操作系统 实验7

21301114 俞贤皓

环境(实验0~2, 4~7): Arch Linux 6.5.3-arch1-1

环境(实验3~4): Ubuntu 22.04.3 LTS (WSL)

1. 实验步骤

1.1 修改应用程序

• 根据文档实现代码

```
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> ls
Cargo.lock Cargo.toml Makefile src/ target/
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> vim src/syscall.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> vim src/lib.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> vim src/bin/initproc.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> vim src/console.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> vim src/bin/user_shell.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> vim src/lib.rs
```

1.2 在内核中增加系统调用

• 根据文档实现代码

```
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/user (main)> z .../os
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/syscall/mod.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/syscall/fs.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/syscall/process.rs
```

1.3 应用的链接与加载

```
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim <u>build.rs</u>
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim <u>src/loader.rs</u>
```

1.4 进程标识符与内核栈

```
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/task/pid.rs
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/mm/memory_set.rs
```

1.5 修改实现进程控制块

YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/task/task.rs

1.6 实现任务管理器

YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/task/manager.rs

1.7 增加处理器管理结构

YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/task/processor.rs YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/task/processor.rs

1.8 创建初始进程

YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim src/task/mod.rs

1.9 进程调度机制

YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/task/mod.rs

1.10 进程的生成机制

```
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/mm/memory_set.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/task/task.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/task/task.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/mm/page_table.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/mm/address.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/mm/mod.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/mm/mod.rs
YXH_XianYu ~/b/O/G/e/os (main)> vim src/trap/mod.rs
```

1.11 进程资源回收机制

```
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim <a href="main">src/mm/memory_set.rs</a>
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim <a href="main:src/main:rs">src/main:rs</a>
YXH_XianYu ~/b/0/G/e/os (main)> vim <a href="main:src/main:rs">src/main:rs</a>
```

1.12 执行

- 出现了比较多的问题, 进行修改
- 最后,运行成功:

```
Compiling os v0.1.0 (/mnt/expt7/os)
    Finished release [optimized] target(s) in 1.10s
[rustsbi] RustSBI version 0.2.0-alpha.3
[rustsbi] Platform: QEMU (Version 0.2.0)
[rustsbi] misa: RV64ACDFIMSU
[rustsbi] mideleg: 0x222
[rustsbi] medeleg: 0xb1ab
[rustsbi-dtb] Hart count: cluster0 with 1 cores
[rustsbi] Kernel entry: 0x80200000
[kernel] Hello, world!
last 906 Physical Frames.
.text [0x80200000, 0x8020e000)
.rodata [0x8020e000, 0x80212000)
.data [0x80212000, 0x80265000)
.bss [0x80265000, 0x80476000)
mapping .text section
mapping .rodata section
mapping .data section
mapping .bss section
mapping physical memory
[kernel] back to world!
remap_test passed!
after initproc!
/*** APPS ****
initproc
user_shell
*******
Rust user shell
```

- 成功! 但目前无法退出,尝试编写一些软件
- 添加了一些应用程序

2. 思考问题

2.1 应用的链接与加载实现

- 应用链接与加载是通过 os/build.rs 和 os/src/loader.rs 实现的
- 应用的名称和ELF格式数据被保存在全局向量 APP NAMES 中
- 以便 exec 系统调用根据应用名加载对应的程序。这种机制允许根据程序名称动态地加载和执行不同的应用程序。

2.2 进程标识符与进程控制块设计实现

- 进程标识符(PID)通过 os/src/task/pid.rs 中的 PidAllocator 管理,保证每个进程有一个唯一的PID
- 进程控制块(PCB)在 os/src/task/task.rs 中定义,包含进程状态、内存空间、父子进程信息 等
- 这种设计使得每个进程都有独立的运行环境和标识, 便于管理和调度

2.3 任务管理实现

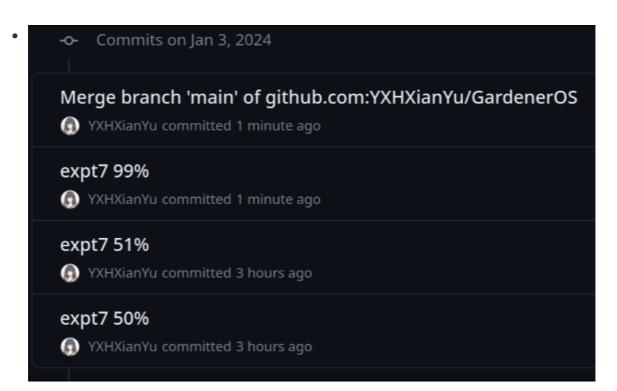
- 任务管理主要通过 os/src/task/manager.rs 实现
- 系统维护一个就绪队列, 存储可运行的任务
- 通过简单的FIFO(先进先出)调度策略,从队列中取出任务并执行
- 这个机制简单高效,适用于多任务处理

2.4 进程调度、生成与资源回收实现

- 进程的调度、生成和资源回收分别在 os/src/task/mod.rs 和 os/src/task/processor.rs 中实现
- 进程调度通过切换任务上下文来执行不同的进程
- 进程生成主要通过 fork 和 exec 系统调用实现,其中 fork 用于创建新进程, exec 用于加载和执行 新程序
- 资源回收主要通过 exit 和 waitpid 系统调用实现,当进程结束或被终止时,系统会回收其占用的资源,如内存和文件描述符

3. Git提交截图

• 仓库链接



4. 其他说明

• 无