

Lab1 系统引导

俞星凯 171830635

实验目的

- 1.学习在 Linux 环境下编写、调试程序，初步掌握 Shell、Vim、GCC、Binutils、Make、QEMU、GDB 的使用。
- 2.学习 AT&T 汇编程序的特点。
- 3.理解系统引导程序的含义，理解系统引导的启动过程。

实验内容

从实模式切换至保护模式，在保护模式下读取磁盘 1 号扇区中的 Hello World 程序至内存中的相应位置，跳转执行该 Hello World 程序，并在终端中打印 Hello, World!

实验过程

1.实模式切换保护模式

在系统启动时首先进入 8086 的实模式，但是由于实模式下的安全性和其分段机制的问题，在 80386 中引入了保护模式，本次实验中模拟了 8086 实模式到 80386 保护模式的切换。

```
.global start
start:
    movw %cs, %ax
    movw %ax, %ds
    movw %ax, %es
    movw %ax, %ss
    cli # clear interruption
    inb $0x92, %al # Fast setup A20 Line with port 0x92, necessary or not?
    orb $0x02, %al
    outb %al, $0x92
    data32 addr32 lgdt gdtDesc # loading gdtr, data32, addr32
    movl %cr0, %eax
    orb $0x01, %al
    movl %eax, %cr0 # setting cr0
    data32 ljmp $0x08, $start32 # reload code segment selector and ljmp to
start32, data32
```

首先使用 cli 关闭中断，接着启动 A20 地址线，然后加载 GDTR 寄存器，接着设置 CR0 寄存器的 PE 位为 1 启动保护模式，最后长跳转切换至保护模式。这里有两点值得注意：一是启动 A20 地址线的原因，如果 A20 地址线未开，那么地址的第 20 位永远为 0，导致地址空间不连续。二是 CS 的设置我们是通过长跳转指令实现的，因为 CS 不可直接修改。

2.保护模式准备工作

在保护模式下，首先初始化段寄存器组和栈帧，随后通过 `jmp` 去执行 `boot.c` 中的 `bootmain` 程序。

3.加载磁盘中的 Hello World 程序

在 `boot.c` 中使用 `void readSect(void *dst, int offset)` 函数，通过 `boot.h` 中封装的读写接口，完成磁盘中 1 号扇区中 Hello World 程序的加载，并使用函数指针的方式执行该程序。

需要注意的是，将 `elf` 赋值为 `0x8c00` 的原因是在 `app` 的 `Makefile` 中可以看到其入口地址就是 `0x8c00`。

4.运行 Hello World 程序

Hello World 程序的实现采用了框架代码 `start.S` 中的实现办法，将 `ah` 设置为 `0x0c`，即黑底红字，通过循环控制将 `al` 不断的设置为需要打印的 ASCII 字符，然后使用 `movw %ax, %gs:(%edi)` 来写入显存。

```
.code32

.global start
start:
    # TODO
    pushl $13
    pushl $message
    calll displayStr
loop32:
    jmp loop32

message:
    .string "Hello, World!\n\0"

displayStr:
    movl 4(%esp), %ebx
    movl 8(%esp), %ecx
    movl $((80*5+0)*2), %edi
    movb $0x0c, %ah
nextChar:
    movb (%ebx), %al
    movw %ax, %gs:(%edi)
    addl $2, %edi
    incl %ebx
    loopnz nextChar # loopnz decrease ecx by 1
    ret
```

实验收获

- 1.加深了对于系统引导启动过程的理解。
- 2.了解了段寄存器、GDTR、段表的格式。
- 3.初步掌握了 Linux 下编写和调试程序。