# Lab2 实验文档

## 0. 前言

在 lab1 中,我们配置好了实验环境,并用汇编实现了一个可在 qemu 上运行的最小 OS 内核。本次实验中,我们将在源代码层面实现从汇编语言到 C 语言的衔接,这样,通过汇编实现 OS 的启动以及必要的初始化之后,便可以使用 C 语言来编写和实现 vga 输出等其他功能。

## 1. 代码框架说明

### MultibootHeader

此部分内容对应 multibootheader/multibootheader.s,是 lab1 中我们已经实现过的 multibootHeader。不同的是,在代码段中,我们不再用汇编指令进行输出,而是通过 call 指令,调用 \_start 过程。\_start 是 myos/start32.s 中代码起始处的标号,从此处开始,进行必要的初始化,以支持 C 程序运行。

因此,multibootHeader 的作用,是构建一个可被 qemu 识别的启动头。系统启动后,便将控制转入初始化过程myoS/start32.S 中。

```
.globl start
# multiboot specification version 0.6.96
MULTIBOOT_HEADER_MAGIC = 0x1BADB002
MULTIBOOT_HEADER_FLAGS = 0x00000000
MULTIBOOT_HEADER_CHECKSUM = -(MULTIBOOT_HEADER_MAGIC + MULTIBOOT_HEADER_FLAGS)
.section ".multiboot_header"
.align 4
    # multiboot header
    .long MULTIBOOT_HEADER_MAGIC
    .long MULTIBOOT_HEADER_FLAGS
    .long MULTIBOOT_HEADER_CHECKSUM
.text
.code32
start:
    call _start
    h1t
```

## myOS

此部分用于实现 OS 的初始化和具体功能模块。

### start32.S

上面已经提到,这个文件是对 OS 进行必要的初始化,以支持 C 程序运行。我们来具体介绍一下代码内容:

• \_start

```
.globl _start  # GNU default entry point
.text
.code32
_start:
   jmp establish_stack

dead: jmp dead  # Never here
```

程序从\_start 处开始运行, 跳转到 establish\_stack 处, 构建栈。
dead 部分是应对程序出错而设置的死循环,正常情况下,程序不会到达这个位置。

establish\_stack

```
establish_stack:
movl $???????, %eax # 填入栈底地址

movl %eax, %esp # set stack pointer
movl %eax, %ebp # set base pointer
```

这部分代码是在构建程序运行所需的栈。 esp 寄存器中存储的是栈顶指针(栈顶地址), ebp 寄存器中存储的是栈底指针(栈底地址), 初始时, 它们位于同一位置。我们所要做的, 是在 mov1 \$???????, %eax 一行填入一个地址, 其将作为栈底地址, 被赋给 esp 和 ebp。

需要注意,栈是从高向低增长的,因此,栈底地址是一个高地址。

此外,通过此种方式填入的地址,是一个硬编码的固定地址。如果你不喜欢硬编码,可以采取以下方案:

```
establish_stack:
movl $???????, %eax # 填入正确的内容
addl $STACK_SIZE, %eax # make room for stack
andl $0xffffffe0, %eax # align

movl %eax, %esp # set stack pointer
movl %eax, %ebp # set base pointer
```

此方案是利用操作系统在内存中结束处的地址(即 [???????? ] ,与参数 [STACK\_SIZE] 相加,来确定栈底地址。

注意:操作系统在内存中结束处的地址,可用.ld 文件中的一个变量表示。关于如何使用.ld 中的变量,请查看下面"代码布局说明"的部分

zero\_bss

```
# Zero out the BSS segment
zero_bss:
                          # make direction flag count up
   c1d
   movl $_end, %ecx # find end of .bss
   movl $_bss_start, %edi # edi = beginning of .bss
   subl %edi, %ecx # ecx = size of .bss in bytes
   shrl
                           # size of .bss in longs
         %ecx
   shrl %ecx
   xorl %eax, %eax # value to clear out memory
                          # while ecx != 0
   repne
                            # clear a long in the bss
   stosl
```

这部分是将 bss 段清零。bss 段的定义课堂上已经讲过,这里不再重复。上面每行代码的具体含义,本实验不做要求,感兴趣的同学可以自行了解。

• to\_main:

```
to_main:
call osStart
```

这部分是将控制转移到 osstart,也就是C程序的入口函数。从此处开始,我们终于回到熟悉的C语言了。

### osStart.c

```
// 用户程序入口
void myMain(void);

void osStart(void) {

    clear_screen();
    myPrintk(0x2, "Starting the OS...\n");
    myMain();
    myPrintk(0x2, "Stop running... shutdown\n");
    while(1);
}
```

此文件中是 OS C 程序部分的起始。这段程序中,将继续进行系统初始化(本实验中仅包含清屏),然后转入用户程序中。

### i386

此目录下是与 i386 底层硬件密切相关的代码文件。本实验中,只有一个 io.c。

• io.c

此文件中,通过 C 语言内嵌汇编,实现了 C 接口的 linb 和 outb 函数。这两个函数是我们进行串口输出和读写 vga 光标位置的基础。

```
unsigned char inb(unsigned short int port_from) {
   unsigned char value;
   __asm__ _volatile__ ("inb %w1, %b0": "=a"(value): "Nd"(port_from));
   return value;
}
```

### 代码简单介绍:

\_\_asm\_\_: 修饰符,表明接下来的代码是内嵌汇编。

\_\_volatile\_\_: 修饰符,确保这条指令代码不会被编译器优化。

inb: 汇编指令名。

%w1: 占位符。w 表示数据宽度为 16 bits (w = word), 1 表示此处使用第 1 个参数 (port\_from)。

%b0: 占位符。 b 表示数据宽度为 8 bits (b = byte), 0 表示此处使用第 0 个参数 (value)。

"=a"(value): a 表示寄存器 eax/ax/al (分别对应 eax 寄存器的 32 bits、低 16 bits、低 8 bits) , = 表示只读。组合起来,表示指令会将执行结果存入 eax/ax/al 中,然后 C 再从中读数据,存入 value 变量中。

"Nd"(port\_from): d 表示 edx/dx/dl 寄存器,此参数作为立即数存入 edx/dx/dl 中,然后参与指令的执行。N 代表范围为 0-255 (1字节)的立即数,用于对 out/in 指令进行位宽约束。

此外,可以注意到这条代码被两个冒号分隔。第一个冒号之前为汇编指令内容,第一、二个冒号之间是从这条汇编指令的执行所得到的参数,第二个冒号之后是 C 语言提供给汇编指令的参数。

```
void outb(unsigned short int port_to, unsigned char value) {
    _asm__ _volatile__ ("outb %b0, %w1":: "a"(value), "Nd"(port_to));
}
```

outb 的内嵌汇编与 inb 类似,这里只介绍不同之处:

"a"(value), a 仍然代表寄存器 eax/ax/al, 但这个参数是出现在第二个冒号之后。所以, a 的意义是: 将 value 值存入寄存器 eax/ax/al 中,然后由这个寄存器参与指令的执行。

#### dev

此目录下是与 gemu 模拟的硬件设备 (device) 密切相关的代码,也是本实验中,同学们需要完成的主要内容。

vga.c

请同学们在此文件中实现 vga 输出的功能接口,具体要求在文件的注释中。

vga 输出规则和显存地址与 lab1 相同。注意:向 vga 输出,是通过修改显存实现的,显存也属于内存,因此**建**议使用 C 语言指针进行显存读写。

此外,vga 输出需要进行光标位置的设置,它应该位于你最近输出过的字符的下一位(如果是换行符 \n,它应该位于下一行的首位置)。

#### 光标位置读写的规则:

(请不要看 ppt 上的"行号"、"列号")

vga 屏幕有 25 行 80 列,想象一下,将所有行首尾连接起来,形成一个大的一维数组。在这种情况下,第 0 行 第 0 列的偏移量是 0,第 1 行第 0 列的偏移量是 80,第 2 行第 0 列的偏移量是 160,以此类推。

**光标位置正是由这样一个一维偏移量决定的**,而不是我们直观上认为的 (x, y) 坐标。这个偏移量的位宽为 16 bits。

记录光标位置的是两个显卡相关的寄存器,它们的索引号分别为 0xe 和 0xf , 0xe 寄存器里存放**偏移量的高** 8 bits, 0xF 寄存器里存放**偏移量的低 8 bits**。

读写光标位置主要通过两个显卡相关端口进行,分别为 0x3p4 和 0x3p5。 0x3p5 是数据端口,与寄存器交互,它是一个复用端口,所以需要索引端口 0x3p4 来指明 0x3p5 是在与哪个寄存器交互。

### 具体来说:

向 0x3D4 输出 0xE , 表明: 0x3D5 在与 0xE 寄存器交互

然后, 就可以在 0x3D5 端口上进行 0xE 寄存器的输入输出

#### 注意:

- o 由于你是通过硬件端口输入输出, 所以请使用 outb 和 inb 函数
- 。 要获取偏移量的高、低 8 bits,请使用 C 语言的位操作运算符
- 。 C 语言中, 移位的优先级低于加法。因此, 若想要先移位再加, 应给移位带上括号, 如: (A << 8) + B
- uart.c

请同学们在此文件中实现串口输出的功能接口,具体要求在文件的注释中。

串口的输出规则与 lab1 相同。

#### 注意:

- 串口是硬件端口,向其输出内容,请使用 outb 函数。
- 。 对于 \n, 并不需要特殊处理, 直接输出, 即可换行。

### lib 和 printk

• lib/vsprintf.c

需要在此文件中实现一个函数 vsprintf, 它是 printf 类函数的格式串处理函数。

例如, 我们输入格式串:

```
"%d is a digit", 1
```

通过 vsprintf 函数处理, 会得到一个正常文本串:

```
"1 is a digit"
```

此函数推荐同学们从 C 语言库函数中移植,以支持后续实验(这也是将其放入 lib 目录的原因)。当然,你也可以选择自编实现,这种情况下,你需要能至少支持 %d。

printk/myPrintk.c

请同学们利用已经实现的 vga 和串口功能接口,补全此文件中的 myPrintk 和 myPrintf 函数。 myPrintk 和 myPrintf 的区别在于,它们分别是内核和用户的输出函数。

### include 和 userInterface.h

include 中是各个功能模块的头文件,其中声明了它们对外提供的接口。

userInterface.h 中是 OS 内核向用户程序提供的函数接口。

### userApp

此部分是用户程序, 本实验中仅包含一个简单的测试程序。

请同学们在 main.c 中填写自己的学号姓名,以供测试。

## 2. 编译和运行

本次提供了一键编译和运行的脚本,完成实验后,在命令行中进入实验根目录,输入:

```
./source2img.sh
```

即可一键编译、运行。

你也可以采用 lab1 中的方式来编译、运行:

```
make
```

qemu-system-i386 -kernel output/myOS.elf -serial stdio

如果一切正常, gemu 会输出如下结果:

Machine View



此外, 串口 (命令行) 也会输出同样的内容。

## 3. 实验要求

### 内容要求

- 1. 完成 myOS/dev/vga.c 文件, 实现 vga 输出功能
- 2. 完成 myos/dev/uart.c 文件, 实现串口输出功能
- 3. 通过自编或移植,完成 myOS/lib/vsprintf.c 文件
- 4. 完成 myOS/printk/myPrintk.c 文件, 实现 myPrintk/f 函数
- 5. 在 userApp/main.c 文件中, 填写具有与你相符的特异性的内容(如姓名、学号)
- 6. 完成实验报告

## 实验报告要求

1. 给出软件的框图,并加以概述 (5分)

参考老师 ppt 第 5-6 页

2. 说明主流程及其实现,画出流程图 (5分)

说明系统从启动到进入C程序运行阶段的流程

3. 说明主要功能模块及其实现 (10分)

结合你的源代码,说明你是如何实现预期功能的

- **4. 源代码组织说明 (目录组织、Makefile 组织)** (5分)
  - 目录组织: 以树形结构展示你的源码目录
  - Makefile 组织: 阅读各个 Makefile 文件,以树形结构,给出所有 Makefile 路径变量(如 OS\_OBJS)和目标文件.o 的组织方式,例如:

```
.

├── MULTI_BOOT_HEADER

├── output/multibootheader/multibootHeader.o

└── OS_OBJS

├── MYOS_OBJS

│ ├── ...

│ ├── ...

│ └── ...

└── USER_APP_OBJS

└── ...
```

### **5. 代码布局说明 (地址空间)** (5分)

阅读 myos/myos.1d 文件,给出各个段的起始地址(单位:字节)。如果难以确定地址的具体值,则要给出它是按多少字节对齐的。

例如, lab1 的代码布局:

Section	Offset (Base = 1M)	
.multiboot_header	0	
.text (代码段)	16 (为什么?)	

备注: .ld 中的变量可在汇编和 C 代码中使用,例如 \_end

其表示的地址值可在汇编中作为立即数使用:

```
$_end
```

在 C 语言中得到其表示的地址值:

```
extern unsigned long _end;
unsigned long _end_addr = (unsigned long) &_end;
```

### **6. 编译过程说明** (5分)

只需说明两点:

- 编译所用指令(以防有同学的实验需要使用特殊的编译方法)
- 编译的大致过程: 第一步,编译各个文件,生成相应的 .o 目标文件;第二步,根据链接描述文件,将各 .o 目标文件进行链接,生成 myos.elf 文件。

### **7. 运行和运行结果说明** (5分)

- 给出你的程序的运行方式 (以防有同学的实验需要使用特殊的运行方法)
- 以截图的形式,展示你程序的运行结果
- 8. 遇到的问题和解决方案说明 (可选)

### 提交要求

提交内容应为 **实验报告** + **源代码**,整个文件夹目录结构如下(你可以根据需要,自行修改 src/myos 和 src/userApp 中的目录结构,但请保证可以正常编译及运行):

```
.
|--- doc
```

```
| └─ report.pdf
  ├─ Makefile
  ├─ multibootheader
  │ └─ multibootHeader.S
  ├─ myos
  | ├─ uart.c
    | └─ vga.c
    ├─ i386
    ├─ include
      ├-- io.h
    | └─ vsprintf.h
    — 1ib
    | └─ vsprintf.c
    ├─ Makefile
    ├─ myos.1d
    ├─ osStart.c
   ├─ printk
   | └─ myPrintk.c
    ├─ start32.S
    └─ userInterface.h

    ─ source2img.sh

  ├─ main.c
    └─ Makefile
```

请将此文件夹打包为压缩包(格式不限),命名为 学号\_姓名\_1ab2 ,在 bb 系统作业区提交你只需要提交 PB18111888\_张三\_1ab2.zip 一个文件

提交 DDL: 2022 年 3 月 28 日 23:59, UTC/GMT+08:00, 逾期不接受补交

## 评分规则

内容	分值
实现 vga 输出	35
实现串口输出	5
成功移植/自编 vsprintf 函数	10
实现 myPrintk/f 函数,通过 userApp 中的测试	5
实验报告	40
代码风格	5