- 实验详情
- lab0.5 练习1: 使用GDB验证启动流程
 - 1. 调试过程
 - 2. 回答问题
 - a. 复位代码 (位于物理地址 0x1000)
 - b. Bootloader代码 (位于物理地址 0x80000000)
 - c. 跳转到操作系统内核入口 (0x80200000)
 - o 3. 练习总结
- lab1 练习1: 理解内核启动中的程序入口操作
 - 1. 指令 la sp, bootstacktop 解析
 - a. 操作:
 - b. 目的:
 - 2.指令 tail kern_init 解析
 - a. 操作:
 - b. 目的:
- lab1 练习2: 完善中断处理
 - 1. 时钟中断实现过程
 - a. 实现思路
 - b.实现代码
 - c. 代码分析
 - d. 实验结果
 - 2. 定时器中断中断处理的流程
- lab1 挑战1: 描述与理解中断流程
 - 1. ucore 中处理中断异常的流程
 - a. 异常产生
 - b. 进入 _alltraps
 - c. 保存寄存器
 - d. 传递 a0 参数
 - e. 调用 C 语言中断处理函数
 - f. 处理中断
 - q. 恢复寄存器
 - h. 返回到被中断的程序
 - 2. mov a0, sp 的目的
 - 3. SAVE_ALL 中寄存器保存在栈中的位置
 - 4. 对于任何中断,_alltraps中都需要保存所有寄存器吗?
- lab1 挑战2: 理解上下文切换机制
 - 1. csrw sscratch, sp 实现的操作和目的
 - 2. csrrw s0, sscratch, x0 实现的操作和目的
 - 3. save all里面保存了 stval, scause 这些 csr, 而在restore_all里面却不还原它们? 那这样 store 的意义何在呢?
- lab1 挑战3:完善中断异常
 - 1. 改写 exception handler 函数
 - 2. 改写 clock.c 文件(触发异常)

实验详情

• 小组成员:徐亚民,肖胜杰,张天歌

• 实验时间: 2024年9月27日

• 指导老师: 宫晓利

lab0.5 练习1:使用GDB验证启动流程

在 lab0 目录下,使用 make debug 和 make gdb 指令进入调试。使用 gdb 调试 QEMU 模拟的 RISC-V 计算机 加电开始运行到执行应用程序的第一条指令(即跳转到0x80200000)这个阶段的执行过程。说明RISC-V硬件加电后的几条指令在哪里?完成了哪些功能?

1. 调试过程

• 使用 x/10i \$pc 指令显示即将执行的10条汇编指令。

```
0x0000000000001000 in ?? ()
(gdb) x/10i $pc
=> 0x1000:
              auipc t0,0x0
  0x1004:
              addi a1,t0,32
  0x1008:
            csrr a0,mhartid
  0x100c:
             ld
                    t0,24(t0)
  0x1010:
             jr
                     t0
  0x1014:
            unimp
  0x1016:
             unimp
              unimp
  0x1018:
  0x101a:
              0x8000
  0x101c:
             unimp
```

- 使用 info r t0 指令显示 t0 寄存器的值。
- 使用 si 指令单步执行一条汇编指令。

```
(gdb) info r t0
t0
               0x0
(gdb) si
0x0000000000001004 in ?? ()
(gdb) info r t0
               0x1000
                       4096
(gdb) si
0x0000000000001008 in ?? ()
(gdb) si
0x000000000000100c in ?? ()
(gdb) si
0x0000000000001010 in ?? ()
(gdb) info r t0
               0x80000000
                                 2147483648
```

```
(gdb) si
0x0000000000000000 in ?? ()
```

• 使用 x/10i \$pc 指令显示即将执行的10条汇编指令。

- 使用 break *0x80200000 指令在 0x80200000 处设置断点。
- 使用 continue 指令执行直到碰到断点。

```
(gdb) break *0x802000000
Breakpoint 1 at 0x802000000: file kern/init/entry.S, line 7.
(gdb) continue
Continuing.

Breakpoint 1, kern_entry () at kern/init/entry.S:7
7 la sp, bootstacktop # 加载 bootstacktop 地址到栈指针 (sp) 寄存器,初始化栈顶。
```

2. 回答问题

RISC-V 硬件加电后的几条指令在以物理地址 0x1000 开头的区域上。之后跳转到以物理地址 0x80000000 开头的区域上,再之后跳转到以物理地址 0x80200000 开头的区域上。

完成的功能如下:

- a. 复位代码 (位于物理地址 0x1000)
 - 0x1000: auipc t0,0x0: 这是一条立即数偏移指令,它将 PC 的高 20 位与 0 相加,并将结果存储在 t0 寄存器中。由于 PC 当前指向 0x1000,这条指令实际上设置了 t0 为 0x1000。
 - 0x1004: addi a1,t0,32: 将 t0 (0x1000) 加上 32,结果存储在 a1 寄存器中。这可能是指向一个数据结构或配置表的地址。
 - 0x1008: csrr a0,mhartid: 从特权模式下的 mhartid 寄存器读取当前硬件线程的 ID 并存储在 a0 寄存器中。mhartid 通常用于多核系统中标识不同的 CPU 核心。
 - 0x100c: ld t0,24(t0): 从 t0 + 24 (即 0x1024) 的地址加载一个 64 位的数据到 t0 寄存器中。这个地址可能存储了下一个要执行的代码段的入口地址。

• 0x1010: jr t0: 跳转到 t0 寄存器中的地址继续执行。在这个例子中,t0 被设置为 0x80000000,所以控制流跳转到了这个地址。

b. Bootloader代码 (位于物理地址 0x80000000)

- 0x80000000: csrr a6,mhartid: 再次读取当前硬件线程的 ID, 这次是为了检查是否是主核心。
- 0x80000004: bgtz a6,0x80000108: 如果 a6 (mhartid) 不等于 0,则跳转到 0x80000108。如果不是主核心 (mhartid = 0),则跳过一些初始化代码。
- 0x80000008 至 0x80000024: 这部分代码准备一些数据结构,例如初始化堆栈指针等。

c. 跳转到操作系统内核入口 (0x80200000)

• 0x80200000: la sp, bootstacktop:设置栈指针(sp)到 bootstacktop,这是初始化堆栈的一个重要步骤。 bootstacktop是预先定义好的一个符号,代表了堆栈的顶端地址。

3. 练习总结

- RISC-V 硬件加电后首先执行的是位于 0x1000 的复位代码,该代码负责基本的初始化工作,如读取硬件 线程 ID 和加载下一阶段引导代码的地址。
- 然后,通过无条件跳转指令转移到 0x80000000 处的Bootloader代码,这里进行了更详细的初始化,包括多核环境下的核心识别和资源分配。
- 最后,引导过程会跳转到 0x80200000,这是操作系统内核的入口点,在这里设置了正确的堆栈并开始执行主要的程序逻辑。

在QEMU模拟的这款riscv处理器中,将复位向量地址初始化为0x1000,再将PC初始化为该复位地址,因此处理器将从此处开始执行复位代码,复位代码主要是将计算机系统的各个组件(包括处理器、内存、设备等)置于初始状态,并且会启动Bootloader,在这里QEMU的复位代码指定加载Bootloader的位置为0x80000000,Bootloader将加载操作系统内核并启动操作系统的执行。

lab1 练习1: 理解内核启动中的程序入口操作

1. 指令 la sp, bootstacktop 解析

a. 操作:

- la: 表示"load address",即加载地址的指令。它会将一个标签的地址加载到指定的寄存器中。
- sp: 是栈指针寄存器,负责指向当前栈的顶部。栈用于管理函数调用、局部变量等,栈指针的设置对于程序的运行至关重要。
- bootstacktop: 是一个标签, 代表栈的顶部地址。这个标签的具体地址是在编译时由链接器解析的。
- 执行 la sp, bootstacktop 之后, sp 寄存器将被设置为 bootstacktop 标签所指向的内存地址。

b. 目的:

分配好内核栈。这意味着:

- 初始化栈:在启动或重置过程的早期阶段,操作系统或引导加载程序会设置栈的起始地址,以便后续的函数调用能够正确地使用栈。
- 内存管理:通过将栈指针指向特定的内存地址,程序可以确保栈在合适的内存区域中分配,从而避免与其他数据或代码的冲突。

2. 指令 tail kern init 解析

a. 操作:

- tail: 这是 RISC-V 汇编语言中的一条指令,主要用于实现函数的尾调用优化。它的作用是跳转到指定的函数,而不需要在返回时进行额外的栈操作。也就是说,调用 tail 指令时,当前的调用环境将被直接替换为新的调用环境,从而提高效率。
- kern_init: 这是一个标签,指向一个初始化内核的函数或代码段。它通常包含了系统启动时必须执行的初始化任务,例如设置内存管理、初始化设备驱动程序、设置中断处理等。

b. 目的:

实现跳转到内核初始化,这条指令将程序的执行流直接转移到 kern_init 函数,开始执行内核的初始化任务。 使用 tail 可以减少栈帧的开销,特别是在函数调用链较深的情况下。通过尾调用,函数的返回地址不会被推入栈中,从而节省了内存和时间。

lab1 练习2: 完善中断处理

1. 时钟中断实现过程

a. 实现思路

- 设置下次时钟中断 clock set next event()
- 计数器 (ticks) 加一
- 当计数器加到100的时候,我们会输出一个100ticks表示我们触发了100次时钟中断,同时打印次数 (num) 加一
- 判断打印次数, 当打印次数为10时, 调用<sbi.h>中的关机函数关机

b.实现代码

```
case IRQ_S_TIMER:
   clock_set_next_event();//发生这次时钟中断的时候, 我们要设置下一次时钟中断
   if (++ticks % TICK_NUM == 0) {
        print_ticks();
        num++;
   }
   if(num==10){
        sbi_shutdown();
   }
   break;
```

c. 代码分析

• clock_set_next_event()此函数的作用是设置下一次时钟中断的事件。一般情况下,定时器会在特定的时间间隔内触发中断,处理程序在被调用时需要更新下一个中断的时间设置,以确保系统定期运行时钟中断。这可以帮助系统在合适的时机做出响应,比如调度任务或更新时间。

• if (++ticks % TICK_NUM == 0)中ticks是一个计数器,每当时钟中断发生时,它会增加 1。这里使用了前缀自增操作符 ++ticks,意味着在条件判断前先将 ticks 增加 1。用于输出。TICK_NUM 是一个常量,代表每当 ticks 增加到该数值时执行特定的操作。这个判断的目的是每经过 TICK_NUM 次时钟中断,就会执行以下的代码块。即实现每经过100次时钟终端,输出一次100 ticks,并将num记录的输出次数加1。

• if(num==10)判断当前的输出次数,如果输出次数为10,则调用<sbi.h>中的关机函数sbi_shutdown() 关机。

d. 实验结果

```
xiao@Mrxiao: /mnt/d/111AAA/WSL/OS/RISCV/labcodes/lab1
Platform HART Features : RV64ACDFIMSU
Platform Max HARTs : 8
Current Hart
                        : 0
Firmware Base
                        : 0x80000000
Firmware Size
                        : 112 KB
Runtime SBI Version : 0.1
PMP0: 0x0000000080000000-0x000000008001ffff (A)
PMP1: 0x00000000000000000-0xfffffffffffffff (A, R, W, X)
(THU.CST) os is loading ...
Special kernel symbols:
  entry 0x000000008020000a (virtual)
  etext 0x00000000802009a0 (virtual)
  edata 0x00000000080204010 (virtual)
         0x0000000080204028 (virtual)
 end
Kernel executable memory footprint: 17KB
++ setup timer interrupts
100 ticks
```

2. 定时器中断中断处理的流程

- 1. 首先通过kern init入口点运行程序。
- 2. kern_init函数中的idt_init()进行初始化中断,在kern_init中通过write_csr(stvec, & alltraps)设置CSG stvec的值,指向中断处理程序的地址 alltraps。
- 3. kern_init函数中的clock_init()进行初始化时钟中断,在clock_init设置使能时钟中断,并通过 clock set next event()设置第一次时钟中断事件。
- 4. 当发生时钟中断时,会通过CSG stvec确定到中断入口点 alltraps。

5. __alltraps通过SAVE_ALL和RESTORE_ALL实现保存和恢复上下文,并把上下文包装成结构体送到trap函数那里去。

- 6. trap函数会调用trap_dispatch,通过CSG scause判断发生中断的原因,如果trap是由中断引起的则调用interrupt_handler(tf),如果trap是由异常引起的则调用exception_handler(tf),因为时钟中断属于中断,所以调用interrupt handler(tf)。
- 7. interrupt_handler(tf)中进一步根据scause的数值更仔细地分了下类,从而定位到时钟中断,进行相应的处理。

lab1 挑战1: 描述与理解中断流程

1. ucore 中处理中断异常的流程

a. 异常产生

当硬件检测到中断或异常时,CPU 会停止当前指令的执行,并跳转到预定义的异常处理入口地址。在 RISC-V 架构中,这个地址是stvec。

b. 进入 __alltraps

CPU 跳转到 __alltraps 函数,这是异常处理的入口点。__alltraps 的主要任务是保存当前的 CPU 上下文,以便在处理完中断后能够正确恢复。

c. 保存寄存器

在 _alltraps 中,首先会保存当前的栈指针(SP)和其他重要的寄存器。这通常通过 SAVE_ALL 宏来实现。

SAVE_ALL 宏会将所有通用寄存器(包括 SP、PC 等)保存到栈中。这样做的目的是确保中断处理程序不会破坏当前程序的执行状态。

d. 传递 a0 参数

mov a0, sp 的目的是将当前的栈指针 (SP) 值复制到 a0 寄存器中。a0 寄存器在 RISC-V 汇编中通常用作函数 调用的第一个参数。通过将 SP 值传递给 a0,可以在后续的 C 语言中断处理函数中访问保存的寄存器上下文。

e. 调用 C 语言中断处理函数

_alltraps 会调用一个 C 语言编写的中断处理函数, traps_c。这个函数会根据中断类型调用相应的处理程序。

f. 处理中断

中断处理程序执行具体的中断处理逻辑,例如处理定时器中断、外部设备中断等。

q. 恢复寄存器

中断处理完成后,__alltraps 会恢复之前保存的所有寄存器。这通常通过 RESTORE_ALL 宏来实现。

h. 返回到被中断的程序

最后, _alltraps 会从异常处理返回,恢复程序的正常执行。

2. mov a0, sp 的目的

mov a0, sp 的目的是将当前的栈指针 (SP) 值复制到 a0 寄存器中。这样做是为了在 C 语言中断处理函数中能够访问保存的寄存器上下文。a0 寄存器在 RISC-V 汇编中通常用作函数调用的第一个参数,因此通过 a0 可以将栈指针传递给 C 语言函数,使得 C 语言函数能够访问保存的寄存器值。

3. SAVE_ALL 中寄存器保存在栈中的位置

SAVE ALL 汇编宏会将所有通用寄存器保存到栈中。寄存器保存在栈中的位置是由汇编宏定义确定的。

4. 对于任何中断,__alltraps中都需要保存所有寄存器吗?

我们定义一个汇编宏 SAVE_ALL, 用来保存所有寄存器到栈顶(实际上把一个trapFrame结构体放到了栈顶)。然后在__alltraps中会调用汇编宏 SAVE_ALL, 因此对于任何中断, __alltraps中都需要保存所有寄存器。

lab1 挑战2: 理解上下文切换机制

在trapentry.S中汇编代码 csrw sscratch, sp; csrrw s0, sscratch, x0实现了什么操作,目的是什么? save all里面保存了stval, scause 这些 csr,而在restore_all里面却不还原它们?那这样 store 的意义何在呢?

1. csrw sscratch, sp 实现的操作和目的

csrw指令用于在RISC-V架构中对控制和状态寄存器进行写入操作。==指令csrw sscratch, sp将当前堆栈指针sp的值存储到sscratch寄存器中。==

sscratch寄存器通常被用作临时寄存器,**其主要目的是在中断发生时,为了保存内核的堆栈指针而创建的一个 临时存储空间。**

2. csrrw s0, sscratch, x0 实现的操作和目的

csrrw (Control and Status Register Read and Write) 是一个特权指令,用于从控制状态寄存器中读取值并写入另一个寄存器。

- **s0**是目标寄存器,指令执行后,s0 中将存储 sscratch 寄存器的当前值。
- **sscratch**是一个控制状态寄存器,通常用于保存特权模式下的上下文信息。具体作用取决于硬件实现,通常用于保存临时数据。
- **x0**是零寄存器,取值为0。
- **操作为: **将 sscratch 的值赋给保存寄存器 s0,再把零寄存器 x0 的值赋给 sscratch,此时 sscratch 中的值为零(被还原)。
- **目的为: **将 sscratch ==最初临时保存的 sp 栈指针寄存器==的值储存给 s0
- 想要保存 sscratch 到内存中,但因为 CSR 不能直接写入内存,所以要借助通用寄存器 s0,然后将 sscratch的值恢复为0。

3. save all里面保存了 stval, scause 这些 csr, 而在restore_all里面却不还原它们? 那这样 store 的意义何在呢?

stval 中记录的是记录一些中断处理所需要的辅助信息,比如发生中断或异常的目标地址或者出错的指令;而 scauses 记录中断发生的原因,以及该中断是不是一个外部中断。

这两个寄存器存储的信息都会给OS的中断处理**提供宝贵的信息**,因此必须进行 save ,但在操作系统处理完毕之后,这些信息就变得无用,不需要再恢复进行 restore。

lab1 挑战3: 完善中断异常

编程完善在触发一条非法指令异常 mret 和,在 kern/trap/trap.c的异常处理函数中捕获,并对其进行处理,简单输出异常类型和异常指令触发地址,即"Illegal instruction caught at 0x(地址)","ebreak caught at 0x(地址)"与"Exception type:Illegal instruction","Exception type:breakpoint"。

1. 改写 exception handler 函数

```
void exception handler(struct trapframe *tf) {
   switch (tf->cause) {
       case CAUSE_MISALIGNED_FETCH:
           break;
       case CAUSE_FAULT_FETCH:
           break;
       case CAUSE_ILLEGAL_INSTRUCTION:
           /* LAB1 CHALLLENGE3
                              YOUR CODE 2211123 */
           // 非法指令异常处理
           /*(1)输出指令异常类型 ( Illegal instruction)
            *(2)输出异常指令地址
            *(3)更新 tf->epc寄存器
           cprintf("Exception type:Illegal instruction\n");
           cprintf("Illegal instruction caught at 0x%08x\n", tf->epc);
           tf->epc+=4;
           break;
        case CAUSE BREAKPOINT:
           //断点异常处理
           /* LAB1 CHALLLENGE3 YOUR CODE 2211123 */
           /*(1)输出指令异常类型( breakpoint)
            *(2)输出异常指令地址
            *(3)更新 tf->epc寄存器
           cprintf("Exception type: breakpoint\n");
           cprintf("ebreak caught at 0x%08x\n", tf->epc);
                        //断点异常指令占两个字节
           tf->epc+=2;
           break;
         // other interruptions
      }
  }
```

2. 改写 clock.c 文件 (触发异常)

```
void clock_init(void) {
   // enable timer interrupt in sie
```

```
set_csr(sie, MIP_STIP);

// divided by 500 when using Spike(2MHz)

// divided by 100 when using QEMU(10MHz)

// timebase = sbi_timebase() / 500;

clock_set_next_event();

// initialize time counter 'ticks' to zero

ticks = 0;

cprintf("++ setup timer interrupts\n");

__asm__ __volatile__("mret"); // 触发非法伪指命异常
__asm__ __volatile__("ebreak"); // 触发断点异常
}
```

make qemu 查看输出,可以看到异常中断完善成功:

```
Q
 [+]
       tiange@tiange-virtual-machine: ~/桌面/OS/riscv64-ucore-lab...
                                                                            Special kernel symbols:
 entry 0x000000008020000a (virtual)
 etext 0x0000000080200a28 (virtual)
 edata 0x0000000080204010 (virtual)
         0x0000000080204030 (virtual)
Kernel executable memory footprint: 17KB
++ setup timer interrupts
sbi emulate csr read: hartid0: invalid csr_num=0x302
Exception type:Illegal instruction
Illegal instruction caught at 0x8020015e
Exception type: breakpoint
ebreak caught at 0x80200162
100 ticks
tiange@tiange-virtual-machine:~/桌面/OS/riscv64-ucore-labcodes/lab1$
```