

# Project 1 Bootloader 设计文档

中国科学院大学

郑旭舟

2020 年 9 月 28 日

## 1. Boot block 设计

### 1.1. Boot block 主要完成的功能

Boot block 主要需要让 BIOS 跳转到 Boot Loader，使 Boot Loader 读取操作系统的内核（kernel）并将其加载到内存，最终跳转到 Kernel 运行。

### 1.2. Boot block 如何调用 SD 卡读取函数

将 SD 卡读取函数 `void sd_card_read(void *dest, uint32_t offset, uint32_t size)` 在开发板上的地址存入寄存器 `t0`，这个函数需要的三个参数分别是内容的目的地址、源在 SD 卡上的偏移位置和需要移动的源内容大小，将三个参数分别用 `load` 指令装入寄存器 `a0 ~ a2`，然后使用 `jal` 指令跳转到 `t0` 寄存器指示的地址，即可调用该函数。

### 1.3. Boot block 如何跳转至 kernel 入口

在完成 kernel 装载之后，将 kernel 在板上的地址存入寄存器 `t0`，然后使用 `jal` 指令跳转到 `t0` 寄存器指示的地址，就完成了到 kernel 入口的跳转。

### 1.4. 任何在设计、开发和调试 Boot block 时遇到的问题和解决方法

#### 1.4.1. `load` 指令的选择

在调用 SD 卡读取函数的时候需要在寄存器中事先传入三个参数，但是一开始想当然地全都用 `ld` 指令，然后失败了。

因为这三个参数的类型不同，所以应该选择对应种类的 `load` 指令：用 `la`（load address）加载 kernel 的地址，用 `li`（load immediate）加载 SD 卡上 kernel 位置的字节偏移量，用 `li` 加载固定大小的小核。在后期需要适配大核的时候，需要间址寻址并使用 `lw`（load word）加载核的大小。

## 2. Create image 设计

### 2.1. Boot block 编译后的二进制文件，Kernel 编译后的二进制文件，以及写入 SD 卡的 image 文件之间的关系

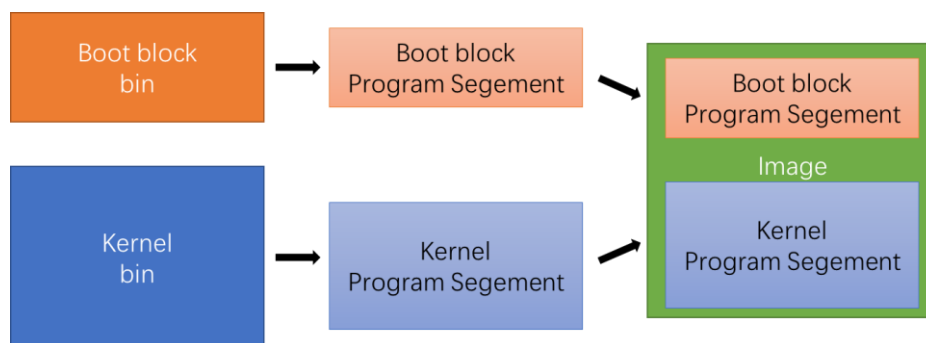


图 1 Boot block, Kernel 二进制文件与 image 之间的关系

如图所示，Create image 工具将 Boot block 的 ELF 文件中的程序段和 Kernel 的 ELF 文件中的程序段组合起来，成为写入 SD 卡的 Image 文件。

### 2.2. 如何获得 Boot block 和 Kernel 二进制文件中可执行代码的位置和大小，你实际开发中从 kernel 的可执行代码中拷贝了几个 segment?

从 ELF 文件中的 Ehdr (ELF Header) 部分可以找到 Phdr (Program Header) 的偏移位置、个数和单位大小，在 Phdr 可以找到对应程序段二进制可执行代码的位置和大小。

二进制可执行代码的代码段大小有 file\_sz 和 mem\_sz 两项，这两个分别是可执行代码的数据大小和代码运行时占据内存的大小，后者通常大于前者，根据实际情况，写 Create image 工具的时候采用 mem\_sz，避免运行时溢出出错。

在实际开发中，从 kernel 的可执行代码中拷贝的 segment 个数由 Ehdr 中的 e\_phnum 项决定。

### 2.3. 如何让 Boot block 获取到 Kernel 的大小，以便进行读取

Create image 时，将 kernel 的大小写在 image 的一个固定位置。

相应地改写 Boot block，使其在加载 kernel 前预先在寄存器 a3 中存入通过间址读出的 kernel 大小，而不是像实验 1 要求的那样存入一个预设的 kernel 大小。

### 2.4. 任何在设计、开发和调试 Create image 时遇到的问题和解决方法

#### 2.4.1. 对读取多个程序段的支持

一开始为了简便，认为使用的是小核，并只读取一个程序段，但是很多 kernel 都不止一个程序段，只读取一个程序段不能将 kernel 完整地拷贝到 image 中。

将原有的读取单个程序段的代码放进 Create image 函数读写单文件的一个 for 循环中，循环变量设置为 e\_phnum，并对代码中的读取偏移量等参数作相应修改，即可支持读取多个程序段。

### 2.4.2. kernel 的拷贝出错

写完 Create image 后的调试中,出现了无法正常执行 kernel 的情况,报错显示 TLB miss, 分析后认为是写 kernel 大小时对文件流指针重定向的处理出了问题。

原来的处理方式是在每一次添加文件时都在 image 的固定位置 OS\_SIZE\_LOC 写一遍 kernel size, 这样保留到最后的 kernel size 就是正确的 size. 选取的 OS\_SIZE\_LOC 是 boot block 所在扇区的 0x1f0 位置, 并非扇区的末尾。

在实际处理中, 由于没有重定向文件流指针, 下一次的 write 中没有从 boot block 后的扇区开始写, 而是从 OS\_SIZE\_LOC 之后开始写, 但 boot block 的 kernel 位置是写死的。所以, boot block 执行 jal kernel 指令时, 跳转到的位置不是 kernel 的入口地址, 而是 kernel 中间的一条指令, 因此 os 的行为会出错。

分析后决定优化写 size 的函数。维护全局变量 KN\_flpsz 记录 kernel 大小, 在所有程序段都写入镜像之后, 将 KN\_flpsz 写入 image 中, 这样程序段就写在了正确的地方, 并且也优化了执行逻辑和效率。

## 3. A-Core/C-Core 设计 (可选)

本设计未实现重定向功能, 但实现了大核加载。

实现大核加载的核心在于 kernel 大小必须是可变的, 这就要求将 kernel 大小在 create image 的时候就写进 image 中, 因此, create image 函数中需要添加 write\_os\_size 函数来完成该功能, size 的大小是所有写入 image 的程序段大小的总和。

因为设置 size 存在四字节变量内, 为了防止核过大溢出, 记录的 size 是扇区数而不是字节数, 对应地在 boot block 中将扇区数左移 9 位即可得到字节数。

## 4. 关键函数功能

重要的代码片段、函数或模块 (可以是开发的重要功能, 也可以是调试时遇到问题的片段/函数/模块)

### 4.1. 处理命令行参数

```
for (int j = 1; j < argc; j++)
{
    if ((*argv)[0] == '-' && (*argv)[1] == '-') // right fmt
    {
        // option
        if ((*argv)[2] == 'e')
            options.extended = 1;
        else if ((*argv)[2] == 'v')
            options.vm = 1;
        else
        {
            printf("Error: no such Arg!\n");
            exit(1);
        }
        argv++;
        continue;
    }
}
```

这段函数处理了命令行参数选项（默认用户只能将参数放在文件前面的位置），并且由于循环变量 `j` 的大小设置为 0 到 `argc`，因此 `argv` 在处理文件名时不后移也不影响程序的正确性。

```
// Loop: write every psg
```

这段函数读取当前文件的全部程序头，打印所有的程序段信息，并且将全部程序段中的可执行代码写入 `image` 中。

```
for (int i = 0; i < nfiles; i++)
```

4

```
}

// read hdrs
Elf64_Ehdr *b_ehdr = (Elf64_Ehdr *)malloc(sizeof(Elf64_Ehdr));
read_ehdr(b_ehdr, fp);
// loop: write every psg
for (int ph = 0; ph < b_ehdr->e_phnum; ph++) ...
// free&close
free(b_ehdr);
fclose(fp);
}
```

这段函数依次处理命令行参数指定的文件：检查文件是否存在，通过解析文件头和程序头将对应可执行代码段写入 image 中。

### 参考文献

[1] Linux 的 elf.h 代码: <https://github.com/torvalds/linux/blob/master/include/uapi/linux/elf.h>

■