if (current == idle || current->counter == 0) {
        schedule();
    } else {
        current->counter--;
        if (current->counter == 0) {
            schedule();
        }
    }
}
```

1.2.5) 线程调度算法实现

在 task_init 函数中,内核为各线程分配了随机的优先级。调度算法每次选择剩余时间 片最大的线程执行,若所有线程时间片均已耗尽,则重新将时间片初始化为优先级并再次进行调度。

根据线程调度算法逻辑,编写工具函数 get_next_task 获取下一个要执行的线程:

// 选择下一个要运行的线程
static int get_next_task() {
 while (true) {
 int next = 0; // 下一个要运行的线程
 int counter = 0; // next 线程的 counter
 for (int i = 1; i < NR_TASKS; i++) {
 if (task[i] != NULL && task[i]->counter > counter) {
 // 选择 counter 最大的线程

```
counter = task[i]->counter;
       next = i;
     }
   }
   if (counter > 0) { // 找到了 counter > 0 的线程
     return next;
   // 所有线程的时间片都已耗尽
   for (int i = 1; i < NR_TASKS; i++) {</pre>
     if (task[i] != NULL) {
       // 重新设置时间片
       task[i]->counter = task[i]->priority;
       printk("SET [PID = %d PRIORITY = %d COUNTER = %d]\n", task[i]->pid,
              task[i]->priority, task[i]->counter);
     }
   }
 }
}
在 get next task 函数与 switch to 函数的基础上,实现调度函数 schedule:
```

```
void schedule() { switch_to(task[get_next_task()]); }
```

Chapter 2: 思考题

2.1) 1.

RISC-V的寄存器根据调用约定被分成 caller-saved registers 和 callee-saved registers。其中 caller-saved registers包括 t0-t6, a0-a7, 而 callee-saved registers包括 s0-s11, sp, ra。在线程切换的时候,该线程只需要保存 caller-saved registers 即可。

2.2) 2.

mm_init 这个函数的目的是开辟内存,它是通过调用 kfreerange 来实现的,kfreerange 中则是循环地调用 kfree 去每次开辟一个 PGSIZE 的空间,将其加入到一个 kmem.freelist 的链表中,表示空闲的能被调用的 page。这样在循环结束就把整块内存都分成了多个大小为 PGSIZE 的 pages,作为管理内存的基本单元。

更加具体地,kfree 中先将 addr 向上对齐到整数个 PGSIZE 的大小的位置,然后将这段内存都赋值为 0,然后把这块内存用一个 struct run *去管理,然后加入到 kmem.freelist 的 头部。

对于 kalloc,则是取出 kmem.freelist 中的一块内存,重新赋值为 0 之后,返回给进程使用。从这个 kmem.freelist 的管理可以看出,当给一个进程分配内存的时候,是从内存地址大的位置开始逐页分配的。

2.3) 3.

在之后的线程调度__switch_to 过程中, ra 保存的函数返回点即为程序运行到__switch_to 入口的 PC 值。

完整的线程切换过程如下:

程序刚进入 switch_to 函数时, ra 的值在下图中可以看到

```
| Market |
```

Figure 2: 进入 switch_to

程序继续运行,可以看到当运行到 proc.c 的 133 行的时候 ra 再次发生变化

Figure 3: 运行至 133 行

程序继续运行,可以看到当运行到__switch_to的入口的时候,ra 再次发生变化,这时就会把 ra 存入到当前备切换线程的栈中,也就是当前线程的函数返回点。

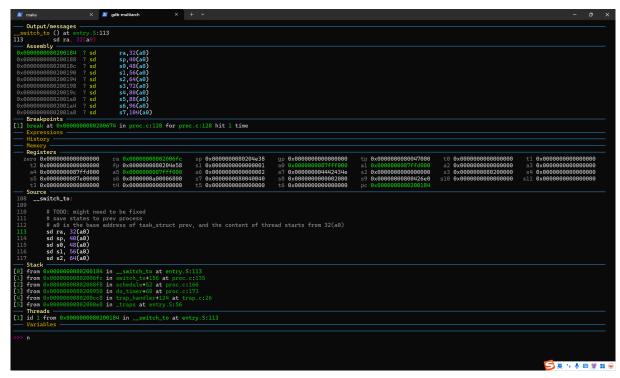


Figure 4: 运行至__switch_to 入口

程序继续运行,可以看到当运行到 ld ra, 32(a1)的时候, ra 被赋值为了将要切换到的 next 线程的函数返回点。

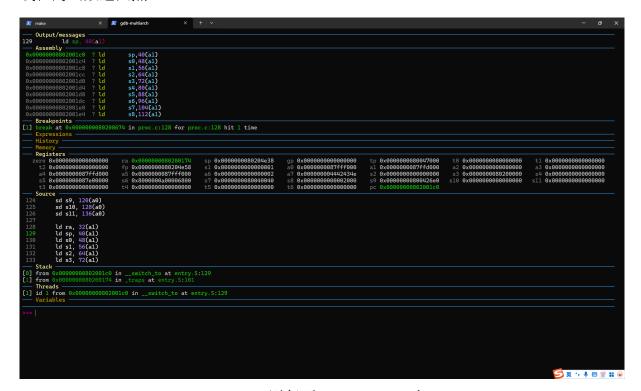


Figure 5: 运行至 ld ra, 32(a1)入口

2.4) 4.

Declaration

 $I\ hereby\ declare\ that\ all\ the\ work\ done\ in\ this\ lab\ 2\ is\ of\ our\ independent\ effort.$