Lab1实验报告

宋昊谦 尹浩燃 穆浩宁

练习一

分析 la sp, bootstacktop 指令

答案:

操作: la sp, bootstacktop 指令将 bootstacktop 符号所代表的内存地址加载到了 sp 寄存器中。

目的:为内核初始化一个可用的堆栈空间,是后续调用 C 函数 kern init 的必要前提。

操作过程:

我们在完成练习二之后,程序正停在 kern/init/entry.S 的第一行。

程序从 ex1000 开始,经过了OpenSBI的初始化,最后准确地停在了设置的内核入口断点上。CPU的控制权已经成功地从固件移交到了内核。

然后我们来分析 la sp, bootstacktop 指令。

这条指令的目的是设置内核的堆栈。我们将通过对比执行前后的 sp 寄存器来验证这一点。

输入命令,查看 sp 寄存器当前的值:

info registers sp

然后输入 si ,执行单条汇编指令

再次输入命令,查看 sp 寄存器的值发生了什么变化:

info registers sp

sp 寄存器的值已经不再是之前的初始值 0x8001bd80 ,而是变成了一个新的、指向 bootstacktop 的地 0x80203000 。

为了验证这一说法,再输出指令

p/x &bootstacktop

查看 bootstacktop 的地址正是 0x80203000

```
(gdb) info registers sp

sp 0x80203000 0x80203000 <SBI_CONSOLE_PUTCHAR>

(gdb) p/x &bootstacktop

$1 = 0x80203000

(gdb)
```

分析 tail kern_init 指令

答案:

操作:

tail kern init 是一条 尾调用优化跳转指令。其具体操作是:

直接跳转:它不会像常规的 call 指令那样在堆栈上压入返回地址,而是直接修改程序计数器(pc),将 CPU 的执行流程无条件地跳转到 kern_init 函数的起始地址。

栈帧复用:它会复用当前的栈帧,而不是在现有栈的顶部创建一个新的栈帧。这意味着 kern_init 函数会直接使用由 la sp, bootstacktop 刚刚设置好的堆栈。

目的:

该指令的核心目的是完成从底层汇编环境到上层C语言环境的最终交接。

移交控制权: 汇编代码 entry.S 的使命——设置内核堆栈——已经完成。通过 tail kern_init ,它将 CPU的控制权彻底、一次性地移交给内核的C语言主体部分。

保持堆栈整洁:由于 entry.s 的进程已经结束,内核永远不会再返回到这个汇编代码。因此,使用 tail 跳转是一种非常高效的选择,它避免了在堆栈上保存一个永远不会被用到的返回地址,确保了新初始化的内核堆栈的干净和正确。

操作过程:

完成上一条指令的分析之后,现在 GDB 停在 tail kern init 这一行。我们再次输入 si 命令:

si

GDB的输出会从显示汇编代码 (entry.s) 变成显示C语言代码 (kern/init/init.c)

```
(gdb) si
9
            tail kern_init
(gdb) frame
#0 kern_entry ()
    at kern/init/entry.S:9
            tail kern_init
(qdb) si
kern_init () at kern/init/init.c:8
8
            memset(edata, 0, end - edata);
(gdb) frame
#0 kern init ()
    at kern/init/init.c:8
            memset(edata, 0, end - edata);
(gdb)
```

说明此时程序已经不在 entry.S 文件里了,而是进入了 kern/init/init.c 这个C语言源文件。

程序现在位于 kern_init 函数的内部,说明 tail kern_init 指令成功地将CPU的控制权交给了 C 函数 kern_init 。

练习二: GDB 验证启动流程

答案

RISC-V 硬件加电后最初执行的几条指令位于什么地址?

答案:位于 0x1000。这是 QEMU Virt 机器上电后 PC 的初始值,对应一小段 MROM 固件指令。

它们主要完成了哪些功能?

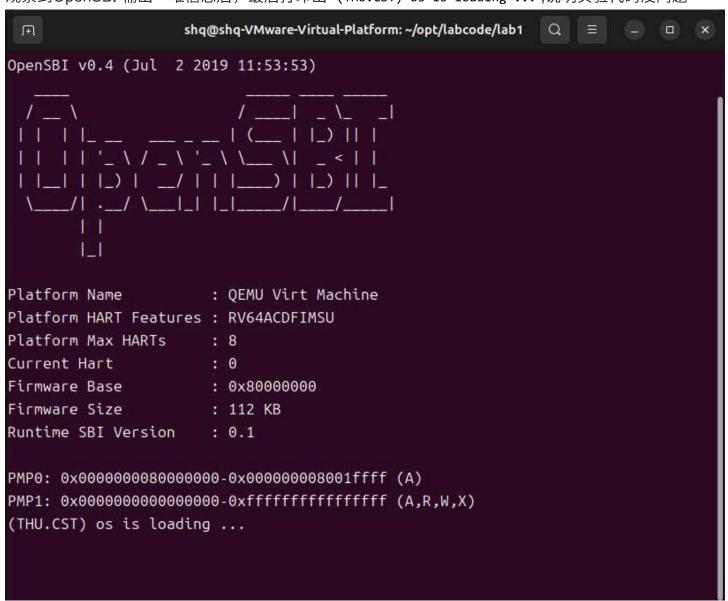
答案: 该小段固件完成最基础的机器级初始化与引导,核心是把控制权转交给机器态固件 OpenSBI (从 0x1000 跳转到 0x80000000)。随后 OpenSBI 在 M 模式进行初始化,并根据平台配置将内核定位到

操作过程

首先在终端输入

make qemu

观察到OpenSBI 输出一堆信息后,最后打印出 (THU.CST) os is loading ...,说明实验代码没问题

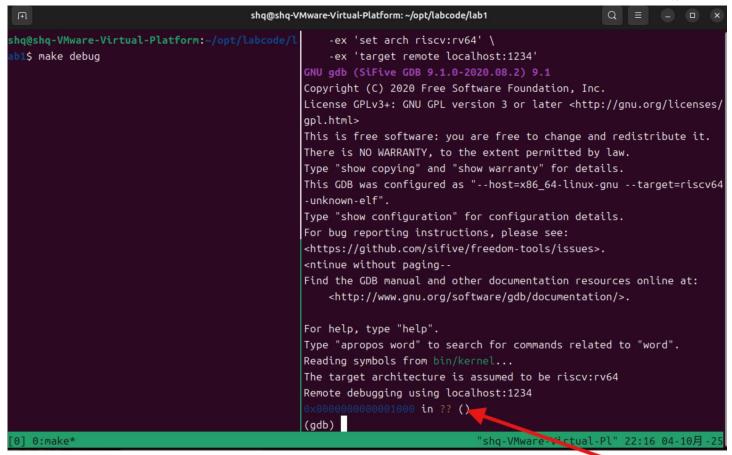


然后使用tmux分割窗口,按照指导书中的步骤,在左侧窗口输入

make debug

在右侧窗口输入

make gdb



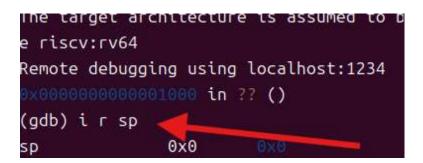
然后,我们要验证 OpenSBI 是如何把控制权交给内核的

我们首先查看pc的地址(0x1000)

```
The target architecture is assumed to be riscv:rv64
Remote debugging using localhost:1234

0x00000000000001000 in ?? ()
(gdb) i r pc
pc 0x1000
```

然后再查看sp寄存器的地址(0x0)



然后在 0x80000000 设置断点,这是OpenSBI 入口

b *0x80000000

然后在右侧的终端中,输入

```
watch *0x80200000
```

这个命令是让GDB监视内存地址 0x80200000 的内容。一旦它的值发生任何改变,就暂停程序。由于本实验使用 QEMU 的 -device loader 预加载机制,内核镜像在 CPU 执行前已写入 0x80200000 ,GDB watchpoint 仅能捕获由 CPU 指令触发的写操作,因此对 0x80200000 的 watch 不会触发。我们在makefile中可以看到相关代码。

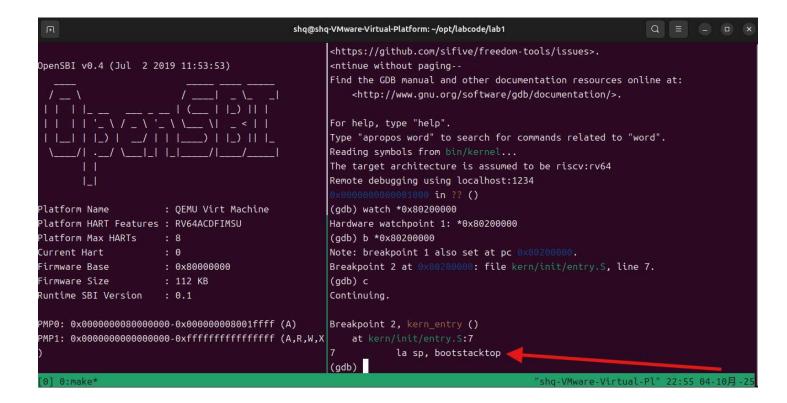
然后设置断点,在内核的第一行指令处拦截

```
b *0x80200000
```

然后连续输入两个 c (continue) 命令,让QEMU开始运行OpenSBI固件。首先停在OpenSBI 入口处,然后停在 0x80200000 (kern_entry)

C

c



可以观察到程序正停在 kern/init/entry.S 的第一行。

我们再次查看pc和sp的地址



程序从 ex1000 开始,继续运行后进入 ex80000000 (OpenSBI 入口),OpenSBI 在 M 模式进行机器级初始化,再次继续后,PC 到达 ex80200000 (kern_entry),说明控制权从固件移交到内核成功。然后在输入命令查看附近的反汇编代码,

x/6i \$pc

反汇编显示入口代码先设置 sp=bootstacktop , (0x80200000-0x80200008) 再用尾调用跳到 kern init (0x80200008-0x8020000a)

```
(gab) x/61 $pc
=> 0x802000000 <kern entry>:
   auipc
             sp,0x3
  0x80200004 <kern entry+4>:
   mv sp,sp
  0x80200008 <kern entry+8>:
   j 0x8020000a <kern init>
  0x8020000a <kern init>:
              a0,0x3
   auipc
  0x8020000e <kern init+4>:
              a0,a0,-2
   addi
  0x80200012 <kern init+8>:
   auipc a2,0x3
```

重要的知识点与操作系统原理的对应关系

1. 内核启动与程序入口(Kernel Boot Process & Entry Point)

OS原理中的知识点:操作系统的启动过程,包括硬件初始化、引导加载程序(Bootloader)、内核加载。

实验1中的知识点:

实验1涉及 QEMU 启动过程、OpenSBI 加载内核到 0x80200000 、程序从汇编代码到 C 语言代码的跳转(la sp, bootstacktop 设置栈指针,tail kern_init 跳转到 kern_init)。与OS中启动流程的步骤相对应,重点在干控制权的交接与程序入口点设置。

2. 内存管理与栈空间分配(Memory Management & Stack Setup)

OS原理中的知识点:操作系统为进程分配栈空间,管理内存。

实验1中的知识点:

在 kern/init/entry.S 中,通过 la sp, bootstacktop 设置栈指针,分配栈空间供 kern_init 使用。 与OS原理中的内存管理与栈分配一致,确保内核初始化的栈空间可用。

3. 指令集架构与操作系统交互(Instruction Set Architecture & OS Interaction)

OS原理中的知识点:操作系统与硬件交互,通过指令集进行控制。

实验1中的知识点:

在 kern/init/entry.S 中, la sp, bootstacktop 和 tail kern init 指令执行栈空间设置和跳转到 C

语言函数。

该部分展示了操作系统如何与硬件通过指令集进行交互,控制程序执行流程。

4. 调试与系统跟踪(Debugging & System Tracing)

OS原理中的知识点: 调试工具帮助开发者追踪内核执行,确保功能正确。

实验1中的知识点:

使用 GDB 在 QEMU 中调试内核的启动过程,通过断点和单步执行检查内核加载与执行。 调试过程与OS原理中的调试技术一致,用于验证启动流程的正确性。

5. 引导加载程序(Bootloader)与内核加载(Bootloader & Kernel Loading)

OS中的知识点: 引导加载程序加载内核并将控制权交给操作系统。

实验1中的知识点:

OpenSBI 作为引导加载程序,将操作系统内核加载到内存并跳转至内核的入口。与OS原理中引导加载程序的功能一致,负责将控制权交给内核。

6. 内核日志与用户交互(Kernel Logging & User Interaction)

OS中的知识点: 内核提供日志输出,向用户反馈系统状态。

实验1中的知识点:

kern_init 中通过 cprintf 输出"(THU.CST) os is loading …"作为内核启动信息。该部分与OS原理中的内核日志功能一致,提供启动过程的可视化反馈。

OS原理中重要但在实验一未体现的知识点分析

一、 进程管理相关概念

实验一的内核本质上是一个**单任务裸机程序**,而非一个管理多任务的操作系统。因此,所有与多任务并 发相关的概念均未涉及。

- 进程概念本身:理论上,进程是资源分配和独立运行的基本单位。而实验一仅有内核这唯一的执行流(从 entry.S 到 kern_init),它独占全部硬件资源,不存在多个程序并发执行、需要操作系统进行隔离和管理的场景。
- **进程上下文切换**:上下文切换是为了在多任务间共享CPU而保存和恢复各自的运行状态。实验一的内核是**线性执行,永不中断**,没有定时器中断,也无需主动让出CPU。既然不存在任务切换的需求,自然也无需上下文保存与恢复机制。
- 进程调度:调度算法的核心是在多个"就绪"进程中进行"多选一"的决策。实验一系统中**仅有一个执行** 实体,CPU的执行对象是确定的,不存在"选择"和"竞争"的问题,因此调度算法无用武之地。

二、内存管理相关概念

实验一的内存模型是**静态、固定的物理内存布局**,而非动态、按需分配的虚拟内存系统。

- **动态内存管理**: OS中的空闲链表、位示图等数据结构,是为了高效地跟踪和分配动态内存(如 malloc / free)。实验一的内存使用完全是静态的: 代码、数据和堆栈的大小与位置在编译时已由 链接脚本 kernel.ld 确定。程序运行中**没有动态申请或释放内存的行为**,因此不需要这些复杂的数据结构。
- 内存空间扩展技术(交换与覆盖):交换(Swapping)和覆盖(Overlay)技术都是在物理内存不足时,为运行大程序或多程序而设计的。实验一的内核本身极小(几十KB),而QEMU模拟的内存(MB级别)远超所需,不存在内存不足的场景。同时,内核也未实现与磁盘交互的能力,不具备实现这些技术的基础。