

华东师范大学计算机科学与技术学院上机实践报告

课程名称: 操作系统 年级: 2022 级 上机实践日期: 2024 年 5 月 17 日
指导教师: 李东 姓名: 岳锦鹏 学号: 10213903403
实验名称: 实验四 内核线程管理

一、研读理解相关代码后，回答以下问题：

- 1、请简单说明 `proc_struct` 中各个成员变量含义以及作用。它与理论课中讲述的 PCB 结构有何不同之处？

```
struct proc_struct {
    enum proc_state state;                                // Process state
    int pid;                                              // Process ID
    int runs;                                             // the running times of Proces
    uintptr_t kstack;                                       // Process kernel stack
    volatile bool need_resched;                           // bool value: need to be rescheduled to release CPU?
    struct proc_struct *parent;                            // the parent process
    struct mm_struct *mm;                                 // Process's memory management field
    struct context context;                             // Switch here to run process
    struct trapframe *tf;                               // Trap frame for current interrupt
    uintptr_t cr3;                                         // CR3 register: the base addr of Page Directroy
    ← Table(PDT)
    uint32_t flags;                                       // Process flag
    char name[PROC_NAME_LEN + 1];                         // Process name
    list_entry_t list_link;                            // Process link list
    list_entry_t hash_link;                            // Process hash list
};
```

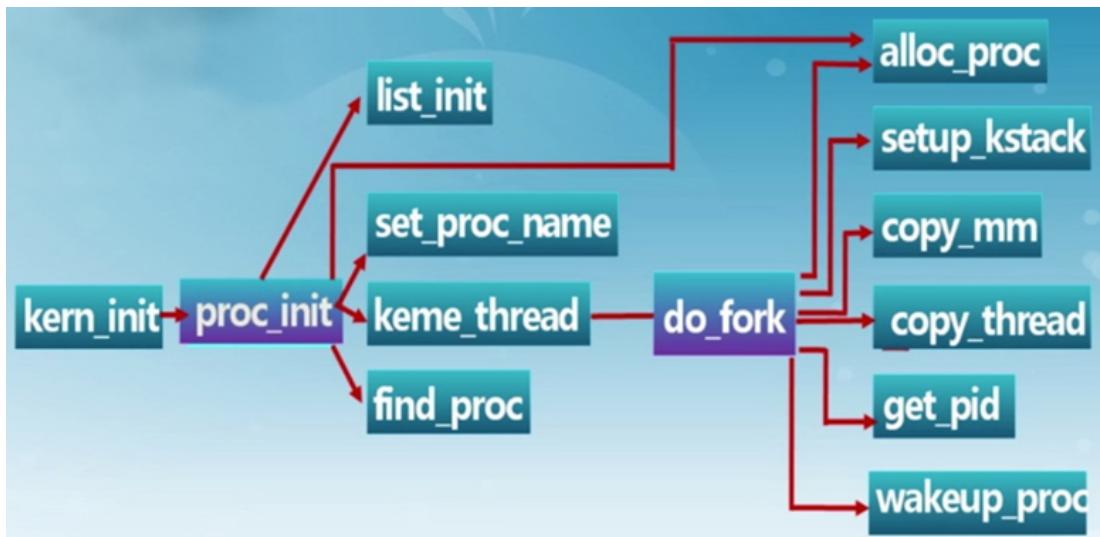
`state` 是进程的状态，`pid` 是进程的 ID，`runs` 是进程的被调度到的次数，`kstack` 是进程的堆栈，`need_resched` 用于非抢占式调度，表示进程是否运行结束可以把 CPU 重新调度给其他进程，`parent` 是进程的父进程，`mm` 是进程的内存管理的部分的指针，`context` 是进程的上下文，即

```
struct context {
    uint32_t eip;
    uint32_t esp;
    uint32_t ebx;
    uint32_t ecx;
    uint32_t edx;
    uint32_t esi;
    uint32_t edi;
    uint32_t ebp;
};
```

`tf` 是进程的中断帧，记录了中断的相关信息，`cr3` 是进程的页目录表的指针，`flags` 是进程的各种标志位，`name` 是进程的名称，`list_link` 是所有进程的链表表项，`hash_link` 是具有同一个哈希值的进程的链表表项。

它与理论课中讲述的 PCB 结构的不同之处在于没有优先级、进程组、进程运行时间、进程使用的 CPU 时间、进程的子进程的 CPU 时间、文件管理（因为还没实现文件系统？）。

- 2、试简单分析 uCore 中内核线程的创建过程。（要求说明处理流程，相关的主要函数、它们的功能以及调用关系。）



```

// proc_init - set up the first kernel thread idleproc "idle" by itself and
//             - create the second kernel thread init_main
void
proc_init(void) {
    int i;

    list_init(&proc_list);
    for (i = 0; i < HASH_LIST_SIZE; i++) {
        list_init(hash_list + i);
    }

    if ((idleproc = alloc_proc()) == NULL) {
        panic("cannot alloc idleproc.\n");
    }

    idleproc->pid = 0;
    idleproc->state = PROC_RUNNABLE;
    idleproc->kstack = (uintptr_t)bootstack;
    idleproc->need_resched = 1;
    set_proc_name(idleproc, "idle");
    nr_process++;

    current = idleproc;

    int pid = kernel_thread(init_main, "Hello world!!!", 0);
    if (pid <= 0) {
        panic("create init_main failed.\n");
    }

    initproc = find_proc(pid);
    set_proc_name(initproc, "init");

    assert(idleproc != NULL && idleproc->pid == 0);
    assert(initproc != NULL && initproc->pid == 1);
}
  
```

主要的内核线程创建过程在 `proc_init` 中，首先调用 `list_init` 初始化全部进程的链表和

相同哈希的进程列表，然后调用 `alloc_proc` 给当前进程分配一个进程控制块，并且设置相关属性，其中调用 `set_proc_name` 设置当前进程的名称为 `"idle"`，之后调用 `kernel_thread` 创建一个 `init_main` 进程，并调用 `find_proc`，再调用 `set_proc_name` 将其名称设置为 `init`。

```
// kernel_thread - create a kernel thread using "fn" function
// NOTE: the contents of temp trapframe tf will be copied to
//        proc->tf in do_fork-->copy_thread function
int
kernel_thread(int (*fn)(void *), void *arg, uint32_t clone_flags) {
    struct trapframe tf;
    memset(&tf, 0, sizeof(struct trapframe));
    tf.tf_cs = KERNEL_CS;
    tf.tf_ds = tf.tf_es = tf.tf_ss = KERNEL_DS;
    tf.tf_regs.reg_ebx = (uint32_t)fn;
    tf.tf_regs.reg_edx = (uint32_t)arg;
    tf.tf_eip = (uint32_t)kernel_thread_entry;
    return do_fork(clone_flags | CLONE_VM, 0, &tf);
}
```

`kernel_thread` 的功能是通过调用一个函数创建一个新的线程，由于新的线程是由当前线程创建的，这里就调用了 `do_fork` 函数。

```
/* do_fork -      parent process for a new child process
 * @clone_flags: used to guide how to clone the child process
 * @stack:        the parent's user stack pointer. if stack==0, It means to fork a kernel thread.
 * @tf:           the trapframe info, which will be copied to child process's proc->tf
 */
int
do_fork(uint32_t clone_flags, uintptr_t stack, struct trapframe *tf) {
    int ret = -E_NO_FREE_PROC;
    struct proc_struct *proc;
    if (nr_process >= MAX_PROCESS) {
        goto fork_out;
    }
    ret = -E_NO_MEM;
    //LAB4:EXERCISE2 YOUR CODE
    /*
     * Some Useful MACROS, Functions and DEFINES, you can use them in below implementation.
     * MACROS or Functions:
     *   * alloc_proc:   create a proc struct and init fields (lab4:exercise1)
     *   * setup_kstack: alloc pages with size KSTACKPAGE as process kernel stack
     *   * copy_mm:     process "proc" duplicate OR share process "current"'s mm according clone_flags
     *   *           if clone_flags & CLONE_VM, then "share" ; else "duplicate"
     *   * copy_thread: setup the trapframe on the process's kernel stack top and
     *   *           setup the kernel entry point and stack of process
     *   * hash_proc:   add proc into proc hash_list
     *   * get_pid:     alloc a unique pid for process
     *   * wakeup_proc: set proc->state = PROC_RUNNABLE
     * VARIABLES:
     *   * proc_list:   the process set's list
     *   * nr_process:  the number of process set
    */
    // 1. call alloc_proc to allocate a proc_struct
    // 2. call setup_kstack to allocate a kernel stack for child process
    // 3. call copy_mm to dup OR share mm according clone_flag
    // 4. call copy_thread to setup tf & context in proc_struct
    // 5. insert proc_struct into hash_list @@ proc_list
    // 6. call wakeup_proc to make the new child process RUNNABLE
    // 7. set ret value using child proc's pid
    if ((proc = alloc_proc()) == NULL) {
        goto fork_out;
    }

    proc->parent = current;

    if (setup_kstack(proc) != 0) {
        goto bad_fork_cleanup_proc;
    }
```

```

if (copy_mm(clone_flags, proc) != 0) {
    goto bad_fork_cleanup_kstack;
}
copy_thread(proc, stack, tf);

bool intr_flag;
local_intr_save(intr_flag);
{
    proc->pid = get_pid();
    hash_proc(proc);
    list_add(&proc_list, &(proc->list_link));
    nr_process++;
}
local_intr_restore(intr_flag);

wakeup_proc(proc);

ret = proc->pid;
fork_out:
return ret;

bad_fork_cleanup_kstack:
put_kstack(proc);
bad_fork_cleanup_proc:
kfree(proc);
goto fork_out;
}

```

`do_fork` 函数中，先调用 `alloc_proc` 分配一个进程控制块，再调用 `setup_kstack` 分配一个内核堆栈，再调用 `copy_mm` 将父进程的内存空间复制或者共享给子进程，再调用 `copy_thread` 设置子进程的中断处理，并设置上下文的变量。之后关中断，将新的进程控制块插入到全部进程链表与相同哈希链表中，再开中断。然后把子进程设置成状态为 `RUNNABLE`，返回子进程的 `pid`。

- 3、试简单分析 uCore 中内核线程的切换过程。（要求说明处理流程，相关的主要函数、它们的功能以及调用关系。）

切换线程主要使用的是 `schedule` 函数。

```

void
schedule(void) {
    bool intr_flag;
    list_entry_t *le, *last;
    struct proc_struct *next = NULL;
    local_intr_save(intr_flag);
    {
        current->need_resched = 0;
        last = (current == idleproc) ? &proc_list : &(current->list_link);
        le = last;
        do {
            if ((le = list_next(le)) != &proc_list) {
                next = le2proc(le, list_link);
                if (next->state == PROC_RUNNABLE) {
                    break;
                }
            }
        } while (le != last);
        if (next == NULL || next->state != PROC_RUNNABLE) {
            next = idleproc;
        }
        next->runs++;
        if (next != current) {
            proc_run(next);
        }
    }
}

```

```

        }
        local_intr_restore(intr_flag);
    }
}

```

在 `schedule` 中，我们要找到下一次调度的线程，即找到状态为 `RUNNABLE` 的线程，如果当前的线程为 `idleproc` 即 CPU 空闲的线程则从线进程链表头开始找（因为 `idleproc` 线程不在线程链表中），否则从当前线程的下一个线程开始找。找到需要调度的 `RUNNABLE` 线程后，如果新的线程和老的线程不是同一个线程，则需要调用 `proc_run` 进行切换。

```

// proc_run - make process "proc" running on cpu
// NOTE: before call switch_to, should load base addr of "proc"'s new PDT
void
proc_run(struct proc_struct *proc) {
    if (proc != current) {
        bool intr_flag;
        struct proc_struct *prev = current, *next = proc;
        local_intr_save(intr_flag);
        {
            current = proc;
            load_esp0(next->kstack + KSTACKSIZE);
            lcr3(next->cr3);
            switch_to(&(prev->context), &(next->context));
        }
        local_intr_restore(intr_flag);
    }
}

```

在 `proc_run` 中，调用 `load_esp0` 设置任务状态段，调用 `lcr3` 加载新的进程的页表，之后调用 `switch_to` 保存老的进程的上下文，恢复新的进程的上下文。

```

switch_to:                      # switch_to(from, to)

    # save from's registers
    movl 4(%esp), %eax          # eax points to from
    popl 0(%eax)               # save eip !popl
    movl %esp, 4(%eax)
    movl %ebx, 8(%eax)
    movl %ecx, 12(%eax)
    movl %edx, 16(%eax)
    movl %esi, 20(%eax)
    movl %edi, 24(%eax)
    movl %ebp, 28(%eax)

    # restore to's registers
    movl 4(%esp), %eax          # not 8(%esp): popped return address already
    # eax now points to to
    movl 28(%eax), %ebp
    movl 24(%eax), %edi
    movl 20(%eax), %esi
    movl 16(%eax), %edx
    movl 12(%eax), %ecx
    movl 8(%eax), %ebx
    movl 4(%eax), %esp

    pushl 0(%eax)              # push eip

    ret

```

在 `switch_to` 中，从 `esp+4` 的位置加载 `eax` 指针（即 `&(prev->context)`），并把老的线程中当前的寄存器中的值都放到这个指针所在的 `context` 结构体中，再从 `esp+8` 的位置加载 `eax` 指针（即 `&(next->context)`），并从这个指针的位置加载新的线程中的上下文寄存器的值，其中 `eip` 需要用 `popl` 和 `pushl` 来设置，不能使用 `movl` 来设置。