

Guía de creación de Kernel - TP ARQUI - ITBA

Lpinilla

November 1, 2018

Abstract

Este documento es una guía para ayudar en el desarrollo del kernel en el Trabajo Práctico de la materia Arquitectura de las computadoras. Disclaimer: Este documento no fue revisado por ningún miembro de la cátedra. Puede contener errores. Queda en su propia responsabilidad utilizar el contenido de este documento.

Consideraciones previas

Para habilitar Las versiones de Ubuntu mayores a 16.04 presentan problemas al querer manipular la IDT, se recomienda utilizar Docker **desde cero**.

PIC (Programmable Interface Controller)

Lo primero que hay que entender es que las computadoras tienen 2 PIC. El "MasterPIC" y el "SlavePIC". el slave está "colgado" del master (cascading), por lo tanto se puede deshabilitar o ignorar lo que venga de él desde el master (IRQ02).

Cada PIC tiene 2 entradas, una para leer los datos y otra para configurarlos, el master está en 0x21 y 0x20. El slave en 0xA1h y 0xA0 respectivamente.

IRQ

Cada PIC tiene 8 entradas, 1 bit por cada entrada → 2bytes para configurarlo.

Las entradas del IRQ son:

IRQ	Descripcin
MasterPIC	
0	Timer-Tick
1	Keyboard
2	Cascade (used internally by the two PICs. never raised)
3	COM2 (if enabled)
4	COM1 (if enabled)
5	LPT2 (if enabled)
6	Floppy Disk
7	LPT1 / Unreliable "spurious" interrupt (usually)
SlavePIC	
8	RTC
9	Free for peripherals / legacy SCSI / NIC
10	Free for peripherals / SCSI / NIC
11	Free for peripherals / SCSI / NIC
12	PS2-Mouse
13	FPU / Coprocessor / Inter-processor
14	Primary ATA Hard Disk
15	Secondary ATA Hard Disk

Masking del PIC

Para cambiar la configuracin del PIC tenemos que hacer un masking de bits. Para deshabilitar algo, tenemos que ponerlo en 1, en caso contrario esta habilitado.

Supongamos que queremos solamente habilitar el teclado, para eso habra que solamente dejar en 0 el bit 1 del MasterPic. Para eso debemos encontrar el valor en hexa que deja al primer byte del pic en 1101.

Recordando que cada PIC tiene 2 bytes para configurarlo, tenemos que hallar el valor.

En este caso, queremos que este todo en 1 menos el anteltimo bit: 1111-1101. La primer parte corresponde al valor F mientras que la segunda al D. Por lo tanto, el valor a mandarle al MasterPIC es FD.

```
picMasterMask:
push rbp
mov rbp, rsp
mov ax, di
out 21h,al
pop rbp
retn
```

Anlogamente configuramos el slavePIC con el valor FF para no habilitar ninguna otra interrupcion.

Interrupciones de Hardware

Recordando que una interrupción es un evento externo que ocurre, veamos como podemos realizar driver de un periférico específico (el teclado).

Cadena de ejecución de interrupciones

Veamos como resuelve la pc cuando se interactúa con el teclado.

1. Se aprieta una tecla en el teclado.
2. El teclado activa una interrupción al PIC.
3. El PIC recibe la interrupción desde el IRQ01 y se fija si la deja pasar o no.
4. Si la deja pasar, le indica al procesador que tiene una interrupción.
5. El procesador le indica si esta listo o no para recibir interrupciones.
6. Si esta listo, le envía, el PIC le envía cual de sus interrupciones se activó.
7. El microprocesador con esa información va a buscar a la IDT el registro correspondiente a la interrupción IRQ01.

En la IDT, el PIC está mapeado directamente, osea que IRQ0 arranca en X0h, IRQ1 en X1h, ... donde X en principio es 0 Pero ac hay un problema ya que las primeras 32 entradas de la IDT son excepciones por lo tanto se pisarían las entradas, por eso, se "mueve" el inicio de las IRQ. En este caso sería simplemente que X valga 2.

Por lo tanto, la tabla de los IRQ arranca en 20 (32 en hexa).

Creación de Interrupciones

Para crear un driver tenemos que manejar las interrupciones del periférico (ej Teclado). Para eso, tenemos que hacer un par de cosas:

1. Crear la entrada en la IDT.
2. En la entrada de la IDT, asignar un puntero a función que va a ser la rutina de ejecución de la interrupción.
3. De ser necesario, llamar desde la rutina a una función en C.

Por ejemplo: Se crea la interrupción en la entrada 21h. → la interrupción llama a la rutina de asm → la rutina llama a una función de C que se encarga de interactuar con la lectura del teclado.

Hay que entender que la rutina apuntada por la IDT no es lo que finalmente será lo que lee del teclado, esta rutina llama a una función de C que se va a encargar de eso y de proveer más funcionalidades.

Excepciones

Las excepciones son interrupciones que lanza el mismo procesador, por eso, se crean de la misma manera que las interrupciones.

Esta es una tabla con las excepciones más comunes.

Código	Decripción
0h	Division By zero
1h	Single-step interrupt (see trap flag)
2h	NMI
3h	Breakpoint (callable by the special 1-byte instruction 0xCC, used by debuggers)
4h	Overflow
5h	Bounds
6h	Invalid Opcode
7h	Coprocessor not available
8h	Double Fault
9h	Coprocessor Segment Overrun (386 or earlier only)
Ah	Invalid Task State Segment
Bh	Segment not present
Ch	Stack Fault
Dh	General Protection Fault
Eh	Page Fault
Fh	reserved
10h	Math Fault
11h	Alignment Check
12h	Machine Check
13h	SIMD Floating-Point Exception
14h	Virtualization Exception
15h	Control Protection Exception

Teclado

Una vez que se pueda leer del teclado y mostrar lo que se aprieta, podemos ver que las teclas no corresponden con lo que se escribe, esto es debido a que falta hacer un mapeo 1:1 con el teclado y sus respectivos valores.

Para resolver esto simplemente tenemos que tener el mapa de teclado y mapear las teclas antes de devolverlas.

Entradas comunes

Entradas más utilizadas cuando se lee en asm.

Entradas	Dispositivo
20-21h	MasterPIC
A0-A1h	SlavePIC
60-64h	Keyboard
70-71h	RTC

Pasaje de Parámetros en 64 bits

Este es el orden en el que se pasan

1. rdi.
2. rsi.
3. rdx.
4. rcx.
5. r8.
6. r9.

Modo de video

El modo de video es una forma distinta de leer la pantalla por parte del driver del monitor.

El estándar VGA-VESA nos permite varios modos de video para elegir, los distintos estándares suelen estar compuesto por lo siguiente:

1. Aspect Ratio.
2. Display Size.
3. Display Resolution.
4. Color depth.
5. Refresh Rate

Cada estándar distinto provee distintas opciones para estos items.

Para el TP, como tenemos que hacer un juego, voy a elegir el "Modo 13h" que fue bastante utilizado en videojuegos en su época por tener un fácil acceso a memoria ("Chunky Graphics").

Siguiendo una documentación en internet, para cambiar el modo el modo 13, tengo que poner AH en 00h y en AL el modo que quiero, en este caso AX quedaría: 0x0013h (o sino 4F02 en AX para el SVGA)

Para entrar en modo video tengo que cambiar el byte "cf_{gvesa}" a 1 en Pure64/src/sysvar.asm

En el mismo archivo podemos encontrar toda la información de VESA bajo el comentario del mismo nombre.

Para cambiar el modo, hay que hard-codear la instrucción en asm dentro de Pure64/src/Pure64.asm simplemente basta con poner:

```
;cambiar el modo 13h
mov ax, 0x13
int 0x10
```

Una idea para testear: El cambio de modo lo hacemos con la interrupción 10h del BIOS que después nuestra IDT pisa.. se podrá cambiar de lugar esa interrupción? Si efectivamente se puede cambiar de lugar el puntero de la rutina de ejecución de la entrada 10, podría cambiar de modo texto a modo video cuando quiera usando mi propia interrupción.

La pantalla generalmente puede ser descripta por los siguientes valores:

Width	Cuantos pixels hay en una linea horizontal
Height	Cuantas lineas horizontales hay
Pitch	Cuantos bytes en VRAM hay que saltar para ir un pixel abajo
Depth	Cuantos pixeles de colores se tiene
PixelWidth	Cuantos bytes en VRAM hay que saltar para ir un pixel a la derecha

VGA Mode 13h

La resolución de este modo es 320x200px.