

# Lab5

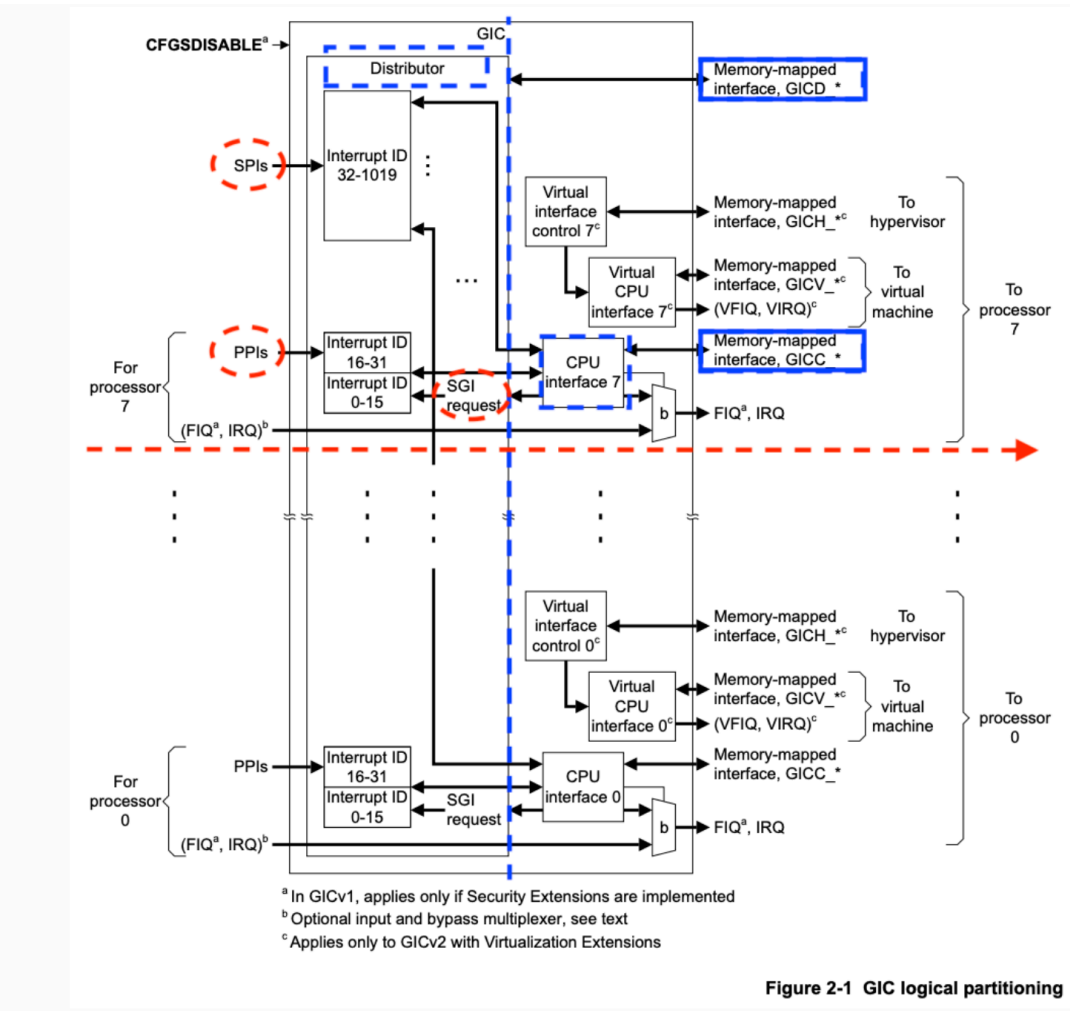
## 一、实验目的

- 1. 理解中断的原理和机制，掌握CPU访问设备控制器的方法
- 2. 掌握Arm体系结构的中断机制和规范，实现时钟中断服务

## 二、实验过程

### 1、理解Arm架构的中断系统

arm的中断分为两类IRQ(普通中断),与FIQ(快速中断)。  
Arm采用的中断控制器叫做GIC，即general interrupt controller。gic包括多个版本，如GICv1（已弃用），GICv2，GICv3，GICv4。简单起见，我们实验将选用GICv2版本。



- 1. GICv2 最多支持8个核的中断管理。
- 2. GIC包括两大主要部分（由图中蓝色虚竖线分隔，Distributor和CPU Interface由蓝色虚矩形框标示），分别是：
- 3. Distributor，其通过GICD\_开头的寄存器进行控制（蓝色实矩形框标示）
- 4. CPU Interface，其通过GICC\_开头的寄存器进行控制（蓝色实矩形框标示）
- 5. 中断类型分为以下几类（由图中红色虚线椭圆标示）：

6. SPI: (shared peripheral interrupt), 共享外设中断。该中断来源于外设, 通过 Distributor 分发给特定的 core, 其中断编号为 32-1019。从图中可以看到所有核共享 SPI。
7. PPI: (private peripheral interrupt), 私有外设中断。该中断来源于外设, 但只对指定的 core 有效, 中断信号只会发送给指定的 core, 其中断编号为 16-31。从图中可以看到每个 core 都有自己的 PPI。
8. SGI: (software-generated interrupt), 软中断。软件产生的中断, 用于给其他的 core 发送中断信号, 其中断编号为 0-15。
9. virtual interrupt, 虚拟中断, 用于支持虚拟机。图中也可以看到, 因为我们暂时不关心, 所以没有标注。

## Distributor (中断分发器)

### • 作用:

- 全局中断管理: 负责接收所有外设和软件产生的中断 (如硬件 IRQ、软件生成的中断), 并根据配置决定是否将中断转发给 CPU Interface。
- 优先级仲裁: 比较多个中断的优先级, 确保高优先级中断优先被处理。
- 中断路由: 支持多核场景, 将中断分配到特定的 CPU 核心或一组核心 (亲和性配置)。
- 中断屏蔽与使能: 通过 `GICD_*` 寄存器控制每个中断的全局使能/禁用状态。
- 中断触发方式配置: 设置中断为电平触发或边沿触发。

## CPU Interface (CPU接口) \*\*

### • 作用:

- 核本地中断管理: 每个 CPU 核心有独立的 CPU Interface, 用于处理该核心接收到的中断。
- 中断应答与结束: 当 CPU 核心处理中断时, 通过 `GICC_*` 寄存器完成中断的应答 (ACK) 和结束 (EOI) 通知。
- 优先级掩码控制: 动态调整当前 CPU 核心能处理的最低中断优先级 (通过 `GICC_PMR`), 避免低优先级中断抢占关键任务。
- 中断抢占配置: 支持嵌套中断 (高优先级中断可抢占正在处理的低优先级中断)。

## 2.分析virt.dts中intc和timer的部分

```
intc@8000000 {
    phandle = <0x8001>;
    reg = <0x00 0x8000000 0x00 0x10000 0x00 0x8010000 0x00
0x10000>;
    compatible = "arm,cortex-a15-gic";
    ranges;
    #size-cells = <0x02>;
    #address-cells = <0x02>;
    interrupt-controller;
    #interrupt-cells = <0x03>;

    v2m@8020000 {
        phandle = <0x8002>;
        reg = <0x00 0x8020000 0x00 0x1000>;
        msi-controller;
        compatible = "arm,gic-v2m-frame";
    };
};

timer {
    interrupts = <0x01 0x0d 0x104 0x01 0x0e 0x104 0x01 0x0b
0x104 0x01 0x0a 0x104>;
    always-on;
    compatible = "arm,armv8-timer\0arm,armv7-timer";
};
```

- intc中的 **reg** 指明GICD寄存器映射到内存的位置为0x8000000，长度为0x10000， GICC寄存器映射到内存的位置为0x8010000，长度为0x10000
- intc中的 **#interrupt-cells** 指明 interrupts 包括3个cells。[第一个文档](#) 指明：第一个cell为中断类型，0表示SPI，1表示PPI；第二个cell为中断号，SPI范围为[0-987]，PPI为[0-15]；第三个cell为flags，其中[3:0]位表示触发类型，4表示高电平触发，[15:8]为PPI的cpu中断掩码，每1位对应一个cpu，为1表示该中断会连接到对应的cpu。
- 以timer设备为例，其中包括4个中断。以第二个中断的参数 **0x01 0x0e 0x104** 为例，其指明该中断为PPI类型的中断，中断号14，路由到第一个cpu，且高电平触发。但注意到PPI的起始中断号为16，所以实际上该中断在GICv2中的中断号应为  $16 + 14 = 30$ 。

## 什么是中断源：

中断源（Interrupt Source）是指能够触发 **CPU** 中断的硬件或软件事件。它可以是外设（如 UART、GPIO、定时器）、异常（如除零错误）或软件生成的中断信号。中断源向中断控制器（如 ARM GIC）发送请求，由中断控制器决定是否通知 CPU 进行处理。

## 什么是interrupt-cell：

在设备树（Device Tree）中，**interrupt-cells** 是一个关键属性，用于定义如何编码和描述中断源。它指定了设备节点中 **interrupts** 属性所需的数据单元（**cell**）的数量和格式，以便中断控制器（如 ARM GIC）能正确解析中断配置。

## interrupt-cells 的常见值：

**#interrupt-cells = <3>**

- 用途：ARM GIC 常见格式，三个 cell 分别描述：
  1. 中断类型：**0** 为 SPI（共享外设中断），**1** 为 PPI（私有外设中断）。
  2. 中断号：GIC 中的硬件中断号（如 25）。
  3. 触发类型和标志：同前述编码（如 **4** 为高电平触发）。
- 示例：

```
interrupts = <0 25 4>; // SPI中断, 中断号25, 高电平触发
```

## 3.在bsp目录下新建文件hwi\_init.c，初始化GIC

## 4.在include目录下创建文件prt\_config.h

设置中断时间间隔，tick处理时间不能超过 $1/\text{OS\_TICK\_PER\_SECOND}(\text{s})$

原因：防止中断堆积

**Tick频率 = 1000Hz（1ms/次）**，若处理时间超过1ms，下次Tick到来时，前一次还未完成，导致中断丢失或系统崩溃。

## 5.在include目录下创建os\_cpu\_armv8.h文件

这个文件定义了异常处理等级，同时定义了Debug、Abort、IRQ和FIQ四个异常的屏蔽位，分别代表调试异常、终止异常、IRQ中断和FIQ中断，以及一些ARMv8架构中的内存屏障汇编指令，用来保证特定的内存访问顺序。

## 6.在bsp目录下创建time.c文件对定时器和相应的中断进行配置

## 7.构建时钟中断处理

1. prt\_vector.S 中的 EXC\_HANDLE 5 OsExcDispatch 改为 EXC\_HANDLE 5 OsHwiDispatcher，设置IRQ类型的异常处理函数
2. 在 prt\_vector.S 中加入 OsHwiDispatcher 处理代码，整体上下文的恢复与保存的结构与系统调用完全一致，C语言处理函数的入口变为OsExcDispatch

3. 在prt\_exc.c中引用头文件 os\_attr\_armv8\_external.h, os\_cpu\_armv8.h, 同时定义C语言处理函数OsHwiDispatch, 用于IRQ 类型的中断。
4. 在src/kernel/tick目录下新建文件prt\_tick.c文件, 实现 OsTickDispatcher 时钟中断处理函数
5. 将新创建的文件纳入构建系统
6. 在prt\_exc.c文件中实现OsIntLock 和 OsIntRestore 函数
7. 在src/bsp目录下创建头文件os\_cpu\_armv8\_external.h, 用于相关宏的定义
8. 在include目录下新建 prt\_tick.h, 声明 Tick 相关的接口函数

## 8.最后修改main函数，完成时钟中断的构建

## 三、作业

实现 hwi\_init.c 中缺失的 OsGicEnableInt 和 OsGicClearInt 函数

### OsGicDisableInt 函数

```
OS_SEC_L4_TEXT void OsGicDisableInt(U32 intId)
{
    // 计算中断对应的GICD_ICENABLERn寄存器的地址
    volatile U32* addr = (volatile U32*)(GICD_ICENABLERn + (intId
/ GICD_ICENABLER_SIZE) * sizeof(U32));
    // 生成需要清除的位掩码
    U32 mask = 1 << (intId % GICD_ICENABLER_SIZE);
    // 写入寄存器以禁用中断
    GIC_REG_WRITE(addr, mask);
}
```

### 1. 函数作用

**OsGicDisableInt** 用于 **禁用** GICv2 中断控制器中的某个中断 (**intId**) 。

- 通过写入 **GICD\_ICENABLERn** (Interrupt Clear-Enable Registers) 来 **清除** 中断使能位, 从而禁用该中断。

## 2. 关键部分详解

### (1) 计算 GICD\_ICENABLERn 寄存器地址

```
volatile U32* addr = (volatile U32*)(GICD_ICENABLERn + (intId /  
GICD_ICENABLER_SIZE) * sizeof(U32));
```

- 为什么在此处必须用 `volatile` ?
  - **GICD\_ICENABLERn** 是内存映射的硬件寄存器，其值可能随时被硬件（如中断控制器）修改。
  - 若未用 `volatile`，编译器可能：
    - 优化掉“看似无用”的写入（例如认为连续写入相同值无意义）。
    - 缓存旧值（用寄存器变量代替内存访问）。
- **GICD\_ICENABLERn** :
  - 基地址 `0x08000180` (**GICD\_ICENABLERn** 的起始地址)。
  - 每个 **GICD\_ICENABLERn** 寄存器管理 **32** 个中断 (**GICD\_ICENABLER\_SIZE = 32**)。
- **intId / 32** :
  - 计算该中断属于哪个 **GICD\_ICENABLERn** 寄存器。
  - 例如，**intId = 30**  $\rightarrow 30 / 32 = 0$ ，表示使用第一个 **GICD\_ICENABLERn** 寄存器。
- **\* sizeof(U32)** :
  - 每个寄存器占 4 字节 (**U32**)，计算偏移量。
- 最终地址：
  - **GICD\_ICENABLERn + (intId / 32) \* 4**  $\rightarrow 0x08000180 + 0 = 0x08000180$  (**intId=30** 时)。

### (2) 生成位掩码

```
U32 mask = 1 << (intId % GICD_ICENABLER_SIZE);
```

- **intId % 32** :
  - 计算该中断在寄存器中的 **位偏移**。
  - 例如，**intId = 30**  $\rightarrow 30 \% 32 = 30$ ，表示第 30 位。
- **1 << 30** :

- 生成掩码 `0x40000000`（二进制 `0100_0000_0000_0000_0000_0000_0000_0000`）。
- 写入 `GICD_ICENABLERn` 的第 30 位，可以清除该中断的使能位。

### (3) 写入寄存器

```
GIC_REG_WRITE(addr, mask);
```

- `GIC_REG_WRITE`:
  - 宏定义: `*(volatile U32*)(addr) = mask`。
  - 向 `GICD_ICENABLERn` 写入 `mask`，清除对应中断的使能位。
- 效果:
  - 写入 `1` 到某位会禁用该中断（`GICD_ICENABLERn` 是写 `1` 清除寄存器）。

### OsGicEnableInt函数

```
OS_SEC_L4_TEXT void OsGicEnableInt(U32 intId)
{
    // 计算中断对应的GICD_ISENABLERn寄存器的地址
    volatile U32* addr = (volatile U32*)(GICD_ISENABLERn + (intId
/ GICD_ISENABLER_SIZE) * sizeof(U32));
    // 生成需要设置的位掩码
    U32 mask = 1 << (intId % GICD_ISENABLER_SIZE);
    // 写入寄存器以使能中断
    GIC_REG_WRITE(addr, mask);
}
```

## 四、测试及分析

运行内核程序，发现正常引发时钟中断

```
./runMiniEuler.sh
qemu-system-aarch64 -machine virt,gic-version=2 -m 1024M -cpu cortex-a53 -nographic -kernel build/miniEuler -s
MINIEULER BY SMILE
ctr-a h: print help of qemu emulator. ctr-a x: quit emulator.
[0] current tick: 3
[1] current tick: 125
[2] current tick: 255
[3] current tick: 388
[4] current tick: 518
[5] current tick: 649
[6] current tick: 783
[7] current tick: 915
[8] current tick: 1045
[9] current tick: 1174
```

## 五、心得体会

1. 深刻理解了中断的原理和机制，深刻理解CPU访问设备控制器的方法。
2. 掌握Arm体系结构的中断机制和规范，实现时钟中断服务。
3. 实现了时钟中断，并完成了一个定时器进行时钟中断处理。