

Organización del Computador II
System Programming
Taller 1: Introducción, segmentación y pasaje a modo protegido

Introducción

Durante la actual y las próximas clases, vamos a adentrarnos al mundo de System Programming. Como hemos visto en la teórica, al arrancar una computadora, hay una serie de tareas que hace el sistema operativo desde el software dejando el procesador listo para ejecutar los programas.

El trabajo va a ser incremental a lo largo de varias clases de Organización del Computador II. Vamos a crear un único software en modo 32 bits desde hoy a fin de cuatrimestre. Por lo tanto, cada encuentro va a tener el mismo conjunto de archivos y código al cual se le van a ir agregando más código y nuevos archivos.

Clase a clase, vamos a trabajar una perspectiva o parte diferente del sistema.

El manual

Intel nos ofrece documentación para que podamos llevar a cabo la tarea antes descrita. A partir de ahora, vamos a utilizar también el manual:

[Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer's Manual Volume 3 \(3A, 3B, 3C & 3D\):System Programming Guide](#)

Adicionalmente, van a tener que consultar los manuales que vimos en la primera clase:

[Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer's Manual Volume 1: Basic Architecture](#)

[Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer's Manual Volume 2: Instruction Set Reference, A-Z](#)

Bochs

Vamos a utilizar como entorno de pruebas el programa Bochs. Este nos permite simular el arranque de una computadora IBM-PC compatible.

Como vimos en las clases teóricas, al inicio, una computadora comienza con la ejecución del POST y del BIOS. El BIOS se encarga de reconocer el primer dispositivo de booteo. En nuestro taller, vamos a utilizar como dispositivo un Floppy Disk (el disquete en lugar del disco rígido como suele ser en sus computadoras). Para eso, vamos a utilizar una imagen Floppy Disk para simularlo en Bochs como dispositivo de booteo. En el primer sector del floppy, se almacena el boot-sector (sector de arranque). El BIOS se encarga de copiar a memoria 512 bytes del sector, a partir de la dirección 0x7C00. Luego, se comienza a ejecutar el código a partir de esta dirección. El boot-sector debe encontrar en el floppy el archivo KERNEL.BIN y copiarlo a memoria. Éste se copia a partir de la dirección 0x1200, y luego se ejecuta a partir de esa misma dirección.

Es importante tener en cuenta que el código del boot-sector se encarga exclusivamente de copiar el kernel y dar el control al mismo, es decir, no cambia el modo del procesador. Este código inicial viene dado en el taller y nuestro trabajo, a partir de ahí, va a ser construir parte de ese kernel de modo que a final de cuatrimestre, pueda ejecutar programas y tareas sencillas.

El taller de hoy: Introducción, Segmentación y Pasaje a Modo Protegido

Los procesadores Intel, al arrancar, utilizan el modo real y por eso, debemos realizar una serie de configuraciones antes de pasar a modo protegido.

La memoria comienza como un arreglo continuo de bytes sin uso específico. Como programadores de sistema podemos segmentar dicha memoria asignándoles usos y privilegios particulares. Por ejemplo, podemos tener una sección para datos, otra para código, una sección con nivel de privilegio máximo y otras accesible por cualquier usuario. Estos privilegios diferenciados nos van a permitir proteger el código y los datos del sistema de ataques maliciosos de software o errores involuntarios que puedan dañar el funcionamiento del sistema. Durante este taller, vamos a setear los descriptores de segmentos que realicen la segmentación de la memoria.

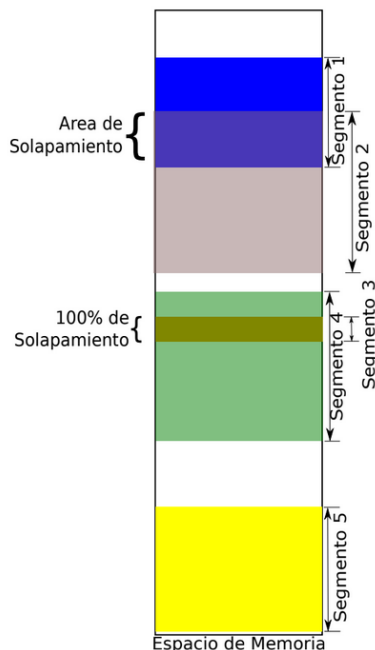


Figura: Memoria segmentada

Una vez definidos los segmentos, vamos a tener que escribir el código necesario para el pasaje a modo protegido.

Archivos provistos

A continuación les pasamos la lista de archivos que forman parte del taller de hoy junto con su descripción:

- **Makefile** - encargado de compilar y generar la imagen del floppy disk.
- **bochsrc**, **bochsdbg** - configuración para inicializar Bochs.
- **diskette.img** - la imagen del floppy que contiene el boot-sector preparado para cargar el kernel.
- **kernel.asm** - esquema básico del código para el kernel.
- **defines.h**, **colors.h** - constantes y definiciones.
- **gdt.h**, **gdt.c** - definición de la tabla de descriptores globales.
- **screen.h**, **screen.c** - rutinas para pintar la pantalla.
- **a20.asm** - rutinas para habilitar y deshabilitar A20.
- **print.mac** - macros útiles para imprimir por pantalla y transformar valores.
- **idle.asm** - código de la tarea Idle.
- **syscalls.h** - interfaz a utilizar desde las tareas para los llamados al sistema.
- **kassert.h** - rutinas para garantizar invariantes en el kernel.
- **i386.h** - funciones auxiliares para utilizar assembly desde C.
- **pic.c**, **pic.h** - funciones `pic_enable`, `pic_disable`, `pic_finish1` y `pic_reset`.

Los ejercicios que vamos a realizar hoy les van a pedir interpretar código de estos archivos y escribir código únicamente en los archivos **kernel.asm**, **defines.h** y **gdt.c**.

Ejercicios

En estos ejercicios, vamos a dar nuestros primeros pasos en la programación de nuestro kernel. Cuando el bootloader termine su tarea, va a cargar la imagen binaria del kernel en una dirección de memoria y hará un salto a esa posición para empezar a ejecutar. Ahí es donde empieza nuestro trabajo.

Recuerden que el procesador arranca en modo real (16 bits). Nuestro programa tiene que completar la información mínima necesaria requerida por la documentación de Intel para poder pasar el procesador a modo protegido de 32 bits.

Por una serie de razones técnicas, el modelo de memoria segmentada no suele utilizarse en los sistemas operativos modernos. Intel no permite “apagar” la segmentación, pero sí es posible usar un modelo donde la segmentación es limitada al mínimo. Por esta razón, vamos a seguir el modelo “Protected Flat Model” para definir los segmentos. Pueden encontrarlo descrito en el Manual de Intel - Volumen 3 - 3.2.2 Protected Flat Model.

Primera parte: Definiendo la GDT

Primero, respondan en grupo las siguientes preguntas:

1. Explorando el manual Intel Volumen 3: System Programming. Sección 2.2 Modes of Operation. ¿A qué nos referimos con modo real y con modo protegido en un procesador Intel? ¿Qué particularidades tiene cada modo?
2. Comenten en su equipo, ¿Por qué debemos hacer el pasaje de modo real a modo protegido? ¿No podríamos simplemente tener un sistema operativo en modo real? ¿Qué desventajas tendría?

Anteriormente, detallamos que la memoria es un arreglo continuo de bytes y que podemos segmentarla de acuerdo a tamaño, nivel de protección y uso. Debemos indicar al procesador la descripción de los segmentos, es decir, cómo están conformados los segmentos. Los ejercicios a continuación tienen que ver con el armado de la tabla de segmentos.

3. Busquen el manual volumen 3 de Intel en la sección 3.4.5 Segment Descriptors. ¿Qué es la GDT? ¿Cómo es el formato de un descriptor de segmento, bit a bit? Expliquen para qué sirven los campos Limit, Base, G, P, DPL, S. También puede referirse a la teórica slide 30. [Manejo de memoria](#)
4. La tabla de la sección 3.4.5.1 Code- and Data-Segment Descriptor Types del volumen 3 del manual del Intel nos permite completar el Type, los bits 11, 10, 9, 8. ¿Qué combinación de bits tendríamos que usar si queremos especificar un segmento para ejecución y lectura de código?

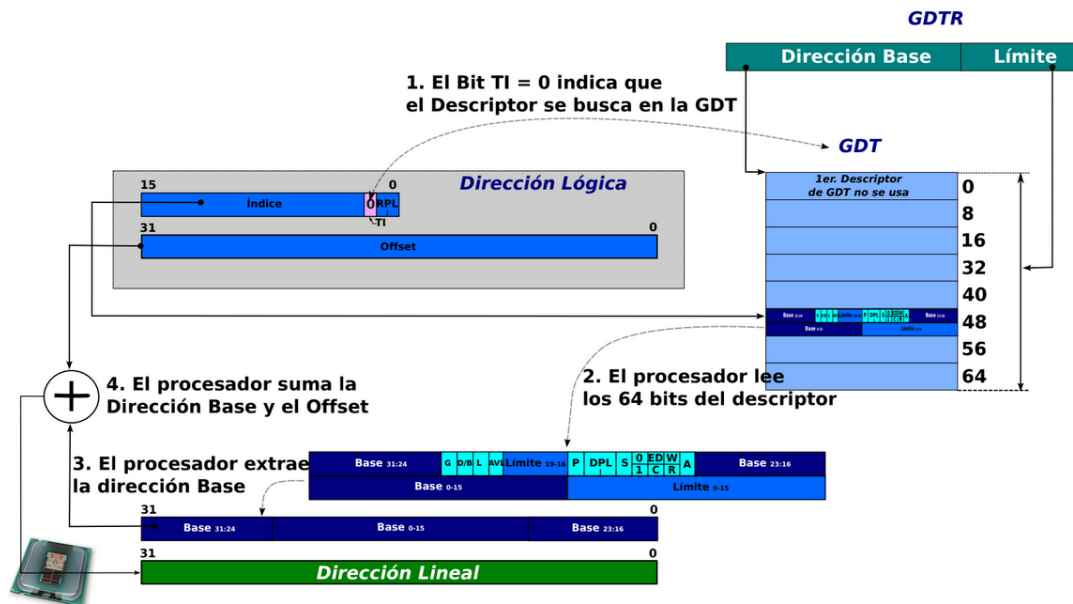


Figura: Estructuras involucradas para resolver una dirección lógica con segmentación y TI=0
(clase teórica [Manejo de memoria](#) slide 43)

Hay dos tipos de tablas que describen segmentos a nivel global y local (GDT y LDT) . La tabla LDT no se utiliza en el modelo de segmentación *flat* que estaremos utilizando. Para este taller sólo vamos a usar la Tabla de Descriptores Global (GDT). En esta tabla se definen los descriptores de segmento que le dan estructura a la memoria en el nivel de segmentación.

5. Inicialmente, vamos a definir los siguientes segmentos en la GDT:

- Un segmento para código de nivel 0 ejecutar/lectura
- Un segmento para código de nivel 3 ejecutar/lectura
- Un segmento para datos de nivel 0 lectura/escritura
- Un segmento para datos de nivel 3 lectura/escritura

Cada uno de estos segmentos deben direccionar los primeros 817 MiB de memoria y por estar usando segmentación *flat*, van a estar solapados. Escriban cómo quedarían los campos de cada descriptor de cada uno de los segmentos solicitados. Especifiquen el G, límite, la base, el tipo, P, DPL, S, P, AVL, L, D/B. Les recomendamos completar con valores hexadecimales la siguiente planilla: [GDT Entradas](#) (hacer una copia local para que no sea solo lectura).

Recuerden que el límite es el último valor accesible dentro del segmento (es inclusivo) y que tanto límite como base están relacionados con el nivel de granularidad G que hayan seleccionado.

Noten que si bien definimos distintos niveles de privilegio, todos usan la misma región de memoria física, por lo cual, no hay una división real de permisos de accesos propuesto a nivel segmentación. Vamos a resolverlo en las próximas clases, cuando agreguemos paginación al kernel.

Ahora, trabajemos con el código provisto por la cátedra. Vamos a completar la tabla de segmentos y cargar los descriptores de segmento. Hemos provisto estructuras en C que permiten simplificar la especificación de los campos de cada descriptor.

6. En el archivo `gdt.h` observen las estructuras: `struct gdt_descriptor_t` y el `struct gdt_entry_t`. ¿Qué creen que contiene la variable `extern gdt_entry_t gdt[]`; y `extern gdt_descriptor_t GDT_DESC`; ?
7. En el archivo `gdt.c`, completen en el código la Tabla de Descriptores Globales (GDT) con los 4 segmentos definidos en el punto 5.
8. Busquen qué hace la instrucción LGDT en el Volumen 2 del manual de Intel. Expliquen con sus palabras para que sirve esta instrucción. En el código, ¿qué estructura indica donde está almacenada la dirección desde la cual se carga la GDT y su tamaño? ¿dónde se inicializa en el código?
9. Completen el archivo `kernel.asm` en la sección de cargar la GDT usando lo averiguado en el punto 8 para cargar la GDT.

Habrán observado que dentro del código de **kernel.asm** pusimos unas funciones que habilitan y deshabilitan el A20. Al final de este documento pueden encontrar más información al respecto.

Primer Checkpoint

Segunda parte: Pasaje a modo protegido

Antes de pasar a modo protegido tenemos que completar los siguientes:

- Deshabilitar interrupciones
- Completar la GDT en memoria
- Cargar la dirección de la GDT en el registro del procesador GDTR
- Habilitar el modo protegido en el procesador
- Hacer un `jmp` far al segmento de código de nivel 0
- Cargar los selectores de segmento restantes

Recomendamos que también miren como referencia, el manual volumen 3, sección 9.9.1 “Switching to Protected Mode”. Tengan en cuenta, que algunos de los pasos que están ahí descritos, corresponden a paginación, que no estaremos activando aún. Los pasos que nos interesan ahora son: 1,2,3,4,5 y 9

Ya hemos visto el primero, completar la GDT. También ya cargamos el registro GDTR correctamente. Ahora deberíamos, deshabilitar interrupciones, habilitar el modo protegido, hacer el `jmp` far y cargar los registros selectores de segmento.

10. Buscar en el Volumen 3 del manual de Intel, sección 3.4.2 Segment Selectors el formato de los selectores de segmento. Completar en el archivo `defines.h` las constantes con los valores de distintos selectores de segmento posibles. También puede referirse a la teórica slide 28. [Manejo de memoria](#)
11. Vamos a cargar los registros selectores de segmento (DS, ES, GS, FS y SS). Todos se van a iniciar en el segmento de datos de nivel 0. Para esto, completar el archivo `kernel.asm` donde indica “Establecer los selectores de segmento de datos y la pila” dentro del código que se ejecuta ya en modo protegido (etiqueta `modo_protegido`)
12. Utilicen la instrucción CLI en el Volumen 2 del manual de Intel para completar en el código `kernel.asm` donde solicita “Deshabilitar interrupciones” usando esta instrucción.
13. Investiguen en el manual de Intel sección 2.5 Control Registers, el registro CR0. ¿Qué formato tiene? ¿Qué hace el bit CR0.PE? Para modificar CR0, no pueden hacerlo directamente. Sólo mediante un MOV desde/hacia los registros de control (pueden leerlo en el manual en la sección citada).

14. A continuación, completen la sección del `kernel.asm` escribiendo un código que modifique el bit `CR0.PE` para pasar a modelo protegido. Tengan en cuenta las averiguaciones y comentarios del punto 13.
15. Notemos que a continuación hace un `jump far` para posicionarse en el código de modo protegido. Dentro del modo protegido, setear la pila del kernel en la dirección `0x25000`. Configuren los registros que indican dónde está la base y el tope de la pila.

Ya estamos listos para probar el arranque de la máquina. Para eso hay que compilar con `make` e iniciar `bochs`.

16. Verifiquemos que la configuración haya quedado como esperamos:

- Con el comando **info gdt i** en `bochs` pueden ver información sobre la *i*-ésima entrada en la `gdt`. Verifiquen los valores de las entradas que cargaron.
- Con el comando **creg** pueden ver los registros de control como el `CR0`
- Con el comando **reg** pueden ver los registros de propósito general, `EFLAGS`, `EBP`, `ESP`, `RIP`
- Con el comando **sreg** pueden ver los registros selectores de segmento

¿Qué pueden observar sobre las configuraciones que fueron haciendo?

Segundo Checkpoint

Tercera parte: Configurando la pantalla

Se va a acceder a la pantalla por un mapeo a memoria. La dirección física donde va a comenzar el buffer de la pantalla es `0x000B8000`.

La pantalla va a ser un arreglo de 50 filas x 80 columnas. En cada posición del arreglo va a haber 2 bytes que representan a una celda de la pantalla. Los colores y atributos se configuran acorde a una convención: http://wiki.osdev.org/Text_UI (más información [VGA Text Mode](#)).

17. Declaren un segmento adicional que describa el área de la pantalla en memoria que pueda ser utilizado sólo por el kernel. ¿Qué tamaño deberá tener considerando lo descrito en el párrafo anterior? Si el buffer de la pantalla comienza en `0x000B8000`, piensen cuál debería ser la base y el límite. El tipo de este segmento debe ser de datos de lectura/escritura. Finalmente, definan el segmento en el archivo `gdt.c`.
18. Observen el método `screen_draw_box` en `screen.c` y la estructura `ca` en `screen.h`. ¿Qué creen que hace el método `screen_draw_box`? ¿Cómo hace para acceder a la pantalla? ¿Qué estructura usa para representar cada carácter de la pantalla y cuanto ocupa en memoria?
19. Escriban una rutina que se encargue de limpiar la pantalla y escribir el nombre de los integrantes del grupo en la misma en el archivo `screen.c` y el método `screen_draw_layout` (noten que es llamado desde `kernel.asm`). Pueden usar diferentes fondos, colores e incorporar dibujos si así lo quisieran.
20. Resumen final, discutan en el grupo qué pasos tuvieron que hacer para activar el procesador en modo protegido. Repasen todo el código que estuvieron completando y traten de comprenderlo en detalle ¿Qué cosas les parecieron más interesantes?

Tercer Checkpoint

21. Opcional: En grupo, escriban una breve lista de configuraciones que hicieron y cosas para tener en cuenta al momento de definir GDT, selectores de segmento, pasaje a modo protegido, etc. (a lo sumo, una hoja) e

información que les parezca más relevante para tener en cuenta. Traten de detectar las diferentes estructuras, su función, qué información contienen y cómo se interrelacionan.

Nota: Sobre el A20

Dentro del código del kernel.asm, les damos una sección que habla sobre el A20. No nos queremos detener mucho aquí, porque el aporte conceptual no es relevante. Es una curiosidad técnica que necesita ser tenida en cuenta en el proceso de bootloading, nada más.

¿Qué es el A20?

Básicamente, es el bit 21 del bus de address de un procesador 8086. Cuando el procesador arranca, esta línea se puede encontrar deshabilitada, lo cual impide que direccionemos correctamente rangos de memoria superiores a 1 MiB.

¿Por qué se encuentra deshabilitada en primer lugar?

Recuerden que el 8086, podía direccionar sólo 1 MiB de memoria, entonces, esa línea no existía. Por el mecanismo de direccionamiento con el cual se podían armar los segmentos, con 16 bits de registro y 16 bits de offset, era posible direccionar casi un bloque completo de 64 kiB por arriba del primer MiB. Esto ocasionaba que fuese posible que se produjeran direcciones “fuera de rango”, ya que efectivamente no había más memoria física por arriba de 1 MiB. Lo que terminaba sucediendo era que se producía un *wraparound* y esas direcciones terminaban mapeándose en direcciones bajas (en el primer bloque de 64kiB).

El problema surgió porque existieron algunos programadores ingeniosos pero con poca visión a futuro, que utilizaron este “hack” como parte integral del funcionamiento de ciertas aplicaciones.

Cuando aparece el procesador Intel 80286, con capacidad para direccionar 16 MiB en modo protegido, la línea A20 deja de comportarse de esta manera y por lo tanto, los programas anteriores no funcionarían en el nuevo procesador. Esto se debió a que Intel no deshabilitó en el nuevo procesador la línea A20 en modo real. Ahora, como se suponía que el procesador al arranque debe funcionar en modo real e imitar el comportamiento de un 8086, debía solucionarse el problema si es que se quería conservar el funcionamiento de los programas viejos que hicieran uso de dicho hack. Para resolver esta cuestión, IBM decide incluir una compuerta en el motherboard que se podía activar vía software, para habilitar o no la línea A20 y entonces, poder mantener la compatibilidad con programas viejos. Luego se emplearon otras soluciones, pero la responsabilidad de conmutar dicho funcionamiento sigue estando del lado del programador.

Conclusión: la línea A20 viene deshabilitada (aunque algunos BIOS la habilitan al iniciar) y debe chequearse su estado y habilitarla con una rutina especial.

Más información en: https://wiki.osdev.org/A20_Line y en https://en.wikipedia.org/wiki/A20_line