PA3 实验报告

匡亚明学院 赵超懿 191870271

PA3 实验报告

实验进度:

必做题:

实验过程以及实验心得(包括一些我理解的蓝框题的回答):

总体体会:

PA 3.1 PA 3.2

PA 3.3!!!

感受:

最后的截图的展示:

感谢

实验进度:

我完成了PA3中所有必做内容,关于蓝框选做,我仅完成了使画布位于屏幕中央。

必做题:

1. 理解上下文结构体的前世今生 (见PA3.1阶段)

答:这个问题我再解决时主要从指令的执行角度来解决。

在保存上下文的过程中,cpu执行了int 指令后,进入到了raise_intr函数,在这个函数中,cpu按照顺序,先后将eflags,cs,ret_addr压入栈中,然后通过idtr寄存器计算出跳转的地址,然后下面跳转到__am_vectrap函数,向栈中压入 0x81(int 指令的值)_am_asm_trap函数,在这个函数中,调用了pusha和push 0,然后是esp寄存器,然后进入到call_am_irq_handle函数,将使用栈存储的数据,即context。

所以在context结构体中的,在栈中从高地址到低地址依次为 eflags, cs ,ret_addr , 0x81,所有通用寄存器以及0和esp , 所以只需要在**Context**结构体中将以上**对应的值倒过来按顺序**写在Context中即可。在这个结构体中 , void *cr3 指针应该指向push的0 , 其余对应相应的值。

对于是如何组织起来的,在于数据在栈上的组织,最后push进入的esp是作为传入的Context*指针参数,其指向的结构体实体便是在栈上的压入的数据。指针参数于是传入了_am_irq_handle 函数。

2. 理解穿越时空的旅程 (见PA3.1阶段)

答:yield()函数调用后,会执行int 81指令,然后按照在第一个必做题中所说:

进入到了raise_intr函数,在这个函数中,cpu按照顺序,先后将eflags,cs,ret_addr压入栈中,然后通过idtr寄存器计算出跳转的地址,然后下面跳转到_am_vectrap函数,向栈中压入 0x81(int指令的值)_am_asm_trap函数,在这个函数中,调用了pusha和push 0,然后是esp寄存器,然后进入到call_am_irq_handle函数。

在_am_irq_handle 函数中,然后识别异常号81,将事件赋值为EVENT_YIELD,然后进行事件处理,根据在cte_init中注册的事件来进行do_event进行事件分发,事件分发识别之前赋值的事件,判断事件为EVENT_YIELD后,输出一段话,然后开始返回,恢复上下文,程序返回到 _am_asm_trap 调用 _am_irq_handle之后的敌方,将栈指针esp增加到 pusha指令执行后的地方,然后将之前保存的通用寄存器全部pop到寄存器中,然后执行iret指令,将之前push进栈中的pc,cs寄存器以及eflags,都pop到对应的寄存器中中,然后在yield()函数调用int 81后的位置返回,恢复到程序调用yield前的状态。

3. hello程序是什么,它从而何来,要到哪里去(见PA3.2阶段)

我们知道 navy-apps/tests/hello/hello.c只是一个C源文件,它会被编译链接成一个ELF文件.那么,hello程序一开始在哪里?它是怎么出现内存中的?为什么会出现在目前的内存位置?它的第一条指令在哪里?究竟是怎么执行到它的第一条指令的?hello程序在不断地打印字符串,每一个字符又是经历了什么才会最终出现在终端上?

答:hello程序被编译后,其ELF文件处于二进制文件的开头。Hello文件处于ramdisk.img文件的开头。

nanos-lite中的init_proc函数调用naive_uload函数加载文件。最后调用loader.c文件加载文件。首先将大小为sizeof(Elf_Ehdr)的文件读入,根据elf头文件的格式,可以获得program header的数量,是否加载以及在文件中偏移量,于是loader.c根据这些信息读取program header文件偏移量,文件大小,内存大小,加载信息,虚拟地址,将文件读入到nemu的内存之中,而且elf header中有一个程序进入地址,e_entry,这样系统便可以将文件pc设置为loader的返回值,然后跳转,体现在指令上变为call *%ebx,于是就进入到了文件中的_start的位置(因为elf文件的e_entry指向这个位置),于是nemu开始执行客户程序hello。

hello的执行过程中,首先调用的是write函数,先后调用 write_r和 _write函数 , _write函数即为libos中的 _write函数 , 开始系统调用,准备好参数,然后执行int 80指令,该指令属于系统调用事件,于是nanos-lite开始系统调用。这个过程体现在c的代码上为从navy-apps中的syscall.c文件中 _write调用 _syscall函数,从这里执行int 80指令开始系统调用,系统调用识别为sys_write调用,然后交与函数处理,由于输出是stdout,所以直接使用串口将字符输出。

之后的printf输出,(此处解释使用了_sbrk的情况),printf申请内存作为缓冲区,直到遇到\n输出。在要输出的过程中,库函数将输出行为转换为系统调用(到write),类似于write的行为,仍然使用fd为stdout的为sys_write的系统调用,使用串口将文件输出出来。然后循环这个过程。

4. 仙剑奇侠传究竟如何运行运行仙剑奇侠传时会播放启动动画,动画中仙鹤在群山中飞过.这一动画是通过 navy-apps/apps/pal/repo/src/main.c中的 PAL_SplashScreen()函数播放的.阅读这一函数,可以得知仙鹤的像素信息存放在数据文件 mgo.mkf中.请回答以下问题:库函数,libos,Nanos-lite,AM,NEMU是如何相互协助,来帮助仙剑奇侠传的代码从 mgo.mkf文件中读出仙鹤的像素信息,并且更新到屏幕上?换一种PA的经典问法:这个过程究竟经历了些什么?

答:

```
gpGlobals->f.fpFBP = UTIL_OpenRequiredFile("fbp.mkf");
gpGlobals->f.fpMGO = UTIL_OpenRequiredFile("mgo.mkf");
gpGlobals->f.fpBALL = UTIL_OpenRequiredFile("ball.mkf");
gpGlobals->f.fpDATA = UTIL_OpenRequiredFile("data.mkf");
gpGlobals->f.fpF = UTIL_OpenRequiredFile("f.mkf");
gpGlobals->f.fpFIRE = UTIL_OpenRequiredFile("fire.mkf");
gpGlobals->f.fpFIRE = UTIL_OpenRequiredFile("fire.mkf");
gpGlobals->f.fpRGM = UTIL_OpenRequiredFile("rgm.mkf");
gpGlobals->f.fpSSS = UTIL_OpenRequiredFile("sss.mkf");
```

从这里加载文件,之间有很多定义的函数,最终会到这里使用fread函数

```
558
559
FILE *fp = UTIL_OpenFileAtPath(gConfig.pszSavePath, PAL_va(1, "%d.rpg", iSaveSlot));
560
//
561
// Read all data from the file and close.
562
//
563
size_t n = fp ? fread(s, 1, size, fp) : 0;
Zihao Yu, 2 months ago • common: merge som
```

fread是库函数,会产生系统调用SYS_read,这样库函数就和nanos-lite交互,系统调用会使用我所写的fs_read读取文件,最后会成功将数据读取出来。这使用系统调用读取数据的过程中,会使用AM提供的基本环境,如memcpy等,最后这些行为都被编译成为指令,在nemu上运行,这个系统在读取数据的过程中达到了协同。

在pal显示动画的过程中,

pal使用了SDL库中的函数(VIDEO_其实是SDL库函数)这些函数会使用在libs中miniSDL中的完成的SDL_Update ,SetPalette等函数,而这些函数又是通过NDL函数来实现,NDL中的函数又使用了fwrite等,触发**系统调用,在系统调用中通过AM提供的屏幕,键盘,时钟接口(io接口)(io_write以及io_read)来将画面等信息传递给硬件以及从硬件获取信息,**于是AM,nanos以及AM就协同了起来,最后这些用户程序运行在硬件nemu上,完成开始动画的显示。

实验过程以及实验心得(包括一些我理解的蓝框题的回答):

总体体会:

在做pa3的3.1和3.2时,觉得难度一般,以为后面的pa大概就这样可以轻松的完成,但是pa3.3给了我致命一击。太难了!

PA 3.1

首先是pa3.1的完成过程:按照讲义实现寄存器,看手册实现行为,然后卡在了上下文结构体。

上下文结构体(蓝框):诡异的x86代码:我认为push 的esp的作为事件分发函数的输入参数,指向的是之前压栈的数据。

在这里我犯了一个很傻的错误,没注意到x86要去除一个push 0,于是发现怎么都不对。(!!!),其实这块也不难,就是找到栈中间中值的对应顺序,我看到这块就直到要这样做,但是没看到要改框架代码,于是白费两小时。

PA 3.2

然后是pa3.2的完成过程:首先是loader.c,开始就卡住了,发现加载的文件的大小都是0,(中间明白了二进制文件的复制(一定不是打开vim复制=:=))于是卡住好长时间了(看了makefile明白了update的作用,为以后也节约了一点时间)。最后是请教李晗同学解决了问题,在此感谢李晗同学的帮助。在李晗同学的指导下,我一点点查看编译信息,最后找到真相,是make的过程中需要resouce.S文件被更新,才能够是ramdisk.img文件被编译进去。在这个过程中,我对make的机制有了更加细致的理解。最后再次感谢李晗同学。

蓝框的回答:为什么要置0:这一块是用于全局变量和静态变量的初始化(开始我写的 memcpy,后面发现不对才明白的(因祸得福!))

解决了loader,加载文件还是比较简单的,man elf,直接就按照要求将程序段加载。中间使用printf调试,很容易就能解决问题。在loader之后,直至pa3.2结束,都是比较顺利(指没有大问题)的,小问题还是很多的。

在完成系统调用时还是遇到一点问题的,主要是返回值的问题,比如忘了设置返回值, 出现和讲义描述现象不相符的情况。不过最后还是很快解决了。最后的堆区管理,实现起来 也是很简单,也就不贴代码了。

3.2的最后是堆区管理,**重点:这里没有遇到问题,后面出现问题后找来找去还是找到**了这里,然后发现又不是这里的问题(太折磨了!!!)

当然在3.2阶段还有最大的收获:**在这个阶段写系统调用的过程中,我突然就对整个PA有了很清晰的认识,从硬件到AM到naons以及navy,对于其整个大的工作机制基本都清晰了** (之前一直有些模糊,不是很明白,现在总算是明白了整个系统的工作原理了!!!)

PA 3.3 !!!

PA3的噩梦,感觉整个人变成了GDB。每天都在debug。基本要写的代码都重写过两次(基本全部重写),除了SDL_Pollevent和SDL_Waitevent和文件系统代码。(哭了:满怀信心开始pa3,结果整个人都裂开)

首先是文件系统:这个其实还好,查一查手册,了解下行为。基本就解决了,然后是重写loader,这个过程按理说应该是比较简单的,但是我不直到为什么就搞不对,留下了非常多的调试信息:

可以看到有很多调试信息,后面的文件基本也都是这样过去的。(调试的代码基本和代码差不多一样了,这还是删掉了一些的情况下,不过调试理论还是很好用的)。

操作系统上的IOE,如果在PA2没有理解整个PA的工作机制,那么我可能还要花时间去理解,但是在这里,我已经明悟了,所以写起来很快(仅仅是写555),串口和时钟还是比较简单的,然后在仅在此处是屏幕正常工作也是比较简单的。对的,仅在此处,这也是为什么我后来改了很多次的原因。

蓝框选做:在理解画布概念后实现,不过在第一次写并没有写。

下面就到了错误时刻: (先跳过顶点算数,后面再讲,快进到APP)

- 1. nslider,一次成功:为什么再第一次实现有问题的基础上可以对呢?因为恰好全 屏(555)
- 2. menu 也是一次成功:成功原因同上:全屏
- 3. nterm是第一个转折点:首先:在实现NDL时屏幕我第一次用了sprintf,在用这个的时候我还考虑到要以%c来进行输出。在第一次运行nterm时,我发现结果是满屏的白色,然后我阅读了源码,发现结果不应该是满屏,然后就修改了opencanvas函数,修改好后,可以正常显示了,然后发现帧率过低,然后开启了第一次重构,将sprintf修改为fwrite,然后发现性能大幅度提升。

第一阶段到此结束,似乎还挺顺利。(我当时也这么觉得),然后后来就不是了,当开始运行仙剑奇侠传时,一切埋下的坑就出现了(不仅仅是软件,还有硬件,我裂开来)

第二阶段:首先是nanos的问题,首先,由于对手册理解不正确,pal直接黑屏,然后我去看自己的源码,发现对画布的理解有问题,然后从NDL_Draw到SDL基本和画布相关的都重新写了一遍,然后先重复之前的测试,然后在前面的就直接挂掉,好,我继续bug,再次走到pal面前,此时,我的video实现基本都还可以(还是有一些小问题的),然后出现了非常神奇的错误,PAL的启动画面能否成功变成随机的,想了一段时间意识到和随机有关系的只有时间了,啪的一查,很快啊,果然是时间错了(除法变成了取模),我看着我之前犯下的xx错误,觉得我是个x(不是)。好了现在可以正常启动pal,果然不再是随机事件了。第二阶段结束。

然后就到了第三阶段:进去,选项上面有黑色阴影,此时我甚至想着是不是因为我们使用了RGB而没有用a的值导致的,事实证明,机器永远是对的,只要有错那么一定是我(太真实了),为了这个错误,我阅读了很多仙剑的源码(看这种规模的文件好痛苦,而且重点还有我的vscode有些好用的功能无法对pal生效,我又裂开)。然后慢慢看源码,然后打断点,输出调试,一上午过去才修好这个bug,果然还是写SDL对画布的理解不够,好,再次重写(小规模重写),修好了我都要泪目了,然后x86跑有些,进去就发现两个问题,首先打不了怪,然后一遇到有任务对话,直接错误,我直接懵逼(55555555),然后调了很长时间,没有进展。后来还发现了堆区一直增长的问题,(上面提到过,再次裂开)

我周日一天就做了这么一点事。当然,还学会了用navy作为基础设施。但是还没有彻底定位到错误(那天晚上才学会用navy作为基础设施的)。然后我偶然发现了一些问题,堆区还在不停增长——sbrk出问题了,但是还是不会解决。

终于要到结局了: (太难了)

首先是堆区问题,当发现即使不动程序的情况下,他仍然在增长,然后看了1个多小时没想法,只发现了是fopen在不停申请,然后我去洗澡,在洗澡时我突然明悟了NDL_init的作用,就是设置一些全局变量的指针,在init时对其初始化,这样就不会一直打开了(Yes!)

然后是pal运行遇到对话直接退出的问题,我在学会了native这个强而有力的工具后很快确信是我的硬件层nemu出bug了,我就很绝望,然后想怎么办呢?先往下看,看到difftest的开关,有希望,然后上手一做,各种出问题(有些难),然后就卡住了。最后是在方宇航同学的帮助下进行替换测试(仅nemu),终于定位到了nemu的错误是eflags的设置,然后解决,进行pa2中进行的一系列测试,然后跑跑仙剑,大功告成(完结撒花)。

收获:首先是实验课刚讲的调试理论,有了很大的作用,我打端点的能力大幅度提升,在后期深陷bug中时也能很快找到bug,然后是替换测试(也是上课讲的),同样使用了类似调试理论的方法,二分快速定位到bug。

感受:

机器真的永远是对的!!!

即使经过充分的测试,依然很有可能出现bug,在我确信是我的nemu'出现问题是,我很难相信,因为在pa2中,我的nemu可以运行讲义要求的所有指令,并且带difftest依然可以通过所有的测试。所以,经过测试的代码依然要**谨慎对待**。

关于测试,定点数也是需要测试的(5555),之前写过bug导致pal战斗不正常。也验证了为经过测试的代码都是不正确的。

对以后的启示:在写pa3的过程中我的方法确实不好,经常出现对手册理解不到位,观点不全面的原因,在SDL中体现的更加明显,写有一定规模的代码一定要从全局出发,规划好理解到位再写(当然边看边写容易增加理解)。另一个方面就是工具了,vscode的使用在pa3中给了我很大的帮助(之前花了一些时间在学习vscode是值得的。)

最后,我也很高兴,在最后深陷bug长达1周的时间中,我没有放弃。在pa3的整个过程中,除了两位同学的帮助,我的其他内容均独立完成,自己查看手册,自己找bug,自己修好,写好后又重构,一遍又一遍,体会到的写一份好的代码的困难,**在这个过程中,我的能力也得到大幅度提升。**回首pa3,还是一份愉快的旅程。

实验报告在pa3仙剑奇侠传成功运行后完成,有很多细节遗漏,以后应该注意,应该及时记录问题,跟着pa的进度写实验报告。

最后的截图的展示:

注释与代码的交错(写了很多遍,也调试了很多),纪念不易的PA3。

```
void SDL_SetPalette(SDL_Surface *s, int flags, SDL_Color *colors, int firstcolor, int ncclors) {
    assert(s):
    asser
```

```
uint8_t* dst_color = dst->pixels,*src_color = src->pixels;
uint32_t color_width = dst->format->palette?1:4;

//printf*(color width *\d\n",color_width);
for(int i = 0;i < src_hi;++)
memcpy(dst_color+\d'(i+\dst_y)*\dst->\w+\dst_x\),src_color+\color_width*((i+\src_y)*\src->\w+\src_x\),color_width*src_w);

//memcpy(dst_color+\d'(i+\dst_y)*\dst->\w+\d'\dst_x\,src_color+\d'(i+\src_y)*\src->\w+\d'\src_x\,\d'\src_\w'\);

//memcpy(dst_color+\dst_w*\(y+\i)+x\,src_color+\i'\w\,\d'\w\);
for(int i = 0; i < \i'\i+\)
//memcpy(dst_color+\dst_w*\(y+\i)+x\,src_color+\i'\w\,\d'\w\);
for(int j = 0; j < \i'\i+\);
// dst_color[dst_w*(y+\i)+x+\j] = src_color[i*\w+\j];
//printf("please implement me\n");
//assert(0);
}
//printf("please implement me\n");
//assert(0);</pre>
```

```
Finfo* f = &file_table[fd];

if(f->read == NULL)

{
    if(f->open_offset >= f->size) {
        if(f->open_offset >= f->size);
        //printf("%s open_offset = %d size = %d FULL\n",f->name,f->open_offset,f->size);
        return 0;

else {
        size_t = len <= file_table[fd].size - file_table[fd].open_offset;
        remisks read(buf, file_table[fd].disk offset+file_table[fd].open_offset;
        return ("%d\n", len);
        return ("%d\n", len);
        return ("%d\n", len);
        return ("%d\n", len);
        return ("size t = len <= file_table[fd].open_offset, len);
        return ("%d\n", len);
        return ("%d\n", len);
        return ("size t = len <= file_table[fd].open_offset, len);
        return ("size t open_offset, len);
        return ("si
```

```
if(f->write!=NULL)

//printf("%s %d\n",f->name,f->open_offset); tracer-ics2020, 14 hours ago * > run

//printf("%s %d\n",f->open_offset = %d len = %d\n",f->size,f->open_offset,len);

int l = f->write(buf,f->open_offset,len);

//printf("buf = %xin", "(uint22_t*)buf);

//printf("buf = %xin", "(uint22_t*)buf);

//printf("buf = %xin", "(uint22_t*)buf);

//printf("buf = %xin", "(uint22_t*)buf);

//printf("buf = %xin", f(uint22_t*)buf);

//puth(buf,len = %xin", f(uint22_t*)buf);

//printf("sun", f(uint22_t*)buf);

//puth((uint22_t*)buf);

//printf("sun", f(uint22_t*)buf);

//puth((uint22_t*)buf);

//puth((uint22_t*
```

感谢

感谢方宇航同学在我在运行pal时解决nemu硬件 bug中提供的帮助。

感谢李晗同学的答疑解惑。

衷心感谢两位同学!