第三次实例分析第四部分

李颖彦 李昊宸 郭泓锐 任敏思

- Copyuvm的作用是拷贝父进程的页表
- 首先, Setupkvm()会分配一页内存来放置页目录, 然后调用 mappages 来建立内核需要的映射, 这些映射可以在 kmap数组中找到。这里的映射包括内核的指令和数据, PHYSTOP以下的物理内存, 以及 I/O 设备所占的内存。需要注意的是, setupkvm 不会建立任何用户内存的映射。
- ▶ ∕这一步完成之后, 子进程的内核映射已经完成。

```
copyuvm(pde_t *pgdir, uint sz)
  pde t *d;
  pte_t *pte;
  uint pa, i, flags;
  char *mem;
  if((d = setupkvm()) == 0)
    return 0;
  for(i = 0; i < sz; i += PGSIZE){
    if((pte = walkpgdir(pgdir, (void *) i, 0)) == 0)
      panic("copyuvm: pte should exist");
    if(!(*pte & PTE P))
      panic("copyuvm: page not present");
    pa = PTE ADDR(*pte);
    flags = PTE_FLAGS(*pte);
    if((mem = kalloc()) == 0)
      goto bad;
    memmove(mem, (char*)P2V(pa), PGSIZE);
    if(mappages(d, (void*)i, PGSIZE, V2P(mem), flags) < 0) {</pre>
      kfree(mem);
      goto bad;
  return d;
bad:
  freevm(d);
  return 0;
```

- 随后, 进入一个以页为单位, 遍历父进程所使用的地址空间的循环。
- ► Walkpgdir()模仿 x86 的分页硬件为一个虚拟地址寻找 PTE 的过程。walkpgdir 通过虚拟地址的前 10 位来找到在页目录中的对应条目,如果该条目不存在,说明要找的页表页尚未分配;如果alloc参数被设置了,walkpgdir 会分配页表页并将其物理地址放到页目录中。最后用虚拟地址的接下来 10 位来找到其在页表中的 PTE 地址。

```
copyuvm(pde_t *pgdir, uint sz)
  pde t *d;
  pte_t *pte;
  uint pa, i, flags;
  char *mem;
  if((d = setupkvm()) == 0)
    return 0;
  for(i = 0; i < sz; i += PGSIZE){
    if((pte = walkpgdir(pgdir, (void *) i, 0)) == 0)
      panic("copyuvm: pte should exist");
    if(!(*pte & PTE P))
      panic("copyuvm: page not present");
    pa = PTE ADDR(*pte);
    flags = PTE FLAGS(*pte);
    if((mem = kalloc()) == 0)
      goto bad;
    memmove(mem, (char*)P2V(pa), PGSIZE);
    if(mappages(d, (void*)i, PGSIZE, V2P(mem), flags) < 0) {</pre>
      kfree(mem);
      goto bad;
  return d;
bad:
  freevm(d);
  return 0;
```

■ 随后, 进入一个以页为单位, 遍历父进程所使用的地址空间的循环。

- 之后、memmove将映射好的内容复制到通过 kgloc分配的地址上,再通过mappages建立映射。
- Mappages()做的工作是在页表中建立一段虚拟内存到一段物理内存的映射。它是在页的级别,即一页一页地建立映射的。对于每一个待映射虚拟地址,mappages调用walkpgdir来找到该地址对应的 PTE 地址。然后初始化该 PTE 以保存对应物理页号、许可级别(`PTE_W`和/或`PTE_U`)以及`PTE_P`位来标记该 PTE 是否是有效的。

```
copyuvm(pde_t *pgdir, uint sz)
  pde t *d;
  pte_t *pte;
  uint pa, i, flags;
  char *mem;
  if((d = setupkvm()) == 0)
    return 0;
  for(i = 0; i < sz; i += PGSIZE){
    if((pte = walkpgdir(pgdir, (void *) i, 0)) == 0)
      panic("copyuvm: pte should exist");
    if(!(*pte & PTE P))
      panic("copyuvm: page not present");
    pa = PTE ADDR(*pte);
    flags = PTE_FLAGS(*pte);
    if((mem = kalloc()) == 0)
      goto bad;
    memmove(mem, (char*)P2V(pa), PGSIZE);
    if(mappages(d, (void*)i, PGSIZE, V2P(mem), flags) < 0) {</pre>
      kfree(mem);
      goto bad;
  return d;
bad:
  freevm(d);
  return 0;
```

■ 最后, copyuvm返回d, 即由setupkvm分配的 页表, 记录了由mappages完成虚拟内存到物 理内存的映射。

```
copyuvm(pde_t *pgdir, uint sz)
  pde t *d;
  pte_t *pte;
  uint pa, i, flags;
  char *mem;
  if((d = setupkvm()) == 0)
    return 0;
  for(i = 0; i < sz; i += PGSIZE){
    if((pte = walkpgdir(pgdir, (void *) i, 0)) == 0)
      panic("copyuvm: pte should exist");
    if(!(*pte & PTE P))
      panic("copyuvm: page not present");
    pa = PTE ADDR(*pte);
    flags = PTE_FLAGS(*pte);
    if((mem = kalloc()) == 0)
      goto bad;
    memmove(mem, (char*)P2V(pa), PGSIZE);
    if(mappages(d, (void*)i, PGSIZE, V2P(mem), flags) < 0) {</pre>
      kfree(mem);
      goto bad;
  return d;
bad:
  freevm(d);
  return 0;
```

Int allocuvm(pde_t *pgdir, uint oldsz, uint newsz)

► Allocuvm的作用是为ELF文件的每个段分配内存。 分配的范围是从oldsz所在的页面到newsz所在的页面。

首先,会检查请求分配的虚拟地址是否是在 KERNBASE之下,不是的话就没有必要分配并返回0。

随后,以页为单位 (PGSIZE) 分配物理内存到,并用mappages建立物理内存到虚拟内存的映射。

最后,全部分配完之后,返回虚拟地址newsz。

```
allocuvm(pde t *pgdir, uint oldsz, uint newsz)
 char *mem:
 uint a;
 if(newsz >= KERNBASE)
   return 0;
 if(newsz < oldsz)</pre>
   return oldsz;
 a = PGROUNDUP(oldsz);
 for(; a < newsz; a += PGSIZE){</pre>
   mem = kalloc();
   if(mem == 0){
     cprintf("allocuvm out of memory\n");
     deallocuvm(pgdir, newsz, oldsz);
     return 0;
   memset(mem, 0, PGSIZE);
   if(mappages(pgdir, (char*)a, PGSIZE, V2P(mem), PTE W|PTE U) < 0){
     cprintf("allocuvm out of memory (2)\n");
     deallocuvm(pgdir, newsz, oldsz);
     kfree(mem);
     return 0:
 return newsz;
```

Int loaduvm(pde_t *pgdir, char *addr, struct inode *ip, uint offset, uint sz)

- ► Loaduvm的作用是将ELF文件段的内容载入内存中。
- 首先,检查地址是否页对齐。如果没有对齐,则 发出panic。
- 随后进入以页为单位的循环。

调用walkpgdir查找pte。由于一个进程创建完成之后,对应的虚拟地址的pte应该已经被创建好了。现在如果查询不到,说明该页面因意外丢失,发出panic。在每一个循环中,考虑到文件的大小未必是页对齐的,在做最后一次拷贝时需要注意规定读取字节的大小,不要把多余的部分读取进来。

▶ 最后,如果加载顺利完成,会返回0。

```
loaduvm(pde t *pgdir, char *addr, struct inode *ip, uint offset, uint sz)
 uint i, pa, n;
 pte_t *pte;
 if((uint) addr % PGSIZE != 0)
   panic("loaduvm: addr must be page aligned");
 for(i = 0; i < sz; i += PGSIZE){
   if((pte = walkpgdir(pgdir, addr+i, 0)) == 0)
     panic("loaduvm: address should exist");
   pa = PTE ADDR(*pte);
   if(sz - i < PGSIZE)</pre>
     n = sz - i;
   else
     n = PGSIZE;
   if(readi(ip, P2V(pa), offset+i, n) != n)
     return -1;
 return 0;
```

Void clearpteu(pde_t *pgdir, char *uva)

- ► clearpteu的作用是将目标页面的PTE_U位设置为0。
- 用户代码只能使用带有 `PTE_U` 设置的页。
- → 对于一个进程, xv6 只把该进程所使用的内存对 应的 PTE 的PTE_U设为 1。

```
void
clearpteu(pde_t *pgdir, char *uva)

{
    pte_t *pte;

    pte = walkpgdir(pgdir, uva, 0);
    if(pte == 0)
        panic("clearpteu");

    *pte &= ~PTE_U;

}
```

- switchuvm通知硬件开始使用目标进程的页表。
- 首先要做的是关中断,防止处理过程被打断。
- ► 接着会设置任务状态段 gdt[SEG_TSS]。

```
struct segdesc gdt[NSEGS];  // x86 global descriptor table
volatile uint started;  // Has the CPU started?
```

```
// Segment Descriptor
struct segdesc {
 uint lim 15 0 : 16; // Low bits of segment limit
 uint base 15 0 : 16; // Low bits of segment base address
 uint base 23 16 : 8; // Middle bits of segment base address
 uint type : 4;
 uint s : 1;
                     // Descriptor Privilege Level
 uint dpl : 2;
 uint p : 1;
 uint lim 19 16 : 4; // High bits of segment limit
 uint avl : 1;
 uint rsv1 : 1;
                    // Reserved
 uint db : 1;
 uint g : 1;
 uint base 31 24 : 8; // High bits of segment base address
```

```
switchuvm(struct proc *p)
 if(p == 0)
   panic("switchuvm: no process");
 if(p->kstack == 0)
   panic("switchuvm: no kstack");
 if(p->pgdir == 0)
   panic("switchuvm: no pgdir");
 pushcli();
 mycpu()->gdt[SEG TSS] = SEG16(STS T32A, &mycpu()->ts,
                                sizeof(mycpu()->ts)-1, 0);
 mycpu()->gdt[SEG_TSS].s = 0;
 mycpu()->ts.ss0 = SEG KDATA << 3;
 mycpu()->ts.esp0 = (uint)p->kstack + KSTACKSIZE;
 // forbids I/O instructions (e.g., inb and outb) from user space
 mycpu()->ts.iomb = (ushort) 0xFFFF;
 ltr(SEG TSS << 3);</pre>
 lcr3(V2P(p->pgdir)); // switch to process's address space
 popcli();
```

► 接着会设置任务状态段 gdt[SEG_TSS]。

```
// Segment Descriptor
struct segdesc {
 uint lim_15_0 : 16; // Low bits of segment limit
 uint base_15_0 : 16; // Low bits of segment base address
 uint base 23 16 : 8; // Middle bits of segment base address
 uint type : 4;  // Segment type (see STS_ constants)
 uint dpl : 2;  // Descriptor Privilege Level
 uint p : 1;  // Present
 uint lim 19 16 : 4; // High bits of segment limit
 uint avl : 1;
                // Unused (available for software use)
 uint rsv1 : 1;
                // Reserved
 uint g : 1;  // Granularity: limit scaled by 4K when set
 uint base 31 24 : 8; // High bits of segment base address
```

<u>√im_15_0</u>: (sizeof(mycpu()->ts) – 1) & 0xffff

Base_15_0: (uint)&mycpu()->ts & 0xffff

Base_23_16: ((uint)&mycpu()->ts)>>16 & 0xff

Type: SEG16 S:0 dpl:0 p: 1

Lim_19_16: (sizeof(mycpu()->ts) - 1) >>16

Avl: 0 rsv1: 0 db: 1 g: 0 Base_31_24: ((uint)&mycpu()->ts)>> 24

```
switchuvm(struct proc *p)
 if(p == 0)
   panic("switchuvm: no process");
 if(p->kstack == 0)
   panic("switchuvm: no kstack");
 if(p->pgdir == 0)
   panic("switchuvm: no pgdir");
 pushcli();
 mycpu()->gdt[SEG_TSS] = SEG16(STS_T32A, &mycpu()->ts,
                                sizeof(mycpu()->ts)-1, 0);
 mycpu()->gdt[SEG_TSS].s = 0;
 mycpu()->ts.ss0 = SEG KDATA << 3;
 mycpu()->ts.esp0 = (uint)p->kstack + KSTACKSIZE;
 mycpu()->ts.iomb = (ushort) 0xFFFF;
 ltr(SEG TSS << 3);</pre>
 lcr3(V2P(p->pgdir)); // switch to process's address space
 popcli();
```

- switchuvm通知硬件开始使用目标进程的页表。
- 首先要做的是关中断, 防止处理过程被打断。
- ► 接着会设置任务状态段 gdt[SEG_TSS]。
- 然后设置任务状态ts的部分(特权级、栈指针、I/O地址映射的基地址)。当特权级从用户模式向内核模式转换时,内核不能使用用户的栈,因为它可能不是有效的。用户进程可能是恶意的或者包含了一些错误,使得用户的 %esp 指向一个不是用户内存的地方。xv6 会使得在内陷发生的时候进行一个栈切换,栈切换的方法是让硬件从一个任务段描述符中读出新的栈选择符和一个新的%esp 的值。在switchuvm中,用户进程的内核栈顶地址被存入任务段描述符(mtcpu()->ts.esp0)中。

```
switchuvm(struct proc *p)
 if(p == 0)
   panic("switchuvm: no process");
 if(p->kstack == 0)
   panic("switchuvm: no kstack");
 if(p-pgdir == 0)
   panic("switchuvm: no pgdir");
 pushcli();
 mycpu()->gdt[SEG_TSS] = SEG16(STS_T32A, &mycpu()->ts,
                                sizeof(mycpu()->ts)-1, 0);
 mycpu()->gdt[SEG_TSS].s = 0;
 mycpu()->ts.ss0 = SEG KDATA << 3;
 mycpu()->ts.esp0 = (uint)p->kstack + KSTACKSIZE;
 // setting IOPL=0 in eflags *and* iomb beyond the tss segment limit
 // forbids I/O instructions (e.g., inb and outb) from user space
 mycpu()->ts.iomb = (ushort) 0xFFFF;
 ltr(SEG TSS << 3);</pre>
 lcr3(V2P(p->pgdir)); // switch to process's address space
 popcli();
```

- switchuvm通知硬件开始使用目标进程的页表。
- 首先要做的是关中断, 防止处理过程被打断。
- ► 接着会设置任务状态段 gdt[SEG_TSS]。
- 然后设置任务状态ts的部分(特权级、栈指针、I/〇地址映射的基地址)。
- 然后设置tss寄存器, 转移到用户地址空间。
- ■/最后开中断。

```
switchuvm(struct proc *p)
 if(p == 0)
   panic("switchuvm: no process");
 if(p->kstack == 0)
   panic("switchuvm: no kstack");
 if(p-pgdir == 0)
   panic("switchuvm: no pgdir");
 pushcli();
 mycpu()->gdt[SEG TSS] = SEG16(STS T32A, &mycpu()->ts,
                                sizeof(mycpu()->ts)-1, 0);
 mycpu()->gdt[SEG_TSS].s = 0;
 mycpu()->ts.ss0 = SEG KDATA << 3;
 mycpu()->ts.esp0 = (uint)p->kstack + KSTACKSIZE;
 // forbids I/O instructions (e.g., inb and outb) from user space
 mycpu()->ts.iomb = (ushort) 0xFFFF;
 ltr(SEG TSS << 3);</pre>
 lcr3(V2P(p->pgdir)); // switch to process's address space
 popcli();
```

Pushcli与popcli之间的关系由mycpu()->ncli来约束。有多少次pushcli,就需要多少次popcli,并且在pushcli的次数等于popcli的时候才会开中断。

```
void
pushcli(void)
 int eflags;
 eflags = readeflags();
 cli();
 if(mycpu()->ncli == 0)
   mycpu()->intena = eflags & FL_IF;
 mycpu()->ncli += 1;
void
popcli(void)
 if(readeflags()&FL_IF)
   panic("popcli - interruptible");
 if(--mycpu()->ncli < 0)
   panic("popcli");
 if(mycpu()->ncli == 0 && mycpu()->intena)
   sti();
```

Exec操作

► 在做完相关的准备工作(begin_op等)后, 先检查ELF文件头,检查魔术码是否对应。

随后setupkym在内核分配一个页面存储页目录, 并映射内核所需要的页表项。

之后进入以段为单位的循环,读取section header,根据段表头的信息分配内存并建立映射(allocuvm),将段内容加载到内存中(loaduvm)。

```
begin_op();
if((ip = namei(path)) == 0){
 end op();
 cprintf("exec: fail\n");
 return -1;
ilock(ip);
pgdir = 0;
if(readi(ip, (char*)&elf, 0, sizeof(elf)) != sizeof(elf))
 goto bad;
if(elf.magic != ELF_MAGIC)
 goto bad;
if((pgdir = setupkvm()) == 0)
 goto bad;
// Load program into memory.
sz = 0;
for(i=0, off=elf.phoff; i<elf.phnum; i++, off+=sizeof(ph)){</pre>
 if(readi(ip, (char*)&ph, off, sizeof(ph)) != sizeof(ph))
    goto bad;
 if(ph.type != ELF PROG LOAD)
    continue;
 if(ph.memsz < ph.filesz)</pre>
    goto bad;
 if(ph.vaddr + ph.memsz < ph.vaddr)</pre>
    goto bad;
 if((sz = allocuvm(pgdir, sz, ph.vaddr + ph.memsz)) == 0)
    goto bad;
 if(ph.vaddr % PGSIZE != 0)
    goto bad;
 if(loaduvm(pgdir, (char*)ph.vaddr, ip, ph.off, ph.filesz) < 0)
    goto bad;
iunlockput(ip);
end_op();
```

在exec中执行的页表相关操作

```
if((sz = allocuvm(pgdir, sz, ph.vaddr + ph.memsz)) == 0)
  goto bad;
if(ph.vaddr % PGSIZE != 0)
  goto bad;
if(loaduvm(pgdir, (char*)ph.vaddr, ip, ph.off, ph.filesz) < 0)
  goto bad;</pre>
```

首先,为程序的程序段分配页表 (allocuvm),并将程序段拷贝到页表对应内存中 (loaduvm)

之后调用allocuvm在原有基础 上为分配两个新的页框,用于 数据段

```
sz = PGROUNDUP(sz);
if((sz = allocuvm(pgdir, sz, sz + 2*PGSIZE)) == 0)
  goto bad;
clearpteu(pgdir, (char*)(sz - 2*PGSIZE));
sp = sz;
```

接下来的clearpteu将新分配的两个页框中的第一个页框的PTE_U位置为无效,用作内核栈。而第二个页框则是用户栈

接下来处理参数。将exec时需要传入的参数复制到用户栈中。

```
// Push argument strings, prepare rest of stack in ustack
for(argc = 0; argv[argc]; argc++) {
  if(argc >= MAXARG)
    goto bad;
  sp = (sp - (strlen(argv[argc]) + 1)) \& ~3;
  if(copyout(pgdir, sp, argv[argc], strlen(argv[argc]) +
    goto bad;
  ustack[3+argc] = sp;
ustack[3+argc] = 0;
ustack[0] = 0xfffffffff; // fake return PC
ustack[1] = argc;
ustack[2] = sp - (argc+1)*4; // argv pointer
sp -= (3+argc+1) * 4;
if(copyout(pgdir, sp, ustack, (3+argc+1)*4) < 0)
  goto bad;
// Save program name for debugging.
for(last=s=path; *s; s++)
 if(*s == '/')
    last = s+1;
safestrcpy(curproc->name, last, sizeof(curproc->name));
```

最后,修改curproc结构体中的各个参数,比如进程大小,进程的页表,进程的返回地址,栈指针等,通过swichuvm,通知硬件开始使用目标进程的页表。

```
// Commit to the user image.
oldpgdir = curproc->pgdir;
curproc->pgdir = pgdir;
curproc->sz = sz;
curproc->tf->eip = elf.entry; // main
curproc->tf->esp = sp;
switchuvm(curproc);
freevm(oldpgdir);
return 0;
```

在fork中执行的页表相关操作

```
// Allocate process.
if((np = allocproc()) == 0){
  return -1;
}
```

Allocproc创建进程。

```
if((np->pgdir = copyuvm(curproc->pgdir, curproc->sz)) == 0
   kfree(np->kstack);
   np->kstack = 0;
   np->state = UNUSED;
   return -1;
}
```

Copyuvm先为子进程分配页表,之后将父进程的页表拷贝进来,通过这种方法产生的子进程与父进程一模一样。

随后修改保存的eax值 记录父进程打开的文件 拷贝父进程名字 将状态修改为可运行 最后返回进程号

```
// Clear %eax so that fork returns 0 in the child.
np->tf->eax = 0;
for(i = 0; i < NOFILE; i++)
 if(curproc->ofile[i])
    np->ofile[i] = filedup(curproc->ofile[i]);
np->cwd = idup(curproc->cwd);
safestrcpy(np->name, curproc->name, sizeof(curproc->name));
pid = np->pid;
acquire(&ptable.lock);
np->state = RUNNABLE;
release(&ptable.lock);
return pid;
```

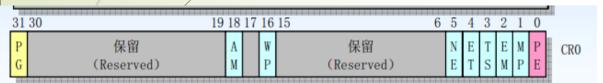
- ► 从实模式开始,设置ds,es,ss段寄存器为
- ► ds 为数据段寄存器, 一般用于存放数据;
- os地址对应的数据相当于c语言中的全局变量
- ss 为栈段寄存器, 一般作为栈使用 和sp 搭档;
- ss地址对应的数据 相当于c语言中的局部变量
- ss相当于堆栈段的首地址 sp相当于堆栈 段的偏移地址
- es 为扩展段寄存器;

```
#define CR0 PE
                                             // Protection Enable
                          0x00000001
.code16
.globl start
start:
 cli
  # Zero data segment registers DS, ES, and SS.
          %ax,%ax
  xorw
         %ax,%ds
  movw
         %ax,%es
  movw
         %ax,%ss
  movw
  # Switch from real to protected mode. Use a bootstrap GDT that makes
  # virtual addresses map directly to physical addresses so that the
  # effective memory map doesn't change during the transition.
  lgdt
          gdtdesc
  movl
         %cr0, %eax
          $CR0 PE, %eax
  orl
         %eax, %cr0
  mov1
  # Complete the transition to 32-bit protected mode by using a long jmp
  # to reload %cs and %eip. The segment descriptors are set up with no
  # translation, so that the mapping is still the identity mapping.
  ljmpl
          $(SEG KCODE<<3), $(start32)
//PAGEBREAK!
.code32 # Tell assembler to generate 32-bit code now.
start32:
```

- ► 从实模式开始,设置ds,es,ss段寄存器为
- 加载GDT表的地址到GDTR寄存器
- GDTR寄存器中用于存放全局描述符表 GDT的32位的线性基地址和16位的表限 长值。基地址指定GDT表中字节0在线 性地址空间中的地址,表长度指明GDT 表的字节长度值。

```
#define CR0 PE
                                             // Protection Enable
                          0x00000001
.code16
.globl start
start:
 cli
  # Zero data segment registers DS, ES, and SS.
          %ax,%ax
  xorw
         %ax,%ds
  movw
         %ax,%es
  movw
         %ax,%ss
  movw
  # Switch from real to protected mode. Use a bootstrap GDT that makes
  # virtual addresses map directly to physical addresses so that the
  # effective memory map doesn't change during the transition.
  lgdt
          gdtdesc
  movl
         %cr0, %eax
          $CR0 PE, %eax
  orl
         %eax, %cr0
  mov1
  # Complete the transition to 32-bit protected mode by using a long jmp
  # to reload %cs and %eip. The segment descriptors are set up with no
  # translation, so that the mapping is still the identity mapping.
 ljmpl
          $(SEG KCODE<<3), $(start32)
//PAGEBREAK!
.code32 # Tell assembler to generate 32-bit code now.
start32:
```

- ► 从实模式开始,设置ds,es,ss段寄存器为
- ▶ 加载GDT表的地址到GDTR寄存器
- → 设置CRO寄存器第0位为1,表示可以开启保护模式



PE: CRO的O位是启用保护位 (protection enable)。当设置该位的时候即开启了保护模式,系统上电复位的时候该位默认为0,于是是实模式 real model. PE置1的保护,实质上是开启段级保护,就是只进行了分段,没有开启分页机制。如果要开启分页机制需要同时置位PE和PG

```
#define CR0 PE
                                             // Protection Enable
                           0x00000001
.code16
.globl start
start:
 cli
  # Zero data segment registers DS, ES, and SS.
          %ax,%ax
  xorw
          %ax,%ds
  movw
          %ax,%es
  movw
          %ax,%ss
  movw
  # Switch from real to protected mode. Use a bootstrap GDT that makes
  # virtual addresses map directly to physical addresses so that the
  # effective memory map doesn't change during the transition.
  lgdt
          gdtdesc
          %cr0, %eax
  movl
          $CR0 PE, %eax
  orl
          %eax, %cr0
  mov1
  # Complete the transition to 32-bit protected mode by using a long jmp
  # to reload %cs and %eip. The segment descriptors are set up with no
  # translation, so that the mapping is still the identity mapping.
          $(SEG KCODE<<3), $(start32)
  ljmpl
//PAGEBREAK!
.code32 # Tell assembler to generate 32-bit code now.
start32:
```

- ► 从实模式开始,设置ds,es,ss段寄存器为
- ▶ 加载GDT表的地址到GDTR寄存器
- 设置CRO寄存器第0位为1,表示可以开 启保护模式
- ► ljmpl指令修改CS段寄存器,这时真正 开启保护模式
- cs 为代码段寄存器,一般用于存放代码;
 通常和IP 使用用于处理下一条执行的代码

```
#define CR0 PE
                                             // Protection Enable
                          0x00000001
.code16
.globl start
start:
 cli
  # Zero data segment registers DS, ES, and SS.
          %ax,%ax
  xorw
          %ax,%ds
  movw
         %ax,%es
  movw
         %ax,%ss
  movw
  # Switch from real to protected mode. Use a bootstrap GDT that makes
  # virtual addresses map directly to physical addresses so that the
  # effective memory map doesn't change during the transition.
  lgdt
          gdtdesc
  movl
         %cr0, %eax
          $CR0 PE, %eax
  orl
  mov1
         %eax, %cr0
  # Complete the transition to 32-bit protected mode by using a long jmp
  # to reload %cs and %eip. The segment descriptors are set up with no
  # translation, so that the mapping is still the identity mapping.
          $(SEG KCODE<<3), $(start32)
  ljmpl
//PAGEBREAK!
.code32 # Tell assembler to generate 32-bit code now.
start32:
```

- Makefile 的103到106行将entryother 编译为二进制代码,设置其入口地址为start, 拷贝到0x7000处, 这里是其他cpu最初运行的内核代码。
- 总体来看,这段代码初始化了ds、es、 ss寄存器,修改了cs,开启段级保护, 接下来进入保护模式。

```
#define CR0 PE
                                             // Protection Enable
                          0x00000001
.code16
.globl start
start:
 cli
  # Zero data segment registers DS, ES, and SS.
          %ax,%ax
  xorw
         %ax,%ds
  movw
         %ax,%es
  movw
         %ax,%ss
  movw
  # Switch from real to protected mode. Use a bootstrap GDT that makes
  # virtual addresses map directly to physical addresses so that the
  # effective memory map doesn't change during the transition.
  lgdt
          gdtdesc
  movl
         %cr0, %eax
          $CR0 PE, %eax
  orl
         %eax, %cr0
  mov1
  # Complete the transition to 32-bit protected mode by using a long jmp
  # to reload %cs and %eip. The segment descriptors are set up with no
  # translation, so that the mapping is still the identity mapping.
 ljmpl
          $(SEG KCODE<<3), $(start32)
//PAGEBREAK!
.code32 # Tell assembler to generate 32-bit code now.
```

// Control Register flags

start32:

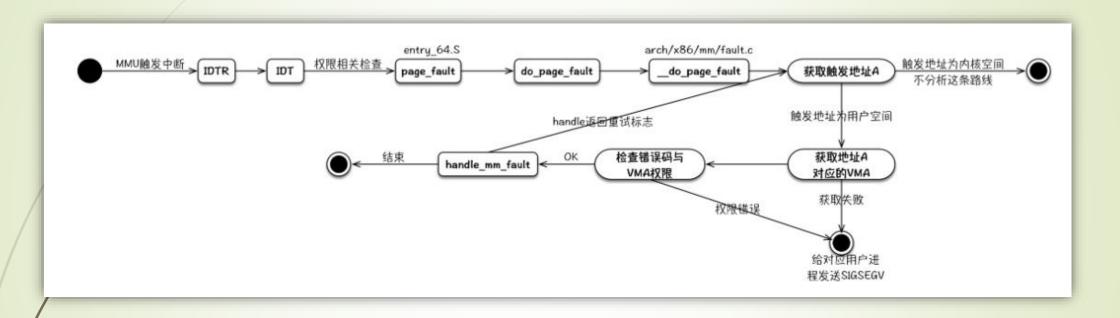
void trap(struct trapframe *tf) default选项

- T_PGFLT表示page fault, 首先 进入all traps经过一系列通用中 断处理流程最终进入trap中经过 switch进入default中:
- myproc调用mycpu返回当前的proc(pcb),它等于0说明当前没有记录进程
- ► tf->cs&3==0说明CPL寄存器的 值是0
- 这2种情况下属于当前处于内核 态,说明内核出错,进入panic 函数,打印信息最终进入死循环
- 否则属于用户态,说明程序出错 打印相关信息并结束进程

```
panicked = 1; // freeze other CPU
for(;;)
;
```

linux 系统中 14 号中断的处理流程

14号中断是Page Fault中断,进入Page Fault相关的处理:



流程与xv6相似,由中断表(IDT)跳转至page_fault,期间调用do_page_fault,从cr2寄存器中读出虚拟地址,并调用__do_page_fault检查地址属于kernel/user,若是kernel执行如下代码:

```
if (unlikely(fault in kernel space(address))) {
   if (!(error code & (PF RSVD | PF USER | PF PROT))) {
        if (vmalloc fault(address) >= 0)
            return;
        if (kmemcheck fault(regs, address, error code))
            return;
    /* Can handle a stale RO->RW TLB: */
   if (spurious fault(error code, address))
       return;
    /* kprobes don't want to hook the spurious faults: */
    if (kprobes fault(regs))
        return;
    * Don't take the mm semaphore here. If we fixup a prefetch
    * fault we could otherwise deadlock:
     * /
   bad area nosemaphore (regs, error code, address, NULL);
   return;
```

进行一些条件判断,并执行响应的处理函数,否则通过信号量死锁? (具体代码量过于庞大,我们只阅读主流流程)

```
vma = find_vma(mm, address);
if (unlikely(!vma)) {
    bad_area(regs, error_code, address);
    return;
}
if (likely(vma->vm_start <= address))
    goto good_area;
if (unlikely(!(vma->vm_flags & VM_GROWSDOWN))) {
    bad_area(regs, error_code, address);
    return;
}
```

► 若是user, 通过find_vma在内存中寻找内存段,如果没有找到说明是非法地址,执行bad_area,如果找到执行good_area,在good_area中执handle_mm_fault函数

- ▶ 首先若权限判断错误,则返回信号量杀死进程?
- ▶ 比较重要的是调用__handle_mm_fault

```
pgd = pgd_offset(mm, address);
p4d = p4d_alloc(mm, pgd, address);
...

vmf.pud = pud_alloc(mm, p4d, address);
...

vmf.pmd = pmd_alloc(mm, vmf.pud, address);
...

return handle_pte_fault(&vmf);
```

- ▶ 为pud、pmd等目录分配空间,最后调用handle_pte_fault,完成对物理页的分配。
- ▶ 一份讲的比较简单的参考资料:
- https://cloud.tencent.com/developer/article/1459526?ADUIN=842793857&ADSE SSION=1575213079&ADTAG=CLIENT.QQ.5603_.0&ADPUBNO=26933#userconsent #

NUMA BALANCING Y,不分析这条线路 handle_mm_fault 访问创建中 判断是否是 判断是否是 开启OOM _handle_mm_fault NUMA pmd hugetlb页 N,创建失败,标记OOM ①VMA对应文件mmap区域, PTE不存在物理 分配失败 标记00M (). 分配页表 内存中且没有映射,说明是第一次访问文件 的mmap区域 分配成功 ②VMA对应文件mmap区域, PTE不存在物理 ■ 一份大致的处理流程 mm/memory.c 内存中但是有映射,说明是之前文件mmap内 判断页表 是从存在 判断PTE页表是 绑定地址 存被换出了 handle_pte_fault 否在物理内存中 A与页表 ③PTE不存在物理内存中但是有映射, 也不属 于文件mmap部分,说明该部分被swap-out ④匿名页异常,通常是通过mmap分配的内存 ⑤写操作访问只读权限的内存, 执行COW流 程,通常是fork、或者新分配的内存被映射到 零页时会触发 do_linear_fault do_nonlinear_fault do_swap_page do_anonymous_page do_wp_page 分配HIGHMEM 获取原始页 __do_fault 内存 swap cache部分逻辑 vma->vm_ops由mmap系统调用时绑定, 此路线不分析 建立映射,结束 如ext4文件系统绑定的是 ext4_file_vm_ops->fault = filemap_fault, SMAP PRIVATE 其会返回一个新的物理内存page(来源于文 分配HIGHMEM 区域时COW 件的pagecache)随后会将该page与vma进行 内存 关联映射,则文件mmap时访问的就是文件 分配COW页 的pagecache vm_ops->fault 拷贝内容 SMAP PRIVATE 内存类型 刷新映射,结束 当VMA类型是SHARED时,尽 MAP_SHARED时 区域时QOW 量共享物理内存,则需要调 用page_mkwrite通知具体的 拷贝page内 文件系统该区域被共享 vm_ops->page_mkwrite 容到COW页 建立映射 set_pte_at 更新mmu缓存 update_mmu_cache 根据脏页数量触发回写线程 balance_dirty_pages_ratelimited

Thanks for your listening