

练习 1：理解内核启动中的程序入口操作

内核入口与初始化分析

操作系统内核的生命周期始于计算机引导加载程序 (Bootloader) 将内核镜像加载到内存中，并将控制权移交给内核的入口点。在本实验中，这个入口点是 `kern_entry`，定义于汇编文件 `kern/init/entry.S` 中。

`kern_entry` 的主要职责是为 C 语言编写的内核初始化函数提供一个最小化且有效的执行环境。这通常包括建立内核栈、清空 BSS 段、以及设置必要的寄存器状态。完成这些底层准备工作后，程序将控制权转交给 C 语言函数 `kern_init()`，以开始内核的主要初始化过程。

1.1 `lasp, bootstacktop`

指令操作：

`la` 是 RISC-V 架构中的伪指令，意为加载地址。

`sp` 表示栈指针寄存器，用于指向当前栈顶的位置。

`bootstacktop` 是在本文件末尾定义的标签，指向一块为内核引导阶段预留的栈空间的顶部地址。该栈空间通过以下语句分配：

```
.section.data
.alignPGSHIFT
.globalbootstack
bootstack:
.spaceKSTACKSIZE#分配 KSTACKSIZE 字节的内核栈空间
.globalbootstacktop
bootstacktop:
```

因此，`lasp, bootstacktop` 的作用是将符号 `bootstacktop` 的内存地址加载到寄存器 `sp` 中，即初始化内核栈指针，使其指向栈空间的顶部位置。

这条指令的主要目的是为即将执行的 C 语言函数建立一个合法的栈环境。

在操作系统内核中，栈空间用于：

函数调用机制：保存返回地址和传递函数参数；

局部变量存储：为函数体内的局部变量提供存储空间；

中断与异常处理：保存现场上下文。

由于 RISC-V 架构的栈是从高地址向低地址增长的，将 `sp` 指向栈空间的最高地址 `bootstacktop`，就为后续的函数调用提供了可用的栈空间。

这是从纯汇编世界进入 C 语言世界前的关键一步，为 C 函数的执行奠定了运行时环境的基础。

1.2 tailkern_init

指令操作：

`tail` 也是一条伪指令，其语义为无返回跳转。

它通常会被汇编器翻译为一条无条件跳转指令，例如：

`jkern_init`

其中，`kern_init` 是定义在 `kern/init/init.c` 文件中的 C 语言函数，是整个内核的主入口。

因此，这条指令的实际行为是直接跳转到 `kern_init` 函数开始执行，不再返回 `kern_entry`。

执行到此处时，汇编部分的任务（如栈初始化）已经全部完成。

接下来，系统需要进入更高级的 C 语言初始化阶段，执行如：

清空 `.bss` 段；

初始化页表与内存管理；

建立中断机制；

初始化控制台输出与设备驱动。

`tailkern_init` 的使用体现了一种“尾调用优化”的思想：

与 `call` 或 `jal` 指令不同，`tail` 不会保存返回地址，也不会函数结束后返回。

这正符合当前情形——`kern_entry` 的使命已结束，控制权应永久交由 `kern_init`。

同时，这样的跳转方式避免了不必要的压栈与返回操作，使启动过程更加简洁、高效。

1.3 小结

指令	含义	主要作用	目的
<code>lasp, bootstacktop</code>	将内核栈顶地址加载到栈指针寄存器	初始化栈指针	为即将执行的 C 语言代码建立安全的函数调用环境
<code>tailkern_init</code>	无返回跳转到内核初始化函数	控制权转移	将控制权从汇编引导代码转交给 C 语言主函数，开始内核初始化过程

综上，`kern_entry` 作为操作系统内核的起点，其核心任务是建立运行环境与完成控制权移交。

当 `tailkern_init` 执行完毕，系统已从引导阶段进入真正的内核执行阶段，标志着操作系统启动流程的正式开始。

练习 2:使用 GDB 验证启动流程

本节记录了使用 GDB 调试工具跟踪 QEMU 模拟的 RISC-V 平台从加电到执行内核第一条指令的完整过程。

2.1 调试准备与过程

启动 QEMUforGDB 连接调试：首先，我们需要让 QEMU 在启动后暂停，并监听 GDB 的连接。这可以通过在 Makefile 中指定的 `makedebug` 命令实现。

扩展 (Ctrl+Shift+X)

问题 输出 调试控制台 终端 端口

```
❌ syx@CHINAMI-40LS008:~$ make qemu-gdb
make: *** No rule to make target 'qemu-gdb'. Stop.
● syx@CHINAMI-40LS008:~$ cd /mnt/e/Desktop/labcode/labcode/lab1
● syx@CHINAMI-40LS008:/mnt/e/Desktop/labcode/labcode/lab1$ ls
Makefile  kern  libs  tools
○ syx@CHINAMI-40LS008:/mnt/e/Desktop/labcode/labcode/lab1$
```

```

● syx@CHINAMI-40LS008:/mnt/e/Desktop/labcode/labcode/lab1$ make
+ cc kern/init/entry.S
+ cc kern/init/init.c
+ cc kern/libs/stdio.c
+ cc kern/driver/console.c
+ cc libs/printfmt.c
+ cc libs/readline.c
+ cc libs/sbi.c
+ cc libs/string.c
+ ld bin/kernel
riscv64-unknown-elf-objcopy bin/kernel --strip-all -O binary bin/ucore.img
○ syx@CHINAMI-40LS008:/mnt/e/Desktop/labcode/labcode/lab1$

```

而在另一个终端中，我们通过 Makefile 中指定的 `makegdb` 启动 RISC-V 版本的 GDB，并连接到 QEMU。

```
OpenSBI v0.4 (Jul  2 2019 11:53:53)

Platform Name       : QEMU Virt Machine
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: 0x0000000000000000-0xffffffffffffffff (A,R,W,X)
(THU.CST) os is loading ...
```

设置断点并跟踪：连接成功后，我们在内核的第一条指令地址 0x80200000 处设置一个断点，然后让程序继续执行。

```
(gdb) b*0x80200000
```

```
Breakpoint1at0x80200000
```

```
(gdb)c
```

```
Continuing.
```

程序会停在我们在 `kern_entry` 设置的断点处，证明内核代码即将开始执行。

2.2 观察与分析加电后的指令

1. 初始状态：为了探究加电后真正执行的第一条指令，我们需要在 GDB 连接后，不设置断点，而是直接使用 `si (StepInstruction)` 命令进行单步调试。

当 GDB 首次连接到 QEMU 时，可以看到终端中显示 `0x00000000000001000in??()`。这表明，RISC-V 硬件加电后，执行的第一条指令位于地址 `0x1000`。

2. `0x1000` 地址处的代码：这个地址位于 QEMU 的固化引导 ROM (BootROM) 中。此处的代码是 QEMU 模拟的硬件固件，是真正的“第一阶段引导程序”。它的功能非常基础，主要完成以下工作：

设置设备树 (DeviceTreeBlob, DTB)：它会找到 DTB 的位置，并将其地址放入 `a1` 寄存器中，以便后续的引导加载程序或内核能够了解当前的硬件布局。

跳转到下一阶段加载程序：它会跳转到一个固定的内存地址，通常是 `0x80000000`。这个地址上存放的是第二阶段的引导加载程序，在我们的实验环境中通常是 `OpenSBI`。

3. `OpenSBI` 的角色：代码执行权跳转到 `0x80000000` 后，`OpenSBI` 开始执行。`OpenSBI` 是一个开源项目，它为运行在 M-Mode（机器模式）下的操作系统内核提供了一个标准的接口，使得内核可以请求底层硬件的服务（如操作定时器、发送核间中断等）。`OpenSBI` 完成了更复杂的初始化，包括：

初始化 M-Mode 下的中断和异常处理。

设置 S-Mode 的运行环境。

最后，它会跳转到操作系统内核的入口点，也就是我们指定的 `0x80200000`。

通过 `info registers` 命令可以查看到程序计数器 `pc` 以及其他寄存器的值。

4. `kern_entry` 的角色:代码执行权跳转到 `0x80000000` 后,`kern_entry` 开始执行, `kern_entry` 是操作系统内核的入口。它的作用是设置内核栈指针, 为 C 语言函数调用分配栈空间, 准备 C 语言运行环境, 然后按照 RISC-V 的调用约定跳转到 `kern_init()` 函数。

在 `kern_init()` 函数处设置断点并使用 `si` 命令进行单步调试查看汇编代码。

同样在断点处通过 `info registers` 命令可以查看到寄存器的值。

5. `kern_init` 的角色:最后, `kern_init()` 调用 `cprintf()` 输出一行信息, 表示内核启动成功。

2.3 结论

通过 GDB 调试, 我们可以清晰地梳理出从加电到内核启动的完整链条:

硬件加电: CPU 从复位向量地址 `0x1000` 开始执行。

BootROM(地址 `0x1000`): 执行 QEMU 的固件代码, 进行最基础的硬件探测, 并准备好 DTB 指针。

跳转到 OpenSBI: BootROM 将控制权转移到位于 `0x80000000` 的 OpenSBI。

OpenSBI 初始化: OpenSBI 为内核准备好监管者模式 (S-Mode) 的运行环境。

跳转到内核: OpenSBI 将控制权最终交给位于 `0x80200000` 的操作系统内核入口 `kern_entry`。

至此, 硬件和固件的引导任务完成, 操作系统的生命周期正式开始。

总结

本次实验通过代码分析和 GDB 调试, 完整地再现了操作系统内核从加电到执行第一行 C 代码的完整启动链条。OpenSBI 的存在, 定义了一套标准的二进制接口 (SBI)。内核通过这个接口向 M-Mode 的固件请求服务, 而无需关心底层硬件的具体实现。同时 GDB 调试揭示了从 `0x1000` (BootROM) 到 `0x80000000` (OpenSBI), 再到 `0x80200000` (Kernel) 的跳转过程。这体现了操作系统设计中重要的分层思想,

这种特权级分离是现代操作系统安全模型的基石，它将内核与底层固件隔离，保护了硬件，也为内核提供了一个稳定的运行环境。