

# Relatório P3 SO II

Gustavo Kundlatsch, Paola de Oliveira, Pedro Souza

28 de setembro de 2022

O objetivo do grupo era corrigir os problemas que apareceram no P2 e implementar todos os requisitos do P3. As modificações que fizemos de início pareceram corrigir o P2, e os testes estavam passando. Porém, conforme fomos desenvolvendo a integração dos requisitos do P3, chegamos em algum ponto onde o sistema não inicializa mais, apesar de gerar a imagem corretamente. Como não percebemos em que momento isso começou a ocorrer, não conseguimos descobrir o motivo, e escrevemos o relatório para explicar a entrega, destacando os principais pontos da implementação sucintamente.

```
timeout -f orgy:cmd -kill after:2s -signal:SIGKILL qemu-system-aarch64 -M raspi3 -cpu cortex-a53 -m 4 -n 1G -serial null -serial mon:stdio -nographic -no-reboot -device loader,file:hello.img,addr=0x00000000,force-rawmon -kernel hello.bin | tee hello.out

This is EPOS!

Setting up this machine as follows:
Node: kernel
Processor: 1 x Cortex A53 (ARMv8-A) at 600 MHz (BUS clock = 600 MHz)
Machine: Raspberry Pi3
Memory: 531407 KB [0x0000000000000000:0x000000003cffffff]
User Memory: 899360 KB [0x0000000000000000:0x000000003c400000]
I/O space: 1600 KB [0x000000003c400000:0x0000000040000000]
Node id: will get from the network!
Position: will get from the network!
Setup: 10712 bytes
Init: 9000 bytes
OS code: 150920 bytes data: 2568 bytes stack: 32768 bytes
APP code: 09616 bytes data: 884736 bytes
Extra: 278328 bytes
```

Figura 1: Erro não resolvido.

# 1 Stubs/Agents

A arquitetura adotada foi a seguinte: os arquivos relacionados a stubs foram dispostos no diretório `/include/syscall`, e cada um dos componentes possui um header próprio com o nome `stub_<componente>`: `address_space`, `alarm`, `chronometer`, `clock`, `condition`, `delay`, `fork`, `mutex`, `segment`, `semaphore`, `task` e `thread`. Todos os métodos dos stubs são descritos por um enum presente na classe `Message`. Por fim, a classe `Agent` possui um handler para cada tipo de mensagem recebida, e a trata de acordo com o comportamento esperado:

```
void exec() {
    switch(entity()) {
        case Message::ENTITY::FORK:
            handle_fork();
            break;
        case Message::ENTITY::DISPLAY:
            handle_display();
            break;
        case Message::ENTITY::THREAD:
            handle_thread();
            break;
        case Message::ENTITY::TASK:
            handle_task();
            break;
        case Message::ENTITY::ADDRESS_SPACE:
            handle_address_space();
            break;
        case Message::ENTITY::SEGMENT:
            handle_segment();
            break;
        case Message::ENTITY::MUTEX:
            handle_mutex();
            break;
        case Message::ENTITY::SEMAPHORE:
            handle_semaphore();
            break;
        case Message::ENTITY::CONDITION:
            handle_condition();
            break;
        case Message::ENTITY::CLOCK:
            handle_clock();
            break;
        case Message::ENTITY::ALARM:
            handle_alarm();
            break;
        case Message::ENTITY::DELAY:
```

```
        handle_delay();
        break;
    case Message::ENTITY::CHRONOMETER:
        handle_chronometer();
        break;
    default:
        break;
    }
}
```

## 2 Syscall

A syscall está separada em duas etapas: `syscall` e `syscalle`d, ambas implementadas no diretório `/src/architecture/armv8`. O arquivo `armv8_cpu_syscall.cc` possui a interface para realizar uma SVC passando o código da syscall (mensagem) pelo registrador `x0`. Já a o arquivo `armv8_cpu_syscalle`d.cc executa a função `_sysexec`, que é a função `_exec()` da classe `Agent`, responsável por chavear o código da chamada com uma função de componente do SO conforme descrito na seção anterior.

**Syscall:**

```
#include <architecture/armv8/armv8_cpu.h>

__BEGIN_SYS

void CPU::syscall(void * msg)
{
    ASM(
        "str x0, [sp, #-8]!    \n"
        "mov x0, %0           \n"
        "SVC 0x0              \n"
        "ldr x0, [sp, #8]!     \n"
        "" :: "r"(msg)
    );
}

__END_SYS
```

**Syscalle**d:

```
#include <architecture/armv8/armv8_cpu.h>

extern "C" { void _sysexec(); }

__BEGIN_SYS

void CPU::syscalle
```

d() {
 ASM("str lr, [sp, #-8]! \n"
 "str x0, [sp, #-8]! \n"
 "bl \_sysexec \n"
 "ldr x0, [sp, #8]! \n"
 "ldr lr, [sp, #8]! \n"
 );
}

\_\_END\_SYS

### 3 User Stack

Para utilizar uma stack do usuário foi inserida a função `init_user_stack` no arquivo `armv8.cpu.h`, que libera espaço para um contexto, assim como a função `init_stack` já fazia mas liberado espaço para um contexto adicional com a função `_go_user_mode`, que é implementada no arquivo `cortex.ic.cc` que basicamente realiza um pop para receber os valores nos registradores desse contexto. Para isso funcionar, no pop do contexto precisou ser alterado.

**Função `init_user_stack`:**

```
static Context * init_user_stack(Log_Addr usp,
Log_Addr ksp, void (* exit)(), int (* entry)(Tn ...), Tn ... an) {
    ksp -= sizeof(Context);
    Context * ctx = new(ksp) Context(entry, exit, usp, false);
    init_stack_helper(&ctx->_x0, an ...);
    ksp -= sizeof(Context);
    ctx = new(ksp) Context(&_go_user_mode, 0, 0, true);
    return ctx;
}
```

**Função `_go_user_mode`:**

```
void _go_user_mode() {
    ASM("
        ldr    x30, [sp], #8           \t\n\
        ldp    x0, x1, [sp], #16       \t\n\
        ldp    x2, x3, [sp], #16       \t\n\
        ldp    x4, x5, [sp], #16       \t\n\
        ldp    x6, x7, [sp], #16       \t\n\
        ldp    x8, x9, [sp], #16       \t\n\
        ldp    x10, x11, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x12, x13, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x14, x15, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x16, x17, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x18, x19, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x20, x21, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x22, x23, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x24, x25, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x26, x27, [sp], #16      \t\n\
        ldp    x28, x29, [sp], #16      \t\n\
        msr    spsr_el1, x30           \t\n\
        ldr    x30, [sp], #8           \t\n\
        msr    ELR_EL1, x30           \t\n\
        eret                          \t\n\
    ");
}
```

## 4 Interrupts

Foi adicionado uma lógica no `IC::entry` para verificar se a interrupção deve simplesmente chamar `dispatch` ou se é uma syscall acontecendo e deve realizar o procedimento correto:

```
switch (CPU::esr_el1() >> 26) {  
    case 0:  
        dispatch(i);  
        break;  
    case 0x15:  
        CPU::esr_el1(0);  
        CPU::int_enable();  
        CPU::syscalled();  
        break;  
    default:  
        dispatch(i);  
        break;  
}
```