

5

Procese

26 martie 2009

- Ce apeluri de sistem nu se pot implementa în userspace, folosind mecanismul VDSO?
- De ce în Windows nucleul are nevoie și de numărul de parametri pentru un apel de sistem?
- Fie AU un pointer în userspace și AK un pointer în kernel. Ce se întâmplă în cazul următoarelor secvențe de cod:
 - `memcpy(AK, AU, len)`
 - `copy_from_user(AK, AU, len)`

dacă adresa AU este validă, respectiv invalidă?

- Implementarea proceselor și threadurilor
- Schimbare de context
- Blocarea și trezirea threadurilor
- Procese și threaduri în Linux
- Procese și threaduri în Windows

- UTLK: capitolul 3
- LKD: capitolul 3,4
- WI: capitolul 6

- Un spațiu de adresă
- Fișiere, socketi
- Alte resurse: semafoare, zone de memorie partajată, etc.
- O stare (rulează, așteaptă la I/O)
- Unul sau mai multe fire de execuție

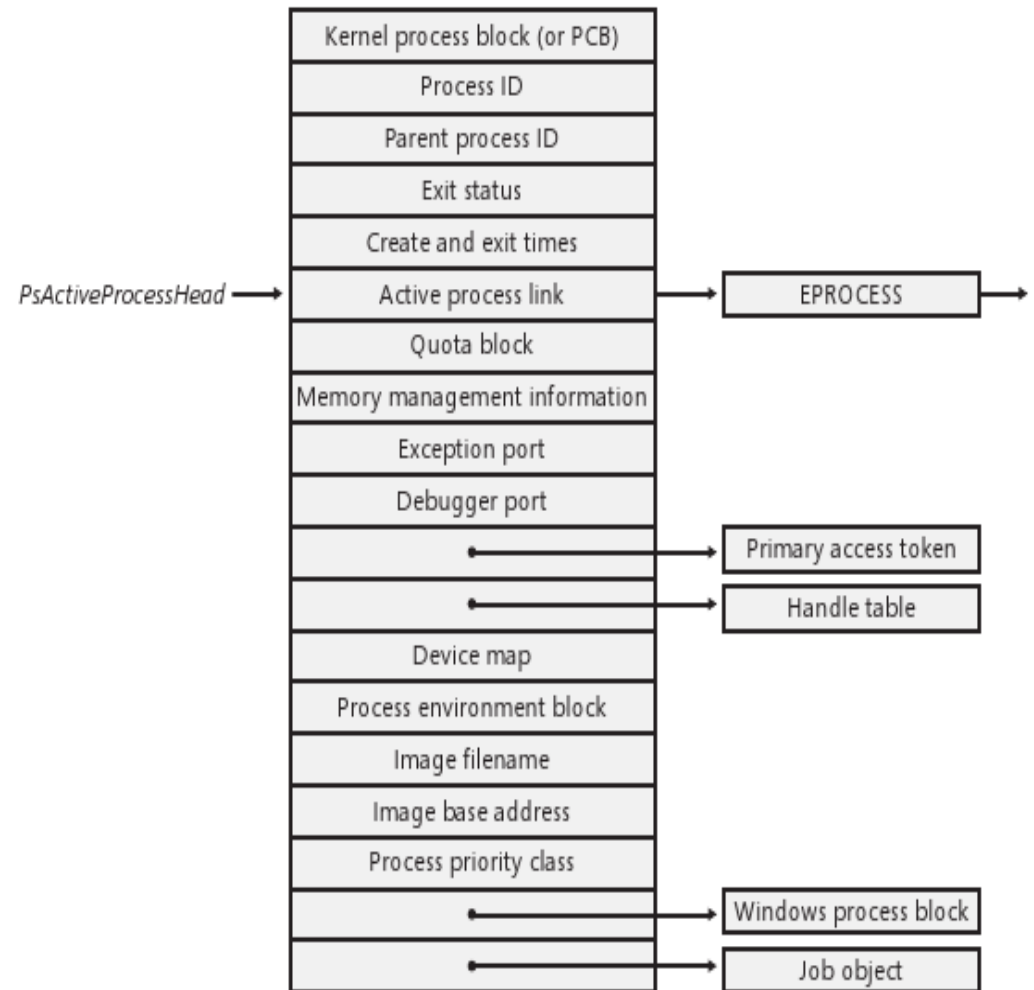
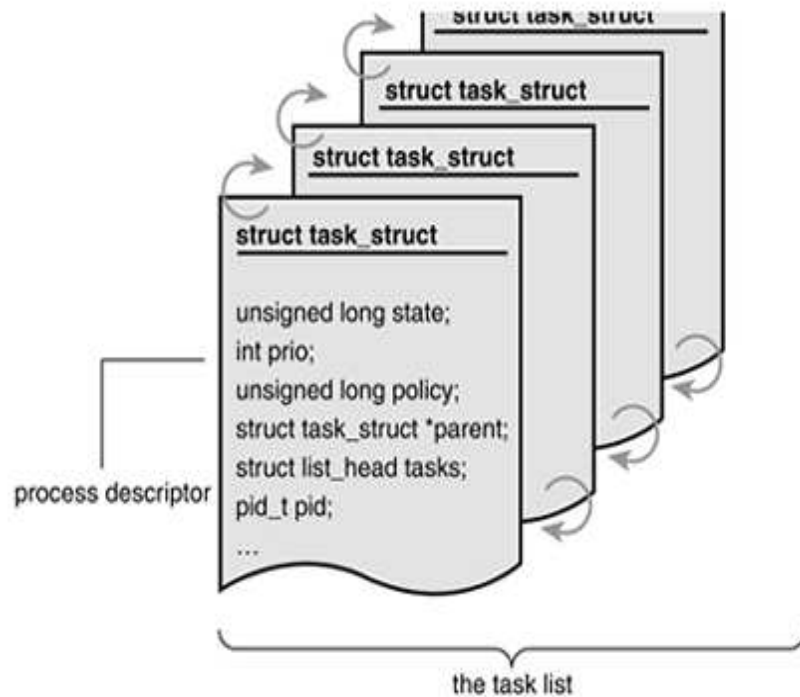
```
$ ls -l /proc/self/
cmdline
cwd
environ
exe
fd
fdinfo
maps
mem
root
stat
statm
status
task
wchan
```

```
Name:  cat
State:  R (running)
Tgid:  18205
Pid:   18205
PPid:  18133
Uid:   1000    1000    1000    1000
Gid:   1000    1000    1000    1000
```

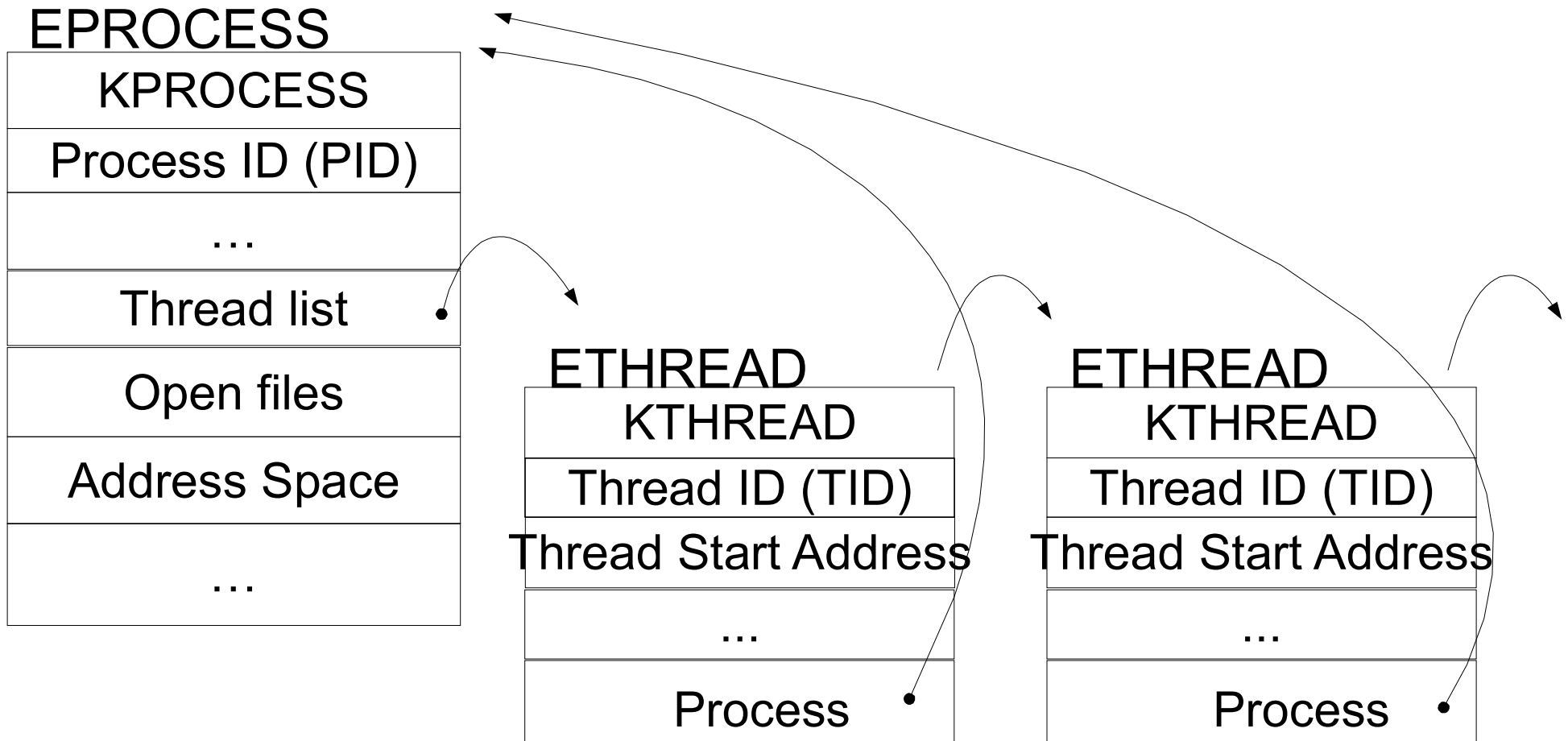
```
dr-x----- 2 tavi tavi 0 2008-03-27 12:34 .
dr-xr-xr-x 6 tavi tavi 0 2008-03-27 12:34 ..
lrwx----- 1 tavi tavi 64 2008-03-27 12:34 0 -> /dev/pts/4
lrwx----- 1 tavi tavi 64 2008-03-27 12:34 1 -> /dev/pts/4
lrwx----- 1 tavi tavi 64 2008-03-27 12:34 2 -> /dev/pts/4
lr-x----- 1 tavi tavi 64 2008-03-27 12:34 3 -> /proc/18312/fd
```

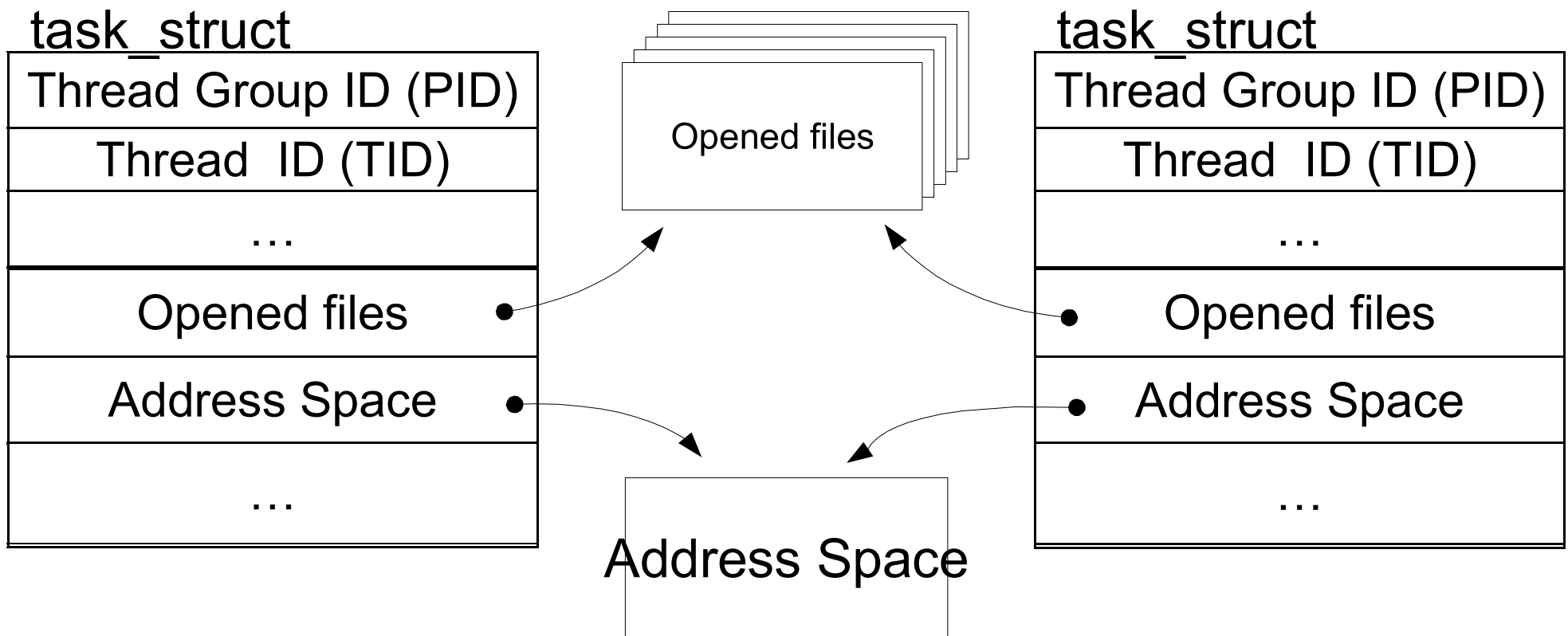
```
08048000-0804c000 r-xp 00000000 08:02 16875609 /bin/cat
0804c000-0804d000 rw-p 00003000 08:02 16875609 /bin/cat
0804d000-0806e000 rw-p 0804d000 00:00 0 [heap]
...
b7f46000-b7f49000 rw-p b7f46000 00:00 0
b7f59000-b7f5b000 rw-p b7f59000 00:00 0
b7f5b000-b7f77000 r-xp 00000000 08:02 11601524 /lib/ld-2.7.so
b7f77000-b7f79000 rw-p 0001b000 08:02 11601524 /lib/ld-2.7.so
bfa05000-bfala000 rw-p bffeb000 00:00 0 [stack]
ffffe000-ffffff00 r-xp 00000000 00:00 0 [vdso]
```

- Kernelul menține toate informațiile despre un proces într-o structură

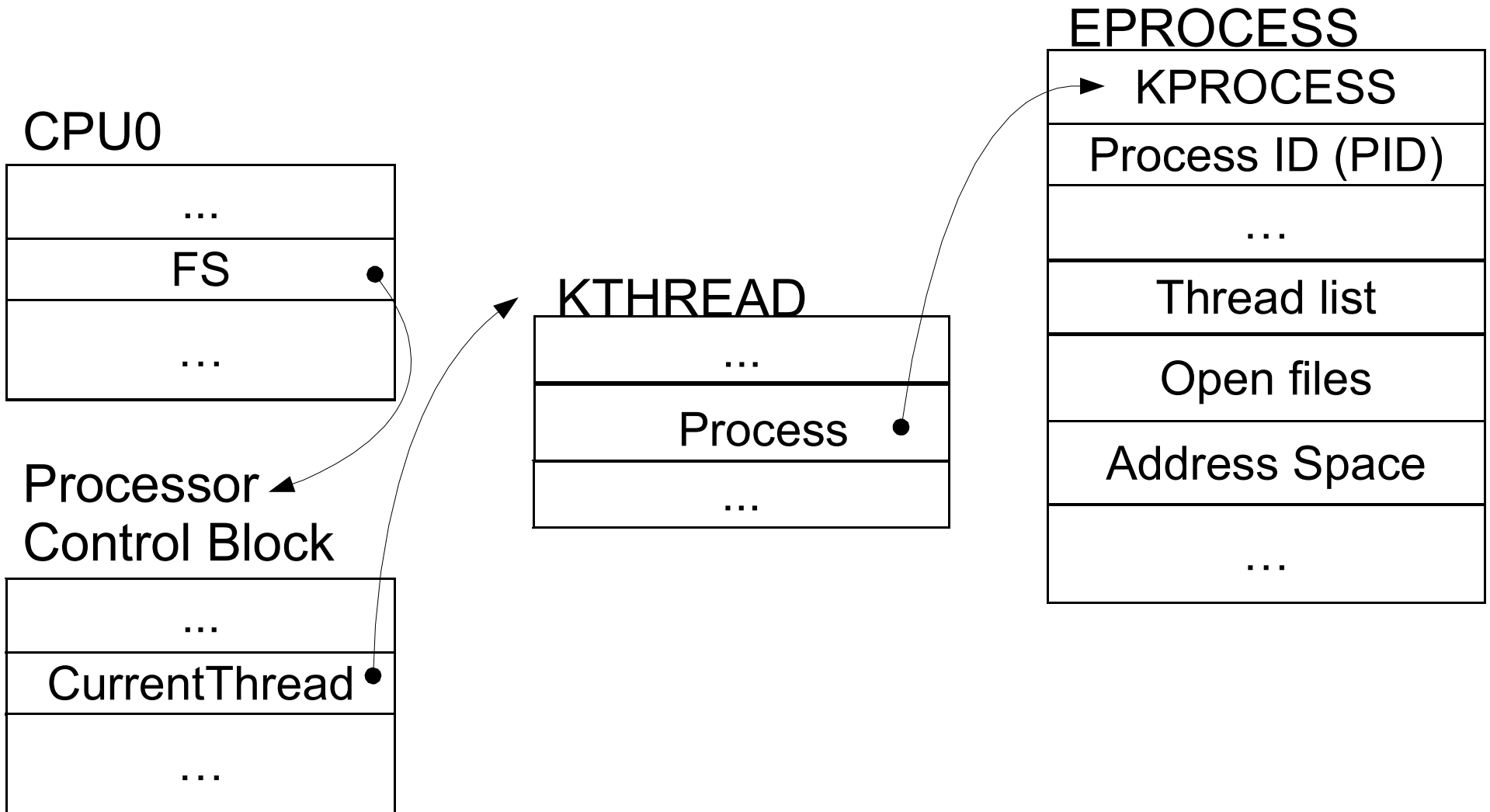


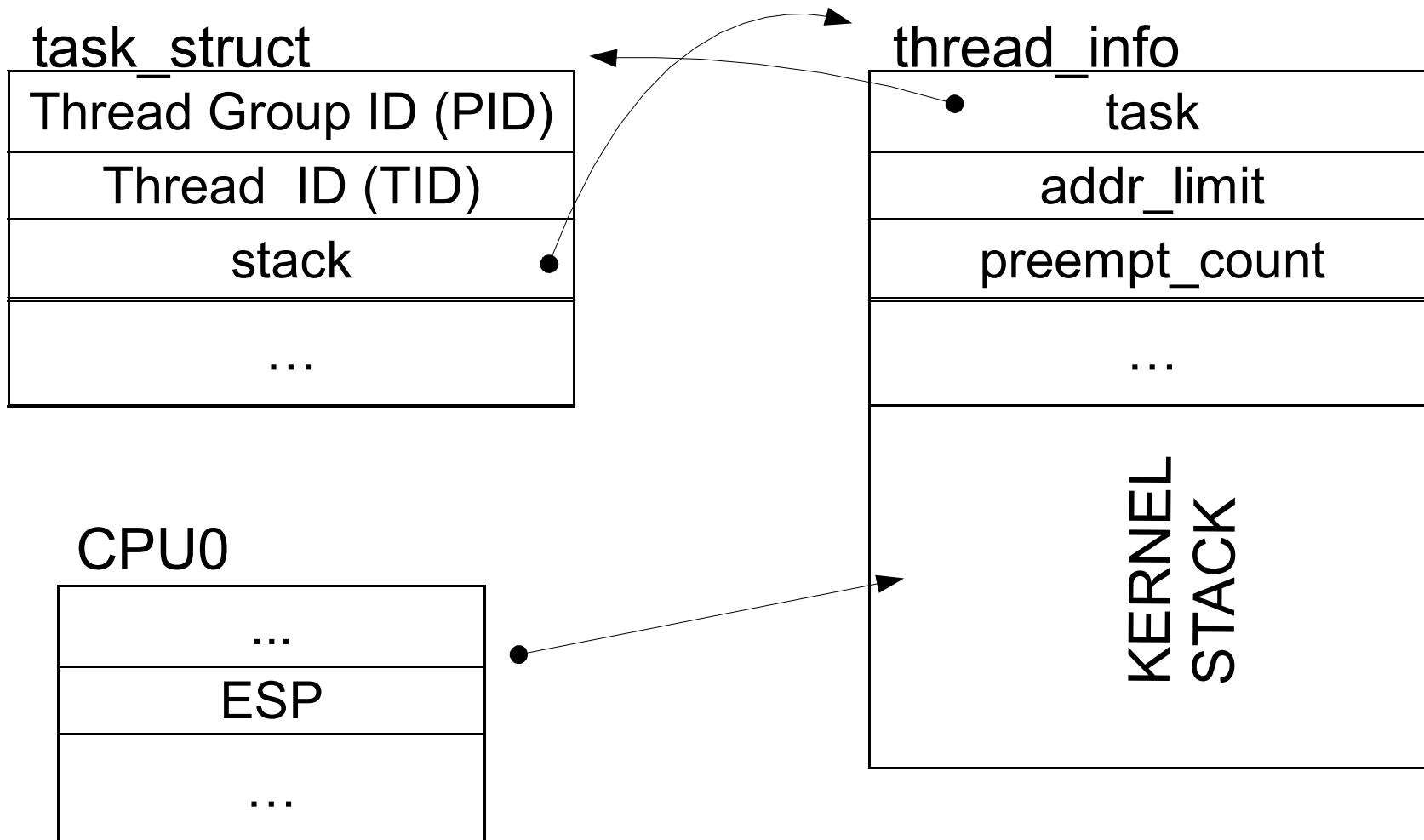
- Reprezintă un context de execuție
 - Regiștri, stivă
- Scheduler-ul planifică fire de execuție (nu procese)
- Un fir de execuție rulează în contextul unui proces (e.g. În spațiul de adresă al unui proces, are acces la fișierele deschise, etc.)





- Accesul la structura ce descrie procesul curent este frecventă
- Exemple:
 - Deschiderea unui fișier are nevoie de accesul fișierele deschise (care se țin în PCB)
 - Maparea unui fișiere în spațiul de adresă are nevoie de accesul la spațiul de adresă (care se ține în PCB)
- Peste 90% din apelurile de sistem au nevoie de acces la structura ce descrie procesul curent

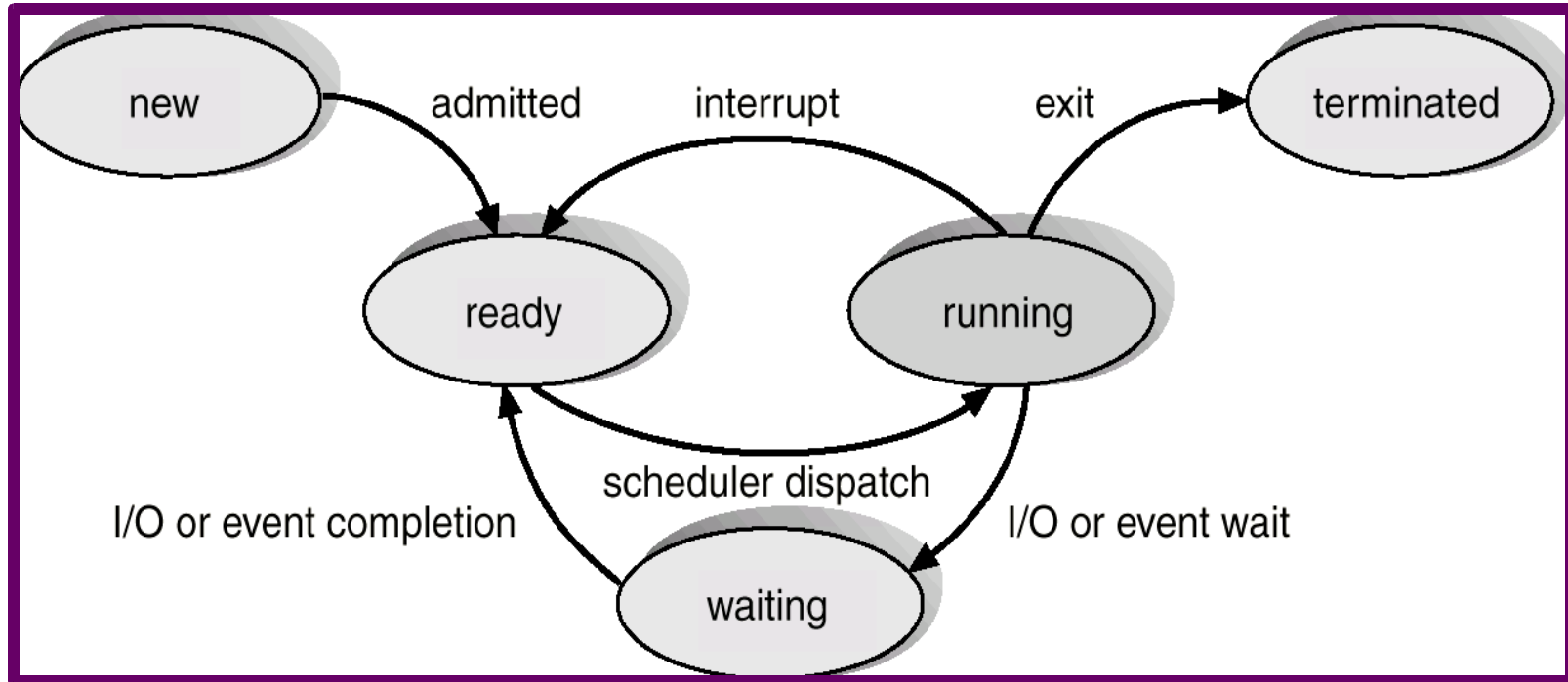




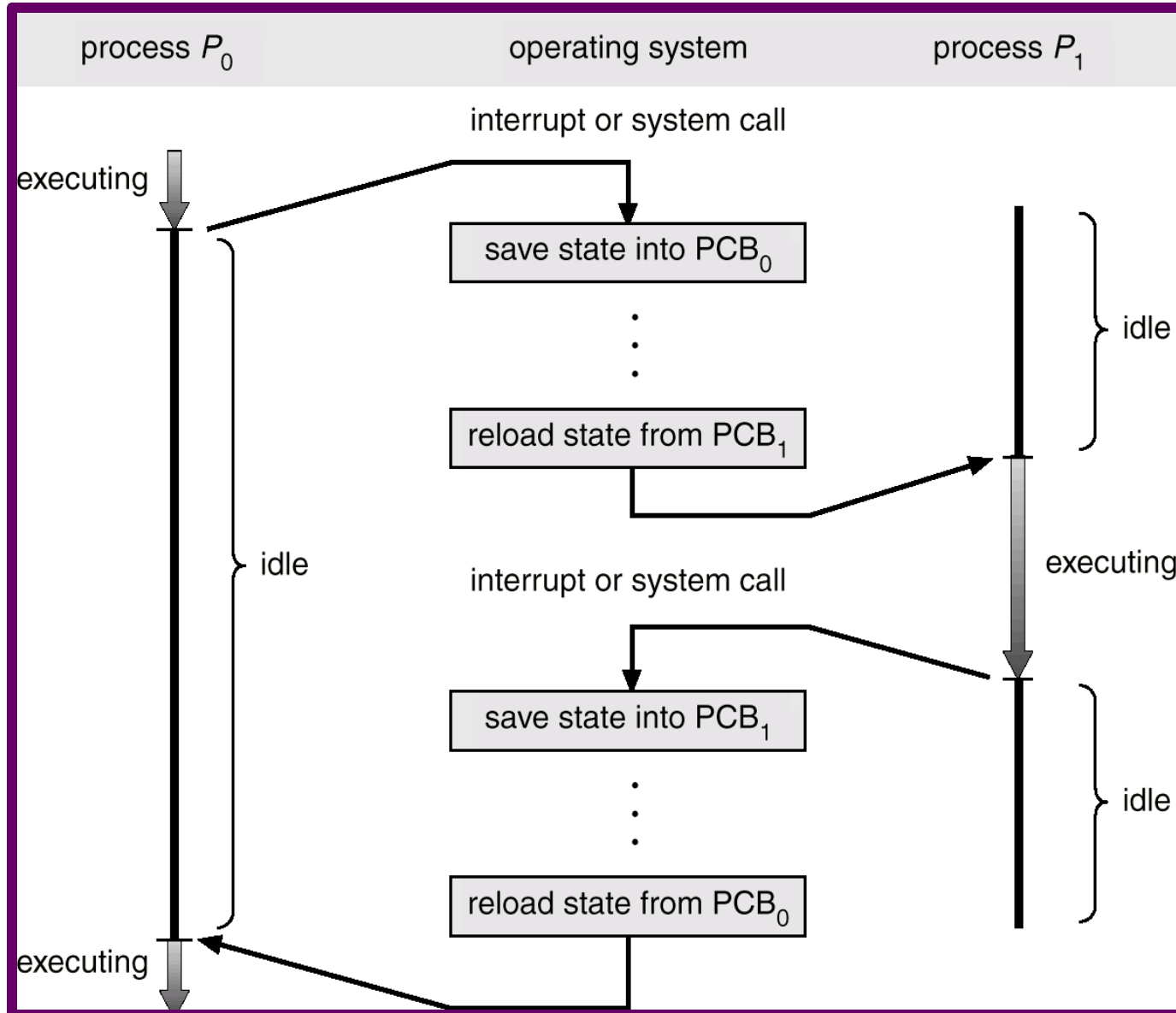
```
/* how to get the current stack pointer from C */
register unsigned long current_stack_pointer asm("esp")
    __attribute_used__;

/* how to get the thread information struct from C */
static inline struct thread_info *current_thread_info(void)
{
    return (struct thread_info *) (current_stack_pointer &
        ~(THREAD_SIZE - 1));
}

#define current current_thread_info()->task
```



- READY: gata de execuție
- RUNNING: rulează
- WAITING: asteaptă terminarea unui operații de I/E



- Salvarea stării procesului curent
 - Majoritatea informațiilor despre procesul curent sunt deja în PCB, nu mai trebuie salvate
 - Salvarea contextului de execuție (registri user/kernel space)
- Încărcarea stării procesului de rulat
 - Încărcarea contextului de execuție pentru noul proces (registri user/kernel space, setup MMU dacă se schimbă spațiul de adresă)
 - Setarea noului proces curent

```
#define switch_to(prev,next,last) do {
unsigned long esi,edi;
asm volatile("pushfl\n\t"                /* Save flags */
             "pushl %%ebp\n\t"
             "movl %%esp,%0\n\t"          /* save ESP */
             "movl %5,%%esp\n\t"         /* restore ESP */
             "movl $1f,%1\n\t"           /* save EIP */
             "pushl %6\n\t"              /* restore EIP */
             "jmp __switch_to\n\t"
             "1:\t"
             "popl %%ebp\n\t"
             "popfl"
             : "=m" (prev->thread.esp), "=m" (prev->thread.eip),
               "=a" (last), "=S" (esi), "=D" (edi)
             : "m" (next->thread.esp), "m" (next->thread.eip),
               "2" (prev), "d" (next));
```

- Regiștrii userspace sunt salvați pe stiva kernel și vor fi restaurați la întoarcerea în userspace
- Starea procesului e deja salvată (în `task_struct`)
- În `__switch_to` se salvează/încarcă restul contextului (fs, gs, FPU, etc.)
- Schimbarea stivei (ESP) va seta indirect și noul proces curent
- Comutarea contextului MMU se face anterior, în `context_switch()`

- Se schimbă starea threadului în WAITING
- Se șterge threadul din coada READY
- Se pune threadul într-o coadă de așteptare (se inserează threadul într-o listă)
- Se apelează scheduler-ul, care caută și selectează un nou thread din coada READY
- Se face schimbarea de context către noul thread

```
sleep_on_common(wait_queue_head_t *q, int state, long timeout)
{
    unsigned long flags;
    wait_queue_t wait;
    init_waitqueue_entry(&wait, current);

    __set_current_state(state);
    spin_lock_irqsave(&q->lock, flags);
    __add_wait_queue(q, &wait);
    spin_unlock(&q->lock);
    timeout = schedule_timeout(timeout);
    spin_lock_irq(&q->lock);
    __remove_wait_queue(q, &wait);
    spin_unlock_irqrestore(&q->lock, flags);

    return timeout;
}
```

```
static inline void __add_wait_queue(wait_queue_head_t *head,
    wait_queue_t *new)
{
    list_add(&new->task_list, &head->task_list);
}

static inline void __remove_wait_queue(wait_queue_head_t *head,
    wait_queue_t *old)
{
    list_del(&old->task_list);
}

void __sched sleep_on(wait_queue_head_t *q)
{
    sleep_on_common(q, TASK_UNINTERRUPTIBLE, MAX_SCHEDULE_TIMEOUT);
}
```

- Trezirea se face indirect, prin semnalizarea cozii de așteptare
- Se selectează un thread din coada de așteptare
- Se setează starea threadului în READY
- Se introduce threadul în coada READY

- La fiecare tick de ceas se verifică dacă procesul curent și-a depășit cuanta de timp
- În caz afirmativ se setează un flag ce indică acest lucru
- Înainte de întoarcerea în user-space se verifică acest flag și în cazul în care este setat se apelează schedulerul
- Kernelul nu trebuie preemptat, nu există probleme de sincronizare pe mașini uniprocessor

- Procesul curent poate fi preemptat chiar și atunci când rulează în kernel
- Trebuie folosite primitive de sincronizare
- În zonele critice trebuie dezactivată preemptia:
 - Atunci când se i-a un spinlock, atunci când se dezactivează bottom-half handlerile, sau întreruperile
 - Se folosește un conter de preemptie
- Dacă apare o condiție ce necesită preemptie se setează un flag în cadrul procesului curent

- Preempția se face doar atunci când contorul de preempție ajunge la zero
- „Puncte de preempție”:
 - La întoarcerea dintr-o întrerupere
 - Atunci când contorul de preempție ajunge la zero
 - (Atunci când procesul curent se blochează)
- -> Preempția se face imediat ce apare o condiție și se iese dintr-o zonă critică

Diagrama de stări a proceselor în Linux

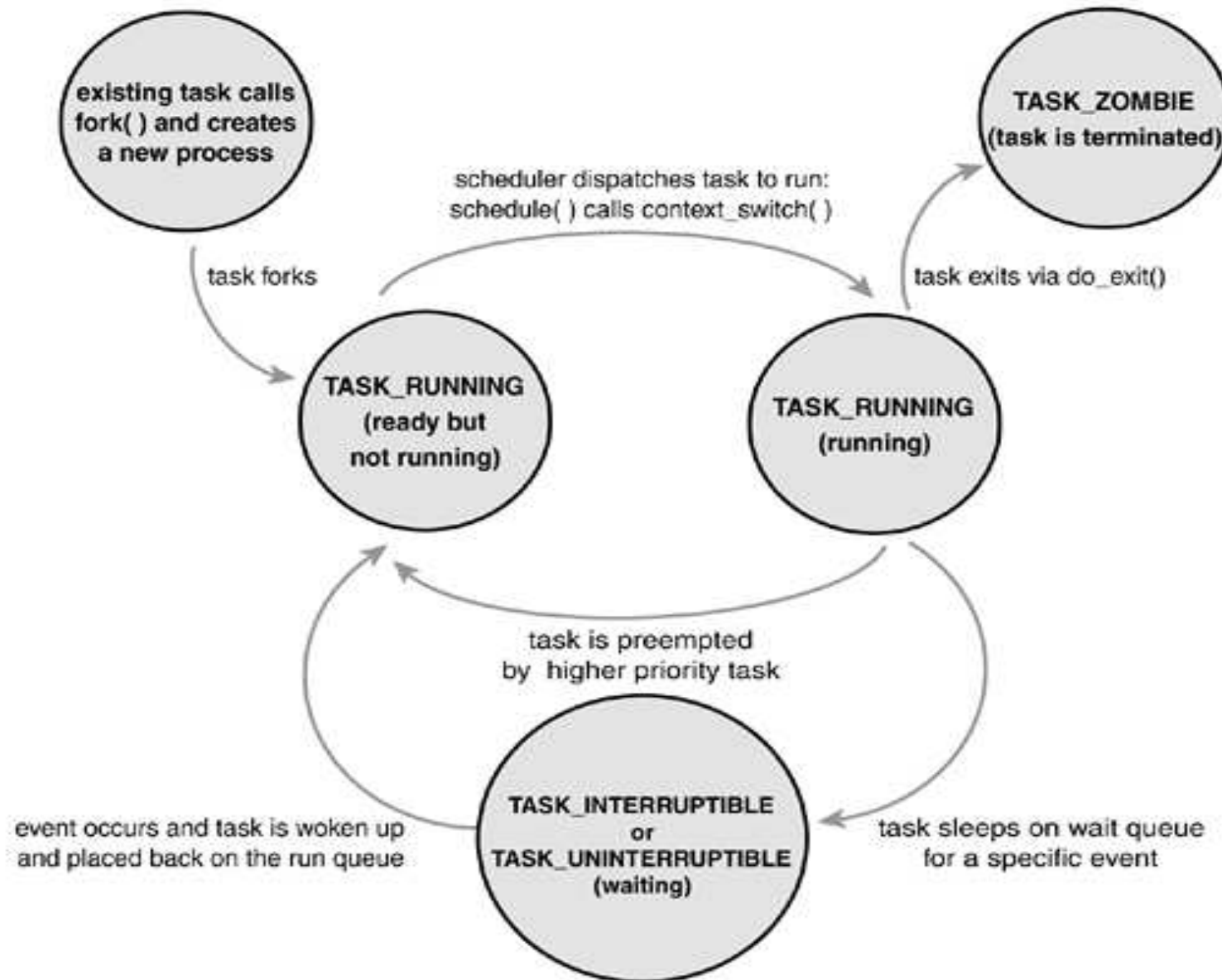
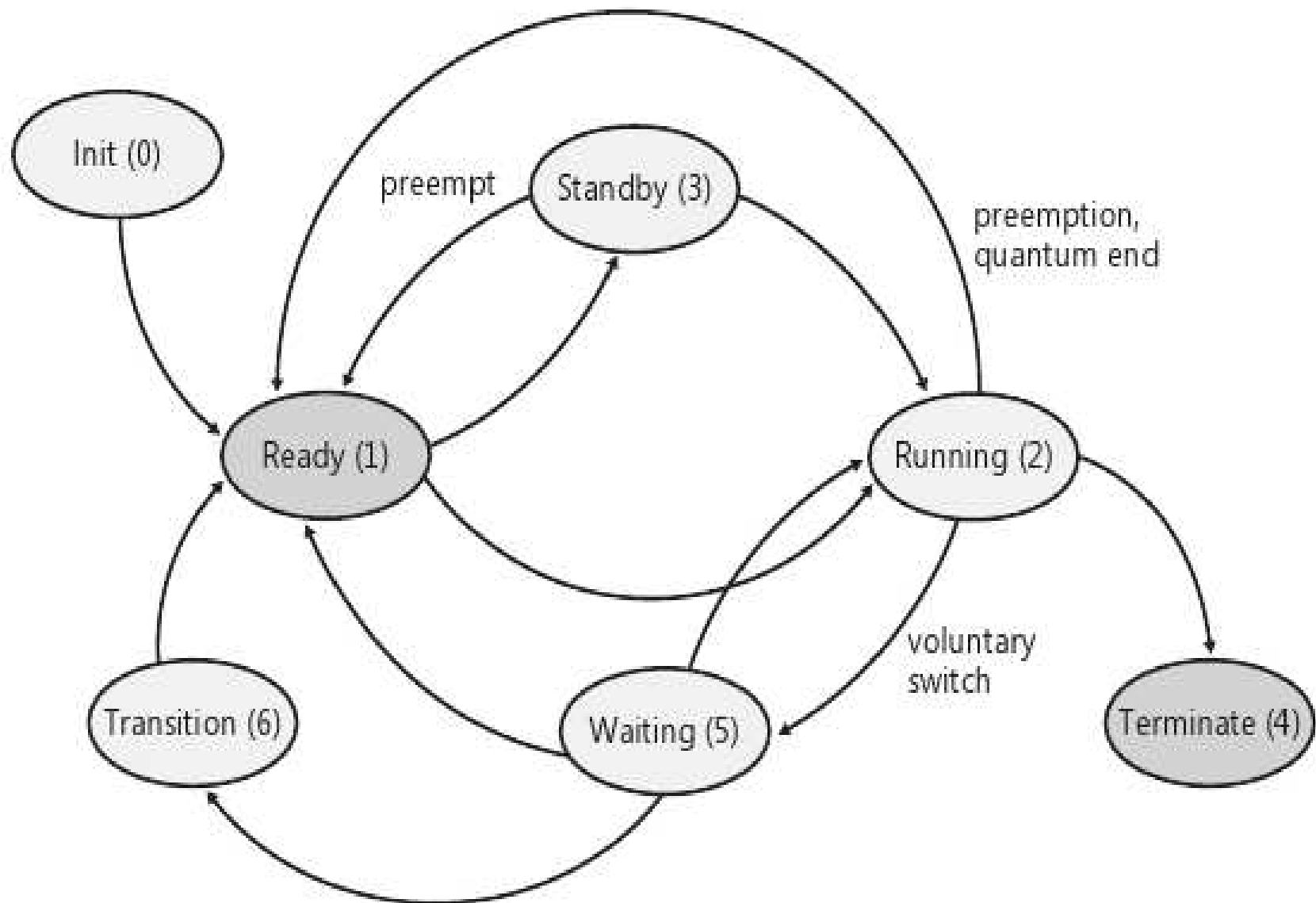


Diagrama de stări a proceselor în Windows



- „Se intră” în contextul unui proces atunci când
 - se face un apel de sistem
 - se trezește un thread blocat
- În context proces există un proces curent
- În context proces putem face sleep (e.g. să comutăm contextul către alt proces)
- În context proces putem accesa spațiul utilizator (e.g. `copy_from_user`)

- Anumite operații pe care kernelul trebuie să le facă pot fi blocante (swap-in, swap-out, etc.)
- -> Trebuie executate în context proces
- Kernel thread-urile nu au un spațiu de adresă user
- Kernel thread-urile aparțin de un proces special

?

