

운영체제 기말 정리본

dldyou

목 차

1. 14-Concurrency and Threads	3
1.1. Threads	3
1.1.1. Thread Create	3
1.1.2. Race Condition	3
1.1.3. Critical Section	3
1.1.4. Atomicity	3
1.1.5. Mutex	4
2. 15-Locks	4
2.1. Pthread Locks	4
2.1.1. Evaluating Locks	4
2.1.2. Controlling Interrupts	4
2.2. Support for Locks	4
2.2.1. Hardware Support	4
2.2.1.1. Spin Locks	4
2.2.1.1.1. Loads / Stores	4
2.2.1.1.2. Test-and-Set	4
2.2.1.1.3. Compare-and-Swap	5
2.2.1.2. Ticket Locks	5
2.2.2. OS Support	5
2.2.2.1. Locks with Queues (Hardware + OS Support)	5
3. 16-Lock-Based Concurrent Data Structures	5
3.1. Counter	6
3.1.1. Concurrent Counters	6
3.1.2. Sloppy Counters	6
3.2. Concurrent Data Structures	6
3.2.1. Linked Lists	6
3.2.1.1. Scaling Linked Lists	6
3.2.2. Queues	7
3.2.3. Hash Table	7
4. 17-Condition Variables	7
4.1. Condition Variable	7
4.1.1. Producer / Consumer Problem	8
5. 18-Semaphores	8
5.1. Producer / Consumer Problem	9
5.2. Reader / Writer Locks	10
5.3. How To Implement Semaphores	10
6. 19-Common Concurrency Problems	10
6.1. Concurrency Problems	10
6.1.1. Atomicity-Violation	10
6.1.2. Order-Violation	10
6.1.3. Deadlock Bugs	11
6.1.4. Conditions for Deadlock	11
6.1.4.1. Deadlock Prevention	11

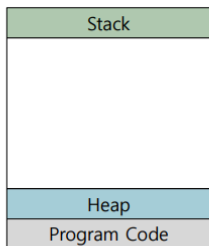
7. I/O Devices and HDD	12
7.1. System Architecture	12
7.2. I/O Devices	12
7.3. Interrupts	12
7.4. Direct Memory Access (DMA)	12
7.5. Methods of Device Interaction	12
7.6. HDD	12
7.6.1. I/O Time	13
7.6.2. Disk Scheduling	13
8. 21-Assignment 2: KURock	13
9. 22-Files and Directions	13
9.1. Abstractions for Storage	13
9.2. Interface	13
9.2.1. Creating	13
9.2.2. Accessing	13
9.2.2.1. Sequential	13
9.2.2.2. Random	13
9.2.2.3. Open File Table	14
9.2.2.4. Shared File Entries	14
9.2.2.5. Writing Immediately	14
9.2.3. Removing	14
9.2.4. Functions	14
9.3. Mechanisms for Resource Sharing	14
9.3.1. Permission Bits	15
9.3.2. Making a File System	15
9.3.3. Mounting a File System	15
10. 23-File System Implementation	15
10.1. Overall Organization	15
10.2. inode	15
10.3. Directory Organization	16
10.4. Free Space Management	16
10.5. System Calls (FILE)	16
10.6. Caching and Buffering	16
11. 24-FSCK and Journaling	17
11.1. How to Update the Disk despite Crashes	17
11.2. File System Checker (FSCK)	17
11.3. Journaling (Write-ahead Logging)	17
11.3.1. Data Journaling	17
11.3.2. Recovery	18
11.3.3. Batching Log Updates	18
11.3.4. Making the Log Finite	18
11.3.5. Ordered Journaling (=Metadata Journaling)	18
12. 25-Log-Structured File Systems	18
12.1. Writing to Disk Sequentially	18
12.2. Writing Sequentially and Effectively	18
12.3. inode Map (imap)	18
12.4. What About Directories?	19
12.5. Garbage Collection	19
12.6. Crah Recovery	19
13. 26-Flash-based SSDs	19
13.1. Basic Flash Operations	19
13.2. A Log-Structured FTL	20

1. 14-Concurrency and Threads

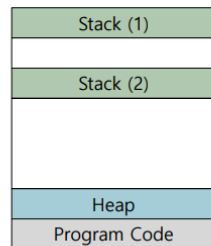
1.1. Threads

- Multi-threaded 프로그램
 - 스레드 하나의 상태는 프로세스의 상태와 매우 비슷하다.
 - 각 스레드는 그것의 PC(Program Counter)와 private한 레지스터를 가지고 있다.
 - 스레드 당 하나의 스택을 가지고 있다.
 - 같은 address space를 공유하므로 같은 데이터를 접근할 수 있다.
 - Context Switch
 - Thread Control Block (TCB)
 - 같은 address space에 남아있다. (switch를 하는데 page table이 필요하지 않음)

Single-threaded address space



Multi-threaded address space



- 사용하는 이유
 - 병렬성
 - Multiple CPUs
 - Blocking 회피
 - 느린 I/O
 - 프로그램에서 하나의 스레드가 기다리는 동안(I/O 작업을 위해 blocked 되어), CPU 스케줄러가 다른 스레드를 실행시킬 수 있다.
 - 많은 현대 서버 기반 어플리케이션은 멀티스레드를 사용하도록 구현되어 있다.
 - 웹 서버, 데이터베이스 관리 시스템, ...

1.1.1. Thread Create

```
void *mythread(void *arg)
{
    printf("%s\n", (char *) arg);
    return NULL;
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_t p1, p2;
    int rc;
    printf("main: begin\n");
    rc = pthread_create(&p1, NULL, mythread, "A"); assert(rc == 0);
    rc = pthread_create(&p2, NULL, mythread, "B"); assert(rc == 0);
    // join waits for the threads to finish
    rc = pthread_join(p1, NULL); assert(rc == 0);
    rc = pthread_join(p2, NULL); assert(rc == 0);
    printf("main: end\n");
    return 0;
}
```

- 실행 가능한 순서

main	Thread 1 (T1)	Thread 2 (T2)
prints "main: begin"		
creates Thread 1		
creates Thread 2		
waits for T1	prints "A"	
waits for T2		prints "B"
prints "main: end"		
prints "main: begin"		
creates Thread 1		
creates Thread 2		
waits for T1	prints "A"	
waits for T2		prints "B"
prints "main: end"		

- 공유 데이터

```
static volatile int counter = 0;
void * mythread(void *arg)
{
    int i;
    printf("%s: begin\n", (char *) arg);
    for (i = 0; i < 1e7; i++) {
        counter = counter + 1;
    }
    printf("%s: done\n", (char *) arg);
    return NULL;
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_t p1, p2;
    printf("main: begin (counter = %d)\n", counter);
    pthread_create(&p1, NULL, mythread, "A");
    pthread_create(&p2, NULL, mythread, "B");
    pthread_join(p1, NULL);
    pthread_join(p2, NULL);
    printf("main: done with both (counter = %d)\n", counter);
    return 0;
}
```

- 실행 결과

- counter 값이 2e7이 아닌 다른 값이 나올 수 있다.

```
main: done with both (counter = 20000000)
main: done with both (counter = 19345221)
main: done with both (counter = 19221041)
```

1.1.2. Race Condition

```
counter = counter + 1;    100 mov 0x8049a1c, %eax
                        105 add $0x1, %eax
                        108 mov %eax, 0x8049a1c
```

OS	Thread 1	Thread 2	(after instruction)		
			PC	%eax	counter
Context switch	mov add		100	0	50
			105	50	50
			108	51	50
Context switch	mov add mov	mov add mov	100	0	50
			105	50	50
			108	51	50
Context switch	mov		113	51	51
			108	51	51
			113	51	51

1.1.3. Critical Section

- Critical Section
 - 공유된 자원에 접근하는 코드 영역 (공유 변수)
 - 둘 이상의 스레드에 의해 동시에 실행되어서는 안 된다.
- Mutual Exclusion
 - 한 스레드가 critical section에 들어가면 다른 스레드는 들어갈 수 없다.

1.1.4. Atomicity

- Atomic
 - 한 번에 실행되어야 하는 연산

- 하나의 명령이 시작되었다면 해당 명령이 종료될 때까지 다른 명령이 시작되어서는 안 된다.
- synchronizaion을 어떻게 보장하는지
 - 하드웨어 지원 (atomic instructions)
 - Atomic memory add → 있음
 - Atomic update of B-tree → 없음
 - OS는 이러한 명령어들에 따라 일반적인 동기화 primitive 집합을 구현한다.

1.1.5. Mutex

위의 Atomicity를 보장하기 위해 Mutex를 사용한다.

- Initialization
 - Static: pthread_mutex_t lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
 - Dynamic: pthread_mutex_init(&lock, NULL);
- Destory
 - pthread_mutex_destroy();
- Condition Variables
 - int pthread_cond_wait(pthread_cond_t *cond, pthread_mutex_t *mutex);
 - 조건이 참이 될 때까지 대기하는 함수
 - pthread_mutex_lock으로 전달할 mutex를 잠근 후에 호출되어야 한다.
 - int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *cond);
 - 대기 중인 스레드에게 signal을 보내는 함수
 - pthread_cond_wait로 대기 중인 스레드 중 하나를 깨운다.
 - 외부를 lock과 unlock으로 감싸줘야 한다.
- 두 스레드를 동기화

```
while (read == 0)
    ; // spin
```

```
ready = 1;
```

- 오랜 시간 spin하게 되어 CPU 자원을 낭비하게 된다.
- 오류가 발생하기 쉽다.
 - 현대 하드웨어의 메모리 consistency 모델 취약성
 - 컴파일러 최적화

```
pthread_mutex_t lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
pthread_cond_t cond = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
pthread_mutex_lock(&lock);
while (ready == 0)
    pthread_cond_wait(&cond, &lock);
pthread_mutex_unlock(&lock);
```

```
pthread_mutex_lock(&lock);
ready = 1;
pthread_cond_signal(&cond);
pthread_mutex_unlock(&lock);
```

- #include <pthread.h> 컴파일 시 gcc -o main main.c -Wall -pthread 와 같이 진행

2. 15-Locks

2.1. Pthread Locks

```
pthread_mutex_t lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
...
pthread_mutex_lock(&lock);
counter = counter + 1; // critical section
pthread_mutex_unlock(&lock);
```

- Lock을 어떻게 설계해야 할까?
 - 하드웨어 / OS 차원에서의 지원이 필요한가?

2.1.1. Evaluating Locks

- 상호 배제(Mutual Exclusion)
 - 둘 이상의 스레드가 동시에 critical section에 들어가는 것을 방지

- 공평(Fairness)
 - lock을 두고 경쟁할 때, lock이 free가 되었을 때, lock을 얻는 기회가 공평함
- 성능(Performance)
 - lock을 사용함으로써 생기는 오버헤드
 - 스레드의 수
 - CPU의 수

2.1.2. Controlling Interrupts

```
void lock() {
    DisableInterrupts();
}
void unlock() {
    EnableInterrupts();
}
```

- 이러한 모델은 간단하지만 많은 단점이 있음
 - thread를 호출하는 것이 반드시 privileged operation으로 수행되어야 함
 - 멀티프로세서 환경에서 작동하지 않음
 - 인터럽트가 손실될 수 있음
- 한정된 contexts에서만 사용될 수 있음
 - 지저분한 인터럽트 처리 상황을 방지하기 위해

2.2. Support for Locks

2.2.1. Hardware Support

- 간단한 방법으로는 yield() (본인이 ready큐로, 즉 CPU자원을 포기한다고 함) 를 사용할 수 있음
 - 그러나 여전히 비용이 높고 공평하지 않음
 - RR에 의해 스케줄 된 많은 스레드가 있는 상황을 고려해보자

```
void lock(lock_t *lock) {
    while (TestAndSet(&lock->flag, 1) == 1)
        yield();
}
```

- 하드웨어 만으로는 상호 배제 및 공평성만 해결 할 수 있었음
 - 성능 문제는 여전히 존재 → OS의 도움이 필요

2.2.1.1. Spin Locks

2.2.1.1.1. Loads / Stores

```
typedef struct __lock_t { int flag; } lock_t;

void init(lock_t *mutex) {
    // 0 -> lock is available, 1 -> held
    mutex->flag = 0;
}

void lock(lock_t *mutex) {
    while (mutex->flag == 1) // TEST the flag
        ; // spin-wait (do nothing)
    mutex->flag = 1; // now SET it!
}

void unlock(lock_t *mutex) {
    mutex->flag = 0;
}
```

- 상호 배제가 없음
 - thread 1에서 lock()을 호출하고 while(flag == 1)에서 1이 아니구나 하고 빠져나갈 때 context switch가 일어남
 - thread 2에서 lock()을 호출하고 while(flag == 1)에서 1이 아니구나 하고 빠져나가서 flag = 1로 만들
 - context switch가 일어나 thread 1이 다시 돌아와서 flag = 1이 됨
 - 두 스레드 모두 lock을 얻게 됨
- 성능 문제
 - spin-wait으로 인한 CPU 사용량이 많아짐

2.2.1.1.2. Test-and-Set

- Test-and-Set atomic instruction

```

int TestAndSet(int *old_ptr, int new) {
    int old = *old_ptr; // fetch old value at old_ptr
    *old_ptr = new; // store 'new' into old_ptr
    return old; // return the old value
}

typedef struct __lock_t { int flag; } lock_t;

void init(lock_t *lock) {
    lock->flag = 0;
}

void lock(lock_t *lock) {
    while (TestAndSet(&lock->flag, 1) == 1);
}

void unlock(lock_t *mutex) {
    mutex->flag = 0;
}

```

- 공평하지 않음 (starvation이 발생할 수 있음)
- 단일 CPU에서 오버헤드가 굉장히 클 수 있음

2.2.1.3. Compare-and-Swap

- Compare-and-Swap atomic instruction

```

int CompareAndSwap(int *ptr, int expected, int new) {
    int actual = *ptr;
    if (actual == expected)
        *ptr = new;
    return actual;
}

void lock(lock_t *lock) {
    while (CompareAndSwap(&lock->flag, 0, 1) == 1);
}

```

- Test-and-Set과 동일하게 동작함

2.2.1.2. Ticket Locks

- Fetch-and-Add atomic instruction
 - ▶ 번호표 발급으로 생각하면 됨

```

int FetchAndAdd(int *ptr) {
    int old = *ptr;
    *ptr = old + 1;
    return old;
}

typedef struct __lock_t {
    int ticket;
    int turn;
} lock_t;

void lock_init(lock_t *lock) {
    lock->ticket = 0;
    lock->turn = 0;
}

void lock(lock_t *lock) {
    int myturn = FetchAndAdd(&lock->ticket);
    while (lock->turn != myturn);
}

void unlock(lock_t *lock) {
    lock->turn = lock->turn + 1;
}

```

2.2.2. OS Support

- spin을 하는 대신 sleep을 함
- Solaris
 - ▶ park(): 호출한 스레드를 sleep 상태로 만들
 - ▶ unpark(threadID): threadID의 스레드를 깨움
- Linux
 - ▶ futex_wait(address, expected): address가 expected랑 같다면 sleep 상태로 만들
 - ▶ futex_wake(address): queue에서 스레드 하나를 깨움

2.2.2.1. Locks with Queues (Hardware + OS Support)

```

typedef struct __lock_t {
    int flag; // lock
    int guard; // spin-lock around the flag and
              // queue manipulations
    queue_t *q;
} lock_t;

void lock_init(lock_t *m) {
    m->flag = 0;
    m->guard = 0;
    queue_init(m->q);
}

void lock(lock_t *m) {
    while (TestAndSet(&m->guard, 1) == 1);
    if (m->flag == 0) {
        m->flag = 1; // lock is acquired
        m->guard = 0;
    }
    else {
        queue_add(m->q, getpid());
        m->guard = 0;
        park(); // wakeup/waiting race
    }
}

void unlock(lock_t *m) {
    while (TestAndSet(&m->guard, 1) == 1);
    if (queue_empty(m->q))
        m->flag = 0;
    else
        unpark(queue_remove(m->q));
    m->guard = 0;
}

```

setpark를 미리 불러주는 모습을 볼 수 있음

```

void lock(lock_t *m) {
    while (TestAndSet(&m->guard, 1) == 1);
    if (m->flag == 0) {
        m->flag = 1; // lock is acquired
        m->guard = 0;
    }
    else {
        queue_add(m->q, getpid());
        setpark(); // another thread calls unpark before
        m->guard = 0; // park is actually called, the
        park(); // subsequent park returns immediately
    }
}

void unlock(lock_t *m) {
    while (TestAndSet(&m->guard, 1) == 1);
    if (queue_empty(m->q))
        m->flag = 0;
    else
        unpark(queue_remove(m->q));
    m->guard = 0;
}

```

3. 16-Lock-Based Concurrent Data Structures

- Correctness
 - ▶ 올바르게 작동하려면 lock을 어떻게 추가해야 할까? (어떻게 thread safe 하게 만들 수 있을까?)
- Concurrency
 - ▶ 자료구조가 높은 성능을 발휘하고 많은 스레드가 동시에 접근할 수 있도록 하려면 lock을 어떻게 추가해야 할까?

3.1. Counter

3.1.1. Concurrent Counters

```
typedef struct __counter_t {
    int value;
    pthread_mutex_t lock;
} counter_t;

void init(counter_t *c) {
    c->value = 0;
    pthread_mutex_init(&c->lock, NULL);
}

void increment(counter_t *c) {
    pthread_mutex_lock(&c->lock);
    c->value++;
    pthread_mutex_unlock(&c->lock);
}

void decrement(counter_t *c) {
    pthread_mutex_lock(&c->lock);
    c->value--;
    pthread_mutex_unlock(&c->lock);
}

int get(counter_t *c) {
    pthread_mutex_lock(&c->lock);
    int rc = c->value;
    pthread_mutex_unlock(&c->lock);
    return rc;
}
```

- 간단하게 생각해보면 이렇게 구현할 수 있을 것이다. 그러나 매 count마다 lock 을 걸어야 하므로 concurrency가 떨어진다.

3.1.2. Sloppy Counters

- Logical counter
 - Local counter가 각 CPU 코어마다 존재
 - Global counter
 - Locks (각 local counter마다 하나, global counter에도 하나)
- 기본 아이디어
 - 각 CPU 코어마다 local counter를 가지고 있다가 global counter에 값을 올리는 방식
 - 이는 일정 주기마다 이루어짐
 - global counter에 값을 올리는 동안 lock을 걸어서 다른 코어가 접근하지 못하도록 함

```
typedef struct __counter_t {
    int global;
    pthread_mutex_t glock;
    int local[NUMCPUS];
    pthread_mutex_t llock[NUMCPUS];
    int threshold; // update frequency
} counter_t;

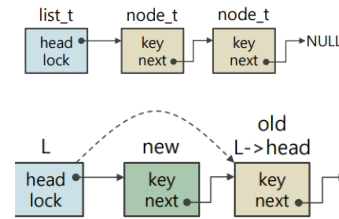
void init(counter_t *c, int threshold) {
    c->threshold = threshold;
    c->global = 0;
    pthread_mutex_init(&c->glock, NULL);
    int i;
    for (i = 0; i < NUMCPUS; i++) {
        c->local[i] = 0;
        pthread_mutex_init(&c->llock[i], NULL);
    }
}

void update(counter_t *c, int threadID, int amt) {
    int cpu = threadID % NUMCPUS;
    pthread_mutex_lock(&c->llock[cpu]); // local lock
    c->local[cpu] += amt; // assumes amt>0
    if (c->local[cpu] >= c->threshold) {
        pthread_mutex_lock(&c->glock); // global lock
        c->global += c->local[cpu];
        pthread_mutex_unlock(&c->glock);
        c->local[cpu] = 0;
    }
    pthread_mutex_unlock(&c->llock[cpu]);
}

int get(counter_t *c) {
    pthread_mutex_lock(&c->glock); // global lock
    int val = c->global;
    pthread_mutex_unlock(&c->glock);
    return val; // only approximate!
}
```

3.2. Concurrent Data Structures

3.2.1. Linked Lists



```
typedef struct __node_t {
    int key;
    struct __node_t *next;
} node_t;

typedef struct __list_t {
    node_t *head;
    pthread_mutex_t lock;
} list_t;

void List_Init(list_t *L) {
    L->head = NULL;
    pthread_mutex_init(&L->lock, NULL);
}

int List_Insert(list_t *L, int key) {
    pthread_mutex_lock(&L->lock);
    node_t *new = malloc(sizeof(node_t));
    if (new == NULL) {
        perror("malloc");
        pthread_mutex_unlock(&L->lock);
        return -1; // fail
    }
    new->key = key;
    // mutex lock은 여기서 옮겨지는 것이 좋음 (critical section이 여기부터)
    new->next = L->head;
    L->head = new;
    pthread_mutex_unlock(&L->lock);
    return 0; // success
}

int List_Lookup(list_t *L, int key) {
    pthread_mutex_lock(&L->lock);
    node_t *curr = L->head;
    while (curr) {
        if (curr->key == key) {
            pthread_mutex_unlock(&L->lock);
            return 0; // success (그러나 ret = 0을 저장해놓고 break한 다음
            //에 마지막에 return ret을 하는 것이 좋음 -> 버그 찾기 쉬움)
        }
        curr = curr->next;
    }
    pthread_mutex_unlock(&L->lock);
    return -1; // failure
}
```

3.2.1.1. Scaling Linked Lists

- Hand-over-hand locking (lock coupling)
 - 각 노드에 대해 lock을 추가 (전체 list에 대한 하나의 lock을 갖는 대신)
 - list를 탐색할 때, 다음 노드의 lock을 얻고 현재 노드의 lock을 해제
 - 각 노드에 대해 lock을 얻고 해제하는 오버헤드 존재
- Non-blocking linked list
 - compare-and-swap(CAS) 이용

```
void List_Insert(list_t *L, int key) {
    ...
    RETRY: next = L->head;
    new->next = next;
    if (CAS(&L->head, next, new) == 0)
        goto RETRY;
}
```

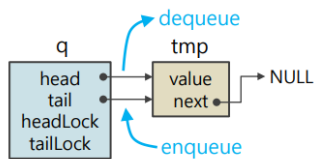
3.2.2. Queues

```
typedef struct __node_t {
    int value;
    struct __node_t *next;
} node_t;

typedef struct __queue_t {
    node_t *head; // out
    node_t *tail; // in
    pthread_mutex_t headLock;
    pthread_mutex_t tailLock;
} queue_t;

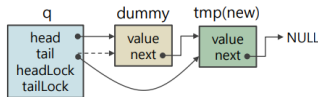
void Queue_Init(queue_t *q) {
    node_t *tmp = malloc(sizeof(node_t)); // dummy node (head와 tail 연
    산의 분리를 위해)
    tmp->next = NULL;
    q->head = q->tail = tmp;
    pthread_mutex_init(&q->headLock, NULL);
    pthread_mutex_init(&q->tailLock, NULL);
}


```



```
void Queue_Enqueue(queue_t *q, int value) {
    node_t *tmp = malloc(sizeof(node_t));
    assert(tmp != NULL);
    tmp->value = value;
    tmp->next = NULL;
    pthread_mutex_lock(&q->tailLock);
    q->tail->next = tmp;
    q->tail = tmp;
    pthread_mutex_unlock(&q->tailLock);
}

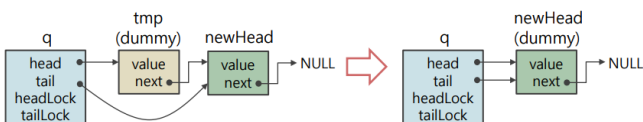

```



- 길이가 제한된 큐에서는 제대로 작동하지 않음, 조건 변수에 대해서는 다음 장에서 다루게 될 예정

```
int Queue_Dequeue(queue_t *q, int *value) {
    pthread_mutex_lock(&q->headLock);
    node_t *tmp = q->head;
    node_t *newHead = tmp->next;
    if (newHead == NULL) {
        pthread_mutex_unlock(&q->headLock);
        return -1; // queue was empty
    }
    *value = newHead->value;
    q->head = newHead;
    pthread_mutex_unlock(&q->headLock);
    free(tmp);
    return 0;
}


```



3.2.3. Hash Table

```
#define BUCKETS (101)
typedef struct __hash_t {
    list_t lists[BUCKETS]; // 앞에서 본 list_t를 사용
} hash_t;
void Hash_Init(hash_t *H) {
    int i;
    for (i = 0; i < BUCKETS; i++)
        List_Init(&H->lists[i]);
}
int Hash_Insert(hash_t *H, int key) {
    int bucket = key % BUCKETS;
    return List_Insert(&H->lists[bucket], key);
}
int Hash_Lookup(hash_t *H, int key) {
    int bucket = key % BUCKETS;
    return List_Lookup(&H->lists[bucket], key);
}


```

4. 17-Condition Variables

스레드를 계속 진행하기 전에 특정 조건이 true가 될 때까지 기다리는 것이 유용한 경우가 많다. 그러나, condition이 true가 될 때까지 그냥 spin만 하는 것은 CPU cycle을 낭비하게 되고 이것은 부정확할 수 있다.

```
volatile int done = 0;
void *child(void *arg) {
    printf("child\n");
    done = 1;
    return NULL;
}
int main(int argc, char *argv[]) {
    pthread_t c;
    printf("parent: begin\n");
    pthread_create(&c, NULL, child, NULL); // create child
    while (done == 0); // spin
    printf("parent: end\n");
    return 0;
}


```

4.1. Condition Variable

- condition 변수는 명시적인 대기열과도 같다.
 - ▶ 스레드는 일부 상태(즉, 일부 condition)가 원하는 것과 다를 때 대기열에 들어갈 수 있다.
 - ▶ 몇몇 스레드는 상태가 변경되면, 대기열에 있는 스레드 중 하나(또는 그 이상)를 깨워 진행되도록 할 수 있다.
 - ▶ pthread_cond_wait();
 - 스레드가 자신을 sleep 상태로 만들려고 할 때 사용
 - lock을 해제하고 호출한 스레드를 sleep 상태로 만든다. (atomic하게)
 - 스레드가 깨어나면 반환하기 전에 lock을 다시 얻는다.
 - ▶ pthread_cond_signal();
 - 스레드가 프로그램에서 무언가를 변경하여 sleep 상태인 스레드를 깨우려고 할 때 사용

```
int done = 0;
pthread_mutex_t m = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
pthread_cond_t c = PTHREAD_COND_INITIALIZER;

void *child(void *arg) {
    printf("child\n");
    thr_exit();
    return NULL;
}

int main(int argc, char *argv[]) {
    pthread_t p;
    printf("parent: begin\n");
    pthread_create(&p, NULL, child, NULL);
    thr_join();
    printf("parent: end\n");
    return 0;
}


```

```

void thr_exit() {
    pthread_mutex_lock(&m);
    done = 1;
    pthread_cond_signal(&c);
    pthread_mutex_unlock(&m);
}

void thr_join() {
    pthread_mutex_lock(&m);
    while (done == 0)
        pthread_cond_wait(&c, &m);
    pthread_mutex_unlock(&m);
}

```

- 만약 여기서 상태 변수인 done이 없으면?
 - child가 바로 실행되고 thr_exit()을 호출하면?
 - child가 signal을 보내지만 그 상태에서 잠들어 있는 스레드가 없다.
- 만약 lock이 없다면?
 - child가 parent가 wait을 실행하기 직전에 signal을 보내면?
 - waiting 상태에 있는 스레드가 없으므로 깨어나는 스레드가 없다.

4.1.1. Producer / Consumer Problem

- Producers
 - 데이터를 생성하고 그들을 (제한된) 버퍼에 넣는다.
- Consumers
 - 버퍼에서 데이터를 가져와서 그것을 소비한다.
- 예시
 - Pipe
 - grep foo file.txt | wc -l
 - Web server
- 제한된 버퍼가 공유 자원이기 때문에 당연히 이에 대한 동기화된 접근이 필요하다.

```

int buffer; // single buffer
int count = 0; // initially, empty
void put(int value) {
    assert(count == 0);
    count = 1;
    buffer = value;
}
int get() {
    assert(count == 1);
    count = 0;
    return buffer;
}

```

```

cond_t cond;
mutex_t mutex;
void *producer(void *arg) {
    int i;
    for (i = 0; i < loops; i++) {
        pthread_mutex_lock(&mutex); // p1
        if (count == 1) // p2
            pthread_cond_wait(&cond, &mutex); // p3
        put(i); // p4
        pthread_cond_signal(&cond); // p5
        pthread_mutex_unlock(&mutex); // p6
    }
}

```

```

void *consumer(void *arg) {
    int i;
    for (i = 0; i < loops; i++) {
        pthread_mutex_lock(&mutex); // c1
        if (count == 0) // c2
            pthread_cond_wait(&cond, &mutex); // c3
        int tmp = get(); // c4
        pthread_cond_signal(&cond); // c5
        pthread_mutex_unlock(&mutex); // c6
        printf("%d\n", tmp);
    }
}

```

- 단일 producer와 단일 consumer로 진행한다고 하자.

T _{c1}	State	T _{c2}	State	T _p	State	Count	Comment
c1	Running		Ready		Ready	0	
c2	Running		Ready		Ready	0	
c3	Sleep		Ready		Ready	0	Nothing to get
	Sleep		Ready	p1	Running	0	
	Sleep		Ready	p2	Running	0	
	Sleep		Ready	p4	Running	1	Buffer now full
	Ready		Ready	p5	Running	1	T _{c1} awoken
	Ready		Ready	p6	Running	1	
	Ready		Ready	p1	Running	1	
	Ready		Ready	p2	Running	1	
	Ready		Ready	p3	Sleep	1	Buffer full; sleep
	Ready	c1	Running		Sleep	1	T _{c2} sneaks in ...
	Ready	c2	Running		Sleep	1	
	Ready	c4	Running		Sleep	0	... and grabs data
	Ready	c5	Running		Ready	0	T _p awoken
	Ready	c6	Running		Ready	0	
c4	Running		Ready		Ready	0	Oh oh! No data

- There is no guarantee that when the woken thread (T_{c1}) runs, the state will still be as desired (count==1)

- 위 그림에서 알 수 있듯이 T_{c1}가 다시 깨어나 실행될 때 state가 여전히 원하는 값이라는 보장이 없다.
- count를 체크하는 부분을 if문에서 while문으로 바꾸어주면 아래와 같이 돌아간다.

T _{c1}	State	T _{c2}	State	T _p	State	Count	Comment
c1	Running		Ready		Ready	0	
c2	Running		Ready		Ready	0	
c3	Sleep		Ready		Ready	0	Nothing to get
	Sleep	c1	Running		Ready	0	
	Sleep	c2	Running		Ready	0	
	Sleep	c3	Sleep		Ready	0	Nothing to get
	Sleep		Sleep	p1	Running	0	
	Sleep		Sleep	p2	Running	0	
	Sleep		Sleep	p4	Running	1	Buffer now full
	Ready		Sleep	p5	Running	1	T _{c1} awoken
	Ready		Sleep	p6	Running	1	
	Ready		Sleep	p1	Running	1	
	Ready		Sleep	p2	Running	1	
	Ready		Sleep	p3	Sleep	1	Must sleep (full)
c2	Running		Sleep		Sleep	1	Recheck condition
c4	Running		Sleep		Sleep	0	T _{c1} grabs data
c5	Running		Ready		Sleep	0	Oops! Woke T _{c2}
c6	Running		Ready		Sleep	0	
c1	Running		Ready		Sleep	0	
c2	Running		Ready		Sleep	0	
c3	Sleep		Ready		Sleep	0	Nothing to get
	Sleep	c2	Running		Sleep	0	
	Sleep	c3	Sleep		Sleep	0	Everyone asleep...

- A consumer should not wake other consumers, only producers, and vice-versa

- consumer는 다른 consumer를 깨우면 안 되고, producer만 깨우면 되고, 반대의 경우도 마찬가지이다. 위의 경우는 그것이 안 지켜져서 모두가 잠들어 버린 상황이다.
- 이는 condition 변수를 하나를 사용하기에 발생하는 문제이다. (같은 큐에 잠들기에 producer를 깨우고자 했으나 다른 결과를 야기할 수 있음)
 - p3의 cv를 &empty로 c5의 cv를 &full로 바꾸어주면 해결된다.

```

int buffer[MAX];
int fill_ptr = 0;
int use_ptr = 0;
int count = 0;

void put(int value) {
    buffer[fill_ptr] = value;
    fill_ptr = (fill_ptr + 1) % MAX;
    count++;
}

int get() {
    int tmp = buffer[use_ptr];
    use_ptr = (use_ptr + 1) % MAX;
    count--;
    return tmp;
}

```

- 이와 같이 버퍼를 만들고 producer에서 count == MAX로 바꾸어주면 동시성과 효율성을 챙길 수 있다.
- Covering Conditions
 - pthread_cond_broadcast()
 - 대기 중인 모든 스레드를 깨운다.

5. 18-Semaphores

- 세마포어는 lock이나 condition 변수를 통해 사용할 수 있다.
- POSIX Semaphores
 - int sem_init(sem_t *s, int pshared, unsigned int value);

- pshared가 0이면 프로세스 내에서만 사용 가능하고, 1이면 프로세스 간에도 사용 가능하지만, 공유 메모리에 있어야 한다.
- ▶ `int sem_wait(sem_t *s);`
 - 세마포어 값을 감소시키고, 값이 0보다 작으면 대기한다.
- ▶ `int sem_post(sem_t *s);`
 - 세마포어 값을 증가시킨다.
 - 만약 대기 중인 스레드가 있다면 하나를 깨운다.
- Binary Semaphores (lock이랑 비슷함)

```
sem_t m;
sem_init(&m, 0, 1);

sem_wait(&m);
// critical section here
sem_post(&m);
```

Val	Thread 0	State	Thread 1	State
1		Run		Ready
1	call sem_wait()	Run		Ready
0	sem_wait() returns	Run		Ready
0	(crit sect begin)	Run		Ready
0	Interrupt; Switch→T1	Ready		Run
0		Ready	call sem_wait()	Run
-1		Ready	decr sem	Run
-1		Ready	(sem<0)→sleep	Sleep
-1		Run	Switch→T0	Sleep
-1	(crit sect end)	Run		Sleep
-1	call sem_post()	Run		Sleep
0	incr sem	Run		Sleep
0	wake(T1)	Run		Ready
0	sem_post() returns	Run		Ready
0	Interrupt; Switch→T1	Ready		Run
0		Ready	sem_wait() returns	Run
0		Ready	(crit sect)	Run
0		Ready	call sem_post()	Run
1		Ready	sem_post() returns	Run

Figure 31.5: Thread Trace: Two Threads Using A Semaphore

- Semaphores for Ordering

세마포어를 사용해 스레드간의 순서를 정할 수 있다.

```
sem_t s;
void * child(void *arg) {
    printf("child\n");
    sem_post(&s);
    return NULL;
}
int main(int argc, char *argv[]) {
    pthread_t c;
    sem_init(&s, 0, X); // what should X be?
    printf("parent: begin\n");
    pthread_create(&c, NULL, child, NULL);
    sem_wait(&s);
    printf("parent: end\n");
    return 0;
}
```

- X는 0이어야 한다. 그래야 다음 `sem_wait`이 바로 실행되더라도 세마포어 값이 음수가 되며 잠들 수 있고, child가 먼저 실행되어 post를 실행하여 세마포어 값이 1이 되고 `sem_wait`가 실행되더라도 잠에 들지 않아 deadlock이 발생하지 않는다.

Val	Parent	State	Child	State
0	create (Child)	Run	(Child exists, can run)	Ready
0	call sem_wait()	Run		Ready
-1	decr sem	Run		Ready
-1	(sem<0)→sleep	Sleep		Ready
-1	Switch→Child	Sleep	child runs	Run
-1		Sleep	call sem_post()	Run
0		Sleep	inc sem	Run
0		Ready	wake (Parent)	Run
0		Ready	sem_post() returns	Run
0		Ready	Interrupt→Parent	Ready
0	sem_wait() returns	Run		Ready

Figure 31.7: Thread Trace: Parent Waiting For Child (Case 1)

Val	Parent	State	Child	State
0	create (Child)	Run	(Child exists; can run)	Ready
0	Interrupt→Child	Ready	child runs	Run
0		Ready	call sem_post()	Run
1		Ready	inc sem	Run
1		Ready	wake (nobody)	Run
1		Ready	sem_post() returns	Run
1	parent runs	Run	Interrupt→Parent	Ready
1	call sem_wait()	Run		Ready
0	decrement sem	Run		Ready
0	(sem≥0)→awake	Run		Ready
0	sem_wait() returns	Run		Ready

Figure 31.8: Thread Trace: Parent Waiting For Child (Case 2)

5.1. Producer / Consumer Problem

```
int buffer[MAX]; // bounded buffer
int fill = 0;
int use = 0;

void put(int value) {
    buffer[fill] = value;
    fill = (fill + 1) % MAX;
}

int get() {
    int tmp = buffer[use];
    use = (use + 1) % MAX;
    return tmp;
}

sem_t empty, sem_t full;
void *producer(void *arg) {
    int i;
    for (i = 0; i < loops; i++) {
        sem_wait(&empty);
        put(i);
        sem_post(&full);
    }
}

void *consumer(void *arg) {
    int i, tmp = 0;
    while (tmp != -1) {
        sem_wait(&full);
        tmp = get();
        sem_post(&empty);
        printf("%d\n", tmp);
    }
}

int main(int argc, char *argv[]) {
    // ...
    sem_init(&empty, 0, MAX); // MAX are empty
    sem_init(&full, 0, 0); // 0 are full
    // ...
}
```

- Race Condition이 발생한다.
 - ▶ 생산자와 소비자가 여러인 경우 `put()`과 `get()`에서 race condition이 발생한다.

```

void *producer(void *arg) {
    int i;
    for (i = 0; i < loops; i++) {
        sem_wait(&mutex); // 2
        sem_wait(&empty);
        put(i);
        sem_post(&full);
        sem_post(&mutex);
    }
}

void *consumer(void *arg) {
    int i;
    for (i = 0; i < loops; i++) {
        sem_wait(&mutex);
        sem_wait(&full); // 1
        int tmp = get();
        sem_post(&empty);
        sem_post(&mutex);
    }
}

```

- 이렇게 mutex를 추가하면 deadlock이 발생한다.
 - ▶ 소비자가 먼저 실행되어 wait에 의해 mutex를 0으로 감소시키고 1까지 실행되어 sleep을 하게 된다.
 - ▶ 생산자가 실행되고, wait에 의해 mutex가 -1이 되어 잠들게 된다.
 - ▶ 둘 다 잠들어버리게 되어 deadlock이 발생한다.
- mutex를 모두 안쪽으로 옮겨주면 해결된다.

5.2. Reader / Writer Locks

- Reader
 - ▶ `rwlock_acquire_readlock()`
 - ▶ `rwlock_release_readlock()`
- Writer
 - ▶ `rwlock_acquire_writelock()`
 - ▶ `rwlock_release_writelock()`

```

typedef struct _rwlock_t {
    // binary semaphore (basic lock)
    sem_t lock;
    // used to allow ONE writer or MANY readers
    sem_t writelock;
    // count of readers reading in critical section
    int readers;
} rwlock_t;

void rwlock_init(rwlock_t *rw) {
    rw->readers = 0;
    sem_init(&rw->lock, 0, 1);
    sem_init(&rw->writelock, 0, 1);
}

void rwlock_acquire_writelock(rwlock_t *rw) {
    sem_wait(&rw->writelock);
}

void rwlock_release_writelock(rwlock_t *rw) {
    sem_post(&rw->writelock);
}

void rwlock_acquire_readlock(rwlock_t *rw) {
    sem_wait(&rw->lock);
    rw->readers++;
    if (rw->readers == 1)
        // first reader acquires writelock
        sem_wait(&rw->writelock);
    sem_post(&rw->lock);
}

void rwlock_release_readlock(rwlock_t *rw) {
    sem_wait(&rw->lock);
    rw->readers--;
    if (rw->readers == 0)
        // last reader releases writelock
        sem_post(&rw->writelock);
    sem_post(&rw->lock);
}

```

- reader에게 유리함 (writer가 굶을 수 있음)

5.3. How To Implement Semaphores

```

typedef struct __Sem_t {
    int value;
    pthread_cond_t cond;
    pthread_mutex_t lock;
} Sem_t;

// only one thread can call this
void Sem_init(Sem_t *s, int value) {
    s->value = value;
    Cond_init(&s->cond);
    Mutex_init(&s->lock);
}

void Sem_wait(Sem_t *s) {
    Mutex_lock(&s->lock);
    while (s->value <= 0)
        Cond_wait(&s->cond, &s->lock);
    s->value--;
    Mutex_unlock(&s->lock);
}

void Sem_post(Sem_t *s) {
    Mutex_lock(&s->lock);
    s->value++;
    Cond_signal(&s->cond);
    Mutex_unlock(&s->lock);
}

```

- 원래 구현: 값이 음수인 경우 대기 중인 스레드의 수를 반영
- Linux: 값은 0보다 낮아지지 않음

6. 19-Common Concurrency Problems

6.1. Concurrency Problems

- Non-deadlock 버그
 - ▶ Atomicity 위반
 - ▶ 순서 위반
- deadlock bug

6.1.1. Atomicity-Violation

- 메모리 영역에 대해 여러 개의 스레드가 동시에 접근할 때 serializable 해서 race condition이 발생하지 않을 것이라 예상하지만 그렇지 않은 경우가 있다.
- MySQL 버그

```

Thread 1:
if (thd->proc_info) {
    ...
    fputs(thd->proc_info, ...);
    ...
}

Thread 2:
thd->proc_info = NULL;

```

- Thread 1의 if문을 확인하고 들어왔으나 Thread 2가 값을 NULL로 바꾸어버리면서 fputs에서 비정상 종료가 된다.
- 해결 방법

```

pthread_mutex_t proc_info_lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;

Thread 1:
pthread_mutex_lock(&proc_info_lock);
if (thd->proc_info) {
    ...
    fputs(thd->proc_info, ...);
    ...
}
pthread_mutex_unlock(&proc_info_lock);

Thread 2:
pthread_mutex_lock(&proc_info_lock);
thd->proc_info = NULL;
pthread_mutex_unlock(&proc_info_lock);

```

6.1.2. Order-Violation

- A → B 스레드 순서로 실행되기를 바랬으나 다르게 실행되는 경우
- Mozilla 버그

```

Thread 1:
void init() {
    ...
    mThread = PR_CreateThread(mMain, ...);
    ...
}
Thread 2:
void mMain(...) {
    ...
    mState = mThread->State;
    ...
}

```

- Thread 2가 생성되자마자 mState를 읽어버리면서 mThread가 초기화되기 전에 읽어버리는 문제가 발생한다. (Null 포인터를 접근하게 됨)
- 해결 방법

```

pthread_mutex_t mtLock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
pthread_cond_t mtCond = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
int mtInit = 0;

Thread 1:
void init() {
    ...
    mThread = PR_CreateThread(mMain, ...);

    // signal that the thread has been created...
    pthread_mutex_lock(&mtLock);
    mtInit = 1;
    pthread_cond_signal(&mtCond);
    pthread_mutex_unlock(&mtLock);
    ...
}

Thread 2:
void mMain(...) {
    ...
    // wait for the thread to be initialized...
    pthread_mutex_lock(&mtLock);
    while (mtInit == 0)
        pthread_cond_wait(&mtCond, &mtLock);
    pthread_mutex_unlock(&mtLock);
    mState = mThread->State;
    ...
}

```

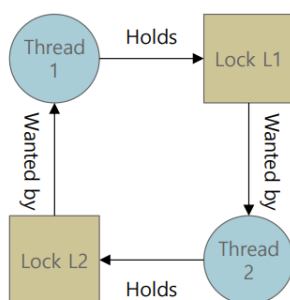
6.1.3. Deadlock Bugs

- Circular Dependencies

```

Thread 1:
pthread_mutex_lock(L1);
pthread_mutex_lock(L2);
Thread 2:
pthread_mutex_lock(L2);
pthread_mutex_lock(L1);

```



Resource-allocation graph

- Thread 1은 L1을 먼저 잡고, Thread 2는 L2를 먼저 잡은 상태에서 서로를 기다리게 되어 deadlock이 발생한다.
- 왜 deadlock이 발생할까?
 - ▶ 큰 코드 베이스에서는 컴포넌트 간의 의존성이 복잡함
 - ▶ 캡슐화의 특징
 - Vector v1, v2
 - Thread 1: v1.addAll(v2)
 - Thread 2: v2.addAll(v1)

6.1.4. Conditions for Deadlock

- Mutual Exclusion
 - ▶ 한 번에 하나의 스레드만이 자원을 사용할 수 있음
- Hold and Wait
 - ▶ 스레드가 자원을 가지고 있는 상태에서 다른 자원을 기다림
- No Preemption
 - ▶ 스레드가 자원을 강제로 뺏을 수 없음
- Circular Wait
 - ▶ 스레드 A가 스레드 B가 가지고 있는 자원을 기다리고, 스레드 B가 스레드 A가 가지고 있는 자원을 기다림

6.1.4.1. Deadlock Prevention

- Circular Wait
 - ▶ lock acquisition 순서를 정함
- Hold and Wait
 - ▶ 모든 자원을 한 번에 요청 (전체를 lock으로 한 번 감싸기)
 - ▶ critical section이 커지는 문제가 발생할 수 있음
 - ▶ 미리 lock을 알아야 함

```

pthread_mutex_lock(prevention); // begin lock acquisition
pthread_mutex_lock(L1);
pthread_mutex_lock(L2);
...
pthread_mutex_unlock(prevention); // end

```

- No Preemption
 - ▶ pthread_mutex_trylock(): lock을 얻을 수 없으면 바로 반환
 - ▶ 아래처럼 구현하면 livelock(deadlock처럼 모든 스레드가 lock을 얻지 못하고 멈춰는데, 코드는 돌아가고 있는 상태)이 발생할 수 있음
 - random delay를 추가해 누군가는 acquire에 성공하도록 할 수 있음
 - ▶ 획득한 자원이 있다면 반드시 해제해야 함
 - lock이나 메모리...

```

top:
pthread_mutex_lock(L1);
if (pthread_mutex_trylock(L2) != 0) {
    pthread_mutex_unlock(L1);
    goto top;
}

```

- Mutual Exclusion
 - ▶ race condition을 없애기 위해 mutual exclusion을 사용함
 - ▶ 그런데 이거를 없애야 하나? (X) → lock을 안 쓴다는 것으로 이해하면 됨
 - ▶ lock free 접근법 (atomic operation을 이용)

```

int CompareAndSwap(int *address, int expected, int new) {
    if (*address == expected) {
        *address = new;
        return 1; // success
    }
    return 0; // failure
}

void AtomicIncrement(int *value, int amount) {
    do {
        int old = *value;
    } while (CompareAndSwap(value, old, old + amount) == 0);
}

```

```

void insert(int value) {
    node_t *n = malloc(sizeof(node_t));
    assert(n != NULL);
    n->value = value;
    n->next = head;
    head = n;
}

void insert(int value) {
    node_t *n = malloc(sizeof(node_t));
    assert(n != NULL);
    n->value = value;
    pthread_mutex_lock(listlock);
    n->next = head;
    head = n;
    pthread_mutex_unlock(listlock);
}

void insert(int value) {
    node_t *n = malloc(sizeof(node_t));
    assert(n != NULL);
    n->value = value;
    do {
        n->next = head;
    } while (!CompareAndSwap(&head, n->next, n) == 0);
}

```

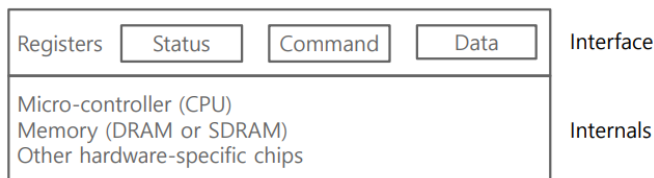
7. I/O Devices and HDD

7.1. System Architecture

- CPU / Main Memory
- (Memory Bus)
- (General I/O Bus(PCI))
- Graphics
- (주변기기 I/O Bus(SCSI, SATA, USB))
- HDD

7.2. I/O Devices

- 인터페이스
 - ▶ 시스템 소프트웨어로 작동을 제어할 수 있도록 함
 - ▶ 모든 장치는 일반적인 상호작용을 위한 특정 인터페이스와 프로토콜이 있음
- 내부 구조
 - ▶ 시스템에 제공하는 추상화된 구현



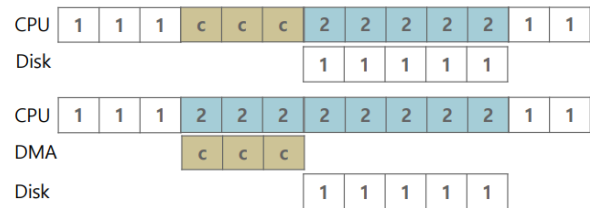
7.3. Interrupts

- Interrupt로 CPU 오버헤드를 낮춤
 - ▶ 장치를 반복적으로 polling 하는 대신 OS 요청을 날리고, 호출한 프로세스를 sleep 상태로 만들고 다른 작업으로 context switch를 함
 - ▶ 장치가 최종적으로 작업을 마치면 하드웨어 interrupt를 발생시켜 CPU가 미리 결정된 interrupt service routine(ISR)에서 OS로 넘어가게 함
- Interrupts는 I/O 연산을 하는 동안 CPU를 다른 작업에 사용할 수 있게 함

7.4. Direct Memory Access (DMA)

- DMA를 사용하면 더 효율적인 데이터 이동을 할 수 있다.
 - ▶ DMA 엔진은 CPU 개입 없이 장치와 주메모리 간의 전송을 조절할 수 있는 장치이다.
 - ▶ OS는 데이터가 메모리에 있는 위치와 복사할 위치를 알려주어 DMA 엔진을 프로그래밍한다.
 - ▶ DMA가 완료되면 DMA 컨트롤러는 interrupt를 발생시킨다.

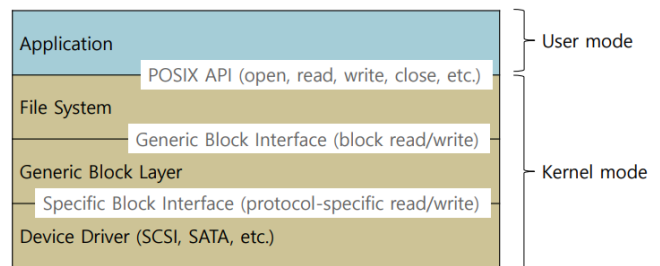
- Because the CPU is free during that time, the OS can do something else



7.5. Methods of Device Interaction

- I/O instructions
 - ▶ in / out (x86)
 - ▶ 장치에 데이터를 보내기 위해 호출자는 데이터가 포함된 레지스터와 장치 이름을 지정하는 특정 포트를 지정한다.
 - ▶ 일반적으로 privileged instruction이다.
- Memory-mapped I/O
 - ▶ 하드웨어는 마치 메모리 위치인 것처럼 장치 레지스터를 사용할 수 있게 만든다.
 - ▶ 특정 레지스터에 접근하기 위해 OS는 주소를 읽거나 쓴다.

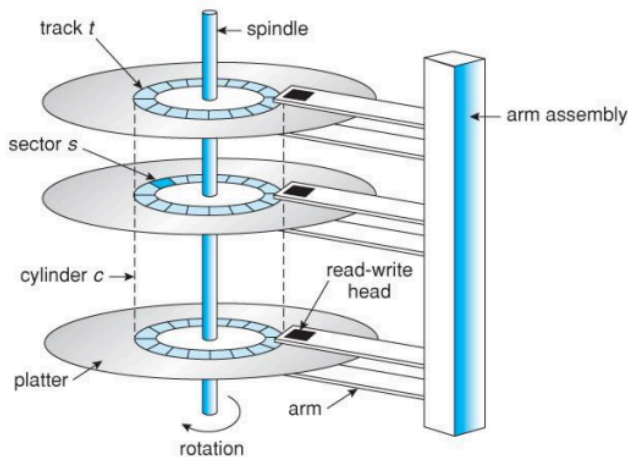
Device Drivers



7.6. HDD

- 기본 요소
 - ▶ Platter
 - 데이터가 지속적으로 저장되는 원형의 단단한 표면
 - 디스크는 하나 또는 그 이상의 platters를 가진다. 각 platter는 surface라고 불리는 두 면을 가진다.
 - ▶ Spindle
 - platters를 일정한 속도로 회전시키는 모터를 연결
 - 회전 속도는 RPM으로 측정된다. (7200 15000 RPM)
 - ▶ Track
 - 데이터는 각 구역(sector)의 동심원으로 각 표면에 인코딩된다. (512-byte blocks)
 - ▶ Disk head and disk arm
 - 읽기 및 쓰기는 디스크 헤드에 의해 수행된다. 드라이브 표면 당 하나의 헤드가 있다.
 - 디스크 헤드는 단일 디스크 앞에 부착되어 표면을 가로질러 이동하여 원하는 track 위에 헤드를 배치한다.

HDD



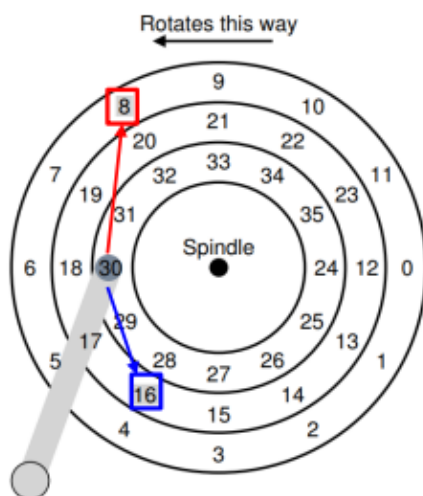
7.6.1. I/O Time

$$T_{I/O} = T_{\text{seek}} + T_{\text{rotation}} + T_{\text{transfer}}$$

- Seek time
 - ▶ 디스크 암을 올바른 트랙으로 옮기는데 걸리는 시간
- Rotational delay
 - ▶ 디스크가 올바른 섹터로 회전하는데 걸리는 시간

7.6.2. Disk Scheduling

- OS가 디스크로 날릴 I/O 요청들의 순서를 결정한다.
 - ▶ I/O 요청의 집합이 주어지면, 디스크 스케줄러는 요청을 검사하고 다음에 무엇을 실행해야 하는지 결정한다.
- 요청: 98, 183, 37, 122, 14, 124, 65, 67 (Head: 53)
 - ▶ **FCFS (First Come First Serve)**
 - 98 → 183 → 37 → 122 → 14 → 124 → 65 → 67
 - ▶ **Elevator (SCAN or C-SCAN)**
 - **SCAN**: 맨 앞으로 가면서 훑고 다시 순차로 가는 방식
 - 37 → 14 → 65 → 67 → 98 → 122 → 124 → 183
 - **C-SCAN**: 현 위치부터 뒤로 쪽 가서 앞으로 나오는 원형 방식
 - 655 → 67 → 98 → 122 → 124 → 183 → 14 → 37
 - ▶ **SPTF (Shortest Positioning Time First)**
 - track과 sector를 고려하여 가장 가까운 것을 먼저 처리
 - 현대 드라이브는 seek과 rotation 비용이 거의 동일하다.
 - 아래 그림에서 rotation이 중요하면 8을 먼저 접근함 (디스크의 하드웨어 특성에 따라 달라짐)

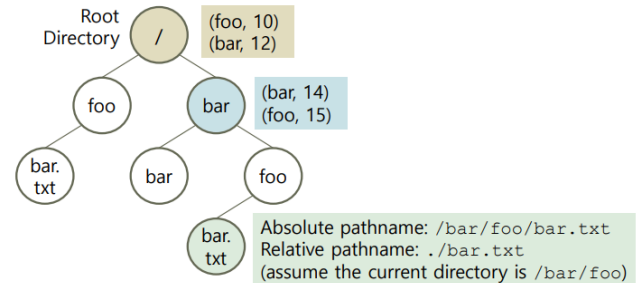


8. 21-Assignment 2: KURock

9. 22-Files and Directions

9.1. Abstractions for Storage

- 파일
 - ▶ bytes의 선형 배열
 - ▶ 각 파일은 low-level 이름을 가지고 있음 (inode)
 - ▶ OS는 파일의 구조에 대해 별로 알지 못함 (그 파일이 사진인지, 텍스트인지, C인지)
- 디렉토리
 - ▶ (user-readable name, low-level name)쌍의 리스트를 포함한다.
 - ▶ 디렉토리 또한 low-level 이름을 가지고 있음 (inode)



9.2. Interface

9.2.1. Creating

- `O_CREAT`를 같이 사용한 `open()` system call

```
int fd = open("foo", O_CREAT|O_WRONLY|O_TRUNC, S_IRUSR|S_IWUSR);
```

- ▶ `O_CREAT`: 파일이 없으면 생성
- ▶ `O_WRONLY`: 쓰기 전용
- ▶ `O_TRUNC`: 파일이 이미 존재하면 비우기
- ▶ `S_IRUSR` | `S_IWUSR`: 파일 권한 (user에 대한 읽기, 쓰기 권한)
- File descriptor
 - ▶ An integer
 - 파일을 읽거나 쓰기 위해 file descriptor 사용(그 작업을 할 수 있는 권한이 있다고 가정)
 - 파일 형식 객체를 가리키는 포인터라고 생각할 수 있음
 - ▶ 각 프로세스끼리 독립적이다. (private하다)
 - 각 프로세스는 file descriptors의 리스트를 유지함 (각각은 system-wide하게 열린 파일 테이블에 있는 항목을 가리킨다)

9.2.2. Accessing

9.2.2.1. Sequential

```
prompt> echo hello > foo
prompt> cat foo
hello
prompt>
```

```
prompt> strace cat foo
...
open("foo", O_RDONLY|O_LARGEFILE) = 3
read(3, "hello\n", 4096) = 6
write(1, "hello\n", 6) = 6
hello
read(3, "", 4096) = 0
close(3) = 0
...
prompt>
```

- `strace`는 프로그램이 실행되는 동안 만드는 모든 system call 을 추적한다. 그리고 그 결과를 화면에 보여준다.
- file descriptors 0, 1, 2는 각각 stdin, stdout, stderr를 가리킨다.

9.2.2.2. Random

- OS는 "현재" offset를 추적한다.
 - ▶ 다음 읽기 또는 쓰기가 어디서 시작할지는 파일을 읽고 있는 혹은 쓰고 있는 것이 결정한다.

- 암묵적인 업데이트
 - ▶ 해당 위치에서 N 바이트를 읽거나 쓰면 현재 offset에 N 만큼 추가된다.
- 명시적인 업데이트
 - ▶ `off_t lseek(int fd, off_t offset, int whence);`
 - whence
 - `SEEK_SET`: 파일의 시작부터
 - `SEEK_CUR`: 현재 위치부터
 - `SEEK_END`: 파일의 끝부터
 - ▶ 임의로 offset의 위치를 변경할 수 있다.

9.2.2.3. Open File Table

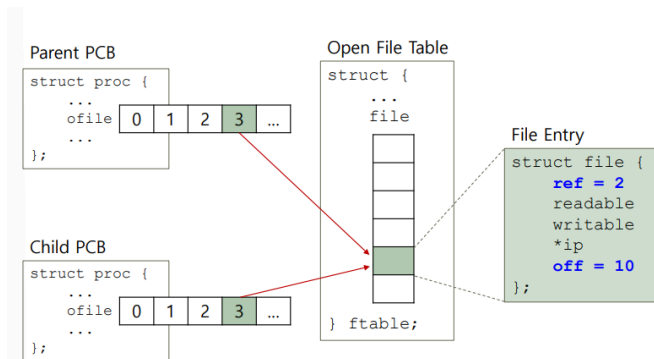
- 시스템에서 현재 열린 모든 파일을 보여준다.
 - ▶ 테이블의 각 항목은 descriptor가 참조하는 기본 파일, 현재 offset 및 파일 권한과 같은 기타 관련 정보를 추적한다.
- 파일은 기본적으로 open 파일 테이블에 고유한 항목을 가지고 있다.
 - ▶ 다른 프로세스가 동시에 동일한 파일을 읽는 경우에도 각 프로세스는 open 파일 테이블에 자체적인 항목을 갖는다.
 - ▶ 파일의 논리적 읽기 또는 쓰기는 각각 독립적이다.

9.2.2.4. Shared File Entries

- `fork()`로 file entry 공유

```
int main(int argc, char *argv[]) {
    int fd = open("file.txt", O_RDONLY);
    assert(fd >= 0);
    int rc = fork();
    if (rc == 0) {
        rc = lseek(fd, 10, SEEK_SET);
        printf("C: offset %d\n", rc);
    }
    else if (rc > 0) {
        (void)wait(NULL);
        printf("P: offset %d\n", (int) lseek(fd, 0, SEEK_CUR));
    }
    return 0;
}
```

```
prompt> ./fork-seek
child: offset 10
parent: offset 10
prompt>
```



- `dup()`으로 file entry 공유
 - ▶ `dup()`은 프로세스가 기존 descriptor와 동일한 open file을 참조하는 새 file descriptor를 생성한다.
 - 새 file descriptor에 대해 가장 작은 사용되지 않는 file descriptor를 사용해 file descriptor의 복사본을 만든다.
 - ▶ output redirection에 유용함

```
int fd = open("output.txt", O_APPEND|O_WRONLY);
close(1);
dup(fd); //duplicate fd to file descriptor 1
printf("My message\n");
```

- ▶ `dup2()`, `dup3()`

9.2.2.5. Writing Immediately

- `write()`

- ▶ 파일 시스템은 한동안 쓰기 작업을 하는 것을 버퍼에 집어넣고, 나중에 특정 시점에 쓰기가 디스크에 실제로 실행된다.
- `fsync()`
 - ▶ 파일 시스템이 모든 dirty 데이터(아직 쓰이지 않은)를 강제로 디스크에 쓴다.

9.2.3. Removing

- `unlink()`

9.2.4. Functions

- `mkdir()`
 - ▶ 디렉토리를 생성할 때, 빈 디렉토리를 생성한다.
 - ▶ 기본 항목
 - `.`: 현재 디렉토리
 - `..`: 상위 디렉토리
 - `ls -a`로 확인하면 위 2개가 나옴
- `opendir()`, `readdir()`, `closedir()`

```
int main(int argc, char *argv[]) {
    DIR *dp = opendir(".");
    struct dirent *d;
    while ((d = readdir(dp)) != NULL) {
        printf("%lu %s\n", (unsigned long)d->d_ino, d->d_name);
    }
    closedir(dp);
    return 0;
}
```

```
struct dirent {
    char d_name[256]; // filename
    ino_t d_ino; // inode number
    off_t d_off; // offset to the next dirent
    unsigned short d_reclen; // length of this record
    unsigned char d_type; // type of file
};
```

- `rmdir()`
 - ▶ 빈 디렉토리를 삭제한다.
 - 빈 디렉토리가 아니면 삭제되지 않는다.
- `ln` command, `link()` system call (Hard Links)

```
prompt> echo hello > file
prompt> cat file
hello
prompt> ln file file2
prompt> cat file2
hello
prompt> ls -li file file2
67158084 file
67158084 file2
prompt>
```

- ▶ 디렉토리에 다른 이름을 생성하고 그것이 원본 파일의 같은 inode를 가리키게 한다.
- `rm` command, `unlink()` system call

```
prompt> rm file
removed 'file'
prompt> cat file2
hello
```

- ▶ user-readable name과 inode number 사이의 link를 제거한다.
- ▶ reference count를 감소시키고 0이 되면 파일이 삭제된다.

9.3. Mechanisms for Resource Sharing

- 프로세스의 추상화
 - ▶ CPU 가상화 → private CPU
 - ▶ 메모리 가상화 → private memory
- 파일 시스템
 - ▶ 디스크 가상화 → 파일과 디렉토리
 - ▶ 파일들은 일반적으로 다른 유저 및 프로세스와 공유되므로 private하지 않다.
 - ▶ Permission bits

9.3.1. Permission Bits

```
prompt> ls -l foo.txt
-rw-r--r-- 1 remzi wheel 0 Aug 24 16:29 foo.txt
```

- 파일의 타입
 - ▶ -: 일반 파일
 - ▶ d: 디렉토리
 - ▶ l: symbolic link
- Permission bits
 - ▶ owner, group, other 순서로 읽기, 쓰기, 실행 권한을 나타낸다.
 - ▶ r: 읽기
 - ▶ w: 쓰기
 - ▶ x: 실행
 - ▶ 디렉토리의 경우 x 권한을 주면 사용자가 디렉토리 변경(cd)로 특정 디렉토리로 이동할 수 있다.

9.3.2. Making a File System

- mkfs command
 - ▶ 해당 디스크 파티션에 루트 디렉토리부터 시작하여 빈 파일 시스템을 만든다.

```
mkfs.ext4 /dev/sda1
```

- ▶ 균일한 파일 시스템 트리 내에서 접근 가능해야 한다.

9.3.3. Mounting a File System

- mount command
 - ▶ 기존 디렉토리를 대상 마운트 지점으로 사용하고, 기본적으로 해당 지점의 디렉토리 트리에 새로운 파일 시스템을 연결한다.

```
mount -t ext4 /dev/sda1 /home/users
```

- ▶ 경로 /home/users는 이제 새롭게 마운트된 파일 시스템의 루트를 가리킨다.

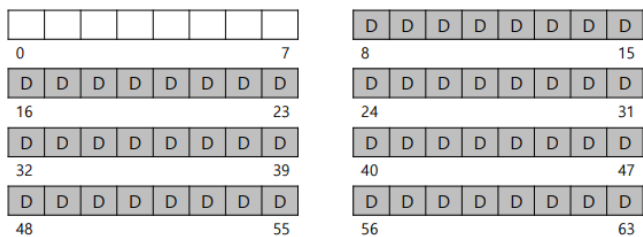
10. 23-File System Implementation

파일 시스템은 순수한 소프트웨어이다.

- CPU와 메모리 가상화와는 달리 파일 시스템이 더 좋은 성능을 내기 위한 측면으로 하드웨어 기능을 추가하지는 않는다.

10.1. Overall Organization

- Blocks
 - ▶ 디스크를 블록으로 나누어 관리한다.
- Data region
 - ▶ 이 블록들을 위해 디스크의 고정된 부분을 예약한다.



- double indirect pointer
 - ▶ 더 큰 파일들을 지원할 수 있다.
 - ▶ indirect block을 가리키는 포인터들을 포함한 블록을 참조한다.
- ▶ 예시
 - 12개의 direct pointer
 - 1개의 indirect pointer
 - Block size: 4KB
 - 4B disk address
 - $(12 + 1024) \times 4KB = 4144KB$ 크기의 파일 수용 가능

10.3. Directory Organization

- 디렉토리
 - ▶ 디렉토리는 파일의 특별한 형태이다.
 - inode의 type 필드는 "regular file" 대신 "directory"로 마킹한다.
 - ▶ 데이터 블록에 (entry, i-number)쌍들의 배열을 포함한다.

inum	reclen	strlen	name
5	12	2	.
2	12	3	..
12	12	4	foo
13	12	4	bar
24	36	28	foobar_is_a_pretty_long_name

- Record length (reclen): total bytes for the name plus any left over space (e.g., must be a multiple of 4 in ext4)
- String length (strlen): actual length of the name
- ▶ 파일을 제거하는 것은 디렉토리의 중간에 빈 공간을 남길 수 있다.
 - i-number (inum) → 0 (reserved)
 - reclen
 - 새로운 항목은 오래되거나 더 큰 항목을 덮어쓸 수 있으므로 안에 extra 공간을 가진다.

inum	reclen	strlen	name
5	12	2	.
2	12	3	..
0	12	4	foo
13	12	4	bar
24	36	28	foobar_is_a_pretty_long_name

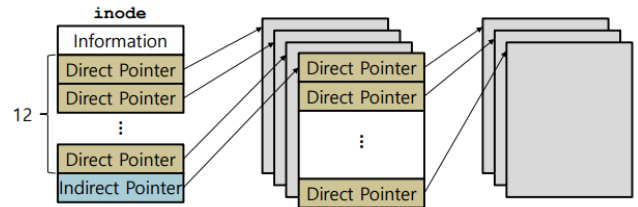
10.4. Free Space Management

파일을 생성할 때를 예로 들어보자.

- 파일 시스템은 비트맵을 탐색하며 inode가 free인 것을 찾고 그것을 파일에 할당한다. (1을 적으면 사용 중)
 - ▶ 데이터 블록에서와 유사함
- 몇몇 파일 시스템은 새로운 파일이 생성되어 데이터 블록을 필요로 할 때, 순차적으로 블록을 탐색하여 free한지를 본다.

10.5. System Calls (FILE)

- open("/foo/bar", 0_RDONLY)
 - ▶ /foo/bar 파일을 찾기 위해 inode를 먼저 찾는다.
 - root 디렉토리의 inode를 읽는다.
 - /의 i-number는 일반적으로 2이다.
 - 0: inode가 없음
 - 1: inode가 올바르게 읽은 블록에 있음
 - 하나 또는 그 이상의 디렉토리 데이터 블록을 읽으므로 foo 항목을 찾을 수 있다. (foo의 i-number도)
 - foo의 inode를 포함한 블록을 읽고 나서 그것의 디렉토리 데이터인 bar의 inode number를 찾는다.
 - ▶ bar의 inode를 메모리로 읽어온다.
 - ▶ 권한을 확인한다.
 - ▶ per-process open-file 테이블에 있는 이 프로세스에 file descriptor를 할당한다.
 - ▶ 유저에게 이것을 반환한다.
- read()
 - ▶ 파일의 첫 번째 블록을 읽고, 해당 블록의 위치를 찾기 위해 inode를 참조한다.
 - ▶ 마지막 접근 시간으로 inode가 새롭게 업데이트 될 수 있다.
 - ▶ file offset을 업데이트 한다.



- close()
 - ▶ file descriptor 할당을 해제한다.
 - ▶ dist I/O가 발생하지 않는다.

Reading a File from Disk

	d-bmap	i-bmap	root inode	foo inode	bar inode	root data	foo data	bar data[0]	bar data[1]
open() /foo/bar			read				read		
				read				read	
					read				
read() (4KB)					read			read	
					write				
read() (4KB)					read				read
					write				
...									

- write()
 - ▶ 새 파일을 쓸 때, 각 쓰기 작업은 디스크에 데이터를 써야 할 뿐만 아니라 먼저 파일에 할당할 블록을 결정하고 이에 따라 디스크의 다른 구조(data bitmap과 inode)를 업데이트 해야 한다.
 - ▶ 각 쓰기 작업은 논리적으로 5개의 I/O를 발생시킨다.
 - 데이터 비트맵을 읽는데 1개
 - 비트맵을 쓰는데 1개
 - inode를 읽고 쓰는데 2개 이상
 - 실제 블록에 쓰는데 1개

	d-bmap	i-bmap	root inode	foo inode	bar inode	root data	foo data	bar data[0]	bar data[1]
create /foo/bar			read				read		
		read		read				read	
		write						write	
					(read) write				
				write					
write() (4KB)	read				read				
	write				write			write	
...									

10.6. Caching and Buffering

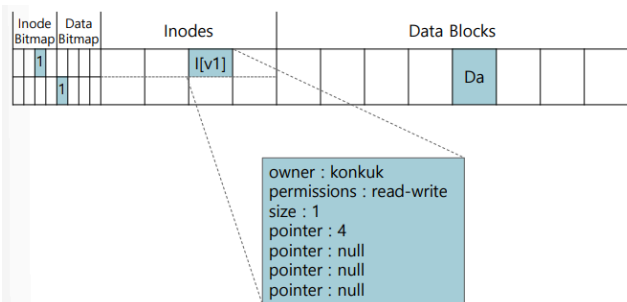
- 디스크에 많은 I/O가 있으면 파일 입출력은 비용이 클 수 있다.
 - ▶ 파일을 열 때마다 디렉토리 계층 구조의 모든 level에 대해 최소 2번의 읽기가 필요하다.
 - 하나는 쿼리를 한 디렉토리의 inode를 읽는 것에, 하나는 그것의 데이터를 최소 하나라도 읽어노는 것에 필요하다.
- Page cach
 - ▶ 처음 open에는 디렉토리에 inode와 데이터를 읽는데 많은 I/O 트래픽을 생성할 수 있다.
 - ▶ 동일한 파일(또는 동일한 디렉토리에 있는 파일)의 후속 파일을 열 때에는 대부분 캐시에 hit된다.
- Write buffering
 - ▶ 쓰기 작업에 딜레이를 줘서 파일 시스템은 작은 집합의 I/O들에 대해 일괄적으로 업데이트 할 수 있다.
 - ▶ 동일한 I/O들을 스케줄링 할 수 있다.
 - ▶ 일부 쓰기 작업은 딜레이를 통해 완전히 방지될 수 있다.

11. 24-FSCK and Journaling

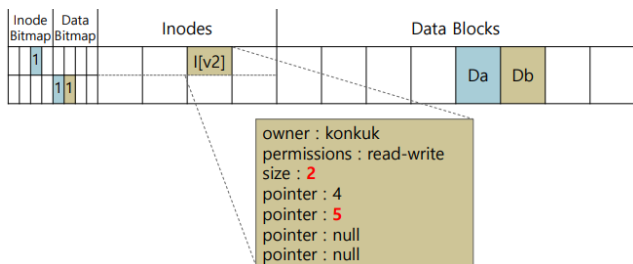
11.1. How to Update the Disk despite Crashes

충돌이 일어나도 디스크를 업데이트 하는 방법

- 두 번의 쓰기 작업 사이에 시스템이 충돌하거나 전원이 꺼질 수 있다.
 - ▶ 충돌은 임의의 시점에 발생할 수 있다.
 - ▶ On-disk 상태는 일부분만 업데이트 되어 있을 수 있다.
 - ▶ 충돌 후 시스템이 부팅되고, 파일 시스템을 다시 마운트하려고 한다.
- 파일 시스템이 On-disk 이미지를 적절한 상태로 유지하는 것을 어떻게 보장 할까?
 - ▶ File System Checker (FSCK)
 - ▶ Journaling
- 예시



- ▶ 기존 파일에 하나의 데이터 블록을 추가하려고 한다.
 - 파일을 연다
 - lseek()로 file offset을 파일의 끝으로 옮긴다.
 - 그것을 닫기 전에 파일에 4KB 쓰기 작업을 하나 날린다.



- ▶ Data bitmap, inode, data block을 쓴다.
- ▶ 충돌 시나리오 (오직 한 번의 쓰기만 성공한 경우)
 - 데이터 블록(Db)만 쓰인 경우
 - 파일 시스템 충돌 일관성의 관점에서 문제가 없다.
 - inode(I[v2])만 쓰인 경우
 - 디스크로부터 쓰레기 값을 읽어온다.
 - File-system inconsistency
 - bitmap(B[v2])만 쓰인 경우
 - 공간 누수를 발생시킬 수 있다.
 - File-system inconsistency
- ▶ 충돌 시나리오 (2번의 쓰기가 성공, 하나는 실패한 경우)
 - inode와 bitmap이 쓰인 경우
 - 파일 시스템의 메타데이터 관점에서는 괜찮아보이지만, 데이터 블록은 쓰레기 값이다.
 - inode와 데이터 블록이 쓰인 경우
 - File-system inconsistency
 - bitmap과 데이터 블록이 쓰인 경우
 - File-system inconsistency

11.2. File System Checker (FSCK)

- fsck
 - ▶ 파일 시스템 불일치를 찾아 복구하기 위한 UNIX 도구
 - ▶ 불일치가 발생하도록 두고 나중에(재부팅 시) 수정한다.
 - 모든 문제를 고칠 수 없다.
 - 파일 시스템 메타데이터가 내부적으로 일관성을 유지하느니 확인하는 것이 목표이다.
 - ▶ Superblock
 - 먼저 superblock이 reasonable하게 보이는지 확인한다.
 - ▶ Free blocks
 - 다음으로 inode, indirect blocks, double indirect blocks 등을 스캔하여 파일 시스템 내에 현재 할당된 블록을 읽는다.

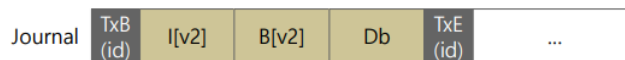
- 비트맵과 inode 사이에 불일치가 있는 경우 inode내의 정보를 신뢰하여 문제를 해결한다.
- ▶ inode state
 - 할당된 각 inode에 유효한 유형의 필드가 있는지 확인한다.
 - 예: 일반 파일, 디렉토리, symbolic link 등
 - inode필드에 쉽게 해결되지 않는 문제가 있는 경우 해당 inode는 의심스러운 것으로 간주되어 삭제된다.
 - 이에 따라 inode 비트맵이 업데이트 된다.
- ▶ inode link
 - 각 inode에 대한 참조 수를 계산한다.
- ▶ Duplicates
 - duplicate pointer를 확인한다. 즉, 두 개의 서로 다른 inode가 동일한 블록을 참조하는 경우이다.
 - 올바른지 않은 inode를 제거하고 블록을 복사한다.
- ▶ Bad block pointers
 - 포인터가 유효 범위 밖의 무언가를 가리키는 것이 확실하면 포인터는 "올바르지 않은 것"으로 간주된다.
 - 포인터를 지운다.
- ▶ Directory checks
 - 각 디렉토리의 내용에 대해 무결성 검사를 수행한다.
 - ./과 ../이 첫 번째 항목이다.
 - 디렉토리 항목에서 참조되는 각 inode가 할당된다.
- ▶ 단점
 - 너무 느리다.
 - 매우 큰 용량의 디스크에서 모든 디스크를 읽는 것은 몇 분에서 몇 시간까지 걸린다.
 - 작동하지만 낭비가 많다.
 - 몇 개의 블록을 업데이트하는 동안 발생한 문제를 해결하기 위해 전체 디스크를 읽는 비용이 크다.

11.3. Journaling (Write-ahead Logging)

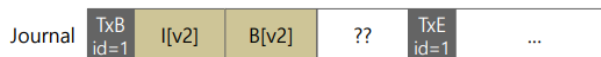
- Journaling
 - ▶ 디스크를 업데이트 할 때, 구조를 제자리에 덮어쓰기 전에 먼저 수행할 작업을 설명하는 작은 메모(디스크의 다른위치에)를 적어 둔다.
- Checkpointing
 - ▶ pending 메타데이터 및 데이터 업데이트를 파일 시스템의 최종 위치에 쓴다.
- Ext3
 - ▶ On-disk 구조
 - 디스크는 블록 그룹으로 나누어진다.
 - 각 블록 그룹은 inode 비트맵, 데이터 비트맵, inode와 데이터 블록을 포함한다.
 - Journal



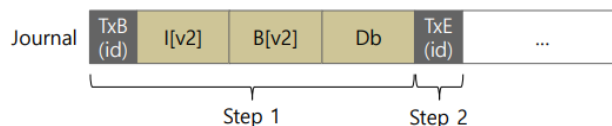
11.3.1. Data Journaling



- journal 쓰기
 - ▶ 한 가지 간단한 방법은 한 번에 하나씩 issue를 하고 각각이 완료될 때까지 기다린 후 다음을 issue하는 것이다.
 - 느리다.
 - ▶ 한 번에 5개의 블록 쓰기를 모두 실행한다.
 - 디스크 스케줄링 → 재정렬
 - journal을 쓰는 동안의 충돌



- ▶ 2-step으로 트랜잭션 쓰기를 issue한다.
 - Step 1: TxE 블록을 제외한 모든 블록을 쓴다.
 - Step 2: Step 1이 완료되면, TxE 블록의 쓰기를 issue한다.



- ▶ TxE 쓰기가 atomic하게 이루어지도록 하려면 이를 단일 512-byte 구간으로 만들어야 한다.
 - 디스크는 512-byte 쓰기가 일어났는지 안 일어났는지를 보장한다.

11.3.2. Recovery

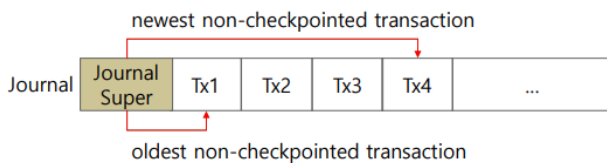
- 만약 충돌이 트랜잭션이 로그에 안전하게 쓰이기 전에 일어나면?
 - ▶ pending 업데이트는 간단히 무시된다.
- 만약 충돌이 트랜잭션이 로그에 커밋된 후 체크포인트가 완성되기 전에 일어나면?
 - ▶ 로그를 읽어서 디스크에 커밋된 트랜잭션을 찾는다.
 - ▶ 트랜잭션이 (순서대로) 재생되어 트랜잭션의 블록을 디스크의 최종 위치에 쓰려고 시도한다.
 - 일부 업데이트는 복구 중에 다시 중복 수행된다.

11.3.3. Batching Log Updates

- 문제점: 추가적인 디스크 트래픽을 많이 발생시킬 수 있다.
 - ▶ 예: 같은 디렉토리에 두 개의 파일을 생성할 때
 - 만약 이 파일들의 inode들이 같은 inode 블록에 있으면 같은 블록을 계속 해서 쓰게 된다.
- 해결법: 버퍼링 업데이트
 - ▶ 파일 시스템은 일정 시간 동안 메모리에 업데이트를 버퍼링한다. (고의적인 딜레이를 주는 것)
 - ▶ 디스크에 대한 과도한 쓰기 트래픽을 방지할 수 있다.

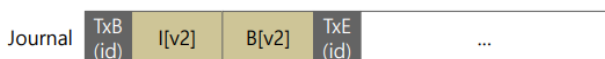
11.3.4. Making the Log Finite

- 문제점: 로그가 팍 찼을 때
 - ▶ 로그를 더 키우면, 복구에 더 많은 시간이 걸린다.
 - ▶ 더 이상 트랜잭션이 커밋될 수 없다.
- 해결법: Circular log
 - ▶ 트랜잭션이 체크포인트가 되면, 파일 시스템은 공간을 free시킬 수 있다.



11.3.5. Ordered Journaling (=Metadata Journaling)

- 문제점: Data journaling
 - ▶ 디스크에 각 쓰기 작업에서 journal에 먼저 쓰게 되므로 쓰기 트래픽이 2배가 된다.
- 해결법: Metadata journaling
 - ▶ 유저 데이터는 journal에 쓰지 않는다.



- ▶ 데이터 블록을 언제 디스크에 쓸까?
 - 일부 파일 시스템(예: Linux ext3)은 관련 메타데이터가 디스크에 쓰이기 전에 먼저 데이터 블록을 디스크에 기록한다.
- Basic Protocol
 1. Data write
 2. Journal metadata write
 3. Journal commit
 4. Checkpoint metadata
 5. Free

12. 25-Log-Structured File Systems

- 시스템 메모리가 늘어나고 있다.
 - ▶ 더 많은 데이터가 캐싱 됨에 따라 디스크 트래픽은 점점 더 쓰기로 구성되고 읽기는 캐시에 의해 처리된다.
- 랜덤 I/O와 순차 I/O는 큰 성능적 차이가 있다.
 - ▶ 그러나 탐색 및 회전 지연 비용은 천천히 감소해왔다.
- 기존 파일 시스템은 여러 일반적인 워크로드에서 제대로 작동하지 않는다.
 - ▶ 예를 들어, 파일 시스템은 한 블록 크기의 새 파일을 생성하기 위해 많은 수의 쓰기 작업을 수행한다.
- LFS
 - ▶ 디스크에 쓸 때, LFS는 먼저 모든 업데이트(메타데이터 포함)를 in-memory 세그먼트에 버퍼링한다.

- ▶ 세그먼트가 가득 차면, 디스크의 사용되지 않은 부분에 하나의 긴 순차적 전송으로 디스크에 쓰인다.
 - 기존 데이터를 덮어쓰지 않고 항상 빈 위치에 세그먼트를 쓴다.
- ▶ 최근 연구에 따르면 플래시 기반 SSD의 고성능을 위해서는 대규모 I/O가 필요하다.
 - LFS 스타일의 파일 시스템은 다음 수업에서 플래시 기반 SSD에도 탁월한 선택이 될 수 있다는 것을 보일 것이다.

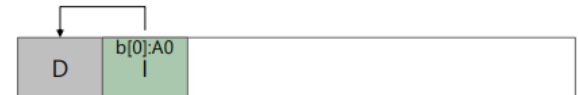
12.1. Writing to Disk Sequentially

- 파일 시스템 상태에 대한 모든 업데이트를 디스크에 순차적인 쓰기 작업의 일환으로 어떻게 변환할까?



A0

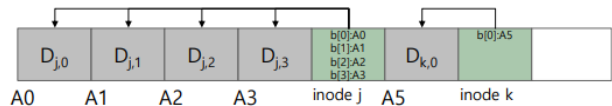
- ▶ 유저가 데이터 블록을 쓸 때, 디스크에 기록되는 것은 데이터 뿐만이 아니고 업데이트 해야 하는 다른 메타데이터도 있다.



A0

12.2. Writing Sequentially and Effectively

- 단순히 순차적으로 디스크에 쓰는 것만으로는 최고 성능을 달성하기에 충분하지 않다.
 - ▶ 시간 T : 단일 블록을 주소 A에 쓰는 것
 - ▶ 시간 $T + \delta$: 디스크 주소 A + 1에 쓰는 것
 - ▶ 디스크는 두 번째 쓰기를 디스크 표면에 커밋할 수 있기 전까지 $T_{rotation} - \delta$ 만큼 기다릴 것이다.
- 오히려, 드라이브에 다수에 연속 쓰기(또는 하나의 대규모 쓰기)를 실행해야 한다.
- 쓰기 버퍼링
 - ▶ 디스크에 쓰기 전에, LFS는 메모리에 업데이트의 track을 유지한다.
 - ▶ 충분한 수의 업데이트를 받으면 디스크에 한 번에 쓴다.
- 세그먼트
 - ▶ LFS가 한 번에 쓰는 큰 청크 (예: 몇 MB)



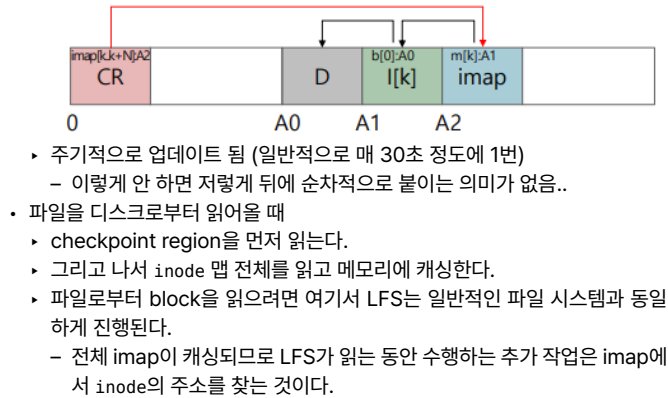
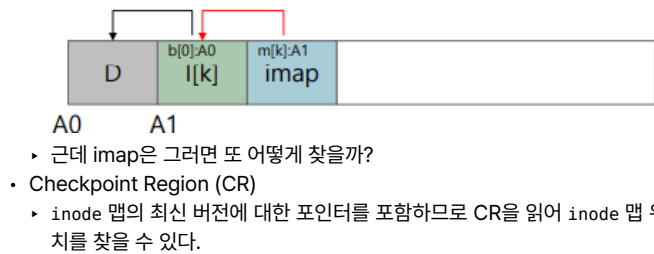
- 얼마나 많은 업데이트를 LFS가 디스크에 쓰기 전에 버퍼링해야 할까?
 - ▶ 디스크 자체에 의존한다. (뒤에 내용을 보자)

12.3. inode Map (imap)

- 단순한 파일 시스템

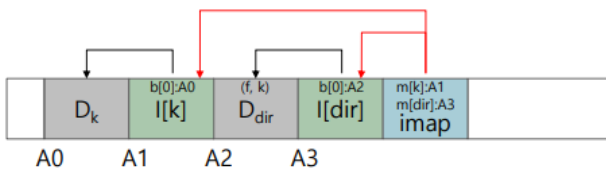
			iblock 0			iblock 1			iblock 2			iblock 3			iblock 4							
Super	i-bmap	d-bmap	0	1	2	3	16	17	18	19	32	33	34	35	48	49	50	51	64	65	66	67
			4	5	6	7	20	21	22	23	36	37	38	39	52	53	54	55	68	69	70	71
			8	9	10	11	24	25	26	27	40	41	42	43	56	57	58	59	72	73	74	75
			12	13	14	15	28	29	30	31	44	45	46	47	60	61	62	63	76	77	78	79
0KB	4KB	8KB	12KB	16KB	20KB	24KB	28KB	32KB														

- LFS
 - ▶ inode는 디스크 전체에 흩어져 있다.
 - ▶ 절대 덮어쓰지 않으므로 최신 버전의 inode는 계속해서 이동한다. (어떻게 찾지...?)
- imap
 - ▶ inode 번호를 입력으로 사용하고 inode의 최신 버전의 디스크 주소를 생성하는 구조이다.
 - ▶ inode가 디스크에 쓰일 때마다 imap은 새로운 위치로 업데이트 된다.
- persistent를 유지해야 한다.
 - ▶ imap은 디스크의 어디에 위치해야 할까?
 - 디스크의 고정된 위치 → 성능이 저하됨 (다시 이거 찾으려고 회전해야 함)
 - 다른 모든 새로운 정보가 기록되는 바로 옆에 위치



12.4. What About Directories?

- 파일 dir/f를 생성할 때
 - imap에는 디렉토리 파일 dir과 새로 생성된 파일 f의 위치에 대한 정보가 포함되어 있다.

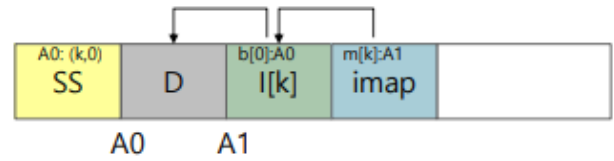


- 파일 f를 접근할 때
 - 먼저 inode 맵(보통 메모리에 캐싱됨)을 보고 디렉토리 dir(A3)의 inode 위치를 찾는다.
 - 그런 다음 디렉토리 데이터의 위치를 제공하는 디렉토리 inode를 읽는다. (A2)
 - 이 데이터 블록을 읽으면 (f, k)의 (파일 이름, inode 번호)쌍을 알 수 있다.
 - 그런 다음 inode 맵을 다시 참조하여 inode 번호 k(A1)의 위치를 찾는다.
 - 마지막으로 주소 A0에서 원하는 데이터 블록을 읽는다.

12.5. Garbage Collection

- 파일 데이터, inode 및 기타 구조의 오래된 버전을 주기적으로 찾아서 정리한다.
 - 이어지는 쓰기에 사용할 수 있도록 디스크의 블록을 다시 사용 가능하게 만든다.
- 이어지는 쓰기를 위해 큰 청크를 정리한다.
 - LFS 클리너는 주기적으로 M개의 오래된(부분적으로 사용된) 세그먼트를 읽는다.
 - 해당 세그먼트 내에서 어떤 블록이 활성화되어 있는지 결정한다.
 - 해당 내용을 N개의 새 세그먼트($N < M$)로 압축한 다음, N개의 세그먼트를 디스크의 새 위치에 쓴다.
 - 이전 M개의 세그먼트는 해제되어 이어지는 쓰기를 위해 파일 시스템에서 사용할 수 있다.
- 블록의 생명 결정
 - LFS는 세그먼트 내의 어떤 블록이 활성 상태이고 어떤 블록이 죽은 상태인지 어떻게 알 수 있을까?
 - Segment summary block
 - 디스크 주소 A에 있는 각 데이터 블록 D에 대해 해당 inode 번호 N과 오프셋 T를 포함한다.

```
(N, T) = SegmentSummary[A];
inode = Read(imap[N]);
if (inode[T] == A)
    // block D is alive
else
    // block D is garbage
```



- 어떤 블록을 지워야하고 언제 지워야 할까?
 - cleaner가 얼마나 자주 실행되어야 하고, 어떤 세그먼트를 골라야 지워야 할까?
 - 언제 지울지 결정
 - 주기적으로, 유휴 시간 동안, 디스크가 가득 차면
 - 어떤 블록을 지울지 결정
 - Hot Segments
 - 내용이 자주 덮어쓰이는 것
 - Cold Segments
 - 죽은 블록이 몇 개 있을 수 있지만 나머지 내용은 비교적 안정적인 것
 - cold segment 먼저, hot segment 나중에

12.6. Crah Recovery

- LFS가 디스크에 쓰는 동안 시스템 충돌이 일어나면 journaling을 다시 호출한다.
- CR에 쓰는 동안 충돌이 일어나면
 - LFS는 두 개의 CR을 유지하고 교대로 쓴다.
 - 먼저 헤더(타임스탬프 포함)를 작성한다.
 - 그런 다음 CR의 body를 작성한다.
 - 마지막으로 마지막 블록 하나(타임스탬프 포함)를 작성한다.
 - 항상 일관된 타임스탬프가 있는 가장 최근 CR을 사용하도록 선택한다.
- 세그먼트에 쓰는 동안 충돌이 일어나면
 - LFS는 약 30초마다 CR을 작성하므로 파일 시스템의 마지막 일관된 스냅샷은 꽤 오래되었을 수 있다.
 - Roll Forward
 - 로그(CR에 포함됨)의 끝을 찾은 후 이를 요약하여 다음 세그먼트를 읽고 그 안에 유효한 업데이트가 있는지 확인한다.
 - 있는 경우 LFS는 그에 따라 파일 시스템을 업데이트하여 마지막 체크포인트 이후에 기록된 많은 데이터와 메타데이터를 복구한다.

13. 26-Flash-based SSDs

- Solid-State Storage (SSD)
 - 기계적으로 움직이는 부분들이 없음 (arm이 돌아가는 것)
 - 메모리 같은 형태로 동작하지만, 파워가 없어진 후에도 정보가 남아 있음
- Flash (NAND-based flash)
 - 플래시 칩은 단일 트랜지스터에 하나 이상의 비트를 저장하도록 설계되었다.
 - 트랜지스터 내에 비트 수준은 이진 값으로 매핑된다.
 - single-level cell(SLC) 플래시에서는 트랜지스터 내에 단일 비트(예: 1 또는 0)만 저장된다.
 - multi-level cell(MLC) 플래시를 사용하면 서로 다른 비트가 다른 level(예: 00, 01, 10, 11)로 인코딩된다.
 - 셀당 3비트를 인코딩하는 triple-level cell(TLC) 플래시도 있다.

13.1. Basic Flash Operations

- 단순한 예제

	iiii	Initial: pages in block are invalid (i)
Erase()	→ EEEE	State of pages in block set to erased (E)
Program(0)	→ VEEE	Program page 0; state set to valid (V)
Program(0)	→ error	Cannot re-program page after programming
Program(1)	→ VVEE	Program page 1
Erase()	→ EEEE	Contents erased; all pages programmable

- 디테일한 예제
 - 8-bit 페이지, 4-page 블록

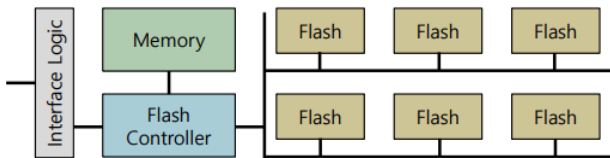
Page 0	Page 1	Page 2	Page 3
00011000	11001110	00000001	00111111
VALID	VALID	VALID	VALID

– Wish to write to page 0 with 00000011

Page 0	Page 1	Page 2	Page 3
11111111	11111111	11111111	11111111
ERASED	ERASED	ERASED	ERASED

Page 0	Page 1	Page 2	Page 3
00000011	11111111	11111111	11111111
VALID	ERASED	ERASED	ERASED

- 블록에 있는 어떠한 페이지를 덮어쓰기 전에, 먼저 중요한 데이터는 또다른 블록에 복사해놓아야 한다. (덮어쓰려면 블록 단위로 erase를 진행해야 하기 때문)
- 기본 플래시 칩을 일반적인 저장 장치처럼 보이는 것으로 바꾸는 방법은 무엇일까?
- SSD
 - 몇 개의 플래시 칩이 있다.
 - 일정량의 휘발성 메모리(예: SRAM)가 있다.
 - 캐싱 및 버퍼링에 유용하다.
 - control logic
 - Flash Translation Layer(FTL): 논리 블록에 대한 읽기 및 쓰기 요청을 받아 이를 low-level의 읽기, 삭제 및 program(쓰기) 명령으로 변환한다.



- Direct mapped (가장 간단하나 성능은 좋지 않은 방식 - bad approach)
- 논리적 페이지 N개 읽기는 물리적 페이지 N개 읽기에 직접 매핑된다.
- 논리적 페이지 N개에 쓰기는 더 복잡하다.
 - 먼저 페이지 N개가 포함된 전체 블록을 먼저 읽는다.
 - 그런 다음 블록을 지운다.
 - 마지막으로 이전 페이지와 새 페이지를 program(쓰기)한다.
- 성능 문제
 - 쓰기 증폭: FTL이 플래시 칩에 날린 총 쓰기 트래픽(byte)을 클라이언트가 날린 총 쓰기 트래픽(byte)으로 나눈 것
- 신뢰성 문제
 - 마모: 단일 블록을 너무 자주 지우고 program(쓰기)하면 더 이상 사용이 불가능하다. (소자의 특성 상 블록을 지우는 횟수에 제한이 있다.)

13.2. A Log-Structured FTL

- 오늘날 대부분의 FTL들은 log structured를 사용하고 있다.
 - 논리적 블록 N개를 쓰려고 하면, 장치는 현재 쓰고 있는 블록에서 다음 free 공간에 쓴다.
- 예시
 - 가정
 - 클라이언트는 4-KB 사이즈에 대해 읽기 또는 쓰기를 요청한다.
 - SSD는 4개의 4-KB 페이지로 구성된 16-KB 크기의 블록이 있다.
 - 100번 논리 주소에 a1을 쓰려고 한다.

Block:	0	1	2
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11
Content:			
State:	E E E E	i i i i	i i i i

Table:	100 → 0		
Block:	0	1	2
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11
Content:	a1		
State:	V E E E	i i i i	i i i i

- 101번 논리 주소에 a2를 쓰려고 한다.
- 2000번 논리 주소에 b1을 쓰려고 한다.
- 2001번 논리 주소에 b2를 쓰려고 한다.

Table:	100 → 0	101 → 1	2000 → 2	2001 → 3	
Block:	0	1	2		
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11		
Content:	a1 a2 b1 b2				
State:	V V V V	i i i i	i i i i		

- 장점
 - 로그 기반 접근법은 특성상 성능을 향상시킨다.(삭제를 덜 함)
 - 모든 페이지에 쓰기를 분산시켜(wear leveling) 장치의 수명을 늘린다.
- 단점
 - Garbage collection
 - 논리 블록의 덮어쓰기는 garbage를 만든다.
 - in-memory mapping table의 높은 비용
 - 매핑 테이블(Out-Of-Band(OOB) area)의 지속성 처리 (전원이 꺼졌을 때 날라가지 않는 곳에 저장해놓아야 함)
 - 장치가 클수록 해당 테이블에 더 많은 메모리가 필요하다.
- 예시 (Garbage Collection)
 - 블록 100, 101에 다시 쓰기를 하려고 한다.

Table:	100 → 4	101 → 5	2000 → 2	2001 → 3	
Block:	0	1	2		
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11		
Content:	a1 a2 b1 b2	c1 c2			
State:	V V V V	V V E E	i i i i		

- 하나 이상의 garbage page를 포함하는 블록 찾기
- 해당 블록의 live(non-garbage) 페이지를 읽는다.
- 해당 live 페이지를 로그에 기록하고 마지막으로 쓰기에 사용하기 위해 전체 블록을 회수한다.

Table:	100 → 4	101 → 5	2000 → 6	2001 → 7	
Block:	0	1	2		
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11		
Content:		c1 c2 b1 b2			
State:	E E E E	V V V V	i i i i		

- 매핑 테이블의 크기
 - 1TB SSD에서 page가 4KB이고 각 엔트리가 4B인 경우
 - 매핑을 위해 1GB 메모리가 필요하다. (1TB / 4KB x 4B = 1GB)
 - 페이지 단위 FTL 체계는 실용적이지 않다.
 - BBlock-based 매핑
 - 페이지 단위가 아닌 장치의 블록 단위로만 포인터를 유지한다.
 - 논리 블록 주소: chunk number + offset (4개의 페이지로 구성되어 있으므로 offset bit는 2개)
 - 논리 블록 2000: 0111 1101 0000
 - 논리 블록 2001: 0111 1101 0001
 - 가장 큰 문제는 작은 쓰기가 발생할 때 생긴다.
 - 기존 블록에서 대량의 실시간 데이터를 읽어서 새 블록에 복사해야 함
- 예시 (Block-based mapping)
 - 기존 방식: 2000 → 4, 2001 → 5, 2002 → 6, 2003 → 7에 매핑되어 있음

Table:	500 → 4		
Block:	0	1	2
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11
Content:		a b c d	
State:	i i i i	V V V V	i i i i

• Write to logical block 2002 with 'c'

Table:	500 → 8		
Block:	0	1	2
Page:	00 01 02 03	04 05 06 07	08 09 10 11
Content:			a b c' d
State:	i i i i	E E E E	V V V V

- 블록 전체를 옮겨야 할 수 있는 단점이 있음
- 하이브리드 매핑
 - 로그 테이블: 작은 단위의 페이지별 매핑
 - 데이터 테이블: 더 큰 블록별 매핑
 - 특정 논리 블록을 찾을 때, 먼저 로그 테이블을 참조한 다음 데이터 테이블을 참조
 - 로그 블록의 수를 작게 유지하기 위해 FTL은 주기적으로 로그 블록을 검사하여 블록으로 전환해야 한다.

- Wear Leveling
 - ▶ 여러 번의 삭제 / program 주기로 인해 플래시 블록이 마모된다. FTL은 해당 작업을 장치의 모든 블록에 균등하게 분산시키기 위해 최선을 다해야 한다.
 - 모든 블록은 거의 동시에 마모된다.
 - 기본 로그 구조 접근법은 쓰기 부하를 분산시키는 초기 작업을 잘 수행하며 garbage collection에도 도움이 된다.
 - 덮어쓰지 않는 수명이 긴 데이터로 블록이 채워지면 garbage collection은 블록을 회수하지 않는다.
 - 쓰기 부하를 공정하게 분배 받지 못한다.
 - 이 문제를 해결하려면 FTL은 주기적으로 해당 블록에서 모든 live 데이터를 읽고 다른 곳에 써야 한다.