是否有一个稳定写正在进行中,如果是的话,还可以了解在崩溃发生的时候被写的是哪一个块。然后, 可以对块的两个副本进行正确性和一致性检验。

如果没有非易失性RAM可用,可以对它模拟如下。在稳定写开始时,用将要被稳定写的块的编号 覆盖驱动器1上的一个固定的块,然后读回该块以对其进行校验。在使得该块正确之后,对驱动器2上对 应的块进行写和校验。当稳定写正确地完成时,用一个无效的块编号覆盖两个块并进行校验。这样一来, 崩溃之后就很容易确定在崩溃期间是否有一个稳定写正在进行中。当然,这一技术为了写一个稳定的块 需要8次额外的磁盘操作,所以应该极少量地应用该技术。

还有最后一点值得讨论。我们假设每天每一对块只发生一个好块自发损坏成为坏块。如果经过足够 长的时间,另一个块也可能变坏。因此,为了修复任何损害每天必须对两块磁盘进行一次完整的扫描。 这样,每天早晨两块磁盘总是一模一样的。即便在一个时期内一对中的两个块都坏了,所有的错误也都 能正确地修复。

5.5 时钟

时钟(clock)又称为定时器(timer),由于各种各样的原因决定了它对于任何多道程序设计系统的 操作都是至关重要的。时钟负责维护时间,并且防止一个进程垄断CPU,此外还有其他的功能。时钟软 件可以采用设备驱动程序的形式,尽管时钟既不像磁盘那样是一个块设备,也不像鼠标那样是一个字符 设备。我们对时钟的研究将遵循与前面几节相同的模式,首先考虑时钟硬件,然后考虑时钟软件。

5.5.1 时钟硬件

在计算机里通常使用两种类型的时钟,这两种类型的时钟与人们使用的钟表和手表有相当大的差异。 比较简单的时钟被连接到110V或220V的电源线上,这样每个电压周期产生一个中断,频率是50Hz或 60Hz。这些时钟过去曾经占据统治地位,但是如今却非常罕见。

另一种类型的时钟由三个部件构成:晶体振荡器、计数器和存储寄存器,如图5-32所示。当把一块 石英晶体适当地切割并且安装在一定的压力之 下时,它就可以产生非常精确的周期性信号, 典型的频率范围是几百兆赫兹,具体的频率值 与所选的晶体有关。使用电子器件可以将这一 基础信号乘以一个小的整数来获得高达 1000MHz甚至更高的频率。在任何一台计算机 里通常都可以找到至少一个这样的电路, 它给 计算机的各种电路提供同步信号。该信号被送 到计数器,使其递减计数至0。当计数器变为0 时,产生一个CPU中断。

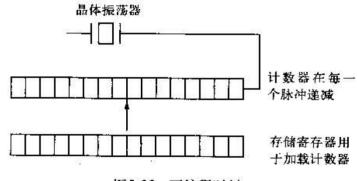


图5-32 可编程时钟

可编程时钟通常具有几种操作模式。在一次完成模式 (one-shot mode) 下, 当时钟启动时, 它把存 储寄存器的值复制到计数器中,然后,来自晶体的每一个脉冲使计数器减1。当计数器变为0时,产生一. 个中断,并停止工作,直到软件再一次显式地启动它。在方波模式 (square-wave mode) 下,当计数器 变为0并且产生中断之后,存储寄存器的值自动复制到计数器中,并且整个过程无限期地再次重复下去。 这些周期性的中断称为时钟滴答 (clock tick)。

可编程时钟的优点是其中断频率可以由软件控制。如果采用500MHz的晶体,那么计数器将每隔2ns 脉动一次。对于(无符号)32位寄存器,中断可以被编程为从2ns时间间隔发生一次到8.6s时间间隔发生 一次。可编程时钟芯片通常包含两个或三个独立的可编程时钟,并且还具有许多其他选项(例如、用正 计时代替倒计时、屏蔽中断等)。

为了防止计算机的电源被切断时丢失当前时间,大多数计算机具有一个由电池供电的备份时钟,它 是由在数字手表中使用的那种类型的低功耗电路实现的。电池时钟可以在系统启动的时候读出。如果不 存在备份时钟,软件可能会向用户询问当前日期和时间。对于一个连入网络的系统而言还有一种从远程 主机获取当前时间的标准方法。无论是哪种情况,当前时间都要像UNIX所做的那样转换成自1970年1月