

miniSO

Características

- código-fonte reduzido (*assembly* e C)
- facilidade de expansão
- para arquitetura Intel x86 em modo real
- uso do BIOS
- suporte a processos leves (threads)
- compilação com ferramentas MS-DOS
- setor de inicialização em Bootlib
- imagem com interpretador de comandos e comandos internos embutidos

Estrutura e código-fonte

- Setor de partida → boot.bl
- Imagem
 - init.c
 - comand.*
 - lib.*
 - scall.*
 - miniSO.asm, miniSO.h, miniSO.def
 - Makefile, miniSO.bxrc

SETOR DE PARTIDA

```
boot(size=512,signature=0xaa55,segment=0x07c0)
{
    fat(oem="miniSO",volume="BOOTDISK",disk=FD1440);
    setstack(0x0000,0x7c00);
    setcolor(0x07);
    putstr("Carregando minisSistema Operacional...");
    readdisk_chs(0x00,0,1,16,3,0x07e0,0x0000);
    readdisk_chs(0x00,1,0,1,18,0x0840,0x0000);
    readdisk_chs(0x00,1,1,1,18,0x0a80,0x0000);
    readdisk_chs(0x00,2,0,1,18,0x0cc0,0x0000);
    jump(0x07e0,0x0000);
}
```

SETOR DE PARTIDA (COMPILAÇÃO)

```
bootlib -o boot.asm boot.bl  
tasm boot  
tlink boot  
exe2bin boot boot.bin  
bootcopy
```

IMAGEM

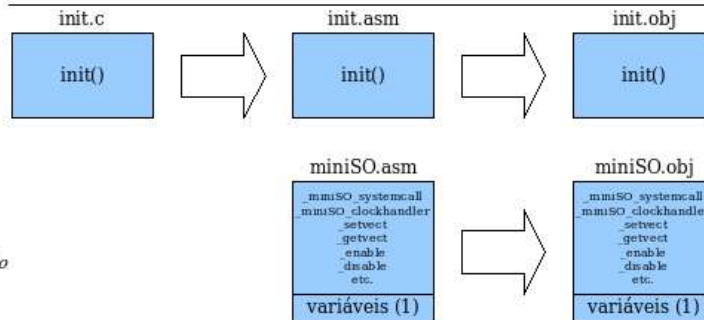
- código de inicialização (init.c), incluindo rotinas internas e a rotina de atendimento da interrupção do relógio (miniSO.asm)
- aplicações, incluindo o interpretador de comandos (command.c)
- biblioteca (lib.c)
- chamadas de sistema (scall.c)
- operações especiais com “inteiros” (miniSO.asm): N_LXMUL@, LXMUL@, etc.

COMPILAÇÃO DA IMAGEM

INICIALIZAÇÃO E SUPORTE

Código de inicialização:

- inicializações diversas
- ativação do interpretador de comandos



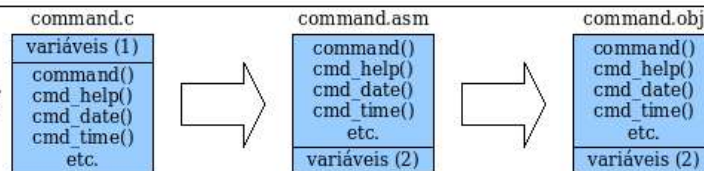
Código de suporte:

- ponto de entrada das chamadas de sistema
- rotina de atendimento da interrupção do relógio
- biblioteca interna do miniSO

NÍVEL DE APLICAÇÃO

Interpretador de comandos:

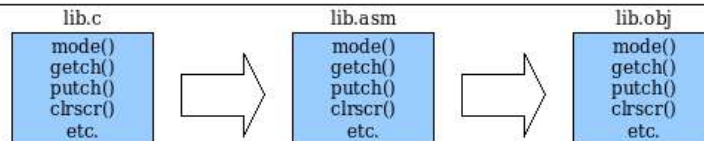
- variáveis globais do interpretador de comandos
- função principal do interpretador de comandos
- funções dos comandos internos



BIBLIOTECA

Biblioteca padrão do miniSO:

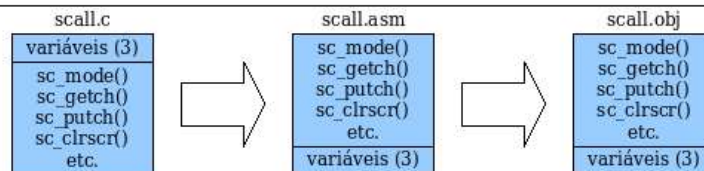
- funções da biblioteca



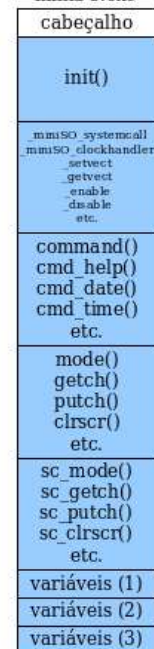
CHAMADAS DE SISTEMA

Implementação das chamadas de sistema:

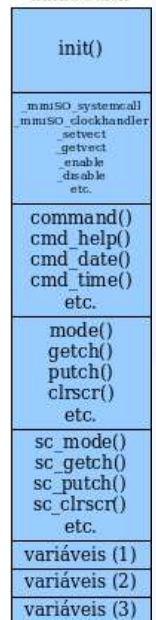
- variáveis globais usadas pelas chamadas de sistema
- funções que implementam cada uma das chamadas de sistema



miniSO.exe



miniSO.bin



INICIALIZAÇÃO DO REG. DS

- cada .obj tem segmentos de código e dados
- na formação do .exe todos os segmentos de código são agrupados, da mesma forma que todos os segmentos de dados
- CS deverá apontar para o código
- DS deverá apontar para os dados
- SS deverá apontar para a pilha

INICIALIZAÇÃO DO REG. DS

- CS: apontará automaticamente para a área da memória onde a imagem foi colocada (0x07e00) pois o boot executa um JMP para esta área
- SS: é definido na inicialização (por escolha do desenvolvedor)
- DS: como inicializar DS?
 - $DS = \text{área de código} + \text{tamanho do código}$
 - $DS = 0x07e00 + \text{tamanho do código}$

INICIALIZAÇÃO DO REG. DS

- questões:
 - qual o tamanho do código?
 - isto está no cabeçalho do executável
 - e também no no arquivo MINISO.MAP
- problema:
 - na inicialização, DS tem que ser inicializado
 - mas como saber qual o tamanho do código sem compilar o miniSO

INICIALIZAÇÃO DO REG. DS

- solução:
 - compilar o miniSO
 - descobrir o tamanho do código em MINISO.MAP
 - definir o tamanho do código em miniSO.def
 - recompilar o miniSO e
 - executá-lo

MINISO.MAP

Start	Stop	Length	Name	Class
00000H	0278DH	0278EH	_TEXT	CODE
0278EH	03333H	00BA6H	_DATA	DATA
03334H	036D0H	0039DH	_BSS	BSS

Detailed map of segments

0000:0000	00B8	C=CODE	S=_TEXT	G=(none)	M=INIT.C	ACBP=28
0000:00B8	0EED	C=CODE	S=_TEXT	G=(none)	M=COMMAND.C	ACBP=28
0000:0FA5	07AD	C=CODE	S=_TEXT	G=(none)	M=LIB.C	ACBP=28
0000:1752	01AF	C=CODE	S=_TEXT	G=(none)	M=MINISO.ASM	ACBP=28
0000:1901	0E8D	C=CODE	S=_TEXT	G=(none)	M=SCALL.C	ACBP=28
0278:000E	004E	C=DATA	S=_DATA	G=DGROUP	M=INIT.C	ACBP=48
0278:005C	09C2	C=DATA	S=_DATA	G=DGROUP	M=COMMAND.C	ACBP=48
...						

miniSO.def

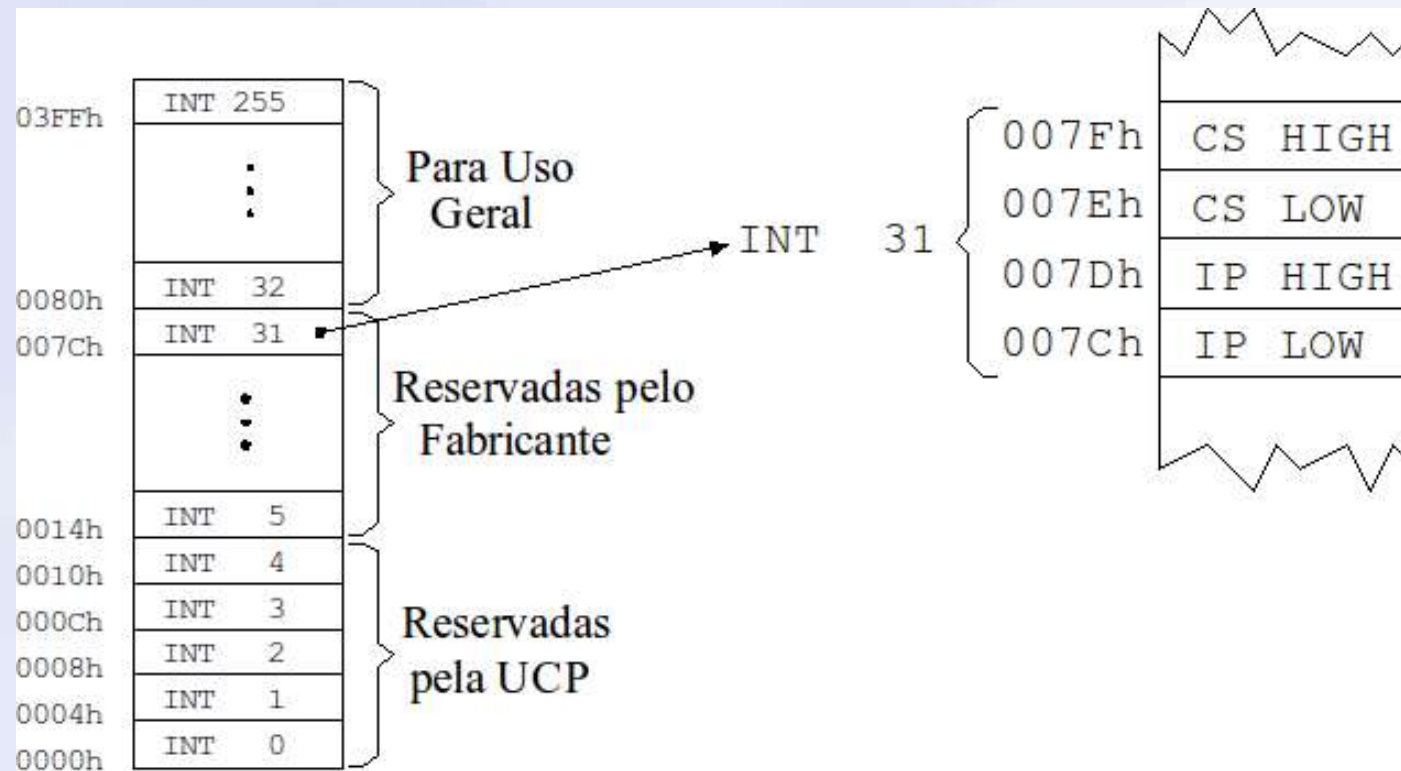
```
# ----- Variaveis -----  
# Deslocamento ate o inicio do segmento de dados (hexadecimal)  
DATA      = 0278  
# Segmento de codigo onde a imagem do miniSO sera colocada (hexadecimal)  
CODE      = 07e0  
# Versao do miniSO  
VERSION = 2007
```

SUORTE À EXEC. CONC.

- envolve entendimento do mecanismo de interrupções
- desvio da interrupção do relógio
- implementação do chaveamento de contexto

CONTROLE DE INTERRUP.

- 256 vetores de interrupção, cada um com 4 bytes (0x00000 até 0x003ff)



CONTROLE DE INTERRUPT.

- Ao detectar uma interrupção x , a UCP:
 - termina a instrução atual e avança IP para a próxima instrução
 - coloca os flags na pilha (SS:SP)
 - desativa os bits de estado IF e TF
 - coloca CS na pilha
 - coloca IP na pilha
 - executa jump p/ conteúdo de $x * 4$ (=pos. mem. end. rot. at. int.)

CONTROLE DE INTERRUPT.

- IRET encerra a rotina de atendimento de interrupções e:
 - retira IP da pilha
 - retira CS da pilha
 - retira flags da pilha

CRIAÇÃO DE UMA ROT. AT. INT.

- modificador interrupt:

```
void interrupt clockhandler()  
{  
[...]  
}
```

CRIAÇÃO DE UMA ROT. AT. INT.

```
; salva registradores
push ax
push bx
push cx
push dx
push es
push ds
push si
push di
push bp

mov bp,offset DADOS_ROTINA
mov ds,bp

mov bp,sp

sub sp,TAM_DADOS

; Código da função: ...
```

```
mov sp,bp ; (*) Só
aparece quando há variáveis
locais
; recupera o valor dos
registradores
pop bp
pop di
pop si
pop ds
pop es
pop dx
pop cx
pop bx
pop ax
iret
```

CRIAÇÃO DE UMA ROT. AT. INT.

```
/* Protótipo da função getvect() */  
void interrupt (*getvect(int interruptno))();
```

```
/* Declaração de uma variável para receber o  
endereço de uma rotina de atendimento de  
interrupções */  
void interrupt (*ender)();
```

```
/* Obtém o endereço da rotina de atendimento de  
interrupções 0x08 */  
ender = getvect (0x08);
```

CRIAÇÃO DE UMA ROT. AT. INT.

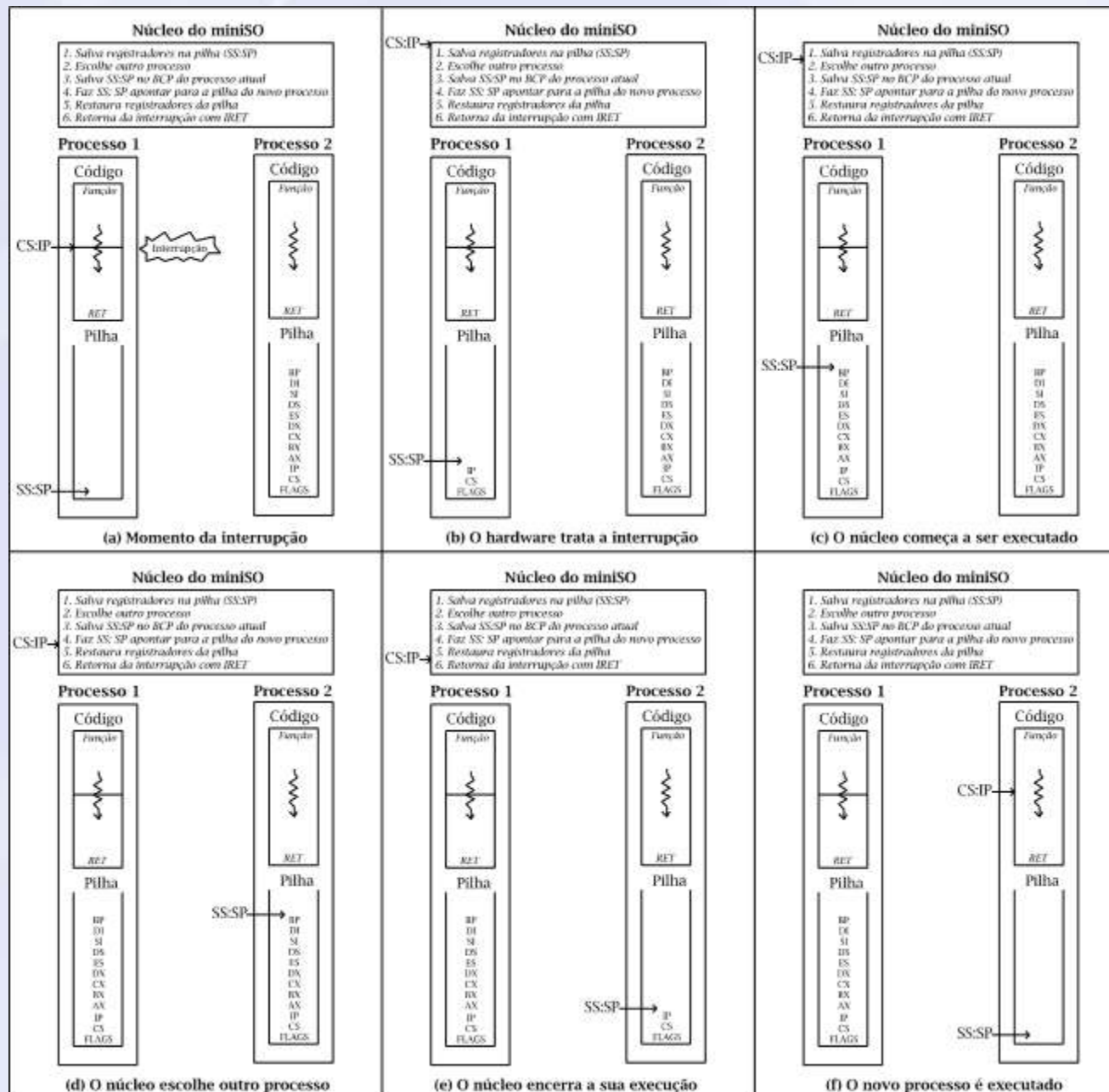
```
/* Protótipo da função setvect() */  
void setvect(int intno, void interrupt (*isr)());  
  
/* Código da nova rot. at. da interrupção 0x21 */  
void interrupt nova_int_21h()  
{  
[...]  
}  
  
[...]  
/* Define end. at. interrupção 0x21 */  
setvect(0x21,nova_int_21h);
```

COMPART. DE TEMPO

- consiste em dividir o tempo entre os processos em execução
- é obtido desviando-se a int. do relógio (8)
- a int. do relógio ocorre por padrão 18,2x/s
- passos:
 - obter end. da rot. de at. do rel. original
 - criar uma função de at. nova que fará o chaveamento de contexto
 - desviar a int. 8 para a nova rot. (c/ setvect)

CHAVEAMENTO DE CONTEXTO

- durante a execução da rot. de at., todos os registradores estão na pilha
- para passar a exec. de um processo para outro, basta fazer o ponteiro de pilha apontar para a pilha de outro processo
- ao sair da rot. de at., os registradores do outro processo serão desempilhados e a execução continua no outro processo
- para criar um novo processo, é preciso preencher a sua pilha



ESTRUTURAS DE DADOS

- tipos simples:

```
typedef int      pid_t;  
typedef int      pcb_t;  
typedef unsigned signal_t;  
typedef int      semid_t;
```

ESTRUTURAS DE DADOS

- BCP/PCB e tabela de processos:

```
typedef struct {  
    pid_t    pid;  
    pid_t    ppid;  
    int      status;  
    unsigned ss;  
    unsigned sp;  
    signal_t recvsig;  
    signal_t waitsig;  
    pcb_t    wait;  
    pid_t    waitfor;  
    int      waitres;  
    pcb_t    zombies;  
    pcb_t    prev;  
    pcb_t    next;  
} miniSO_PCB;
```

```
miniSO_PCB  
miniSO_thread[miniSO_MAXTHREADS];
```

ESTRUTURAS DE DADOS

- Chamadas para gerência de processos:
 - startthread()
 - killthread()
 - waitthread()
 - exitthread()
 - getpid()
 - getppid()
 - sendsignal()
 - waitsignal()

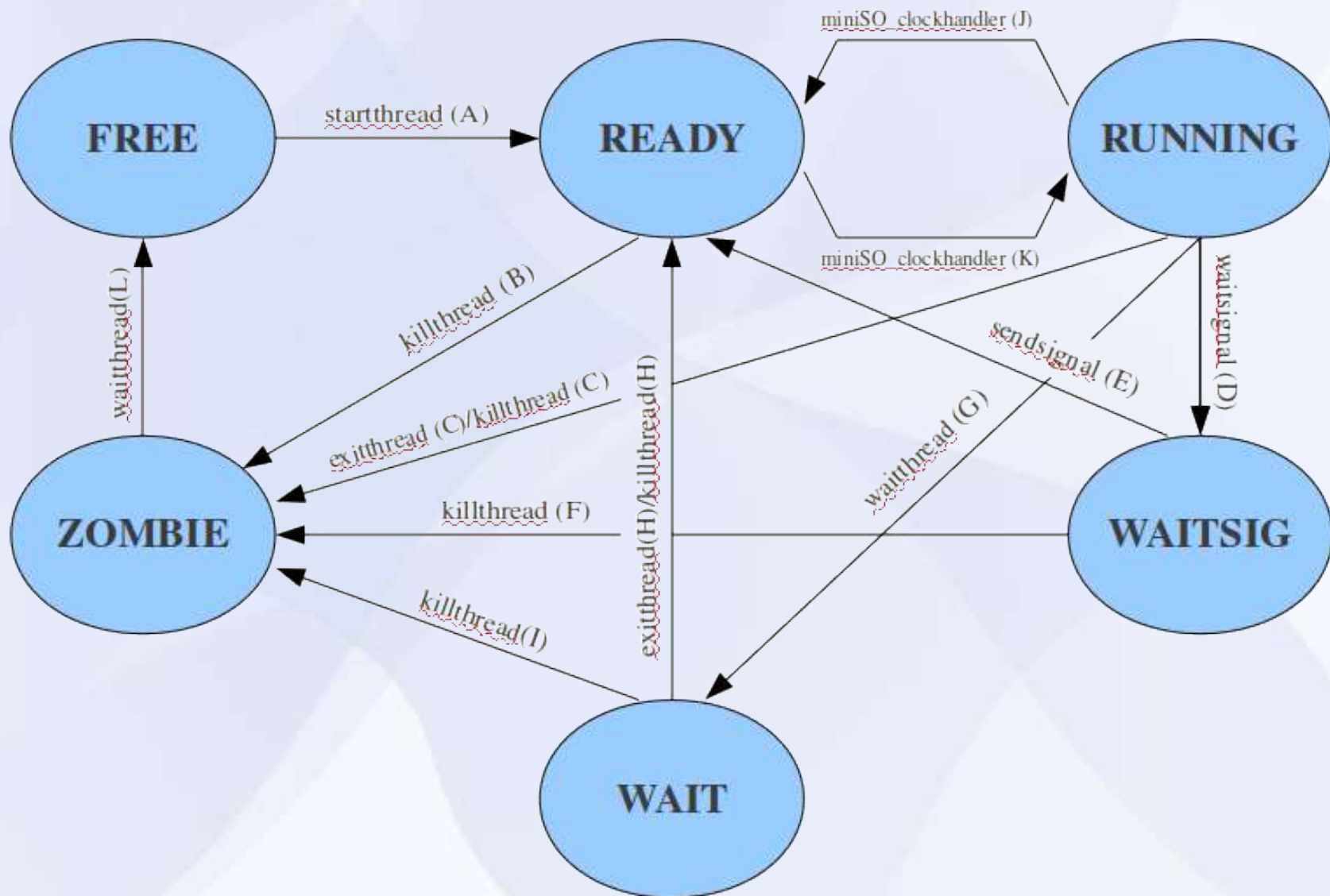
ESTRUTURAS DE DADOS

- Estados de processos
 - FREE
 - READY
 - RUNNING
 - WAITSIG
 - WAIT
 - ZOMBIE
 - WAITSEM

ESTRUTURAS DE DADOS

- Listas e campos de controle de estado
 - lista de BCPs livres (miniSO_free)
 - lista de prontos (miniSO_ready)
 - lista de espera por sinais (miniSO_waitsig)
 - lista de processos-filho em estado zumbi (campo zombies do BCP do processo-pai)
 - campo wait do BCP de cada processo contém pai que está esperando pelo final da execução de um processo-filho

DIAG. DE TRANS. DE EST.



ESTRUTURAS DE DADOS

- Semáforos

```
typedef struct {  
    int    status;  
    semid_t semid;  
    int    value;  
    pcb_t queue;  
} minISO_SEM;
```

```
minISO_SEM  
minISO_sem[minISO_MAXSEMAPHORES];
```

ESTRUTURAS DE DADOS

- Chamadas para semáforos:
 - `semid_t sc_semcreate(int value);`
 - `int sc_semaphore (semid_t s,int value);`
 - `int sc_semaphore (semid_t s);`
 - `int sc_semaphore (semid_t s);`
 - `int sc_semaphore (semid_t s);`