

# آزمایشگاه سیستم عامل

پروژه یک

اعضای گروه:

پارسا علیزاده - 810101572

نیلوفر مرتضوی - 220701096

محمد رضا خالصی - 810101580

Repository: <https://github.com/pars1383/OS-xv6-public>

Latest Commit: 7591081dc3d2dd22f19ee13c7cd1984a395547fd

## آشنایی با سیستم عامل xv6

1 - معماری سیستم عامل xv6 چیست؟ چه دلایلی در دفاع از نظر خود دارید؟

سیستم عامل xv6 یک سیستم عامل آموزشی **Unix-Based** است که بر اساس مستندات آن، یک **re-**

**implementation** از **Unix V6** است و این سیستم عامل مبتنی بر پردازنده های **x86** نوشته شده است. در فایل

**x86.h** نیز دستورات پردازنده **x86** استفاده شده.

سیستم عامل unix از سه بخش اصلی **kernel, shell** و **user applications** تشکیل شده است که xv6

هم همین روال را دارد و به طور کلی در اجرای پردازش ها از روش **unix** تبعیت می کند.

That operating system, xv6, provides the basic interfaces introduced by Ken Thompson and Dennis Ritchie's Unix operating system, as well as mimicking Unix's internal design

Xv6 runs on Intel 80386 or later ("x86") processors on a PC platform, and much of its low-level functionality (for example, its process implementation) is x86-specific

معماری هسته 6xv به صورت یکپارچه (monolithic) است یعنی کل سیستم عامل در حالت سوپروایزر اجرا می شود.

One possibility is that the entire operating system resides in the kernel, so that the implementations of all system calls run in kernel mode. This organization is called a monolithic kernel. In this organization the entire operating system runs with full hardware privilege

- 2 یک پردازش در سیستم عامل 6xv از چه بخش هایی تشکیل شده است؟ این سیستم عامل به طور کلی چگونه پردازنده را به پردازش های مختلف اختصاص می دهد؟

هر پردازش از دو بخش User-space memory و Per-process state private to the kernel تشکیل شده است. بخش User-space memory شامل دستورات (instructions)، اطلاعات (data) و پشته (stack) است. دستورات، کد برنامه ای است که پردازش در حال اجرا است و اطلاعات شامل متغیرها، ثابت ها و بقیه اطلاعاتی است که توسط برنامه استفاده می شود و پشته قسمتی از حافظه است که برای فراخوانی ها و کنترل متغیر های محلی استفاده می شود. این بخش از پردازش مختص پردازش بوده و توسط بقیه پردازش ها قابل دسترسی نیست. Per-process state private to the kernel شامل اطلاعات و ساختارهای داده ای است که توسط هسته نگهداری می شوند تا اجرای یک فرایند را مدیریت و کنترل کنند. این شامل داده هایی مانند شناسه فرایند (PID) است که هر فرایند را به صورت یکتا شناسایی می کند، همچنین شامل سایر اطلاعات مربوط به فرایند مانند وضعیت اجرای فعلی (اجرا، انتظار و غیره)، اولویت فرایند، شماره گذاری فایل و سایر ساختارهای داده ای مرتبط با هسته است. این وضعیت فرایند

به صورت خاص توسط هسته مدیریت و دسترسی دارد و به صورت مستقیم توسط خود فرآیند قابل دسترسی یا تغییر نیست.

این سیستم عامل به طور کلی پردازنده را به طریق time-share به پردازنده های مختلف اختصاص می دهد. پردازنده بین پردازنده های قابل اجرا (که منتظر اجرا شدن هستند) جا به جا می شود.

- 3 مفهوم **descriptor file** در سیستم عامل های مبنی بر **UNIX** چیست؟ عملکرد **pipe** در سیستم

عامل **6xv** چگونه است و به طور معمول برای چه هدفی استفاده می شود؟

هر پردازنده یک آرایه خصوصی به نام **ofile** دارد که در آن اشاره گر ها به فایل هایی که باز کرده است وجود دارند. هنگامی که یک پردازنده فایلی را باز می کند **index** ای از **ofile** که پوینتر به آن فایل در آن ذخیره شده باز گردانده می شود و پردازنده با استفاده از این عدد می تواند در فایل بنویسد یا از آن بخواند.

هنگامی که یک پردازنده دستور **fopen** را می دهد، **kernal** کوچک ترین **fd** که **UNUSED** است را به فایل مورد نظر اختصاص داده و آن را برمی گرداند. هنگامی که **fclose** را اجرا می کند سیستم **fd** مورد نظر را برای استفاده مجدد آزاد می کند.

**Fd** ها می توانند به فایل های عادی، پایپ یا **device file** اشاره کنند. در این حالت یوزر فارغ از اینکه تایپ فایلش چیست صرفاً با یک **fd** کار می کند و به نوعی مانند یک **interface** عمل می کند.

در هر پروسه، **file descriptor** های اول تا سوم به ترتیب مربوط به فایل های زیر هستند:

Standard input

Standard output

Standard error

پایپ ها یک مکانیزم برای ارتباط بین پردازنده های مختلف (**inter-process communication**) است که اجازه می دهد دو پردازنده با تبادل داده ها با هم ارتباط بگیرند. با استفاده از پایپ ها می توان **output** یک پردازنده را به **input** دیگری وصل کنیم.

پایپ ها توسط **sysCall pipe()** ایجاد می شوند و دو **fd** یکی برای **read end** و دیگری برای **write end** بر می گرداند.

عملکرد پایپ ها باعث **Synchronization** اجرای پردازنده ها نیز می شود.

برای مثال وقتی پردازش پدر تابع fork را صدا می زند، یک child process ایجاد می شود که این دو میتوانند از طریق پایپ با هم ارتباط بگیرند. هر پردازش سری که نمیخواهد استفاده کند را می بندد تا در هر زمان فقط read end یا write end برای آن پردازش باز باشد. سپس پدر می تواند چیزی در پایپ بنویسد و فرزند از read end آن را بخواند.

لازم به ذکر است که عملکرد های پایپ blocking هستند یعنی اگر پردازش ای بخواهد از پایپ خالی چیزی بخواند تا زمانی که دیتایی وجود نداشته باشد پردازش بلاک خواهد شد. برای نوشتن در پایپ پر هم همینطور است.

- 4 فراخوانیهای سیستمی **fork** و **exec** چه عملی انجام میدهند؟ از نظر طراحی، ادغام نکردن آن دو چه مزیتی دارد؟

تابع fork برای ایجاد یک process جدید استفاده می شود. در واقع این تابع یک نسخه کپی از پردازش های می سازد که این تابع را صدا زده است. منظور از کپی این است که دیتا و دستورات پردازنده فعلی در حافظه پردازش جدید (child) کپی می شوند. با وجود اینکه در لحظه ایجاد پردازش فرزند، داده های آن (متغیرها و رجیسترها) با پردازش پدر یکسان هستند، اما در واقع این دو پردازش حافظه جداگانه ای خواهند داشت و تغییر یک متغیر در پردازش پدر، آن متغیر در پردازش فرزند را تغییر نمی دهد. پردازش پدر پس از ایجاد پردازش فرزند، به caller تابع fork بازمی گردد که امکان اجرای همزمان دو پردازش را فراهم می سازد. مقدار return شده از تابع fork نیز pid پردازش فرزند خواهد بود. نقطه شروع پردازش فرزند نیز دقیقاً همان caller تابع fork است، با این تفاوت که مقدار خروجی این تابع عدد 0 خواهد بود.

پس اگر با استفاده از قطعه کد `int pid = fork();` یک پردازش جدید درست کنیم، یکی از حالت های زیر برای pid رخ می دهد:

- `pid = 0`: در پردازش فرزند هستیم.
  - `pid < 0`: در پردازش پدر هستیم و مقدار pid در واقع شناسه پردازش فرزند است.
  - `pid > 0`: در زمان اجرای تابع fork و پردازش جدید خطایی رخ داده و پردازش فرزند ایجاد نشده است.
- اگر پس از fork کردن از تابع `wait()` استفاده شود، پردازش پدر منتظر پایان یافتن پردازش فرزند می شود و سپس کار خود را ادامه می دهد. خروجی این تابع، pid پردازش پایان یافته است. اگر پردازش فعلی هیچ پردازش فرزندی نداشته باشد، خروجی این تابع -1 خواهد بود.

```

int pid = fork();

if (pid == 0) {

printf("This is child process.\n");

printf("Child process is exiting...\n");

exit(0);

}

else if (pid > 0) {

printf("This is parent process, child's PID = %d.\n", pid);

printf("Waiting for child process to exit...\n");

wait();

printf("Child process exited.\n");

}

else {

printf("Fork failed!\n");

}

```

در حقیقت اتفاقی که در سیستم عامل می افتد تا حدی در تکه کد بالا توضیح داده شده است. تابع exec حافظه پردازش فعلی را با یک حافظه جدید که در آن یک برنامه با فایل ELF لود شده است، جایگزین می کند، اما file table اولیه را هم حفظ می کند. درواقع exec() راهی برای اجرای یک برنامه در پردازش فعلی است. برخلاف تابع fork()، برنامه به caller تابع exec() باز نمی گردد و برنامه جدید اجرا می شود، مگر اینکه در زمان اجرای این تابع خطایی رخ دهد. برنامه جدید اجرا شده در یک نقطه ای با استفاده از تابع exit اجرای پردازش را خاتمه می دهد. تابع exec دو پارامتر ورودی دارد که پارامتر اول نام فایل برنامه و پارامتر دوم آرایه آرگومان های ورودی برنامه است. قطعه کد زیر مثالی از اجرای این تابع را نشان می دهد:

```
char* args[] = { "ls", "-l", "/home", NULL }; // NULL is required
```

```
exec("/bin/ls", args);
```

```
printf("Exec failed!\n");
```

در حقیقت ادغام نکردن این دو تابع از ساختن پردازش‌های بی‌مصرف و جایگزین شدن سریع آنها توسط exec جلوگیری می‌کند. در حالت عادی توابع fork و exec پشت سر هم اجرا می‌شوند. اگر این دو ادغام شوند، علاوه بر پردازش‌های اضافه و میزان حافظه زیادی که اشغال می‌شود، مدیریت آرگومان‌های توابع هم دشوار می‌شود. مزیت ادغام نکردن این دو تابع در زمان I/O redirection خودش را نشان می‌دهد. زمانی که کاربر در shell

یک برنامه را اجرا می‌کند، کاری که در پشت صحنه انجام می‌شود به شرح زیر است:

1. ابتدا دستور تایپ شده توسط کاربر در ترمینال را می‌خواند.
  2. با استفاده از تابع fork یک پردازش جدید ایجاد می‌کند.
  3. در پردازش فرزند با استفاده از تابع exec برنامه درخواست شده توسط کاربر را جایگزین پردازش فعلی (فرزند) می‌کند.
  4. در پردازش پدر برای اتمام کار پردازش فرزند wait می‌کند.
  5. پس از اتمام پردازش فرزند به main بازمی‌گردد و منتظر دستور جدید می‌شود.
- زمانی که کاربر برای یک دستور از redirection استفاده می‌کند، تغییرات لازم در file descriptor ها پس از fork و پیش از exec و در پردازش فرزند انجام می‌شود. قطعه کد زیر این مورد را به شکل ساده نشان می‌دهد (فرض کنید دستور اجرا شده cat < in.txt است):

```
char* args = { "cat", NULL };
```

```
int pid = fork();
```

```
if (pid == 0) {
```

```
close(0); // close stdin
```

```
open("in.txt", O_RDONLY); // open in.txt for reading (fd: 0)
```

```
exec("/bin/cat", args);
```

```
printf("Exec failed!\n");
```

```
}
```

```

else if (pid > 0) {

wait();

printf("Child process has exited.\n");

}

else {

printf("The fork failed!\n");

}

```

در صورتی که این دو تابع ادغام شوند، یا باید حالت‌های redirection به‌عنوان پارامتر به تابع `forkexec` پاس داده شوند که هندل کردن این حالت در دسرهاى خودش را دارد و یا اینکه `shell` پیش از اجرای این تابع، `file descriptor`‌های خود را تغییر دهد و بعد از اتمام کار این تابع نیز به حالت قبل برگرداند و یا در بدترین حالت، هندل کردن redirection را در هر برنامه مانند `cat` پیاده‌سازی کنیم.

اضافه کردن چند قابلیت به `6xv`

### اضافه کردن یک متن به `Boot Message`

برای نشان دادن نام اعضای گروه پس از بوت شدن کافیسیت در فایل `init.c` با دستور `printf` اسم‌ها را اضافه کنیم.

```

for(;;){
    printf(1, "init: starting sh\n");
    printf(1, "Group #4\n");
    printf(1, "Parsa Alizadeh 810101572\n");
    printf(1, "Nilloofar Mortazavi 220701096\n");
    printf(1, "Mohammadreza Khalesi 810101580\n");
    pid = fork();
    if(pid < 0){
        printf(1, "init: fork failed\n");
        exit();
    }
}

```

```
Booting from Hard Disk...
cpu0: starting 0
sb: size 1000 nblocks 941 ninodes
t 58
init: starting sh
Group #4
Parsa Alizadeh 810101572
Niloofer Mortazavi 220701096
Mohammadreza Khalesi 810101580
$ _
```

با فشار دادن **ctrl+H** باید پنج دستور قبلی نمایش داده شوند. برای اینکار یک **struct** به نام **CommandHistory** تعریف می کنیم که وظیفه نگهداری دستورات قبلی را دارد.

```
struct CommandHistory {
    struct Input commands[MAX_COMMANDS]; // Buffer to store commands
    int count; // Number of commands stored
    int index; // Index for circular buffer
};
```

یک تابع تعریف کرده ایم به نام **print\_history** که آن را در **consoleintr** کال کرده و در صورتی که **ctrl+H** فشرده

```
static void print_history(){
    release(&cons.lock);
    if(command_history.count < 5)
        for (int i = 0; i < command_history.count; i++)
        {
            cprintf(&command_history.commands[i].buf[command_history.commands[i].r]);
            //cprintf("if");
        }
    else
        for (int i = command_history.count - 5; i < command_history.count; i++)
        {
            cprintf(&command_history.commands[i].buf[command_history.commands[i].r]);
            //cprintf("else");
        }
    acquire(&cons.lock);
}
```

شود پنج دستور قبلی چاپ میشوند.



```
break;  
case C('H'): // ctr+H  
    print_history();  
break;
```

تابع **shift\_left\_previous\_histories** هر بار که تعداد دستورات از 10 تا بیشتر می گردد همه را شیفت داده و دستور جدید را به انتهای هیستوری ما اضافه می کند.

```
static void shift_left_previous_histories(){  
    for (int i = 0; i < 9; i++) {  
        command_history.commands[i] = command_history.commands[i+1];  
    }  
}
```

در بخش **consolintr** از این تابع استفاده می کنیم. اگر تعداد هیستوری ها کمتر از ده تا بود صرفاً دستور جدید را اضافه می کنیم.

```

default:
    if(c != 0 && input.e-input.r < INPUT_BUF){
        c = (c == '\r') ? '\n' : c;
        input_buf[input_pos++] = c;
        input.buf[input.e++ % INPUT_BUF] = c;
        consputc(c);
        if(c == '\n' || c == C('D') || input.e == input.r+INPUT_BUF){
            input_buf[input_pos] = '\0'; // Null-terminate the input line

            // Store the command in history
            if (command_history.count == 10)
                shift_left_previous_histories();

            if(command_history.count < 10){
                command_history.count ++;
                command_history.index ++ ;
            }

            command_history.commands[command_history.index] = input;
            input.w = input.e;
            wakeup(&input.r);
        }
    }

```

برای دستور **tab** نیز مشابه قبل از همان **struct** استفاده می کنیم و ده دستور قبل را نگه می داریم و دستور وارد شده را با آنها مطابقت می دهیم.

تابع **try\_match\_history** وظیفه این مقایسه را دارد و در صورتی که امکانش باشد آن را کامل میکند.

```
static void try_match_history(){
    if (input.buf[input.r] == '!')
    {
        return;
    }
    else
    {
        for (int i = command_history.count - 1 ; i >= 0; i--){
            int flag = 1;
            int k = command_history.commands[i].r;
            int j;
            for(j = input.r ; j < input.e; j++, k++){
                if(input.buf[j] != command_history.commands[i].buf[k]){
                    flag = 0;
                }
            }
            if(flag == 1){
                for(; k < command_history.commands[i].e - 1; j++, k++){
                    input.buf[input.e++ % INPUT_BUF] = command_history.commands[i].buf[k];
                    consputc(command_history.commands[i].buf[k]);
                }
                return;
            }
        }
    }
}
```

```
case ('\t'):
    try_match_history();
    break;
```

در بخش سطح کاربر با دستور **app\_name** ورودی کاراکتر به کاراکتر خوانده می شود و به ازای هر { متغیر **cnt** یکی اضافه و به ازای هر { یکی کم می شود. در انتهای حلقه اگر این متغیر غیر صفر باشد به معنای **match** نشدن براکت ها است و اگر متغیر **cnt** برابر صفر شود به معنای درستی **match** شدن است.

بعد از دادن ورودی ها با دستور **cat result.txt** فایل خروجی باز شده و خروجی مورد نظر **Wrong** یا **Right** در آن نوشته شده است.

مقدمه ای درباره سیستم عامل و **xv6**

1. سه وظیفه اصلی سیستم عامل را نام ببرید.

- مدیریت منابع
- مدیریت فرآیند ها
- مدیریت فایل ها
- 

2. فایل های اصلی سیستم عامل 6xv در صفحه یک کتاب 6xv لیست شده اند. به طور مختصر هر گروه را توضیح دهید. نام پوشه اصلی فایل های هسته سیستم عامل، فایل های سرایند و فایل سیستم در سیستم عامل لینوکس چیست؟ در مورد محتویات آن مختصرا توضیح دهید.

3.

#### • Basic Headers

این فایل ها شامل تعاریف و ثابت هایی هستند که در سراسر 6xv استفاده می شوند، مانند انواع داده، ماکروها و توابع عمومی.

#### • system calls

این گروه شامل کدهایی است که از طریق آنها برنامه های کاربری می توانند با هسته سیستم عامل تعامل کنند، مانند خواندن و نوشتن فایل ها، ایجاد پردازش ها و مدیریت حافظه.

#### • string operations

این فایل ها شامل توابعی برای کار با رشته ها مانند مقایسه، کپی کردن و جستجو در رشته ها هستند.

#### • low-level hardware

این بخش شامل کدهایی است که به مدیریت سخت افزار در سطح پایین می پردازند، مانند کنترل کننده وقفه، تایمر، و مدیریت ورودی/خروجی.

#### • file system

این فایل ها پیاده سازی سیستم فایل 6xv را شامل می شوند، از جمله مدیریت بلاک های دیسک، فهرستها، inode ها و عملیات فایل.

#### • user-level

این گروه شامل برنامه‌های کاربری پایه‌ای در 6xv مانند شل (shell) و ابزارهای کمکی دیگر است که با هسته تعامل دارند.

- entering xv6

این بخش مربوط به راه‌اندازی و ورود به 6xv است، شامل تنظیمات اولیه حافظه و راه‌اندازی پردازنده.

- Locks

این فایل‌ها شامل مکانیزم‌های همگام‌سازی مانند لاک‌های چرخشی و قفل‌های خواندن/نوشتن هستند که برای مدیریت همزمانی در 6xv استفاده می‌شوند.

- Processes

این گروه شامل کدهای مدیریت پردازش مانند زمان‌بندی، تغییر زمینه (context switch) و پیاده‌سازی پردازش‌های چندگانه است.

- Bootloader

این فایل‌ها مربوط به فرآیند راه‌اندازی اولیه 6xv هستند که پردازنده را تنظیم کرده و هسته سیستم‌عامل را از دیسک بارگذاری می‌کنند.

- Pipes

این بخش شامل پیاده‌سازی ارتباط بین پردازشی (IPC) از طریق مکانیزم لوله‌ها است که به پردازش‌ها امکان ارسال و دریافت داده را می‌دهد.

- Link

این گروه به فرآیند لینک کردن و مدیریت ماژول‌های مختلف 6xv مربوط است.

## فایل‌های هسته سیستم‌عامل (Kernel)

- پوشه: /usr/src/linux/<version>/ یا /usr/src/linux/
- محتوا: شامل سورس‌کد هسته لینوکس، شامل زیرپوشه‌هایی مانند:
- /kernel مدیریت فرآیندها، زمان‌بندی و سیستم فراخوانی‌ها
- /mm مدیریت حافظه (paging, swapping)
- /drivers درایورهای سخت‌افزاری (USB، شبکه، گرافیک، فایل سیستم و غیره)
- /arch کدهای مرتبط با معماری‌های مختلف پردازنده (x86, ARM, RISC-V و غیره)

## فایل‌های سرایند (Header Files)

- پوشه: /usr/include/
- محتوا: شامل فایل‌های سرایند عمومی که توابع و ساختارهای موردنیاز برنامه‌نویسان و کرنل را تعریف می‌کنند:
- stdio.h توابع ورودی/خروجی استاندارد
- stdlib.h توابع مدیریت حافظه و تبدیل داده‌ها
- unistd.h توابع سطح پایین سیستم‌عامل مانند fork, exec, read, write
- /sys شامل هدرهای سیستمی برای مدیریت فرآیندها، حافظه، IPC و فایل سیستم

## فایل سیستم (File System)

- پوشه: /fs/ (در کد منبع کرنل لینوکس)
- محتوا: شامل پیاده‌سازی سیستم فایل‌های مختلف:
- /ext4 کدهای مدیریت فایل سیستم ext4
- /fat پشتیبانی از سیستم فایل FAT
- /nfs پیاده‌سازی سیستم فایل شبکه (NFS)
- xfs/, btrfs/, tmpfs/ سیستم‌های فایل پیشرفته
- buffer.c, inode.c, super.c مدیریت کش دیسک، inodeها، و اطلاعات سوپر بلاک

## کامپایل سیستم عامل xv6

4. دستور **make -n** را اجرا نماید. کدام دستور، فایل نهایی هسته را می‌سازد؟

`$(LD) $(LDFLAGS) -T kernel.ld -o kernel entry.o $(OBS) -b binary initcode entryother`

این خط کد برنامه‌های نهایی را لینک میکند و فایل نهایی را می‌سازد

5. در **Makefile** متغیرهایی به نامهای **UPROGS** و **ULIB** تعریف شده است. کاربرد آنها چیست؟

فایل های اجرایی هستند که به برنامه های سطح کاربر اجازه میدهند بدون نوشتن دوباره آنها در کد **ULIB**:شان

بتوانند از آنها استفاده کنند

**UPROG**: برنامه های سطح کاربر هستند.

6. دستور **make qemu -n** را اجرا نماید. دو دیسک به عنوان ورودی به شبیه ساز داده شده است. محتوای آنها چیست؟

هسته ی **xv6**:

- این دیسک شامل کرنل کامپایل شده ی **xv6** است که هنگام بوت سیستم عامل درون شبیه ساز بارگذاری می شود.
- این خروجی **xv6.img** نام دارد

سیستم فایل **xv6**:

- این دیسک حاوی تصویر سیستم فایل است که شامل دستورات اجرایی (user programs)، کتابخانه های مورد نیاز، و داده های سیستم است.
- این خروجی **fs.img** نام دارد

8. علت استفاده از دستور **objcopy** در حن اجرای عملیات **make** چیست؟

در **makefile** سیستم عامل **xv6** از دستور **objcopy** برای کپی کردن یک فایل آبجکت در آبجکت دیگر یا تبدیل فایل های باینری کامپایل شده به فایل باینری خام استفاده کرد. در طول فرایند **make** سورس کد **xv6** کامپایل می شود و نتیجه آن یک فایل آبجکت برای هر سورس است. سپس این فایل ها با هم لینک می شوند و یک فایل دودویی قابل اجرا با فرمت **ELF** ایجاد می شود.

بعد از این مرحله از دستور objcopy برای تبدیل فایل ELF به فایل دودویی خام استفاده می شود که این فایل یک binary image برای سیستم عامل ایجاد می کند که این تصویر در طی فرآیند بوت بر روی حافظه لود می شود و توسط سخت افزار اجرا می شود.

با استفاده از این دستور فایل Makefile اطمینان حاصل می کند که کد کامپایل شده 6xv به یک تصویر دودویی تبدیل شده است که می توان آن را مستقیماً بارگذاری و اجرا کرد. این امر فرآیند بوت را ساده می کند و به سیستم عامل امکان اجرا بهینه روی سخت افزار هدف را می دهد.

13. کد **bootmain.c** هسته را با شروع از سکتور بعد از سکتور بوت خوانده و در آدرس 100000x0 قرار می دهد. علت انتخاب آن آدرس چیست؟

در 6xv، آدرس 100000x0 (که برابر با 1 مگابایت است) برای بارگذاری هسته (kernel) انتخاب شده است. علت این انتخاب به معماری و ساختار حافظه در پردازنده های 86x بازمی گردد. در ادامه به دلایل اصلی این انتخاب اشاره می کنیم:

## 1. محدودیت های حافظه در حالت Real Mode

پردازنده های 86x هنگام راه اندازی در Real Mode اجرا می شوند که فقط به 1 مگابایت از حافظه دسترسی دارد. بخش بالایی این محدوده (معمولاً از 0000xA0 تا xFFFFFF0) برای BIOS و حافظه ویدئویی رزرو شده است. بنابراین، کد بوت باید ابتدا در پایین این محدوده اجرا شود (معمولاً در 00x7C0، محل بارگذاری بوت لودر).

## 2. حفظ حافظه پایین برای BIOS و Bootloader

بوت لودر 6xv از bootmain.c استفاده می کند تا هسته را از دیسک خوانده و در آدرس 100000x0 بارگذاری کند. این کار چند دلیل دارد:

- حفظ فضای پایین حافظه (زیر 1 مگابایت) برای BIOS و بوت لودر.
- عدم تداخل با فضای 00x7C0 تا x9FFFF0 که ممکن است برای بوت لودر یا داده های دیگر مورد استفاده باشد.

## 3. پشتیبانی از Protected Mode و Paging



با ورود به Protected Mode، هسته 6xv حافظه را با Paging مدیریت می‌کند. آدرس 100000x0 یک مرز تمیز برای بارگذاری هسته است، و در آینده می‌توان به سادگی آن را در فضای آدرس‌دهی مجازی Remap کرد.

#### 4. سازگاری با دیگر سیستم‌عامل‌های قدیمی (مانند Linux و BSD)

بسیاری از سیستم‌عامل‌های دیگر نیز آدرس 100000x0 را برای بارگذاری هسته انتخاب کرده‌اند.

18. علاوه بر صفحه بندی در حد ابتدای از قطعه بندی به منظور حفاظت هسته استفاده خواهد شد. ان عملیات توسط seginit() انجام می گردد. همانطور که ذکر شد، ترجمه قطعه اثری بر ترجمه آدرس منطقی نمی گذارد. زیرا تمامی قطعه ها اعم از کد و داده روی یکدیگر می افند. با این حال برای کد و داده های سطح کاربر پرچم USER\_SEG تنظیم شده است. چرا؟

کنترل سطح دسترسی و جلوگیری از اجرای کد کاربر در سطح هسته

پردازنده‌های 86x از 4 سطح دسترسی (Privilege Levels) استفاده می‌کنند، که معمولاً:

- 0 Ring: مخصوص هسته (kernel) است.
- 3 Ring: مخصوص برنامه‌های کاربری (user mode programs) است.

با تنظیم بیت USER\_SEG:

- کد و داده‌های سطح کاربر فقط در 3 Ring قابل دسترسی هستند.
- CPU هنگام اجرای دستورات در این بخش، سطح دسترسی را به 3 Ring کاهش می‌دهد.
- برنامه‌های کاربر نمی‌توانند به داده‌ها و کدهای هسته (0 Ring) دسترسی مستقیم داشته باشند.

بدون تنظیم این بیت، برنامه‌های کاربری می‌توانند دستورات ویژه سطح هسته را اجرا کنند که یک نقص امنیتی بزرگ خواهد بود.

جلوگیری از اجرای دستورات خاص در سطح کاربر

برخی از دستورات خاص (Privileged Instructions) فقط در 0 Ring مجاز هستند

## جداسازی فضای آدرس دهی هسته و کاربر

در 6x۷، تمامی قطعه‌های کد و داده روی یکدیگر منطبق هستند (flat segmentation)، یعنی:

- آدرس‌های منطقی و آدرس‌های خطی یکسان هستند.
- قطعه‌بندی روی ترجمه آدرس تأثیری ندارد (چراکه از paging برای مدیریت حافظه استفاده می‌شود).

اما قطعه‌بندی هنوز برای کنترل سطح دسترسی ضروری است. تنظیم USER\_SEG برای کد و داده‌های کاربر، از اجرای مستقیم کدهای هسته در سطح کاربر جلوگیری می‌کند.

19. جهت نگهداری اطلاعات مدیریتی برنامه های سطح کاربر ساختاری تحت عنوان **proc struct** ارائه شده است. اجزای آن را توضیح داده و ساختار معادل آن در سیستم عامل لینوکس را بیابید.

این ساختار که در فایل `proc.h` تعریف شده از اجزای زیر تشکیل شده است:

**uint sz:** حجم حافظه اشغال شده توسط پردازش به بایت

**pde\_t\* pgdir:** پوینتر به page table directory entry

Page table در هر پردازش یک نگاشت بین حافظه مجازی و فیزیکی ایجاد می‌کند.

**char \*kstack:** هر پردازش در kernel نیاز به یک stack جداگانه برای ذخیره حالتش دارد. این پوینتر به پایین ترین خانه kernel stack که به این پردازش اختصاص دارد اشاره می‌کند.

**enum procstate state :** وضعیت پردازش را مشخص می‌کند.

حالات ممکن: UNUSED, EMBRYO, SLEEPING, RUNNABLE, RUNNING, ZOMBIE

**int pid :** یک عدد یکتا برای هر پردازش با عنوان process identifier

**struct proc \*parent :** اشاره گر به پردازش parent. وقتی پردازش پدر تابع fork را call کرده است این پردازش با همان حالت ها و مموری و ... ایجاد شده است.

**struct trapframe \*tf :** اشاره گر به trap frame.

Trap frame آرگومان های لازم برای هندل کردن trap ها و اجرای sysCall ها را فراهم می کند و وضعیت پردازش را قبل از اجرای sysCall ذخیره می کند تا از همان حالت ادامه دهد.

**context : struct context** اشاره گر به ساختار context

این struct هنگام suspend شدن پردازش و سوییچ کردن به دیگری با تابع swtch محتوای رجیستر ها را ذخیره می کند تا دوباره بتواند از همان جای قبلی ادامه یابد. این ساختار شامل اجزای زیر می باشد:

edi: Destination index, for string operations

esi: Source index, for string operations

ebx: Base index, for use with arrays

ebp: Stack Base Pointer, for holding the address of the current stack frame

eip: Instruction Pointer, points to instruction to be executed

**chan: void \*** اگر مقداری غیر صفر داشته باشد یعنی پردازش در حالت sleeping است و برای انجام کاری wait می کند.

**killed: void \*** اگر مقدار غیر صفر داشته باشد یعنی پردازش kill شده است.

**file: struct file** آرایه ای پوینتر به فایل های باز شده توسط پردازش. هنگامی که فایلی باز می شود یک پوینتر در اولین خانه خالی این آرایه به آن فایل ذخیره می شود و index آن خانه به عنوان file descriptor باز گردانده می شود.

**cwd: struct inode** current working directory :

**name[16]: char** نام پردازش برای debug :

## معادل struct proc در لینوکس

در لینوکس، ساختاری که اطلاعات مدیریتی پردازش ها را نگه می دارد، ساختار task\_struct نام دارد که در فایل include/linux/sched.h تعریف شده است.

23. کدام بخش از آماده‌سازی سیستم، بین تمامی هسته‌های پردازنده مشترک و کدام بخش اختصاصی است؟ (از هر کدام یک مورد را با ذکر دلیل توضیح دهید.) زمان‌بند روی کدام هسته اجرا می‌شود؟

در سیستم‌های چند هسته‌ای مانند 6x۷، برخی بخش‌های آماده‌سازی سیستم بین تمامی هسته‌های پردازنده مشترک هستند و برخی دیگر به هر هسته اختصاص دارند. در اینجا به هر کدام یک مثال همراه با دلیل و همچنین توضیحی درباره زمان‌بند ارائه می‌شود:

بخش مشترک بین تمامی هسته‌ها: `switchkvm, seginit, lapicinit, mpmain`

مثال: جدول صفحه (Page Table)

جدول صفحه برای مدیریت حافظه مجازی استفاده می‌شود و معمولاً بین تمامی هسته‌ها مشترک است. زیرا تمامی هسته‌ها نیاز دارند به یک فضای آدرس مجازی یکسان دسترسی داشته باشند تا بتوانند به درستی حافظه را مدیریت کنند. در 6x۷، جدول صفحه اصلی توسط هسته اصلی (Bootstrap CPU) تنظیم می‌شود و سپس توسط سایر هسته‌ها استفاده می‌شود.

بخش اختصاصی برای هر هسته:

`kinitl, kvmalloc(setupkvm), mpinit, picinit, ioapicinit, consoleinit, uartinit, pinit, tvinit, binit, fileinit, ideinit, startothers, kinit2, userinit`

مثال: پشته هسته (Kernel Stack)

هر هسته‌ی پردازنده دارای یک پشته‌ی هسته‌ی اختصاصی است. این پشته برای مدیریت فراخوانی‌های سیستمی و وقفه‌هایی که توسط آن هسته پردازش می‌شوند استفاده می‌شود. از آنجا که هر هسته به طور مستقل کار می‌کند و ممکن است همزمان در حال اجرای کد هسته باشد، نیاز به یک پشته‌ی جداگانه دارد تا از تداخل و خرابی داده‌ها جلوگیری شود.

زمان‌بند (Scheduler):

زمان‌بند روی کدام هسته اجرا می‌شود؟

زمان‌بند (Scheduler) در 6xv روی هر هسته به طور مستقل اجرا می‌شود. هر هسته‌ی پردازنده دارای یک زمان‌بند اختصاصی است که تصمیم می‌گیرد کدام فرآیند را در ادامه اجرا کند. این به این معناست که هر هسته می‌تواند به طور همزمان فرآیندهای مختلفی را اجرا کند و زمان‌بند هر هسته به طور مستقل عمل می‌کند.

## اشکال زدایی

1. برای مشاهده **breakpoint** ها از چه دستوری استفاده می‌شود؟

برای این کار کافی است که از دستور `info breakpoint`، `info break` استفاده کنیم.

```
(gdb) break cat.c:12
No symbol table is loaded. Use the "file" command.
Make breakpoint pending on future shared library load? (y or [n]) y
Breakpoint 1 (cat.c:12) pending.
(gdb) info break
Num      Type           Disp Enb Address      What
1        breakpoint     keep y   <PENDING>   cat.c:12
(gdb) █
```

2. برای حذف یک **breakpoint** از چه دستوری و چگونه استفاده می‌شود؟

برای حذف یک breakpoint می‌توان ابتدا با دستور گفته شده در قسمت قبل شماره breakpoint را بدست آورد و سپس با استفاده از دستور `del` به صورت `del <breakpoint_number>`، breakpoint را حذف کرد.

```
Breakpoint 1 (cat.c:12) pending.
(gdb) info break
Num      Type           Disp Enb Address      What
1        breakpoint     keep y   <PENDING>   cat.c:12
(gdb) del 1
(gdb) info break
No breakpoints or watchpoints.
(gdb) █
```

کنترل روند اجرا و دسترسی به حالت سیستم

3. خروجی دستور **bt** چه چیزی را نشان می‌دهد؟

با فراخوانی هر تابع، آن یک stack frame برای خود در نظر می‌گیرد و مکان فراخوانی‌ها (یا همان بازگشت‌ها) و متغیرهای محلی را ذخیره می‌کند.

bt دستوری است که به وسیله آن در لحظه توقف برنامه می‌توان call stack برنامه را در لحظه توقف دید. در واقع آن خلاصه‌ای از مسیری است که برنامه برای رسیدن به آن نقطه طی کرده است.

خط اول مربوط frame مربوط به آخرین جایی است که برنامه در آن متوقف شده و در هر خط بعدی هر کدام صدازنده frame بالایی‌اش است.

با وارد کردن دستور bt به تنهایی، تمام call stack چاپ می‌شود. برای کنترل تعداد frame های چاپ شده می‌توان از bt n و bt -n استفاده کرد.

bt n : n frame درونی‌تر را چاپ می‌کند.

bt -n : n frame بیرونی‌تر را چاپ می‌کند.

```
(gdb) b swtch
Breakpoint 3 at 0x80104aab: file swtch.S, line 11.
(gdb) continue
Continuing.

Thread 1 hit Breakpoint 3, swtch () at swtch.S:11
11      movl 4(%esp), %eax
(gdb) bt
#0  swtch () at swtch.S:11
#1  0x80103ec7 in scheduler () at proc.c:346
#2  0x8010326f in mpmain () at main.c:57
#3  0x801033bc in main () at main.c:37
(gdb) □
```

4. دو تفاوت دستورهای **x** و **print** را توضیح دهید. چگونه می‌توان محتوای یک ثبات خاص را چاپ کرد؟

دستور **x** : همانطور که گفته شده این دستور محتویات یک خانه حافظه را نمایش می‌دهد و به اشکال زیر قابل استفاده است:

**x** [Address expression]

**x** /[Format] [Address expression]

**x** /[Length][Format] [Address expression]

برای مشخص کردن format میتوانیم از موارد زیر استفاده کنیم:

o - octal

x - hexadecimal

d - decimal

u - unsigned decimal

t - binary

f - floating point

a - address

c - char

s - string

i - instruction

دستور **print**: مقدار متغیر داده شده را چاپ خواهد کرد و برای مثال میتوان به شکل زیر از آن استفاده کرد:

**print** *[Expression]*

**print** *[First element]@[Element count]*

**print** */[Format] [Expression]*

```
Thread 1 hit Breakpoint 3, exec (path=0x7b6 "sh", argv=0x8df feed0) at exec.c:20
20      struct proc *curproc = myproc();
(gdb) continue
Continuing.

Thread 1 hit Breakpoint 3, exec (path=0x19a0 "ls", argv=0x8df beed0)
at exec.c:20
20      struct proc *curproc = myproc();
(gdb) print argv[0]
$1 = 0x19a0 "ls"
(gdb) print argv[1]
$2 = 0x19a3 "-l"
(gdb) print argv[2]
$3 = 0x0
```

5. برای نمایش وضعیت ثبات ها از چه دستوری استفاده می‌شود؟ متغیرهای محلی چطور؟ در معماری 86x رجیستر های **edi** و **esi** نشانگر چه چیزی هستند؟

میتوان برای دیدن محتویات همه رجیستر ها از دستور **info registers** یا **i r** استفاده کرد.

```
(gdb) i r
eax            0x0            0
ecx            0x0            0
edx            0x663          1635
ebx            0x0            0
esp            0x0            0x0
ebp            0x0            0x0
esi            0x0            0
edi            0x0            0
eip            0xffff0        0xffff0
eflags         0x2            [ IOPL=0 ]
cs             0xf000        61440
ss             0x0            0
ds             0x0            0
es             0x0            0
fs             0x0            0
gs             0x0            0
fs_base        0x0            0
gs_base        0x0            0
kgs_base       0x0            0
cr0            0x60000010      [ CD NW ET ]
cr2            0x0            0
cr3            0x0            [ PDBR=0 PCID=0 ]
cr4            0x0            [ ]
--Type <RET> for more, q to quit, c to continue without paging--
cr8            0x0            0
efer           0x0            [ ]
xmm0           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v4_int32 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_int64 = {0x0, 0x0}, uint128 = 0x0}
xmm1           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v4_int32 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_int64 = {0x0, 0x0}, uint128 = 0x0}
xmm2           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v4_int32 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_int64 = {0x0, 0x0}, uint128 = 0x0}
xmm3           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v4_int32 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_int64 = {0x0, 0x0}, uint128 = 0x0}
xmm4           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v4_int32 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_int64 = {0x0, 0x0}, uint128 = 0x0}
xmm5           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v4_int32 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_int64 = {0x0, 0x0}, uint128 = 0x0}
xmm6           {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0, 0x0}, v16_int8 = {0x0 <repeats 16 times>}, v8_int16 = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0}}
```

برای دیدن متغیر های محلی نیز می‌توان از دستور **info local** استفاده کرد.

در معماری **x86**، رجیسترهای **ESI** و **EDI** معمولاً به عنوان **Source Index** (مبدأ) و **Destination Index** (مقصد) استفاده می‌شوند. این رجیسترها به‌ویژه در عملیات پردازش رشته‌ها ( **String Operations**) و کپی داده‌ها نقش مهمی دارند.

رجیستر **ESI: Extended Source Index**

- معمولاً به‌عنوان مبدأ داده‌ها در عملیات پردازش رشته‌ها استفاده می‌شود.
- در دستورات مربوط به کپی حافظه (مانند **MOVS** و **LODS**)، این رجیستر به داده‌ای که باید خوانده شود اشاره می‌کند.
- در عملیات تکراری (مثلاً **REP MOVS**)، مقدار آن بعد از هر عملیات افزایش یا کاهش می‌یابد (بسته به مقدار فلگ **DF**).

رجیستر **EDI: Extended Destination Index**



- به عنوان مقصد داده‌ها در عملیات پردازش رشته‌ها استفاده می‌شود.
- در دستوراتی مانند MOVS، داده‌ای که از آدرسی که ESI مشخص کرده خوانده شده، در آدرسی که EDI مشخص کرده نوشته می‌شود.
- مانند ESI، مقدار آن در عملیات تکراری افزایش یا کاهش می‌یابد.

در زمینه‌ی فراخوانی توابع، رجیسترهای EDI و ESI می‌توانند مقادیری را نگه‌داری کنند که طبق قرارداد فراخوانی (Calling Convention) در هنگام فراخوانی توابع حفظ می‌شوند، که این موضوع آن‌ها را برای ردیابی داده‌ها در بخش‌های مختلف یک برنامه مفید می‌سازد.

6. به کمک استفاده از GDB، درباره ساختار **input struct** موارد زیر را توضیح دهید:

- توضیح کلی ان **struct** و متغیرهای درونی آن و نقش آن‌ها
- نحوه و زمان تگر مقدار متغیرهای درونی.

این struct در فایل console.c قرار داده شده و از یک instance ان به نام input استفاده می‌شود. این struct دارای 4 متغیر است:

- buf: آرایه ای به سائز 128 است که محل ذخیره خط ورودی است.
- e : نشان دهنده محل کنونی کرسر در خط است.
- w : محل شروع خط را نشان می‌دهد.
- r : برای خواندن buf بعد از زدن enter استفاده می‌شود.

در ابتدا که چیزی در ورودی نوشته نشده است مقدار متغیر های input به شکل زیر است:

```
(gdb) print input
$1 = {buf = '\000' <repeats 127 times>, r = 0, w = 0, e = 0}
```

با واردکردن عبارت elahe و سپس زدن enter ابتدا میبینیم که مقدار w برابر e است.

```
(gdb) print input
$3 = {buf = "elahe\n", '\000' <repeats 121 times>, r = 0, w = 6, e = 6}
```

سپس پس از خوانده شدن خط ( در اخر switch case در اخر قسمت default) خواهیم دید که مقدار r نیز برابر مقدار w می‌شود. در واقع r یکی یکی زیاد می‌شود و ورودی جدید رو می‌خواند تا به انتها(تا جایی که در آن خط ورودی نوشته شده بود) برسد.

```
(gdb) p input
$7 = {buf = "elahe\n", '\000' <repeats 121 times>, r = 6, w = 6, e = 6}
```

سپس عبارت op را در ورودی می‌نویسیم و خواهیم دید که به مقدار e دو واحد اضافه می‌شود (به اندازه طول ورودی جدید)

```
(gdb) p input
$2 = {buf = "elahe\nop", '\000' <repeats 119 times>, r = 6, w = 6, e = 8}
```

همچنین پس از زدن هر backspace نیز مقدار e یکی کم می‌شود.

در واقع input.e نشان دهنده جایی است که ما مینویسیم و با اضافه کردن هر حرف جدید یکی به آن اضافه می‌شود و با زدن هر backspace نیز یکی از مقدار آن کم می‌شود.

Input.w نیز در هر لحظه نشان دهنده ابتدای خطی است که در حال نوشتن هستیم. پس از وارد کردن هر enter مقدار آن برابر input.e می‌شود (می‌توان گفت به سر خط می‌رود).

Input.r نیز برای خواندن بافر استفاده می‌شود. در هر مرحله پس از زدن enter خط قبلی نوشته شده را می‌خواند.

باید عنوان کرد که در کد مربوط به پروژه آزمایشگاه به دلیل نیاز به پیاده‌سازی قابلیت های عنوان شده ما در کد خود input.e را جایی که مینویسیم در نظر نگرفته و بلکه آن را انتهای خطی که مینویسیم در نظر گرفته‌ایم.

## اشکال زدایی در سطح کد اسمبلی

7. خروجی دستورهای layout src و layout asm در TUI چیست؟

با وارد کردن دستور layout src می‌توانیم کد C مربوطه را هنگام توقف و دیباگ در محیط TUI ببینیم.

```
console.c
414     if (c == '\n')
415         back_count = 0;
416
417     shiftright(input.buf);
418     input.buf[(input.e++ - back_count) % INPUT_BUF] = c;
419     consputc(c);
420     if (c == '\n' || c == C('D') || input.e == input.r + INPUT_BUF)
421     {
422         inputs.history[inputs.end++ % INPUT_HISTORY] = input;
423         inputs.cur = inputs.end;
424         if (inputs.size < 10)
425             inputs.size++;
426         input.w = input.e;
427         wakeup(&input.r);
428     }
429 }
430 break;
431 }
432 }
433 release(&cons.lock);

remote Thread 1.1 In: consoleintr
(gdb)
```

با وارد کردن دستور layout asm می‌توانیم کد اسمبلی را هنگام توقف و دیباگ در محیط TUI ببینیم.

```
0x80100c0e <consoleintr+366> cmp $0xa,%ebx
0x80100c11 <consoleintr+369> je 0x80100ff0 <consoleintr+1360>
0x80100c17 <consoleintr+375> cmp $0xd,%ebx
0x80100c1a <consoleintr+378> je 0x80100ff0 <consoleintr+1360>
0x80100c20 <consoleintr+384> mov 0x8011052c,%edi
0x80100c26 <consoleintr+390> mov %eax,%ecx
0x80100c28 <consoleintr+392> mov %bl,-0x28(%ebp)
0x80100c2b <consoleintr+395> mov %eax,%edx
0x80100c2d <consoleintr+397> sub %edi,%ecx
0x80100c2f <consoleintr+399> cmp %ecx,%eax
0x80100c31 <consoleintr+401> jbe 0x80100c78 <consoleintr+472>
0x80100c33 <consoleintr+403> mov %ebx,%esi
0x80100c35 <consoleintr+405> lea 0x0(%esi),%esi
0x80100c38 <consoleintr+408> mov %edx,%eax
0x80100c3a <consoleintr+410> sub $0x1,%edx
0x80100c3d <consoleintr+413> mov %edx,%ebx
0x80100c3f <consoleintr+415> sar $0x1f,%ebx
0x80100c42 <consoleintr+418> shr $0x19,%ebx
0x80100c45 <consoleintr+421> lea (%edx,%ebx,1),%ecx
0x80100c48 <consoleintr+424> and $0x7f,%ecx

remote Thread 1.1 In: consoleintr L422 PC: 0x80101049
(gdb) layout asm
(gdb) █
```

میتوان با وارد کردن layout split می‌توان هر دو کد سورس و کد اسمبلی را همزمان دید.

8. برای جا به جایی میان توابع زنجیره ای فراخوانی جاری (نقطه توقف) از چه دستور هایی استفاده می‌شود؟

میتوانیم پشته فراخوانی را با استفاده از دستور bt یا backtrace ببینیم. حال پس از آن برای جابه جایی میان توابع زنجیره فراخوانی می‌توان از دستور up و down استفاده کرد که به ترتیب به چند تابع بالاتر و چند تابع پایین تر می‌روند. میتوان تعداد توابعی که به بالا یا پایین می‌رویم را به صورت <n <up و <n <down مشخص کنیم. در صورت مشخص نکردن تعداد مقدار default برای آن 1 در نظر گرفته می‌شود.

برای مثال اگر پشته فراخوانی مانند تصویر زیر باشد:

```
(gdb) break console.c:136
Breakpoint 3 at 0x80100436: file console.c, line 146.
(gdb) continue
Continuing.

Thread 1 hit Breakpoint 3, cgaputc (c=c@entry=99) at console.c:146
146         if (c == '\n')
(gdb) bt
#0  cgaputc (c=c@entry=99) at console.c:146
#1  0x80100817 in consputc (c=99) at console.c:198
#2  consputc (c=99) at console.c:181
#3  cprintf (fmt=<optimized out>) at console.c:75
#4  0x801037c2 in mpmain () at main.c:54
#5  0x8010392c in main () at main.c:37
```

با وارد کردن دستور up به تابع consputc در خط 198 فایل console.c می‌رویم.