# RustOS Système d'exploitation en Rust

Orphée Antoniadis

Projet de Bachelor - Prof. Florent Glück Hepia ITI 3ème année

Semestre de Printemps 2017-2018





## Résumé

Le but de ce projet est d'étudier le langage Rust, en particulier son utilisation pour l'implémentation d'un système d'exploitation de type bare metal. Le langage Rust se révèle particulièrement intéressant en tant que digne successeur de C: beaucoup plus robuste que ce dernier et potentiellement tout aussi rapide. La première partie du projet sera de comprendre les paradigmes de programmation utilisés par Rust ainsi que ses caractéristiques principales. Dans un deuxième temps, il s'agira d'implémenter un système d'exploitation très simple, similaire à celui réalisé au cours logiciel « Programmation système avancée » mais écrit en Rust plutôt qu'en C.

# Table des matières

1	Intr	oduction	9
	1.1	Contexte	9
	1.2	Objectif	9
2	Ana	lyse	10
3	Con	ception	11
	3.1	Environnement de développement	11
	3.2	Technologies	11
		3.2.1 Nasm	11
		3.2.2 Rustup	11
		3.2.3 Cargo et Xargo	11
		3.2.4 QEMU	12
	3.3	Architecture	12
4	Rus	t	13
5	Exé	cution du kernel	14
_	5.1		14
	5.2	-	14
	5.3		15
		5.3.1 Principe général	15
		5.3.2 GRUB	16
			16
6	Ges	tion mémoire	17
	6.1	Introduction	17
	6.2	GDT	18
	6.3	Segmentation	20
	6.4	Pagination	22
7	Peri	phériques	23
	7.1	Interruptions	23
		7.1.1 Introduction	23
		7.1.2 IDT	23
	7.2	Ports	23
	7.3	VGA	23
	7.4	<i>Timer</i>	23
	7.5	Clavier	23
8	Syst	tème de fichiers	24
	8.1	Introduction	24
	8.2	Structure	24
9	Rés	ultats	25

10	Discussions	26
	10.1 Problèmes rencontrés	26
	10.2 Améliorations possibles	26
11	Conclusion	27
12	Références	28

# Table des figures

1	Strucutre du fichier ELF	15
2	Boot d'une machine à base de BIOS	15
3	Exemple d'adressage mémoire	17
4	Protection mémoire avec un MMU	18
5	Exemple d'une GDT	18
6	Structure d'une entrée dans la GDT	19
7	Access byte et Flags	19
8	Descripteur de GDT	20
9	Translation d'adresse	20
10	Structure d'un sélecteur de segment	21
11	Couleurs du mode texte VGA	23

# Remerciements

# Convention typographique

Lors de la rédaction de ce document, les conventions typographique ci-dessous ont été adoptées.

- Tous les mots empruntés à la langue anglaise ont été écrits en italique
- Toute référence à un nom de fichier (ou dossier), un chemin d'accès, une utilisation de paramètre, variable, ou commande utilisable par l'utilisateur, est écrite avec la police d'écriture Courier New.
- Tout extrait de fichier ou de code est écrit selon le format suivant :

```
fn main() {
    println!("Hello, world!");
}
```

## Acronymes

BIOS Basic Input Output System. 14, 15

CPU Central Processing Unit. 18, 19, 22

ELF Executable and Linkable Format. 10, 11, 14

GCC GNU Compiler Collection. 11, 13

**GDT** Global Descriptor Table. 17–20

GRUB GRand Unified Bootloader. 11, 15

IA-32 Intel Architecture, 32-bit. 16, 17

IDT Interrupt Descriptor Table. 22

**ISO** International Organization for Standardization. 11, 15

LDT Local Descriptor Table. 19, 20

MBR Master Boot Record. 14, 15

MMU Memory Management Unit. 16, 17, 19

**OS** Operating System. 10, 13–15, 20, 22

PC Personal Computer. 14

PIO Port Input/Output. 22

**RAM** Random Access Memory. 16

VGA Video Graphics Array. 22

VRAM Video Random Access Memory. 14

# 1 Introduction

- 1.1 Contexte
- 1.2 Objectif

# 2 Analyse

## 3 Conception

### 3.1 Environnement de développement

La machine utilisée pour le développement du projet est un MacBook Pro avec un processeur Intel à 3 GHz. Il a quand même fallut utiliser une machine virtuelle (VMware) utilisant Linux (Ubuntu 16.04.4 LTS) pour la compilation. Ce choix a été fait car il existe beaucoup plus de documentation sur l'implémentation de systèmes d'exploitation sur Linux que sur Mac. Bien que Mac OS soit un système UNIX, les exécutables générés sur cet environnement n'ont pas le même format que ceux générés sur Linux qui sont au format ELF. Ceci rend le développement d'OS légèrement différent sur Mac OS.

### 3.2 Technologies

#### 3.2.1 Nasm

Bien que le système d'exploitation développé devait être sur Rust, certaines parties ont du être faites en assembleur car étant trop bas niveau pour le Rust. Ces éléments seront décrits plus loin dans ce document. Nasm a été utilisé pour compiler le code assembleur x86 en ELF 32-bits. Nasm produit des fichiers objets pouvant être liés à d'autres fichiers objets afin de créer un exécutable.

#### 3.2.2 Rustup

Rust sera décrit plus en détails dans un prochain chapitre. Ce qu'il faut savoir est que Rust est distribué sous trois versions différentes. La version *stable*, la version *beta* et la version *nightly*. La version *nightly* possède plus de fonctionnalités mais sa stabilité n'est pas garantie. Cette version a été utilisée pendant le développement du projet et l'utilitaire Rustup a été utilisé pour son installation. Cet utilitaire permet de simplifier l'installation de Rust quand on souhaite une version différente de la dernière version stable de Rust.

#### 3.2.3 Cargo et Xargo

Lors du développement d'un système d'exploitation type bare metal, on souhaite s'affranchir de toute dépendance à une librairie externe. Tout doit être refait depuis le début. Le code est donc compilé sans la bibliothèque standard (std). Rust a tout de même besoin d'une base pour être compilé. Cette base est fournie par la librairie core. Cette librairie est minimale et permet de ne définir que les primitives de Rust. Pour gérer les dépendences d'un projet Rust, il est conseillé d'utiliser le gestionnaire de paquets cargo. Le problème est que cargo ne permet pas de lier la librairie core à un projet. Heureusement, un autre utilitaire basé sur cargo existe et permet d'installer par défaut la librairie core pour des projets sans bibliothèque standard. Cet utilitaire se nomme xargo et est utilisé pour compiler le code Rust en fichiers objets

#### 3.2.4 **QEMU**

Le compilateur GCC a été utilisé pour *linker* les fichiers objet générés par nasm et xargo. GCC génère un fichier au format ELF. Pour utiliser ce fichier comme un système d'exploitation *bootable*, il faut en faire une image ISO *bootable*. Pour se faire, l'utilitaire genisoimage est utilisé, couplé au *bootloader* GRUB. L'image ISO est finalement exécutée par la machine virtuelle QEMU. QEMU est une machine virtuelle pouvant émuler une architecture. Pour ce projet, l'architecture i386 a été choisie afin d'émuler un processeur Intel 32-bits.

### 3.3 Architecture

# 4 Rust

### 5 Exécution du kernel

### 5.1 Compilation

Quand on veut compiler un simple code C en utilisant GCC par exemple, le compilateur passe par plusieurs étapes. Le préprocesseur génère d'abord un fichier C en fonction des directives de préprocesseur. Ce fichier C est ensuite compilé en code assembleur qui est lui même compilé en code objet. Le linker permet ensuite de lier les différents fichiers objets et générer un exécutable. Nous avons déjà eu un aperçu des différentes étapes de la compilation d'un OS de type bare metal dans la partie 3.2. A la différence de la compilation d'un code C, nous avons d'un côté du code assembleur et de l'autre du code Rust. Nasm et cargo permettent tous deux de générer des fichiers objets. Il n'y a donc que la dernière étape à effectuer ce que GCC permet de faire avec la commande suivante.

```
gcc $(OBJS) -T $(LINKER) -static -m32 -ffreestanding -nostdlib -o $@ $(RUST)
```

Ici, \$(OBJS) représente les fichiers objets générés par nasm, \$(LINKER) est un fichier permettant de faire l'édition des liens et \$(RUST) représente les fichiers objets générés par Rust.

### 5.2 Linking

Nous avons vu dans la partie précédente que GCC a besoin d'un fichier pour faire l'édition des liens. Si ce fichier n'est pas donné, il en utilise un par défaut. Le *linker* permet de structurer le code par sections. Prenons pour exemple le *script* utilisé pour ce projet.

```
ENTRY(entrypoint)
1
     SECTIONS {
2
       = 1M;
3
4
       .boot ALIGN(4):
5
          *(.multiboot)
6
7
       .stack ALIGN(4):
8
9
          *(.stack)
10
11
       .text ALIGN(4K) :
12
13
          *(.text*)
14
15
       .rodata ALIGN(4K) :
16
17
          *(.rodata*)
18
19
       .data ALIGN(4K) :
20
21
          *(.data*)
22
       }
23
       .bss ALIGN(4K) :
24
25
          *(COMMON)
26
27
          *(.bss*)
28
     }
29
```

L'appel à ENTRY permet de spécifier l'entrée du kernel. Pour un simple programme en C l'entrée serait le main. Ici, ce sera l'entrée de notre kernel donc la première fonction exécutée au boot. SECTION va dire au linker où placer les parties du code. Par exemple, la section .text contiendra le code et la section .data contiendra les variables initialisées [1, 2, 3]. Voici donc la structure du fichier ELF qui serait généré à l'aide de ce script.

0 1						
۰	ELF header					
	1MB					
	Multiboot header					
	Stack					
	Code					
Read only data						
	Initialized data					
	Uninitialized data					

FIGURE 1 – Strucutre du fichier ELF

A noter que les sections commencent avec un *offset* de 1MB. Nous avons eu besoin de faire ça car les premiers 1MB dans un OS sont reservés [4]. La mémoire vidéo (VRAM) se situe par exemple dans cette zone.

#### 5.3 Boot

#### 5.3.1 Principe général

Quand un ordinateur est allumé, un signal est envoyé à la carte mère qui démarre l'alimentation. Le processeur démarre alors en mode 16-bits. Le signal "Power Ok" est envoyé au BIOS qui est le *firmware* du PC (localisé en mémoire flash de la carte mère). Le BIOS initialise alors la séquence POST (*Power On Self Test*) qui vérifie que chaque périphérique est alimenté et que la mémoire est ok puis initialise chaque périphérique et enfin redonne la main au BIOS qui continue le *boot*. Le BIOS charge ensuite les 512 premiers bytes (MBR) du premier disque qui doit charger le *kernel* en mémoire et l'exécuter. Pour résumer, le *boot* d'une machine à base de BIOS se déroule de la manière ci-dessous.

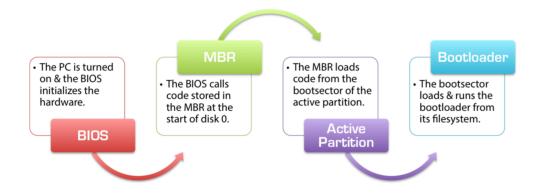


FIGURE 2 – Boot d'une machine à base de BIOS

#### 5.3.2 GRUB

Le MBR contient ce qui est appelé le bootloader. Le bootloader est le morceau de code qui va charger le kernel en mémoire et l'exécuter. C'est ici qu'entre en scène GRUB. GRUB est un bootloader puissant et versatile permettant de charger n'importe quel type de système d'exploitation. Son initialisation se fait par étapes.

- Stage~1 : Chargé en mémoire par le BIOS depuis le MBR, il contient le code pour charger le Stage~1.5
- Stage 1.5 : Chargé en mémoire par le Stage 1, il contient les drivers nécessaires à l'accès au système de fichiers par le Stage 2
- Stage 2 : Chargé en mémoire par le Stage 1.5, il affiche le menu de GRUB. Il permet de sélectionner et charger un OS

GRUB permet de charger n'importe quel type de système d'exploitation grace au standard *Multiboot*. Ce standard permet à tout *bootloader* de charger tout OS compatible [5].

#### 5.3.3 Image ISO

Nous avons déjà pu voir que le *boot* du *kernel* se faisait à partie d'une image ISO dans la partie 3.2.4. Pour qu'une image ISO soit *bootable*, il est nécessaire que GRUB soit installé dans les huit premiers KB du disque. Prenons l'arborescence suivante :

```
isofiles
boot
grub
```

Les fichiers kernel.elf (kernel sur lequel nous voulons booter), menu.lst (fichier de configuration de GRUB) et stage2\_eltorito doivent être copiés de manière à obtenir l'arborescence suivante :

```
isofiles
  boot
    grub
    menu.lst
    stage2_eltorito
  kernel.elf
```

Pour finir, il faut exécuter la commande :

```
genisoimage -R -b boot/grub/stage2_eltorito -input-charset utf8 -no-emul-boot \
-boot-info-table -o os.iso isofiles
```

Cette commande génerera une image ISO bootable nommée os.iso.

### 6 Gestion mémoire

#### 6.1 Introduction

Le système d'exploitation développé est exécuté sur une architecture IA-32 aussi appelée i386. Ceci qui veut dire que la mémoire est adressée sur 32 bits.  $2^{32} = 4Go$ , donc la mémoire physique (RAM) a une taille totale de 4Go dans notre système d'exploitation. Lorsqu'une tache est exécutée, elle est chargée en mémoire et est définie par la paire base et limite. La base est son adresse physique dans la RAM et la limite est sa taille. La figure 3 donne un exemple d'adressage de plusieurs processus.

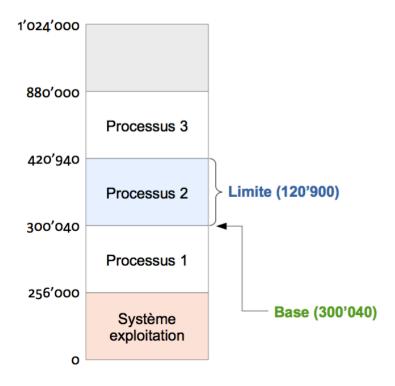


FIGURE 3 – Exemple d'adressage mémoire

Une tache possède son propre espace d'adressage dit virtuel. Pour le processus 1 de la figure 3, l'adresse 0 est en fait à l'adresse physique 300040. Il y a donc besoin de translater l'adresse virtuelle en adresse physique. C'est là qu'entre en jeu le MMU (Memory Mangement Unit). Le MMU est un dispositif matériel permettant de faire cette translation d'adresses. A chaque référencement mémoire, il va convertir l'adresse virtuelle en adresse physique et regarder si elle ne dépasse pas la limite du processus. Le MMU permet donc aussi de protéger la mémoire car il va empêcher toute référence à une zone extérieure au processus (voir figure 4).

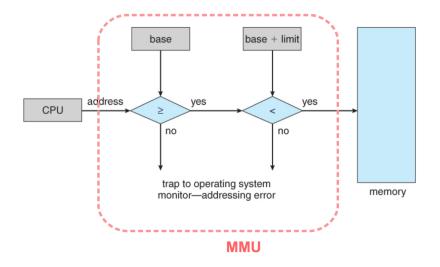


FIGURE 4 – Protection mémoire avec un MMU

Dans une architecture IA-32, la translation d'adresses se fait à l'aide de descripteurs définissant des segments de mémoire. Ces descripteurs sont contenus dans une table de descripteurs.

#### 6.2 GDT

Comme dit précedement, la translation d'adresses se fait à l'aide de descripteurs de segment de mémoire contenus dans une table de descripteurs. Cette table est la GDT (Global Descriptor Table) [6]. Chaque descripteur est défini par sa base (son adresse physique), sa limite (sa taille) et son niveau de privilèges (allant de 0 à 3, le niveau 0 ayant le plus de privilèges et le niveau 3 le moins). Ci dessous, la figure 5 montre un exemple d'une GDT.

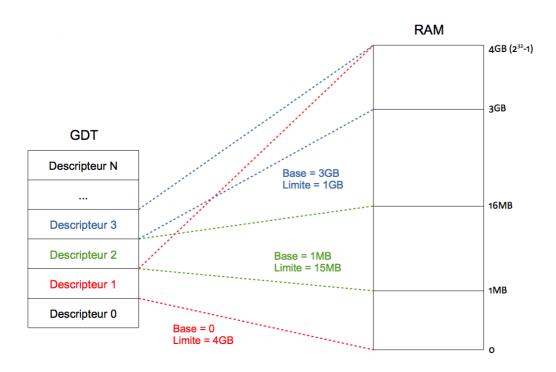


FIGURE 5 – Exemple d'une GDT

La GDT est contenue en mémoire. Chaque entrée (ou descripteur) de la table de descripteurs sont sur 64 bits et sont définis par la structure de la figure 6.

31 16						15 0		
Base 0:15						Limit	0:15	
63 56	55 5	2 5	51	48	47	40	39	32
Base 24:31	Flags	5 .	Lim 16:1	it 9	Acc	ess Byte	Base	16:23

FIGURE 6 – Structure d'une entrée dans la GDT

- La base est sur 32 bits et est divisée en 3 parties dans une entrée. Les bits 16 à 31, 32 à 39 et 56 à 63 contiennent la base
- La limite est sur 20 bits et est divisée en 2 parties dans une entrée. Les bits 0 à 15 et 48 à 51 contiennt la limite
- L'Access byte contient des bits de contrôle pour l'accès aux données du segment (privilèges, écriture ou lecture, etc...). Il est décrit plus en détails dans la figure 7
- Les Flags sont aussi des bits de contrôle et sont décrits plus en détails dans la la figure 7

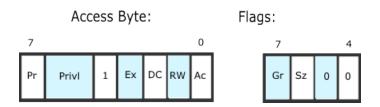


Figure 7 – Access byte et Flags

- Pr : Present bit, doit être à 1 si le segment est valide
- Privl : Niveau de privilèges sur deux bits
- Ex : *Executable bit*, est à 1 si le segment peut être exécuté (par exemple dans un segment de code, ce bit est à 1 alors que dans un segment de données, ce bit est à 0)
- DC: Direction bit
- RW : Bit de lecture/écriture
- Ac: Accessed bit, ce bit est mis à 1 lorsque le CPU accède à ce segment
- Gr : Bit de granularité, à 0 la limite est en octets, à 1 la limite est en blocks de 4Ko
- Sz: Size bit, à 0 le segment est sur 16 bits, à 1 le segment est sur 32 bits

Par exemple, pour obtenir un segment sur toute la mémoire disponible, il faut mettre le bit de granularité à 1 (pour avoir une limite en blocks de 4Ko) et mettre la limite à 0xFFFFF. Une fois la GDT construite, il faut utiliser l'instruction 1gdt pour la charger. L'adresse du descripteur de la GDT doit être donnée en argument à cette instruction. Le descripteur de GDT est défini par la structure 48-bits décrite dans la figure 8.

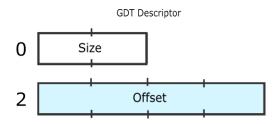


FIGURE 8 – Descripteur de GDT

- Size est la limite sur 16 bits (c'est à dire la taille de la GDT 1)
- Offset est l'adresse physique de la GDT sur 32 bits

### 6.3 Segmentation

La segmentation est une technique permettant de découper la mémoire en segments de mémoire logique. Une adresse logique est convertie par le MMU en adresse linéaire en utilisant une GDT ou plusieurs LDT. Si la pagination (dont on parlera plus tard) est activée, l'adresse linéaire et convertie en adresse physique. Toute cette mécanique est décrite dans la figure 9. La segmentation permet de faire la convertion d'adresse logique en adresse linéaire et est obligatoire en mode protégé (32-bits).

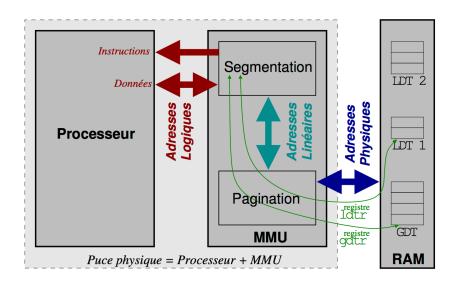


FIGURE 9 – Translation d'adresse

La gestion de la segmentation par le CPU se fait à l'aide de registres spéciaux nommés registres de segment. Ces registres sont au nombre de 6 et ont chacun une taille de 16 bits.

Registre	Segment
CS	Code Segment
DS	Data Segment
SS	Stack Segment
ES	Extra Segment
FS	General Purpose Segments
GS	General Larpose Segments

En mode protégé (32-bits), ces registres doivent pointer sur des descripteurs de segment de la GDT. Au minimum les trois premiers registres décrits doivent être utilisé en mode protégé (CS, DS, et SS). Les opératons adressant le code (décodage des instructons en mémoire, sauts, etc...) référencent le descripteur de segment sur lequel pointe le registre CS. Les opératons adressant les données (adressage de variables ou d'adresses mémoires) référencent le descripteur de segment sur lequel pointe le registre DS. Les opératons adressant la pile (push et pop) référencent le descripteur de segment sur lequel pointe le registre SS.

Nous avons vu qu'un descripteur de segment fait 64 bits et un registre de segment fait 16 bits. Ceci est possible car le registre de segment ne va pas contenir l'integralité d'une entrée dans la GDT mais un sélecteur de cette entrée. Un sélecteur a une taille de 16 bits (comme les registres de segment) et contient l'index du descripteur dans la GDT, un bit indiquant si l'entrée est dans la GDT ou dans la LDT ainsi que son niveau de privilège (figure 10).

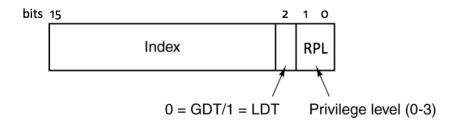


FIGURE 10 – Structure d'un sélecteur de segment

Pour récupérer l'index dans la GDT d'un segment à partir de son descripteur, il faut donc faire un décallage de 3 bits. Prennons un segment si situant à l'index 2 de la GDT. Si on veut initialiser le segment de code (registre CS) avec ce segment, il faut mettre la valeur 16 dans le registre CS (2 << 3 = 16).

Dans un premier temps, l'OS développé a eu un adressage segmenté de type FLAT, c'est-à-dire que toute la mémoire était accédée de manière linéaire. Ceci se fait en initialisant trois descripteurs dans la GDT. Un descripteur nul à l'index 0 (obligatoire dans touts les modèles de segmentation), un segment de code couvrant toute la mémoire et un segment de données couvrant aussi toute la mémoire. Les segments de code et de données adressent donc les mêmes zones de mémoire. On verra par la suite que d'autres entrées ont été aujoutées à la GDT pour la gestion des tâches.

# 6.4 Pagination

## 7 Periphériques

### 7.1 Interruptions

#### 7.1.1 Introduction

#### 7.1.2 IDT

#### 7.2 Ports

Les ports d'entrées/sorties sur architecture x86 se situent dans un espace d'adresses séparé de la mémoire physique. Il n'est donc pas possible d'écrire dans un PIO de la même manière que l'on écrirait dans la mémoire (avec une instruction MOV). Ainsi, le CPU utilise des instructions speciales pour accéder aux périphériques PIO. Ces instructions sont les instructions IN et OUT. IN permet de lire tandis que OUT permet d'écrire. A noter que l'adresse du port doit toujours être spécifiée dans le registre dx et la lecture et l'écriture se font toujours avec les registres ax/al.

#### 7.3 VGA

Dans l'OS développé, le mode texte VGA a été utilisé pour l'affichage. Toute carte graphique offre ce mode texte de 80 colonnes par 25 lignes. Les 16 couleurs disponibles sont les suivantes :

Number	Colour	Name	Number + bright bit	bright Colour	Name
0		Black	0+8=8		Dark Gray
1		Blue	1+8=9		Light Blue
2		Green	2+8=A		Light Green
3		Cyan	3+8=B		Light Cyan
4		Red	4+8=C		Light Red
5		Magenta	5+8=D		Light Magenta
6		Brown	6+8=E		Yellow
7		Light Gray	7+8=F		White

FIGURE 11 – Couleurs du mode texte VGA

#### 7.4 Timer

#### 7.5 Clavier

- 8 Système de fichiers
- 8.1 Introduction
- 8.2 Structure

# 9 Résultats

- 10 Discussions
- 10.1 Problèmes rencontrés
- 10.2 Améliorations possibles

# 11 Conclusion

### 12 Références

- [1] Linker scripts (osdev). https://wiki.osdev.org/Linker\_Scripts.
- [2] Linker scripts (scoberlin). http://www.scoberlin.de/content/media/http/informatik/gcc docs/ld 3.html.
- [3] Linker scripts (math.utah.edu). https://www.math.utah.edu/docs/info/ld\_3. html.
- [4] Memory map (x86). https://wiki.osdev.org/Memory\_Map\_(x86).
- [5] Multiboot specifications. https://www.gnu.org/software/grub/manual/multiboot/multiboot.html.
- [6] Gdt. https://wiki.osdev.org/GDT.
- [7] Rust book first edition. https://doc.rust-lang.org/book/first-edition.
- [8] Rust book second edition. https://doc.rust-lang.org/book/second-edition.
- [9] Cargo book. https://doc.rust-lang.org/cargo.
- [10] Target option. https://doc.rust-lang.org/1.1.0/rustc\_back/target/struct. Target.html.
- [11] Target i386 example. https://github.com/rust-lang/rust/issues/33497.
- [12] \_\_\_floatundisf issue. https://users.rust-lang.org/t/kernel-modules-made-from-rust/9191.
- [13] Writing an os in rust. https://os.phil-opp.com.
- [14] Writing an os in rust (second edition). https://os.phil-opp.com/second-edition.