

# Relazione progetto Sistemi Operativi avanzati

Mirko Leandri 0299946

## Introduzione

La specifica del progetto prevede l'implementazione di un sottosistema kernel che ci consente di scambiare messaggi tramite "TAG", attraverso la scrittura e l'inserimento di quattro nuove chiamate di sistema: tag\_get, tag\_send, tag\_receive, e tag\_ctl. Inoltre è prevista la scrittura di un device driver tenente traccia dello stato attuale del programma. Per i dettagli visitare il seguente link: <https://francescoquaglia.github.io/TEACHING/AOS/AA-2020-2021/PROJECTS/project-specification-2020-2021.html>.

## Implementazione e scelte progettuali

### System call table hacking

Per prima cosa, ho deciso di andare a fare hacking della system call table, attraverso il codice trovato sulla repository github del docente che è possibile reperire al seguente link: [https://github.com/FrancescoQuaglia/Linux-sys\\_call\\_table-discoverer](https://github.com/FrancescoQuaglia/Linux-sys_call_table-discoverer). Questo codice vede la creazione di un modulo che va appunto a fare hacking della system call table, a cercare gli spazi dove sono presenti ni\_syscall che puntano allo stesso indirizzo x che racchiude le system\_call che non hanno una reale implementazione. Questo perché difficilmente possiamo operare resizing della tabella, e non ci sono attualmente in essa entry libere. Vado a modificare il codice del professore introducendo appunto le 4 chiamate di sistema citate nel paragrafo precedente, inoltre ho inserito anche la possibilità di prendere la posizione delle ni\_syscall e inserirla in un array che mi permette di poter eventualmente inserire le system call in posizioni dinamiche e dipendenti dall'esecuzione. Alla fine però pur lasciando questa parte presente nel codice utilizzo la parte scritta dal professore e le posizioni sono quindi indicate a priori con delle MACRO. Ovviamente c'è anche la funzione che va a fare lo smontaggio del modulo e a reinserire ni\_syscall nelle posizioni indicate appunto dalle MACRO, inoltre libera anche le aree di memorie riservate ai tag e ai livelli che allocherò nella services.

## Strutture dati

Oltre le varie costanti date in consegna, qui vengono definite le strutture dati usate dal device driver, dai tag e dai livelli, in particolare, per il tag la struct ha tra i campi più interessanti `key`, `command` e `permission` definiti nella specifica, il puntatore alla struttura dei livelli, `exist` è un intero che ci dice se il tag è stato creato oppure ancora non esiste. Per il livello invece abbiamo un puntatore a `char` che sarà il buffer contenente il messaggio, la `wait_queue` con i thread che devono essere messi nello stato `TASK_INTERRUPTIBLE` dalla `tag_receive`, il numero dei lettori, e il campo `is_empty` che ci dice se il buffer è vuoto o meno (verrà aumentato dalla `send` e diminuito dalla `receive` una volta ricevuto il messaggio), che è anche la discriminante della chiamata di sistema `wait_event_interruptible(wait_queue_head_t wq, condition)`, che appunto mette in stato di `TASK_INTERRUPTIBLE` fino a che la `condition` non da `true`. Inoltre abbiamo il flag `is_queued` che ci serve nella `tag_ctl` per capire se si tratta di un thread che è stato precedentemente messo a dormire.

## Services

Qui implemento le funzionalità delle 4 chiamate di sistema della consegna. La prima è la `tag_get`, che vede per prima cosa l'allocazione della memoria per i tag e per i livelli, poi passo alla scelta data dal parametro "command". Il valore 1 ci indica che vogliamo creare un nuovo tag, mentre il valore 2 che vogliamo aprire un tag già esistente. Interessante in quest'ultima è il controllo fatto sulla key del tag che se uguale a `IPC_PRIVATE` non potrà essere riaperto.

Nella scelta della sincronizzazione ho tenuto conto della RCU, che abbiamo studiato durante il corso, dato che lo scenario poteva essere visto come quello in cui ci sono svariati lettori e meno scrittori, lo scrittore doveva essere bloccato, mentre i lettori potevano essere concorrenti.

Questo ci viene incontro nell'implementazione appunto della `tag_send` e della `tag_receive`.

Nella "send", dopo aver effettuato controlli sull'esistenza del tag, sul "dominio" della sua chiave e sul flag che ci indica se è aperto o meno, effettuo il controllo sul numero di lettori, un parametro che viene aumentato di 1 (per il tag e il livello chiamato) dalla `tag_receive`, se questo intero è minore di 1 il messaggio viene scartato in quanto non sono presenti lettori. A questo punto metto una `spin_lock` per scrivere sull'area di memoria del livello, che potrebbe essere scritta altrimenti da più thread, e usiamo per

scrivere la funzione `copy_from_user`. Infine aumentiamo atomicamente con una `synch_fetch_and_add` il parametro `is_empty` e mandiamo una `wake_up_interruptible` ai thread che sono stati bloccati e che aspettano un messaggio in quel livello di quello specifico tag.

La “receive” per prima cosa va aumentare atomicamente il numero di lettori e il flag che indica che il tag sta per essere messo a dormire, poi metto uno `spin_lock` per andare ad allocare la memoria specifica per quel livello che verrà liberata una volta letto il messaggio (solo se non è ancora stata allocata). Liberato il lock, parte la `wait_event_interruptible` che mette in attesa i thread fino a che il flag `is_empty` di quel livello sia diverso da 0, oppure fino alla ricezione di un segnale. Se il valore di ritorno di questa è 0, significa che la condizione è stata rispettata, a quel punto imposto `rcu_read_lock()`, diminuisco atomicamente i lettori, e tramite una `copy_to_user` metto nel buffer passato dall’utente il messaggio presente nel livello specifico. A questo diminuisco il flag `is_empty` e se il flag dei lettori è minore di 1 vado a liberare l’area di memoria del buffer.

L’ultima chiamata di sistema che ho implementato è la `tag_ctl`, anch’essa come la `tag_get` ha due command possibili, 1 sta per “AWAKE\_ALL”, che cicla su tutti i livelli di tutti i tag inserendo nei loro buffer un messaggio standard, va ad aumentare il flag `is_empty` che come nel caso precedente è la condizione della `wait_event_interruptible`, quindi viene chiamata una `wake_up_interruptible` per ognuno di questi thread bloccati.

Il secondo comando permette di cancellare i tag, ci appoggiamo a due funzioni presenti nel file `util_tag.c`, che sono `search_for_level` e `delete_tag`: la prima va a scorrere tutti i livelli di un dato tag e se non sono presenti messaggi ci ritorna TRUE, che è la condizione necessaria a far partire la `delete_tag`, che semplicemente crea una nuova struct tag in cui inizializza i paramentri e poi la assegna alla struttura principale.

## Device Driver

Attraverso un altro modulo vado a inserire un device driver, basandomi sul codice visto a lezione `concurrency_driver`, la funzione `init_module` ci permette di inizializzare un device driver identificato da `MAJOR_NUMBER` e in esso una quantità di oggetti pari a `MINOR_NUMBER`. Anche qui è presente anche una funzione di clean-up. Il lavoro principale è stato fatto nelle funzioni di `read` e di `write`, con la `read` dopo aver lasciato i controlli del codice natio, vado a scrivere sull'oggetto il numero di reader, la key del tag e "permission", che per scelta di implementazione ho fatto uguale a 0 se il tag può essere acceduto in maniera pubblica, oppure uguale al tid del thread se può essere acceduto solo da quest'ultimo. Nella `read` tramite una `copy_to_user` vado a inserire il contenuto degli oggetti in un buffer fornito dall'utente. Nel device driver uso una sincronizzazione con i mutex e vado a rendere bloccanti le operazioni di lettura e scrittura su di esso.

## Parte User

Nel file `user.c` ho implementato una simulazione di un eventuale uso che un utente potrebbe fare delle chiamate di sistema. In particolare inizio implementando i frontend delle chiamate di sistema che vanno a chiamare "syscall" con i numeri predefiniti assegnati dal `syscall_filler.c`, poi abbiamo vari test, che inserisco nella funzione `main`, nel primo `test_create_open_remove` vado a testare appunto la creazione, la rimozione e l'apertura di un certo numero di tag, provando anche il funzionamento della logica `IPC_PRIVATE`.

Il test `multithread` prevede la creazione appunto di più thread, alcuni dei quali creano dei tag e poi usano una `receive` per mettersi in attesa, mentre altri inviano messaggi attraverso una `send`.