

Project2 A Simple Kernel 设计文档

中国科学院大学

刘杰

2018.10.29

1. 任务启动与 Context Switching 设计流程

(1) 完善 PCB 结构体设计, PCB 包含的信息有: 用户态和内核态上下文, 用户态和内核态栈顶指针, 用于队列操作的两个指针, 进程号, 存储的光标信息, 进程/线程类型, 进程/线程状态, 优先级, 获取锁失败时进入的阻塞队列 (用于传参), 处于睡眠状态的睡眠时间和开始时间 (用于记时, 调度时唤醒)

(2) 初始化 PCB, 除初始化进程号, 进程类型, 优先级等任务基本信息, 还需要给每一个任务分配栈空间, 具体实现是给每个任务合适的用户态和内核态栈顶, 并将栈顶指针存入上下文中的 `sp` 寄存器。

在非抢占式调度中, 需要将内核态上下文中 `ra` 寄存器初始化为任务的入口地址, 第一次调度时, `current_running` 从上一个任务指向该任务, 恢复现场, 然后用 `jr ra` 指令跳转到该任务入口地址开始执行; 在抢占式调度中, 需要将用户态 `cp0_epc` 寄存器初始化为任务入口地址, 将内核态 `ra` 寄存器初始化为一个用于模拟从内核态返回用户态的函数(`task_start()`)的入口地址, 第一次调度时, `current_running` 从上一个任务指向该任务, 恢复现场, 然后用 `jr ra` 指令跳转到 `task_start()` 函数的入口地址, `task_start` 函数首先恢复用户态现场, 然后开中断, 最后 `eret` 指令返回用户态, 即任务入口地址, 开始第一次运行。

另外, 需要将初始化 PCB 后的任务根据优先级 `push` 到相应的就绪队列, 并将任务状态改为就绪状态。为防止 `os` 因为没有任务运行跑死, 所以需要初始化一个空任务进行保护, 并把 `current_running` 初始化指向空任务。

(3) context switching 时保存除 `zero`, `k0`, `k1` 寄存器外其余通用寄存器, `HI/LO` 寄存器, 控制寄存器中 `CP0_EPC`, `CP0_STATUS`, `CP0_BADVADDR` 寄存器。保存在 PCB 数组中, 在内存静态存储区 (`.bss` 段), 使得进程再切换回来后能正常运行

2. 时钟中断、系统调用与 blocking sleep 设计流程

(1) 发生例外, 硬件自动跳转到例外总入口 (`0x80000180`), 关中断然后保存用户态上下文, 再根据 `CP0_STAUS` 寄存器 `ExcCode` 判断例外类型, 如果 `ExcCode=0`, 则为中断, 跳转到中断处理函数入口 (`handle_int()`), 再根据 `CP0_CAUSE` 的 `IM7-IM0` 来区分具体中断类型, 如果 `IM7` 为 1, `IM0-IM6` 都为 0, 则为时钟中断, 跳转到时钟中断处理函数 (`irq_timer()`), 调用 `do_scheduler()` 完成调度, 重置 `CP0_COUNT` 和 `CP0_COMPARE`, 恢复用户态上下文, 开中断, `eret` 跳转回用户态。

(2) 在每次调用 `do_scheduler` 时, 首先检查 `sleep` 的任务是否达成 `wake up` 条件, 如果 `sleep` 任务达成唤醒条件, 则将其从阻塞队列取出, 放入就绪队列再开始调度。

调用 `do_sleep()` 时, 将睡眠时间保存在 PCB, 同时调用 `get_timer()` 获得睡眠开始时间保存到 PCB, 之后在 `check_sleep()` 函数中再调用 `get_timer()` 获得当前时间, 将其与 PCB 中初始时间相减, 再将结果与 PCB 睡眠时间比较, 如果超过则唤醒这任务。

(3) 时钟中断和系统调用都属于例外，例外发生后都会跳转到例外总入口处理，关中断，保存用户态上下文，等例外处理完成，再恢复用户态上下文，开中断，`eret` 指令返回用户态。

不同之处在于例外触发原因，时钟中断是 `COUNT` 和 `COMPARE` 相等时触发，`syscall` 指令触发系统调用。此外，例外处理具体流程也有不同，在例外总入口根据 `CP0_STATUS` 跳转到各自例外处理函数，时钟中断跳转到 `handle_int`，系统调用跳转到 `handle_syscall`。

3. 基于优先级的调度器设计

(1) 在基于优先级的抢占式调度中，优先级定义为 `high`，`medium`，`low` 三级，在初始化 PCB 时给每个任务一个优先级，根据优先级将任务送入不同的就绪队列。在调度时，每次任务切换出来都会降低一个优先级，避免任务长时间占据资源。另外，从阻塞队列出来的任务会先 `push` 进最高优先级就绪队列，优先运行。

4. Mutex lock 设计流程

(1) 自旋锁线程进入隔离区失败会不断尝试，浪费 CPU 资源；互斥锁线程进入隔离区失败会自动挂起到阻塞队列，锁释放前都不会被调度，能节约 CPU 资源。

(2) 线程获得互斥锁成功会将标志位置为 `LOCKED`，访问隔离区直到离开再将标志位设置为 `UNLOCKED`，同时将该锁对应阻塞队列的任务送入就绪队列。线程获得互斥锁失败会将任务挂起到阻塞队列。

(3) 被阻塞的任务在相应锁被释放时从阻塞队列出来，再送入就绪队列等待调度。

5. 关键函数功能

例外处理代码拷贝到总入口

```
static void init_exception()
{
    // 1. Get CP0_STATUS
    // 2. Disable all interrupt
    // 3. Copy the level 2 exception handling code to 0x80000180
    memcpy((void*)0x80000180, exception_handler_entry, exception_handler_end - exception_handler_begin);
    // 4. reset CP0_COMPARE & CP0_COUNT register
    reset_com_and_cnt();
}
```

例外类型判断

```
void exception_helper(uint32_t cause)
{
    uint32_t cause_excode = cause & 0x7c;
    if(cause_excode == 0x00){
        handle_int();
    }
    if(cause_excode == 0x20){
        handle_syscall();
    }
    else{
        handle_other();
    }
}
```

获得时间

```
uint32_t get_timer()
{
    time_elapsed=time_elapsed+2*get_cp0_count()/MHZ;
    return time_elapsed / (1000000);
}
```

时钟中断处理

```
static void irq_timer()
{
    // TODO clock interrupt handler.
    // scheduler, time counter in here to do, emmmmmm maybe.
    //save cursor and print
    save_cursor();
    screen_reflush();
    //get time_elapsed and rst compare&count
    get_ticks();
    reset_com_and_cnt();
    //switch kernel context and restore cursor
    do_scheduler();
    restore_cursor();
}
```