

# lab3 实验报告

李培佳 191300029 [191300029@smail.nju.edu.cn](mailto:191300029@smail.nju.edu.cn)

## 1. 实验进度

实现了进程管理功能，基于时间中断进行进程切换完成任务调度，完成了 `fork`, `exit`, `sleep` 库函数和对应的处理例程实现

## 2. 实验结果

```
QEMU
Father Process: Ping 1, 7;
Child Process: Pong 2, 7;
Father Process: Ping 1, 6;
Child Process: Pong 2, 6;
Father Process: Ping 1, 5;
Child Process: Pong 2, 5;
Father Process: Ping 1, 4;
Child Process: Pong 2, 4;
```

```
QEMU
Father Process: Ping 1, 7;
Child Process: Pong 2, 7;
Father Process: Ping 1, 6;
Child Process: Pong 2, 6;
Father Process: Ping 1, 5;
Child Process: Pong 2, 5;
Father Process: Ping 1, 4;
Child Process: Pong 2, 4;
Father Process: Ping 1, 3;
Child Process: Pong 2, 3;
Father Process: Ping 1, 2;
Child Process: Pong 2, 2;
Father Process: Ping 1, 1;
Child Process: Pong 2, 1;
Father Process: Ping 1, 0;
Child Process: Pong 2, 0;
```

## 3. 修改的代码位置

阅读整体代码框架，本次实验和 lab2 较为接近，需要完成的函数为 `fork()`, `sleep()`, `exit()`，用户程序使用上述函数的具体过程还是系统调用，只需要在 `lib/syscall.c` 中添加相应函数的系统调用即可。

## 3.1 时钟中断处理

根据讲义中的提示，我们可以大致了解 `timeHandle()` 的流程

- 当每次进入时钟中断时，首先遍历 `pcb`，找到状态为 `STATE_BLOCKED` 的进程，将此进程的 `sleeptime` 减一，如果某个进程的 `sleeptime` 减一之后变成0，则将此进程的状态设为 `STATE_RUNNABLE`。
- 框架代码中有全局变量 `current` 用于记录当前的进程在 `pcb` 中的索引号，将当前进程的 `timeCount` 加一，如果当前进程的 `timeCount` 超过 `MAX_PCB_NUM`，我们接下来要在 `pcb` 中搜索是否有 `STATE_RUNNABLE` 的进程，如果没有找到，则判断当前进程是否可以继续执行，如果可以，则将 `timeCount` 重新设置为0，并继续执行当前进程，如果当前进程无法继续执行，则返回内核代码（即设置 `current = 0`）。
- 当前进程的 `timeCount` 没有超过 `MAX_PCB_NUM`，则不用进程切换，直接继续执行当前进程即可。
- 我们通过上述的判断更新 `current`，并默认切换到 `current` 的进程上，进程切换的代码使用了讲义上提供的代码。

## 3.2 系统调用例程

### 3.2.1 sleep

将当前进程的状态设置为 `STATE_BLOCKED`，并将传入的 `time` 传给当前进程的 `sleeptime`，如果 `time` 小于等于0，则不进行赋值，最后将当前进程的 `timeCount` 设置为 `MAX_TIME_COUNT`，使用内联汇编 `int 0x20` 进入时钟中断即可。

### 3.2.2 exit

将当前进程的状态设置为 `STATE_DEAD`，并将 `timeCount` 设置为 `MAX_TIME_COUNT`，使用内联汇编 `int 0x20` 进入时钟中断。

### 3.2.3 fork

`fork` 用于创建一个子进程，并返回子进程的进程号（记为 `i`），如果创建失败，则返回 `-1`。

注意 `fork` 只涉及创建子进程，不涉及进程切换。

我们需要在 `pcb` 中找到一个状态为 `STATE_DEAD` 的进程块，如果不存在，直接返回 `-1` 即可。找到之后，将父进程的资源复制给子进程，内存拷贝的代码使用了讲义中提供的代码。接下来对子进程的一些属性进行设置

- 子进程的 `pid` 即为我们一开始找到的进程号 `i`，`timeCount`, `sleepTime` 为0，`state` 为 `STATE_RUNNABLE`，除了 `eax` 以外的寄存器(包括 `eflags`)全部直接拷贝 `current`（即父进程）的寄存器，`eax` 设置为0，（调用 `fork` 后父进程返回子进程的 `pid`，子进程返回0），`current` 的 `eax` 赋值为 `i`。
- 子进程的段寄存器不能直接复制，需要通过计算得到，除了 `cs` 为 `USEL(2 * i + 1)`，其余为 `USEL(2 * i + 2)`
- 子进程的 `preStackTop` 记录目前的 `stackTop` 即可，随后给 `stackTop` 赋值为 `pcb[i].regs`

