

TRƯỜNG ĐẠI HỌC KHOA HỌC TỰ NHIÊN  
KHOA CÔNG NGHỆ THÔNG TIN



Nguyễn Tạ Bảo - 21120205

Lê Hữu Hưng - 21120463

Nguyễn Thế Phong - 21120527

## BÁO CÁO PROJECT 02: MULTIPROGRAMING

GIÁO VIÊN HƯỚNG DẪN

ThS. Lê Giang Thanh

ThS. Nguyễn Thanh Quân

Tp. Hồ Chí Minh, tháng 1/2023

# Mục lục

<b>Đề cương chi tiết</b>	<b>i</b>
<b>Mục lục</b>	<b>i</b>
<b>Tóm tắt</b>	<b>iv</b>
<b>1 Giới thiệu</b>	<b>1</b>
<b>2 Multiprogramming</b>	<b>2</b>
2.1 Thêm exception . . . . .	2
2.2 Thực hiện multi-process . . . . .	2
2.2.1 Giải quyết vấn đề phân phát frame của bộ nhớ vật lý	2
2.2.2 Giải quyết việc giải phóng các vùng nhớ khi chương trình người dùng kết thúc . . . . .	3
2.2.3 Giải quyết việc load chương trình người dùng vào bộ nhớ . . . . .	3
<b>3 Cài đặt System call</b>	<b>4</b>
3.1 Cài đặt System call Exec . . . . .	4
3.2 Cài đặt System call Join, Exit . . . . .	5
3.3 Cài đặt System call CreateSemaphore . . . . .	5
3.4 Cài đặt System call Wait , Signal . . . . .	5
3.5 Cài đặt System call Exec with argument . . . . .	6
<b>4 Cài đặt chương trình Test</b>	<b>7</b>
4.1 Chương trình multiproc, thử nghiệm chạy đa chương . . .	7
4.1.1 Giải thuật chương trình multiproc . . . . .	7
4.1.2 Chương trình proc01 . . . . .	7
4.1.3 Chương trình proc02 . . . . .	8
4.2 Demo chương trình . . . . .	8

<b>5</b>	<b>Kết quả đạt được</b>	<b>9</b>
	<b>Tài liệu tham khảo</b>	<b>10</b>

# Danh sách hình

4.1	Kết quả sau khi chạy chương trình <code>multiproc</code> . . . . .	8
-----	--	---

# Danh sách bảng

# Chương 1

## Giới thiệu

Nachos là một phần mềm hướng dẫn được thiết kế để cung cấp cho sinh viên cơ hội nghiên cứu và điều chỉnh một hệ điều hành thực sự. Sự khác biệt chính giữa Nachos và hệ điều hành "thực sự" nằm ở việc Nachos hoạt động như một quy trình Unix duy nhất, so với việc chạy trực tiếp trên phần cứng vật lý như các hệ điều hành truyền thống. Tuy nhiên, Nachos mô phỏng những chức năng cấp thấp cơ bản của các máy thông thường, bao gồm ngắt, bộ nhớ ảo và I/O dựa trên ngắt (exception).

Đồ án này bao gồm việc lập trình System call cơ bản và viết các chương trình Test để kiểm tra chức năng của các System call này, hiểu rõ cách mà hệ thống hoạt động thông qua việc tìm hiểu, triển khai và kiểm thử các chức năng hệ điều hành cơ bản.

Bài báo cáo này trình bày cụ thể các nội dung như sau: Chương 1: Giới thiệu - Đây là phần giới thiệu cơ bản về Nachos, mô tả về mục tiêu của đồ án, cũng như các khái niệm cơ bản về hệ thống. Chương 2: Cài đặt System call - Tiến hành triển khai các System call cơ bản, từ việc định nghĩa đến việc thực hiện chúng trong Nachos. Chương 3: Cài đặt chương trình Test - Kiểm tra và đánh giá tính năng của các system call đã triển khai. Chương 4: Kết quả đạt được - Trình bày tổng quan các phần đã đạt được trong đồ án.

## Chương 2

# Multiprogramming

### 2.1 Thêm exception

Thêm các exception để phục vụ cho multiprogramming. Nó sẽ không làm cho hệ điều hành bị tắt(shut down) và sẽ đồng bộ hóa các tác vụ khi mà tiến trình được hoàn thành. Các exception đã có sẵn trong file `machine.h` và nhóm chỉ thêm các case vào file `exception.cc`.

Dưới đây là các exception đã được thêm vào:

- NoException
- PageFaultException
- ReadOnlyException
- BusErrorException
- AddressErrorException
- OverflowException
- IllegalInstrException
- NumExceptionTypes

### 2.2 Thực hiện multi-process

#### 2.2.1 Giải quyết vấn đề phân phát frame của bộ nhớ vật lý

Dùng hàm `kernel->gPhysPageBitMap->FindAndSet()` để tìm một frame trống và lưu vào physical page của page table.

### **2.2.2 Giải quyết việc giải phóng các vùng nhớ khi chương trình người dùng kết thúc**

Dùng vòng lặp for để chạy qua từng phần tử trong mảng pagetable và gọi `kernel->gPhysPageBitMap->Clear(pageTable[i].physicalPage)` để giải phóng bộ nhớ, trả lại frame đã đánh dấu cho `gPhysPageBitMap` khi chương trình người dùng kết thúc.

### **2.2.3 Giải quyết việc load chương trình người dùng vào bộ nhớ**

Chương trình người dùng được chia thành 3 segment: code, initData và readOnlyData. Với mỗi segment, nhóm sẽ nạp vào bộ nhớ bằng cách ánh xạ thông qua pagetable. Tuy nhiên, đối với mỗi segment, các frame cuối có thể vẫn chưa được sử dụng hết bộ nhớ, do đó nhóm sẽ tính toán để đưa phần bộ nhớ này cho các segment liên sau.



## Chương 3

# Cài đặt System call

### 3.1 Cài đặt System call Exec

Trước khi cài đặt system call Exec, nhóm sẽ cài đặt những phương thức sau:

1. Exec(char\* name, int pid) trong PCB class:

- Sử dụng một biến Semaphore là mutex để tránh việc nạp 2 tiến trình cùng 1 thời điểm.
- Cứ mỗi lần gọi hàm là ta sẽ tạo một thread mới, với processID của thread là pid.
- Đồng thời nhóm cũng đặt parentID của thread này là processID của thread gọi thực thi Exec.
- Cuối cùng gọi hàm Fork để thực thi thread vừa chạy.

2. ExecUpdate(char\* name) trong Ptable class:

- Sử dụng biến semaphore bmsem để quản lí việc truy cập đồng bộ Ptable.
- Tìm index còn trống trong Ptable bằng hàm GetFreeSlot()
- Dùng PCB(index) để tạo PCB cho process và gán nó vào vị trí ta vừa tìm được ở trên
- Tiếp theo nhóm đặt parentID của process này là processID của process gọi thực thi ExecUpdate.
- Sau đó gọi hàm Exec ở trên.

**Exec() syscall:** Gọi pTab->ExecUpdate(name)

### 3.2 Cài đặt System call Join, Exit

1. `JoinWait()` ở lớp PCB: Dùng biến semaphore `joinsem`. Gọi `joinsem->P()`
2. `JoinRelease()` ở lớp PCB: Dùng biến semaphore `joinsem`. Gọi `joinsem->V()`
3. `ExitWait()` ở lớp PCB: Dùng biến semaphore `exitsem`. Gọi `exitsem->P()`
4. `ExitRelease()` ở lớp PCB: Dùng biến semaphore `exitsem`. Gọi `exitsem->V()`
5. `JoinUpdate()` ở lớp PCB: Gọi `JoinWait` để dừng trạng thái và chờ `JoinRelease` để chạy tiếp. Sau khi chờ xong thì ta chạy tiếp `ExitRelease` để giải phóng process đó.
6. `ExitUpdate(int id)` ở lớp PTable: Dùng `JoinRelease` để trả lại những process đang chờ (process đã gọi hàm `JoinWait`). Sau đó dùng `ExitWait` để có thể tiến hành `ExitRelease` bên hàm `JoinUpdate`.

**Join() syscall:** Gọi `pTab->JoinUpdate(name)` ở trên

**Exit() syscall:** Gọi `pTab->ExitUpdate(name)` ở trên

### 3.3 Cài đặt System call CreateSemaphore

- Kiểm tra Semaphore có tên đó đã được tạo trong bảng bitmap chưa, nếu như rồi trả về -1. Còn không tiếp tục bước 2.
- Khởi tạo Semaphore bằng cách khởi tạo đối tượng Semaphore được cài đặt sẵn trong thư viện hệ điều hành NachOS (trong file `synch.cc`)

### 3.4 Cài đặt System call Wait , Signal

- Đầu tiên ta sẽ kiểm tra tên file có hợp lệ hay không (có là NULL không) nếu có trả về -1, không thì ta tiếp tục

- Ta sẽ dùng `kernel->semTab->Wait(name)` hoặc `kernel->semTab->Signal(name)` (tùy thuộc vào việc gọi System call `Wait` hoặc `Signal`) để kiểm tra trong `semTable` có Semaphore tên `name` đã tồn tại chưa. Nếu có trả về 1. Còn nếu như không có Semaphore nào hợp lệ thì trả về -1
- Tiếp đó dựa vào việc ta muốn gọi System call `Wait` hay `Signal`, ta sẽ gọi hàm `wait()` hoặc `signal()` (Đây là 2 hàm được cài đặt sẵn trong `stable.cc` sẽ gọi hàm `P()` và `V()` trong file `synch.cc`)

### 3.5 Cài đặt System call Exec with argument

Ta sẽ cài đặt giống với lại System call `Exec` ở trên nhưng ta sẽ tạo một object `arg` từ struct `ProcessArg` để lưu lại các tham số của chương trình vào struct `ProcessArg` có cấu trúc như sau :

```

1      struct ProcessArg
2      {
3          int pid;
4          int argc;
5          char **argv;
6      };
7

```

## Chương 4

# Cài đặt chương trình Test

Chương trình thử nghiệm các System call, và các thuật toán để chạy đa chương đã được triển khai ở Chương 2 và Chương 3: Chương trình Ping-Pong.

### 4.1 Chương trình multiproc, thử nghiệm chạy đa chương

#### 4.1.1 Giải thuật chương trình multiproc

- Khởi tạo SpaceID `newProc1`, `newProc2` để lưu lại ProcessID của 2 tiến trình chuẩn bị chạy.
- Gọi System call `Exec("proc01")`, `Exec("proc02")` để thực hiện tạo ra 2 tiến trình con, lần lượt là `proc01` và `proc02`. System call `Exec` khởi chạy một tiến trình mới và trả về ProcessID của tiến trình đó. Các ProcessID này sau đó được gán lần lượt cho các biến `newProc1` và `newProc2`.
- Chương trình sau đó gọi System call `Join` với `newProc1` và `newProc2` làm tham số. System call `Join` cho phép tiến trình chính chờ đợi tiến trình con kết thúc. Trong trường hợp này, tiến trình hiện tại sẽ chờ đợi cho đến khi `proc01` và `proc02` kết thúc.
- Chương trình gọi System call `Halt` để thực hiện tắt hệ điều hành.

#### 4.1.2 Chương trình `proc01`

- Chương trình đơn giản tạo ra file `proc01.txt`, sử dụng System call `Create` đã được xây dựng ở đề án 1.

### 4.1.3 Chương trình proc02

- Tương tự như chương trình proc01, tạo ra file proc02.txt, sử dụng System call Create đã được xây dựng ở đề án 1.

## 4.2 Demo chương trình

```
m4pl3@m4pl3-DESKTOP:~/HDH/FinalLab/NachOS-4.0/code/test$ ../build.linux/nachos -x multiproc
Machine halting!

Ticks: total 484, idle 0, system 390, user 94
Disk I/O: reads 0, writes 0
Console I/O: reads 0, writes 0
Paging: faults 0
Network I/O: packets received 0, sent 0
m4pl3@m4pl3-DESKTOP:~/HDH/FinalLab/NachOS-4.0/code/test$ ls
DISK_0      concatenate.c  fileclienttest.txt  multiproc.coff  proc02.coff  sort.o
DayLaFileTest.txt concatenate.coff finalgame.txt      multiproc.o      proc02.o      start.S
Makefile    concatenate.o  finaltest.txt      open_file        proc02.txt    start.o
Makefile.dep copy          halt               open_file.c      read_file     stdarg.h
add          copy.c        halt.c             open_file.coff   read_file.c   stdin
add.c        copy.coff     halt.coff          open_file.o      read_file.cff stdio.c
add.coff     copy.o        halt.o             outfile.txt      read_file.o   stdio.h
add.o        createfile    input.txt          output.txt       scheduler     stdlib.c
add1         createfile.c  lallalalalla.txt  ping             scheduler.c   stdlib.h
add1.c       createfile.coff llllll.txt        ping.c           scheduler.coff stdout
add1.coff    createfile.o  llllllllllllllllll.txt ping.coff        scheduler.o    student
add1.o       delete        main               ping.o           script        student.c
add2         delete.c      main.c             pong             segments      student.coff
add2.c       delete.coff   main.coff          pong.c           segments.c    student.o
add2.coff    delete.o     main.o             pong.coff        segments.coff tcp
add2.o       echoclient    mamals.txt         pong.o           segments.o    tcp.coff
cat          echoclient.c  matmult            proc01           shell         tcp.o
cat.c        echoclient.coff matmult.c          proc01.c         shell.c       va-mips.h
cat.coff     echoclient.o  matmult.coff       proc01.coff      shell.coff    write_file
cat.o        fileclient    matmult.o          proc01.o         shell.o       write_file.c
cclc         fileclient.c  mmmmmmmmmmm.txt   proc01.txt       sort          write_file.coff
clear        fileclient.coff multiproc           proc02          sort.c        write_file.o
concatenate  fileclient.o  multiproc.c        proc02.c         sort.coff
```

Hình 4.1: Kết quả sau khi chạy chương trình multiproc

## Chương 5

# Kết quả đạt được

Các yêu cầu của đề án và kết quả đạt được của nhóm được tóm tắt trong bảng dưới đây:

Phần		Mô tả	Mức độ hoàn thành
1	1	Thay đổi mã nguồn cho các loại lỗi exceptions khác (không phải system call exceptions) để tiến trình hoàn thành	100%
	2	Giải pháp đa chương: quản lý cấp phát và giải phóng vùng nhớ, quản lý cấp phát vùng dữ liệu, đồng bộ hóa.	100%
2	1	syscall Exec	100%
	2	syscall Join, Exit	100%
	3	syscall CreateSemaphore	100%
	4	syscall Wait, Signal	100%
	5	syscall Exec với tham số	100%
3		Kiểm thử chương trình	100%

# Tài liệu tham khảo

- [1] Github Repo: nachos - TrinhLongVu, <https://github.com/TrinhLongVu/nachos>.
- [2] Github Repo: nachos-project - leduythuocs, <https://github.com/leduythuocs/nachos-project>.
- [3] Nachos Project Guide - Jeff Chase, [https://users.cs.duke.edu/~chase/nachos-guide/guide/nachos.htm#\\_Toc535602528](https://users.cs.duke.edu/~chase/nachos-guide/guide/nachos.htm#_Toc535602528).
- [4] Echo server and client using sockets in c, <https://mohsensy.github.io/programming/2019/09/25/echo-server-and-client-using-sockets-in-c.html>.