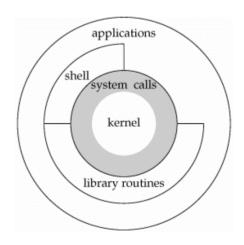
Repository Link: https://github.com/SamanEN/Operating-System-Lab-Projects

Latest Commit Hash: 7a5716e376bed326da39b88b8460834d0a14db02

آشنایی با سیستمعامل xv6

1. معماری سیستمعامل xv6

سیستم عامل xv6 مشابه Unix v6 نوشته شده و معماری و ساختاری شبیه به آن دارد. این سیستم عامل برای پردازندههای مبتنی بر xv6-rev11 نوشته شده (مطابق با داکیومنت این سیستم عامل؛ xv6-rev11). علاوه بر آن در دفاع از این سخن میتوان به فایل x86.h اشاره کرد که از دستورات پردازندههای x86 استفاده شده است. در دیگر فایلهای "basic headers"، نظیر asm.h و mmu.h نیز میتوان اشاراتی به معماری thix مشاهده کرد. معماری کلی سیستم عامل Unix بصورت زیر میباشد:



همانطور که گفته شد، معماری xv6 نیز از Unix پیروی میکند. این موضوع از دستهبندی فایلها که شامل user-level ،system calls ،file systems و... میشود نیز قابل مشاهده است.

2. بخشهای پردازه و چگونگی اختصاص پردازنده به پردازههای مختلف

یک پردازه در xv6 از حافظهٔ فضای کاربری (user-space) (شامل دستورات، دادهها و استک)، و وضعیت پردازه که فقط برای هسته قابل رؤیت است تشکیل شده است.

xv6 زمان را بین پردازهها تقسیم میکند و به صورت نامحسوس پردازندهها را برای اجرای دستورات به پردازهها اختصاص میدهد. هروقت یک پردازه قرار است از اجرا توسط پردازنده خارج شود، سیستمعامل register های CPU که حاوی مقادیر مورد نیاز آن پردازه بوده را ذخیره میکند تا دفعه بعدی که آن پردازه قرار است اجرا شود، آنها را بازگرداند.

هسته xv6 به هر پردازه یک شناسه یکتا (Process Identifier) اختصاص میدهد. با استفاده از system system (eall اختصاص میدهد. با استفاده از getpid (call

3. مفهوم file descriptor و عملكرد pipe در xv6

مفهوم file descriptor در این سیستم عاملها در واقع به یک عدد اشاره میکند که به کمک آن میتواند از یک فایل بخواند یا در آن بنویسد. به ازای هر پردازه یک جدول برای نگهداری file descriptorها وجود دارد که باعث میشود این مقادیر برای پردازهها به صورت خصوصی باشد و برای هر کدام از آنها از مقدار 0 آغاز شود.

طبق قرارداد، مقدار 0 برای stdin، مقدار 1 برای stdout و مقدار 2 برای stderr تعریف شده است. با توجه به اینکه file descriptor میتواند مربوط به یک فایل، یک دستگاه یا pipe باشد، سیستم عامل با استفاده از پیادهسازی file descriptorها به این شکل، توانسته است یک interface انتزاعی برای هرکدام از این موارد ایجاد کند و همه آنها را به یک شکل ببیند.

عملگر pipe برای ارتباط بین پردازهها استفاده میشود. در واقع به کمک این عملگر میتوانیم stdout یک پردازه را به stdin یک پردازه دیگر متصل کنیم.

عملکرد pipe در سیستم عامل xv6 به این صورت است که ابتدا به کمک تابع pipe، دو pipe در سیستم عامل xv6 به این صورت است که ابتدا بخش قابل خواندن پایپ را میبندد و به هم متصل هستند ایجاد میکند. سپس برای پردازه سمت چپ ابتدا بخش قابل خواندن پایپ را میکند. برای سپس بخش قابل نوشتن آن را به عنوان stdout برای این پردازه قرار میدهد و دستور را اجرا میکند. برای پردازه سمت راست ابتدا بخش قابل نوشتن پایپ را میبندد و سپس بخش قابل خواندن آن را به عنوان stdin در نظر میگیرد و در نهایت این دستور را هم اجرا میکند. سپس منتظر میماند تا هر 2 دستور خاتمه یابند. ممکن است دستور سمت راست پایپ شامل دستوراتی باشد که در خود آنها نیز از پایپ استفاده شده است. در این صورت، درختی از دستورات اجرا میشوند. لازم به ذکر است که پردازه سمت راست تا زمانی که stdin آن end of file نرسیده باشد، منتظر داده جدید میماند.

4. توابع exec و fork

تابع fork برای ایجاد یک process جدید استفاده میشود. در واقع این تابع یک نسخه کپی از پردازهای میسازد که این تابع را صدا زده است. منظور از کپی این است که دیتا و دستورات پردازه فعلی در حافظه پردازه جدید (child) کپی میشوند. با وجود اینکه در لحظه ایجاد پردازه فرزند، دادههای آن (متغیرها و رجیسترها) با پردازه پدر یکسان هستند، اما در واقع این دو پردازه حافظه جداگانهای خواهند داشت و تغییر یک متغیر در پردازه پدر، آن متغیر در پردازه فرزند را تغییر نمیدهد. پردازه پدر پس از ایجاد پردازه فرزند، به pid تابع fork پردازه و این اورای همزمان دو پردازه را فراهم میسازد. مقدار return شده از تابع fork نیز pid پردازه فرزند نیز دقیقا همان caller تابع fork است با این تفاوت که مقدار خروجی این تابع عدد 0 خواهد بود. پس اگر با استفاده از کد ; ()pid = fork یک پردازه جدید درست کنیم، یکی از حالتهای زیر برای مقدار pid رخ میدهد:

- pid = 0 : در پردازه فرزند هستیم.
- pid > 0: در پردازه پدر هستیم و مقدار pid در واقع آیدی پردازه فرزند است.
- pid < 0: در زمان اجرای تابع fork و پردازه جدید اروری وجود داشته و پردازه فرزند ایجاد نشده است.
 اگر پس از fork کردن از تابع () wait استفاده شود، پردازه پدر منتظر پایان یافتن پردازه فرزند میشود و سپس
 کار خود را ادامه میدهد. خروجی این تابع، pid پردازه پایان یافته است. اگر پردازه فعلی هیچ پردازه فرزندی

نداشته باشد، خروجی این تابع 1- خواهد بود.

قطعه کد زیر مثالی برای استفاده از تابع fork را نشان میدهد:

```
int pid = fork();
if (pid == 0) {
   printf("This is child process\n");
   printf("Child process is exiting\n");
   exit(0);
else if (pid > 0) {
   printf("This is parent process\n");
   printf("Waiting for child process to exit\n");
   wait();
   printf("Child process exited\n");
}
else {
  printf("Fork failed\n");
```

تابع exec حافظه یردازه فعلی را با یک حافظه جدید که در آن یک برنامه با فایل ELF لود شده است، جایگزین میکند. در واقع ()exec راهی برای اجرای یک برنامه در پردازه فعلی است. بر خلاف تابع ()fork، برنامه به caller تابع ()exec باز نمیگردد و برنامه جدید اجرا میشود مگر اینکه در زمان اجرای این تابع یک ارور رخ دهد. برنامه جدید اجرا شده در یک نقطهای با استفاده از تابع exit اجرای پردازه را خاتمه میدهد. تابع exec دو پارامتر ورودی دارد که پارامتر اول نام فایل برنامه و پارامتر دوم آرایه آرگومانهای ورودی برنامه است. قطعه کد زیر مثالی از اجرای این تابع را نشان میدهد:

```
char* args[] = {"ls", "-l", "/home", NULL}; // Null is required
exec("/bin/ls", args);
printf("Exec failed\n");
```

مزیت ادغام نکردن این دو تابع در زمان l/O redirection خودش را نشان میدهد. زمانی که کاربر در shell یک برنامه را اجرا میکند، کاری که در پشت صحنه توسط shell انجام میشود به شرح زیر است:

- 1. ابتدا دستور تایپ شده توسط کاربر در ترمینال را میخواند.
 - 2. با استفاده از تابع fork یک پردازه جدید ایجاد میکند.
- 3. در پردازه فرزند با استفاده از تابع exec برنامه درخواست شده توسط کاربر را جایگزین پردازه فعلی (فرزند) میکند.
 - 4. در پردازه پدر برای اتمام کار پردازه فرزند wait میکند.
 - 5. پس از اتمام پردازه فرزند به main باز میگردد و منتظر دستور جدید میشود.

زمانی که کاربر برای یک دستور از redirection استفاده میکند، تغییرات لازم در file descriptorها پس از fork و پیش از exec و در پردازه فرزند انجام میشود.

قطعه کد زیر این مورد را به شکل ساده شده نشان میدهد (فرض کنید دستور اجرا شده cat < in.txt است):

```
char* args = {"cat", NULL};
int pid = fork();
if (pid == 0) {
   close(0); // close stdin
    open("in.txt", O RDONLY); // open in.txt for reading (fd: 0)
    exec("/bin/cat", args):
    printf("Exec failed\n")
else if (pid > 0) {
  wait();
   printf("Child process has exited\n");
}
else {
   printf("The fork failed\n");
```

در صورتی که این دو تابع ادغام شوند، یا باید حالتهای redirection به عنوان پارامتر به تابع یاس داده شوند که هندل کردن این حالت دردسرهای خودش را دارد و یا اینکه shell پیش از اجرای این تابع، file descriptorهای خود را تغییر دهد و بعد از اتمام کار این تابع نیز به حالت قبل برگرداند و یا در بدترین حالت، هندل کردن redirection را در هر برنامه مانند cat پیادهسازی کنیم.

اضافه کردن یک متن به Boot Message

```
Booting from Hard Disk..xv6...
cpu0: starting 0
sb: size 1000 nblocks 941 ninodes 200 nlog 30 logstart 2 inodestart 32 bmap start 58 init: starting sh
Group 1:
- Saman Eslami Nazari : 810199375
- Pasha Barahimi : 810199385
- Misagh Mohaghegh : 810199484
$ |
```

پس از بوت شدن سیستمعامل نام اعضای گروه نمایش داده شده است. این کار با افزودن یک printf در فایل init.c انجام شده است.

اضافه کردن چند قابلیت به کنسول xv6

1. دستور ctrl + n برای پاک کردن همه اعداد خط کنونی

برای اضافه کردن این قابلیت تابع زیر به فایل console.c اضافه شده است و در switch case تابع دری اضافه کردن این قابلیت تابع صدا زده می شود:

```
static void
remnums()
{
  char cmd[INPUT_BUF];
  int j = 0;
  for(int i = 0; i < input.e - input.w; ++i) {
    int idx = (input.w + i) % INPUT_BUF;
    if(input.buf[idx] >= '0' && input.buf[idx] <= '9') {
      continue;
    }
    cmd[j++] = input.buf[idx];
}
cmd[j] = '\0';
consclear();
consputs(cmd);
}</pre>
```

2. دستور ctrl + r برای برعکس کردن خط کنونی

همانند قابلیت قبلی، با صدا کردن تابع زیر در switch case تابع consoleintr به ازای حالت (۲٬۹٪)، میتوان این قابلیت را به ترمینال اضافه کرد:

```
static void
revline()
{
   char cmd[INPUT_BUF];
   memmove(cmd, input.buf + input.w, input.e - input.w);
   cmd[input.e - input.w] = '\0';
   revstr(cmd, input.e - input.w);
   consclear();
   consputs(cmd);
}
```

3. دستور tab برای تکمیل کردن خط کنونی

استراکت زیر به منظور ذخیره تاریخچه دستورات استفاده میشود:

```
#define HIST_SIZE 15
struct {
  uint queue_idx;
  char cmd_buf[HIST_SIZE][INPUT_BUF];
  uint last_used_idx;

int is_suggestion_used;
  char original_cmd[INPUT_BUF];
  uint original_cmd_size;
} hist;
```

متغییر queue_idx نشاندهنده شماره خانه فعلی صف تاریخچه دستورات است. queue_idx نیز آرایه نگهدارنده دستورات گذشته است. علاوه بر آن از یک شماره خانه به نام last_used_idx برای نگه داشتن آخرین پیشنهاد فعلی استفاده میکنیم تا هنگام پیشنهاد دادن دستورات مختلف، همواره دستوری جدید از تاریخچه به کاربر ارائه شود. سه متغییر بعدی برای نگه داشتن دستور اصلی است که کاربر قبل از دریافت پیشنهادات وارد کرده بود؛ استفاده از این متغییر ها به این دلیل است که پیشنهادات همواره بر مبنای دستور وارد شده باشند و پس از تغییر دستور توسط پیشنهادات، پیشنهادات عوض نشوند.

دو تابع get_suggestion و suggest_cmd و suggest_cmd اضافه شدهاند که به ترتیب وظایف پیشنهاد مناسب برای دستور فعلی و قرار دادن پیشنهاد دریافت شده در کنسول را بر عهده دارند. علاوه بر آن تابع push_current_hist نیز برای اضافه کردن دستور وارد شده توسط کاربر به تاریخچه دستورات نوشته شده است. این توابع به صورت زیر میباشند:

```
static int
get suggestion(const char* cmd, uint cmd size)
  for (int i = 0; i < HIST SIZE; ++i) {
   int idx = (i + hist.last used idx) % HIST SIZE;
    if(strncmp(cmd, hist.cmd buf[idx], cmd size) == 0){
      return idx;
 return -1;
static void
suggest cmd()
  if(!hist.is suggestion used){
   hist.original cmd size = input.e - input.w;
    memmove(hist.original cmd, input.buf + input.w,
hist.original cmd size);
  int suggested cmd = get suggestion(hist.original cmd,
hist.original cmd size);
 if(suggested cmd \geq 0){
   hist.is suggestion used = 1;
   hist.last used idx = suggested cmd + 1;
   consclear();
    consputs(hist.cmd buf[suggested cmd]);
static void
push current hist()
  memset(hist.cmd buf[hist.queue idx], 0, INPUT BUF);
  memmove(hist.cmd buf[hist.queue idx],
          input.buf + input.w,
          input.e - input.w - 1);
  hist.queue idx = (hist.queue idx + 1) % HIST SIZE;
 hist.is suggestion used = 0;
 hist.last used idx = 0;
  memset(hist.original cmd, 0, INPUT BUF);
```

در نهایت عملکرد پیادهسازی شده در این بخش بدین شرح میباشد: به ازای هر دستور وارد شده توسط کاربر، آن دستور در تاریخچه دستورات قرار میگیرد. این تاریخچه شامل حداکثر 15 دستور آخر میباشد. علاوه بر آن دستورات قرار گرفته در این تاریخچه صحتسنجی نشده و دستورات نامعتبری نیز ذخیره میشوند. هر بار که کاربر کلید tab را فشار دهد، یک پیشنهاد توسط این تاریخچه به کاربر ارئه میشود که تکمیل کننده رشته وارد شده است. پیشنهادات از اولین دستورات وارد شده شروع میشوند و با هر بار فشردن مجدد tab دستور بعدی

پیشنهاد داده میشود. در صورت اتمام پیشنهادات و پیمایش تمام دستورات موجود در تاریخچه، پیشنهادات دوباره از اول ارائه خواهند شد و اینکار بصورت دایرهوار ادامه خواهد یافت.

اجرا و پیادهسازی یک برنامه سطح کاربر

```
$ prime_numbers 20 50
$ cat prime_numbers.txt
23 29 31 37 41 43 47
$ |
```

فایل prime_numbers.c همانند برنامه های دیگر از جمله wc.c و wc.c نوشته شده و به متغیر UPROGS در Makefile اضافه شده است.

مقدمهای درباره سیستمعامل و xv6

- 5. سه وظیفه اصلی سیستمعامل
- 6. گروههای فایل های اصلی xv6

کامپایل سیستمعامل xv6

- 7. دستور make -n و کدام دستور فایل نهایی را میسازد؟
 - 8. متغیرهای UPROGS و ULIB در Makefile

متغیر UPROGS: این متغیر لیستی از برنامههای کاربر را دارد که در هنگام ساخت و کامپایل xv6، این برنامهها نیز کامپایل و تبدیل به فایلهای قابل اجرا توسط سیستم عامل میشوند. نام هر یک از این برنامهها به صورت نیز کامپایل و تبدیل به فایلهای قابل اجرا توسط سیستم عامل میشوند. نام هر یک از این برنامهها به صورت file_name_ در این لیست قرار گرفته است. تمام اسامی به صورت (file_name.o) و متغیر ULIB دارد. بنابراین هدفهای دارند)، یک هدف¹ با پیشنیاز²های فایل آبجکت هدف (file_name.o) و متغیر ULIB دارد. بنابراین هدفهای موجود در UPROGS منجر به ساخت فایل آبجکت برنامههای کاربر، اجرا شدن هدفهای مربوط به قابل میشود و در نهایت اجرای دستور bl میشود. دستور bl برای پیوند³ فایلهای مورد نیاز و تولید یک فایل قابل اجرا مورد استفاده قرار میگیرد. علاوه بر آن فایلهای آبجکت مربوط به هر برنامه (file_name.o) توسط یک افاون درونی⁴ Makefile ساخته میشوند و به صورت صریح در Makefile نوشته نشدهاند.

متغیر <u>ULIB</u>: این متغیر شامل تعدادی از کتابخانههای زبان c میباشد. در بسیاری از کدهای xv6 توابع این کتابخانهها استفاده شدهاند و برای اجرایشان به کامپایل این فایلها نیاز داریم. برای مثال برنامههای سطح کاربر نیازمند کامپایل فایلهای ULIB میباشند؛ بنابراین همانطور که در بخش قبل نیز گفته شد، فایلهای ULIB به عنوان پیشنیاز در قوانین قرار گرفتهاند و در نهایت توسط دستور bl به فایلهای اجرایی پیوند میشوند. فایلهای malloc ،strcpy ،strcmp ،printf و… هستند.

در نهایت، همانطور که از اسم این متغیرها نیز پیداست، UPROGS معادل User Programs و ULIB معادل USer Programs و ULIB معادل User Libraries است که به ترتیب برنامههای کاربر و کتابخانههای کاربر محسوب میشوند.

اجرا بر روی شبیهساز QEMU

9. محتوای دو دیسک ورودی QEMU

مراحل بوت سیستمعامل xv6

اجرای بوتلودر

² Prerequisite

¹ Target

³ Link

⁴ Built-in implicit rule

ياشا براهيمي - 810199385

10. محتوای سکتور نخست دیسک قابل بوت

اولین کامندهای اجرا شونده توسط Makefile شامل کامپایل کردن object file های bootmain.c و bootasm.S، پیوند زدن این دو و تولید objcopy ،bootblock.o کردن بخش text. فایل bootblock.o به فایل bootblock و در نهایت داده شدن به اسکرییت sign.pl برای اضافه کردن 2 بایت boot signature به bootblock است.

در سكتور نخست (512 بايت اول) ديسك قابل بوت، محتواي فايل bootblock قرار دارد.

11. مقایسه فایل باینری بوت با بقیه فایلهای باینری xv6 و تبدیل آن به اسمبلی

همه فایلهای باینری آبجکت ۲۷6 در فرمت ELF¹ هستند. این فرمت باینری از بخشهای مختلفی تشکیل شده است. در ابتدای آن هدرهایی شامل اطلاعات لود شدن فایل نوشته شده است و سپس چند section دارد که هر کدام حجمی از کد یا داده اند که در آدرس مشخصی از حافظه لود میشوند.

فرمت فایل ELF برای انواع object file ها یعنی relocatable (فایلهای o. که توسط linker استفاده میشوند)، executable و shared object ها تعریف شده است.

دو هدر ELF Header و Program Header در فایل elf.h به زبان سی تعریف شدهاند.

در ELF Header بخشی به نام e_entry وجود دارد که آدرس نقطه ورود برنامه را مشخص میکند.

از section های ELF میتوان به text. و rodata. و data. و bss. اشاره کرد.

- text. شامل دستورات قابل اجرای برنامه است.
- read-only . حاوي دادههاي read-only از جمله string literal ها در زبان سي است.
 - data. شامل دادههای مقدار دهی شده مانند برخی متغیرهای گلوبال است.
- bss. شامل دادههای مقدار دهی نشده است که چون دادهای وجود ندارد فقط آدرس و اندازه اش در فایل ذخیره میشود.

با استفاده از دستور objdump -h bootblock.o میتوانیم نوع فایل باینری (که مانند بقیه فایلهای باینری xv6 به فرمت elf32-i386 است)، و در ادامه خروجی دستور، section های ELF را مشاهده کنیم. بوت لودر پس از لود شدن در آدرس ثابت 0x7C00، توسط پردازنده اجرا میشود تا کرنل را اجرا کند. در اینجا تنها اطلاعات مهم، كدى است كه قرار است اجرا بشود. با مقايسه bootblock.o با بقيه object file ها میبینیم که بخشهای data. و غیره را ندارد و بخش اصلی اش فقط text. است.

از آنجا که bootblock.o در آدرس خاصی شروع به اجرا شدن میکند، در هنگام ساخته شدنش از فلگ Ttext 0x7C00- استفاده شده است که آدرس بخش text. فایل خروجی را مشخص میکند. فلگ e start-هم میگوید که نقطه شروع برنامه لیبل start در bootasm.S است.

خود فایلی که در سکتور بوت قرار دارد یعنی bootblock با استفاده از دستور:

objcopy -S -O binary -j .text bootblock.o bootblock (و اضافه کردن boot signature) تولید میشود. این فلگهای objcopy در بخش بعدی توضیح داده شدهاند. این دستور محتویات بخش text. را به صورت raw binary به فایل bootblock میریزد. این یعنی فایل bootblock از فرمت ELF پیروی نمیکند و هیچ هدری هم ندارد. این فایل با دیگر فایلهای باینری xv6 تفاوت دارد و کد قابل اجرای خالص بدون هیچ اطلاعات اضافهای است.

¹ Executable and Linkable Format

یس نوع فایل دودویی مربوط به بوت raw binary است (که در حالت کلی چیز مشخصی نیست) و اینجا همان محتويات بخش text. (instruction هاى قابل اجرا بر روى معمارى x86) مىباشد.

این با بقیه فایلهای باینری از آنجا که به فرمت ELF نیست تفاوت دارد.

دلیل استفاده نکردن از ELF برای bootblock این است که فرمت ELF را هسته سیستمعامل میداند و نه CPU. پس وقتی که هسته هنوز اجرا نشده نمیتوان فرمت ELF را خواند. اگر BIOS فایل bootblock.o را برای بوت شدن به CPU میداد، از آنجا که CPU هدرهای ELF را نمیشناسد همه محتوای فایل را به دید instruction ها نگاه کرده و برداشت اشتباهی از آن میکند. پس باید فقط دستورات خالص را به CPU داد. یک دلیل دیگر هم کم کردن حجم فایل است. با استخراج بخش text. فایل bootblock.o، حجم آن کاهش یافته و در 510بایت جا میگیرد.

برای تبدیل bootblock به اسمبلی، از کامند زیر استفاده میکنیم:

objdump -D -b binary -m i386 -M addr16,data16 bootblock از آنجا که bootblock باینری خام است و هیچ هدری برای مشخص کردن معماری اش ندارد، آنها را باید دستی به objdump بدهیم. فلگهایی که استفاده شده:

- ایرای disassemble کردن پاینری.
- نوع فایل را raw binary در نظر میگیریم. -b binary
 - i386 −: معماري اسمبلي فايل را مشخص ميكنيم.
- eal mode : از آنجا که وقتی BIOS سکتور بوت را لود میکند در real mode هستیم و CPU در حالت 16بیت است، اسمبلی 16بیت نیز استفاده شده است پس هنگام disassemble کردن هم میگوییم که آدرسها و دادهها را 16بیت در نظر بگیرد.

مىتوانيم با استفاده از فلگ adjust-vma=0x7C00- آدرس شروع قرار گرفتن اسمبلى خروجى در حافظه را تغییر بدهیم که مانند واقعیت از آدرس 0x7C00 شروع بشود.

با مشاهده خروجی کامند میبینیم که ابتدای آن بسیار مشابه با bootasm.S است:

```
bootblock:
                 file format binary
Disassembly of section .data:
00007c00 <.data>:
                                                     %ax,%ax
     7c03:
                                                     %ax,%ds
                                             mov
     7c05:
                                             mov
                                              mov
                                              jne
                                              mov
                                              out
                  a8
                                              test
                                              jne
                                              mov
                  e6 60
0f 01 16 78 7c
                                             lgdtw
                                                     0x7c78
                     20 c0
                                                     %cr0,%eax
                                             mov
                                             or
                                                     $0x1,%eax
                  0f 22 c0
                  ea 31 7c 08 00
66 b8 10 00 8e d8
                                                     $0x8,$0x7c31
                                             ljmp
                                                     $0xd88e0010, %eax
                                             mov
                                             mov
                                                     %ax,%ss
                  66 b8 00 00 8e e0
                                                     $0xe08e0000,%eax
                                             mov
                  8e e8
                                             mov
                                                     %ax.%gs
                                                     $0x7c00,%sp
                                                     %al,(%bx,%si)
```

12. علت استفاده از objcopy در هنگام make

با استفاده از این دستور میتوان محتویات یک فایل object را در یک فایل object دیگر کپی کرد. برای این کار نیازی نیست فرمت فایل ورودی با فرمت فایل مقصد یکسان باشد. با توجه به اینکه این برنامه کار ترجمه فایل را با استفاده از کتابخانه BFD انجام میدهد، تمامی فرمتهای موجود در این کتابخانه پشتیبانی میشوند و امکان تبدیل بین آنها وجود دارد. این دستور برای ترجمه فایلهای object از فایلهای موقت (temp) استفاده میکند و سپس آنها را پاک میکند. آپشنهایی از این دستور که در Makefile مربوط به xv6 استفاده شدهاند به طور خلاصه در بخش زیر توضیح داده شده است:

- در صورت استفاده از این آپشن، اطلاعات مروبط به symbol table و symbol table در صورت استفاده از این آپشن، اطلاعات مروبط به symbol table و فرآیندهایی را ذخیره فایل مقصد حذف میشوند. دادههای object دیگر از آنها استفاده شده باشد. دادههای میکنند که ممکن است در فایلهای object دیگر از آنها استفاده شده باشد. دادههای relocation records نیز اطلاعاتی در مورد آدرسهایی از فایل object ذخیره میکند که در هنگام ساخت فایل مشخص نبوده و نیاز است در ادامه توسط linker مقداردهی شوند. این آدرسها میتوانند مربوط به متغیرها و توابعی باشند که در فایلهای دیگر تعریف شدهاند و در خود فایل وجود ندارند. در این حالت linker در زمان لینک کردن فایلها، این آدرسها را مقداردهی میکند.
- -0 binary این آپشن نوع فرمت فایل مقصد را نشان میدهد. برای مثال با استفاده از آپشن raw binary فایل تولید شده از نوع raw binary خواهد بود. این نوع فایلها به فرمت خاصی نوشته نشدهاند. از جمله این فایلها میتوان به فایلهای memory dump اشاره کرد.
 - استفاده از این آپشن میتوانیم تنها بخشی از فایل object را به فایل جدید کپی کنیم.
 در این Makefile در چند بخش زیر از دستور objcopy استفاده شده است:
- 1. در bootblock پس از لینک شدن bootmain.o و bootmain.o در فایلی به نام bootblock بسپس text به نام bootblock کپی میکند. سپس محتویات بخش text. این فایل را در یک فایل raw binary به نام sign.pl کپی میکند. سپس این فایل را به اسکریپت sign.pl میدهد که ابتدا سایز فایل را بررسی میکند که بیشتر از 510 بایت نباشد و سپس 2 بایت 0xA5 و 0xAA که boot signature کند.
- 2. در entryother محتویات بخش text. فایل bootblockother.o را در یک فایل raw binary به نام entryother کپی میکند.
- 3. در initcode محتویات فایل initcode.out در یک فایل raw binary به نام initcode کپی میشود. در نهایت با لینک شدن فایلهای entry.o و فایلهای object که در متغیر OBJS تعریف شدهاند و فایلهای باینری entry.o در نهایت با استفاده از دستور objcopy ساخته شدند، فایل kernel ساخته میشود.

13. چرا برای بوت کردن فقط از فایل C استفاده نشده و اسمبلی هم هست؟

چون که برخی از کارها نیازمند دسترسی سطح پایین به سیستم میباشند و با کد C نمیتوان آنها را انجام داد. یک نمونه از این کارها وارد شدن به protected mode است.

وقتی که BIOS کد سکتور بوت را لود میکند، پردازنده x86 در real mode اجرا میشود. در این حالت آدرس دهی حافظه همیشه فیزیکی است، پردازنده 16بیت است و فقط 1 مگابایت حافظه داریم.

برای اینکه بتوانیم از پردازنده 32بیت استفاده کنیم و تا 4 گیگابایت حافظه داشته باشیم، باید وارد protected mode بشویم که این کار فقط در اسمبلی (با 1 کردن بیت اول Control Register 0) ممکن است.

14. وظيفه ثباتهای x86

- ثبات عام منظوره: پردازندههای X86 دارای 8 ثبات عام منظوره هستند. از این ثباتها میتوان به ثبات انباشتکننده ¹ اشاره کرد که یک ثبات میانی برای ذخیره خروجی بخش محاسباتی (ALU) است. نام این ثبات از این رو انباشتکننده نهاده شده که پس از هر بار انجام محاسبات، نتیجه در آن ذخیره شده و در محاسبات بعدی از مقدار ذخیره شده در آن به عنوان ورودی استفاده میشود و دوباره نتیجه آن در همین ثبات ذخیره میشود. به عبارتی دیگر بصورت نوبتی، نتایج محاسبات در آن انباشت میشوند.
- ثبات قطعه: پردازندههای X86 دارای 6 ثبات قطعه هستند. یک ثبات قطعه، ثبات پشته² میباشد.
 این ثبات اطلاعاتی مربوط به قطعهای از حافظه را ذخیره میکند که از آن برای پشته فراخوانی³ استفاده میشود. دقت شود که ثبات قطعه پشته (SS) با ثبات نشانگر پشته (SP) تفاوت دارد؛ برای اطلاعات بیشتر در این خصوص به این پیوست مراجعه کنید.
- ثبات وضعیت: ثبات FLAGS، ثبات وضعیتی است که نشاندهنده حالت فعلی پردازنده است. این ثبات مخصوص پردازندههای 16 بیتی است. EFLAGS و RFLAGS ثباتهای مشابه برای پردازندههای 25بیتی و 64بیتی میباشند. هر بیت از این ثبات نشاندهنده یک پرچم⁴ برای یک وضعیت میباشد که میتواند حالت درست یا غلط داشته باشد. این پرچمها نشاندهنده وضعیت اعمال منطقی و محاسباتی یا محدودیتهای اعمال شده بر عملیات فعلی پردازنده هستند. واضح است که عملکرد این پرچمها به تعداد بیتهای رجیستر و معماری پردازنده بستگی دارد. ثبات FLAGS برای پردازنده امدا x86 این پرچمها به شرح زیر میباشد:

	الله الله الله الله الله الله الله الله			
Intel x86 FLAGS register				
دستەبندى	توضيح	مخفف	بیت	
وضعيت	Carry flag	CF	0	
	رزرو شده		1	
وضعيت	Parity flag	PF	2	
	رزرو شده		3	
وضعيت	Adjust Flag	AF	4	
	رزرو شده		5	
وضعيت	Zero flag	ZF	6	
وضعيت	Sign flag	SF	7	
كنترل	Trap flag	TF	8	
كنترل	Interrupt enable flag	IF	9	

¹ Accumulator register (AX)

² Stack

³ Call stack

⁴ Flag

كنترل	Direction flag	DF	10
وضعيت	Overflow flag	OF	11
سيستم	سطح دسترسی ورودی خروجی	IOPL	12-13
سيستم	پرچم فعالیت تو در تو	NT	14
	رزرو شده		15

• ثبات کنترلی: این نوع از ثباتها مسئول تغییر در رفتار کلی پردازنده و یا دیگر دستگاههای مرتبط اند. از این دسته ثباتها میتوان به ثبات CRO اشاره کرد که در پردازندههای 32بیتی مانند i386 و بالاتر استفاده میشود. بیتهای این ثبات نشاندهنده تغییرات و کنترلهای مختلفی در رفتار کلی پردازنده هستند که به شرح زیر میباشد:

نام	مخفف	بيت
Protected Mode Enable	PE	0
Monitor co-processor	MP	1
Emulation	EM	2
Task switched	TS	3
Extension type	ET	4
Numeric error	NE	5
Write protect	WP	16
Alignment mask	AM	18
Not-write through	NW	29
Cache disabled	CD	30
Paging	PG	31

- 15. نقص اصلی real mode پردازنده x86
 - 16. آدرسدهی حافظه در real mode
- 17. کد bootmain.c چرا هسته را در آدرس 0x100000 قرار میدهد؟
 - 18. كد معادل entry.s در هسته لينوكس

کد معادل entry.S برای معماری x86 در هسته لینوکس:

https://github.com/torvalds/linux/blob/master/arch/x86/entry/entry.S

که برای 32بیت و 64بیت جدا است.

اجرای هسته xv6

19. دلیل فیزیکی بودن آدرس page table

سامان اسلامی نظری - 810199375

ميثاق محقق - 810199484 ياشا براهيمي - 810199385

برای تبدیل آدرس مجازی به آدرس فیزیکی نیازمند جدول ذکر شده هستیم و برای دسترسی به این جدول نیاز به آدرس آن داریم. در صورتی که آدرس این جدول به صورت مجازی ذخیره شود، برای پیدا کردن آدرس فیزیکیاش به خودش نیاز خواهیم داشت و حلقه بینهایتی به وجود میآید که این حالت باعث ایجاد تناقض میشود و هیچ وقت نمیتوانیم به این جدول دسترسی پیدا کنیم. در صورتی که بخواهیم از یک جدول دیگر برای پیدا کردن آدرس فیزیکی این جدول استفاده کنیم، در نهایت نیاز به یک آدرس فیزیکی برای پایان دادن به حلقه خواهیم داشت. در نتیجه آدرس دسترسی به این جدول به صورت فیزیکی ذخیره میشود.

- 20. توابع entry.s را توضيح دهيد و تابع معادل در هسته لينوكس را بيابيد
 - 21. مختصری راجع به محتوای فضای آدرس مجازی هسته
- 22. چرا برای کد و داده های سطح کاربر پرچم SEG_USER تنظیم شده است؟

قطعهبندی در xv6 در تابع seginit و در تکه کد زیر انجام میشود:

```
c->qdt[SEG KCODE] = SEG(STA X|STA R, 0, 0xfffffffff, 0);
  c->gdt[SEG KDATA] = SEG(STA W, 0, 0xffffffff, 0);
  c->gdt[SEG UCODE] = SEG(STA X|STA R, 0, 0xffffffff, DPL USER);
c->gdt[SEG UDATA] = SEG(STA W, 0, 0xffffffff, DPL USER);
```

علاوه بر آن تعریف SEG به صورت زیر میباشد:

```
#define SEG(type, base, lim, dpl) (struct segdesc)
{ ((lim) >> 12) & Oxffff, (uint)(base) & Oxffff,
  ((uint)(base) >> 16) & 0xff, type, 1, dpl, 1,
(uint)(lim) >> 28, 0, 0, 1, 1, (uint)(base) >> 24}
```

بنابراین همانطور که مشخص است (و در توضیحات آزمایش نیز آمده است) تمام قطعههای هسته و کاربر یک بخش از حافظه را در اختیار دارند. هر یک از این قطعهها با یک دسکریپتور در GDT¹ مشخص شده که این دسکتریپتور شامل اطلاعاتی مانند آدرس شروع قطعه، اندازه قطعه و سطح دسترسی قطعه میباشد. برای خواندن یک دستورالعمل، ابتدا قطعه آن از طریق دسکریپتورش یافت میشود (که در اینجا قطعه کدِ دسکریپتور هسته و کاربر یکسان اند) و سپس صفحه مربوط به آن پس از طی مراحل مربوطه پیدا میشود. پس از این مراحل و تبدیل آدرس منطقی به آدرس فیزیکی، دستورالعمل از حافظه خوانده شده و اجرا میشود. موضوعی که در این مرحله باید به آن دقت کرد، سطح دسترسی مورد نیاز یک دستور برای اجرای آن است. هنگامی که مکان قطعه از روی دسکرپیتور قطعه مشخص میشود، سطح دسترسی فعلی یا همان ²CPL نیز از روی سطح دسترسی دسکریپتور یا همان ³DPL مشخص میشود. بدین گونه از طریق DPL متفاوت میتوان سطح دسترسی فعلی دستورالعملها را نیز تعیین کرد؛ حتی اگر این دسکتریپتورها قطعات یکسانی از حافظه را تعریف کنند.

برای مثال دستورالعمل IN، وظیفه خواندن یک بایت از پورت را دارد و این عمل نیازمند این است که سطح دسترسی فعلی مقداری ممتازتر از سطح دسترسی ورودی/خروجی داشته باشد (سطح دسترسی ورودی/خروجی در رجیستر وضعیت FLAG مشخص شده است) که این مقدار در لینوکس برابر صفر است؛ مقدار دسترسی

¹ Global descriptor table

² Current privilege level

³ Descriptor privilege level

فعلی (CPL) برابر مقدار سطح دسترسی دسکترییتور (DPL) قطعهای است که کد مربوط به این دستور العمل در آن قرار گرفته است و اگر این دستورالعمل در قطعه کاربر قرار گرفته باشد قابل اجرا نخواهد بود؛ چرا که قطعه مربوط به کد کاربر، سطح دسترسیش برابر DPL_USER یا همان 3 (کمترین میزان دسترسی) است. بنابراین با وجود اینکه هر دو بخش کاربر و هسته به قطعات یکسانی دسترسی دارند، اما سطح دسترسی متفاوتی داشته و کاربر هر دستورالعملی را نمیتواند اجرا کند.

اجراى نخستين برنامه سطح كاربر

23. اجزای struct proc و معادل آن در لینوکس

این struct که برای ذخیره وضعیت هر پردازه به کار میرود، در فایل proc.h تعریف شده و 13 متغیر در آن قرار دارد:

- uint sz : حجم و اندازه حافظه گرفته شده توسط پردازه به واحد بایت.
- page table یوینتر به page table یردازه است. page table یردازه است.
- char* kstack : یوینتر به kernel stack است. استک کرنل قسمتی از kernel space است و نه user space و برای اجرای syscall ها از برنامه استفاده میشود.
- enum : این enum وضعیت پردازه را مشخص میکند و میتواند به حالتهای procstate يعني UNUSED, EMBRYO, SLEEPING, RUNNABLE, RUNNING, ZOMBIE باشد.
- int pid : این عدد (Processor Identifier) است که عدد یکتایی بین همه پردازهها است.
- struct proc* parent : پوینتر به پردازه پدر (پردازه سازنده پردازه کنونی توسط تابع fork) است. تایپ این پوینتر مثل خود پردازه کنونی struct proc است.
- trap frame : يوينتر به struct trapframe* tf : يوينتر به اجرای یک syscall.
- struct context : پوینتر به struct context است که مقادیر رجیسترهای مورد نیاز برای context switching را نگه میدارد. با استفاده از تابع swtch (که با اسمبلی تعریف شده) میتوان به یک پردازه switch کرد.
- void* chan : در صورتی که مقدار آن 0 نباشد، یعنی پردازه خوابیده است (برای کاری wait میکند). اینجا chan به معنای channel است و چنلهای متعددی از جمله چنل خط ورود کنسول داریم.
 - int killed : در صورتی که مقدار آن 0 نباشد یعنی پردازه kill شده است.
- struct file* ofile[NOFILE] : آرایهای از یوینترها به فایلهای باز شده توسط پردازه است.
 - struct inode* cwd : این متغیر current working directory را مشخص میکند.
 - char name [16] : نام پردازه برای اشکال زدایی.

معادل این struct در هسته لینوکس:

https://github.com/torvalds/linux/blob/master/include/linux/sched.h

استراکت task_struct در فایل استراکت

- 24. چرا به خواب رفتن در کد مدیریتکننده سیستم مشکلساز است؟
 - 25. تفاوت فضای آدرس هسته با فضای آدرس توسط kvmalloc

26. تفاوت فضای آدرس inituvm با فضای آدرس کاربر در کد مدیریت سیستم

27. کدام بخش از آمادهسازی سیستم بین تمامی هستههای پردازنده مشترک و کدام بخش اختصاصی است؟

هسته اول که فرآیند بوت را انجام میدهد توسط کد entry.S وارد تابع main در فایل main میشود. تمامی توابع آماده سازی سیستم که در این تابع فراخوانده شدهاند توسط این هسته اجرا میشوند. از طرفی، هستههای دیگر از طریق کد entryother.S وارد تابع mpenter میشوند. در این تابع نیز 4 تابع برای آمادهسازی فراخوانده میشوند. در نتیجه میتوان گفت این 4 تابع بین تمامی هستهها مشترک خواهند بود. یکی از این توابع به نام switchkvm به صورت مستقیم با هسته اول مشترک نیست. این تابع در main صدا زده میشود در صورتی که در تابع main وجود ندارد. در واقع تابع kvmalloc که در تابع main صدا زده میشود به صورت زیر است:

```
void
kvmalloc(void)
{
   kpgdir = setupkvm();
   switchkvm();
}
```

خط اول تابع یک page table برای کرنل ایجاد میکند که این مورد توسط هسته اول انجام میپذیرد. پس از آن باید هسته به این page table سوییچ کند که این کار در تمامی هستهها انجام میپذیرد. بخشهایی از آمادهسازی سیستم که در تمام هستهها مشترک هستند به شرح زیر است:

- switchkvm
 - seginit •
- lapicinit
 - mpmain •

همچنین بخشهایی که تنها در هسته اول (به صورت اختصاصی) اجرا میشوند به شرح زیر است:

- kinit1
- (setupkvm) kvmalloc
 - mpinit •
 - picinit •
 - ioapicinit •
 - consoleinit
 - uartinit
 - pinit •
 - tvinit •
 - binit •
 - fileinit •
 - ideinit •
 - startothers
 - kinit2 •
 - userinit •

از موارد اختصاصی هسته اول میتوان به تابع startothers اشاره کرد که واضح است فقط پردازنده اول نیاز است بقیه پردازندهها را start کند و نیازی نیست هر پردازنده در زمان بالا آمدن این کار را انجام دهد. یا

برای مثال زمانی که پردازنده اول به کمک تابع ideinit دیسک را شناسایی میکند، نیازی نیست بقیه پردازندهها این کار را انجام دهند.

از طرفی، همه پردازندهها باید آدرس page table که توسط پردازنده اول ایجاد شده را در رجیستر خود ذخیره کنند در نتیجه تابع switchkvm بین همه آنها مشترک است. همچنین، همه پردازندهها باید کار خود را شروع کنند و آماده اجرای برنامهها شوند که این مورد توسط تابع mpmain انجام میپذیرد. در نتیجه این تابع هم بین تمام پردازندهها مشترک خواهد بود.

زمانبند که توسط تابع scheduler انجام میپذیرد در تابع mpmain صدا زده میشود که این تابع بین تمامی هستهها مشترک است. این مورد از کامنتهای داکیومنت تابع ذکر شده نیز قابل برداشت است:

```
// Per-CPU process scheduler.
// Each CPU calls scheduler() after setting itself up.
```

هر پردازنده scheduler مربوط به خودش را خواهد داشت و در نتیجه این تابع بین تمامی پردازندهها مشترک است.

28. برنامه معادل initcode.s در هسته لینوکس

اشكال زدايي

روند اجرای GDB

1. دستور مشاهده breakpointها

برای مشاهده breakpointهای فعلی میتوان از دستور info breakpoints استفاده کرد:

```
(gdb) b cat.c:12

Breakpoint 1 at 0×93: file cat.c, line 12.

(gdb) info breakpoints

Num Type Disp Enb Address What

1 breakpoint keep y 0×00000093 in cat at cat.c:12
```

2. دستور حذف یک breakpoint

برای حذف یک breakpoint میتوان از دستور <breakpoint_number میتوان از دستور info break میتوان مشاهده کرد. برای مثال در نمونه زیر، دستور breakpoint میتوان مشاهده کرد. برای مثال در نمونه زیر، دستور info break در خطوط 12 و 14 فایل cat.c را نشان میدهد:

```
(gdb) info break

Num Type Disp Enb Address What

1 breakpoint keep y 0x00000097 in cat at cat.c:12

2 breakpoint keep y 0x000000dc in cat at cat.c:14
```

حال با استفاده از دستور breakpoint ،del 2 واقع شده در خط 14 را حذف کرده و سپس مجددا با دستور info break صحت این عمل را تایید میکنیم:

```
(gdb) del 2
(gdb) info break
Num Type Disp Enb Address What
1 breakpoint keep y 0x00000097 in cat at cat.c:12
```

بنابراین با استفاده از دستور delete یا همان del و با بهرهگیری از شماره breakpoint میتوان آن را حذف کرد. علاوه بر آن با استفاده از دستور clear و مکان مشخص breakpoint (ترکیبی از نام فایل و شماره خط آن به صورت <file_name>:<line_number> میتوان کرد.

کنترل روند اجرا و دسترسی به حالت سیستم

3. خروجی bt

دستور bt که مخفف backtrace است call stack برنامه در لحظه کنونی (در حین متوقف بودن روند اجرای برنامه) را نشان میدهد.

هر تابع که صدا زده میشود یک stack frame مخصوص به خودش را میگیرد که متغیرهای محلی و آدرس بازگشت و غیره در آن قرار دارند.

خروجی این دستور در هر خط یک stack frame را نشان میدهد که به ترتیب از درونیترین frame که در آن قرار داریم شروع میشود.

میتوان با دستور ht n یک عدد است فقط n فریم درونیتر را نشان داد و با دستور n bt −n فقط n فریم بیرونیتر را نشان داد.

برای استفاده از این دستور میتوان از کلیدواژههای مختلفی استفاده کرد از جمله:

bt, backtrace, where, info stack

در مثال زیر، در خط 15 فایل wc.c یک breakpoint گذاشته شده است. این خط کد، داخل تابعی به نام wc قرار دارد که از داخل تابع main ورودی برنامه wc صدا میشود.

پس از اجرای کامند wc README مشاهده میکنیم که روی خط 15 متوقف شده و دستور bt به طور صحیح call stack را نشان میدهد.

```
Reading symbols from _wc...
(gdb) break 15
Breakpoint 1 at 0xa0: file wc.c, line 15.
(gdb) continue
Continuing.
[ 1b:
       a0]
              0x250 <strchr>: push
                                       %ebp
Thread 1 hit Breakpoint 1, wc (fd=3, name=0x2ff4 "README") at wc.c:15
         while((n = read(fd, buf, sizeof(buf))) > 0){
15
(gdb) bt
#0 wc (fd=3, name=0x2ff4 "README") at wc.c:15
#1 0x00000056 in main (argc=2, argv=0x2fe8) at wc.c:50
(gdb)
```

4. تفاوت دستور x و print

همانطور که در help این دو دستور نوشته شده است، با استفاده از دستور print (به اختصار p) میتوان مقدار یک متغیر را چاپ کرد. آرگومان ورودی این دستور، نام متغیر خواهد بود.

با استفاده از دستور x میتوان محتویات یک خانه حافظه را چاپ کرد. بدیهیست که آرگومان ورودی این دستور، آدرس خانه حافظه مذکور است.

لازم به ذکر است که هر دو دستور ذکر شده میتوانند فرمت خروجی را به صورت FMT/ در آرگومانهای ورودی خود دریافت کنند.

در مثال زیر پس از دستور cat prime_numbers.txt متغیر fd چاپ میشود. برای پیدا کردن آدرس این متغیر نیز از دستور print &fd استفاده شده است:

همچنین برای مشاهده مقدار یک ثبات خاص میتوان از دستور <reg_name میتوان از دستور (registers <reg_name استفاده کرد:

```
(gdb) info registers eax
eax 0×3 3
```

5. نمایش وضعیت ثباتها و متغیرهای محلی؛ رجیسترهای edi و edi

با استفاده از دستور info register میتوان وضعیت ثباتها را مشاهده کرد. علاوه بر آن از مخفف این دستور یعنی i r نیز میتوان استفاده کرد. خروجی این دستور به شرح زیر میباشد:

```
0x0
            0x0
edx
ebx
            0x0
                             130
            0x82
            0x8010b500
                             0x8010b500 <stack+3904>
esp
                             0x8010b508 <stack+3912>
ebp
            0x8010b508
            0x80113540
                             -2146355904
esi
            0x80112fa4
                             -2146357340
                             0x80103bf5 <mycpu+21>
[ IOPL=0 ZF PF ]
eip
            0x80103bf5
eflags
            0x8
            0x10
es
fs
            0x10
            0x0
gs
fs_base
            0x0
            0x0
gs_base
            0x0
k_gs_base
            0x0
            0x80010011
                             [ PG WP ET PE ]
cr0
                             [ PDBR=0 PCID=0 ]
            0x3ff000
            0x10
cr4
            0x0
efer
            0x0
```

برای مشاهده متغیرهای محلی نیز میتوان از دستور info locals استفاده کرد. خروجی این دستور پس برای اشکالزدایی فایل cat.c به صورت زیر میباشد:

```
(gdb) info locals
fd = <optimized out>
i = <optimized out>
```

ثبات Sl مخفف Source Index بوده و برای اشاره به یک مبدا در عملیات stream به کار میرود. ID نیز مخفف Destination Index بوده و برای اشاره به یک مقصد در عملیات stream به کار میرود. E در ابتدای اسامی این ثباتها به معنی Extended بوده و در حالت 32 بیت به کار میرود. Sl به عنوان نشانگر داده و به عنوان مبدا در برخی عملیات مربوط به رشتهها استفاده میشود. Dl نیز به عنوان نشانگر داده و مقصد برخی عملیات مربوط به رشتهها استفاده میشود.

6. ساختار struct input

این struct در فایل console.c تعریف شده است و برای خط ورودی کنسول سیستم عامل استفاده میشود. این استراکت در کد چنین تعریف شده است:

```
#define INPUT_BUF 128
struct {
  char buf[INPUT_BUF];
  uint r; // Read index
  uint w; // Write index
  uint e; // Edit index
} input;
```

یعنی از یک instance به نام input از یک unnamed struct استفاده میشود. این را در GDB هم میتوان با کامند ptype برای پرینت کردن تایپ یک متغیر مشاهده کرد:

```
(gdb) ptype input
type = struct {
    char buf[128];
    uint r;
    uint w;
    uint e;
}
```

آرایه buf بافر و محل ذخیره خط ورودی است که اندازه آن حداکثر 128 کاراکتر است. متغیرهای دیگر عدد هستند و هر کدام ایندکسای را برای buf را مشخص میکنند.

- متغیر w محل شروع نوشتن خط ورودی کنونی در buf است.
 - متغیر e محل کنونی کرسر در خط ورودی است.
- متغیر r برای خواندن buf استفاده میشود. (از w قبلی شروع میکند)

نحوه تغییر این متغیرها را با یک مثال میبینیم:

در ابتدای کار مقادیر اولیه متغیرها را پرینت میکنیم و یک breakpoint در تابع consoleintr در انتهای بخش default، (جایی که اینتر یا ctrl+d زده میشود یا کرسر از buf فراتر میرود) میگذاریم:

```
(gdb) print input
$1 = {buf = '\000' < repeats 127 times>, r = 0, w = 0, e = 0}
(gdb) break console.c:340
Breakpoint 1 at 0x80100dc6: file console.c, line 340.
```

حال continue میکنیم و عبارت test را وارد میکنیم:

```
(gdb) print input

$2 = {buf = "test\n", '\000' <repeats 122 times>, r = 0, w = 5, e = 5}
```

طبق breakpoint اي كه گذاشتيم اجراي برنامه متوقف ميشود.

میبینیم که ورودی در buf قرار گرفته و متغیر e به 5 تغییر یافته که مکان بعد از آخرین حرف buf است. حال دوباره continue کرده و دستی (با ctrl+c) روند اجرا را متوقف میکنیم:

میبینیم که مقدار r به همان مقدار w رسیده است. یعنی از w قبلی (که 0 بود) شروع کرده و به w کنونی میرسد تا کل خط را بخواند. (با گذاشتن یک watchpoint میتوان دقیقتر بررسی کرد که r یکی یکی جلو میرود)

این بار عبارت another را وارد میکنیم:

```
(gdb) print input
$3 = {buf = "test\nanother\n", '\000' <repeats 114 times>, r = 5, w = 13, e = 13}
```

w باز هم به آخر buf رفته و e هم در ابتدای خط ورودی جدید است پس با w برابر است.

اگر برنامه را continue و سپس متوقف کنیم، میبینیم که r به w میرسد:

```
(gdb) print input 3 = \{buf = \text{test} \mid nanother \mid n'', '\000' < \text{repeats } 114 \text{ times}, r = 13, w = 13, e = 13\}
```

حال continue کرده و عبارت xyz را مینویسیم ولی اینتر نمیزنیم و دستی برنامه را متوقف میکنیم:

```
(gdb) print input
$4 = {buf = "test \rangle, r = 13, w = 13, e = 16}
```

طبق انتظار متغیر e جلو رفته است. اگر کاراکتر آخر را یاک کنیم:

```
(gdb) print input
5 = {buf = "test \rangle, r = 13, w = 13, e = 15}
```

e یک واحد به عقب بر میگردد.

توجه که هر حرکت کرسر خود 3 کاراکتر در این بافر میریزد و مقدار e را افزایش دهد حتی اگر رو به عقب باشد.

اشکال زدایی در سطح کد اسمبلی

7. خروجی دستورهای layout src و layout asm در TUI

در محیط TUI با استفاده از دستور layout src میتوان کد سورس برنامه در حال دیباگ را نمایش داد:

```
void
cat(int fd)
                        read(fd, buf,
emote Thread 1.1 In: cat
                                                                                                               L12 PC: 0×93
```

همچنین با استفاده از دستور layout asm میتوانیم کد اسمبلی برنامه در حال دیباگ را مشاهده کنیم:

```
push
   0×fe <cat+110>
                                          %ax,%ax
                                          %ebp
%eax,%eax
   0×111 <strcpy+1>
0×113 <strcpy+3>
mote Thread 1.1 In: cat
                                                                                                                                   L12 PC: 0×93
```

در نهایت با استفاده از دستور layout split میتوانیم کد سورس برنامه و اسمبلی آن را به طور همزمان مشاهده کنیم:

دستورهای جابجایی میان توابع زنجیره فراخوانی جاری (نقطه توقف)

برای وضعیت مشاهده پشته فراخوانی فعلی میتوان از دستور where یا backtrace در محیط کاربری TUI استفاده کرد. در اینجا یک breakpoint در خط 48 فایل proc.c گذاشتهایم و پس از توقف اجرا در این نقطه، با استفاده از دستور where پشته فراخوانی را مشاهده میکنیم:

```
(gdb) where
#0
    mycpu () at proc.c:48
    0x803ff000 in ?? ()
#1
#2
               in cpuid () at proc.c:32
    0x80117d48 in kpgdir ()
#3
#4
               in ?? ()
#5
    0x80107d40 in seginit () at vm.c:24
#6
      800f5d74 in ?? ()
#7
    0x80103dfe in main () at main.c:24
(gdb)
```

برای حرکت در پشته فراخوانی میتوان از دستورات <n> up <n> و up <n یا مخففهای آنها به ترتیب u و u و cn یا مخففهای آنها به ترتیب u و n استفاده کرد. n در اینجا مشخص میکند که چند تابع بالاتر یا پایین در پشته برویم. در صورتی که مشخص نشود، به صورت پیش فرض یک فرض میشود. برای مثال با دستور up 2 به تابع cupid در خط proc.c میرویم:

بخش امتيازي (لينوكس)

پس از نصب اوبونتو 22.04 روی VirtualBox، دستور uname −a نشان میدهد که ورژن هسته لینوکس در این نسخه 5.15.0 است:

```
pasha@pasha-VirtualBox:~$ uname -a
Linux pasha-VirtualBox 5.15.0-50-generic #56-Ubuntu SMP Tue Sep 20 13:23:26 UTC
2022 x86_64 x86_64 x86_64 GNU/Linux
pasha@pasha-VirtualBox:~$
```

برای نزدیک بودن ورژن هسته جدید به ورژن قبلی، از کرنل 5.19.16 استفاده شد. همچنین برای کم حجم بودن هسته و صرف زمان کمتر هنگام کامپایل، از دستور make defconfig و پیکربندی پیشفرض آن استفاده کردیم. در نهایت پس از جایگزین کردن هسته، دستور هـ- سامسه ورژن جدید را نشان میدهد:

```
pasha@pasha-VirtualBox:~$ uname -a
Linux pasha-VirtualBox 5.19.16 #1 SMP PREEMPT_DYNAMIC Sun Oct 16 09:43:53 EDT 20
22 x86_64 x86_64 x86_64 GNU/Linux
pasha@pasha-VirtualBox:~$
```

برای نمایش اسم اعضای گروه در دستور dmesg یک فایل group1.c و یک Makefile به صورت زیر تهیه شدهاند:

```
#include <linux/module.h>
#include <linux/kernel.h>

MODULE_LICENSE("GPL");

int init_module(void)
{
    printk(KERN_INFO "Group 1:\n- Saman Eslami Nazari :
810199375\n- Pasha Barahimi : 810199385\n- Misagh Mohaghegh
: 810199484\n");
    return 0;
}

void cleanup_module(void) {}

obj-m += group1.o

all:
    make -C /lib/modules/5.19.16/build M=$(PWD) modules
```

در نهایت پس از اجرای دستور make، یک فایل به نام group1.ko ایجاد میشود. پس از آن، از دستور sudo insmod group1.ko استفاده میکنیم. در نهایت اگر دستور dmesg را اجرا کنیم، میتوانیم اسم اعضای گروه را در انتهای خروجی این دستور مشاهده کنیم:

```
[ 1092.437421] group1: loading out-of-tree module taints kernel.
[ 1092.439510] Group 1:
- Saman Eslami Nazari : 810199375
- Pasha Barahimi : 810199385
- Misagh Mohaghegh : 810199484
```