Kern2

Un kernel con reloj y tres tareas

75.08 / 95.03 Sistemas Operativos

Gabriela Azcona - 95363 Jazmín Ferreiro - 97266

Repositorio: https://github.com/jazminferreiro/kernel

Entrega: 22 de junio

Creación de stacks en el kernel

Explicar: ¿qué significa "estar alineado"?

Si las direcciones de memoria virtuales son un múltiplo de las direcciones de memoria física dentro del hardware entonces se dice que la memoria esta alineada. Esto no siempre sucede naturalmente en un sistema operativo para lo cual es necesario incluir un padding al principio o al final de la estructura de datos.

Por ejemplo si creamos un stack alineado en 16 bites cada lectura será de una media palabra, el principio de cada variables buscará en una dirección que sea un múltiplo de 2 bytes. Si por ejemplo quisiéramos guardar una variable que ocupara menos tamaño, como un char (8 bits) y a continuación guardar otra variable que por ejemplo ocupase 2 bytes, sin una alineación quedarían concatenadas y cuando se fuera a buscar el valor de la segunda variable se tendrían que hacen dos lecturas. Con la alineación agregamos un espacio vació luego de los 8 bites que completen 16 bites para continuar guardando las siguientes variables en el bloque de 2 bytes siguiente. En este caso se deberá hacer una sola lectura para obtener la variable. Se desperdicia memoria para mejorar el rendimiento.

Mostrar la sintaxis de C/GCC para alinear a 32 bits el arreglo kstack anterior. para alinear a 32 bits (4 bytes) se debe usar la sintaxis .align 4

¿A qué valor se está inicializando kstack? ¿Varía entre la versión C y la versión ASM? (Leer la documentación de as sobre la directiva <u>space</u>.)

Si reservamos memoria para el stack usando la sintaxis de C "unsigned char kstack[8192];" la memoría no se está inicializando con nada. Tiene basura. En cambio utilizando la sitaxis de assembler ".space size, fill" se reserva el espacio de memoria de tamaño definido por el valor de size y lo llena con el valor de fill. si la coma y la variable fill son omitidas se toma por default cero. En este caso se omiten entonces se estaría inicializando el stack en cero.

Explicar la diferencia entre las directivas .align y .p2align de as, y mostrar cómo alinear el stack del kernel a 4 KiB usando cada una de ellas. .align define el alineamiento del stack en bytes, mientras que p2align se define con el valor al cual se debe elevar 2 para definir el alineamiento, en este caso deberia ser 12 para alinear 4 KB, 2¹² = 4096.

kern2-cmdline

Mostrar cómo implementar la misma concatenación, de manera correcta, usando strncat(3).

```
#include "decls.h"
#include "multiboot.h"
#include <string.h>
void kmain(const multiboot_info_t *mbi) {
  vga_write("kern2 loading.....", 8, 0x70);
  if (mbi->flags) {
      char buf[256] = "cmdline: ";
      char *cmdline = (void *) mbi->cmdline;
      // Aquí usar strlcat() para concatenar cmdline a buf.
      strncat(buf, cmdline, sizeof(buf) - strlen(buf) - 1);
      vga_write(buf, 9, 0x07);
      // A remplazar por una llamada a two_stacks(),
       // definida en stacks.S.
       extern two_stacks();
       two_stacks();
       vga_write("vga_write() from stack1", 12, 0x17);
       vga_write("vga_write() from stack2", 13, 0x90);
  }
}
```

se concatena el valor de buf con el valor de cmdline, es decir que se copia la memoria de cmdline después del /0 de buf pero con un tope límite para no sobrepasar el tamaño del buffer.(el tamaño del buffer menos el tamaño del valor de la variable en buf y uno para el /0 del final)

```
*dest = 0;
return result;
}

② ● ⑤ QEMU
SeaBIOS (version Ubuntu-1.8.2-1ubuntu1)

iPXE (http://ipxe.org) 00:03.0 C980 PCI2.10 PnP PMM+07F92300+07ED2300 C980

Booting from ROM...
kern2 loading............
cmdline: kernel param1=hola param2=adios

vga_write() from stack1
vga_write() from stack2
```

Explicar cómo se comporta <u>stricat(3)</u> si, erróneamente, se declarase *buf* con tamaño 12. ¿Introduce algún error el código?

Si el buffer e buffer es de tamaño 12 se sobrepasa la memoria que se declaró, accediendo a memoria que no me pertenece, y en el mensaje no se imprimirán completamentente los parámetros de entrada.

```
SeaBIOS (version Ubuntu-1.8.2-1ubuntu1)

iPXE (http://ipxe.org) 00:03.0 C980 PCI2.10 PnP PMM+07F92300+07ED2300 C980

Booting from ROM...
kern2 loading......
cmdline: ke

vga_write() from stack1
vga_write() from stack2
```

Compilar el siguiente programa, y explicar por qué se imprimen dos líneas distintas, en lugar de la misma dos veces:

```
jaz:~/Escritorio/jaz/fiuba/SISOP/kernel2 (master) $ ./a.out
sizeof buf = 256
sizeof buf = 8
```

La realidad es que en C no existe un array como parámetro. La función recibe un puntero y no tiene forma de saber que este es un array por eso al imprimir el size resulta que imprime el valor del puntero.

Ej: kern2-idt

- ¿Cuántos bytes ocupa una entrada en la IDT?
 8 bytes
- ¿Cuántas entradas como máximo puede albergar la IDT?
 256
- 3. ¿Cuál es el valor máximo aceptable para el campo *limit* del registro *IDTR*? 256 * 8 -1 = 2047
- 4. Indicar qué valor exacto tomará el campo *limit* para una IDT de 64 descriptores solamente.

64 * 8 - 1 = 511

5. Consultar la sección 6.1 y explicar la diferencia entre interrupciones (§6.3) y excepciones (§6.4).

Las interrupciones y excepciones son eventos disparados por un programa en ejecución o algún componente de la computadora, que deben ser atendidos por el kernel. Las interrupciones pueden ocurrir en cualquier momento, por señales del hardware, como una señal de un teclado o del timer del cpu. Las excepciones ocurren cuando el procesador detecta un error durante la ejecución de un proceso, como es el caso de la división por cero o una violación de página.

Ej: kern2-isr

version A

```
$ make qemu-gdb
cc -g -m32 -O1 -ffreestanding -fno-stack-protector -nostdinc -idirafter
lib -I/usr/lib/gcc/x86_64-pc-linux-gnu/8.1.1/include
-I/usr/lib/gcc/x86_64-pc-linux-gnu/8.1.1/include-fixed -c -o interrupts.o
interrupts.c
ld -m elf_i386 -Ttext 0x100000 boot.o decls.o kern2-swap.o lib/string.o
stacks.o tasks.o func.o contador.o idt_entry.o interrupts.o handlers.o -o
kernel
grub-file --is-x86-multiboot kernel
qemu-system-i386 -serial mon:stdio -d guest_errors -S -gdb
tcp:127.0.0.1:7508 -kernel kernel
```

```
$ make gdb
gdb -q -s kernel -n -ex 'target remote 127.0.0.1:7508'
Reading symbols from kernel...done.
Remote debugging using 127.0.0.1:7508
warning: No executable has been specified and target does not support
determining executable automatically. Try using the "file" command.
0x0000fff0 in ?? ()
(gdb) display/i $pc
1: x/i $pc
=> 0xfff0:
              add %al,(%eax)
(gdb) b idt_init
Breakpoint 1 at 0x100909: file interrupts.c, line 32.
(gdb) c
Continuing.
Breakpoint 1, idt_init () at interrupts.c:32
      void idt_init() {
1: x/i $pc
=> 0x100909 <idt_init>:
                                  %ebx
                           push
(gdb) finish
Run till exit from #0 idt_init () at interrupts.c:32
kmain (mbi=0x9500) at kern2-swap.c:23
            asm("int3");
1: x/i $pc
=> 0x10011b <kmain+46>:
                           int3
(gdb) x/10i $pc
=> 0x10011b <kmain+46>:
                           int3
   0x10011c <kmain+47>:
                           mov
                                    $0xe0,%ecx
   0x100121 <kmain+52>:
                                    $0x12,%edx
                           mov
   0x100126 <kmain+57>:
                                    -0x1629(%ebx),%eax
                           lea
   0x10012c <kmain+63>:
                           call
                                  0x100700 <vga_write2>
   0x100131 <kmain+68>:
                           add
                                    $0x18,%esp
   0x100134 <kmain+71>:
                           pop
                                    %ebx
   0x100135 <kmain+72>:
                           ret
   0x100136 <__x86.get_pc_thunk.bx>:
                                        mov
                                                (%esp),%ebx
   0x100139 <__x86.get_pc_thunk.bx+3>: ret
(gdb) print $esp
$1 = (void *) 0x104fd8
(gdb) x/xw $esp
0x104fd8:
             0x001009bc
(gdb) print $cs
$2 = 8
(gdb) print $eflags
$3 = [AF]
(gdb) print/x $eflags
```

```
$4 = 0x12
(gdb) stepi
breakpoint () at idt_entry.S:4
           test %eax, %eax
1: x/i $pc
=> 0x1008bc <breakpoint+1>: test %eax,%eax
(gdb) print $esp
$5 = (void *) 0x104fcc
(gdb) x/3wx $sp
0x104fcc:
            0x0010011c
                          0x00000008
                                        0x00000012
(gdb) print $eflags
$6 = [ AF ]
(gdb) stepi
           iret
1: x/i $pc
=> 0x1008be <breakpoint+3>: iret
(gdb) print $eflags
$7 = [ ]
(gdb) print/x $eflags
$8 = 0x2
(gdb) stepi
kmain (mbi=0x9500) at kern2-swap.c:30
           vga_write2("Funciona vga_write2?", 18, 0xE0);
1: x/i $pc
=> 0x10011c <kmain+47>:
                                   $0xe0,%ecx
                          mov
(gdb) display/i $pc
2: x/i $pc
=> 0x10011c <kmain+47>:
                          mov
                                   $0xe0,%ecx
```

. . .

Version B:

```
$ make gdb
gdb -q -s kernel -n -ex 'target remote 127.0.0.1:7508'
Reading symbols from kernel...done.
Remote debugging using 127.0.0.1:7508
warning: No executable has been specified and target does not support
determining executable automatically. Try using the "file" command.
0x0000fff0 in ?? ()
(gdb) display/i $pc
1: x/i $pc
=> 0xfff0: add %al,(%eax)
(gdb) b idt_init
```

```
Breakpoint 1 at 0x100909: file interrupts.c, line 32.
(gdb) c
Continuing.
Breakpoint 1, idt_init () at interrupts.c:32
32
      void idt_init() {
1: x/i $pc
=> 0x100909 <idt_init>: push
                                  %ebx
(gdb) finish
Run till exit from #0 idt_init () at interrupts.c:32
kmain (mbi=0x9500) at kern2-swap.c:23
23
            asm("int3");
1: x/i $pc
=> 0x10011b <kmain+46>:
                           int3
(gdb) x/10i $pc
=> 0x10011b <kmain+46>:
                           int3
   0x10011c <kmain+47>:
                           mov
                                    $0xe0,%ecx
   0x100121 <kmain+52>:
                           mov
                                    $0x12,%edx
   0x100126 <kmain+57>:
                                    -0x1629(%ebx),%eax
                           lea
   0x10012c <kmain+63>:
                           call
                                  0x100700 <vga_write2>
   0x100131 <kmain+68>:
                           add
                                    $0x18,%esp
   0x100134 <kmain+71>:
                                    %ebx
                           pop
   0x100135 <kmain+72>:
                           ret
   0x100136 <__x86.get_pc_thunk.bx>:
                                                (%esp),%ebx
                                        mov
   0x100139 <__x86.get_pc_thunk.bx+3>:
                                        ret
(gdb) print $esp
$1 = (void *) 0x104fd8
(gdb) x/xw $esp
0x104fd8:
             0x001009bc
(gdb) i r cs
СS
            0x8
(gdb) print $eflags
$2 = [AF]
(gdb) print/x $eflags
$3 = 0x12
(gdb) stepi
breakpoint () at idt_entry.S:4
            test %eax, %eax
1: x/i $pc
=> 0x1008bc <breakpoint+1>: test
                                      %eax,%eax
(gdb) print $esp
$4 = (void *) 0x104fcc
(gdb) x/3wx \$sp
0x104fcc:
             0x0010011c 0x00000008
                                         0x00000012
(gdb) stepi
```

 Para cada una de las siguientes maneras de guardar/restaurar registros en breakpoint, indicar si es correcto (en el sentido de hacer su ejecución "invisible"), y justificar por qué:

```
    // Opción A.
        breakpoint:
        pusha
        ...
        call vga_write2
        popa
        iret
```

En este caso sí resulta invisible, pues las instrucciones pusha y popa se encargan de guardar y recuperar todos los registros de propósito general

```
    // Opción B.
breakpoint:
        push %eax
        push %edx
        push %ecx
        ...
        call vga_write2
        pop %ecx
        pop %edx
        pop %eax
        iret
```

Esta forma también resulta útil, pues se preservan los registros que serán modificados por la llamada a *vga_write2*.

```
// Opción C.
breakpoint:
push %ebx
```

```
push %esi
push %edi
...
call vga_write2
pop %edi
pop %esi
pop %ebx
iret
```

En este caso no resultaría invisible, pues la función vga_write2 va a modificar los registros de propósito general %eax, %ecx y %edx.

2. Responder de nuevo la pregunta anterior, sustituyendo en el código vga_write2 por vga_write. (Nota: el código representado con ... correspondería a la nueva convención de llamadas.)

La opción A sigue siendo válida, pues guardará todos los registros de propósito general. Las otras llamadas no resultan suficientes, pues no guardan algunos registros que pueden cambiar por las llamadas siguientes.

3. Si la ejecución del manejador debe ser enteramente invisible ¿no sería necesario guardar y restaurar el registro *EFLAGS* a mano? ¿Por qué?

No es necesario ya que se salva automáticamente en el stack al suceder el interrupt y la instrucción iret lo restaura

4. ¿En qué stack se ejecuta la función *vga_write()?* Se ejecuta en el stack del kernel que está ejecutando la excepción de breakpoint

```
Ej: kern2-div
```

```
asm("div %4"
    : "=a"(linea), "=c"(color)
    : "0"(18), "1"(0xE0), "b"(1), "d"(0));
```

Explicar el funcionamiento exacto de la línea asm(...):

¿qué cómputo se está realizando?

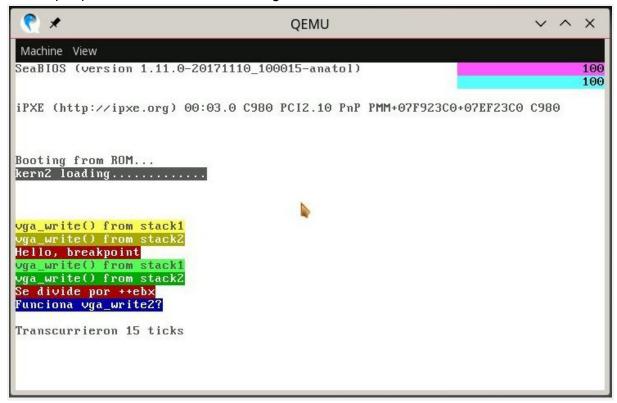
Se está realizando la instrucción de assembler div. La cual realiza una división entre los el par de registros edx:eax por el valor de ebx. El resultado de la división de guarda en el registro eax y el resto en edx. En este caso el primer registro tendrá el valor 18 y el segundo 0xE0, mientras que en ebx estará el valor 1, por la división que se realiza es por uno, no habrá resto, y el registro edx no cambiará su valor.

o ¿de dónde sale el valor de la variable color?

Como se define en la función asm los resultados se guardarán en línea y en color. Por lo que linea tendrá el valor resultado de edx, o sea la línea 18, y el color tendrá el resultado de la division guardado en eax, osea 0xE0 que será el color negro sobre amarillo.

○ ¿por qué se da valor 0 a %edx?

Es necesario para inicializar el registro edx y que no contenga un número grande porque sino al realizar la división generará un error de overflow.



clean:

rm -f kernel *.o core

.PHONY: clean qemu qemu-gdb gdb

CPPFLAGS := -ffreestanding -fno-stack-protector -nostdinc -idirafter lib GCC_PATH := /usr/lib/gcc/x86_64-pc-linux-gnu/8.1.1 CPPFLAGS += -I\$(GCC_PATH)/include -I\$(GCC_PATH)/include-fixed CFLAGS := -g - m32 - 01QEMU := qemu-system-i386 -serial mon:stdio KERN := kernel BOOT := -kernel \$(KERN) \$(QEMU_EXTRA) qemu: \$(KERN) \$(QEMU) \$(BOOT) qemu-gdb: \$(KERN) \$(QEMU) -d guest_errors -S -gdb tcp:127.0.0.1:7508 \$(BOOT) gdb: gdb -q -s kernel -n -ex 'target remote 127.0.0.1:7508' kernel: boot.o write.o kern2.o lib/string.o stacks.o tasks.o func.o contador.o idt_entry.o interrupts.o handlers.o ld -m elf_i386 -Ttext 0x100000 \$^ -o \$@ grub-file --is-x86-multiboot \$@ %.o: %.S \$(CC) \$(CFLAGS) \$(CPPFLAGS) -c \$< #\$(CC) \$(CFLAGS) -c \$<

.p2align 12
kstack:

.space KSTACK_SIZE

```
#include "multiboot.h"
#define KSTACK_SIZE 8192
.align 4
multiboot:
      .long MULTIBOOT_HEADER_MAGIC
      .long 0
      .long -(MULTIBOOT_HEADER_MAGIC)
.globl _start
_start:
      // Paso 1: Configurar el stack antes de llamar a kmain.
      movl $0, %ebp
      movl $(kstack + KSTACK_SIZE), %esp
      push %ebp
      // Paso 2: pasar la información multiboot a kmain. Si el
      // kernel no arrancó vía Multiboot, se debe pasar NULL.
      mov $0, %ecx
      test %eax, MULTIBOOT_BOOTLOADER_MAGIC
      cmovne %ecx, %ebx
      push %ebx
      call kmain
halt:
      hlt
      jmp halt
.data
```

```
kern2.c
#include "decls.h"
#include "multiboot.h"
#include "interrupts.h"
#define USTACK_SIZE 4096
void kmain(const multiboot_info_t *mbi) {
      int8 t linea;
      uint8_t color;
      vga_write("kern2 loading.....", 8, 0x70);
      two_stacks();
      two_stacks_c();
      contador_run();
      idt init();
      asm("int3");
      irq_init();
      asm("div %4"
      : "=a"(linea), "=c"(color)
      : "0"(18), "1"(0xE0), "b"(0), "d"(0));
      vga_write2("Funciona vga_write2?", linea, color);
}
static uint8_t stack1[USTACK_SIZE] __attribute__((aligned(4096)));
static uint8_t stack2[USTACK_SIZE] __attribute__((aligned(4096)));
void two_stacks_c() {
      // Inicializar al *tope* de cada pila.
      uintptr_t *a = (uintptr_t *) &stack1[USTACK_SIZE-1];
      uintptr_t *b = (uintptr_t *) &stack2[USTACK_SIZE];
      // Preparar, en stack1, la llamada:
      // vga_write("vga_write() from stack1", 15, 0x57);
      *(a--) = (uintptr_t) 0x57;
      *(a--) = (uintptr_t) 15;
      *(a) = (uintptr_t) "vga_write() from stack1";
      // Preparar, en s2, la llamada:
```

```
// vga_write("vga_write() from stack2", 16, 0xD0);
b -= 3;
b[0] = (uintptr_t) "vga_write() from stack2";
b[1] = 16;
b[2] = 0xD0;

// Primera llamada usando task_exec().
task_exec((uintptr_t) vga_write, (uintptr_t) a);

// Segunda llamada con ASM directo.
asm("push %%ebp; movl %%esp, %%ebp; movl %0, %%esp; call *%1;
leave;"
: /* no outputs */
: "r"(b), "r"(vga_write));
}
```

```
decls.h
#ifndef KERN2_DECL_H
#define KERN2_DECL_H
#include <stdint.h>
void __attribute__((regparm(3)))
vga_write2(const char *s, int8_t linea, uint8_t color);
void __attribute__((regparm(2))) vga_write_cyan(const char *s, int8_t
linea);
void vga_write(const char *s, int8_t linea, uint8_t color);
extern void task_exec(uintptr_t entry, uintptr_t stack);
extern void task_swap(uintptr_t *esp);
extern void two_stacks();
void two_stacks_c();
void contador_run();
extern void breakpoint();
extern void divzero();
void irq_init();
void timer();
extern void ack_irq();
extern void timer_asm();
#endif
```

```
func.S

-
.align 4
.text
.globl vga_write2
vga_write2:
    push %ebp
    mov1 %esp, %ebp

    // color esta en ecx
    push %ecx
    // linea esta en edx
    push %edx
    // *s esta en eax
    push %eax

call vga_write

leave
```

ret

```
stacks.S
#define USTACK_SIZE 4096
.data
      .align 4096
stack1:
      .space USTACK_SIZE
stack1_top:
      .p2align 12
stack2:
      .space USTACK_SIZE
stack2_top:
msg1:
      .asciz "vga_write() from stack1"
msg2:
      .asciz "vga_write() from stack2"
.align 4
.text
.globl two_stacks
two_stacks:
 // Preámbulo estándar
 push %ebx
  push %ebp
 movl %esp, %ebp
  // Registros para apuntar a stack1 y stack2.
  mov $stack1_top, %eax
  mov $stack2_top, %ebx
  // Cargar argumentos a ambos stacks en paralelo.
  movl $0x17, -4(%eax)
  movl $0x90, -4(%ebx)
  movl $12, -8(%eax)
  movl $13, -8(%ebx)
  movl $msg1, -12(%eax)
 movl $msg2, -12(%ebx)
  // Realizar primera llamada con stack1. Ayuda: usar LEA
  // con el mismo offset que los últimos MOV para calcular
  // la dirección deseada de ESP.
```

```
leal -12(%eax), %esp
call vga_write

// Restaurar stack original. ¿Es %ebp suficiente?
movl %ebp, %esp

// Realizar segunda llamada con stack2.
leal -12(%ebx), %esp
call vga_write

// Restaurar registros callee-saved, si se usaron.
movl %ebp, %esp

leave
pop %ebx
ret
```

```
tasks.S
-// Realiza una llamada a "entry" sobre el stack proporcionado.
.align 4
.text
.globl task_exec
task_exec:
 // Preámbulo estándar
 push %ebp
 movl %esp, %ebp
 //obtener parametros del stack
 movl 8(%ebp), %eax
 movl 12(%ebp), %esp
 //llamado a funcion pasada por stack
 call %eax
 //return
 leave
 ret
// Pone en ejecución la tarea cuyo stack está en '*esp', cuyo
// valor se intercambia por el valor actual de %esp. Guarda y
// restaura todos los callee-saved registers.
//
.globl task_swap
task_swap:
     guardar, en el stack de la tarea actual, los registros que son
callee-saved: ebx, edi, esi
 push %ebx
 push %edi
 push %esi
 push %ebp
// cargar en %esp el stack de la nueva tarea, y guardar en la variable esp
el valor previo de %esp
 movl 20(%esp), %eax // %eax = esp <-- variable esp
                     // %edx = %esp <-- stack actual</pre>
 movl %esp, %edx
 movl (%eax), %esp
                    // %esp = *esp <-- lo que apunta var esp</pre>
 movl %edx, (%eax) // esp debe apuntar a lo que habia en %esp
                      // => *esp = %esp
```

```
// restaurar, desde el nuevo stack, los registros que fueron guardados por
una llamada previa a task_swap(), y retornar (con la instrucción ret) a la
nueva tarea.
  pop %ebp
  pop %esi
  pop %edi
  pop %ebx
  ret
```

```
contador.c
#include "decls.h"
#define COUNTLEN 20
#define TICKS (1ULL << 15)</pre>
#define DELAY(x) (TICKS << (x))</pre>
#define USTACK_SIZE 4096
static volatile char *const VGABUF = (volatile void *) 0xb8000;
static uintptr_t esp;
static uint8_t stack1[USTACK_SIZE] __attribute__((aligned(4096)));
static uint8_t stack2[USTACK_SIZE] __attribute__((aligned(4096)));
static void yield() {
      if (esp)
      task_swap(&esp);
}
static void contador_yield(unsigned lim, uint8_t linea, char color) {
      char counter[COUNTLEN] = {'0'}; // ASCII digit counter (RTL).
      while (lim--) {
      char *c = &counter[COUNTLEN];
      volatile char *buf = VGABUF + 160 * linea + 2 * (80 - COUNTLEN);
      unsigned p = 0;
      unsigned long long i = 0;
      while (i++ < DELAY(6)) // Usar un entero menor si va demasiado
lento.
      while (counter[p] == '9') {
            counter[p++] = '0';
      }
      if (!counter[p]++) {
            counter[p] = '1';
      }
      while (c-- > counter) {
            *buf++ = *c;
            *buf++ = color;
```

```
}
     yield();
      }
}
void contador_run() {
      // Configurar stack1 y stack2 con los valores apropiados.
      uintptr_t *a = (uintptr_t *) &stack1[USTACK_SIZE-1];
      uintptr_t *b = (uintptr_t *) &stack2[USTACK_SIZE-1];
      //contador_yield(100, 0, 0x2F);
      *(a--) = (uintptr_t) 0x2F;
      *(a--) = (uintptr_t) 0;
      *(a) = (uintptr_t) 100;
      //contador_yield(100, 1, 0x4F);
      *(b--) = (uintptr_t) 0x4F;
      *(b--) = (uintptr_t) 1;
      *(b--) = (uintptr_t) 100;
      *(b--) = 0; //
      *(b--) = (uintptr_t) contador_yield; // para retorno de task_swap
      *(b--) = 0; //ebx
      *(b--) = 0; //esi
      *(b--) = 0; //edi
      *(b) = 0; //ebx
      // Actualizar la variable estática 'esp' para que apunte
      // al del segundo contador.
      esp = (uintptr_t) b;
      // Lanzar el primer contador con task_exec.
      task_exec((uintptr_t) contador_yield, (uintptr_t) a);
}
```

```
interrupts.c
#include "decls.h"
#include "interrupts.h"
static struct IDTR idtr;
static struct Gate idt[256];
// Multiboot siempre define "8" como el segmento de código.
// (Ver campo CS en `info registers` de QEMU.)
static const uint8_t KSEG_CODE = 8;
// Identificador de "Interrupt gate de 32 bits" (ver IA32-3A,
// tabla 6-2: IDT Gate Descriptors).
static const uint8_t STS_IG32 = 0xE;
void idt_install(uint8_t n, void (*handler)(void)) {
      uintptr_t addr = (uintptr_t) handler;
      idt[n].rpl = 0;
      idt[n].type = STS IG32;
      idt[n].segment = KSEG_CODE;
      idt[n].off 15 0 = addr & 0xFFFF;
      idt[n].off_31_16 = addr >> 16;
      idt[n].present = 1;
}
void idt init() {
  // (1) Instalar manejadores ("interrupt service routines").
  //excepciones
  idt_install(T_BRKPT, breakpoint);
  //faults
  idt_install(T_DIVIDE, divzero);
  // (2) Configurar ubicación de la IDT.
  idtr.base = (uintptr_t) idt;
  idtr.limit = 256*8 - 1;
 // (3) Activar IDT.
  asm("lidt %0" : : "m"(idtr));
}
```

```
#define outb(port, data) asm("outb %b0,%w1" : : "a"(data), "d"(port));
static void irq_remap() {
    outb(0x20, 0x11);
    outb(0xA0, 0x11);
    outb(0x21, 0x20);
    outb(0xA1, 0x28);
    outb(0x21, 0x04);
    outb(0xA1, 0x02);
    outb(0x21, 0x01);
    outb(0xA1, 0x01);
    outb(0x21, 0x0);
    outb(0xA1, 0x0);
}
void irq_init() {
 // (1) Redefinir códigos para IRQs.
 irq_remap();
 // (2) Instalar manejadores.
 idt_install(T_TIMER, timer_asm);
 idt_install(T_KEYBOARD, ack_irq);
 // (3) Habilitar interrupciones.
 asm("sti");
}
```

```
idt_entry.S
#define PIC1 0x20
#define ACK_IRQ 0x20
.globl breakpoint
breakpoint:
      // (1) Guardar registros.
      push %eax
      push %edx
      push %ecx
      // Preámbulo estándar
      push %ebp
      movl %esp, %ebp
      // (2) Preparar argumentos de la llamada.
      movl $0xB0, %ecx
      movl $14, %edx
      movl $breakpoint_msg, %eax
      // (3) Invocar a vga_write2()
      // vga_write2("Hello, breakpoint", 14, 0xB0);
      call vga_write2
      // (4) Restaurar registros.
      leave
      pop %ecx
      pop %edx
      pop %eax
      // (5) Finalizar ejecución del manejador.
      iret
.globl ack_irq
ack_irq:
      // Indicar que se manejó la interrupción.
      movl $ACK_IRQ, %eax
      outb %al, $PIC1
      iret
```

```
.globl timer_asm
timer_asm:
      // Guardar registros.
      push %eax
      push %ecx
      push %edx
      // hay que guardar?
      call timer
      // Restaurar registros.
      pop %edx
      pop %ecx
      pop %eax
      jmp ack_irq
.globl divzero
divzero:
      // Guardar registros
      push %eax
      push %ecx
      push %edx
      // incrementar ebx para cuando se reintente
      inc %ebx
      // (3) Invocar a vga_write_cyan()
      // vga_write_cyan("Se divide por ++ebx", 17);
      movl $17, %edx
      movl $divzero_msg, %eax
      call vga_write_cyan
      // Restaurar registros
      pop %edx
      pop %ecx
      pop %eax
      iret
.data
divzero_msg:
      .asciz "Se divide por ++ebx"
breakpoint_msg:
      .asciz "Hello, breakpoint"
```