# 实验二实验报告

# 江学强, PB16120100

## 1. 阶段一: 实现三个系统调用: fork、exec、join

实现的最难的一个点。

添加系统调用得一般方法与实验一相同,不再赘述,只叙述实现的过程和遇到的一些问题,下面对三个系统调用分别叙述。

**fork 系统调用**: fork 系统调用的功能是创建一个新的子进程,子进程继承父进程的代码、内存空间和寄存器状态,fork 系统调用实现就是先要保存这些内容到子进程中,之后把子进程放到就绪队列,下面看 nachos 的实现。

实现 fork 系统调用的第一步就是新建一个 Thread 类作为子进程类,这里需要说明一下我是怎么实现每个进程唯一的 tid 的,我在 Thread 类中定义了一个静态的 unsigned int 变量 tidGenerate,初始化为 0,在构造函数中把 tidGenerate 赋值给 tid,并让 tidGenerate 递增,这样就实现了每个进程独特的 tid。此外我在构造函数中把 parent 变量赋值为 kernel->currentThread,即完成了父子进程关系的联系以及把新建的队列加入到 kernel 的进程队列中,调用 kernel->addThread。子进程新建后做一些保存的工作:保存内存空间,这里要注意保存之前要新建一个 AddrSpace 类实例给新建的对象,之后调用 AddrSpace 的类方法 CopyMemory,之后调用 SaveUserState 保存寄存器的值,这些工作做完之后调用 Thread 类方法 Fork,参数分别是一个函数指针,这个函数指针是处理子进程执行前的就绪过程的,就是forked 函数,以及新建的 Thread 类。Fork 方法的用法我是在网上看了一篇调试 Nachos 的博

客中学习了用 gdb 调试 Nachos 来单步跟踪提供的程序知道的用法,事实上这是 fork 系统调用

**exec 系统调用**:主要过程就是把执行的程序加载到内存并执行,下下面看 nachos 的实现。

exec 的实现比较直接,情况内存空间调用 AddrSpace->reset()方法即可,之后再根据文件名把程序加载到内存,调用 AddrSpace->Load(filename)即可,如果加载成功则执行,否则结束当前进程。

Join 系统调用: join 的实现个人感觉稍微绕一些,需要理解信号量的作用,下面具体叙述。

父进程调用 join 方法,本质上就是等待相应的子进程结束之后再从 join 中跳出来,也就是把父进程阻塞在 join 中等待相应的子进程结束。这个过程父子进程是通过信号量保持同步的,先判断这个子进程是不是在内核中,若在,则在 join 中新建一个 SemaPhore 类,信号量的值初始化为 0 ,然后把这个信号量插入到父进程的信号量队列中,之后进行父进程进行 p 操作,阻塞,知道子进程结束时在其 Finish 方法中调用相应信号量的 v 操作才让父进程结束 p 操作并跳出,子进程已经结束,父进程删除相应信号量。过程描述的很详细,其中调用的函数或者方法都很简单直观,不再赘述。

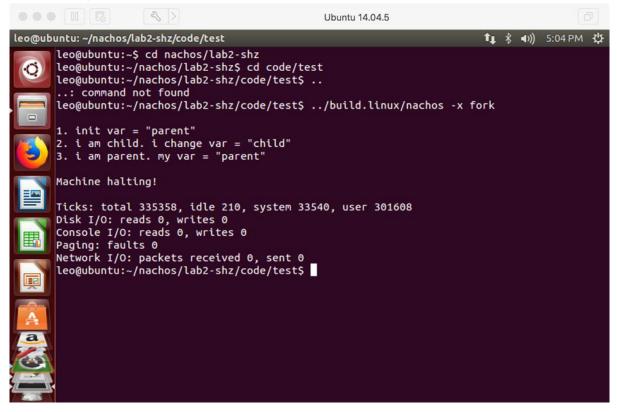
三个系统调用的叙述中都未叙述中断处理程序的具体内容,因为这部分内容与实验一相同,都是在寄存器中获取参数,之后调用相关的系统调用或者函数,最后写回结果,故未赘述。

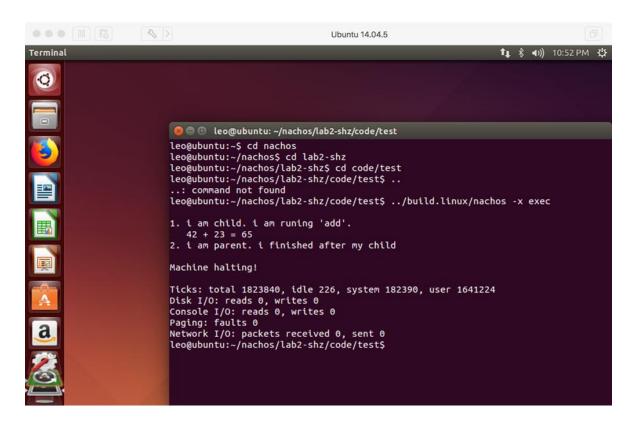
#### 2. 阶段二:编写一个简单的 shell 并实现进程动态优先级调度

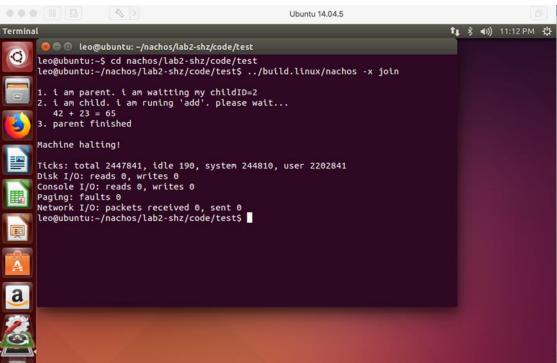
shell 的编写: shell 的编写助教已经做了绝大部分工作,如获取指令,分割指令等。分割后的指令放在 cmdLine 数组中,指令数位 cmdNum,实现 shell 是调用 fork 建立 cmdNum 个 shell 的子进程,之后再在 fork 返回的子进程(即返回值为 0)中调用 exec 执行 cmdLine,注意这里都是循环执行,在 fork 返回的父进程(即返回值不为 0)中调用 join,即等待子进程所以的死进程,亦需要循环调用。

动态优先级调度: 我们需要编写的函数是 Schedule 类的 findNextToRun 方法,方法调用 flushpriority 函数动态更新所有就绪队列的优先级以及正在执行的进程的优先级,更新的数值 规定助教已经规定,当前进程优先级 priority=priority -距离上次调度间隔/10,距离上次调度时间距离是总的时间 kernel->stats->totalTick,上次调度时间,kernel->schedual->lastSwitchTick,对就绪队列中的进程是每个进程的优先级加上 AdaptPace 常数,方法是写了一个接受进程的函数 flush,在函数中将优先级加上 AdaptPace,之后在 flushpriority 中调用 readyList->Apply(flush),对每个进程进程操作。优先级调整后,需要判断是否满足调度条件,即就绪队列不空并且距离上次调度时间不过短,一个简单的判断即可,若不满足调度条件,返回空,即继续执行原来的进程,否则用就绪队列中优先级最大的(front)的优先级与当前进程的优先级比较,若就绪队列中大,则进行上下文弹出 front 并返回,返回之前要更新调度时间 lastSwitchTick,否则返回空。

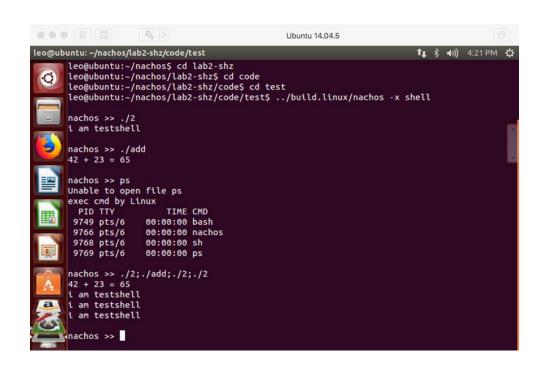
#### 3. 实验结果:







```
running: tid=2
            name=./add
                            status=BLOCKED
                                           pri=223
Ready list contents:
      tid=0
            name=main
                       status=READY
                                            pri=-419
    -----one switch------
pri=213
Ready list contents:
      tid=0 name=main
                           status=READY
                                            pri=-417
            -----one switch-----
running: tid=2 name=./add
                            status=BLOCKED
                                           pri=193
Ready list contents:
      tid=0
            name=main
                            status=READY
                                            pri=-415
```



### 4.实验感想与收获

这次实验由于助教做了大量的工作所以这次实验的代码编写不难,但是要理清整个进程的内容还是有些难度,我的主要时间都花在了阅读 nachos 源码中,对每个类在某个阶段的作用都掌握了(自我感觉),所以虽然代码量不大,但是收获还是很大的。