

75.08 Sistemas Operativos  
Entrega Kernel 2

**Nombre y Apellido:** Sebastián Ezequiel Blanco

**Padrón:** 98539

**Nombre y Apellido:** Martín Nicolás Pérez

**Padrón:** 97378

**Fecha de Entrega:** 22/06/2018

**GitHub:** <https://github.com/BlancoSebastianEzequiel/LabKernel2>

# Índice

<b>1. Creación de stacks en el kernel</b>	<b>2</b>
1.1. Ej: kern2-stack . . . . .	2
1.2. Ej: kern2-cmdline . . . . .	3
<b>2. Concurrency cooperativa</b>	<b>4</b>
2.1. Ej: kern2-swap . . . . .	4
<b>3. Interrupciones: reloj y teclado</b>	<b>5</b>
3.1. Ej: kern2-idt . . . . .	5
3.2. Ej: kern2-isr . . . . .	6
3.2.1. Sesión de GDB . . . . .	6
3.3. Ej: kern2-div . . . . .	12

# 1. Creación de stacks en el kernel

## 1.1. Ej: kern2-stack

- *Explicar: ¿qué significa “estar alineado”?*

Estar alineado significa que nuestro espacio de memoria será múltiplo de un numero que es el que se utiliza para alinear, es decir, que los primeros n bit empezaran en cero.

- *Mostrar la sintaxis de C/GCC para alinear a 32 bits el arreglo kstack anterior.*

```
1 unsigned char stack1[8192] __attribute__((aligned(32)));
```

- *A qué valor se está inicializando kstack? ¿Varía entre la versión C y la versión ASM? (Leer la documentación de as sobre la directiva .space.)*

Esta inicializado en cero ya que el segundo argumento de space que es fill no es especificado, y en tal caso su valor es cero. Si varia en la version c ya que en esta ultima el valor de la stack en C tiene datos basura

- *Explicar la diferencia entre las directivas .align y .p2align de as, y mostrar cómo alinear el stack del kernel a 4 KiB usando cada una de ellas.*

Ambas rellenan el contador de ubicación (en la subsección actual) con un límite de almacenamiento particular. La primera expresión (que debe ser absoluta) es la alineación requerida. La diferencia es que align alinea por el valor que se le pasa y p2align alinea por el valor que se le pasa como potencia de dos, es decir que align 4096 alinea a 4Kb y p2align 12 también.

- *Finalmente: mostrar en una sesión de GDB los valores de esp y eip al entrar en kmain, así como los valores almacenados en el stack en ese momento.*

```
1 $ make gdb
2 gdb -q -s kern2 -n -ex 'target remote 127.0.0.1:7508'
3 Leyendo simbolos desde kern2...hecho.
4 Remote debugging using 127.0.0.1:7508
5 0x0000fff0 in ?? ()
6 (gdb) b kmain
7 Punto de interrupcion 1 at 0x100129: file kern2.c, line 62.
```

```

8  (gdb) c
9  Continuando.
10
11  Breakpoint 1, kmain (mbi=0x9500) at kern2.c:62
12  62 void kmain(const multiboot_info_t *mbi) {
13  (gdb) p $esp
14  $1 = (void *) 0x104ff4
15  (gdb) p/x $eip
16  $2 = 0x100129
17  (gdb) info frame
18  Stack level 0, frame at 0x104ff8:
19  eip = 0x100129 in kmain (kern2.c:62); saved eip = 0x10002d
20  called by frame at 0x104ffc
21  source language c.
22  Arglist at 0x104ff0, args: mbi=0x9500
23  Locals at 0x104ff0, Previous frame's sp is 0x104ff8
24  Saved registers:
25  eip at 0x104ff4

```

## 1.2. Ej: kern2-cmdline

- *Mostrar cómo implementar la misma concatenación, de manera correcta, usando `strncat(3)`.*

```

1  char *strncat(char *dest, const char *src, size_t n) {
2      size_t dest_len = strlen(dest);
3      size_t i;
4      for (i = 0 ; i < n && src[i] != '\0' ; i++) {
5          dest[dest_len + i] = src[i];
6      }
7      dest[dest_len + i] = '\0';
8      return dest;
9  }

```

- *Explicar cómo se comporta `strlcat(3)` si, erróneamente, se declarase `buf` con tamaño 12. ¿Introduce algún error el código?*

No introduce error. Esta función recibe un tercer parámetro que es el tamaño máximo que la cadena final tendrá. En este caso, si `buf` tuviera tamaño 12, no sería un problema porque vemos que como tercer parámetro recibe el tamaño de la cadena destino, mas el tamaño de la cadena fuente mas uno. Entonces como el tamaño máximo es mayor tamaño de la cadena destino, se copia la cadena fuente a la destino.

- *Compilar el siguiente programa, y explicar por qué se imprimen dos líneas distintas, en lugar de la misma dos veces:*

```

1  #include <stdio.h>
2  static void printf_sizeof_buf(char buf[256]) {
3      printf("sizeof buf = %zu\n", sizeof buf);
4  }
5  int main(void) {
6      char buf[256];
7      printf("sizeof buf = %zu\n", sizeof buf);
8      printf_sizeof_buf(buf);
9  }

```

Esto es erróneo porque al tener como argumento `char buf[256]` recibe como parámetro un puntero y a este le aplica el operador `sizeof`, lo cual te da como resultado cuanto ocupa un puntero en memoria. Que en general pueden ser 4 u 8 bytes. En cambio, el otro caso funciona porque recibe como parámetro el puntero a un buffer y lo que hace es calcular la distancia entre este puntero y el último carácter. Para que ambos resulten iguales la función debería tener como parámetro `char* buff` solamente.

## 2. Concurrency cooperativa

### 2.1. Ej: kern2-swap

- *Explicar, para el stack de cada contador, cuántas posiciones se asignan, y qué representa cada una.*

En el caso del segundo stack, se pasan los tres argumentos que la función `contado_yield` necesita, luego se pasa un puntero a la función `exit` y luego un puntero a la función `contador_yield`. Finalmente se inicializan las cuatro posiciones siguientes donde se guardarán los cuatro registros `callee_saved`. Esto se hace porque cuando se cambia de stack, este retira de la stack dichos registros. Por lo tanto luego de ello apuntaría a `contador_yield`.

Cuando se hace el swap en la función `task_swap` y se hace el switch entre stacks, la stack actual apunta a la segunda stack. Le saca los cuatro registros `callee_saved` y queda apuntando a la función `contador_yield`. Por lo tanto cuando ejecuta la instrucción `ret` salta a la función `contador_yield`. En caso de que el segundo contador termine antes, cuando termina el loop principal, salta a otra función de retorno que en este caso es la que se guardó antes y que sería `exit`.

En el caso del primer contador solo se guardan los tres parámetros. No es necesario guardar direcciones de retorno ya que es con este stack que se llama

a la función, por lo tanto cuando se hace un call a contador\_yield se guarda la dirección de retorno en la cuarta posición del stack.

### 3. Interrupciones: reloj y teclado

#### 3.1. Ej: kern2-idt

- *¿Cuántos bytes ocupa una entrada en la IDT?*  
Una entrada en la IDT tiene un tamaño fijo de 8 bytes.
- *¿Cuántas entradas como máximo puede albergar la IDT?*  
Como máximo la IDT puede albergar 256 entradas, a estas se las conoce como descriptores.
- *¿Cuál es el valor máximo aceptable para el campo limit del registro IDTR?*  
El valor máximo aceptable para el campo limit depende de la cantidad de descriptores válidos requeridos para representar las interrupciones y excepciones que pueden llegar a ocurrir. Debería ser  $(8 * N - 1)$ , expresado en bytes. Siendo N la cantidad de entradas de la IDT, el valor 8 refiere a el tamaño fijo de las entradas de la tabla. Todos los descriptores vacíos deben tener el flag present seteado en 0.
- *Indicar qué valor exacto tomará el campo limit para una IDT de 64 descriptores solamente.*  
Con una IDT de 64 descriptores el valor del campo limit será  $((8 * 64) - 1) = 511$
- *Consultar la sección 6.1 y explicar la diferencia entre interrupciones (§6.3) y excepciones (§6.4).*  
Las interrupciones y las excepciones son eventos externos al procesador son eventos externos al procesador, que requieren la atención del mismo para ser manejadas.  
A primera vista, las diferencias entre interrupciones y excepciones radican en el origen y finalidad de las mismas.  
Las interrupciones ocurren en momentos randoms de los programas y responden a señales externas al sistema. Estas señales son generadas tanto por el Hardware, por ejemplo para que el procesador responda al pedido del teclado para detectar el ingreso de entrada de datos, o bien por el Software, mediante la ejecución de la instrucción INT.

Las excepciones ocurren cuando el procesador encuentra un problema en la ejecución de una instrucción, por ejemplo dividir por cero, page faults, violaciones de protección, etc. En las arquitecturas *Machine-Check*, también es posible que se generen excepciones generadas por errores internos del Hardware o errores de Bug, llamadas *Machine-Check Exceptions*.

## 3.2. Ej: kern2-isr

### 3.2.1. Sesión de GDB

Se debe seguir el mismo guión dos veces:

```
1 .globl breakpoint
2 breakpoint:
3     nop
4     test %eax, %eax
5     iret
```

- *versión A: usando la implementación aumentada del manejador:*

```
1 0x0000fff0 in ?? ()
2 (gdb) display/i $pc
3 1: x/i $pc
4 => 0xffff0: add    %al,(%eax)
5 (gdb) b idt_init
6 Punto de interrupcion 1 at 0x100586: file interrupts.c, line 27.
7 (gdb) c
8 Continuando.
9
10 Breakpoint 1, idt_init () at interrupts.c:27
11 27     idt_install(T_BRKPT, breakpoint);
12 1: x/i $pc
13 => 0x100586 <idt_init+3>: push    $0x1000a8
14 (gdb) finish
15 Correr hasta la salida desde #0 idt_init () at interrupts.c:27
16 kmain (mbi=0x9500) at kern2.c:73
17 73     asm("int3"); // (b)
18 1: x/i $pc
19 => 0x100193 <kmain+76>: int3
20 (gdb) x/10i $pc
21 => 0x100193 <kmain+76>: int3
22 0x100194 <kmain+77>:  mov    $0x0,%edx
```

```

23 0x100199 <kmain+82>: mov    $0xe0,%ecx
24 0x10019e <kmain+87>: mov    $0x12,%eax
25 0x1001a3 <kmain+92>: mov    %edx,%ebx
26 0x1001a5 <kmain+94>: div    %ebx
27 0x1001a7 <kmain+96>: movzbl %cl,%ecx
28 0x1001aa <kmain+99>: movsbl %al,%edx
29 0x1001ad <kmain+102>: mov    $0x100f77,%eax
30 0x1001b2 <kmain+107>: call   0x10009b <vga_write2>
31 (gdb) print $esp
32 $1 = (void *) 0x104d78
33 (gdb) x/xw $esp
34 0x104d78: 0x00100f5c
35 (gdb) print $cs
36 $2 = 8
37 (gdb) print $eflags
38 $3 = [ ]
39 (gdb) print/x $eflags
40 $4 = 0x2
41 (gdb) stepi
42 breakpoint () at idt_entry.S:17
43 17      test %eax, %eax
44 1: x/i $pc
45 => 0x1000a9 <breakpoint+1>: test    %eax,%eax
46 (gdb) print $esp
47 $5 = (void *) 0x104d6c

```

- *¿Cuántas posiciones avanzo?* Avanzo 12 posiciones

```

1  (gdb) x/12wx $sp
2  0x104d6c: 0x00100194 0x00000008 0x00000002 0x00100f5c
3  0x104d7c: 0x00000008 0x00000070 0x00000000 0x00000000
4  0x104d8c: 0x00000000 0x00000000 0x00000000 0x00000000
5  (gdb) print $eflags
6  $6 = [ ]
7  (gdb) print/x $eflags
8  $7 = 0x2
9  (gdb) stepi
10 18      iret
11 1: x/i $pc
12 => 0x1000ab <breakpoint+3>: iret
13 (gdb) print $eflags
14 $8 = [ PF ZF ]
15 (gdb) print/x $eflags

```



```

16 $9 = 0x46
17 (gdb) stepi
18 kmain (mbi=0x9500) at kern2.c:78
19 78     asm("div %4"
20 1: x/i $pc
21 => 0x100194 <kmain+77>: mov    $0x0,%edx
22 (gdb) x/10i $pc
23 => 0x100194 <kmain+77>: mov    $0x0,%edx
24 0x100199 <kmain+82>:  mov    $0xe0,%ecx
25 0x10019e <kmain+87>:  mov    $0x12,%eax
26 0x1001a3 <kmain+92>:  mov    %edx,%ebx
27 0x1001a5 <kmain+94>:  div    %ebx
28 0x1001a7 <kmain+96>:  movzbl %cl,%ecx
29 0x1001aa <kmain+99>:  movsbl %al,%edx
30 0x1001ad <kmain+102>: mov    $0x100f77,%eax
31 0x1001b2 <kmain+107>: call  0x10009b <vga_write2>
32 0x1001b7 <kmain+112>: add    $0x10,%esp
33 (gdb) print $esp
34 $12 = (void *) 0x104d78
35 (gdb) x/xw $esp
36 0x104d78: 0x00100f5c
37 (gdb) print $cs
38 $13 = 8
39 (gdb) print $eflags
40 $10 = [ ]
41 (gdb) print/x $eflags
42 $11 = 0x2

```

- *Versión B: con el mismo manejador, pero cambiando la instrucción IRET por una instrucción RET.*

```

1 0x0000fff0 in ?? ()
2 (gdb) display/i $pc
3 1: x/i $pc
4 => 0xffff0: add    %al,(%eax)
5 (gdb) b idt_init
6 Punto de interrupcion 1 at 0x100586: file interrupts.c, line 27.
7 (gdb) c
8 Continuando.
9
10 Breakpoint 1, idt_init () at interrupts.c:27
11 27     idt_install(T_BRKPT, breakpoint);

```

```

12 1: x/i $pc
13 => 0x100586 <idt_init+3>: push $0x1000a8
14 (gdb) finish
15 Correr hasta la salida desde #0 idt_init () at interrupts.c:27
16 kmain (mbi=0x9500) at kern2.c:73
17 73      asm("int3"); // (b)
18 1: x/i $pc
19 => 0x100193 <kmain+76>: int3
20 (gdb) x/10i $pc
21 => 0x100193 <kmain+76>: int3
22 0x100194 <kmain+77>: mov $0x0,%edx
23 0x100199 <kmain+82>: mov $0xe0,%ecx
24 0x10019e <kmain+87>: mov $0x12,%eax
25 0x1001a3 <kmain+92>: mov %edx,%ebx
26 0x1001a5 <kmain+94>: div %ebx
27 0x1001a7 <kmain+96>: movzbl %cl,%ecx
28 0x1001aa <kmain+99>: movsbl %al,%edx
29 0x1001ad <kmain+102>: mov $0x100f77,%eax
30 0x1001b2 <kmain+107>: call 0x10009b <vga_write2>
31 (gdb) print $esp
32 $1 = (void *) 0x104d78
33 (gdb) x/xw $esp
34 0x104d78: 0x00100f5c
35 (gdb) print $cs
36 $2 = 8
37 (gdb) print $eflags
38 $3 = [ ]
39 (gdb) print/x $eflags
40 $4 = 0x2
41 (gdb) stepi
42 breakpoint () at idt_entry.S:26
43 26      test %eax, %eax
44 1: x/i $pc
45 => 0x1000a9 <breakpoint+1>: test %eax,%eax
46 (gdb) print $esp
47 $5 = (void *) 0x104d6c

```

- *¿Cuántas posiciones avanzo?* Avanzo 12 posiciones

```

1 (gdb) x/12wx $sp
2 0x104d6c: 0x00100194 0x00000008 0x00000002 0x00100f5c
3 0x104d7c: 0x00000008 0x00000070 0x00000000 0x00000000
4 0x104d8c: 0x00000000 0x00000000 0x00000000 0x00000000

```

```

5  (gdb) print $eflags
6  $6 = [ ]
7  (gdb) print/x $eflags
8  $7 = 0x2
9  (gdb) stepi
10 27      ret
11 1: x/i $pc
12=> 0x1000ab <breakpoint+3>: ret
13 (gdb) print $eflags
14 $8 = [ PF ZF ]
15 (gdb) print/x $eflags
16 $9 = 0x46
17 (gdb) stepi
18 kmain (mbi=0x9500) at kern2.c:78
19 78      asm("div %4"
20 1: x/i $pc
21=> 0x100194 <kmain+77>: mov    $0x0,%edx
22 (gdb) x/10i $pc
23=> 0x100194 <kmain+77>: mov    $0x0,%edx
24 0x100199 <kmain+82>:  mov    $0xe0,%ecx
25 0x10019e <kmain+87>:  mov    $0x12,%eax
26 0x1001a3 <kmain+92>:  mov    %edx,%ebx
27 0x1001a5 <kmain+94>:  div    %ebx
28 0x1001a7 <kmain+96>:  movzbl %cl,%ecx
29 0x1001aa <kmain+99>:  movsbl %al,%edx
30 0x1001ad <kmain+102>: mov    $0x100f77,%eax
31 0x1001b2 <kmain+107>: call  0x10009b <vga_write2>
32 0x1001b7 <kmain+112>: add    $0x10,%esp
33 (gdb) print $esp
34 $10 = (void *) 0x104d70
35 (gdb) x/xw $esp
36 0x104d70: 0x00000008
37 (gdb) print $cs
38 $11 = 8
39 (gdb) print $eflags
40 $12 = [ PF ZF ]
41 (gdb) print/x $eflags
42 $13 = 0x46

```

- Para cada una de las siguientes maneras de guardar/restaurar registros en breakpoint, indicar si es correcto (en el sentido de hacer su ejecución “invisible”), y justificar por qué:

- Opcion A

```
1 breakpoint:
2 pusha
3 ...
4 call vga_write2
5 popa
6 iret
```

- Opcion B

```
1 breakpoint:
2 push %eax
3 push %edx
4 push %ecx
5 ...
6 call vga_write2
7 pop %ecx
8 pop %edx
9 pop %eax
10 iret
```

- Opcion C

```
1 breakpoint:
2 push %ebx
3 push %esi
4 push %edi
5 ...
6 call vga_write2
7 pop %edi
8 pop %esi
9 pop %ebx
10 iret
```

La opcion correcta es la B, ya que al llamar a la funcion, se supone que los registros callee saved, son salvados de manera tal que al volver de la funcion, estos mantienen su valor. En cambio, los registros caller saved no. Por lo tanto, la opcion A hace trabajo de mas al salvar todos los registros y la C no funcionaria ya que salva los registros callee saved que no es necesario ya que de eso se encarga la funcion llamada pero no salva los caller saved y al volver se podria perder su valor.

### 3.3. Ej: kern2-div

Explicar el funcionamiento exacto de la línea `asm(...)`:

```
1  void kmain(const multiboot_info_t *mbi) {
2  int8_t linea;
3  uint8_t color;
4
5  // ...
6
7  idt_init();
8  irq_init();
9
10 asm("div %4"
11     : "=a"(linea), "=c"(color)
12     : "0"(18), "1"(0xE0), "b"(1), "d"(0));
13
14 vga_write2("Funciona vga_write?", linea, color);
15 }
```

- *¿qué cómputo se está realizando?*  
Esta dividiendo `%eax` por `%ebx` que le asigna el valor uno
- *¿de dónde sale el valor de la variable `color`?*  
El valor se lo asigna en caso de que la division haya sido exitosa y el valor sale del primer registro `"1"(0xE0)` por eso.
- *¿por qué se da valor 0 a `%edx`?*  
Se le da valor cero porque el resto de la division se produce entre `EDX:EAX` y el `EBX`.