shell lab报告

快览

这个实验官方没有给出详尽的测试,需要自己对比标准程序输出的结果,由于进程的pid是不定量,所以比较时会不可避免出现差异,此外结果应该完全一样。

对Makefile增加目标规则如下:

```
TESTCASES = $(shell seq -f 'diff%02g' 01 16)
diff%: $(FILES)
@echo "======Test for trace$*======"
@$(DRIVER) -t trace$*.txt -s $(TSHREF) -a $(TSHARGS) > trace$*_ref.out
@$(DRIVER) -t trace$*.txt -s $(TSH) -a $(TSHARGS) > trace$*_tsh.out
-@ colordiff trace$*_tsh.out trace$*_ref.out

check_all: $(TESTCASES)
```

使用 make check_all 可以比较全部16个样例。使用 make diffxx 可以比较单个样例。在此只附上最后两个样例:

可见只有进程的pid不同。

详解

这个实验的核心是unix下进程之间传递信号,不需要实现管道、重定向。

1、信号传递

我的实现中:

- 来自终端的SIGINT由 sigint_handler 传递,使前台任务终止
- SIGTSTP由 sigtstp_handler 传递,使前台任务暂停
- SIGCONT由 do_bgfg 传递,使暂停的任务继续

这里还牵扯到进程组的概念,传递信号需要使用 Killpg 来向整个进程组发送信号。

以上只是进程间的信号传递,shell程序还需要维护内部的joblist,这是由 sigchld_handler 处理的,当信号发送给子程序后,OS会改变子程序的执行状态,同时给我们的shell程序传递 SIGCHLD信号,使用 waitpid 来获取子进程的状态,我们就可以在 sigchld_handler 中统一地维护 joblist。

一个例外是任务在前台后台之间的切换,bg和fg都传递了SIGCONT信号,但是切换的status、输出都不相同,所以SIGCONT的输出和status维护都在 do_bgfg 里执行。

2、等待子进程

shell程序会 fork 子进程来执行用户所需命令,shell程序注册了 sigchld_handler 来接受子进程的信号,同时 waitfg 函数语义上也会阻塞等待子进程的执行,如果两个函数都调用 waitpid ,在子程序退出时,信号只能被一个函数捕捉到,另一个就会报错。

在这里参考了实验文档的做法, waitfg 只是做忙等,其只判断等待的进程目前是否在前台执行:

```
void waitfg(pid_t pid)
{
  while (pid == fgpid(jobs))
    sleep(0);
  return;
}
```

当前台的进程中断、退出时, sigchld_handler 会修改job的status,使 fgpid 返回其他值,进而 waitfg 跳出循环。

文档也有提到可以两个函数都使用 waitpid 实现,猜测是一个捕捉到信号后,再重新发送一遍信号?

3、其余的细节

这个实验细节丰富,比如:

- 子进程的进程组需要和shell进程区分开,这里使用 setpgrp() 实现
- 为了防止父进程在 addjob 完成之前就错过了子进程的退出信号,需要调用 sigprocmask 来阻塞SIGCHLD信号,然后又要分别在父进程和子进程中unblock这个信号
- 任务执行完要调用 deletjob 而不是 clearjob ,因为前者会额外设置 nextjid

总而言之,这个实验的工作量并不大,但是如果没有充分理解执行流程,会很难取得进展,所以 算是收获颇丰!