

1. `_os_context_t`

-edi, esi, ebx, edx, ecx, eax, `_eflags`, `resume_eip` 를 low → high 방향으로 저장

2. `_os_save_context()`

-인라인 어셈블리어를 사용하여 `resume_eip`, `_eflags`, `eax`, `ecx`, `edx`, `ebx`, `esi`, `edi` 의 순서대로 push

-지금의 `stack_pointer` 값을 return 해야하므로 `eax` 에 `esp` 의 값을 씌움.

-restore 할 때 NULL 값을 return 해야하므로 `eax` 의 값을 저장한 스택에 0(NULL)을 씌움.

-현재 stack 을 보존하기 위해 기존의 `old_ebp`, `old_eip` 를 push 한 후에 `leave`, `return` 하여 `_os_schedule()`로 복귀

3. `_os_restore_context(addr_t sp)`

- `esp` 를 `sp` 의 위치로 보낸 후 `context` 를 pop 한다.(`edi`, `esi`, `ebx`, `edx`, `ecx`, `eax`, `_eflags`)

- `ebp` 를 `old_ebp` 위치의 stack 에 보낸다.

- `ret` 을 실행하면 `resume_eip` 로 이동

4. `_os_create_context()`

- `stack_base` 에 `stack_size` 를 더하여 주어진 stack 의 가장 high address 로 이동.

- 그 위로 `arg`, `ret_address(NULL)`, `entry`, `_eflags(1)`, 레지스터 6 개(모두 NULL)값 저장 하고 stack 의 가장 low address return

5. `eos_tcb_t`

- task 의 state, priority, period, `stack_size`, `stack_base`, `stack_pointer`, node 멤버 변수를 선언

6. `eos_create_task()`

- `os_create_task()` 함수 호출하여 task 생성한 후에 task 의 tcb 에 각 특성들을 저장.

- 그 후에 `os_add_node_tail()`함수를 이용해 `os_ready_queue` 에 넣어줌.

7. `eos_schedule()`

- `os_current_task` 가 NULL 아 아닐 때, `os_save_context()`함수 실행하여 `context` 를 저장한다. 이 때 수행하던 task 의 `context` 를 온전히 저장하기 위해 `os_current_task` 의 값만 NULL 과 비교한 후 바로 `os_save_context()`를 수행한다.

- `os_save_context()`의 return 값이 NULL 이 아니면 save 한 `context` 의 스택주소이므로 이를 task tcb 에 저장하여 후에 restore 할 수 있게 한다.

- `os_save_context()`의 return 값이 NULL 일 경우 `restore_context()`에서 `resume_eip` 로 넘어와 return 한 경우이니 추후 과정없이 바로 return 하여 task 수행을 재개한다.

- switch 할 task 를 찾기 위해서 `os_ready_queue` 에서 priority 가 가장 high 한 task 를 찾는다.

- 자기 자신의 값과 다른지 확인하고 해당 task 로 `os_restore_context()`수행.

- `os_restore_context()`를 수행하면 `resume_eip` 로 건너가 `os_save_context()`에서 NULL 로 return 하게 되어 해당 task 작업을 수행하게 됨.