

Στην εργασία 2 έχουν υλοποιηθεί τα 2 syscalls: `int setpriority(int), int getpinfo(struct pstat*)` η user level εντολή `ps`, καθώς και το `priority scheduler`, συνεπώς η εργασία έχει ολοκληρωθεί

Δομή repository:

Η δομή του repository έχει μείνει ίδια με κάποιες μικρές προσθήκες στα απαραίτητα αρχεία για να αναγνωρίζονται τα syscalls από το user-level. Αυτές οι προσθήκες είναι:

- .1 `defs.h` (πρόσθεσα τα syscalls στη περιοχή του `proc.c`)
- .2 `user.h` (προσθήκη των syscalls στη περιοχή που τους αναλογεί)
- .3 `sysproc.c` (έχουν προστεθεί οι υλοποιήσεις `sys_setpriority(int)` και `sys_getpinfo()`)
- .4 `syscall.h` (Έγιναν `define` τα 2 syscalls)
- .5 δηλώθηκαν οι συναρτήσεις με το κατάλληλο `format`.
- .6 Έγινε αλλαγή στο `procinit()` για να διασφαλιστεί το default priority κάθε μεταβλητής να ισούται με 10.
- .7 Έγινε αλλαγή στο `usys.pl`

Πέρα από αυτές τις αλλαγές δημιουργήθηκε το user-level αρχείο `ps.c` το οποίο θα αναλυθεί παραπάνω αργότερα.

`int setpriority(int x):`

Το syscall υλοποιείται στο `proc.c`. Δέχεται τον ακέραιο `x` (έχουμε φροντίσει με τη συνάρτηση `argaddr` στο `sys_setpriority`) και ελέγχει για το αν βρίσκεται στο εύρος του 1-20. Αν ναι δηλώνει το priority της τωρινής διεργασίας ίσο με το `x` και επιστρέφει 0, αλλιώς δεν γίνεται κάποια δήλωση και επιστρέφει -1.

`int getpinfo(struct pstat* statuses):`

Αρχικά ορίστηκε το `struct statuses` στο `proc.h` με τα βασικά 7 χαρακτηριστικά που ορίζουν τη κάθε διεργασία (και υπήρχαν ήδη στο `struct proc`). Στη συνάρτηση `getpinfo` ελέγχουμε για κάθε διεργασία το

state της και αν θεωρηθεί ενεργή παίρνουμε τις μεταβλητές που υπάρχουν στο struct της στις ανάλογες μεταβλητές του τοπικού struct που έχουμε δημιουργήσει. Έπειτα χρησιμοποιούμε την συνάρτηση `copyout()` για να αντιγράψουμε όλο το `pstat struct` από το τοπικό `kernel level struct` στη μεταβλητή `statuses` που δόθηκε από το `user-level`.

`ps.c`:

Στο `ps.c` γίνεται επίδειξη της ορθής λειτουργίας των παραπάνω `syscalls`. Καλείται `ηsetpriority(14)` καθιστώντας το `priority` του `ps` ίσο με 14, καθώς επίσης καλείται και η `getpinfo` παίρνοντας τα απαραίτητα χαρακτηριστικά κάθε ενεργής διεργασίας στο `struct pstat* statuses`. Τέλος για κάθε ενεργή διεργασία εκτυπώνει τα χαρακτηριστικά της μέσω της μεταβλητής `pstat* statuses` που δηλώθηκε στο `user-level` αρχείο.

Priority scheduler: Αρχικά ελέγχουμε ποια από όλες τις διεργασίες έχει το μεγαλύτερο `priority`. Έπειτα, μόλις τη βρούμε την αποθηκεύουμε στο τοπική μεταβλητή `struct proc*` που έχουμε δημιουργήσει. Έπειτα, ενώ έχουμε πάρει τα κατάλληλα μέτρα για αποφυγή `race conditions` (`&high_priority_process->lock`, καθώς και τη συνθήκη που ελέγχει αν το `state` παρέμεινε `runnable`) εκτελούμε τη διεργασία με τον ίδιο ακριβώς τρόπο που συνέβαινε και στον `default scheduler`.