Project Report (Submission 2)

1. Group Members

- 黄棨麟 12212517
- 刘洪玮 12212304
- 朱宇昊 12211224

2. Project Overview

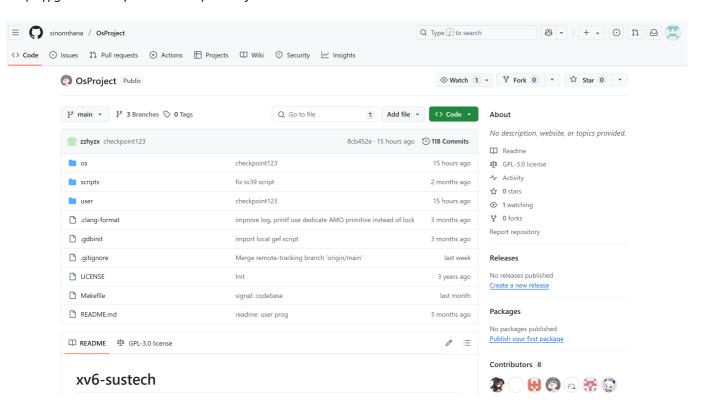
本项目在 xv6 内核上实现了类 POSIX 信号机制,包含以下功能:

- 1. 基本系统调用:sigaction 'sigprocmask 'sigpending 'sigkill 'sigreturn
- 2. 在每次从内核返回用户态前检查并交付 Pending 信号
- 3. 支持默认处理 (SIG_DFL)、忽略 (SIG_IGN)
- 4. 信号阻塞与解阻 (sigprocmask)、挂起查询(sigpending)
- 5. 信号在 fork / exec 过程中的继承与重置
- 6. 特殊信号 SIGKILL SIGSTOP: 不可被阻塞或忽略,立即终止或暂停
- 7. 支持 alarm(seconds)系统调用,在设定时间后向进程发送 SIGALRM 信号
- 8. 在用户态信号处理函数中传入 siginfo_t 结构体,包含信号编号、发送者 PID 等信息
- 9. 子进程退出或被 kill 时向父进程发送 SIGCHLD 信号,并通过 siginfo_t 提供退出信息
- 10. 对 alarm, siginfo, SIGCHLD 3个功能提供测试样例

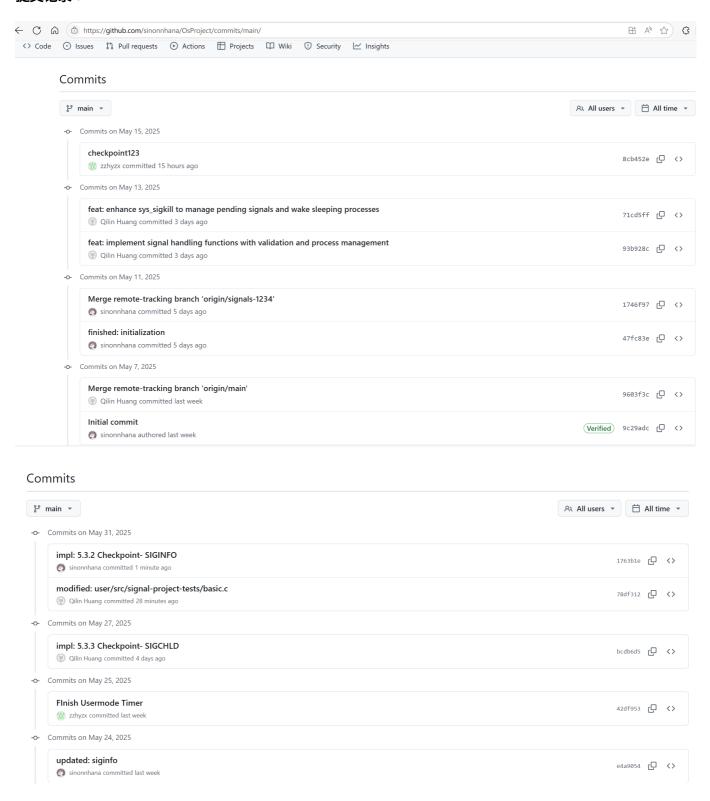
所有功能均通过项目提供的 signal 测试以及自行编写的补充测试样例验证正确性。

3. 代码仓库与分支管理

https://github.com/sinonnhana/OsProject



提交记录:



4. 设计与实现

4.1 核心数据结构 (ksignal.h)

已有实现

```
struct ksignal {
  sigaction_t sa[SIGMAX + 1];
  siginfo_t siginfos[SIGMAX + 1];
```

```
sigset_t sigmask; // 已阻塞信号集合
sigset_t sigpending; // 挂起信号集合
};
```

- sa[] 存储每个信号的处理方式
- sigmask: 当前阻塞的信号位图
- sigpending:已生成尚未交付的信号位图
- siginfos[]:每个挂起信号的额外信息 (si_signo 'si_pid 'si_code 等)

4.2 信号初始化

- siginit(proc *p):在allocproc中调用
 - 清空 sigmask sigpending
 - 。 将所有 sa[s] 设为 SIG_DFL
 - 。 将所有 siginfos 清零

```
int siginit(struct proc *p) {
  p->signal.sigmask = 0;
  p->signal.sigpending = 0;
  for (int s = SIGMIN; s <= SIGMAX; s++) {
    p->signal.sa[s].sa_sigaction = SIG_DFL;
    p->signal.sa[s].sa_mask = 0;
    p->signal.sa[s].sa_restorer = NULL;
    memset(&p->signal.siginfos[s], 0, sizeof(siginfo_t));
  }
  return 0;
}
```

4.3 信号在 fork/exec 继承与重置

- fork (siginit_fork):
 - 。 子进程继承父进程的 sa[] 和 sigmask
 - 清空 sigpending 和 siginfos
- exec(siginit_exec):
 - 保留 sigmask 与 sigpending
 - 。 除了已被设为 SIG IGN 的信号,其余全部重置为 SIG DFL

4.4 系统调用实现

sys_sigaction

- 参数合法性检查 (SIGMIN...SIGMAX)
- 拷贝旧设置到 oldact, 写回用户空间
- 从用户空间读入新设置,验证 SIGKILL/SIGSTOP 不可捕捉或忽略
- 更新 p->signal.sa[signo],并在设为 SIG_IGN/SIG_DFL 时清除挂起信号

sys_sigprocmask

- how 为 SIG_BLOCK | SIG_UNBLOCK | SIG_SETMASK
- 读写用户的 set 或 oldset
- 强制从新掩码中删除 SIGKILL 'SIGSTOP
- 根据 how 更新 p->signal.sigmask

sys_sigpending

• 将 p->signal.sigpending 拷贝回用户空间

sys_sigkill

- 根据 pid 遍历进程表定位目标进程
- 将 signo 加到 target->signal.sigpending
- 填充对应的 siginfos[signo]
- 若目标进程处于 SLEEPING 且信号未被阻塞(或 SIGKILL/SIGSTOP),唤醒它

sys_sigreturn

- 从用户栈读取保存的 ucontext
- 恢复 p->signal.sigmask
- 恢复所有通用寄存器和 epc, 跳回被打断处

4.5 do_signal

在usertrap()调用后、usertrapret()之前执行:

```
int do_signal(void) {
 struct proc *p = curr_proc();
 struct trapframe *tf = p->trapframe;
 for (int s = SIGMIN; s <= SIGMAX; s++) {</pre>
   if (!sigismember(&p->signal.sigpending, s)) continue;
   if (sigismember(&p->signal.sigmask, s)) continue;
   void *hdl = p->signal.sa[s].sa_sigaction;
   // 忽略
   if (hdl == SIG_IGN) {
      sigdelset(&p->signal.sigpending, s);
     continue;
   }
   // 默认
   if (hdl == SIG_DFL) {
     if (s != SIGCHLD) {
       setkilled(p, -10 - s);
       return 0;
     sigdelset(&p->signal.sigpending, s);
     continue;
   // 捕捉:在用户栈构造 siginfo/ucontext,修改 trapframe -> 跳转 handler
```

```
…(详见代码)…
return ˙O;
}
return ˙O;
}
```

- 按信号编号顺序查找第一个可交付信号
- 清除挂起、修改进程上下文、设置用户态寄存器,准备执行用户处理函数

4.6 alarm 实现机制

在进程内设置定时器,并在指定时间后自动向其发送 SIGALRM 信号:

```
int sys_alarm(int seconds) {
   struct proc *p = curr_proc();
   if (seconds < 0)
       return -1;
   int ticks = seconds * 100; // 假设时钟频率为每秒 100 tick
   int remaining_ticks = p->signal.alarm_ticks_left;
   if (seconds == 0) {
       // 取消 alarm
       p->signal.alarm_ticks_left = 0;
       p->signal.alarm_interval = 0;
   } else {
       // 设置新的 alarm 定时器
       p->signal.alarm_ticks_left = ticks;
       p->signal.alarm_interval = ticks;
   }
   return remaining_ticks / 100; // 返回旧的剩余秒数
}
```

- 调用 alarm(seconds) 后,进程保存倒计时 tick 数
- 如果参数为 0,表示取消当前定时器
- 返回值为原来设定的剩余秒数(若无则为 0)

在系统时钟中断处理流程中加入周期性检查逻辑:

```
}
release(&p->lock);
}
```

- 系统每次时钟中断时检查所有进程
- 若发现某进程设置了 alarm, 且 alarm_ticks_left 归零,则向其添加 SIGALRM 到 sigpending
- 同时构造对应的 siginfo_t,为用户态 handler 提供信号来源信息

4.7 siginfo t 构造与传入用户处理函数

在 usertrap() 调用后、usertrapret() 之前执行 do_signal() 中:

```
siginfo_t *info = &target_p->signal.siginfos[signo];
info->si_signo = signo;
info->si_code = code;
if (sender) {
   info->si_pid = sender->pid; // 用户进程发送,记录 sender pid
} else {
   info->si_pid = -1; // 内核信号,填充 -1
}
info->si_status = 0;
info->addr = 0;
```

- 当捕捉到可交付信号时,提前构造 siginfo_t 结构体并填充关键信息
- si_signo 为信号编号, si_pid 为信号来源进程 pid, 若来自内核则为 -1
- 其余字段(如 si_status, addr)根据标准要求默认置 0
- 构造后的 siginfo_t 被压入用户栈,在跳转到用户态 signal handler 时作为第二个参数传入

4.8 SIGCHLD 信号发送与子进程退出通知

在进程退出或被 kill 时(如 exit() 或 setkilled() 中):

```
parent_proc->killed == 0 &&
    handler != SIG_DFL &&
    handler != SIG_IGN &&
    !sigismember(&parent_proc->signal.sigmask, SIGCHLD)) {
    parent_proc->state = RUNNABLE;
    add_task(parent_proc);
}

release(&parent_proc->lock);
}
```

- 子进程退出时自动向父进程发送 SIGCHLD 信号
- siginfo_t 中记录退出子进程的 PID 与退出码,便于父进程在 handler 中使用
- 若父进程注册了 SIGCHLD 的自定义 handler、且未屏蔽该信号,立即唤醒父进程以处理回收
- 避免父进程长期阻塞等待,符合 POSIX 信号的异步通知语义

4.9 alarm 'siginfo 与 SIGCHLD 信号处理测试

新增测试涵盖了三项自选 checkpoint,验证了定时信号触发、信号附加信息传递以及子进程退出通知的实现:

- **alarm 定时信号触发**:通过 alarm_basic1/2/3 测试 alarm(seconds) 是否能准确在指定时间后向 当前进程发送 SIGALRM 信号,并调用用户注册的 handler。测试包括信号触发、取消和覆盖三个场景,确保定时信号逻辑正确。
- **siginfo 结构体填充验证**:通过 **siginfo_test** 测试信号发送时 **siginfo_t** 结构体中字段的正确填充,特别是 **si_signo**(信号编号)、**si_pid**(发送者进程 PID)和 **si_code**(附加代码)是否正确传递给用户态 handler,保证用户可以准确获取信号来源和信息。
- **SIGCHLD 信号与子进程退出通知**:通过 sigchld_test 测试子进程退出时自动向父进程发送 SIGCHLD 信号,并在父进程的 handler 中通过 siginfo_t 获取子进程的 PID 和退出码,同时在 handler 内调用 wait() 回收子进程资源。测试验证了信号发送、信息填充及子进程资源正确回收,确保父进程无需主动等待即可处理子进程退出。

该测试全面验证了定时信号的准确发送、信号信息的正确传递,以及进程间退出通知机制的完整实现。

5. Base Checkpoints

Checkpoint	功能	得分
1	sigaction ʻsigkill ʻdo_signal ʻsigreturn 等	50
2	SIGKILL 特殊处理	10
3	fork/exec 信号继承与重置	10

目前所有 Base Checkpoint 1/2/3 均已实现并通过 signal 测试。

6. Optional Checkpoints

Checkpoint	功能	得分
5.3.1	实现 alarm 系统调用,定时发送 SIGALRM 信号	10

Checkpoint	功能	得分
5.3.2	支持 siginfo_t 结构体并传入用户态处理函数	10
5.3.3	实现 SIGCHLD 通知父进程并提供退出信息	10

所有 Optional Checkpoint 5.3.1–5.3.3 均已实现,并通过项目测试与自定义测试样例验证功能正确性。

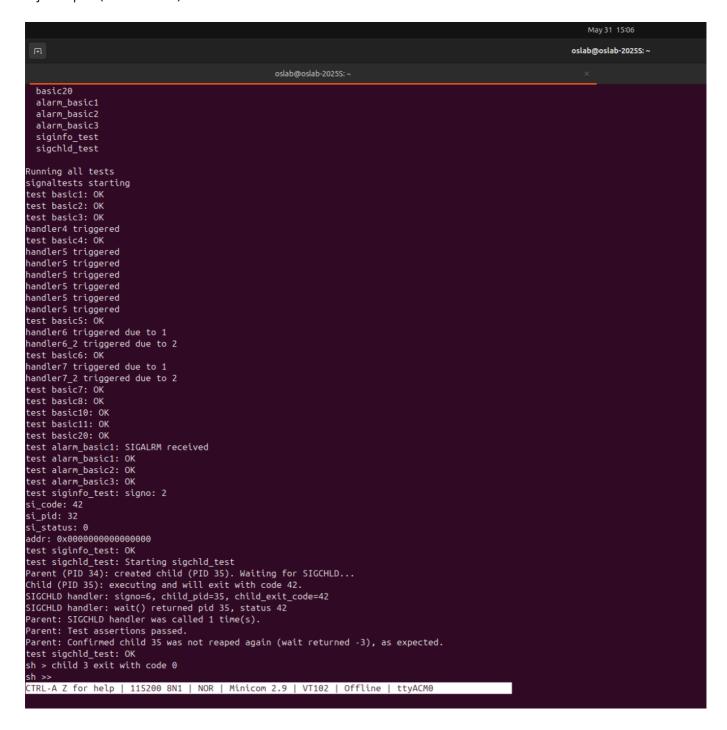
7. 测试结果

在连接开发板后,于 xv6 shell 中依次执行:

编译并启动 xv6
make clean && make run

在 shell 中运行提供的test脚本
sh >> signal

所有测试点均 PASS且通过上机测试。



8. 遇到的问题与解决

- 1. 用户空间内存拷贝的并发安全
 - 。 在调用 copy_to_user 或 copy_from_user 拷贝用户态内存时,必须先获取并保持 p->mm->lock。这样才能确保在整个拷贝过程内,进程的虚拟内存映射不会因别的线程或 exec 操作被修改,避免出现页表不一致或竞争条件导致的异常。
- 2. 信号状态修改的原子性
 - 。 对信号相关数据结构(p->signal)进行读写时,需要获取 p->lock。对用户内存拷贝则额外获取 p->mm->lock,避免在内外锁混用时产生死锁,也能保证数据一致性。
- 3. 重复定义 SIGCHLD 对应返回值导致错误
 - 。 在不同的源码文件中重复定义了 SIGCHLD 信号相关的返回值,导致编写测试用例时无法正确对应和识别该返回值,影响测试用例的正确性。 利用 VSCode 的全局搜索功能,快速定位所有重复定义的变量,统一修改或删除多余定义,确保信号返回值唯一且一致。
- 4. UART 串口连接线插反导致通信失败

。 上机调试时,使用三根杜邦线连接开发板上的 GND 和ART TX 和ART RX 端口时,未注意 UART 的 RX 和 TX 是交叉连接的,导致信号无法正常通信。 检查线路后发现 RX 和 TX 线插反,重新正确交 叉连接线路,确保 UART TX 连接到接收端的 RX,UART RX 连接到发送端的 TX,串口通信恢复正常。

5. SD 卡未插紧导致文件上传失败

。 开发板无法成功上传文件,排查发现是因为 SD 卡未插紧,导致存储设备未被正确识别。 重新插紧 SD 卡,确保接触良好,文件上传成功,系统能够正常访问 SD 卡内容。

9. 结论

本次项目在 xv6 内核中完成了完整的信号框架,满足 Base Checkpoint 及Optional Checkpoint要求。