

Домашнее задание 1.
Последовательный порт, прерывания и
таймер.

Я

February 9, 2016

Contents

1	Основное задание	3
2	Дополнительные задания	3
3	Программируемый контроллер прерываний	4
3.1	Подключение	5
3.2	Сигнализация и обработка аппаратных прерываний	5
3.3	Настройка контроллера прерываний	6
3.4	Маскировка прерываний на контроллере	9
3.5	Команда подтверждения прерывания (EOI)	9
4	Обработка прерываний и таблица векторов прерываний	10
4.1	Типы прерываний	10
4.2	Таблица дескрипторов прерываний	11
4.3	Обработчик прерывания	13
4.4	Включение и выключение прерываний	13
5	Программируемый интервальный таймер (PIT)	13
6	Последовательный порт	15
6.1	Конфигурация последовательного порта	16
7	Предоставляемый код	17

8	Использование QEMU	19
8.1	Запуск ядра в QEMU	19
8.2	Отладка с помощью GDB	20
9	Вопросы и ответы	21

1 Основное задание

Это домашнее задание является вводным, в нем вам необходимо настроить последовательный порт, контроллер прерываний и интервальный таймер.

1. Инициализировать контроллер последовательного порта и создать функцию записи в последовательный порт. Мы будем использовать последовательный порт вместо экрана.
2. Настроить программируемый контроллер прерываний i8259 [INT, b] (такой раньше использовался в персональных компьютерах, но сейчас его не используют, ему на замену пришел APIC, который поддерживает обратную совместимость).
3. Настроить программируемый интервальный таймер [INT, a] на прерывания через равные интервалы времени. В обработчике прерывания вам нужно выводить на последовательный порт сообщение (текст сообщения не существен, но перед тем как расходиться, помните, что у проверяющего может отсутствовать чувство юмора и шутка может плохо закончиться).

2 Дополнительные задания

- В целях отладки очень часто полезно видеть `backtrace`, т. е. как программа пришла к той или иной строчке кода. Задание заключается в том чтобы написать функцию, которая выводит `backtrace` в последовательный порт в виде набора адресов. Используйте эту функцию в обработчике исключений. При этом запрещается инструментировать функции, т. е. нельзя модифицировать функции, чтобы они самостоятельно добавляли себя в `backtrace`. `Backtrace` не должен быть совершенно точным. Построение `backtrace` не должно приводить к ошибкам (будет странно, если при выводе сообщения об ошибке при выводе `backtrace`-а вы полезите не в свою память, что в свою очередь может привести к другой ошибке).
- Реализуйте функции семейства `*printf` (а именно `printf`, `vprintf`, `snprintf` и `vsnprintf`). Функция должна поддерживать как минимум следующие спецификаторы формата: `d`, `i`, `u`, `o`, `x`, `c`, `s`, `p`, и следующие модификаторы размера: `hh`, `h`, `l`, `ll`, `z` [C99,]. При

реализации нельзя ограничивать размер вывода одного вызова `printf/vprintf` каким-то фиксированным размером, т. е. нельзя просто реализовать `{v}snprintf` и вызвать ее из `{v}printf` передав буффер фиксированного размера.

3 Программируемый контроллер прерываний

В рамках курса мы будем работать со старым семейством программируемых контроллеров прерываний представленных чипами Intel из серии 8259 (8259, 8259a и 8259b). Эти чипы уже давно не используются в реальном оборудовании поэтому мы будем ссылаться на них как Legacy PIC. К счастью для нас, современные контроллеры прерываний [WIK,] поддерживают интерфейс Legacy PIC, поэтому все что вы напишите можно будет запустить и на реальном железе, а не только в эмуляторе.

Почему мы будем пользоваться Legacy PIC вместо более современных APIC? Причин две:

- Legacy PIC проще (потому что менее функциональный), соответственно быстрее можно получить работающее решение;
- чтобы использовать APIC вам все равно сначала придется настроить Legacy PIC, т. е. работу с Legacy PIC все равно пропустить нельзя.

Как и для любой другой электронной схемы для Legacy PIC есть спецификация: [INT, 1988]. Однако полезность этой спецификации очень ограничена. Она описывает контакты контроллера прерываний и их назначение, но так как этот контроллер прерываний можно подсоединить к любому процессору¹ она не описывает интерфейс для обращения к контактам контроллера. Другими словами, прочитав эту спецификацию вы будете знать какие команды передавать контроллеру прерываний, но не будете знать как именно это сделать. Таким образом чтобы работать с Legacy PIC вам нужно знать как он подключается и какой интерфейс для доступа к его выходам.

¹по крайней мере не только к процессорам семейства x86

3.1 Подключение

На самом деле, в персональных компьютерах использовался не один чип, а два, соединенных в каскад (Legacy PIC можно было соединять в каскады и из большего числа контроллеров). Один из двух чипов называется Master, а другой, соответственно Slave. Выход Slave чипа подсоединяется к второму входу (считая с нуля) Master чипа. Master чип соединен напрямую с процессором.

Всего у каждого чипа по 8 входов для устройств, один из входов Master чипа занят выходом Slave чипа, т. е. остается 15 свободных входов для подключения внешних устройств к контроллерам прерываний. 15 внешних устройств это, на самом деле, очень мало для современных компьютерных систем, поэтому некоторые входы контроллеров прерываний разделяются между несколькими устройствами, но мы не будем касаться этой темы.

3.2 Сигнализация и обработка аппаратных прерываний

Теперь когда мы знаем как Legacy PIC подключен к процессору рассмотрим чуть подробнее что происходит, когда устройству требуется внимание и забота со стороны процессора и оно генерирует прерывание.

Допустим для определенности, что, например, программируемый интервальный таймер (PIT, о котором мы еще поговорим дальше) генерирует сигнал на входе IRQ0, к которому он подключен (мы используем сквозную нумерацию входов: IRQ0-IRQ15, где IRQ0-IRQ7 входы Master чипа, а IRQ8-IRQ15 входы Slave чипа). Контроллер прерываний устанавливает соответствующий бит во внутреннем регистре Interrupt Request Register в 1. После чего контроллер прерываний проверяет другой внутренний регистр Interrupt Mask Register, чтобы проверить, что прерывание не было замаскировано¹.

Если прерывание не было замаскировано, то нужно убедиться что нет более приоритетных прерываний, которые ждут своей очереди². Если более приоритетных прерываний нет, то сигнал об ожидающем обработке прерывании передается процессору.

Что должен делать процессор чтобы принять прерывание? В первую очередь, процессор завершает выполнение текущей

¹замаскированные прерывания ждут, не замаскированные можно передавать процессору

²контроллер прерываний среди прочего выполняет арбитраж прерываний, т. е. определяет очередность обработки прерываний

инструкции¹. Затем процессор проверяет состояние бита разрешения прерываний специального флагового регистра процессора². Если бит разрешения прерываний установлен, то процессор подтверждает получение прерывания подав сигнал на специальный вход контроллера прерываний. После этого контроллер прерываний выставляет на своих выходах номер вектора обработчика сработавшего прерывания.

Важно отметить, что номер вектора прерывания определяет какой обработчик должен быть вызван, чтобы обработать прерывание. И этот номер вектора может не совпадать³ с номером прерывания. Как номера прерываний отображаются на номера векторов прерываний определяется во время инициализации контроллера.

Далее контроллер прерываний выставляет бит в еще одном внутреннем регистре: In Service Register⁴. Этот бит будет сброшен, когда обработчик прерывания передаст специальную команду контроллеру прерываний. У процессора к этому времени есть вся информация, которая нужна, чтобы обработать прерывание. К тому как именно обрабатывается прерывание на стороне процессора мы вернемся после того, как поговорим как инициализировать контроллер прерываний.

3.3 Настройка контроллера прерываний

Настройка контроллера прерываний осуществляется с помощью внутренних регистров контроллера прерываний. Доступ к этим регистрам осуществляется через порты ввода/вывода.

Я уже упоминал выше несколько регистров:

- Interrupt Request Register - установленный бит в этом регистре говорит, что есть прерывание ожидающее подтверждения со стороны процессора;
- In Service Register - установленный бит в этом регистре говорит, что прерывание было подтверждено процессором и ожидается специальная команда от обработчика прерывания, до тех пор пока эта команда не будет послана контроллеру прерываний все прерывания того же или меньшего приоритета не будут сигнализировать процессору;

¹это не нужно воспринимать буквально, например, что будет текущей инструкцией, если процессор использует конвейер?

²его называют FLAGS, EFLAGS или RFLAGS в зависимости от режима

³и скорее всего не будет совпадать

⁴не трудно догадаться по названию регистра, что значит этот бит

- Interrupt Mask Register - позволяет "замаскировать" некоторые прерывания, чтобы контроллер прерываний не сигнализировал о них, т. е. другими словами мы можем используя этот регистр выключать отдельные аппаратные прерывания;

Кроме упомянутых регистров есть еще несколько:

- Command Register - этот регистр описывает команду, которую вы хотите передать контроллеру прерываний (сколько в ней будет байт, например);
- Status Register - этот регистр только для чтения, так что не нужен при настройке контроллера прерываний, поэтому мы его опустим;
- Data Register - в этот регистр мы записываем данные (например, данные нужные согласно команде, которую мы записали в Command Register).

Как уже было отмечено для обращения к этим регистрам используются порты ввода/вывода, в частности, для обращения к Command Register и Status Register Master контроллера используется порт 0x20¹. Interrupt Mask Register и Data Register для Master контроллера отображены на порт 0x21². Для Slave контроллера используются порты 0xA0 и 0xA1.

Что мы должны сделать, чтобы сконфигурировать контроллер прерываний? Мы должны указать ему в какой конфигурации они работают: кто Master, а кто Slave и как они соединены³, кроме того мы должны указать как отображать номера прерываний на номера векторов прерываний.

Конфигурация происходит посредством записи во внутренние регистры "командных слов"⁴. Первое командное слово является главным, записывается в Command Register (т. е. в порты 0x20 и 0xA0) и определяет количество и смысл дальнейших слов, которые будут записаны в Data Register (т. е. в порты 0x21 и 0xA1).

Типичное первое командное слово при инициализации контроллера состоит из следующих бит (наименее значимый справа): 0b00010001. Смысл интересных нам бит следующий:

¹ когда вы читаете из него - вы читаете значение Status Register, а когда пишете - вы пишете в Command Register

² тут все несколько сложнее, потому что в оба регистра можно писать

³ это необходимо, так как Legacy PIC может работать в разных конфигурациях, хотя нас интересует только одна из множества возможных

⁴ часто когда используют термин "слово" подразумевают 16 бит, в данном случае это не так, под словом подразумевается 1 8-ми битный байт

- bit 0 - единица в этом бите означает, что команда состоит из 4 слов (первое слово + 3 слова данных);
- bit 1 - единица в это бите значит, что в системе только один контроллер прерываний, а ноль, что несколько контроллеров прерываний соединены в каскад (конфигурация этого каскада определяется 3-им командным словом);
- bit 4 - должен быть установлен в 1 для команды инициализации контроллера.

Второе командное слово определяет отображение номеров прерываний на номера векторов прерываний. Legacy PIC не очень умен, поэтом отображение осуществляется очень просто: $VECTOR_n = IRQ_n + ICW_2$, где ICW_2 это значение второго командного слова. В архитектуре x86 (точнее в некоторых режимах работы процессоров данной архитектуры) первые 32 вектора прерывания заняты исключениями или зарезервированы, т. е. для нормальной работы ICW_2 должен быть 32 или более. Типичным значением ICW_2 для Master является 0x20, а для Slave 0x28.

Следующее командное слово определяет конфигурацию каскада. Master контроллеру необходимо передать в в этом слове байт, в котором установлены биты соответствующие входам контроллера соединенным со Slave контроллерами, так как у нас Slave контроллер подключен ко второму входу Master (считая с нуля) вы должны передать туда 0b00000100.

Для Slave контроллера это слово интерпретируется как номер входа Master контроллера, к которому он подключен, то есть в нашем случае это должно быть значение 0b00000010.¹

Наконец, последнее командное слово определяет режим работы контроллера прерываний. Я не упоминал об этом ранее, но он может работать в нескольких режимах, из которых нас опять же интересует только один, не вдаваясь в смысл всех бит, командное слово должно быть следующим: 0b00000001, где нулевой установленный бит значит, что контроллер прерываний работает в режим 8086 (режим влияет на взаимодействие контроллер и процессора на низком уровне, который нам не особо интересен).

¹Вопрос на засыпку, а как контроллер узнает каким образом интерпретировать это слово? Мы ведь не сообщаем нигде кто из них Master, а кто Slave? Это для тех кто жаловался на AVR...

3.4 Маскировка прерываний на контроллере

Как уже упоминалось ранее у Legacy PIC есть специальный внутренний регистр, который позволяет избирательно замаскировать прерывания - Interrupt Mask Register. Кроме того я упоминал, что Interrupt Mask Register как и Data Register использует порты 0x21 и 0x41 Master и Slave контроллеров. Возникает вопрос, а как же тогда писать в Interrupt Mask Register? Тут все довольно просто, если запись в порт была частью команды¹, то контроллер интерпретирует запись согласно ожиданиям соответствующей команды, а во всех остальных случаях это будет считаться записью значения в Interrupt Mask Register.

3.5 Команда подтверждения прерывания (EOI)

Вы уже знаете, что обработчик прерывания должен послать специальную команду контроллеру прерываний чтобы сбросить бит в In Service Register и разрешить обработку прерываний с тем же или меньшим приоритетом. Эту команду обычно называют EOI - End Of Interrupt.

EOI существует в двух вариантах: один указывает конкретный номер прерывания на, которое нужно отправить подтверждение, а второй подтверждает последнее (и значит самое приоритетное) просигналенное процессору прерывание. И вы можете использовать любой вариант из них. Но вы должны помнить, что контроллеры прерываний соединены в каскад. Т. е. если устройство подсоединенное к Slave контроллеру сигнализирует о прерывании, то Slave контроллер сообщает об этом мастеру, через один из его входов и таким образом устанавливается сразу два бита: один в In Service Register Slave контроллера, а один в In Service Register Master контроллера и вы должны сбросить оба².

Собственно сама команда записывается в Command Register соответствующего контроллера прерываний и формат этой команды вы можете найти в спецификации под именем OCW2 (Operation Control Word 2).

¹например, команды инициализации, которую я описывал чуть раньше

²другими словами если прерывание пришло на Slave, вы должны отправить подтверждение и на Slave и на Master.

4 Обработка прерываний и таблица векторов прерываний

До сих пор мы касались, в основном, аппаратной части обработки прерываний - контроллера прерываний, теперь мы будем говорить о прерываниях с программной стороны¹.

Вы уже должны знать, что чтобы процессор мог принимать и обрабатывать прерывания вы должны настроить контроллер прерываний, разрешить прерывания на процессоре установив соответствующий бит в флаговом регистре и не забыть в обработчике прерывания выполнить команду EOI. Кроме того вы должны смутно подразумевать, что нужна настроить/создать "вектора" прерываний, о которых я упоминал, но не говорил ничего конкретного. Этот раздел как раз освещает эти моменты, но начну я издалека - с типов прерываний.

4.1 Типы прерываний

Вы уже знаете о прерываниях генерируемых внешними устройствами², но кроме них существуют и другие - программные прерывания. Программные прерывания не соответствуют никаким внешним устройствам и соответственно никак не связаны с контроллером прерываний.

Программные прерывания можно разделить на два класса³:

- прерывания сгенерированные специальной инструкцией (например, `int` или `into`), такие прерывания мы будем называть синхронными⁴;
- прерывания сгенерированные процессором в случае какой-то исключительной ситуации, например, при делении на ноль, или при попытке обратиться к недоступной памяти или использовать некорректный дескриптор;

Мы оставим первый класс на конец курса, а сейчас поговорим о втором классе. Я упоминал, что архитектура x86 резервирует первые 32

¹или, если хотите, со стороны процессора

²это прерывания, о которых нам сообщает контроллер прерываний

³Деление довольно условное, потому что грубо говоря специальной инструкцией мы можем сгенерировать прерывание с любым номером.

⁴потому что они не являются неожиданными для нас, мы сами их вызвали

вектора прерываний, так вот резервирует она их как раз для прерываний второго класса¹.

Прерывания второго класса также делятся на группы:

- ловушки (traps) - генерируются после выполнения какой-то инструкции и позволяют перехватить управление после какого-то события, сделать грязное дело, а потом вернуть управление следующей инструкции;
- ошибки (faults) - соответствуют ошибкам, которые можно поправить, что, в принципе, тоже можно отнести к "грязному делу", но разница между ловушками и ошибками в том, что после обработки ошибки прерванная инструкция перезапускается²;
- критические ошибки (aborts) - суровая версия ошибки, при которой перезапуск прерванной инструкции может быть невозможен, например, потому что адрес возврата может быть некорректен.

Примерами ошибок являются: деление на ноль, выход за границы³ или неправильный код операции⁴.

Примерами ловушек являются: breakpoint или переполнение.

Примеров критических ошибок немного, наиболее типичный из них носит название double fault, и как не трудно догадаться соответствует возникновению ошибки при попытке вызвать обработчик для другой ошибки (т. е. две ошибки одновременно).

Детальная классификация прерывания доступна в [INT, c] в разделе 6.5, а раздел 6.15 содержит справочную информацию о всех зарезервированных прерываниях.

4.2 Таблица дескрипторов прерываний

Теперь вы знаете какие бывают прерывания кроме аппаратных перейдем ближе к делу и коснемся векторов прерываний. Вектор прерываний

¹Это не совсем так, архитектура x86 резервирует эти прерывания под специальные нужды или на будущее, просто так получается, что большинство из этих специальных нужд это как раз прерывания из второго класса.

²Например, если была сгенерирована ошибка деления на 0, вы можете в обработчике прерывания подправить аргументы команды деления и устранить ошибку, после чего деление будет перезапущено

³Это штука позволит проверять что обращение к памяти вышло за границы массива.

⁴Вы передали управление чему-то, что процессор не может декодировать как инструкцию.

это, грубо говоря, информация об обработчике прерывания - другими словами дескриптор обработчика прерывания.

Этот дескриптор по сути содержит адрес функции обработчика прерывания, причем адрес это не просто указатель на функцию, мы также включаем в понятие адреса селектор сегмента кода (подробнее про дескрипторы можно прочитать в [INT, с] особенно разделы 2.1.1, 2.1.2, 2.4.1 и 3.4) и необходимый уровень привилегий, который, впрочем, не будет интересовать нас на данном этапе.

Информация о структуре дескриптора обработчика прерывания доступна в [INT, с] в разделах 6.11 и 6.14.1.

Все дескрипторы обработчиков прерываний хранятся в таблице дескрипторов обработчиков прерываний (IDT). Информация о местонахождении этой таблицы хранится в специальном регистре IDTR. Эта информация состоит из двух частей:

- базовый адрес (IDT Base Address) - просто виртуальный адрес начала таблицы¹;
- лимит - 16 битное число, размер таблицы в байтах минус один ²;

Тот самый номер вектора прерывания это ничто иное как номер дескриптора в этой таблице, таким образом если вы отображали аппаратные прерывания на номера векторов прерываний начиная с 0x20, то в соответствующе дескрипторы IDT вы и должны сохранить информацию о соответствующих обработчиках прерываний.

В домашнем задании вам не нужно настраивать GDT, она уже есть в готовом виде в коде, который вам выдан вместе с заданием, а вот создать IDT вам нужно будет самостоятельно. Для того чтобы настроить IDT вам нужно разобраться, по сути, с двумя вещами:

- формат дескриптора IDT, особенно обратите внимание на типы дескрипторов IDT и чем они друг от друга отличаются;
- как записать в регистр IDTR нужное значение - для этого используется специальная инструкция `lidt`, вам нужно разобраться как она работает;

¹учтите что в 64-битном режиме этот адрес 64-битное число, хотя в [INT, с] об этом явно не сказано

²Таким образом не обязательно создавать таблицу на все 256 возможных векторов прерываний если они вам не нужны, с другой стороны вы можете создать таблицу в которой поместится больше дескрипторов прерываний, но использованы они не будут

4.3 Обработчик прерывания

Вы уже знаете, что обработчик аппаратного прерывания должен посылать команду EOI контроллеру прерываний, сейчас же мы поговорим о том, что должны делать все обработчики прерываний.

Начнем с простого, вызов обработчика прерывания очень похож на вызов функции, разница лишь в деталях. Вызов функции в архитектуре x86 должен заканчиваться специальной инструкцией `ret` или какой-то из ее вариаций¹. В этом для вас не должно быть ничего удивительного. Обработчик прерываний же должен заканчиваться инструкцией `iret`, или в случае 64-битного кода инструкцией `iretq`.

Кроме того, для вас не должно стать неожиданностью, что обработчик прерывания должен сохранять и восстанавливать регистры, которые он собирается испортить, причем в отличие от обычных функций это касается почти всех регистров².

4.4 Включение и выключение прерываний

Вы уже знаете как включать и выключать аппаратные прерывания на контроллере прерываний, но контроллер прерываний это внешнее устройство, несколько более медленное чем процессор, а необходимость включать и выключать прерывания появляется довольно часто³. Поэтому если вы хотите выключить все прерывания, то легче запретить прерывания сбросив флаг в флаговом регистре, о котором я упоминал ранее. Для сброса флага разрешения прерываний используется команда `cli`, а чтобы установить флаг разрешения прерываний (и тем самым включить прерывания на процессоре) используется команда `sti`.

5 Программируемый интервальный таймер (PIT)

Как и для контроллера прерываний для интервального таймера есть спецификация, которая обладает тем же недостатком для нас, что и спецификация контроллера прерываний [INT, 1993]. Поэтому в данном разделе я расскажу про PIT подробнее.

¹Не то чтобы прям совсем обязательно, но если вы не делаете совсем что-то изощренное, то скорее всего используете `ret` или `leave`.

²Для тех кто забыл: обработчик прерывания прерывает основной код не давая ему подготовиться и сохранить состояние нужных ему регистров, а значит это должен сделать сам обработчик прерывания.

³Мы вернемся к этому в задании про многопоточность

PIT внутри содержит генератор тактов который генерирует сигналы с частотой 1193180 Гц. Выбрав нужный режим работы и коэффициент деления вы можете с его помощью генерировать прерывания через равные небольшие интервалы времени.

Подключен PIT обычно к IRQ0 (т. е. нулевой ноге Master контроллера), а значит, если вы отобрали аппаратные прерывания на вектора начиная с 0x20, то номер вектора прерывания PIT будет 0x20.

К счастью PIT не требует какой-то сложной настройки. Для настройки PIT так же как и для Legacy PIC используются порты ввода/вывода. В частности Control Port имеет номер 0x43 и отвечает за команду и выбор "канала" и Data Port, который для каждого "канала" свой, в частности для нулевого (который вам и предлагается использовать) это порт 0x40.

Упомянутые выше "каналы" вы можете рассматривать как различные таймеры внутри PIT. Всего каналов 3, но два из них условно заняты, а для свободного использования остается только нулевой канал, с которым мы и будем работать.

Вы уже должны примерно представлять как работают различные таймеры в общем, PIT мало чем от них отличается, так что большая часть из того что будет расписано дальше может выглядеть подозрительно знакомой.

Начнем с режимов работы, их 6, как всегда нам нужен только один - Rate Generator ¹. Как не трудно догадаться (по названию и из задания, которое вам нужно сделать) в этом режиме PIT генерирует прерывания через равные интервалы времени.

Коэффициент деления это 16-битное число. И это все что можно сказать про коэффициент деления. Чтобы установить режим работы и коэффициент деления нужно записать в Control Port команду в специальном формате:

- bit 0 - отвечает за выбор формата числа, в котором мы передаем делитель частоты, 0 значит, что используется обычное двоичное кодирование, а 1 значит, что используется BCD²;
- bits [3:1] - эти 3 бита содержат номер режима работы, для Rate Generator используется значение 2;
- bits [5:4] - определяют какую часть коэффициента деления мы хотим записать, 1 значит, что мы хотим записать только наименее

¹Вообще говоря нам подойдут два режима из 6 - можно также использовать Square Wave Mode.

²Не уверен, что нужно говорить, но вы наверняка не хотите использовать BCD

значимый байт из двух, 2 значит, что мы хотим записать наиболее значимый из двух, ну и наконец 3 значит, что первая операция записи запишет наименее значимый байт, а вторая операция записи запишет наиболее значимый байт ¹;

- bits[7:6] - выбирают какой из каналов вы настраиваете, так как мы работаем только с нулевым, то значение этих бит, очевидно, 0;

Далее необходимо записать в Data Port значение коэффициента деления. В зависимости от значения bits [5:4] вам потребуется сделать либо одну запись либо две записи подряд.

6 Последовательный порт

Последний кусочек аппаратной части этого задания - последовательный порт (UART). В персональных компьютерах использовалось несколько разновидностей контроллеров последовательных портов, собирательное название для них "семейство 8250", но на этот раз уже не от компании Intel, а от National Semiconductor. Как и для других интегральных схем для нее имеется документация: [NS:, 1990] о проблемах этой документации применительно к нашим задачам говорить уже излишне.

Последовательный порт может работать в двух режимах: с использованием прерываний и опрашивая контроллер. Вам рекомендуется выбрать второй вариант по нескольким причинам:

- он проще;
- неизвестно в каком контексте вам понадобится выводить что-то в последовательный порт²;
- нам не нужно (пока) чтение из последовательного порта;
- вы всегда сможете перейти к использованию прерываний в дальнейшем;

¹Так как нам надо инициализировать PIT только один раз, вы скорее всего должны использовать значение 3.

²Возможно вы захотите выводить какие-то логи в контексте, в котором прерывания отключены.

6.1 Конфигурация последовательного порта

По количеству разных внутренних регистров и опций конфигурации последовательный порт заткнет за пояс не один Legacy PIC, а целый каскад из 9 Legacy PIC-ов ¹.

Вы уже должны знать из чего, примерно, состоит конфигурация последовательного интерфейса:

- символьная скорость, обычно определяется коэффициентом деления некоторой базовой частоты;
- формат кадра, который включает количество бит данных, стоп бит и проверку четности;
- режим работы контроллера последовательного интерфейса (использовать прерывания или нет, читать или писать и тд) - зависящая от контроллера часть;

Как обычно настройка осуществляется через порты ввода/вывода, которые соответствуют каким-то внутренним регистрам контроллера. В нашем конкретном случае для конфигурации последовательного порта используются порты ввода/вывода начиная с 0x3f8 и до 0x3ff включительно².

Пройдемся по порядку по портам и регистрам, на которые они отображены. Почти самый простой регистр это регистр данных. Вы пишете в этот регистр то, что хотите передать и читаете из него то, что получили. Этот регистр использует порт $0x3f8 + 0$ (я буду использовать такую нотацию для обозначение отдельных портов ввода/вывода последовательно порта). Этот же порт используется для записи и чтения значения младшего байта коэффициента деления, как определяется на что этот порт указывает в данный момент я расскажу дальше.

За прерывания отвечает Interrupt Enable Register, и для доступа к нему используется порт $0x3f8 + 1$. Отдельные биты этого регистра отвечают за генерацию прерываний при тех или иных событиях. Если записать в регистр 0, то контроллер не будет генерировать прерывания. И опять же, тот же самый порт используется для доступа к старшему байту коэффициента деления.

¹Максимальное количество PIC-ов в каскаде 9: 1 Master и 8 Slave.

²На самом деле порты ввода/вывода последовательного порта могут находиться и по другим адресам, но не будем усложнять.

Следующий важный для нас регистр это Line Control Register и он использует порт $0x3f8 + 3$. Этот регистр выполняет две задачи¹:

- определяет куда в данный момент указывают порты $0x3f8 + 0$ и $0x3f8 + 1$;
- определяет формат кадра;

За первую функцию отвечает 7 бит (начиная с 0) регистра LCR, также известный как DLAB (Divisor Latch Access Bit). Если этот бит установлен в 1, то порты $0x3f8 + 0$ и $0x3f8 + 1$ указывают на младший и старший байты коэффициента деления. В противном случае они указывают на регистр данных и Interrupt Enable Register, соответственно.

Биты 0 и 1 Line Control Register отвечают за количество бит данных в формате кадра. Чтобы использовать 8 бит данных вам нужно чтобы оба бита были выставлены в 1.

Бит 2 отвечает за количество стоп бит, если вам нужен 1 стоп бит, то используйте значение 0.

Биты 3-5 отвечают за проверку четности, если вам не нужна проверка четности, то установите их значение в 0².

Наконец Line Status Register позволяет проверить закончилась ли предыдущая передача, или еще нужно подождать перед тем как писать в регистр данных следующий байт. Этот регистр использует порт $0x3f8 + 5$. Нас интересует в этом регистре бит 5. Если этот бит установлен, значит можно записать следующий байт, если этот бит сброшен, то нужно ждать.

Гораздо более подробная информация о последовательных портах в персональных компьютерах их различных версиях, особенностях и разных режимах работы доступна в [SER,].

7 Предоставляемый код

Вместе с заданием мы предоставляем вам начальный код и билд скрипт. Вы можете вносить в него любые изменения, пытаться его как вам угодно или вообще выкинуть и не использовать. Назначение этого кода упростить вам жизнь, чтобы вам не пришлось сразу и неожиданно писать целую кучу³ кода на языке ассемблера, с которым вы не знакомы,

¹абсолютно друг с другом не связанные

²Вообще, достаточно установить в 0 только значение 3 бита.

³в этом задании вам, скорее всего придется написать какое-то количество ассемблерного кода, но это будет уже не целая куча.

но это не значит, что вы можете вообще не разбираться в этом коде, потому что я не всегда буду таким добрым и когда-нибудь вам придется столкнуться с суровой реальностью.

Пройдемся по списку:

- Makefile - тут трудно что-то добавить, он довольно примитивный, добавлять в него свои файлы не проблема;
- videomem.S - код для работы с видеопамятью, он нужен только для bootstrap.S пока вы не настроили последовательный порт, после этого работа с видеопамятью нам не понадобится;
- bootstrap.S - в этом файле находится точка входа в программу, он отвечает за настройку начальной GDT, инициализацию paging-a (о которой вам не нужно волноваться на данном этапе) и перевод процессора в так называемый long mode (64-битный режим работы), после чего он просто вызывает функцию main (с которой вы и начнете);
- kernel.ld - линкер скрипт, из этого файла вы можете увидеть, что ядро загружается начиная с 1М физической памяти, но рассчитано на работу в "верхах" виртуального адресного пространства (а именно с адреса 0xffffffff80000000), таким образом все нижнее виртуальное адресное пространство будет свободно для userspace приложений;
- memory.h - файл, который содержит информацию о конфигурации памяти, в частности он содержит используемые начальной GDT селекторы кода и селекторы данных (KERNEL_CODE и KERNEL_DATA, соответственно);
- ioport.h - функции работы с портами ввода/вывода, которые наверняка вам пригодятся в домашнем задании;
- interrupt.h - содержит описание структуры-указателя на IDT и функцию для установки значения IDTR, они тоже могут оказаться полезными;
- kernel_config.h - предполагается, что вы сюда будете добавлять различные опции конфигурации, на данный момент там есть только одна опция, о которой будет рассказано в разделе про использование QEMU;
- main.c - содержит функцию main, которая не делает ничего полезного.

8 Использование QEMU

Проще всего проверять ваше ядро не на реальной машине, а в эмуляторе. Тут у нас есть некоторый выбор опций. ИМХО, самый удобный вариант QEMU. Так что я покажу как пользоваться QEMU для запуска и отладки ядра.

8.1 Запуск ядра в QEMU

Чтобы просто запустить скомпилированное ядро в qemu нужно выполнить следующую команду:

```
qemu-system-x86_64 -kernel kernel
```

- `qemu-system-x86_64` - `system` в названии значит, что мы эмулируем полную систему¹, а `x86_64` это наша целевая архитектура;
- опция `kernel` позволяет указать бинарный файл ядра, бинарный файл должен быть `multiboot` или `linux boot protocol` совместимым (в примере выше используется файл с именем `kernel` из текущего каталога).

Если когда-нибудь вам не будет хватать производительности QEMU, то вы можете использовать опцию `-enable-kvm`, если у вас достаточно современный процессор (а это почти всегда так) и вы не пользуетесь каким-нибудь изотерическим дистрибутивом linux, то QEMU будет использовать средства аппаратной виртуализации архитектуры x86, что может заметно ускорить выполнение.

Иногда будет полезно указать QEMU какое количество памяти доступно виртуализуемой системе. Это, как минимум, полезно чтобы проверить, что ваше ядро адекватно реагирует на ситуации когда в системе не достаточно памяти или когда ее слишком много². Для этого можно использовать опцию `-m`. Например:

```
qemu-system-x86_64 -kernel kernel -m 256
```

команда выше говорит, что в системе должно быть 256 мегабайт виртуально памяти. Можно также указывать суффиксы, например:

¹QEMU позволяет осуществлять эмуляцию на уровне процессов, т. е. вы например можете запустить Linux приложение собранное под ARM под QEMU на x86 и это будет даже условно сносно работать

²впрочем слишком много в QEMU все равно не передать.

```
qemu-system-x86_64 -kernel kernel -m 1g
```

теперь мы требует 1 гигабайт памяти.

Я уже упоминал, что мы не будем использовать экран, а вместо него используем последовательный порт. QEMU позволяет соединить последовательный порт виртуальной со стандартными потоками ввода/вывода самого QEMU. Другими словами мы можем направить последовательный порт прямо к нам в терминал. Для этого можно использовать опцию `serial` следующим образом:

```
qemu-system-x86_64 -kernel kernel -serial stdio
```

Ну и наконец, раз нам не нужен экран, то мы можем попросить QEMU не создавать графическое окно "виртуального экрана", это делается с помощью опции `-nographic`. Впрочем, после этой опции пользоваться терминалом становится проблематично, так что я бы не советовал ее вам использовать.

8.2 Отладка с помощью GDB

Самый главный плюс использования QEMU это возможность подключить отладчик. Но в случае с QEMU, x86_64 и GDB есть некоторая тонкость. Для начала, чтобы можно было подключить отладчик нужно указать QEMU опцию `-s`:

```
qemu-system-x86_64 -kernel kernel -s
```

После этого к QEMU можно подключиться с помощью GDB. Для этого запустите GDB и введите в нем следующие команды:

```
set architecture i386:x86-64
target remote localhost:1234
```

После этого QEMU остановится и вы можете делать все что вы можете делать с обычными userspace программами используя дебагер. Однако, если вы хотите остановить выполнение QEMU в самом начале загрузки ядра, перед стартом функции `main`¹, а не в случайном месте до которого дошло ваше ядро пока вы набирали команды в GDB, то тут есть небольшая проблема.

Обычно в QEMU для этого используется опция `-S`, но в данном случае она нам не поможет. Причина в том, что ядро запускается изначально в

¹а обычно вы этого и хотите

32 битном режиме и опция -S остановит ядро в самом начале 32 битном режиме, после чего ядро переводит процессор в 64 битный режим и в этом переходе из одного режима в другой заключается проблема: QEMU или GDB не могут адекватно обработать этот переход¹.

В связи с тем, что вам вряд ли придется отлаживать 32 битную часть кода или сам переход из 32 битного кода в 64 битный, то вам может помочь следующий хак. Я упоминал про файл `kernel_config.h` и про одну единственную опцию, которая там в данный момент есть: `CONFIG_QEMU_GDB_HANG`. Если вы поищите использование этой опции в `bootstrap.S` то вы увидите, что она включает/выключает бесконечный цикл перед самым вызовом функции `main` в `bootstrap.S`. Таким образом, если вы раскомментируете `define` в `kernel_config.h` ядро зависнет после перехода в 64 битный режим перед вызовом функции `main`.

Пока ядро крутится в бесконечном цикле вы можете неторопясь подключиться к нему с помощью GDB, настроить все нужные вам breakpoint-ы или загрузить дебажную информацию, а после чего вам нужно выйти из бесконечного цикла, например, используя команду `jump` GDB. Таким образом вы без проблем подключитесь к QEMU после перехода в 64 битный режим, но до вызова `main`.

9 Вопросы и ответы

Если у вас есть какие-то вопросы, замечания дополнения, то отправляйте их на адрес `krinkin.m.u@gmail.com`. Вопросы и ответы на них, если они мне известны и если вы не должны найти их самостоятельно попадут в эту секцию.

References

[WIK,] Advanced programmable interrupt controller. https://en.wikipedia.org/wiki/Advanced_Programmable_Interrupt_Controller. Accessed: 2016-02-08.

[INT, a] Intel 8253. https://en.wikipedia.org/wiki/Intel_8253. Accessed: 2016-02-08.

¹QEMU винят GDB-шников, GDB-шникам много раз присылали разные патчи на исправление этого дела, но ни один им не угодил, а мне без разницы кто виноват - я хочу чтобы работало, поэтому приходится придумывать обходные пути.

- [INT, b] Intel 8259. https://en.wikipedia.org/wiki/Intel_8259. Accessed: 2016-02-08.
- [INT, c] Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer's Manual, Volume3: System Programming Guide. <http://www.intel.com/content/www/us/en/processors/architectures-software-developer-manuals.html>.
- [SER,] Interfacing the serial / rs-232 port. <http://retired.beyondlogic.org/serial/serial.htm>. Accessed: 2016-02-08.
- [CPP,] printf - c++ reference. <http://www.cplusplus.com/reference/cstdio/printf/>. Accessed: 2016-02-08.
- [INT, 1988] (1988). 8259a. programmable interrupt controller (8259a/8259a-2). <https://pdos.csail.mit.edu/6.828/2010/readings/hardware/8259A.pdf>.
- [NS:, 1990] (1990). Pc16450c/ns16450, pc8250a/ins8250a universal asynchronous receiver/transmitter. http://pdf.datasheetcatalog.com/datasheets/700/255656_DS.pdf.
- [INT, 1993] (1993). 8254. programmable interval timer. <http://www.scs.stanford.edu/10wi-cs140/pintos/specs/8254.pdf>.