

## Lab5 report

黄立言 2019011329

### 实现

1. 关于几个数据结构的维护和实现：关于available，对于mutex，我们认为0表示已经被锁，1表示没有被锁；对于信号量，则count大于0时，我们认为可用资源为count，小于等于0时我们认为是0，后面的数据结构沿用这里的语义。关于allocation、need，我们分别在每个TaskControlBlock中维护两个vector，分别记录当前线程对于每个资源的使用情况。然后我们每次在分配资源前，先假定当前资源已分配（当然也可能阻塞），并运行给出的算法来判断是否会发生死锁。
2. 关于算法的实现：参考指导书即可。注意我这里遍历了每个线程的每个资源，但是实际上因为同一时刻每个线程只能获得或等待一个资源，所以不遍历所有资源也是正确的。

### 问答

1.在我们的多线程实现中，当主线程(即0号线程)退出时，视为整个进程退出，此时需要结束该进程管理的所有线程并回收其资源。- 需要回收的资源有哪些？- 其他线程的 TaskControlBlock 可能在哪些位置被引用，分别是否需要回收，为什么？

根据 exit\_current\_and\_run\_next 调用的实现，当0号线程退出时，手动回收了分配给所有线程的TaskUserRes，包括tid、trap\_cx，userstack，还有之前进程退出时需要回收的如堆等资源。

其他线程的TaskControlBlock可能在调度时，如run\_tasks时被引用，但是我们不需要显式的去回收，因为这部分内存被映射到了用户地址空间中，在我们回收进程memory\_set时就自动被回收了。

2.对比以下两种 `Mutex.unlock` 的实现，二者有什么区别？这些区别可能会导致什么问题？

```
1 impl Mutex for Mutex1 {
2     fn unlock(&self) {
3         let mut mutex_inner = self.inner.exclusive_access();
4         assert!(mutex_inner.locked);
5         mutex_inner.locked = false;
6         if let Some(waking_task) = mutex_inner.wait_queue.pop_front() {
7             add_task(waking_task);
8         }
9     }
10}
11
12 impl Mutex for Mutex2 {
13     fn unlock(&self) {
14         let mut mutex_inner = self.inner.exclusive_access();
15         assert!(mutex_inner.locked);
16         if let Some(waking_task) = mutex_inner.wait_queue.pop_front() {
17             add_task(waking_task);
18         } else {
19             mutex_inner.locked = false;
20         }
21     }
22}
```

两者的主要区别自安于，Mutex1先解除了lock的状态后选出一个阻塞的线程唤起并调度，但是这样可能会存在问题：在这个被唤起的进程被调用之前，如果先调度了某个线程，其获取了这个锁（这显然是可以的，毕竟此时锁是unlocked的），那么之前唤起的线程就又拿不到锁了。

而Mutex2则避免了这个问题，其逻辑相当于，当存在被阻塞的进程需要被唤起时，为了避免上面的问题，我们干脆不释放锁，直接保持加锁的状态等待这个被唤起的线程拿到他（在这之中即便存在其他线程想拿这个锁，也会因为其实locked而被阻塞），这样就避免了上面的问题，当然如果没有进程待唤起，那么直接解锁即可了。