OS_Lab_05 Report

PB21111686_赵卓

实验题目

• FCFS调度。

实验目的

• 在前四个实验的基础上,添加FCFS进程调度功能。

实验内容

补全task.c中的缺失函数rqFCFSInit、rqFCFSIsEmpty、nextFCFSTsk、tskEnqueueFCFS、tskDequeueFCFS、createTsk、destroyTsk。

实验模块实现

rqFCFSInit

此函数对进程就绪队列进行初始化,只需将队列的头尾指针赋初值为0,idleTsk赋值为idle任务即可。代码如下:

```
// 初始化就绪队列(需要填写)
void rqFCFSInit(myTCB *idleTsk)
{ // 对rqFCFS进行初始化处理
    rqFCFS.head = (void *)0;
    rqFCFS.tail = (void *)0;
    rqFCFS.idleTsk = idleTsk;
}
```

rqFCFSIsEmpty

此函数判断就绪队列是否为空,如果是空就返回TRUE,只需判断就绪队列头尾指针是否都为0即可。代码如下:

```
// 如果就绪队列为空,返回True(需要填写)
int rqFCFSIsEmpty(void)
{ // 当head和tail均为NULL时,rqFCFS为空
    return (rqFCFS.head == (void *)0 && rqFCFS.tail == (void *)0);
}
```

nextFCFSTsk

此函数得到下一个就绪的任务,即当前就绪队列的头指针对应进程。如果当前队列不是空的,直接返回头指针即可;如果队列为空,就返回idle任务。代码如下:

```
// 获取就绪队列的头结点信息,并返回(需要填写)
myTCB *nextFCFSTsk(void)
{ // 获取下一个Tsk
    if (rqFCFSIsEmpty())
        return rqFCFS.idleTsk;
    else
        return rqFCFS.head;
}
```

tskEnqueueFCFS

此函数将一个新的就绪进程加入到就绪队列之中。如果队列为空,那么将头尾指针都指向该进程;如果队列为空,则将当前尾指针对应进程的下个进程指向该进程,然后更新当前尾指针指向的进程为该进程。代码如下:

```
// 将一个未在就绪队列中的TCB加入到就绪队列中(需要填写)
void tskEnqueueFCFS(myTCB *tsk)
{ // 将tsk入队rqFCFS
    if (rqFCFSIsEmpty())
    {
        rqFCFS.head = tsk;
        rqFCFS.tail = tsk;
    }
    else
    {
        rqFCFS.tail->nextTCB = tsk;
        rqFCFS.tail = tsk;
    }
}
```

• tskDequeueFCFS

此函数将当前头进程移出就绪队列。如果队列为空,操作无意义,直接返回;如果队列不为空,

长度为1时,出队后队列为空,所以直接将头尾指针都赋0;长度大于1时,将当前头指针指向的进程设为头指针的下一个进程即可。代码如下:

```
// 将就绪队列中的TCB移除(需要填写)
void tskDequeueFCFS(myTCB *tsk)
{ // rqFCFS出队
    if (rqFCFSIsEmpty())
         return;
    else
    {
         if (rqFCFS.head == rqFCFS.tail)
         {
              rqFCFS.head = (void *)0;
              rqFCFS.tail = (void *)0;
         }
         else
              rqFCFS.head = rqFCFS.head->nextTCB;
    }
}
```

createTsk

createTsk创建一个新进程并将其加入进程池之中。如果当前没有空闲的TCB,无法创建,返回-1表示错误;如果有空闲TCB,将当前的空闲TCB给新进程使用,然后更新空闲TCB为下一个空闲TCB,然后将新进程的入口设为skBody,然后调用stack_init初始化栈空间,然后调用tskStart启动,并返回进程状态。代码如下:

```
// 以tskBody为参数在进程池中创建一个进程,并调用tskStart函数,将其加入就绪队列(需要填写)
int createTsk(void (*tskBody)(void))
{    // 在进程池中创建一个进程,并把该进程加入到rqFCFS队列中
    if (!firstFreeTsk)
        return -1;
    else
    {
        myTCB *new = firstFreeTsk;
        firstFreeTsk = firstFreeTsk->nextTCB;
        new->task_entrance = tskBody;
        stack_init(&new->stkTop, tskBody);
        tskStart(new);
        return new->TSK_ID;
    }
}
```

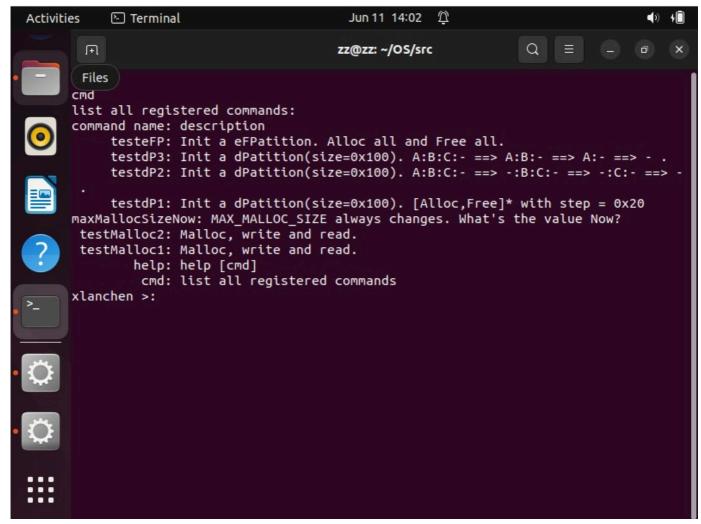
destroyTsk

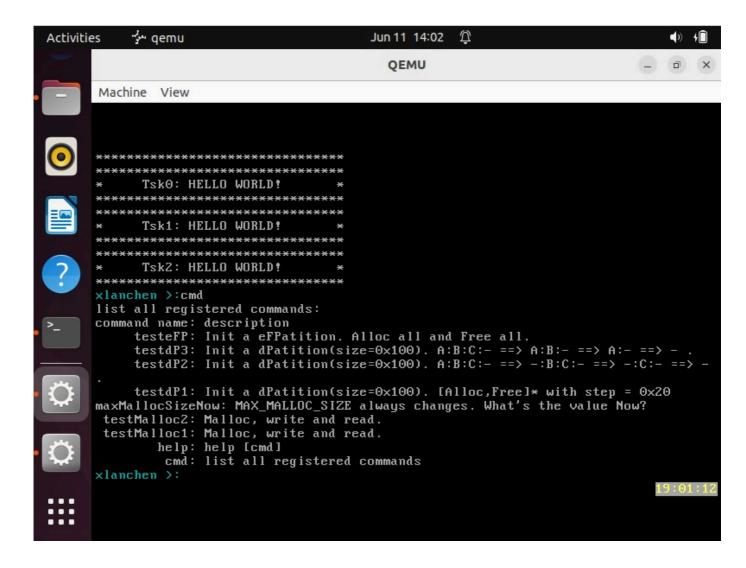
destroyTsk销毁给定序号的进程,实际上进行TCB的回收。只需要在进程池中,找到对应标号的进程TCB,然后将其入口和状态都置0,并将其下一个TCB设为当前的空闲TCB,然后更新当前TCB为该TCB。代码如下:

```
// 以takIndex为关键字,在进程池中寻找并销毁takIndex对应的进程(需要填写)
void destroyTsk(int takIndex)
{ // 在进程中寻找TSK_ID为takIndex的进程,并销毁该进程
    tcbPool[takIndex].task_entrance = (void *)0;
    tcbPool[takIndex].TSK_State = TSK_NONE;
    tcbPool[takIndex].nextTCB = firstFreeTsk;
    firstFreeTsk = &tcbPool[takIndex];
}
```

实验结果

• 运行脚本,结果如下:





可见结果符合预期。

思考题回答

- 在上下文切换的现场维护中, pushf 和 popf 对应, pusha 和 popa 对应, call 和 ret 对应, 但是为什么 CTS SW 函数中只有 ret 而没有 call 呢?
 我们分析CTX_SW函数,根据讲义,各指令含义如下:
 - 。 pushf: 旧进程的标志寄存器入栈。
 - 。 pusha: 旧进程的通用寄存器入栈, 此条指令和上一条指令一并, 起 到了保护现场的作用。
 - movl prevTSK_StackPtr, %eax: prevTSK_StackPtrAddr是指针的指针, 指将其存入eax寄存器。
 - 。 movl %esp, (%eax): ()是访存的标志, 该语句的目的是存储任务的栈空间。
 - movl nextTSK StackPtr, %esp: 该语句的目的是通过改变esp来切换栈。
 - popa: 旧进程的通用寄存器出栈。popf: 旧进程的标志寄存器出栈。
 - 。 ret: 返回指令,从栈中取出返回地址,存入eip寄存器。

```
CTX_SW:
pushf
pusha
movl prevTSK_StackPtr , %eax
movl %esp, (%eax)
movl nextTSK_StackPtr , %esp
popa
popf
ret
```

因此,CTS_SW函数中只有ret而没有call的原因即:外部调用该函数时PC寄存器的值已经被自动压栈了,而最后用ret是为了把该值出栈。、

谈一谈你对 stack_init 函数的理解。
 stack_init如下:

该函数用于创建进程时初始化其栈空间,从而进行上下文切换操作。同时由于栈空间从高到低地址,所以指针要一直减少。

- myTCB结构体定义中的stack[STACK SIZE]的作用是什么?BspContextBase[STACK SIZE]的作用 又是什么?
 - 。 stack[STACK SIZE]的作用即开辟一个栈空间, stack为栈的起始地址。
 - 。 BspContextBase[STACK SIZE]是系统栈,所有调度操作都是在这个栈里面完成的。
- prevTSK StackPtr是一级指针还是二级指针?为什么?
 prevTSK StackPtr是二级指针,是指针的指针,它保存前一个进程栈顶指针的地址,即指向前一

个进程的栈顶指针。根据其定义也可以知道:

unsigned long **prevTSK_StackPtrAddr;

实验问题

• 此次实验比较简单,主要问题和上次一样,几个变量定义问题,在头文件添加extern然后将变量定义在主文件中解决。