Systemy komputerowe: architektura i programowanie (SYKOM)

## Wykład: Mechanizmy wspierania systemu operacyjnego

Aleksander Pruszkowski

Instytut Telekomunikacji Politechniki Warszawskiej

#### PLAN WYKŁADY

- Separacja procesów
- Translacja adresów
- Wirtualizacja adresów
- Mechanizmy ochrony zasobów

- Realizacja zadań czasowych krytycznie
  - Czyli operacje wykonywane co zadany interwał czasu
    - przykład: zmiana stanu "pinu" GPIO co określony czas podejście trywialne (przykład zaczerpnięty z Arduino)

- gdybyśmy chcieli zmieniać stan dwóch diod druga miałaby migać np.: co 0,732sek
  - w systemie wielowątkowym moglibyśmy napisać (mamy dwa równolegle wykonujące się wątki loop\_thread\_1 i loop\_thread\_2

- Realizacja zadań czasowych krytycznie, cd
  - A gdy możemy tworzyć wyłącznie jedno wątkowy kod!?
    - generalna zasada unikamy blokowania kodu jeżeli to możliwe ale jak?
  - Na początku spróbujmy przepisać kod do postaci bez funkcji delay()
    - rozwiązanie inspirowane artykułem "multi-tasking-the-arduino" z https://learn.adafruit.com

```
#define DELAY TIME
                     1000
unsigned long prev_time=0;
char state=0;
void setup() {
   pinMode (LED1, OUTPUT);
void loop() {
   unsigned long current_time=millis();
   if (current_time - prev_time > DELAY_TIME) {
       prev_time=current_time;
       if(state!=0) {
           digitalWrite(LED1, HIGH);
       }else{
           digitalWrite(LED1, LOW);
       state=!state;
```

- Nieco dłużej ale pozbyliśmy się niechcianej funkcji delay()
  - koszt to dodatkowe zmienne: current\_time, prev\_time, state

- Realizacja zadań czasowych krytycznie, cd
  - Dodajmy sterowanie dwóch diod druga miała by migać np.: co 0,732sek

```
#define DELAY_TIME_1 1000
#define DELAY_TIME_2 732

unsigned long prev_time_1=0;
unsigned long prev_time_2=0;

char state_1=0;
char state_2=0;

void setup() {
  pinMode(LED1, OUTPUT);
  pinMode(LED2, OUTPUT);
}
```

```
void loop() {
  //pobieramy czas systemowy
  unsigned long current_time=millis();
  if (current_time - prev_time_1 >= DELAY_TIME_1) {
     prev_time_1=current_time;
     if(state 1!=0) {
        digitalWrite(LED1, HIGH);
     }else{
        digitalWrite(LED1, LOW);
                                             A dlaczego
                                             nie "=="?
     state 1=!state 1;
  current_time=millis();//ponownip pobieramy czas
  if (current_time - prev_time_2 >= DELAY_TIME_2) {
     prev_time_2=current_time;
     if (state_2!=0) {
        digitalWrite(LED2, HIGH);
     }else{
        digitalWrite(LED2, LOW);
     state_2=!state_2;
```

■ kod stał się nieco dłuższy ale cel osiągnięto – brak miejsc blokowania się kodu

- Inne metody realizacji wielowątkowości bez wsparcia systemu operacyjnego - mechanizm "Protothreads" (stosowany w systemie Contiki)
  - Zapewnia tworzenie kodu wielowątkowego bez stosowania skomplikowanych niskopoziomowych mechanizmów wywłaszczania
    - mechanizm wywłaszczania przełącza procesor między zadaniami
      - mechanizm ma budowę skomplikowaną i mocno nie przenośną między różnymi procesorami
    - typowa implementacja mechanizmu wywłaszczania wymaga dużych zasobów pamięciowych
      - "protothreads" ze swoim przełącznikiem zadowala się tylko 2...4B tej pamięci dla każdego wątku
  - "Protothreads" wykorzystuje mechanizm pre-procesingu języka C dla zmiany kodu wielowątkowego w kod jedno-wątkowy
  - Ważniejsze wady podejścia
    - zmienne automatyczne nie są zachowywane przy przełączaniu zadań(!)
      - aby nie stracić ich zawartości trzeba je świadomie zachować przed przełączeniem się do innego wątku
      - lub zmienić ich charakter np.: poprzez deklaracje takich zmiennych jako statyczne unika się umieszczania takich zmiennych na stosie procesora

- Inne metody realizacji wielowątkowości bez wsparcia systemu operacyjnego - mechanizm "Protothreads" (stosowany w systemie Contiki), cd.
  - "Protothreads" API
    - struct pt struktura opisujaca wątek
    - PT\_THREAD(name\_args) deklaracja implementacji wątku
    - PT\_INIT(pt) inicjalizacja wątku
    - PT\_BEGIN()/PT\_END() deklaracja początku i końca właściwej sekcji wątku
    - PT\_WAIT\_UNTIL(pt, cond)/PT\_WAIT\_WHILE(pt, cond) warunkowe blokowanie wątku przydatne np.: gdy wątek czeka na dane z sensora
    - Dodatkowe funkcje
      - PT\_WAIT\_THREAD(pt, thread) zaczekaj aż potomek "tego" wątku zakończy swoje działanie
      - PT\_SPAWN()/PT\_RESTART()/PT\_EXIT()/PT\_SCHEDULE()/PT\_YIELD()/PT\_YIELD\_UNTIL zaawansowane funkcje/makra sterowania pracą wątków
  - Ale jak to działa?

- Inne metody realizacji wielowątkowości bez wsparcia systemu operacyjnego - mechanizm "Protothreads" (stosowany w systemie Contiki), cd.
  - Przykład (za źródłami w: esb\apps\beeper.c)

```
static struct pt beeper_pt;
static PT_THREAD (beeper_thread (struct pt *pt)) {
 PT_BEGIN(pt);
 while(1){
   PT_WAIT_UNTIL(pt, etimer expired(&etimer));
    etimer_reset(&etimer);
                                            void main(void) {
    leds_invert(LEDS_RED);
                                                PT_INIT(&beeper_pt);
                                                while(1){
 PT_END (pt);
                                                     beeper_thread(&beeper_pt);
```

Ale jak ten kod "widzi" procesor?

 Inne metody realizacji wielowątkowości bez wsparcia systemu operacyjnego - mechanizm "Protothreads" (stosowany w systemie Contiki), cd.

Aby procesor mógł wykonywać kod - do działania wchodzi pre-procesing

```
int sender(pt) {
1 int sender(pt) {
                                                           switch (pt->lc) {
    PT_BEGIN(pt);
                                                           case 0:
                                                             /* */
   /* ... */
                                                             do
    do {
                                                               pt->lc = 7;
                                                           case 7:
      PT_WAIT_UNTIL (pt, cond1);
                                                               if(!cond1)
                                                                 return PT_WAITING;
    } while(cond2);
                                                             } while(cond2);
   <u>/* ...</u> */
                                                             /* ... */
   PT_END (pt);
13
                                                          return PT_ENDED;
#define PT_BEGIN(pt)
                                   switch(pt->lc) { case 0:
#define PT_END(pt)
                                    } return PT_ENDED
#define PT_WAIT_UNTIL(pt,c)
                                   pt->lc = __LINE__; \
                                    case LINE : \
```

if(!(c)) return PT\_WAITING

Jakie chciałoby się tworzyć programy

```
void task1(void) {
  for(;;) {
    digitalWrite(RED_LED, HIGH);
    delay(1000);
    digitalWrite(RED_LED, LOW);
    delay(1000);
void task2(void) {
  for(;;) {
    digitalWrite(BLUE_LED, HIGH);
    delay(700);
    digitalWrite(BLUE_LED, LOW);
    delay(700);
void main(void) {
  for(;;){
    task1();
    task2();
```

Więc rozwiązanie to "ślepa" uliczka

Taki kod wywoła task1 ale "zagłodzi" kod task2

Wersja taka:

```
for(;;) {
  task2();
  task1();
}
```

Zagłodzi ale tym razem task1.

Jakie chciałoby się tworzyć programy, cd.

```
void task1(void) {
                                      Użyjmy kod nadzorujący:
  for(;;) {
    digitalWrite(RED_LED, HIGH);
    delay(1000);
                                      void turn on timers interrupts(void) {
    digitalWrite(RED_LED, LOW);
                                        ... //ustaw mechanizm przerwań
    delay(1000);
                                        ... //cyklicznie wywołujący timer_int()
                                        ... //fragment zależny od sprzetu
void task2(void) {
  for(;;) {
                                      int state=0;
    digitalWrite(BLUE_LED, HIGH);
                                      void timer_isr(void) ... {
    delay(700);
                                        if(state==0){
    digitalWrite(BLUE_LED, LOW);
                                          switch_context(&task1state, &task2state);
    delay(700);
                                          state=1;
                                        }else{
                                          switch_context(&task2state, &task1state);
void main(void){
                                          state=0;
  turn_on_timers_interrupts();
  create_task(task1, &task1state);
  create_task(task2, &task2state);
  switch_context(&task1state, NULL);
  for(;;){ //to już nie powinno się
           //wykonywać
```

- Jakie chciałoby się tworzyć programy, cd.
- Ale czym są: create\_task(), swich\_context(), task1\_state i task2\_state?
  - Ich implementacja jest specyficzna dla danej architektury (!!!)
    - create\_task(task, &task\_state) tworzy dla funkcji opisu zadania 'task'
       (implementacji danego zadania) odpowiedni zapis w 'task\_state'
    - switch\_context(&task\_state\_new, &task\_state\_old) dotychczasowy stan
      zapamiętywany jest w task\_state\_old, natomiast aktualny stan systemu odtwarzany
      jest z zapisanego w task\_state\_new
    - task1state i task2state to struktury gdzie przechowywany jest opis stanu danego zdania, są to:
      - aktualna zawartość PC
      - zawartość rejestrów
      - stos danego zadania
      - **.**..

- Jakie chciałoby się tworzyć programy, cd.
- Ale czym są: create\_task(), swich\_context(), task1\_state i task2\_state?, cd.
  - Funkcja switch\_context() przełącza stan procesora z jednego opisu stanu na opis stanu drugiego zadania
    - Oba zadania otrzymują czas CPU dla swojego działania
    - Jak często to przełączanie ma występować?
      - Zależnie od przyjętej polityki tzw. scheduler'a
      - Gdy dane zadanie zatrzyma się na dostępie do We/Wy
        - gdy proces czeka (np.: na dane z dysku, z sieci, na akcję użytkownika, ...) to przekazuje sterowanie do innych procesów które są gotowe do dalszej pracy
  - A jak zabezpieczyć oba zadania przed złym zachowaniem tego drugiego?
    - konieczne jest wprowadzenie mechanizmów ochrony zasobów, w tym pamięci, np.: poprzez separacje zadań/procesów
  - Proces, zadanie, wątek różnią się tylko detalami (np.: inne API używane do ich tworzenia)

### Separacja zadań

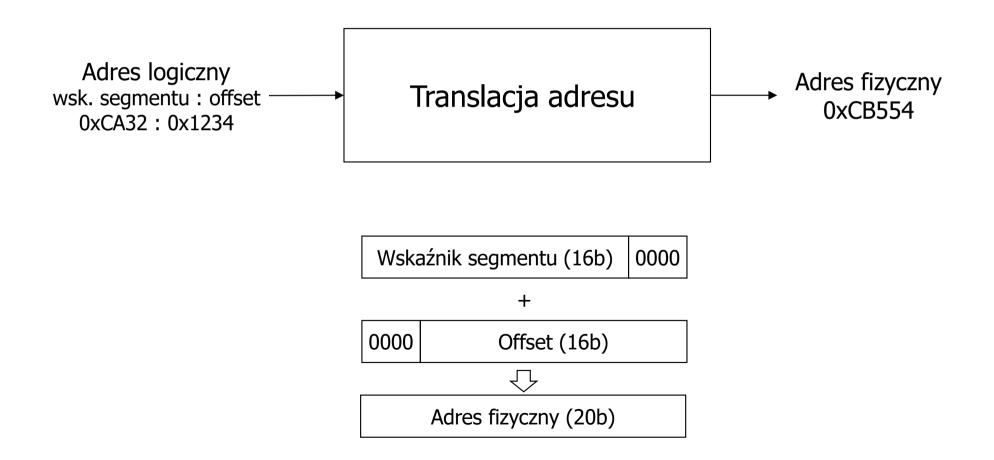
#### Separacja procesów

### Separacja procesów

- To jedna z metod ochrony przed nadużyciami złośliwego oprogramowania
  - Aplikacje "mają wrażenie" bycia jedynymi w systemie
- Przestrzenie adresowe mogą stosować
  - Adresy logiczne
    - Inaczej adresy tworzące przestrzeń wirtualną, pomagającą odzwierciedlić budowę aplikacji (kod, dane, stos)
  - Adresy fizyczne
    - Faktyczny adres używany do odwołania się do określonego miejsca w zewnętrznych modułach pamięci
    - W systemach bez tzw. translacji adresów czyli bez MMU adresy fizyczne są równoważne adresom wirtualnym
      - Mikroprocesor wyposażony w MMU także nie wspiera powyższych mechanizmów dopóki nie zostanie odpowiednio skonfigurowany jego MMU
- Typowo systemy komputerowe wspierają translacje adresów opartą o
  - Segmentacje
    - Gdzie adres tworzą: wskaźnik segmentu i offset w jego obrębie
  - Stronicowanie
    - Gdzie przestrzeń jest podzielona na jednakowej długości strony
  - Są systemy które wykorzystują oba mechanizmy(!)

#### Translacja adresów

- Translacja adresów
  - Translacja adresu logicznego na fizyczny przypadek z architektury X86 pracującej w tzw. trybie rzeczywistym



#### Translacja adresów

- Translacja adresów
  - Przypadek z architektury X86 pracującej w tzw. trybie rzeczywistym, cd.
    - Zalety
      - Prostota
    - Wady
      - Brak separacji
      - Segmenty mogą nachodzić na siebie(!)
      - Ograniczona przestrzeń adresowa
        - Adres może składać się z tylko 20bitów rozwiązanie tego problemu wymagało sztuczek sprzętowych i programistycznych (np.: Extended MEM, ...)
    - Wskaźników segmentów przechowywały taki wskaźnik rejestry segmentowel
      - CS segment kodu
      - DS segment danych
      - SS segment stosu
      - ES, FS, GS segmenty dodatkowe
      - Segmenty miały stałą długość 65536 B

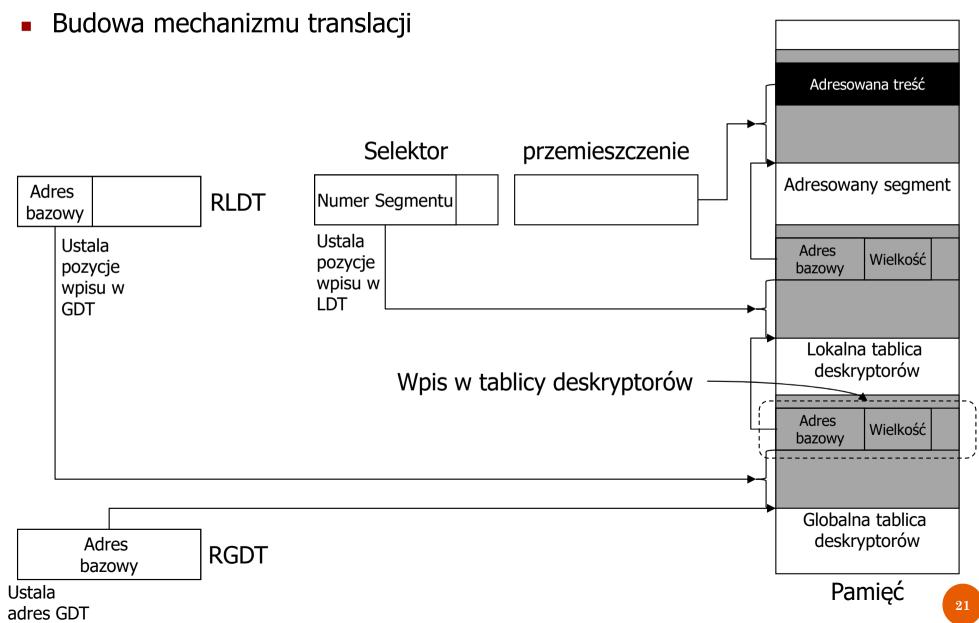
DS

- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem segmentacji w architekturze X86 (tryb chroniony)
  - Adres składa się z elementów:

Selektor: przemieszczenie

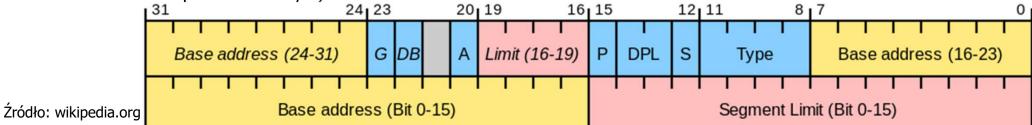
- Selektor to
  - 13 bitów wskazujących na numer segmentu w tablicy deskryptorów
  - 1 bit (TI) określający typ segmentu (0-globalny, 1-lokalny)
  - 2 bity (RPL Requested Privilege Level) poziom żądania przywileju przy dostępie do segmentu
    - Poziomy uprzywilejowania:
      - 0 największe uprzywilejowanie, np.: jądro systemu
      - 1 sterowniki systemu
      - 2 bazy danych, usługi
      - 3 aplikacje użytkowe

Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem segmentacji w architekturze
 X86 (tryb chroniony), cd.



- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem segmentacji w architekturze
   X86 (tryb chroniony), cd.
  - Pola w tablicy deskryptorów (zarówno globalnej jak i lokalnej)
    - Adres bazowy segmentu (32 bity), wielkość segmentu (20 bitów)
    - Atrybuty segmentu (12 bitów) a wśród nich najważniejsze to
      - P (Presence) obecność segmentu w pamięci (1 bit), DPL poziom ochrony segmentu (2 bity)
      - G (Graininess) ziarnistości pola wielkość segmentu (1 bit), jeżeli 0 to pole wielkości opisuje jednostka 1B, jeżeli 1 to jednostką jest 4096B
        - wtedy dla wyznaczenia wielkości segmentu pole wielkości segmentu przemnaża się przez 4096
      - A (Absence) użycie segmentu (1 bit), jeżeli 1 to segment był użyty
      - TYPE co przechowuje segment (4 bity) i może to być segment:
        - Z danymi tylko do odczytu lub z danymi do odczytu i zapisu
        - Rozszerzalny w dół tylko do odczytu lub rozszerzalny w dół do odczytu i zapisu
        - Z kodem i być tylko do wykonania lub do wykonania i odczytu
        - Tzw. zgodny z kodem tylko do wykonania lub zgodny do wykonania i odczytu, ...

(segment zgodny umożliwia dostęp do niego nie tylko z segmentu o takim samym poziomie ochrony a także o poziomie niższym)



#### Mechanizmy ochrony zasobów

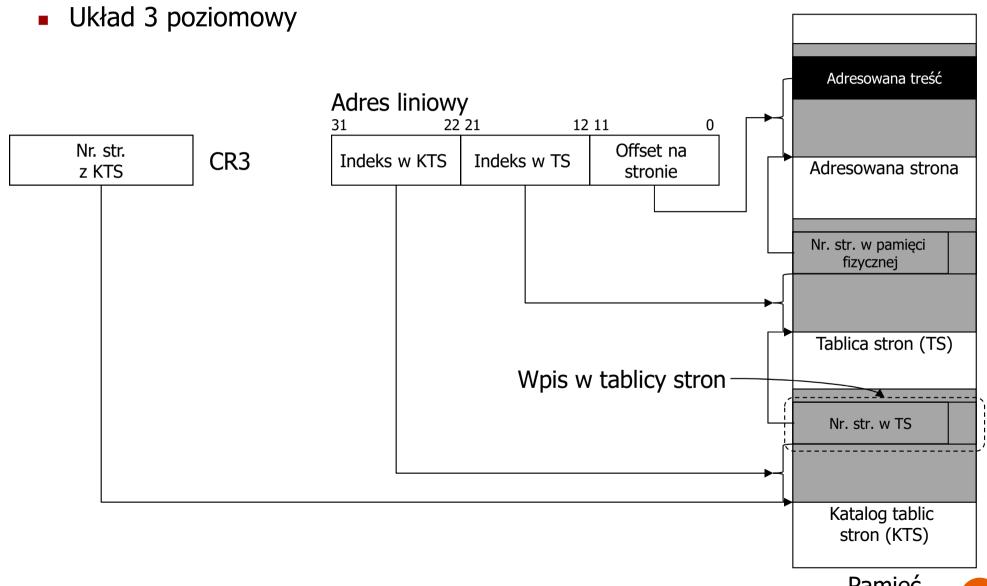
- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem segmentacji w architekturze
   X86 (tryb chroniony), cd.
  - Separacji zdań
    - Zadania widzą pamięć tak jakby w systemie były same
  - Kontrola przemieszczeń
    - System operacyjny przydziela zasoby pamięciowe zadaniom a mechanizmy sprzętowe kontrolują przestrzeganie tego przydziału
      - Segment jest opisany jego wielkością łatwo wykryć odwołanie poza jego obszar
  - Kontrola typów segmentów podczas odwołań
    - Mechanizm blokuje możliwość użycia segmentu w niewłaściwy sposób
      - Segment zawiera pole określające typ pozwala ono uniemożliwić np.: wykonywanie kodu z pamięci danych, modyfikacje segmentu kodu, ...

#### Mechanizmy ochrony zasobów

- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem segmentacji w architekturze
   X86 (tryb chroniony), cd.
  - Kontrola poziomów ochrony
    - Mechanizm określa kto z danego zasobu pamięciowego może korzystać
      - Deskryptor segmentu zawiera pole DPL (Descriptor Privilege Level)
      - Podczas działania danego zadania wykonuje się ono z określonym przez system operacyjny poziomem CPL (Current Privilege Level)
      - Zadanie ma dostęp tylko do segmentów \_\_danych\_\_ których DPL jest większy lub równy od CPL (co do wartości)
        - Zadanie nie może odwoływać się do danych będących własnością systemu operacyjnego
        - Zadanie może operować na danych równie ważnych co to zadanie lub mniej ważnych
      - Zadanie ma dostęp tylko do segmentów \_\_kodu\_\_ których DPL jest mniejszy lub równy względem CPL
        - Zadanie może swobodnie wywoływać usługi systemu operacyjnego
        - Zadnie nie może wywoływać mniej zaufanego kodu
      - Istnieje także tzw. RPL (Requestor's Privilege Level)
        - Rozwiązuje problem gdy funkcja systemowa ma odczytać dane użytkownika by np.: zapisać je na dysku (systemowa funkcja write()) lub wywołać funkcję main() aplikacji użytkowej
        - Dzięki sprawdzeniu warunku max(CPL,RPL) <= DPL, prowadzi do sytuacji gdy RPL staje się CPL kodu wołającego usługę systemowa wtedy mechanizm może dopuścić do wykonania danej operacji

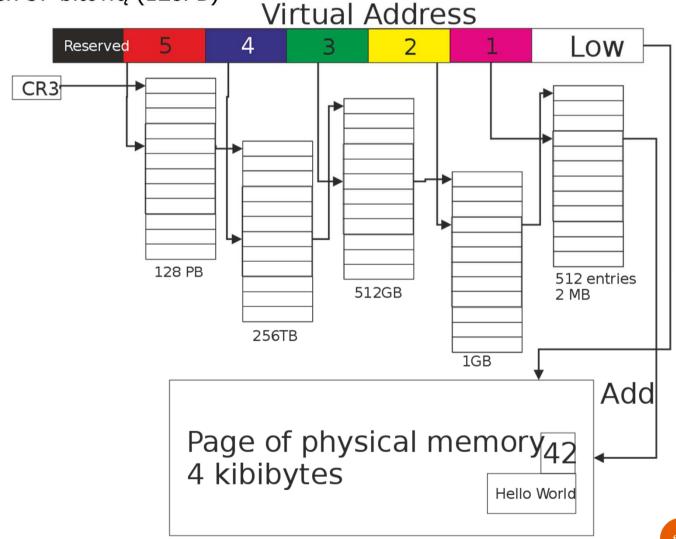
- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem stronicowania w architekturze X86 (tryb chroniony)
  - Stronicowanie mechanizm oparty o jednostki zwane stronami o stałej długości
  - Budowa wpisu w tablicy stron (TS) lub w katalogu tablic stron (KTS) pola
    - Numer ramki strony w pamięci fizycznej
    - Atrybuty strony (12 bitów), najważniejsze z nich
      - D (Dirty) czy treść strony została zmieniona (1 bit)
      - A (Accessed) czy strona była używana (1 bit)
      - P (Present) czy strona jest obecna w pamięci fizycznej (1 bit)
      - U/S (User/Supervisor) czy właścicielem strony jest użytkownik czy system (1 bit)

 Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem stronicowania w architekturze X86 (tryb chroniony), cd.



- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem stronicowania w architekturze X86-64 (tryb chroniony)
  - Układ 5 poziomowy (Intel 5-level paging)

Obsługuje przestrzeń 57 bitową (128PB)



Źródło: wikipedia.org

#### Mechanizmy ochrony zasobów

- Zalety i wady obu mechanizmów ochrony pamięci w x86
  - Zalety obu
    - Możliwość przechowywania treści segmentów w pamięci dyskowej (plik/partycja wymiany) gdy w danym momencie brak pamięci fizycznej
    - Manipulując rejestrami RGDT/RLDT lub CR3 można przełączać się między zadaniami
      - Każde zadanie ma własny zestaw segmentów/stron więc dla nowego zadania przełącza się tylko(!) organizację pamięci
  - Zalety segmentacji
    - Możliwość uporządkowania przestrzeni pod względem spełnianych funkcji
      - Przestrzeń pamięci kodu odseparowana od pamięci danych, stos rozszerzający się, możliwa
        jest np.: separacja jednej dużej tablicy z danymi od innych struktur
  - Zalety stronicowania
    - Podział pamięci na stałej długości elementy dzięki czemu łatwo ich treść przenosić z pamięci fizycznej do pamięci wymiany
      - Tu widać pewną ułomność segmentacji segmenty o różnych długościach trudniej przenosić z/do pamięci wymiany, pojawia się wtedy problem dopasowania i pozostających dziur w takiej pamięci wymiany

Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem stronicowania w architekturze Risc-V

 Mechanizm Sv32 –32bitowa przestrzeń pamięciowa Adresowana treść Adres wirtualny (VPN) 22 21 12 11 Indeks w Indeks w Offset na Adresowana strona Page table L.1 | Page table L.2 stronie Nr. str. z szukana strona Page table level 2 Nr. str. z Page Table L.2 Strony 4KB VPN – Virtual Page Number Page table level 1 Page Table **SATP** Level 1 address

- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem stronicowania w architekturze Risc-V, cd.
  - Format wpisu w tablicy stron (page-table entries, PTE)
    - Physical Page Number (PPN)
      - PPN[1] bity 31...20
      - PPN[2] bity 19...10
    - Atrybuty strony (10 bitów), najważniejsze z nich
      - X/W/R atrybut praw dostępu wykonanie/pisanie/czytanie (3 bity)
        - Gdy te bity maja wartość 000 wykonywane jest odwołanie od "Page Table" następnego poziomu
      - U strona użytkowana przez system czy aplikację użytkową (1bit)
      - D (Dirty) czy treść strony została zmieniona (1 bit)
      - A (Accessed) czy strona była używana (1 bit)
      - V (Valid) czy wpis jest aktywny (1 bit)

X	W	R	Meaning
0	0	0	Pointer to next level of page table.
0	0	1	Read-only page.
0	1	0	Reserved for future use.
0	1	1	Read-write page.
1	0	0	Execute-only page.
1	0	1	Read-execute page.
1	1	0	Reserved for future use.
1	1	1	Read-write-execute page.

Źródło: RISC-V Privileged Architectures

- Wirtualizacja adresów z wykorzystaniem stronicowania w architekturze Risc-V, cd.
  - Mechanizm translacji dostępne w architektach 64bitowych (RV64)
    - Sv39
      - Implementacja wirtualnej przestrzeni o adresach zapisanych na 39 bitach (czyli 512GB)

#### Sv48

Źródło: "xv6: a simple, Unix-like teaching operating system"

 Implementacja wirtualnej przestrzeni o adresach Physical Address Virt ual address zapisanych na 48 bitach 12 (czyli 256TB) EXT L2 L1 L0 Offset PPN Offset 511 511 PPN Flags 10 511 PPN Fags Page Directory Flags PPN Page Directory satp

Page Directory

Dziękujemy za uwagę!