

011174.01: Operating System 操作系统原理与设计

Project 3: Interrupt&timer&shell

陈香兰(xlanchen@ustc.edu.cn)

高能效智能计算实验室, CS, USTC @ 合肥 嵌入式系统实验室, CS, USTC @ 苏州

实验3基础



- 本实验在实验2的基础上进行
- 在实验2提交的截止时间过后,同学们可以就实验 2的内容互通有无
- 实验3可以在其他同学实验2的基础上进行
 - 无论你使用哪一个(包括自己的),请在实验报告中标注,实验3的基础来自哪个同学(可以是自己)
 - 给你使用的实验2 打分

shell&Interrupt



- 【必须】简单的shell程序,提供cmd和help命令,允许注 册新的命令
- 【必须】中断机制和中断控制器i8259A初始化
- 【必须】时钟i8253和周期性时钟中断
- 【必须】VGA输出的调整:
 - 左下角: 时钟中断之外的其他中断,一律输出"unknown interrupt"
 - 右下角: 从某个时间开始,大约每秒更新一次格式为: HH:MM:SS
- 【必须】采用自定义测试用例和用户(助教)测试用例相结合的方式进行验收
- 【必须】提供脚本完成编译和执行

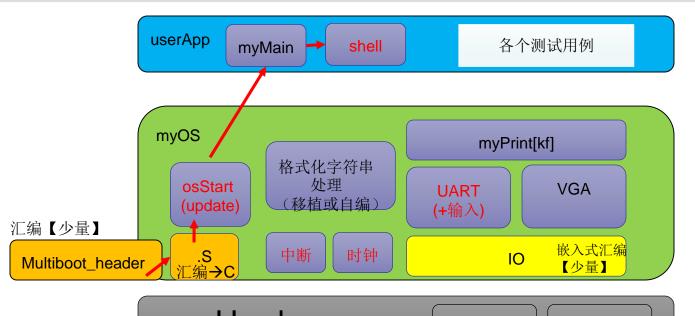
提纲



- 1. 软件架构和功能说明
- 2. 主要功能模块说明
 - 1. 中断机制的初始化
 - 2. Tick的实现
 - 3. wallClock的实现
 - 4. 部分汇编代码参考
 - 5. Shell的实现
- 3. 关于Qemu的串口重定向
- 4. 验收标准

1软件架构和功能





流程:

Multiboot_header

为进入**C**程序准备好上 下文

初始化操作系统

调用userApp入口 myMain(自测)+shell

Hardware

UART

VGA

multiboot_header→myOS→userApp

主要功能模块【新】:

内核:中断处理、时钟

用户: shell

测试:

被测功能:中断、时钟、shell

自测: userApp

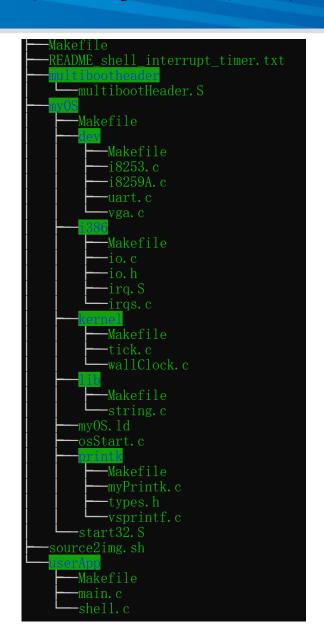
他测:替换userApp或增加shell命令

制造除0错

按键制作键盘中断

参考目录结构





放大了看吧 ^_^

2.1 中断机制及其初始化



- # IDT
 - .globl IDT

.p2align 4

IDT:

.data

.rept 256 .word 0,0,0,0

/* ===== data ====== */

.endr

idtptr:

.word (256*8 - 1) .long IDT

.p2align 4 ignore int1: cld pusha call ignoreIntBody

void ignoreIntBody(void){ put chars("Unknown interrupt1\0",0x4,24,0);

popa

iret

- 1. 中断描述符表IDT及其初始化
 - 为IDT分配一块内存(静态分配)
 - 将所有中断处理程序初始化为合适的缺省处理 函数,例如ignore_int1
- 2. 寄存器IDTR的初始化,指令: lidt

```
• Registers IDTR stores the base address of a IDT
    • The IDTR is 48 bits long
    • The lower 16 bits tell the size of the IDT, and
      the upper 32 bits tell the location of the IDT in memory.
    • instruction: lidt src
                                     如: lidt idtptr
                                              16 15
                          BASE ADDRESS
                                                    LIMIT
                            IDT Regitster
```

- 可编程中断控制器PIC i8259
- 4. 开关中断,指令: sti和cli
 - 标志寄存器eflags的IF位

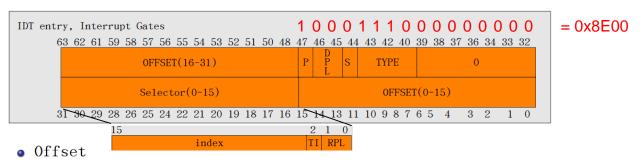
接口: void enable_interrupt(void); Void disable_interrupt(void);

```
.globl enable_interrupt
enable_interrupt:
     sti
     ret
     .globl disable_interrupt
disable_interrupt:
     cli
     ret
```

中断描述符表IDT



- 中断描述符表IDT: 256个中断描述符
- 每个描述符8个字节



- P: Present; Set to 0 for unused interrupts or for Paging.
- DPL: Gate call protection.
- S: Set to 0 for interrupt gates
- Type:
 - 0b0101: 32bit task gate
 - Obl110: 32-bit interrupt gate
 - 0b1111: 32-bit interrupt gate

可编程中断控制器

PIC i8259

- 两个8259级联
- 需要对i8259进行初始化

接口: void init8259A(void);

- 端口地址: 主片0x20~0x21

从片0xA0~0xA1

- 屏蔽所有中断源: 0xFF==》0x21和0xA1

- 主片初始化: ICW1: 0x11 == 》0x20

ICW2: 起始向量号0x20 ==》0x21

ICW3: 从片接入引脚位 0x04 ==》0x21

ICW4: 中断结束方式 AutoEOI 0x3 ==》0x21

- 从片初始化: ICW1: 0x11 == 》0xA0

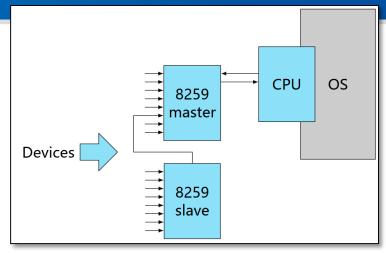
ICW2: 起始向量号0x28==》0xA1

ICW3:接入主片的编号0x02==》0xA1

ICW4: 中断结束方式 0x01==》0xA1

· 读/写i8259的当前屏蔽字节:即读写主片0x21或从片0xA1





2.2 Tick和tick维护



- Tick (嘀嗒): 周期性时钟中断
 - 频率: 100HZ (可以不必是100HZ)
 - 通过对8253编程来触发周期性时钟中断(见8253初始化)
- Tick发生时,做些什么 接口: void tick(void); ←
 - Tick的维护: 使用一个全局变量来维护tick发生的次数
 - 初始化为0; 每次tick, 加1
 - 随时间变化而进行的维护(包括其他模块所需)
 - 如wallClock
 - 少量(思考: hook机制) VS 大量?用户需要?

.p2align 4
time_interrupt:
 cld
 pushf
 pusha
 call tick
 popa
 popf

iret

可编程间隔定时器

PIT: i8253

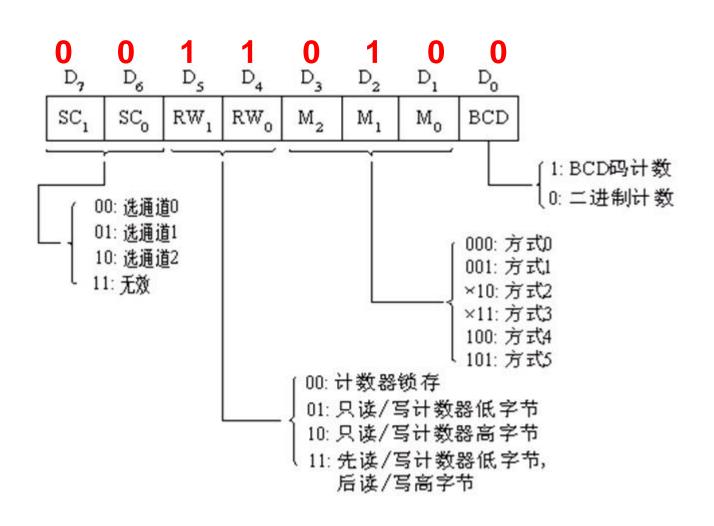


- 需要对PIT: i8253进行初始化,接口: void init8253(void)
 - 端口地址 0x40~0x43;
 - 14,3178 MHz crystal4,772,727 Hz system clock1,193,180 Hz to 8253
 - 设定时钟中断的频率为100HZ,分频参数是多少?
 - 初始化序列为:
 - 0x34 ==》端口0x43(参见控制字说明)
 - 分频参数 ==》端口0x40,分两次,先低8位,后高8位
 - 通过8259控制,允许时钟中断
 - 读取原来的屏蔽字,将最低位置0

PIT控制字



0x34的含义是?



2.3 维护墙钟和显示墙钟



- wallClock: 时hh:分mm:秒ss:毫秒ms
 - 根据tick和ms的关系,维护ms,取值范围[0~999]
 - 根据ms维护ss, 取值范围[0~59]
 - 根据ss维护mm,取值范围[0~59]
 - 根据mm维护hh, 取值范围[0~23]
- 接口:

void setWallClock(int h, int m, int s); //设置墙钟的开始时间 void getWallClock(int *h, int *m, int *s); //读取墙钟

- 显示墙钟,随着wallClock的维护而显示
 - 思考: hook机制
 - 接口: void setWallClockHook(void (*func)(void));

2.4 部分汇编代码



```
/* ===== code32 ======= */
.text
                                                     # Zero out the BSS segment
                      # GNU default entry point
     .globl start
                                                    zero bss:
     .globl osStart
                                                                                     # make direction flag count up
                                                         cld
     .globl ignoreIntBody
                                                         movl $ end, %ecx
                                                                                      # find end of .bss
.code32
                                                         movl $_bss_start, %edi
                                                                                     # edi = beginning of .bss
_start:
                                                               %edi, %ecx
                                                         subl
                                                                                     \# ecx = size of .bss in bytes
     imp establish stack
                                                         shrl
                                                               %ecx
                                                                                     # size of .bss in longs
                                                               %ecx
                                                         shrl
dead: jmp dead
                             # Never here
                                                              %eax, %eax
                                                         xorl
# Set up the stack
                                                                                   # while ecx != 0
                                                         repne
establish stack:
                                                         stosl
    movl $0x80000, %eax
                                                     setup_idtptr:
           %eax, %esp
                               # set stack pointer
     movl
                                                         call setup_idt
           %eax, %ebp
                               # set base pointer
     movl
                                                         lidt idtptr
                                                     # Transfer control to main
                                                     to osStart:
```

仅供参考,不必完全一样

```
# value to clear out memory
                                # clear a long in the bss
    call osStart
shut down:
                         # Never here
           shut_down
    imp
```

```
.p2align 4
time_interrupt:
     cld
     pushf
     pusha
     call tick
     popa
     popf
     iret
     .p2align 4
ignore_int1:
     cld
     pusha
     call ignoreIntBody
     popa
     iret
```

```
仅供参考,不
必完全一样
```

```
setup_idt:
    movl $ignore_int1,%edx
    movl $0x00080000,%eax
    movw %dx,%ax
                          /* selector = 0x0010 = cs */
    movw $0x8E00,%dx
                            /* interrupt gate - dpl=0, present */
    movl $IDT,%edi
    mov $256,%ecx
rp_sidt:
    movl %eax,(%edi)
    movl %edx,4(%edi)
    addl $8,%edi
    dec %ecx
    jne rp_sidt
  # ret /* if do not set timer*/
setup_time_int_32:
    movl $time interrupt,%edx
    movl 0x00080000,%eax /* selector: 0x0010 = cs */
    movw %dx,%ax
    movw $0x8E00,%dx
                            /* interrupt gate - dpl=0, present */
    movl $IDT, %edi
    addl $(32*8), %edi
    movl %eax,(%edi)
    movl %edx,4(%edi)
    ret
```

2.5 用户态Shell的实现 中国种学技术大学University of Science and Technology of China

- 接口: void startShell(void);
- 功能:
 - 显示交互界面
 - 接收并处理命令行
 - 建议:一个命令的元信息为 (命令名, func, help_func, 描述命令的字符串)
 - 采用静态定义或动态注册的方式管理命令,至少提供2个命令
 - cmd,列出所有命令
 - help [cmd],调用指定命令的help函数,若没有指定命令,则调用help的help函数函数
- 输入输出
 - 输入设备: uart
 - 回显和输出设备: uart 和 VGA

```
Uart的端口区间0x3F8~0x3FF;
假设已经初始化完毕:
数据输入输出: 0x3F8
状态寄存器: 0x3FD,最低位: 1=数据可读
```

```
unsigned char uart_get_char(void){
   while (!(inb(uart_base+5)&1));

return inb(uart_base);
}
```

3 Qemu串口重定问 中国科学技术大学 University of Science and Technology of China



gemu-system-i386 -kernel output/myOS.elf -serial pty &

• 配合shell的串口输入输出

- 原来: -serial stdio //标准输入输出

- 改为: -serial pty //伪终端 tty: teletype

pty: pseudo-tty

pts: pseudo-terminal slave

是pty的实现方法

- 后台执行命令 &
- 将串口重定向到伪终端,运行时会告知具体是哪个 例如:/dev/pts/1
- 使用screen命令进入交互界面(与QEMU) sudo screen /dev/pts/1

如果qemu命令没有后台执行, 可以另起一个Linux终端

4验收标准



- 提交:源代码打包+实验报告;验收标准如下:
 - 完成源代码编写和调试,能够编译正确运行
 - 实现主流程,提供规定接口
 - 实现主要功能,提供规定接口
 - 将源代码进行合理的组织、提供相应的Makefile,能够生成myOS
 - 提供编译和运行脚本
 - 提交实验报告,实验报告中包括
 - 给出软件的框图,并加以概述
 - 详细说明主流程及其实现, 画出流程图
 - 详细说明主要功能模块及其实现,画出流程图
 - 源代码说明(目录组织、Makefile组织)
 - 代码布局说明(地址空间)
 - 编译过程说明
 - 运行和运行结果说明
 - 遇到的问题和解决方案说明

演示



