

1 实验概述

在本次实验中，掌握读写硬盘，以及从实模式进入保护模式的方法，并初识保护模式，具体任务如下：

- 实验任务一: 复现 example 中用 LBA 读写硬盘的方式，并用 CHS 读取硬盘
- 实验任务二: 复现进入保护模式的 example2, 并学会用 gdb 进行调试
- 实验任务三: 在保护模式下实现字符旋转程序

2 实验过程

2.1 实验任务一

2.1.1 使用 LBA 读取硬盘

计算机启动后会自动加载 MBR(第 0 个扇区) 到内存中运行, 但 MBR 只局限于 512MB, 因此我们需要在 MBR 中实现读取扇区的程序, 将一段程序从外存加载进内存中。即 bootloader, 存放在第 1-5 块扇区中。

读取硬盘时, 需要通过端口来实现:

端口 0x1f3-0x1f6 设置起始的逻辑扇区号

```
1 mov dx, 0x1f3
2 out dx, al ; LBA 地址 7~0
3 inc dx ; 0x1f4
4 mov al, ah
5 out dx, al ; LBA 地址 15~8
6 mov ax, cx
7 inc dx ; 0x1f5
8 out dx, al ; LBA 地址 23~16
9 inc dx ; 0x1f6
10 mov al, ah
11 and al, 0x0f
12 or al, 0xe0 ; LBA 地址 27~24
13 out dx, al
```

端口 0x1f2 设置读取扇区的数量, 我们采取一个一个扇区读的方式, 因此将 0x1f2 设置为 1

```
1 mov dx, 0x1f2
2 mov al, 1
3 out dx, al ; 读取 1 个扇区
```

端口 0x1f7 中设置读命令

```
1 mov dx, 0x1f7 ; 0x1f7
2 mov al, 0x20 ; 读命令
3 out dx, al
```

请求硬盘读时, 硬盘中可能正在进行其它读写操作, 需要等待完成后才能进行硬盘读, 而硬盘的状态可通过 0x1f7 端口来访问

```
1 .waits: ; 等待其它操作完成
2 in al, dx ; dx = 0x1f7
```

```

3 and al,0x88
4 cmp al,0x08
5 jnz .waits

```

最后进行硬盘读取, 从 0x1f0 端口进行读取, 每次读取两字节:

```

1 mov cx, 256
2 mov dx, 0x1f0 ; 硬盘接口的数据端口
3 .readw:
4 in ax, dx
5 mov [bx], ax
6 add bx, 2
7 loop .readw

```

将上面的单个扇区读取封装为函数, 依次读入五个扇区, 最后原跳转至第一个扇区开始处, 就可以执行 bootloader 中的命令了

```

1 mov ax, 1
2 mov cx, 0
3 mov bx, 0x7e00
4 load_bootloader: ; 依次读取五个硬盘
5     call asm_read_hard_disk
6     inc ax
7     cmp ax, 5
8     jle load_bootloader
9 jmp 0x0000:0x7e00

```

在 bootloader 中, 实现在 qemu 显示屏中显示的程序, 随后将它打包写入硬盘起始编号为 1 的扇区, 共有 5 个扇区。而 MBR 写入 0 号扇区。

```

nasm -f bin bootloader.asm -o bootloader.bin
dd if=bootloader.bin of=hd.img bs=512 count=5 seek=1 conv=notrunc
nasm -f bin mbr.asm -o mbr.bin
dd if=mbr.bin of=hd.img bs=512 count=1 seek=0 conv=notrunc

```

最后启动 qemu 就可以看到结果了。

2.1.2 CHS 方式读取硬盘

CHS 模式是直接使用磁头柱面扇区来对硬盘进行寻址, 其中 C、H、S 分别代表柱面、磁头、扇区。而 LBA 模式是直接通过逻辑扇区号来进行寻址。因此, 两者可以相互转化, 其中特别注意 LBA 的编号从 0 开始, CHS 模式的扇区号从 1 开始。

设 NS 为每磁道扇区数, NH 为磁头数, C、H、S 分别代表柱面号、磁头号、扇区号, LBA 为逻辑扇区号。磁盘寻址按照柱面 → 磁头 → 扇区进行寻址, 因此得到 CHS 到 LBA 的转化关系:

$$LBA = NH * NS * C + NS * H + S - 1$$

因此也可以由 LBA 逻辑扇区号反解出 C、H、S:

$$C = (LBA \div NS) \div NH \quad (1)$$

$$H = (LBA \div NS) \bmod NH \quad (2)$$

$$S = (LBA \bmod NS) + 1 \quad (3)$$

在实现上，应用 BIOS 的 int13h 中断，也称为直接磁盘服务。

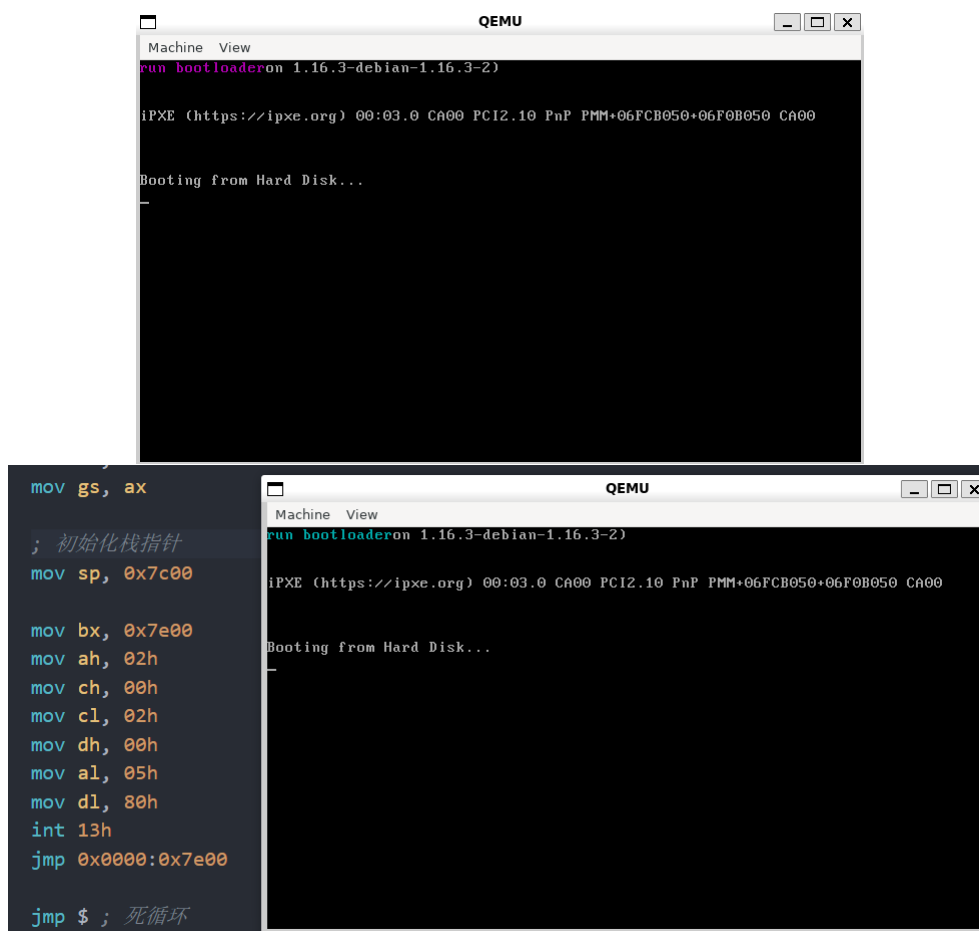
其中运用子功能 02H 实现读扇区。在本实验中，需要读取 LBA 编号为 1-5 的扇区，对应 CHS 的起始值为 (C:0 H:0 S:2)

代码如下：

```
1 mov bx, 0x7e00          ; bootloader 的加载地址
2 mov ah, 02h             ; 功能：读扇区
3 mov ch, 00h             ; 柱面
4 mov cl, 02h             ; 扇区 (LBA 从 0 开始, CHS 的扇区从 1 开始)
5 mov dh, 00h             ; 磁头
6 mov al, 05h             ; 扇区数
7 mov dl, 80h             ; 驱动器：80h-0FFh 是硬盘
8 int 13h
9 jmp 0x0000:0x7e00       ; 跳转到 bootloader
```

2.1.3 实验结果展示

下图分别为两种方式读取硬盘的结果，由于在 qemu 上显示并无区别，故用颜色区分：



2.2 实验任务二

2.2.1 进入保护模式

进入保护模式，需要完成以下操作：

- 在 mbr 中实现硬盘的读取，从而跳转至 bootloader 中的程序
- 在 bootloader 中，首先准备 GDT，并将其起始地址和大小保存至寄存器 GDTR 中
- 打开第 21 根地址线
- 开启 cr0 的保护模式标志位
- 远跳转至保护模式

mbr 的实现与实验任务一相同，这里重点展示 bootloader.asm 的实现。

首先逐个准备数据段、栈段、视频段、代码段 GDT:

在此，我们主要分析各 GDT 的以下信息:

- 粒度，以字节为单位还是以 4KB 为单位，从而决定了寻址范围
- S 位，S 位是描述符类型。S=0 表示该段是系统段，S=1 表示该段位代码段或数据段
- 段基地址: 段的起始地址
- 段界限: 段的偏移地址范围

其中 GDT_START_ADDRESS 为 GDT 的起始位置，在内存中处于逻辑硬盘 5 之后 GDT 必须以空描述符开始:

```
1 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x00],0x00
2 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x04],0x00
```

接着是数据段 GDT: 粒度为 4KB,S=1, 段基地址为 0x00000000, 段界限为 0xffff

```
1 ;小端编址
2 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x08],0x0000ffff
3 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x0c],0x00cf9200
```

接着是堆栈段 GDT: 粒度为 1B,S=1, 基地址为 0x00000000, 段界限为 0x00000

```
1 ;小端编址
2 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x10],0x00000000
3 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x14],0x00409600
```

接着是视频段 GDT: 粒度为 1B, 基地址为 0x000b8000, 段界限为 0x07fff

```
1 ;小端编址
2 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x18],0x80007fff
3 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x1c],0x0040920b
```

接着是代码段 GDT: 粒度为 4KB, 基地址为 0x00000000, 段界限为 0xffff

```
1 ;小端编址
2 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x20],0x0000ffff
3 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x24],0x00cf9800
```

由于我们创建了五个描述符，因此 GDT 界限:

$$8 * 5 - 1 = 39$$

因此可以初始化寄存器 GDTR

```
1 pgdt dw 0
2 dd GDT_START_ADDRESS
3 ;初始化描述符表寄存器 GDTR
4 mov word [pgdt], 39
5 lgdt [pgdt]
```

接着分别打开第 21 根地址线和和设置 PE 位, 其中保护模式下中断机制尚未建立, 应禁止中断

```
1 in al,0x92 ;南桥芯片内的端口
2 or al,0000_0010B
3 out 0x92,al ;打开A20
4
5 cli ;关中断
6 mov eax,cr0
7 or eax,1
8 mov cr0,eax ;设置PE位
```

最后远跳转进入保护模式, 从而可以开始编写保护模式下的代码

```
1 jmp dword CODE_SELECTOR:protect_mode_begin
2
3 [bits 32]
4 protect_mode_begin:
```

在保护模式下, 寻址方式表示为选择子: 偏移地址, 其中选择子的前 12 位为段描述符索引, 因此可得各段的段选择子:

数据段:0x8
堆栈段:0x10
视频段:0x18
代码段:0x20

接着把各段选择子存入对应的段寄存器:

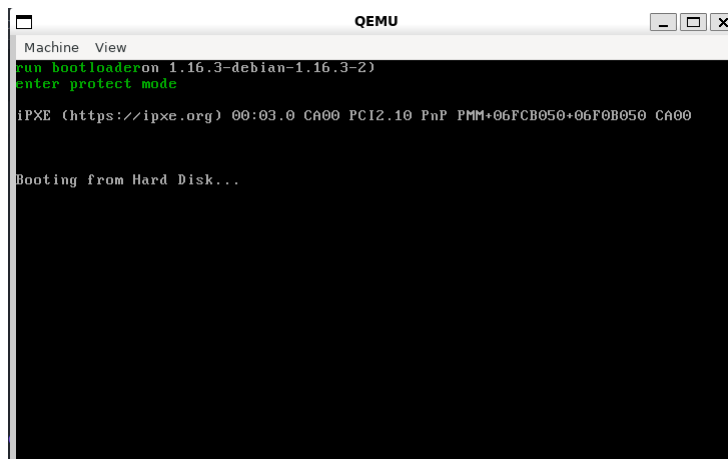
```
1 mov eax, DATA_SELECTOR ;加载数据段(0..4GB)选择子
2 mov ds, eax
3 mov es, eax
4 mov eax, STACK_SELECTOR
5 mov ss, eax
6 mov eax, VIDEO_SELECTOR
7 mov gs, eax
```

在保护模式下, 寻址为选择子: 偏移地址, 以下为在保护模式下在 qemu 显示'enter protect mode' 的代码

```
1 mov ecx, protect_mode_tag_end - protect_mode_tag
2 mov ebx, 80 * 2
3 mov esi, protect_mode_tag
4 mov ah, 0x02
5 output_protect_mode_tag:
6     mov al, [esi]
7     mov word[gs:ebx], ax
8     add ebx, 2
9     inc esi
10    loop output_protect_mode_tag
```

2.2.2 实验结果展示

如图为 example2 的结果, 上面那句'run bootloader' 是在实模式下执行显示, 下面的'enter protect mode' 则是处于保护模式下



2.2.3 Debug

使用 gdb 调试工具在进入保护模式的 4 个重要步骤上设置断点, 以验证进入保护模式:

- 一、查看各 GDT 的内容

```

22 ;创建描述符, 这是一个数据段, 对应 0~4GB 的线性地址空间
23 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x08], 0x0000ffff ; 基地址为 0, 段界限为 0xFFFF
24 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x0c], 0x00cf9200 ; 粒度为 4KB, 存储器段描述符
25
26 ;建立保护模式下的堆栈段描述符
27 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x10], 0x00000000 ; 基地址为 0x00000000, 界限 0x0
28 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x14], 0x00409600 ; 粒度为 1 个字节
29
30 ;建立保护模式下的显存描述符
31 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x18], 0x80007fff ; 基地址为 0x000B8000, 界限 0x07FFF
32 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x1c], 0x0040920b ; 粒度为 字节
33
34 ;创建保护模式下平坦模式代码段描述符
35 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x20], 0x0000ffff ; 基地址为 0, 段界限为 0xFFFF
36 mov dword [GDT_START_ADDRESS+0x24], 0x00cf9800 ; 粒度为 4kb, 代码段描述符
37
remote Thread 1.1 (src) In: protect_mode_begin
Breakpoint 3 at 0x7eb6: file bootloader.asm, line 61.
(gdb) c
Continuing.

Breakpoint 3, protect_mode_begin () at bootloader.asm:61
(gdb) x/5xg 0x8800
0x8800: 0x0000000000000000      0x00cf92000000ffff
0x8810: 0x0040960000000000      0x0040920b80007fff
0x8820: 0x00cf98000000ffff

```

如图, 在保护模式开始处设置断点, 查看上面设置的五个段描述符的值, 均与设想相同。可以看到段描述符的高位存在高地址, 因此可以判断 **Linux-0.11** 的存储方式, 是**小端**存储

- 二、查看第 20 根地址线是否被打开

```
40 ;初始化描述符表寄存器GDTR
41 mov word [pgdt], 39 ;描述符表的界限
42 lgdt [pgdt]
43
44 in al,0x92 ;南桥芯片内的端口
45 or al,0000_0010B
46 out 0x92,al ;打开A20
47
> 48 cli ;中断机制尚未工作
49 mov eax,cr0
50 or eax,1
51 mov cr0,eax ;设置PE位
52
53 ;以下进入保护模式

remote Thread 1.1 (src) In:
(gdb) info registers al
al 0x2 2
(gdb) set $al = $inb(0x92)
Invalid data type for function to be called.
(gdb) n
(gdb) set $al = $inb(0x92)
Invalid data type for function to be called.
(gdb) info registers al
al 0x2 2
```

如图，寄存器 al 已被设置为 0x2，并写入 0x92 端口，因此第 20 根地址线已被打开

- 三、查看 PE 位是否被设置

```
40 ;初始化描述符表寄存器GDTR
41 mov word [pgdt], 39 ;描述符表的界限
42 lgdt [pgdt]
43
44 in al,0x92 ;南桥芯片内的端口
45 or al,0000_0010B
46 out 0x92,al ;打开A20
47
> 48 cli ;中断机制尚未工作
49 mov eax,cr0
50 or eax,1
51 mov cr0,eax ;设置PE位
52
53 ;以下进入保护模式

remote Thread 1.1 (src) In:
(gdb) info registers al
al 0x2 2
(gdb) set $al = $inb(0x92)
Invalid data type for function to be called.
(gdb) n
(gdb) set $al = $inb(0x92)
Invalid data type for function to be called.
(gdb) info registers al
al 0x2 2
```

如图，PE 位已被设置

- 四、远跳转进入保护模式

```

47
48 cli ;中断机制尚未工作
49 mov eax, cr0
50 or eax, 1
51 mov cr0, eax ;设置PE位
52
53 ;以下进入保护模式
> 54 jmp dword CODE_SELECTOR:protect_mode_begin
55
56 ;16位的描述符选择子：32位偏移
57 ;流水线并串行化处理器
58 [bits 32]
59 protect_mode_begin:
60
61 mov eax, DATA_SELECTOR ;加载数据段
62 mov ds, eax
63 mov es, eax

```

```

remote Thread 1.1 (src) In:
Invalid data type for function to be called.
(gdb) info registers al
al          0x2          2
(gdb) n
(gdb) n
(gdb) n
(gdb) n
(gdb) info registers cr0
cr0         0x11          [ ET PE ]
(gdb) |

```

2.3 实验任务三

在本实验中, 改造 Lab2 中的字符旋转程序为 32 位代码, 在保护模式下运行。

由于保护模式与实模式有诸多不同, 完成本实验有两大困难:

- 困难一: 在实模式中用 BIOS 中断来实现字符展示的, 在保护模式下行不通:
 - 1. 实模式下的中断向量表 (IVT) 和保护模式下的中断描述符表 (IDT) 不同。在实模式里, 中断服务程序的地址是直接存储于中断向量表中的; 而在保护模式下, 中断服务程序的地址是通过中断描述符表中的描述符来间接指定的。要是直接沿用实模式的中断调用方法, 系统就无法找到正确的中断服务程序。
 - 2. 保护模式具备特权级的概念, 也就是有 0 - 3 四个特权级。一般来说, 操作系统内核运行在特权级 0, 而用户程序运行在特权级 3。若中断服务程序的描述符权限设置有误, 或者中断调用时的权限不匹配, 就会触发保护异常。
 - 3. 在保护模式下, 段寄存器的值代表的是段选择子, 而非实模式下的段基址。要是中断服务程序里未正确设置段寄存器, 就可能访问到错误的内存区域。
- 困难二: 在实模式下直接输出字符到 qemu 显存中的代码, 直接照搬过来也行不通:

因为段寄存器的值代表的是段选择子, 不是实模式下的段基地址, 因此需要重新设置段寄存器

解决方案: 相比于设置中断描述符表的繁琐步骤, 我选择直接将字符输出到 qemu 显存中, 此方法最需要注意的是要设置好段寄存器的值为段选择子。

首先, 设置段寄存器的值:

```

1 [bits 32]
2 protect_mode_begin:
3 mov eax, DATA_SELECTOR ;加载数据段(0..4GB)选择子
4 mov ds, eax
5 mov es, eax
6 mov eax, STACK_SELECTOR
7 mov ss, eax

```



```

8 mov eax, VIDEO_SELECTOR
9 mov gs, eax

```

清屏操作:

```

1 mov ecx, 80*25
2 mov edi, 0
3 mov ah, 0x07
4 mov al, ' '
5 clear:
6     mov [gs:edi], ax
7     add edi, 2
8     loop clear

```

初始化存储当前输出行、列、颜色、字符，以及方向选择的寄存器:

```

1 xor esi, esi        ; col
2 xor ebp, ebp        ; row
3 xor ebx, ebx        ; direction
4 mov al, '1'         ;
5 mov dl, 0x01        ; color

```

延时，不能采用中断的方式，换成 10w 次循环以达到效果:

```

1     push eax
2     push ebx
3     mov ecx, 2000
4 delay_outer:
5     mov eax, 5000
6 delay_inner:
7     dec eax
8     jnz delay_inner
9     loop delay_outer
10    pop ebx
11    pop eax

```

选择运动方向:

```

1 cmp ebx, 0
2 je right
3 cmp ebx, 1
4 je down
5 cmp ebx, 2
6 je left
7 cmp ebx, 3
8 je up

```

接着是字符上下左右运动的逻辑:

```

1     right:
2     inc esi
3     cmp esi, 80
4     jb update_char

```

```

5     mov esi, 79
6     inc ebp
7     mov ebx, 1
8     jmp update_char
9
10  down:
11     inc ebp
12     cmp ebp, 25
13     jb update_char
14     mov ebp, 24
15     dec esi
16     mov ebx, 2
17     jmp update_char
18
19  left:
20     dec esi
21     cmp esi, 0
22     jge update_char
23     mov esi, 0
24     dec ebp
25     mov ebx, 3
26     jmp update_char
27
28  up:
29     dec ebp
30     cmp ebp, 0
31     jge update_char
32     mov ebp, 0
33     inc esi
34     mov ebx, 0

```

接着是每一步后更新字符和颜色的逻辑:

```

1     update_char:
2     cmp al, '9'
3     je reset_char
4     inc al
5     jmp update_color
6  reset_char:
7     mov al, '0'
8
9  update_color:
10    inc dl
11    cmp dl, 255
12    jb main
13    mov dl, 1
14    jmp main

```

2.3.1 实验结果展示



3 实验总结与心得体会

3.1

在将 mbr 与 bootloader 写入磁盘前，必须先创建足够大小的磁盘：

```
qemu-img create hd.img 10m
```

否则在做 assignment2、3 时就因磁盘太小得不到希望的结果

3.2

经过本次实验，对实模式和保护模式下的寻址，中断有了充分的认识、区分。在编写代码时需要注意区别这两种模式的特点，从而以合适的方式实现自己的程序。

3.3

在程序运行遇到问题时，要擅于利用 gdb 工具来调试。我在 assignment3 时一度遇到了字符无法显示的问题，经过调试，发现问题出在了寻址方式上，错误的运用了实模式下的寻址导致地址错误，从而得以及时修正。

4 参考资料

https://blog.csdn.net/G_Spider/article/details/6906184

<https://blog.csdn.net/brainkick/article/details/7583727>