



学习 LINUX 内核

www.embedu.org



Linux 简介

I Linux是免费的、源代码开放的、符合POSIX标准规范的操作系统。

版本历史:

Ø 1991年, 诞生

...

Ø 2001年, Linux2.4版内核发布

Ø 2003年, Linux2.6版内核发布

I Linux特性

Ø 抢占式多任务处理

Ø PMMU -- 页式内存管理

Ø VFS – 虚拟文件系统

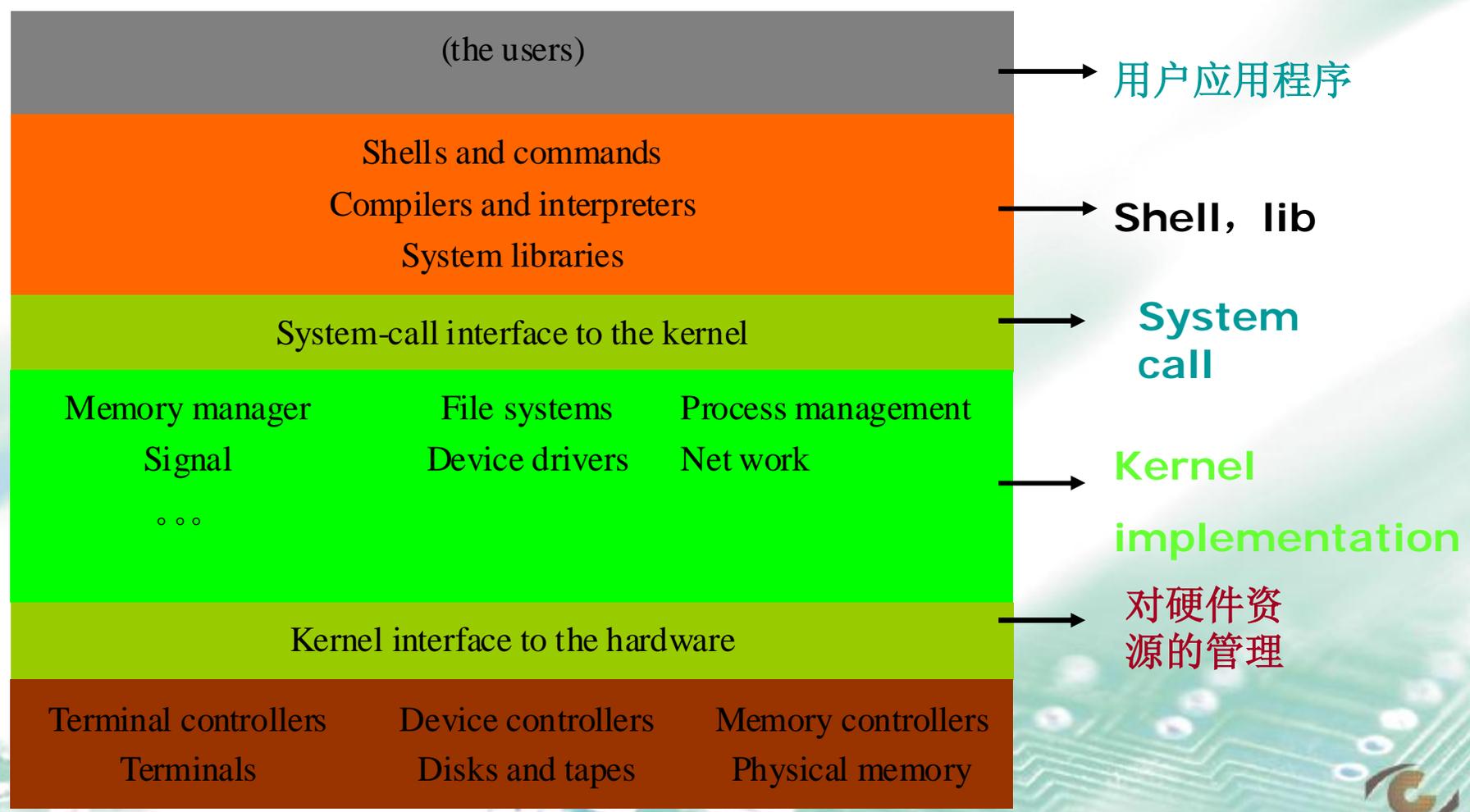
Ø 网络功能 (如, 支持TCP/IP)

Ø 动态加载模块

Ø 支持SMP

Ø 支持绝大多数的32位和64位CPU等

一个典型的Linux操作系统的结构



最简单也是最复杂的操作



Linux 基本概念

- 系统调用
- 内存管理
- 进程管理
- 虚拟文件系统 (VFS)
- 信号机制
- 内核初始化过程

Ø 提纲

- 用户态和内核态
- 系统调用意义
- 系统调用方法

用户态和内核态



(CPU: ckcore)	内核态	用户态
标志	PSR最高位1	PSR最高位0
运行指令	无限制	特权指令不可执行
地址空间(MMU)	0~4G可访问	0~2G可访问

! Ckcore的特权指令有：MFCR、MTCR、PSRSET、PSRCLR、RFI、RTE、STOP、WAIT、DOZE

! 这里所说的地址空间是虚拟地址而不是物理地址

✓ 区分用户态和内核态目的在于安全考虑:

⊘ 禁止用户程序和底层硬件直接打交道

(最简单的例子, 如果用户程序往硬件控制寄存器写入不恰当的值, 可能导致硬件无法正常工作)

⊘ 禁止用户程序访问任意的物理内存

(否则可能会破坏其他程序的正常执行, 如果对内核所在的地址空间写入数据的话, 会导致系统崩溃)

用户程序如何同设备打交道？

例如，用户需通过网卡发送数据

- 丨 硬件被linux 内核隔离，只能通过内核实现。
- 丨 不可能直接调用操作系统的函数：不可行，也不安全。

∅ Linux提供的解决方法：**系统调用**

系统调用的意义

- 丨 操作系统为用户态进程与硬件设备进行交互提供了一组接口——系统调用
 - 把用户从底层的硬件编程中解放出来
 - 极大的提高了系统的安全性
 - 使用户程序具有可移植性
- 丨 基于ckcore的Linux kernel使用“trap 0”指令进行系统调用

I 系统调用过程:

执行陷阱异常指令trap 0 à

进入异常后，处理器PSR最高位被硬件置1，实现普通用户到特权用户的转变 à

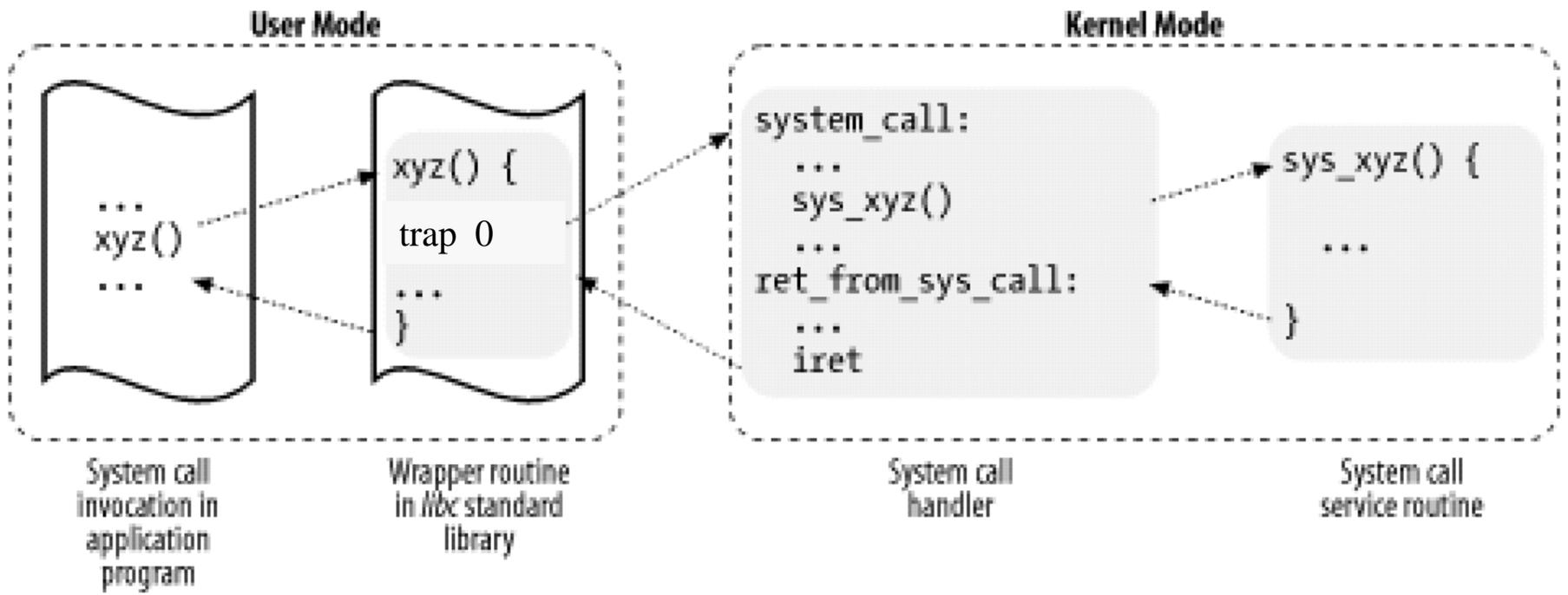
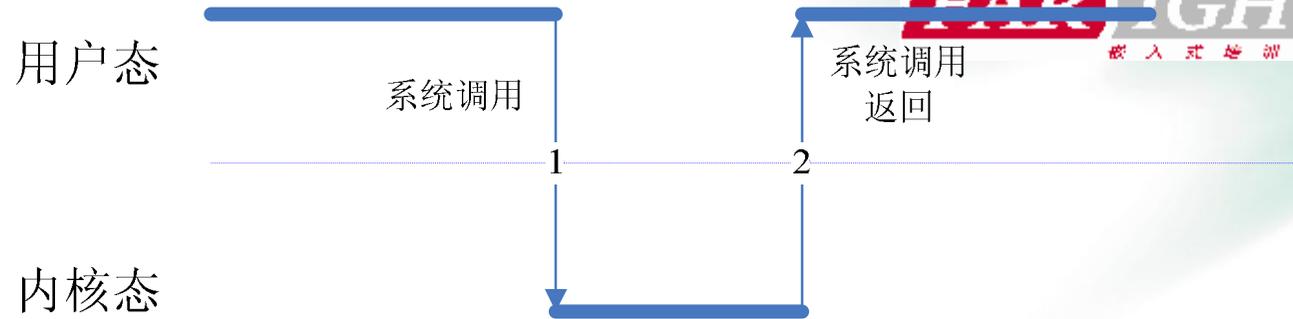
根据系统调用号（r1传入），调用相应函数，满足用户需求 à

系统调用返回，重新回到用户态，用户获得资源。

I API和系统调用完全不同:

- API只是一个函数定义
- 系统调用通过“软中断”向内核发出一个明确的请求

系统调用图解



Linux 2.6 提供了300多个系统调用，用户可以通过这些系统调用，及它们的组合实现对设备的操作。

通常，应用程序开发并不直接和系统调用打交道，而是用C库提供的一层包装函数。

如，`malloc()` à `sbrk()` à `sys_brk` à 内核函数

`sys_brk` 是45号系统调用，C库中它的系统调用方式可能是：

```
...  
movi r1, 45  
trap 0  
...
```

Linux 基本概念

- 系统调用
- 内存管理
- 进程管理
- 文件系统
- 信号机制
- 内核初始化过程

Ø 提纲

- 虚拟内存
- 虚拟内存到物理内存映射方法
- 物理内存和虚拟空间的管理
- 页面异常处理
- 页面交换策略
- slab分配器
- ioremap

虚拟内存

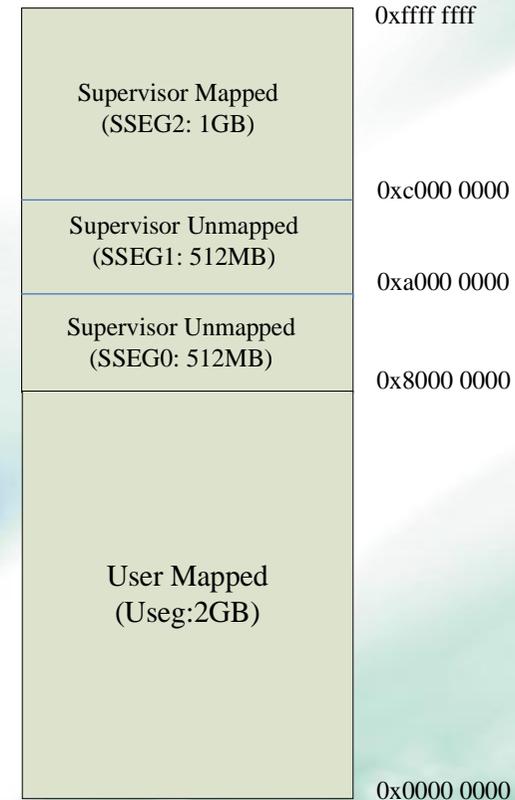
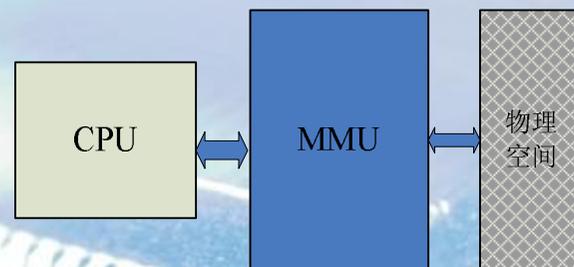
- 丨 物理内存有限，是一种稀缺资源
- 丨 32位系统中，每个进程独立的占有**4G**虚拟空间。
- 丨 虚拟内存优势：
 - Ø 用户程序开发方便
 - Ø 保护内核不受恶意或者无意的破坏
 - Ø 隔离各个用户进程

Ckcore的MMU虚拟地址空间



I 在保护模式下，即MMU开启时：

- USEG:** 用户程序可访问；需建立映射
- SSEG0:** 只有内核可访问；直接映射到 0~512M PA；可cache
- SSEG1:** 只有内核可访问；也映射到 0~512M PA；不可cache
- SSEG2:** 只有内核可访问；需建立映射

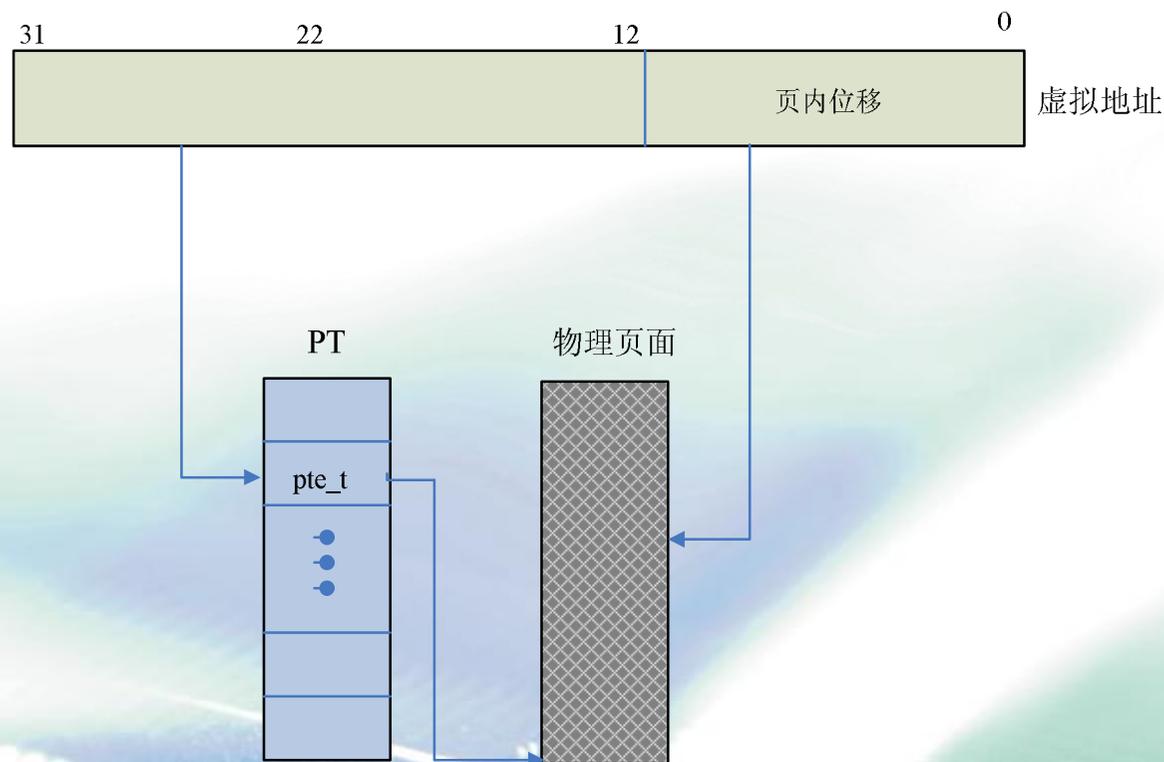


在ckcore Linux中，2G以上是内核空间，2G以下是用户空间。

www.embedu.org

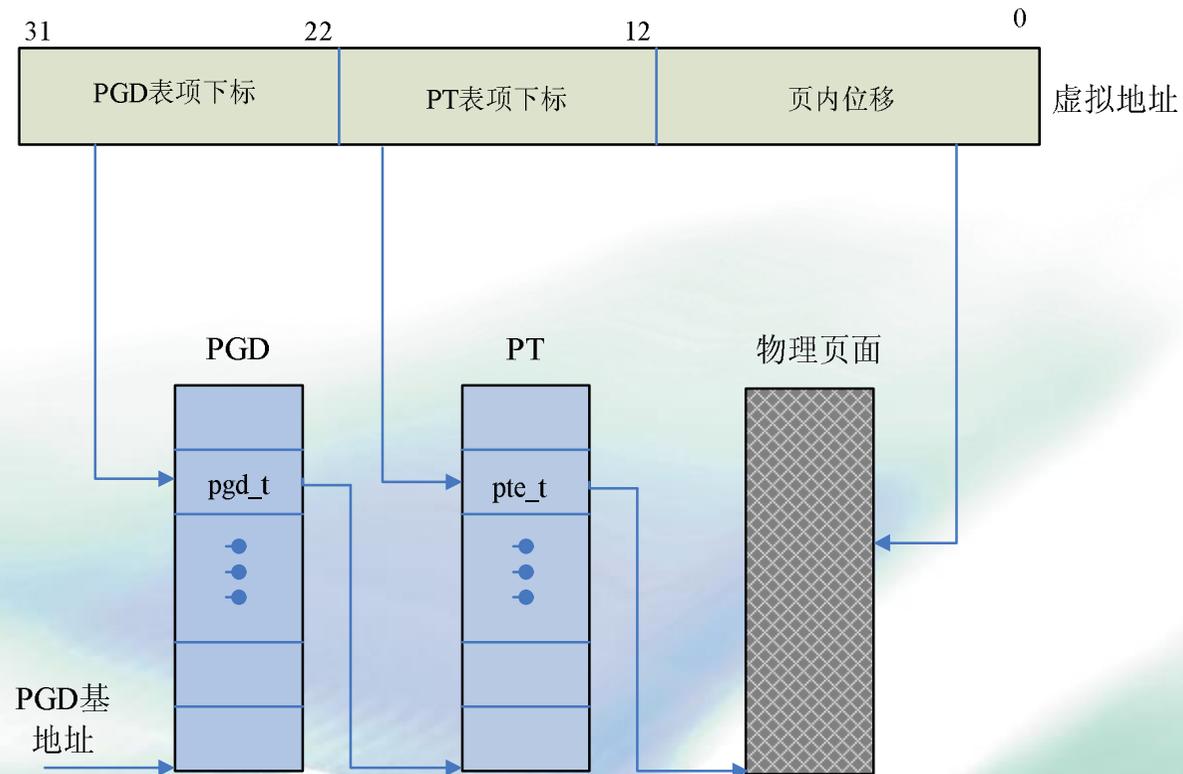


虚拟地址到物理地址转换



问题：内核为每个进程管理一个PT，占据内存 4MB。

虚拟地址到物理地址转换：多级映射



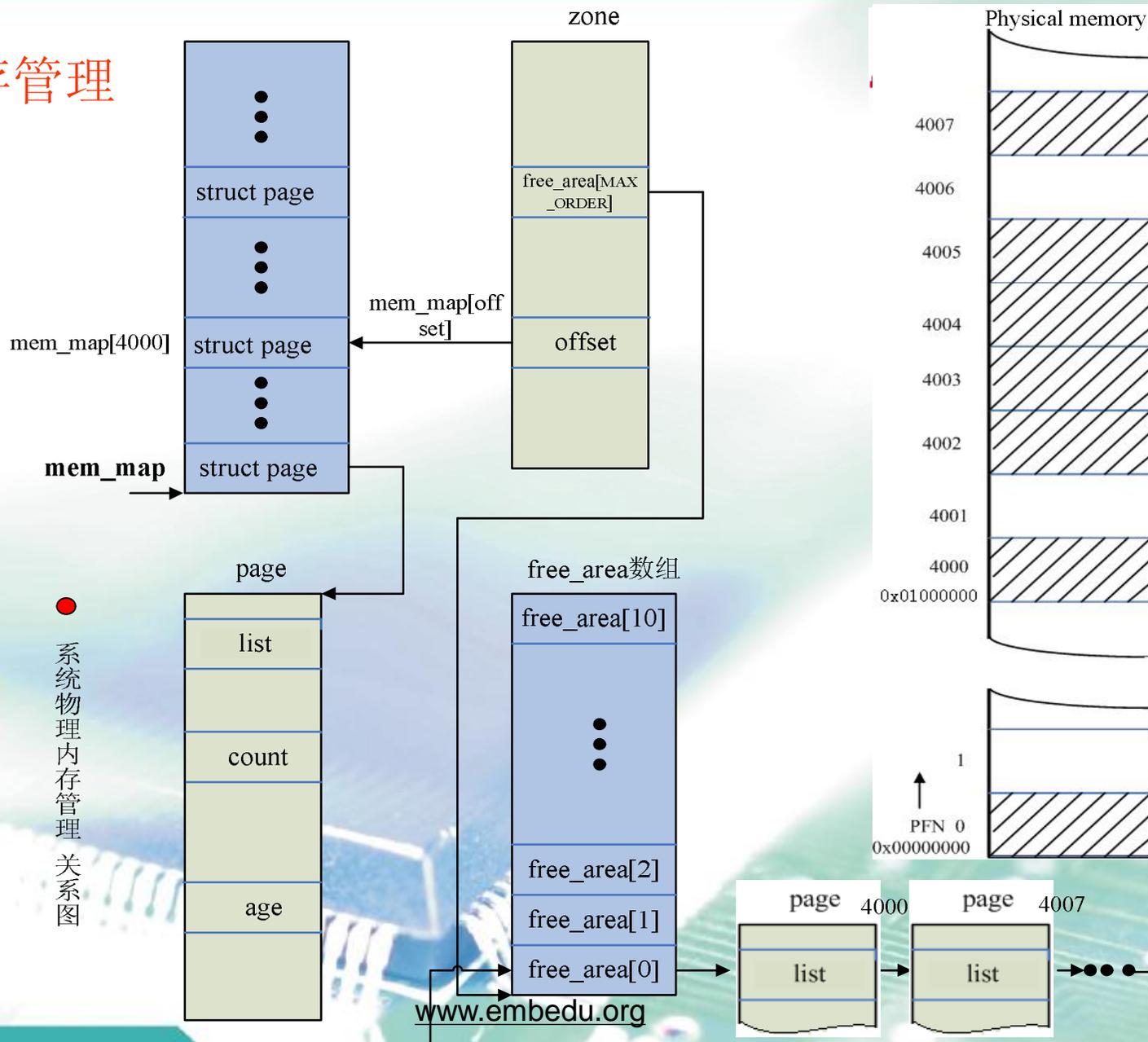
内核为每个进程管理一个PGD表，PT则需要时再分配。占内存
4kB+4KB*N

物理内存获取过程：

用户程序请求物理内存 → 内核分配物理页面 → 内核填写对应页表项 → 用户程序获得物理内存

- 从这个过程看出，内存管理的核心内容是：物理页面分配 和 所有进程页表的维护，即物理内存管理和虚拟空间管理。

物理内存管理

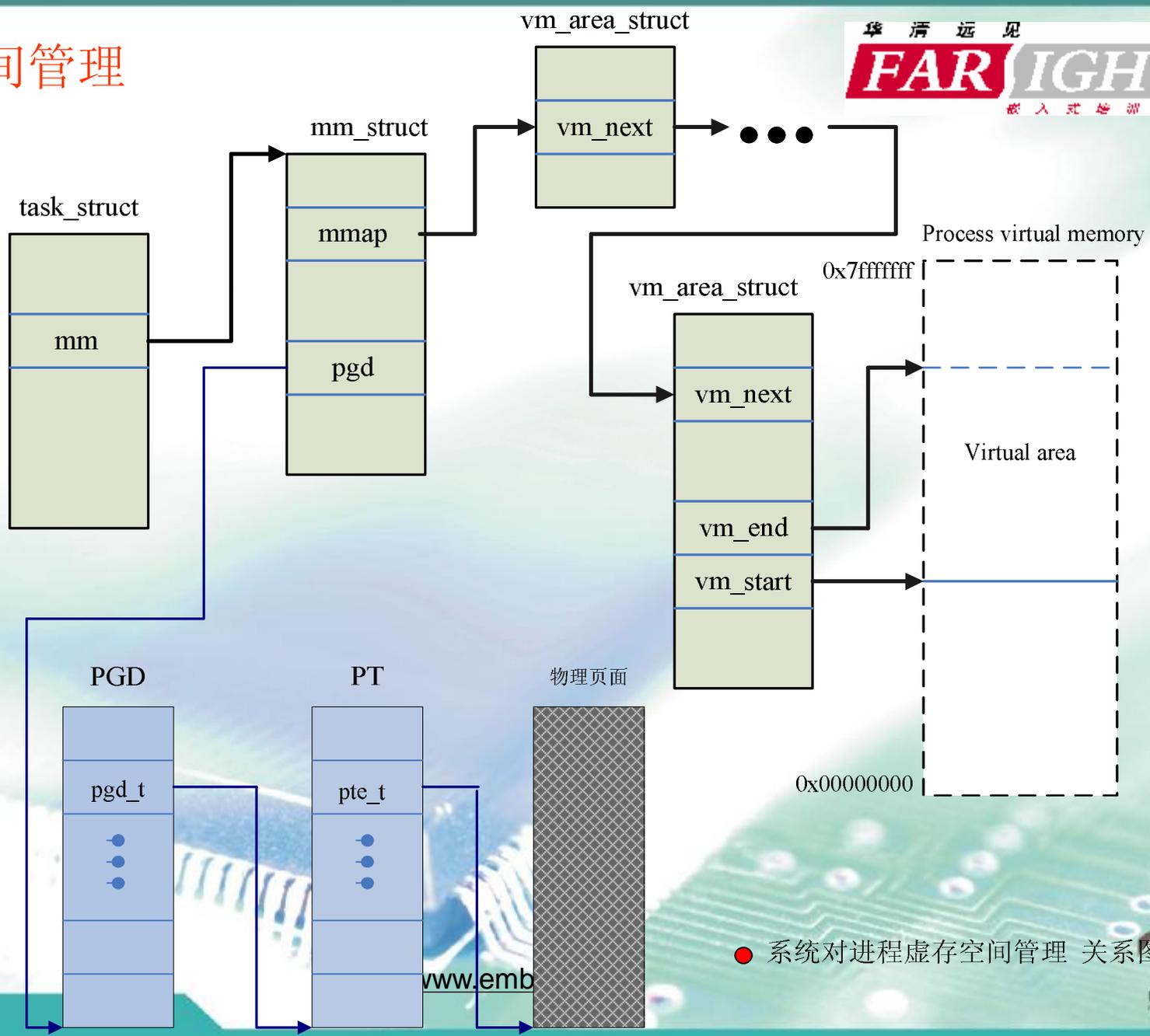


● 系统物理内存管理关系图

www.embedu.org



虚拟空间管理



● 系统对进程虚存空间管理 关系图



缺页异常处理

- 丨 物理页面并不预先分配，而是用到时发现缺少再分配。
- 丨 典型的页面分配过程：
 - 用户程序访问虚拟空间 à
 - 未建立映射，产生缺页异常 à
 - 异常处理函数分配物理页面，并填好页表 à
 - 异常返回，用户程序再次访问该虚拟空间

Linux页面交换策略

- 把暂时不用的页面存放到磁盘上，为其它急用的进程腾出空间，到需要时再从磁盘上读出来
- 以时间换空间，因此：
 - 有实时性要求的系统不宜使用
 - 嵌入式只有Flash闪存的系统不适合用

slab分配器

- 丨 由于操作系统在运行中会不断产生、使用、释放大
量重复的对象，所以对这样的重复对象的生成进行
改进可以大大提高效率

- 丨 Slab将缓存分为两种：
 - 1、专用高速缓存：用来存放内核使用的数据结构，
例如：mm, skb, vm等等
 - 2、普通高速缓存：指存放一般的数据，比如内核为
指针分配一段内存

ioremap(): 外部设备存储空间的地址映射

- 丨 通常的内存页面的管理，都是先分配虚存空间，再为此区间分配物理内存页面，并建立映射。
- 丨 ioremap()则相反：要先有一个物理存储区间，如外设卡上的存储器出现在总线上的地址。再“反向”从该总线地址出发找到一片虚存区间，并建立映射。
- 丨 因为只有内核才能对外部设备进行操作，所以相应的虚存区间是内核空间（2GB以上）。

Linux 基本概念

- 系统调用
- 内存管理
- 进程管理
- 虚拟文件系统（VFS）
- 信号机制
- 内核初始化过程

Ø 提纲

- 进程描述符
- 进程的状态
- 进程调度
- 进程的切换
- 创建和撤销进程
- 0号线程和1号进程

简单说进程的概念

- 丨 进程是执行程序的一个实例
- 丨 进程和程序的区别
 - 几个进程可以并发的执行一个程序
 - 一个进程可以顺序的执行几个程序

标识一个进程

- I 使用**进程描述符** (task_struct)
 - 进程和进程描述符之间有非常严格的一一对应关系
- I 使用**PID** (Process ID, PID)
 - 每个进程有唯一的PID号，存放在进程描述符的pid域中

进程描述符



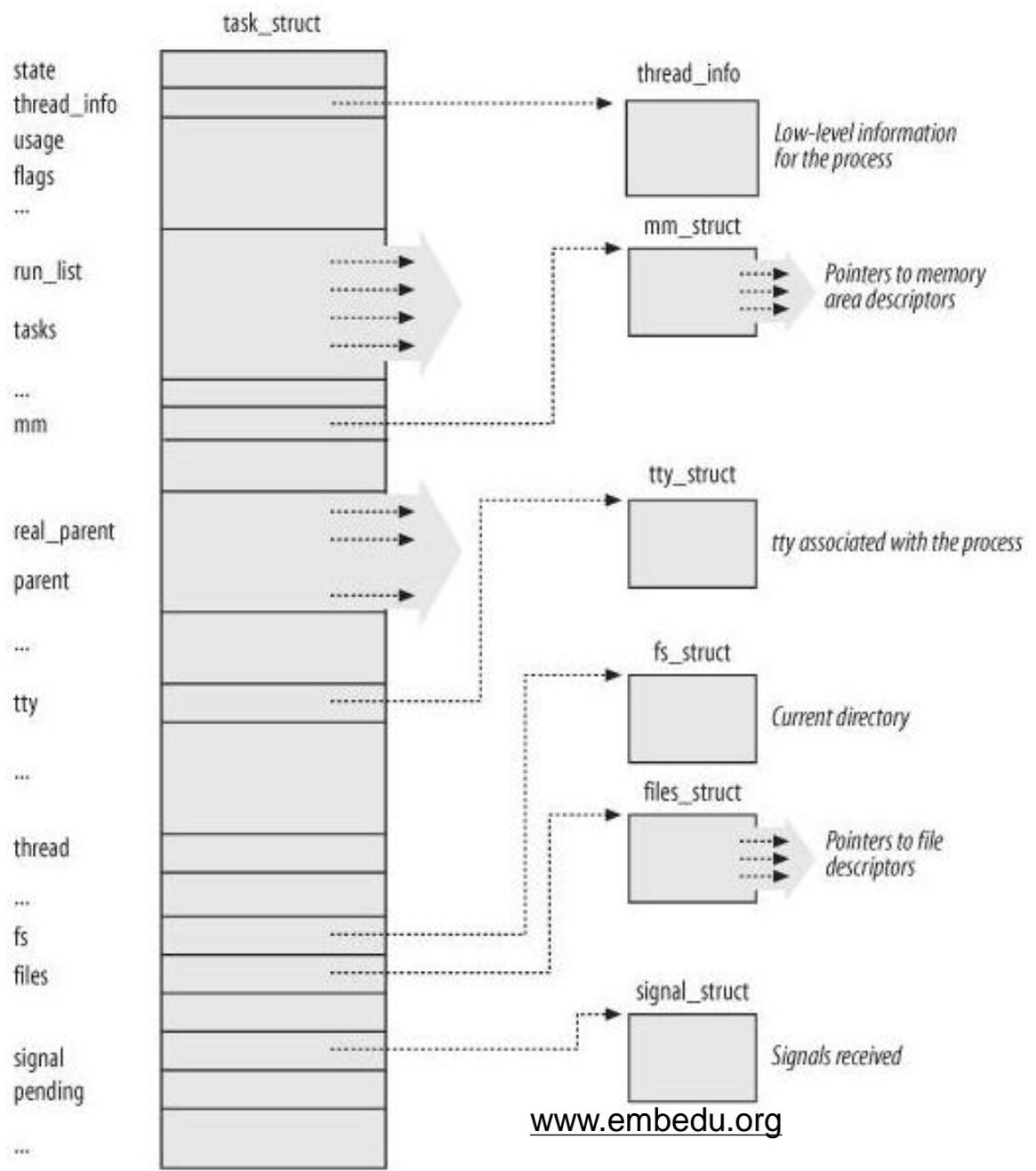
I 进程描述符提供了内核所需了解的进程信息

– include/linux/sched.h

struct task_struct

– 数据结构很庞大

- 基本信息
- 管理信息
- 控制信息



Linux2.6进程的状态



```
00173: #define TASK_RUNNING          0
00174: #define TASK_INTERRUPTIBLE      1
00175: #define TASK_UNINTERRUPTIBLE    2
00176: #define __TASK_STOPPED          4
00177: #define __TASK_TRACED           8
00178: /* in tsk->exit_state */
00179: #define EXIT_ZOMBIE             16
00180: #define EXIT_DEAD               32
00181: /* in tsk->state again */
00182: #define TASK_DEAD               64
00183: #define TASK_WAKEKILL           128
```

TASK_RUNNING: 可运行。

TASK_INTERRUPTIBLE与TASK_UNINTERRUPTIBLE: 睡眠等待。

interrupt指软中断，即信号。前者可被信号唤醒，后者不能。

TASK_STOPPED: 暂停状态。主要用于调试。

TASK_TRACED: 进程被监控。

TASK_DEAD: 死亡状态。进程退出（调用do_exit()）。

TASK_WAKEKILL: 在接收到致命信号时唤醒进程。

www.embedu.org



I Linux2.6最新进程状态特性:

1. TASK_DEAD状态区分两个不同的exit_state:

EXIT_ZOMBIE: 进程已终止, 它正等待其父进程收集关于它的一些统计信息。

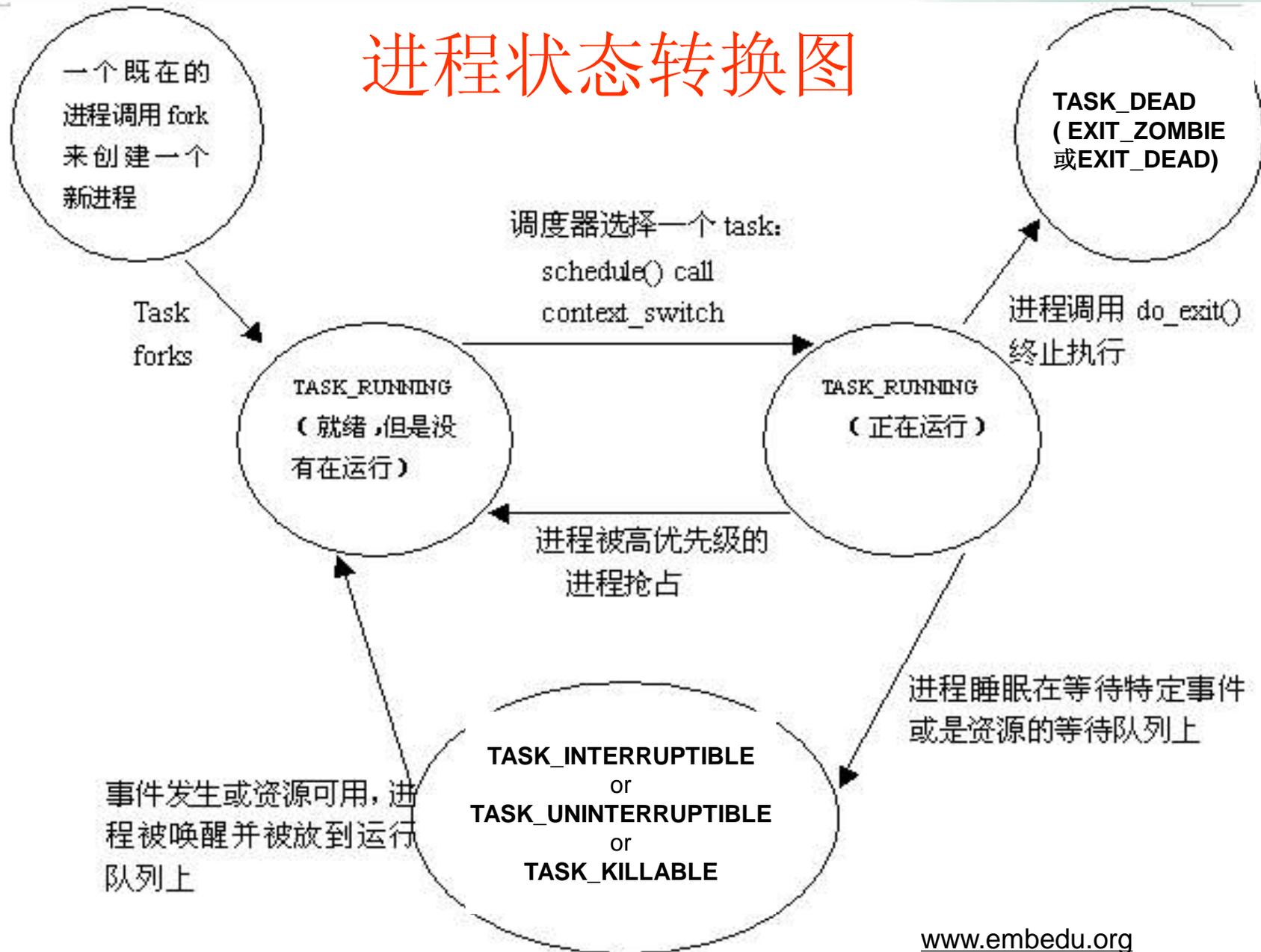
EXIT_DEAD: 最终状态。其父进程已经通过 wait4() 或 waitpid() 调用收集所有统计信息, 为了防止其他执行线程对同一进程也执行wait()类系统调用。

2. 添加TASK_WAKEKILL 用于在接收到致命信号时唤醒进程:

```
#define TASK_KILLABLE (TASK_WAKEKILL | TASK_UNINTERRUPTIBLE)  
#define TASK_STOPPED (TASK_WAKEKILL | __TASK_STOPPED)  
#define TASK_TRACED (TASK_WAKEKILL | __TASK_TRACED)
```

TASK_KILLABLE可以替代TASK_UNINTERRUPTIBLE在某些地方的应用。

进程状态转换图



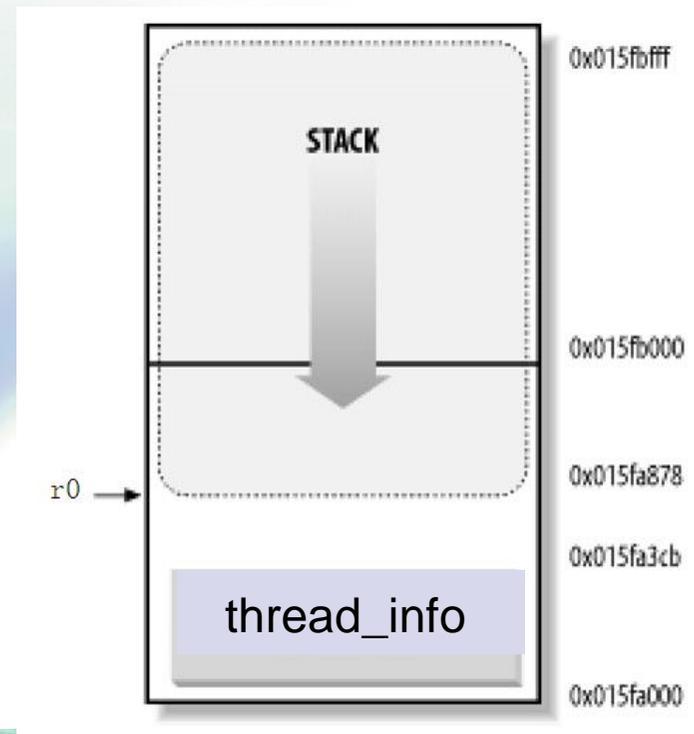
进程的**内核堆栈**



I Linux为每个进程分配一个**8KB**大小的内存区域，用于存放该进程两个不同的数据结构：

- thread_info
- 进程的内核堆栈

- 进程处于内核态时使用不同于用户态堆栈
- 内核控制路径所用的堆栈很少，因此对栈和描述符来说，8KB足够了



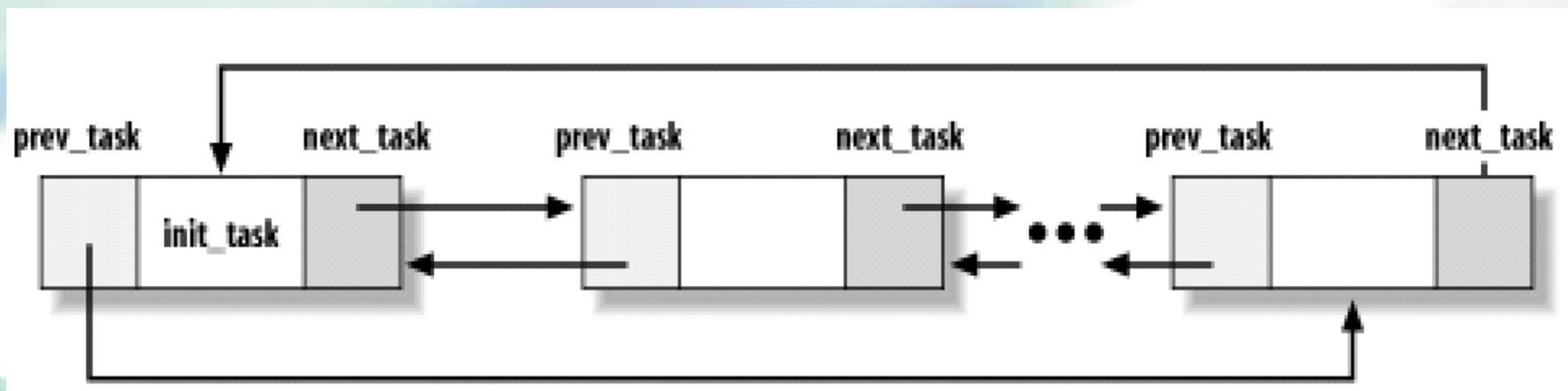
再看进程的概念

- 丨 进程：有独立的**内核堆栈**（如8k），一个**task_struct**，专用的**用户空间**，并利用这些资源运行一个或者多个程序。
- 丨 如果没有用户空间，则是**内核线程(thread)**；如果共享用户空间，则称为**用户线程**。
- 丨 进程和线程是进程调度的基本单位。

进程的管理

内核维护着若干进程链表，用于进程的管理和调度。

┆ 所有进程链表



| 进程可运行链表

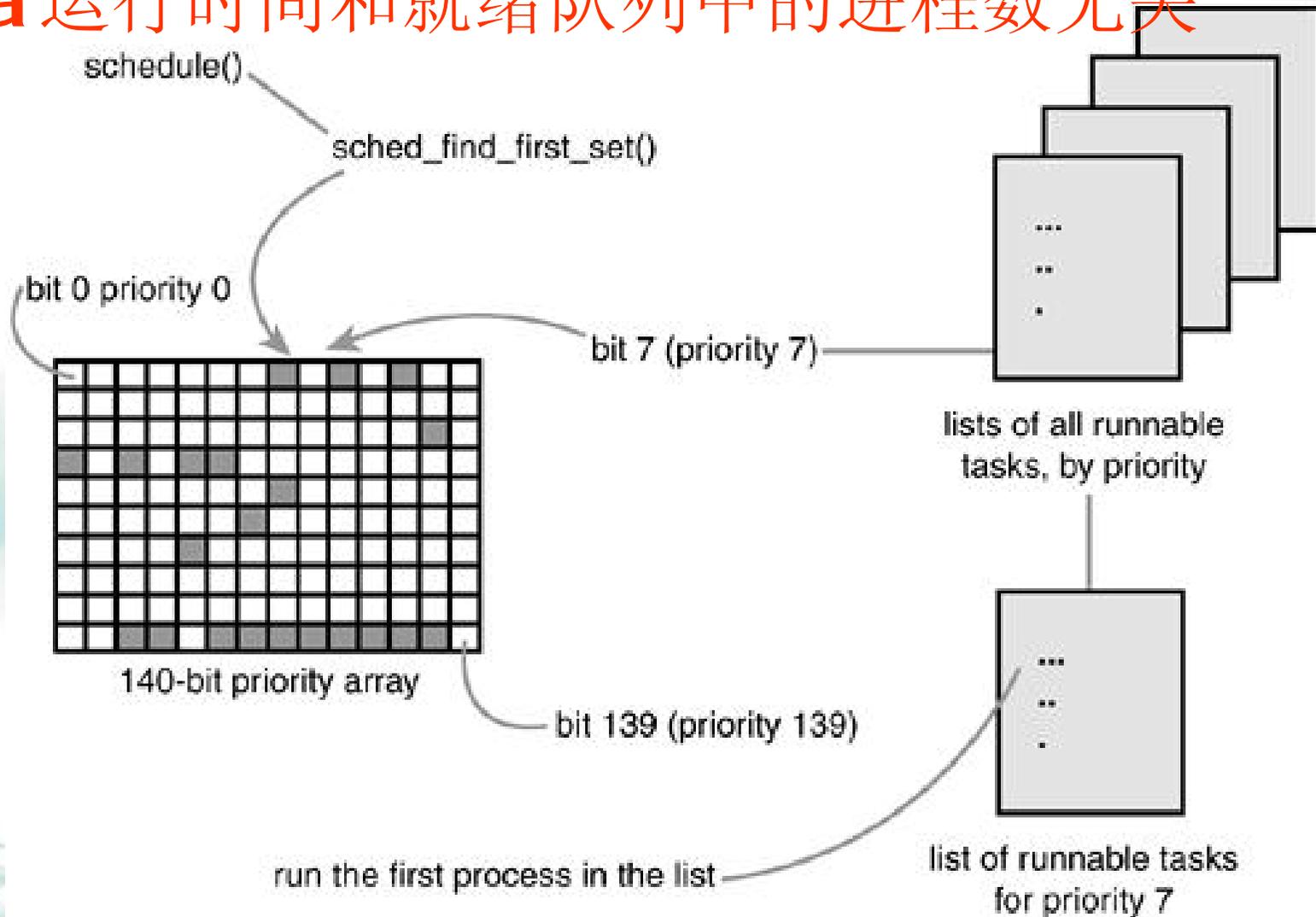
Ø 内核把所有处于**TASK_RUNNING**状态的进程组织成一个可运行双向循环队列。

Ø 调度函数通过扫描整个可运行队列，取得最值得执行的进程投入执行。避免扫描所有进程，提高调度效率。

问题：可运行进程（ n ）越多，每次调度的开销越大。这是2.4的 $O(n)$ 调度算法的缺点。

Linux 2.6 新引入O(1)调度算法

à 运行时间和就绪队列中的进程数无关



调度时机



- A. 用户进程自愿放弃CPU，如执行sleep()系统调用；
- B. 系统调用中，需要等待时，直接调用schedule()进行调度；
- C. 系统调用、中断或异常处理完成后，返回到用户空间前，若当前进程的描述符中的need_resched = 1，则发生调度；

内核是否为preemptible：视C中的中断处理完成，但返回内核空间时，是否仍有调度时机。

进程切换(process switching)

- I 内核挂起正在CPU上执行的进程，并恢复以前挂起的某个进程的执行，叫做进程切换，任务切换，上下文切换。

进程上下文

- 丨 包含了进程执行需要的所有信息
 - 用户地址空间
包括程序代码，数据，用户堆栈等
 - 控制信息
进程描述符，内核堆栈等
 - 硬件上下文

硬件上下文



- 进程恢复执行前必须装入寄存器的一组数据，包括：
 - 通用寄存器
 - 系统寄存器

- 所有的进程共享CPU的寄存器。因此，内核在恢复一个进程执行之前，必须确保每个寄存器装入了挂起进程时的值。这样才能正确的恢复一个进程的执行。

在linux中，一个进程的上下文主要保存在 **thread_info** 和 **thread_struct**，以及 **内核态堆栈** 中。

thread_info

```
struct thread_info {  
    struct task_struct *task; /* main task structure */  
    unsigned long flags;  
    struct exec_domain *exec_domain; /* execution domain */  
    int preempt_count; /* 0 => preemptable, <0 => BUG */  
    mm_segment_t addr_limit;  
  
    struct restart_block restart_block;  
    struct pt_regs *regs;  
};
```

I thread_struct

```
struct thread_struct {  
    unsigned long ksp;    /* kernel stack pointer */  
    unsigned long usp;    /* user stack pointer */  
    unsigned long sr;     /* saved status register */  
    unsigned long crp[2]; /* cpu root pointer */  
    unsigned long esp0;   /* points to SR of stack frame */  
  
    /* Other stuff associated with the thread. */  
    unsigned long address; /* Last user fault */  
    unsigned long baduaddr;  
    unsigned long error_code;  
    unsigned long trap_no;  
};
```

I pt_regs

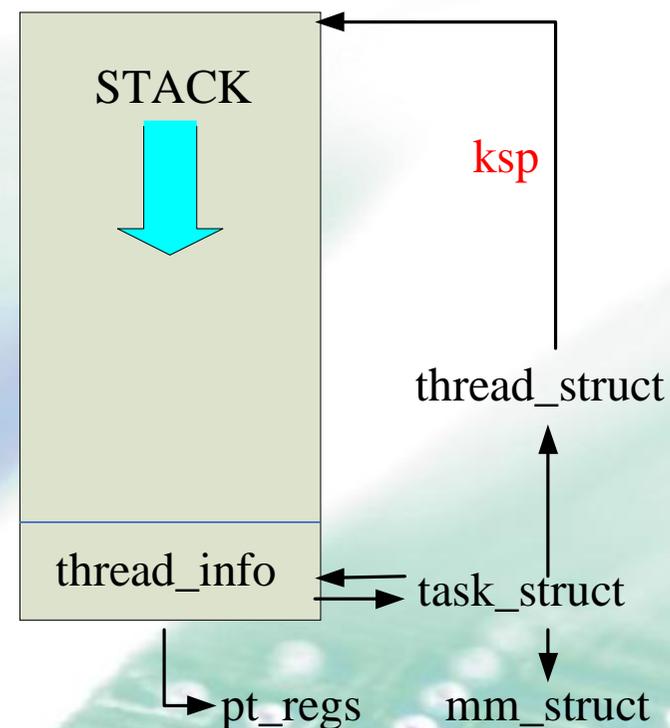


```
struct pt_regs {  
    unsigned long  pc;  
    long          r1;  
    long          syscallr2;  
    unsigned long  sr;  
    long          r2;  
    long          r3;  
    long          r4;  
    long          r5;  
    long          r6;  
    long          r7;  
    long          r8;  
    long          r9;  
    long          r10;  
    long          r11;  
    long          r12;  
    long          r13;  
    long          r14;  
    long          r15;  
};
```

- 丨 进程切换的关键：内核堆栈的切换
thread_info和内核态堆栈紧密联系在一起，切换内核态堆栈就意味着切换当前**thread_info**。

- 丨 进程执行需要的所有信息：

- 用户地址空间
包括程序代码，数据，用户堆栈
- 控制信息
进程描述符，内核堆栈等
- 硬件上下文



current task

I 用current宏获取当前task_struct:

```
static inline struct task_struct *get_current(void)
{
    return current_thread_info()->task;
}

#define current (get_current())

static inline struct thread_info *current_thread_info(void)
{
    unsigned long sp;

    __asm__ __volatile__(
        "mov %0, r0\n\t"
        : "=r" (sp));

    return (struct thread_info *) (sp & ~(THREAD_SIZE - 1));
}
```

进程的创建



Linux提供了几个系统调用来创建:

- fork, vfork和clone系统调用创建新进程
- 在内核中, 它们都是调用do_fork实现的

fork: 父进程的所有数据结构复制一份给子进程

clone: 有选择的复制, 其它通过指针共享

vfork: 只复制task_struct和内核堆栈, 所以子进程只是线程(没独立的用户空间)。

```
asmlinkage int ckcore_fork(struct pt_regs *regs)
{
    return do_fork(SIGCHLD, rdup(), regs, 0, NULL, NULL);
}

asmlinkage int ckcore_vfork(struct pt_regs *regs)
{
    return do_fork(CLONE_VFORK | CLONE_VM | SIGCHLD, rdup(), regs, 0, NULL, NULL)
;
}

asmlinkage int ckcore_clone(struct pt_regs *regs)
{
    unsigned long clone_flags;
    unsigned long newsp;
    int __user *parent_tidptr, *child_tidptr;

    /* syscall2 puts clone_flags in r2 and usp in r3 */
    clone_flags = regs->r2;
    newsp = regs->r3;
    parent_tidptr = (int __user *)regs->r4;
    child_tidptr = (int __user *)regs->r5;
    if (!newsp)
        newsp = rdup();
    return do_fork(clone_flags, newsp, regs, 0, parent_tidptr, child_tidptr);
}
```

execve系统调用



- I 通常，子进程从fork返回后会调用exec来开始执行新的程序，如：

```
If (result = fork() == 0){
    /* 子进程代码 */
    ...
    if (execve("new_program",...)<0)
        perror("execve failed");
        exit(1);
}else if (result<0){
    perror("fork failed")
}
/* result==子进程的pid, 父进程将会从这里继续执行*/
...
```

进程的撤销



■ 进程终止的一般方式是exit()系统调用。

- 这个系统调用可能由编程者明确的在代码中插入
- 另外，在控制流到达主过程[C中的main()函数]的最后一条语句时，执行exit()系统调用

■ 内核可以强迫进程终止

- 当进程接收到一个不能处理或忽视的信号时
- 当在内核态产生一个不可恢复的CPU异常而内核此时正代表该进程在运行

线程0



- I 在系统初始化阶段由**start_kernel()**函数从无到有手工创建的一个内核线程
 - 包括：进程描述符、内核态堆栈、mm、fs、files、signals等
 - 线程0最后的初始化工作是创建init内核线程，此后运行cpu_idle，线程0成为idle线程。

```
static void rest_init(void)
{
    kernel_thread(init, NULL, CLONE_FS | CLONE_FILES | CLONE_SIGNAL);
    unlock_kernel();
    current->need_resched = 1;
    cpu_idle();
}
```

进程1



- 丨 当调度程序选择到init线程时，init线程开始执行init()函数。
- 丨 init()函数最后调用execve()系统调用装入可执行程序init。从此，init内核线程变成一个普通的进程。
- 丨 init进程从不终止，因为它创建和监控操作系统外层的所有进程的活动

Linux 基本概念

- 系统调用
- 内存管理
- 进程管理
- 虚拟文件系统 (VFS)
- 信号机制
- 内核初始化过程

Ø 提纲

- VFS基本概念
- 主要对象类型
- 存储介质管理
- 操作具体磁盘
- 根文件系统的挂载
- VFS主要系统调用

虚拟文件系统 Virtual Filesystem Switch

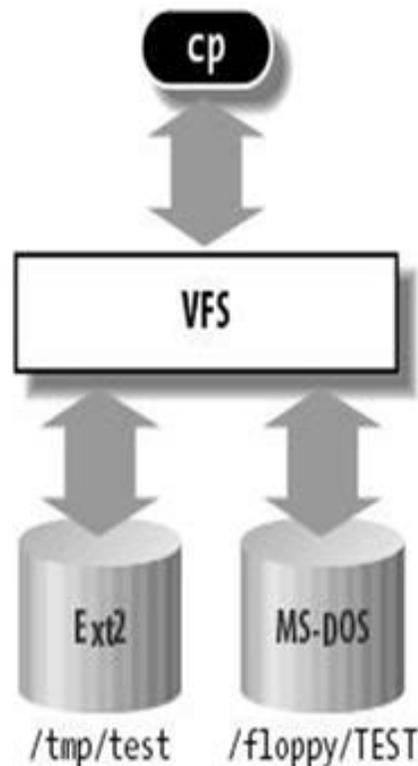


I VFS是一个软件层，是用户应用程序与具体文件系统实现之间的抽象层：

- 对用户界面：一组标准的、抽象的文件操作，以系统调用提供，如read()、write()、open()等。
- 对具体文件系统界面：主体是file_operations结构，全是函数指针，提供函数跳转表。

VFS在一个简单文件复制操作中的作用

- I 假设用户输入shell命令：`$ cp /floppy/TEST /tmp/test`
 - 在cp命令中，它通过VFS提供的系统调用接口进行文件操作。



```

inf = open("/floppy/TEST", O_RDONLY, 0);
outf = open("/tmp/test",
            O_WRONLY|O_CREAT|O_TRUNC, 0600);
do {
    i = read(inf, buf, 4096);
    write(outf, buf, i);
} while (i);
close(outf);
close(inf);
    
```

VFS支持的文件系统类型



I VFS支持三种主要类型的文件系统：

- 基于磁盘的文件系统：它们管理在本地磁盘分区中可用的存储空间。
 - 包括：ext2、ext3、ReiserFS、MINIX、MS-DOS、NTFS、VFAT、DVD文件系统、JFS 等等。
- 网络文件系统：用于访问属于其他网络计算机的文件系统所包含的文件
 - NFS、Coda、AFS、SMB、NCP
- 特殊文件系统
 - 不同于上述两大类，不管理具体的磁盘空间
 - 如 /proc

I VFS有下列主要对象类型：

- 超级块对象（**superblock**）

存放文件系统相关信息：例如文件系统控制块

- 索引节点对象（**inode**）

存放具体文件的一般信息：文件控制块/inode

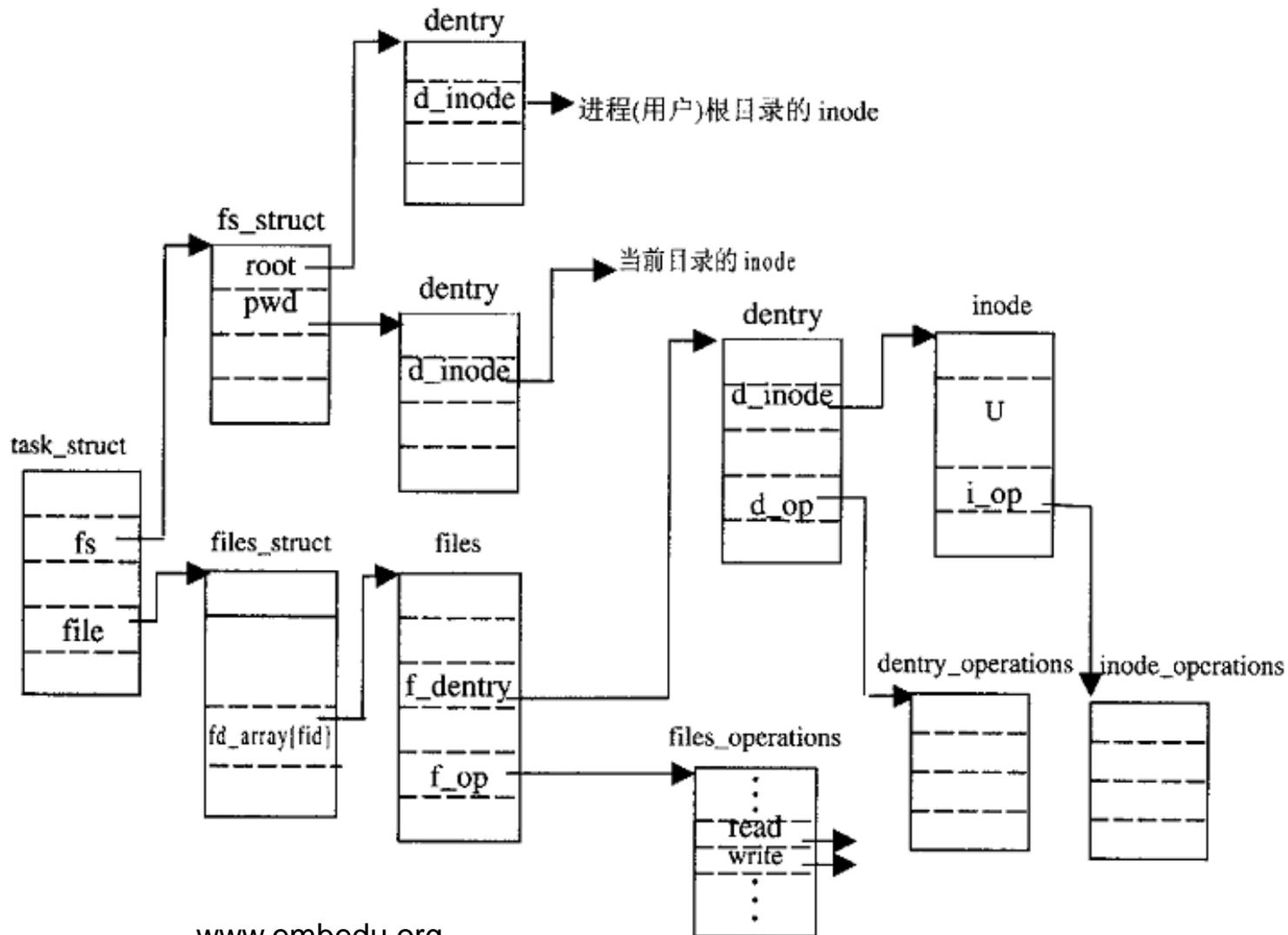
- 目录项对象（**dentry**）

存放目录项与文件的链接信息

- 文件对象（**file**）

存放已打开的文件和进程之间交互的信息

对象关系图



I 存储介质对文件的管理

以ext2为例，涉及的对象有：

- 引导块

- 磁盘超级块

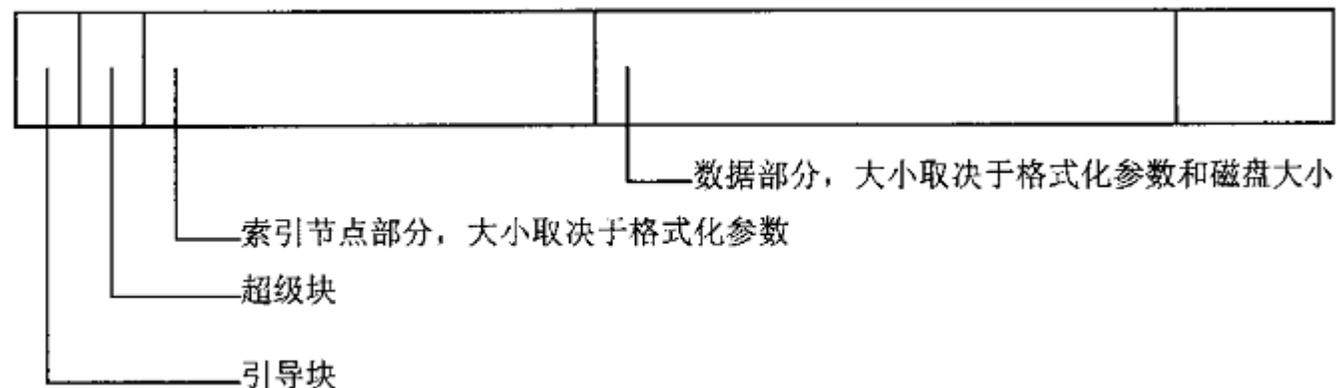
在设备上的逻辑位置是固定的

- 文件的组织和管理信息

即索引节点ext2_inode

- 文件中的数据

包括目录的内容，即目录项ext2_dir_entry_2



丨 各种结构在内存和磁盘中的对应关系

super_block 对应 磁盘超级块

inode 对应 索引节点 ext2_inode

dentry 对应 目录项 ext2_dir_entry_2

丨 文件系统的安装：从一个存储设备上读入超级块，在内存中建立起一个super_block结构。再将此设备上的根目录与文件系统中的空白目录挂上钩。

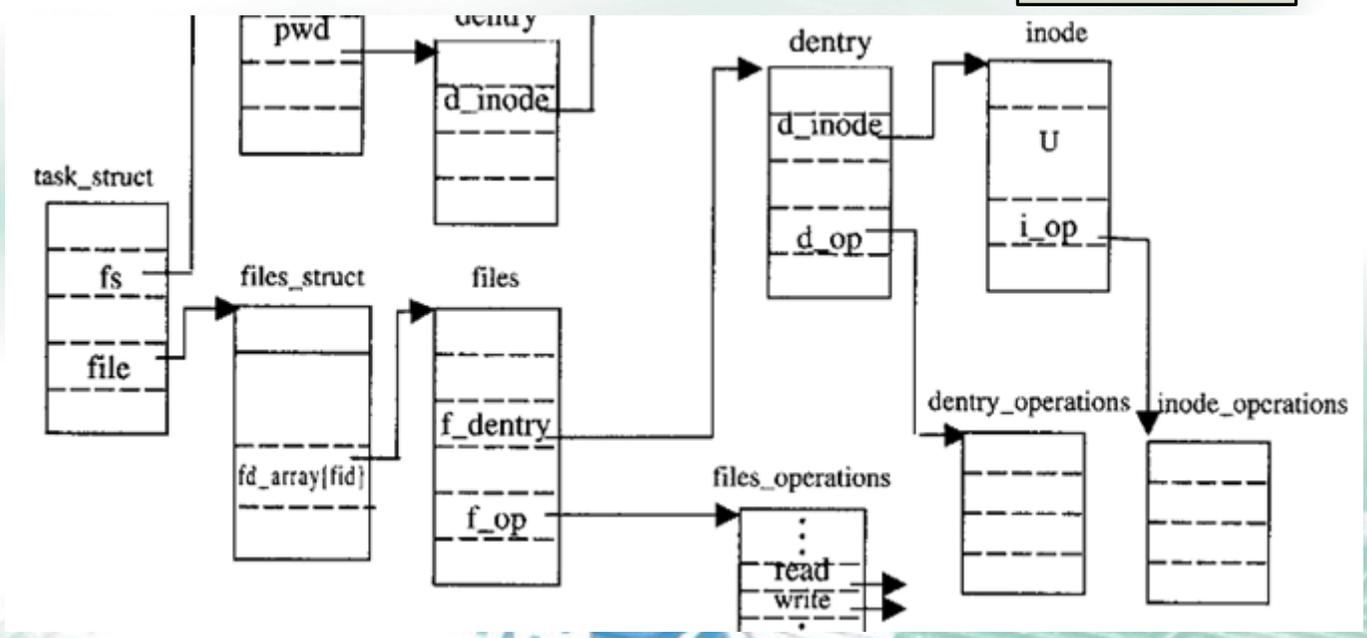
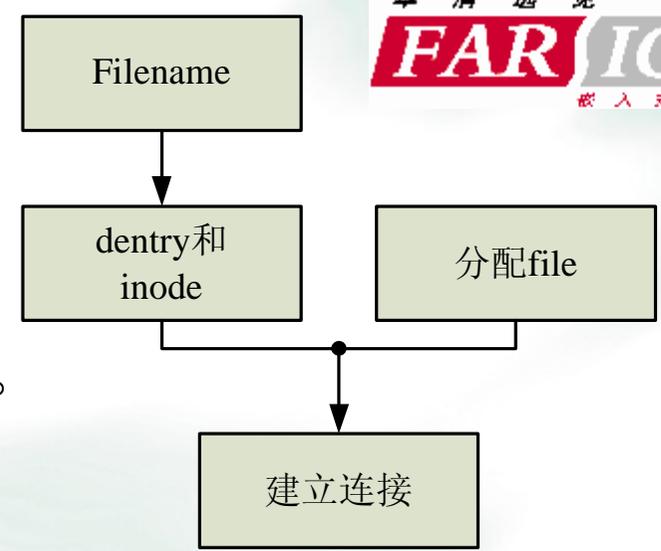
丨 每个文件都有目录项和索引节点在磁盘上，只有在需要时才在内存中建立起相应的dentry和inode结构。

丨 从路径名到目标节点

根据给定的**文件路径名**在内存中找到或**建立**代表着目标文件或目录的**dentry**结构和**inode**结构。

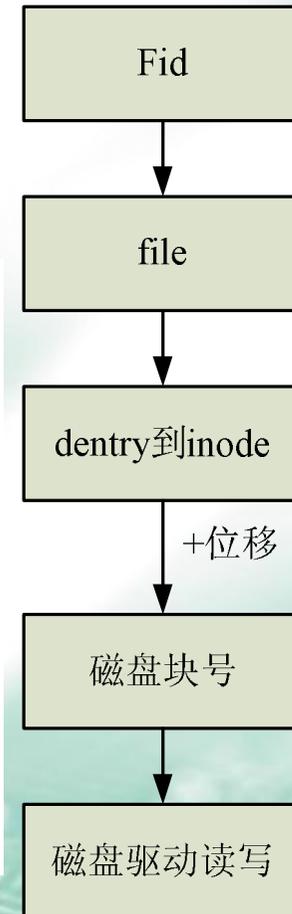
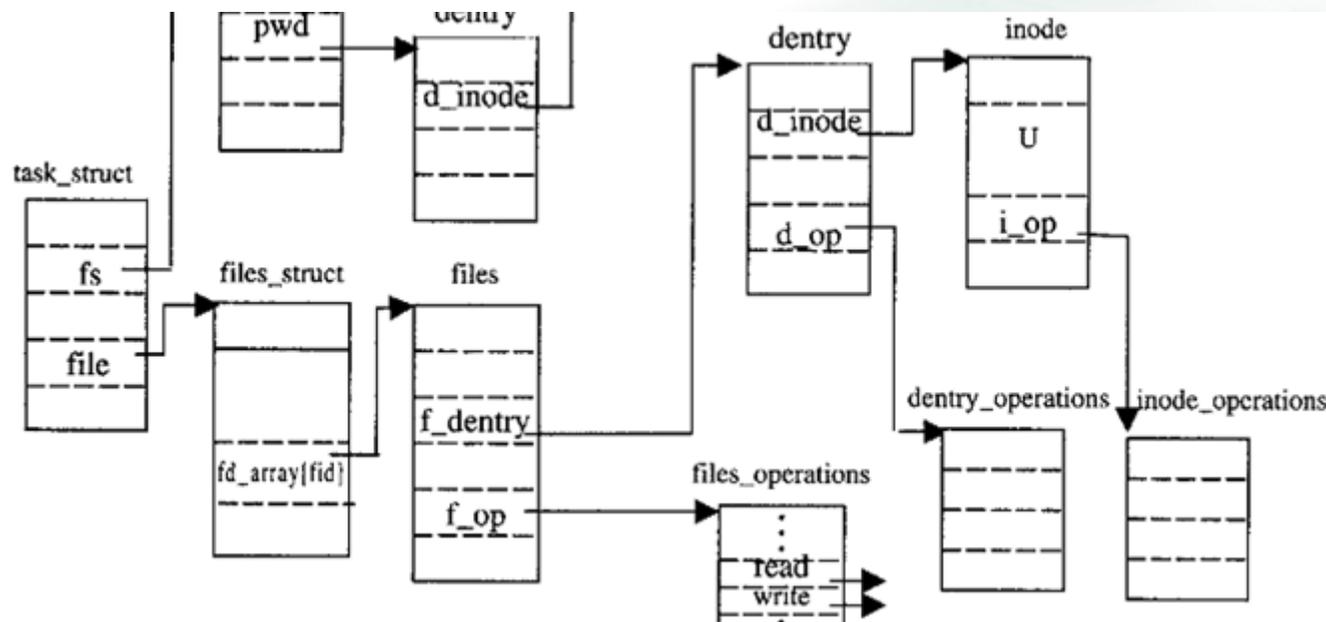
文件的打开

在进程与文件之间建立起连接。



I 文件的读和写

打开文件后，才能对文件进行读/写。



■ 挂载根文件系统

- 第一阶段：安装一个特殊的文件系统，仅提供作为初始安装点的空目录：`init_mount_tree`
- 第二阶段：在该目录上挂载根文件系统

■ 挂载一个文件系统

- 系统调用`sys_mount`

■ 卸载一个文件系统

- 系统调用`sys_umount`

如，`mount -t ext2 /dev/fd0 /mnt`

VFS所处理的系统调用



- mount、umount：挂载/卸载文件系统
- sysfs：获取文件系统信息
- statfs、fstatfs、ustat：获取文件系统统计信息
- chroot：更改根目录
- chdir、fchdir、getcwd：操纵当前工作目录
- mkdir、rmdir：创建/删除目录
- getdents、readdir、link、unlink、rename：对目录项进行操作
- readlink、symlink：对符号链接进行操作
- chown、fchown、lchown：更改文件所有者
- chmod、fchmod、utime：更改文件属性
- open、close、create ...

Linux 基本概念

- 系统调用
- 内存管理
- 进程管理
- 虚拟文件系统（VFS）
- 信号机制
- 内核初始化过程

Ø 提纲

- 信号概念
- 信号的安装
- 信号的发送
- 信号的响应
- 用户信号处理函数运行机制

信号



■ 信号是一种软中断机制，用于进程间通信。

	中断	信号
说法	处理器收到中断请求	进程收到信号
中断源	其它处理器、外设、处理器本身	其它进程、内核、本进程
同异步	异步，指令结束后检测	异步，系统空间返回用户空间前夕检测
屏蔽	可屏蔽	可屏蔽

- 丨 通常使用一个数字来标识一个信号。
- 丨 信号可以被发送到一个进程或一组进程。
- 丨 早期**Unix**系统只定义了**32**种信号，现在已经扩充到了**64**种，但是同时兼容原来的**32**种。
- 丨 使用信号的两个主要目的是：
 - 通知进程已经发生了特定的事件。
 - 强迫进程执行相应的信号处理程序（系统默认或者用户自己定义）。

信号的安装

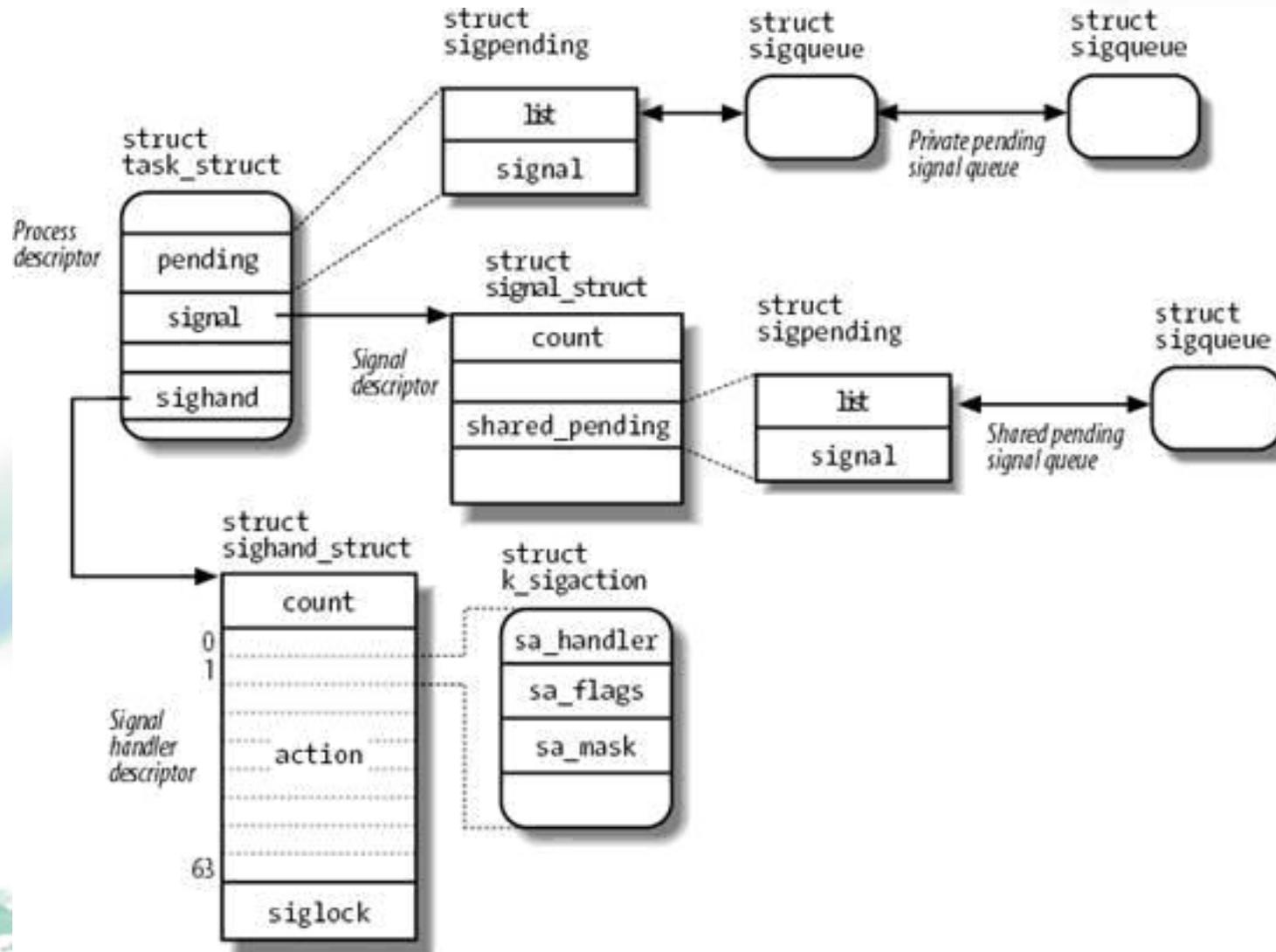


- 丨 两个目的：
 - 进程将要处理哪个信号
 - 收到该信号时，进程将执行何种操作
- 丨 对于未安装的信号，进程将执行信号的默认动作。
- 丨 用户可用下面两个函数安装信号：
 - `sys_signal(signum, handler)`
 - `sys_sigaction(signum, act, oact)`
- 丨 信号安装的具体体现：将handler或act赋值给

`current->sigband->action[sig-1]`

```
struct sigband_struct {  
    atomic_t      count;  
    struct k_sigaction action[_NSIG];  
    spinlock_t    siglock;  
    wait_queue_head_t signalfd_wqh;  
};
```

进程信号相关结构关系:



信号的发送



丨 信号可以发送给指定的一个或者多个进程。

丨 `task_struct`中有个pending域：

```
struct sigpending pending;
struct sigpending{
    struct list_head list;
    sigset_t signal;
};
```

```
struct sigqueue {
    struct list_head list;
    int flags;
    siginfo_t info;
    struct user_struct *user;
};
```

其中，`signal`是标识未处理信号集的位图，`list`是sigqueue队列。

丨 信号发送具体体现：在指定进程`task_struct`的未处理信号集中添加该信号。

丨 可靠信号和不可靠信号：是否支持排队

信号发送函数



- `int kill(pid_t pid, int signo)`

将信号发送给一个或一组进程。

对于pid的值

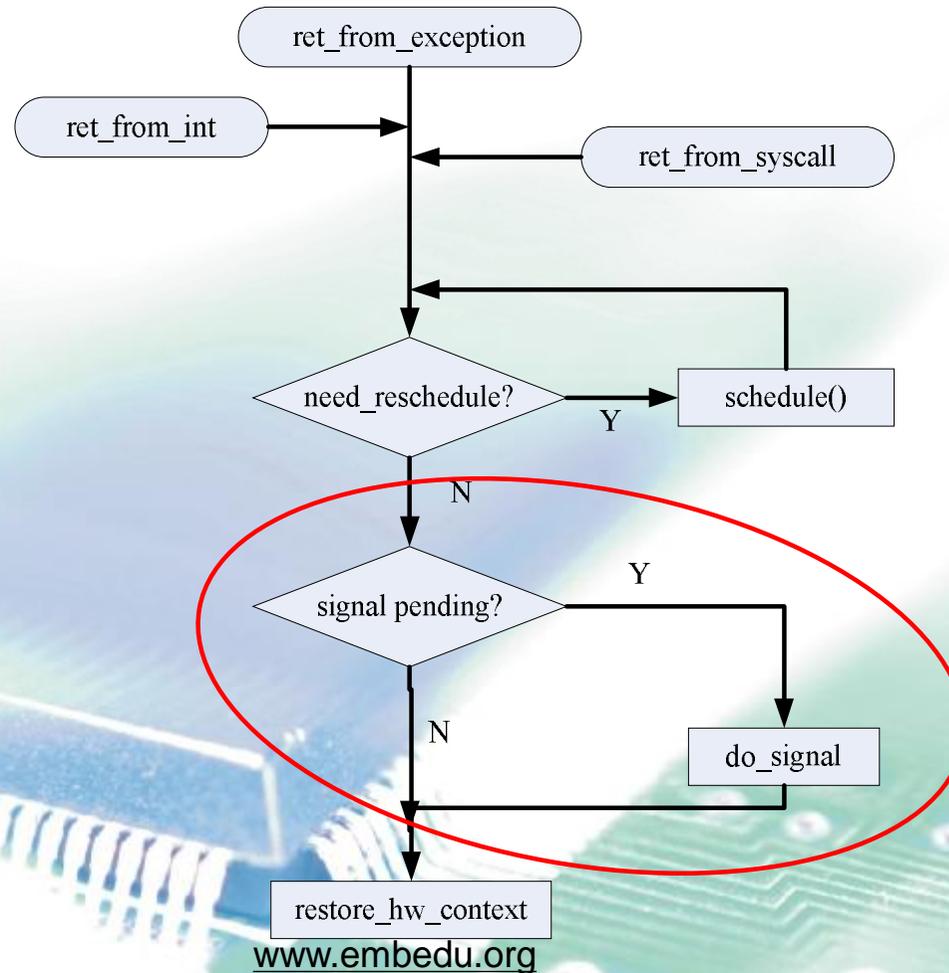
1. > 0 , 发送信号给指定的进程;
2. $= 0$, 把信号发送给同组的所有进程;
3. $= -1$, 把信号发送给除0号、1号以及current之外的所有进程;
4. < -1 , 把信号发送给指定的进程组中的所有的进程。

- `int sigqueue(pid_t pid, int sig, const union signal val)`

只能向一个进程发送信号，支持发送信号带附加信息。

信号的响应

I 响应时机:



I 响应方式:

1. 显式的忽略信号

2. 执行系统默认的缺省操作, 可以是:

- Terminate: 进程被杀死
- Dump: 进程被杀死, 且如果可能, 创建包含进程上下文的可用于调试的core文件
- Ignore: 简单的忽略信号
- Stop: 进程被停止, 状态置为TASK_STOPPED
- Continue: 如果进程被挂起, 则状态置为TASK_RUNNING。否则忽略该信号

3. 捕获信号

- 为了执行用户希望的对某个事件的处理, 可以由用户指定某个信号的处理函数。

I do_signal()

一位一位的检查当前被挂起的非阻塞信号，调用 `sighand` 中 `action` 数组对应的处理方法：

- 如果是 `SIG_IGN`（忽略信号），忽略信号，返回；
- 如果是 `SIG_DFL`（缺省操作），找到对应的缺省处理方式；
- 如果信号有用户注册的处理程序，就调用 `handle_signal()` 强迫执行该处理程序。

I handle_signal()

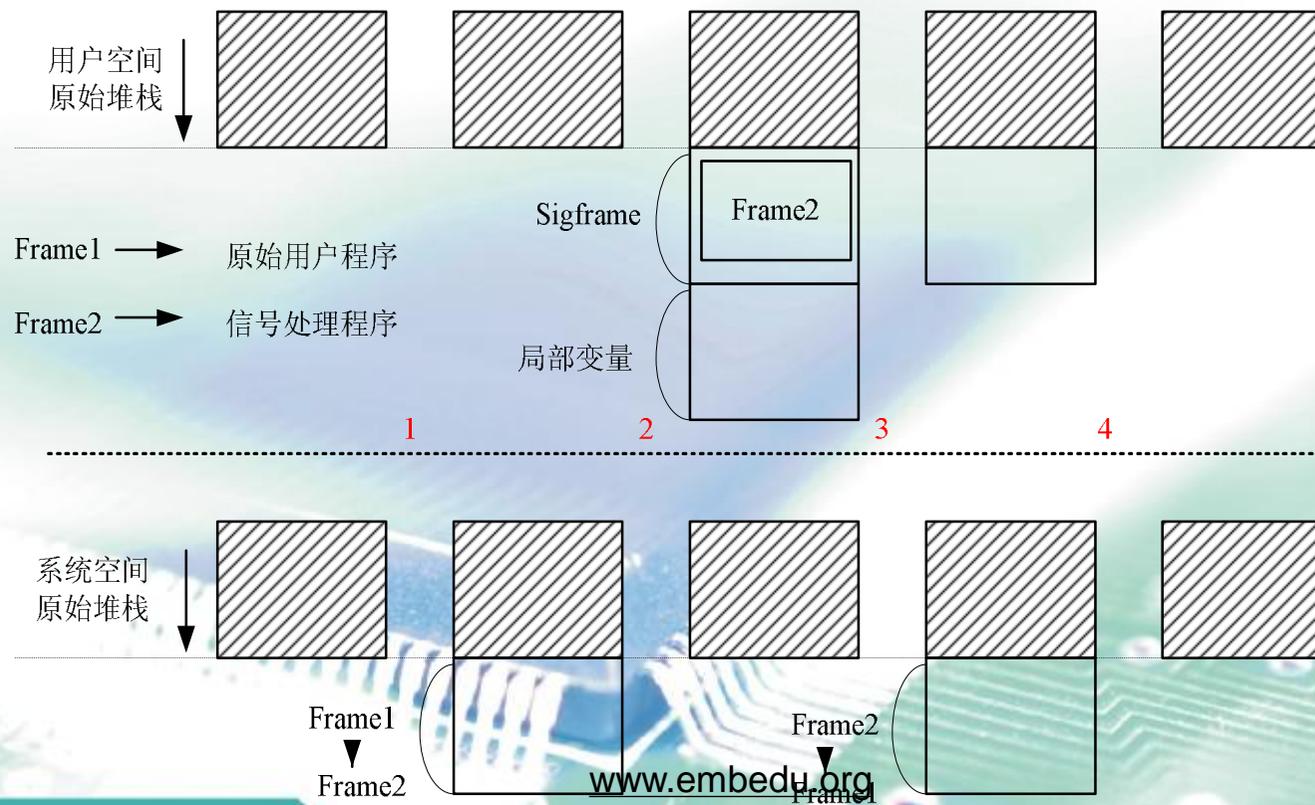
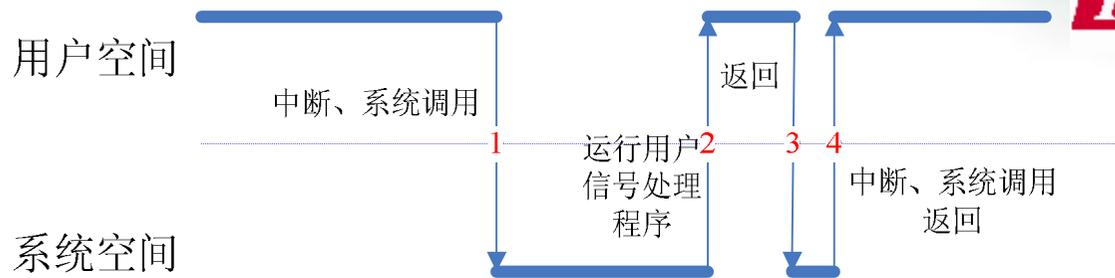
handle_signal运行在内核态，而信号处理程序在用户态的代码段中，运行在用户态。

问题：

1. 必须返回用户态执行信号处理程序；
2. 必须按照原来进入内核的方式返回用户态；
3. 一旦返回用户态，内核堆栈就被清空，如何保存内核堆栈的内容

I Linux采用的解决办法:

- 把保存在内核态堆栈中的上下文拷贝到当前进程的用户态堆栈中;
- 建立好信号处理程序所需的堆栈环境;
- 运行信号处理程序; 结束时, 调用`sys_sigreturn()`把上面保存的内核堆栈的内容再拷贝回内核堆栈;
- 然后正常返回用户态。



Linux 基本概念

- 系统调用
- 内存管理
- 进程管理
- 虚拟文件系统（VFS）
- 信号机制
- 内核初始化过程

系统初始化三个阶段

- 丨 第一阶段：CPU本身的初始化，例如虚拟地址模式的开启；
- 丨 第二阶段：系统基础设施的初始化，例如内存管理和进程管理的建立和初始化；
- 丨 第三阶段：根设备的安装和外部设备的初始化，载入init进程。

第一阶段 (head.S部分)

I ckcore head.S 完成的主要工作:

初始化PSR à

使能cache à

建立内核初始化需要的页面映射à

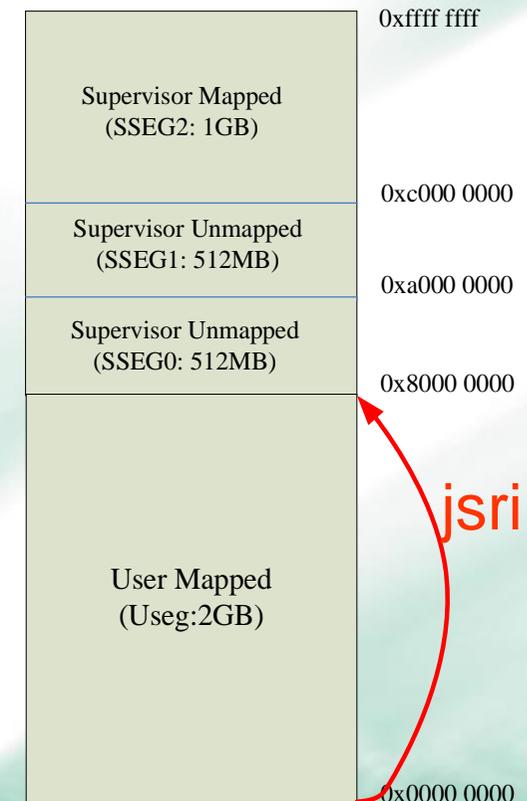
使能MMU à

内核跳转到SSEG0段运行à

建立初始异常向量表à

初始化BSS段à

跳到start_kernel执行下一步初始化



第二阶段（start_kernel函数）

■ 初始化系统的核心数据结构，主要包括：

setup_arch():执行与体系结构相关的设置

trap_init():设置各种异常入口地址

init_IRQ():初始化IRQ中断处理机制

sched_init():初始化每个处理器的可运行进程队列，设置系统初始化线程即0号线程。

softirq_init():对软中断子系统进行初始化

console_init():初始化控制台、显示器

init_modules():初始化kernel_module

fork_init():定义系统最大进程数

最后进入rest_init()函数并调用kernel_thread()创建init内核线程,进行系统配置。init内核线程占用进程描述表的第一项，由它来创建其他进程完成系统初始化。

第三阶段（init线程）



- 丨 **init**内核线程首先调用**do_basic_setup()**来初始化外部设备及加载驱动程序。如：PCI总线初始化、网络初始化、文件系统初始化、加载文件系统。
- 丨 初始化结束，打开**/dev/console** 设备重新定向控制台。
- 丨 用系统调用**execve**执行用户态程序**/sbin/init**。
- 丨 至此，**linux**的内核初始化工作完成。

I 参考资料

1. 《Linux内核源代码导读》陈香兰 著.
2. 《LINUX内核源代码情景分析》毛德操 胡希明 著.
3. 《c640 MMU Micro-Architecture》中天 著.
4. linux2.6.30.4 内核源代码.

Thank you!