운영체제 Project 1 Wiki

정상윤 2016025032

- 1. getppid 시스템콜 구현
- 디자인, 구현 영역: proc.c proc.h sysproc.c

```
struct proc {
 uint sz;
                               // Size of process memory (bytes)
                               // Page table
 pde t* pgdir;
 char *kstack;
                               // Bottom of kernel stack for this process
                              // Process state
 enum procstate state;
                               // Process ID
 int pid;
                              // Parent process
 struct proc *parent;
                               // Trap frame for current syscall
 struct trapframe *tf;
                              // swtch() here to run process
 struct context *context;
                               // If non-zero, sleeping on chan
 void *chan;
                              // If non-zero, have been killed
 int killed;
 struct file *ofile[NOFILE]; // Open files
                              // Current directory
 struct inode *cwd;
                               // Process name (debugging)
 char name[16];
```

proc.h 에 정의된 proc (프로세스) 구조체. 자신의 id인 pid(int형)와 부모 프로세스를 가르키는 parent(또다른 proc) 가 있음.

```
struct proc*
myproc(void) {
   struct cpu *c;
   struct proc *p;
   pushcli();
   c = mycpu();
   p = c->proc;
   popcli();
   return p;
}
```

proc.c 에 정의된 myproc()를 통해 현재 cpu에서 실행 중인 process를 얻을 수 있음. 그 외에 fork(), wait() 등 process 관련 함수들이 정의돼있음. 그 함수들의 래퍼 함수들은 sysproc.c에 정의됨. 예) sys_fork(), sys_wait()

```
39 int
40 sys_getpid(void)
41 {
42   return myproc()->pid;
43 }
44
45 //get parent pid
46 int
47 sys_getppid(void)
48 {
49   return myproc()->parent->pid;
50 }
51
```

sysproc.c 에 자신의 id를 가져오는 sys_getpid()가 있음. myproc()를 호출하여 자기 자신 process를 return한 다음 "-> pid" 로 접근하여 id를 return함. 이를 통해 getppid()를 어떻게 구현해야할지 감이 잡힘. 굉장히 비슷한 동작이기 때문에 바로 구현해줬다.

```
1 #include "types.h"
 2 #include "stat.h"
3 #include "user.h"
4
 5 int
6 main(int argc, char *argv[])
7
8
       int pid = getpid();
9
       int p pid = getppid();
       printf(1, "My pid is %d\n", pid);
10
       printf(1, "My ppid is %d\n", p pid);
11
12
       exit();
13 }
```

유저프로그램 project01_1.c 코드.

• 실행결과

실행할 때마다 pid가 1 씩 증가하는 것을 확인함.

• 트러블슈팅

```
pcc fno pic static fno builtin fno strict-aliasing -02 -Wall -NO -ggdb -m32 -Werror -fno-omit-frame-pointer -fno-stack-protector -fno-pie -no-pie -c -project01 l.o project01 l.c:

In file included from sysproc.c:

defs.h:107:17: =rror: conflicting types for 'exit'
void exit(void):

In file included from project01 l.c:3:0:

user.h:06:3: mote: previous declaration of 'exit' was here
int exit(void) _ attribute_(inoreturn);

In file included from sysproc.c:3:0.

from project01 l.c:4:

defs.h:108:17: =rror: conflicting types for 'steep'
void sleep(void*, struct spinlock*);

In file included from sysproc.c:3:0.

from project01 l.c:3:0:
user.h:245: note: previous declaration of 'steep' was here
int sleep(int);

In file included from sysproc.c:3:0.

from project01 l.c:3:0:
user.h:247: or or conflicting types for 'memmove'
void* memmove(void*, const void*, int);

In file included from project01 l.c:3:0:
user.h:247: or or opject01 l.c:3:0:
user.h:247: or opject01 l.c:3:0:
user.h:247: or opject01 l.c:3:0:
user.h:247: ones: previous declaration of 'memmove' was here
void *memmove(void*, const void*, int);

In file included from sysproc.c:3:0.
from project01 l.c:3:0:
user.h:247: ones: previous declaration of 'strlen'
int strlen(const char*);

In file included from project01 l.c:3:0:
user.h:247: ones: previous declaration of 'strlen' was here
unit strlen(const char*);

In file included from project01 l.c:3:0:
user.h:247: ones: previous declaration of 'strlen' was here
unit strlen(const char*);

In file included from project01 l.c:3:0:
user.h:247: ones: previous declaration of 'strlen' was here
unit strlen(const char*);

In file included from project01 l.c:3:0:
user.h:247: ones: previous declaration of 'strlen' was here
unit strlen(const char*);
```

유저 프로그램에서 getpid()를 써야하니 sysproc.c 를 include 해줘야한다는 착각을 하고 넣어줬다가 중복 선언 때문에 에러가 뜬 모습이다. 사용할 시스템콜들은 이미 user.h에 있다는 것을 깨닫고 sysproc.c를 빼주니 정상적으로 작동했다. 헤더 파일의 중요성에 대해서 깨달았다.

2. Interrupt 128 구현

• 디자인, 구현

영역: trap.c traps.h vectors.S trapasm.S

```
1 #include "types.h"
2 #include "stat.h"
3 #include "user.h"
4
5 int
6 main(int argc, char *argv[])
7 {
8     __asm__("int $128");
9     return 0;
10 }
```

유저 프로그램 project01_2.c 에서 _asm_("int \$128") 를 통해 interrupt를 발생시킨다. 그러면 vectors.S에서 alltraps 로 jump하면 trapasm.S로 넘어가 레지스터 영역 처리를 한 후 trap을 호출한다. 그러면 trap.c로 넘어가 나머지 trap관련 처리들을 해준다.

```
void
tvinit(void)
{
  int i;

for(i = 0; i < 256; i++){
    //128 interrupt can be called in user mode
    if(i == 128){
        SETGATE(idt[i], 1, SEG_KCODE<<3, vectors[i], DPL_USER);
    }
    else SETGATE(idt[i], 0, SEG_KCODE<<3, vectors[i], 0);
}
SETGATE(idt[T_SYSCALL], 1, SEG_KCODE<<3, vectors[T_SYSCALL], DPL_USER);
initlock(&tickslock, "time");
}</pre>
```

trap.c 안 tvinit 함수다. 이 곳에서 각 interrupt에 대한 초기화를 해주는데 128번째 interrupt도 syscall과 마찬가 지로 user mode에서 실행될 수 있게 해야하기 때문에 SETGATE 인자들을 syscall과 똑같이 줬다.

```
41 void
42 trap(struct trapframe *tf)
43 {
44    if(tf->trapno == T_SYSCALL){
45        if(myproc()->killed)
46            exit();
47        myproc()->tf = tf;
48            syscall();
49        if(myproc()->killed)
50            exit();
51            return;
52    }
53
54    //interrupt 128
55    if(tf->trapno == 128){
56            cprintf("user interrupt 128 called!\n");
57            exit();
58    }
```

그 밑에 n번째 trap들이 어떤 동작을 하는지 trap()에서 설정해준다. trapframe의 trapno가 128일 때 cprintf로 "user interrupt 128 called!"를 출력해준다.

• 실행 결과

여러번 실행해줘도 정상적으로 동작한다.

• 트러블슈팅

처음에 SETGATE를 통해 user mode에서도 실행 가능하게 설정해줘야 한다는 부분을 놓쳐서 계속 error exception이 발생했다. 그 부분 말고는 어려운 부분은 없었다.