# 块设备、进程和作业管理

# 主要内容

- •块设备管理
- 进程和作业管理

# dd命令 dd [option]

- 以block为单位从标准输入或文件中读取数据,输出到标准输出或者文件中
  - if=IFILE:从文件中读,如果IFILE为块设备时以"原始形式"读
  - of=OFILE: 写入到文件中, OFILE为块设备时以"原始形式"写
  - bs=BYTES: 块大小为BYTES,即读写时一次读写BYTES个字节,缺省512字节
  - count=N: 总共读写N块,实际读写的数据为 count\*bs,如果不指定,则读完为止

BYTES 后面还可添加单位,如b(512字节), kB(1000字节), K(1024字节), MB=10^6字节, M为2^20字节等

dd if=/dev/sdx of=/dev/sdy	将整个硬盘sdx备份到另一个硬盘sdy,潜在磁盘杀手,当心!!!
dd if=/dev/sr0 of=cd.iso	光盘中的内容制作成ISO映像
dd if=/dev/sda2 of=/path/to/image	将分区sda2备份到映像文件
dd if=/path/to/image of=/dev/sda2	将备份映像恢复到分区sda2
dd if=/dev/urandom of=/dev/sdc1	利用随机数据填充硬盘,销毁数据,不要随便尝试!

```
$ dd if=/dev/zero of=file.img bs=1M count=100
100+0 records in
100+0 records out
104857600 bytes (105 MB, 100 MiB) copied, 0.140799 s, 745 MB/s
$ ls -l file.img
-rw-r--r-- 1 dlmao dlmao 104857600 Apr 28 23:44 file.img
```

#### 创建文件系统:mkfs

• Isblk 可以查看当前所有块设备

\$ mkfs -t ext4 file.img

- cat /proc/filesystems 可以看到当前主机所支持的文件系统
- mkfs -t type device: 通用的命令,在device对应的块设备上建立一个类型为type的文件系统。
- mkfs.ext4 (ext2/ext3) device创建Linux文件系统,相当于mkfs -t ext4 device
- mkfs.vfat device创建Fat文件系统,相当于mkfs -t vfat device
- mkfs.ntfs device创建NTFS文件系统,相当于mkfs -t ntfs device

```
$ lsblk | grep -v loop
NAME
     MAJ:MIN RM SIZE RO TYPE MOUNTPOINT
       8:0
sda
             0 1.1G
                     0 disk
sdb
       8:16 0 20G 0 disk
       8:17 0 18G 0 part /
⊢sdb1
       8:18
             0 1K
–sdb2
                     0 part
       8:21
∟sdb5
                    0 part [SWAP]
                 2G
      11:0
             1 56.5M 0 rom
sr0
sr1
      11:1
                 16M 0 rom
```

# 挂载文件系统mount

除非在/etc/fstab里面特别设置,挂载和卸载都要超级用户权限 mount 查看已经挂载的文件系统, findmnt

#### mount [-t fstype] [-o options] device dir

mount –a 自动挂载/etc/fstab给出的标记为auto的分区

mount device|dir 挂载/etc/fstab中设备或者目录所对应的文件系统

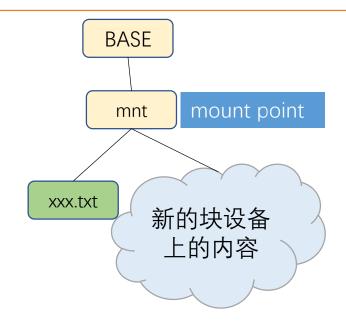
把device(对应某个块设备或块设备上的分区) 挂载到某个目录dir

- 该设备的文件系统的内容可以通过挂载点访问
- **原挂载点下的内容暂时屏蔽不可访问**,等待umount后可以继续访问
- -t 选项可以指定挂载分区的文件系统类型(ext2, ext3, ext4, msdos,vfat,ntfs, iso9660等), 不指定时自动探测文件系统类型
- -o options: 给出了挂载文件系统时使用的选项

umount [-I] directory|device 卸载已经挂载的文件系统,

• -I, --lazy 表示在设备忙时也卸载,等待在那些导致设备忙的进程退出时释放相应的资源

dlmao@mars:~\$ touch mnt/\$(date +%m-%d).txt
dlmao@mars:~\$ ls mnt
04-29.txt
dlmao@mars:~\$ sudo mount file.img mnt
dlmao@mars:~\$ ls mnt
lost+found
dlmao@mars:~\$ sudo umount mnt
dlmao@mars:~\$ ls mnt
04-29.txt



在挂载前mnt目录下xxx.txt可以访问,但是挂载文件系统到mnt之后,原来mnt目录下的内容暂时不可访问

#### 自动挂载文件系统

dlmao@mars:/\$ lsblk -f | grep -v loop

NAME FSTYPE LABEL UUID MOUNTPOINT

sda

Lsda1 ext4 5daa65a1-ede6-4185-b598-c90ea58fab85 /

sdb ext2 home2 0b2677b6-b4d7-4bb9-b1fb-1b81e6ab80ef

/etc/fstab 保存了经常挂载的文件系统的信息

- 块设备文件,可以是设备文件名,也可以是LABEL=<label>或UUID=<uuid>如果其中有空格或制表,代替以\040或\011
  - LABEL为文件系统的逻辑卷标:命令e2label/dosfslabel/ntfslabel查看或修改卷标
  - UUID为唯一标识该文件系统的字符串(小写): blkid device或者lsblk -f [device]可查看
  - 由于设备增删时设备文件名可能会变动,建议采用LABEL或者UUID
- 挂载点:对于swap,该字段为None
- 文件系统类型: 待挂载的文件系统的可能的类型, 可以有多个类型, 之间以逗号隔开
- 选项: 挂载文件系统时使用的选项, 多个选项时以逗号隔开
- dump字段: 备份命令dump时使用该字段, 为0表示不备份, 1表示备份
- pass字段: 启动时使用fsck命令检查文件系统时,使用该字段决定检查顺序, 0表示不检验, 1表示最早检验(根文件系统),2表示最晚检验(一般的文件系统)

#### 挂载文件系统mount

• -o options: 给出了挂载文件系统时使用的选项, defaults 表示使用所有选项的默认值 (rw, suid, dev, exec, auto, nouser, async.)

sudo mount device dir #挂载/etc/fstab中设备或目录对应的文件系统 sudo mount -a # 自动挂载在/etc/fstab中配置好的块设备 sudu mount -o remount,ro /dev/sdb #重新挂载,以只读方式 sudo mount -o loop /tmp/disk.img /mnt sudo mount -o loop=/dev/loop3 /tmp/disk.img /mnt # 也可指定 loop设备

sudo mount /tmp/disk.img /mnt #自动采用loop选项挂载

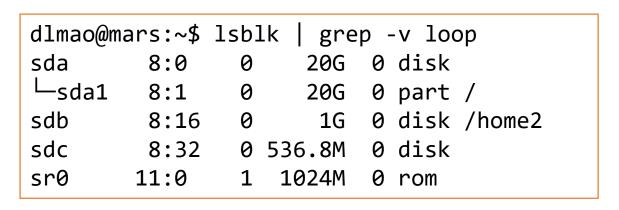
选项	含义	选项	含义
ro	只读方式挂载	rw	读写方式挂载
dev/nodev	是否对文件系统上的设备文件进行解释	exec/noexec	是否允许运行系统上的二进制文件
suid/nosuid	是否允许二进制文件的suid/sgid起作用	async/sync	是否同步方式
user/nouser	ser/nouser 是否允许普通用户挂载(如果挂载成功 卸载只有该用户或超级用户允许)		允许设备文件的拥有者mount 允许设备文件的用户组成员mount
users	允许所有用户挂载和卸载	auto/noauto	是否可用-a选项挂载
remount	重新挂载已挂载的文件系统	loop	挂载loop设备

- 回环设备文件/dev/loop...是一种伪设备,使得文件可以如同块设备一样被访问
- mount命令的loop选项会自动创建对应着映像文件的loop设备,并且挂载该映像文件中的文件系统
- mount命令中,如果设备为一个普通文件,则等价于 -o loop选项

# 块设备新增和管理

危险操作:在使用fdisk/mkfs等命令时,确认所操作的设备文件无误!!!

- Virtualbox虚拟机设置 > 存储 > 控制器:SATA,可添加新的虚拟硬盘
- 虚拟机要使用外部的USB 2.0/3.0设备
  - 去virtualbox官网下载并安装配套的VirtualBox Extension Pack
  - 在安装好后,在相应虚拟机的设置→USB驱动器中选择启动USB3.0或2.0控制器
  - VirtualBox中设备→USB→选择对应的U盘,可捕获该U盘供当前虚拟机使用
- 块设备对应的设备文件是什么? Isblk 查看, Isblk -f查看文件系统相关(类型,卷标,UUID等)
- 整个磁盘可划分为多个分区: fdisk /gparted命令或桌面环境中的磁盘应用gnome-disks
- 创建文件系统mkfs: 可整个磁盘, 也可分区后的各个磁盘分区
- 挂载文件系统: mount到指定挂载点, 测试好后更新/etc/fstab, 下次就可自动挂载了





### 挂载FAT和NTFS文件系统

微软使用的FAT和NTFS文件系统实现与Linux下的文件系统不一致

- 权限管理: 挂载时模拟Linux的权限控制的相关字段: uid, gid以及访问模式
  - 访问模式通过umask描述。针对文件和目录可指定不同的权限fmask或dmask
  - vfat文件系统缺省为执行mount的当前进程的uid、gid和umask
  - ntfs文件系统, uid/gid缺省为root, umask为000, 即访问模式为rwxrwxrwx
  - 具体缺省值要看每个发行版的具体情况
- 文件名编码, Linux缺省本地化设置都采用utf-8编码
  - windows有短文件名,中文windows系统采用cp936即GBK编码,也有长文件名,长文件名采用utf-16编码
  - 对于vfat类型文件系统: 建议选项codepage=936,utf8
  - 对于ntfs文件系统: 建议选项nls=utf8

```
$ sudo mount /dev/sdc1 /mnt -o uid=$(id -un),gid=$(id -gn),dmask=022,fmask=133,utf8,codepage=936,iocharset=utf8
$ sudo mount /dev/sdc2 /media -o uid=$(id -un),gid=$(id -gn),dmask=022,fmask=133,nls=utf8
$ ls -ld /mnt /media
drwxr-xr-x 1 dlmao dlmao 4096 May 1 22:55 /media
drwxr-xr-x 3 dlmao dlmao 16384 Jan 1 1970 /mnt
```

- dmask=022 fmask=133 目录允许用户组和其他人读,文件允许用户组和其他人读,但是缺省不可执行
- uid和gid都设置为当前用户的uid和gid

# 主要内容

- •块设备管理
- 进程和作业管理

# 进程(Process)

IDLE进程(0)

kthreadd(2)

init/systemd(1

系统进程

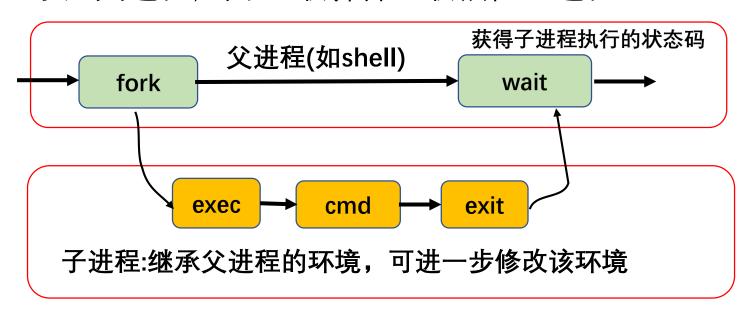
临时进程

- 程序(Program): 一个可以执行的文件
- 进程(Process): 指的是一个加载到内存中执行的程序实例
- 内核负责管理进程,维护了一个进程表
  - 每个进程分配一个唯一的ID, 称为PID (进程ID)
  - 每个进程维护了一些状态信息
    - 用于权限控制的实际和有效用户ID、实际的用户组ID和有效用户组ID、umask
    - 工作目录、环境变量
    - 进程管理相关的进程ID、父进程ID、进程组ID、会话ID和控制终端等
  - 调度器进行时间片轮转调度,选择正在执行的多个进程中的其中一个或者多个,让其运行一段短的时刻(10毫秒CPU时间)
- 每个进程都有一个父进程。父进程启动一个子进程,子进程可再启动另一个进程,形成一棵进程树
- 系统引导时内核手动创建一个特殊的pid为0的空闲进程,然后由IDLE进程创建1号用户进程和2号内核进程
- 内核进程:协调各种资源访问,使用ps查看时,进程名以中括号包括,比如[kthreadd]
- 用户进程: 位于用户空间的进程, 包括长时间运行的系统进程或守护进程(daemon)和临时进程

复旦大学版权所有

#### 父进程和子进程

- 父进程应该调用wait等待子进程结束,了解子进程执行的结果(状态码)
- 父进程退出时,其子进程由init进程收养,设置子进程的父进程ID(ppid)为1
- 已经结束但尚在进程表的进程称为<mark>僵尸(ZOMBIE)进程</mark>,保留一些必要的信息,以等待父进程获取子进程执行返回的状态码
- 父进程存在,但是不调用wait回收已结束的子进程,该僵尸进程被遗弃,通 过kill杀死父进程,由init收养并回收该僵尸进程



### 进程组、会话和控制终端

#### • 进程组是一个或多个进程的集合

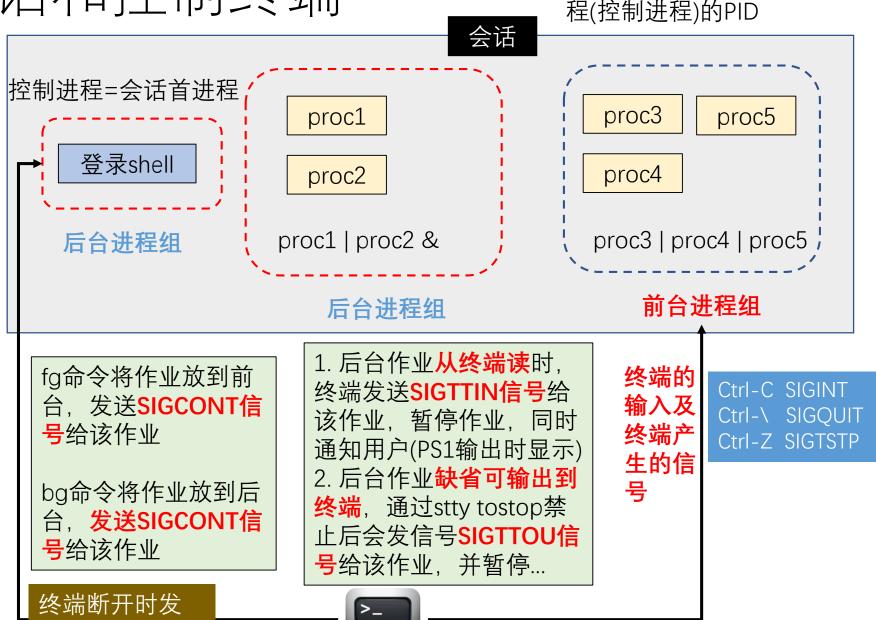
- 每个进程属于且只属于一个进程组,进程组的ID为该进程组组长的PID
- 引入进程组的目的是方便给进程组的多个进程发送信号
- 通过shell执行的外部程序对应着一个进程组
- 通过管道执行的多个命令属于同一个进程组
- 每个进程可通过setpgid()加入已有的进程组或创建一个新的进程组

#### • 会话是一个或者多个进程组的集合

- 开启一个新的会话(setsid系统调用)的进程就是首进程(session leader),而会话的ID就是开启新会话的首进程的ID
- 通常用户登录时会开启一个会话,退出时结束会话。新会话的首进程就是bash进程
- 一个会话可以有一个控制终端,会话首进程所打开的终端设备称为控制终端(可通过/dev/tty访问)。 相应地会话首进程也称为控制进程(一般为shell进程)
- 控制终端用来接收用户的输入以及输出到控制终端, 发送终端组合键所触发的信号
- 一个拥有控制终端的会话,有一个进程组为前台进程组(作业),其他为后台进程组(作业)
- 前台作业由控制终端控制,可以收终端的输入,也可输出到控制终端,接收终端组合键触发的信号
- **后台作业**独立于控制终端,它**无法接收终端的输入**,但是一般可以输出到控制终端
- 执行命令时尾部附加 & 表示在后台执行该命令

### 进程组、会话和控制终端

- 用户登录后,登录shell为控制进程,位于前台,等待用户输入
- tty命令可查看连接的终端, 可通过/dev/tty访问控制终端
- 执行外部命令时附加&, 该作业后台运行
- 执行外部命令缺省前台运行, 此时登录shell后台运行
- 前台作业允许读写控制终端
- 后台作业缺省允许写控制终端, 但不允许读
- 控制终端产生的信号发送给前台作业
- 终端断开时发送信号SIGHUP 给控制进程,控制进程再发 送给各个作业,各个作业收 到HUP信号时缺省终止进程



会话ID等于会话首进

进程可通过/dev/tty访问控制终端版权所有

控制终端

送信号(SIGHUP)

# 作业(job)控制

- bash支持作业控制,允许通过控制终端进行进程组的前台后台切换
- shell维护一个作业表纪录正在运行的作业(进程组)
- 一个作业被赋予一个作业号(job ID), 该作业号在通过shell控制的会话中唯一, 从1开始递增
- 命令后加&,表示后台执行相应的命令,会输出一个作业ID和进程ID
  - 如果是一个管道命令, bash会输出管道中最后一个命令的进程ID
  - 如果是一个子shell,输出的是子shell的进程ID
- 后台作业缺省可写控制终端。stty tostop禁止后台作业写到控制终端,在写时会收到信号SIGTTOU, 作业将被暂停
- 后台作业的结束停止等信息缺省会等待输出下一个提示符前才显示

```
dlmao@mars:~$ (sleep 5; echo sleep done)&
[1] 2118
dlmao@mars:~$ ps j
 PPID
       PID PGID
                   SID TTY
                                TPGID STAT
                                             UID
                                                   TIME COMMAND
            1486
                                                   0:00 -bash
                                 2120 Ss
                                            1000
 1485
      1486
                  1486 pts/0
1486
      2118
            2118
                  1486 pts/0
                                 2120 S
                                            1000
                                                   0:00 -bash
                  1486 pts/0
 2118
      2119
            2118
                                 2120 S
                                            1000
                                                   0:00 sleep 5
                  1486 pts/0
 1486
      2120
            2120
                                                   0:00 ps i
                                 2120 R+
                                            1000
dlmao@mars:~$ sleep done
[1]+ Done
                              ( sleep 5; echo sleep done )
dlmao@mars:~$
```

· ps j 查看进程状态,j选项表示显示作业 管理相关字段

```
dlmao@mars:~$ stty tostop
dlmao@mars:~$ (sleep 5; echo done)&
[2] 2605
dlmao@mars:~$

[2]+ Stopped ( sleep 5; echo done )
dlmao@mars:~$ # stty -tostop
```

# 作业控制命令

- 作业状态:
  - 前台运行: 正在运行的作业, 可以从控制终端读写
  - 后台运行[Running]
  - 暂停运行[Stopped]: 后台暂时停止, 等待SIGCONT信号恢复执行
- 显示后台作业列表: jobs [options] 选项-I 显示进程ID
  - + 表示当前作业,即最近暂停的作业,如果没有,则最近切换到后台的那个作业
  - - 表示前一个作业
- 终端组合键Ctrl-Z发送SIGTSTP信号给前台作业, 暂停该作业
- fg [jobspec] 将当前作业或者指定的作业切换到前台,发送 SIGCONT信号恢复运行
- bg [jobspec] 将当前作业或者指定的作业切换到后台,发送 SIGCONT信号恢复运行
- jobspec: 如何描述作业呢?
  - %job 作业号为job的作业, %也可省略(如bg 2)
  - %make 命令名前面为make的作业
  - %?game 命令中包含game的作业

```
dlmao@mars:~$ (sleep 300; echo done 300)&
[1] 2722
dlmao@mars:~$ (sleep 200; echo done 200)&
[2] 2724
dlmao@mars:~$ cat&
[3] 2726
dlmao@mars:~$ vi&
[4] 2727
[3]+ Stopped
                             cat
dlmao@mars:~$ jobs -1
     2722 Running ( sleep 300; echo done 300 ) &
[1]
     2724 Running ( sleep 200; echo done 200 ) &
[2]
[3]- 2726 Stopped (tty input)
                                  cat
[4]+ 2727 Stopped (tty output)
                                  νi
dlmao@mars:~$ fg
νi
[4]+ Stopped
                             vi
dlmao@mars:~$ bg %4
[4]+ vi &
[4]+ Stopped
                             vi
dlmao@mars:~$ echo $$ $!
1486 2727
                           $$ 当前shell的pid
dlmao@mars:~$ jobs -1
                           $! 最近切换到后台
```

### 作业控制: nohup

- 控制终端断开(如网络连接断开) 或用户输入exit或logout退出shell时, 会话的控制终端要退出
  - 发送SIGHUP给控制进程,控制进程发送SIGHUP给前台作业
  - 如果有后台作业,会发送SIGHUP信号给所有的后台作业(一般收到SIGHUP信号会终止)
  - 守护进程(没有控制终端)在收到SIGHUP信号时一般重新读取配置文件
- shopt –s checkjobs打开checkjobs选项,输入exit或logout时不是马上退出,而是有后台作业时会提示有后台作业存在。继续退出时才发送SIGHUP信号给后台作业

#### nohup COMMAND [ARG]

- nohup命令会执行COMMAND,输入输出与终端脱离, 忽略SIGHUP信号
- 如果其标准输入为终端,则重定向到/dev/null
- 如果错误输出为终端,重定向到标准输出
- · 如果标准输出为终端,重定向到nohup.out
- 如果将nohup命令放到后台,在终端退出时也不会终止 (忽略SIGHUP信号)

nohup cmd args &

```
dlmao@mars:~$ (sleep 3000; echo done)&
[3] 3788
dlmao@mars:~$ shopt -s checkjobs
dlmao@mars:~$ exit
logout
There are stopped jobs.
[3] Running ( sleep 3000; echo done ) &
dlmao@mars:~$ exit
logout
```

```
dlmao@mars:~$ nohup sleep 60 >log.txt & [1] 3899 dlmao@mars:~$ nohup: ignoring input and redirecting stderr to stdout
```

#### 作业控制: disown

- 如果一个命令已经开始执行了,可通过jobs找到对应的作业号,然后使用bash内置命令disown –h %job命令
  - 表示在控制进程退出时不给其发送SIGHUP信号
  - 注意该作业的标准输入和输出并没有改变

disown [-h] [-ar] [jobspec ... | pid ...]

将指定的作业从作业列表中移走,注意进程本身并不会被kill

- -h 不是从作业列表中移走,而是标记不给该作业发送SIGHUP信号
- -a 如果后面参数没有时表示所有作业
- -r 如果后面参数没有时表示所有状态为运行的作业

建议大家使用终端模拟器软件tmux(更加流行)或screen,这样只要Linux系统不关机,再次登录时仍然可回到以前的环境

# 查看进程状态ps(process status)

• 选项: BSD短选项(前无连字符)、Unix短选项(前有连字符)和GNU长选项(前有两个连字符)

Unix短选项: ps [-aefFly] [-t tty] [-p pid] [-u userid]

BSD短选项: ps [ajluvx] [t tty] [p pid] [U userid]

查看哪些进程?缺省为当前用户且由当前控制终端控制的进程

- 当前用户还是所有用户的进程?
  - a 所有用户, 终端为任一终端
- 由某个或者任意终端控制还是不要求由控制终端控制?
  - x 不要求终端

[b big] [o us	senaj			
Unix选项	BSD选项	含义 (两种选项确定范围有时稍有区别)		
ps	ps	<b>当前用户且当前控制终端</b> 控制的进程,缺省		
ps –a	ps a	所有用户( <b>a取消当前用户限制</b> )且和某个终端相关的进程。 -a选项不包括session leader进程		
ps -e/-A	ps ax	所有进程(包括守护进程)。 <b>x取消终端限制</b> , 包括守护进程		
ps –p pidlist	ps p pidlist	与pidlist指定的进程ID相关的进程,以逗号分割		
ps –u uidlist	ps U uidlist	与uidlist指定的用户相关的进程,以逗号分割		
ps –t ttylist	ps t ttylist	与终端ttylist相关的进程, -t - 表示没有控制终端		
ps -s sesslist		指定会话中的进程		
ps –w	ps w	宽输出(不会截取字符)		
ps –o format	ps o format	用户自定义输出的格式,比如 o uid,pid,user,args		
ps -f/-F/-I/-ly		full-format/extra full format/long format/不显示flags		
ps j/l/u		job control/long format(多了CPU详细信息)/面向用户格式		
ps e		显示用到的环境变量 e=environment		
ps jf		查看进程树, j = job, f=forest		
ps –C cmdlist		指定命令名的相关进程,多个命令名之间以逗号分隔		

# 查看进程状态ps

- 查看当前用户和当前终端进程 ps
- 查看当前用户的所有进程ps x
- 查看所有用户与终端相关的进程:
  - ps a、ps au 或者ps -af
- **查看所有进程: ps ax**或者 ps -e
  - 长格式: ps axj、ps aux、ps auxw
     或者ps -ef、ps -eF等
- 查看守护进程 (没有终端) ps -t -
- 查看进程树: ps axjf
- 查看某个服务相关的进程 ps C sshd u

状态	含义
R	正在运行或等待运行
S	睡眠状态,可被唤醒;等待事件结束
Т	停止状态,作业控制信号而挂起或traced
Z	僵尸进程,进程已结束但父进程不回收。命令之 后有 <defunct></defunct>
D	不可唤醒的睡眠状态,等待事件结束 (磁盘I/O)

<pre>\$ ps auxw</pre>						
USER	PID	%CPU	%MEM	VSZ	RSS	TTY
root	1	0.0	0.1	225452	9132	;
root	2	0.0	0.0	0	0	;
root	4	0.0	0.0	0	0	;
root	6	0.0	0.0	0	0	;
dlmao	4178	0.0	0.0	10876	840	pts/0
dlmao	4182	0.0	0.0	40608	3360	pts/4

STAT	START	TIME	COMMAND
Ss	May02	0:02	/sbin/init splash
S	May02	0:00	[kthreadd]
I<	May02	0:00	[kworker/0:0H]
I<	May02	0:00	[mm_percpu_wq]
Т	10:46	0:00	cat
R+	10:47	0:00	ps axuw