操作系统实验二

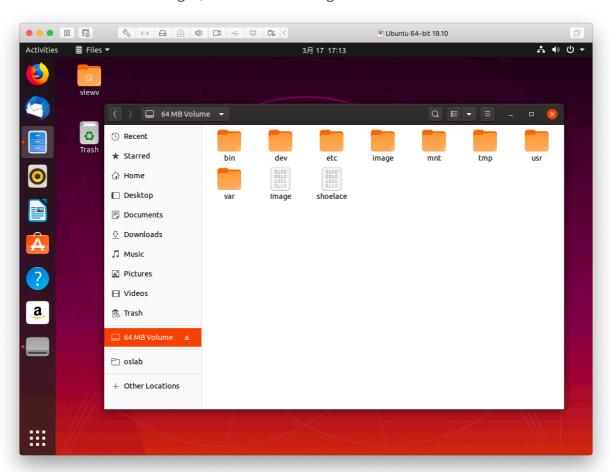
前言

这次实验,实验手册还是提示了很多东西的,可以说跟着实验手册加上测试一下内核这种层次的C语言简单怎么写就差不多可以实现了,但是还是有很多细节的东西需要讨论。

还是先来说明环境的问题,这次又遇到很麻烦的事情,这个看着很舒服的开发环境因为这个又不优雅 了。

首先,针对这个老版本的Linux 0.11,其支持的文件系统应该是只有一种,也就是 MINIX 文件系统,这种文件系统虽然老,但是大概大家Linux是支持的,但是这时候我们会发现,默认的docker的ubuntu是不支持的,(这里还我还不确定是docker这种方式彻底无法内部挂载还是说不能挂载MINIX,因为docker本质上没有内核)也就是说,在docker上面,不能挂载hdc的img镜像文件,而在Mac上面,原生系统同样不支持MINIX文件系统,这也就是说,无法将这个img挂载到一个地方,方便的和内部交互。

为什么要挂载这个hdc-0.11.img呢,是因为其实这个img打开里面就是bochs那个虚拟机的内部文件:



在Ubuntu里面直接点开镜像文件显示的内容

这样我们其实可以再外部写C语言等等程序,之后拷贝到这个镜像内部,之后运行文件就在里面了,这对比在bochs系统里面对着黑框子vi写要好多了(不是说vi不好,而是这个Linux内部带的感觉不算好用,而且bochs毕竟是虚拟机,费资源而且每次我的电脑都会风扇转最快,发热严重)

我现在还没有找到方法,幸好我还有台装了Manjaro的电脑,没有的人也许就要回归虚拟机了,这样每次改测试都要换个电脑或者打开虚拟机,或者vi打,或者在那个manjaro(那个电脑环境我还没配置)上面写,似乎都不算很优雅。其实这里应该老师的本意也是方便挂载,所以在实验根目录下还有一个mount-hdc的脚本方便你挂载hdc,这里我也是用不到了。

实验二 系统调用

这次的实验目的算是给Linux加两个API函数,实验的目的是让我们知道,怎么实现添加API函数,首先我们先看要求:

iam

第一个系统调用是iam(), 其原型为:

```
int iam(const char * name);
```

完成的功能是将字符串参数name的内容拷贝到内核中保存下来。要求name的长度不能超过23个字符。返回值是拷贝的字符数。如果name的字符个数超过了23,则返回"-1",并置errno为EINVAL。

在kernal/who.c中实现此系统调用。

总结下来,就有这么几个要求:

- 1. 字符串参数name拷贝到内核中保存下来,我们知道,系统是区分管态和目态的,也就是这里有内核状态和用户状态,这两个状态之间需要某种办法才能做到访问数据。
- 2. name长度不能超过23位,这算是实现的时候的逻辑要求了,实际上我们都知道,这样就相当于24,23个字符加终止符'\0',这里就需要加以判断,如果大于24的话,其实就要报错了。

whoami

第二个系统调用是whoami(), 其原型为:

```
int whoami(char* name, unsigned int size);
```

它将内核中由iam()保存的名字拷贝到name指向的用户地址空间中,同时确保不会对name越界访存(name的大小由size说明)。返回值是拷贝的字符数。如果size小于需要的空间,则返回"-1",并置errno为EINVAL。

也是在kernal/who.c中实现。

总结下来,就有这么几个要求:

- 1. name是指向用户地址空间的,也就是数据要放到用户状态下的name指针那里,而且不能越界,也就是说,这里的size要大于或等于于我们前面在iam存放的字符串长度。
- 2. 返回值是拷贝的字符数,这个地方我第一次写直接写执行成功return 0了,我还是不太细心。

这样,两个函数的要求就明朗了,之后还是讨论一个问题,系统API是怎么被调用的。

系统调用的过程

这个过程具体还是很复杂,但是要是增加一个API其实可以照猫画虎来完成的,首先找一个系统的API看一看是怎么实现的,之后我们就找到了第一个目的地,unistd.h头文件。

unistd.h

在这个头文件中,里面定义了一些宏,Linux 0.11最多支持三个参数的系统函数,所以就有下面这四种宏:

```
#define syscall0(type,name) \
type name(void) \
{ \
long __res; \
__asm__ volatile ("int $0x80" \
 : "=a" ( res) \
  : "0" (__NR_##name)); \
if ( res >= 0) \
 return (type) __res; \
errno = -_res; \
return -1; \
}
#define _syscall1(type,name,atype,a) \
type name(atype a) \
{ \
long __res; \
__asm__ volatile ("int $0x80" \
 : "=a" (__res) \
 : "0" (__NR_##name), "b" ((long)(a))); \
if ( res >= 0) \
 return (type) __res; \
errno = - res; \
return −1; \
#define _syscall2(type,name,atype,a,btype,b) \
type name(atype a,btype b) \
{ \
long res; \
__asm__ volatile ("int $0x80" \
  : "=a" ( res) \
 : "0" (__NR_##name), "b" ((long)(a)), "c" ((long)(b))); \
if ( res >= 0) \
 return (type) __res; \
errno = - res; \
return -1; \
}
```

```
#define _syscall3(type,name,atype,a,btype,b,ctype,c) \
type name(atype a,btype b,ctype c) \
{ \
long __res; \
   _asm__ volatile ("int $0x80" \
    : "=a" (__res) \
    : "0" (__NR_##name),"b" ((long)(a)),"c" ((long)(b)),"d" ((long)(c))); \
if (__res>=0) \
    return (type) __res; \
errno=-__res; \
return -1; \
}
```

这种方式来实现函数我其实还是头一次看见,这里面其实重要的是中间这里有这么一个东西:

```
long __res; \
   _asm__ volatile ("int $0x80" \
    : "=a" (__res) \
    : "0" (__NR_##name),"b" ((long)(a)),"c" ((long)(b)),"d" ((long)(c))); \
if (__res>=0) \
    return (type) __res; \
errno=-__res; \
return -1; \
```

这里的__NR_##name 就是调用号,这个地方会通过 int \$0x80 实验一种说过的中断格式来调用上面的号,之后我们在上面就可以发现这些调用号是在这个地方声明的,所以需要在这里添加这次要实现两个多两个函数的调用号。

```
#define __NR_sgetmask 68
#define __NR_ssetmask 69
#define __NR_setreuid 70
#define __NR_setregid 71
#define __NR_whoami 72
#define __NR_iam 73
```

仿照写法,就是前面加这个前缀,之后号码顺延,写成了72,73

system_call.s

这里又需要对汇编代码进行修改,但是这里我觉得先得看这个地方:

```
system_call:
  cmpl $nr_system_calls-1,%eax
  ja bad_sys_call
  push %ds
  push %es
  push %fs
  pushl %edx
```

```
pushl %ecx  # push %ebx,%ecx,%edx as parameters
pushl %ebx  # to the system call
movl $0x10,%edx  # set up ds,es to kernel space
mov %dx,%ds
mov %dx,%es
movl $0x17,%edx  # fs points to local data space
mov %dx,%fs
call sys_call_table(,%eax,4)
pushl %eax
movl current,%eax
cmpl $0,state(%eax)  # state
jne reschedule
cmpl $0,counter(%eax)  # counter
je reschedule
```

这个地方可以看到注释 push %ebx,%ecx,%edx as parameters, 而ebx, ecx, edx实际上应该是通用寄存器,这样就知道了为什么支持最多三个参数的调用,这样大致上如果需要修改支持更多参数的话,应该可以在这里增加寄存器个数,之后估计可以增加更多的函数调用,难度颇大。在这部分还可以看到eax的作用,其实eax就是在找调用系统函数的位置,这个函数就在另一个地方定义。

同时要注意前面的一行对实验很关键的代码:

```
nr_system_calls = 74
```

这个是我已经修改过后的代码,这个地方应该是偏移量,也就是说又多少个系统调用,如果不增加两个的话,是肯定找不到我们新定义的系统调用的,这是很小的一点,但是非常重要。

sys.h

有函数肯定要有声明,那么声明在什么地方呢,就是在这个sys.h中声明,这是非常重要的一点,不过这个地方较为简单,只需要在最后加入:

```
extern int sys_whoami();
extern int sys_iam();
```

之后在下面的数组中也加入这两个函数引用,这个时候就知道了前面哪些号码的意思,也就是在这里其实是这个函数数组的位置,所以一定要写对。

实现

之后就是实现了,这个地方还是有很多需要注意的地方:

printk

在内核态中,是无法使用用户态的printf函数的,所以在debug或者内核态需要输出信息的时候,不能 使用printf,而是需要使用类似的printk函数来输出信息。

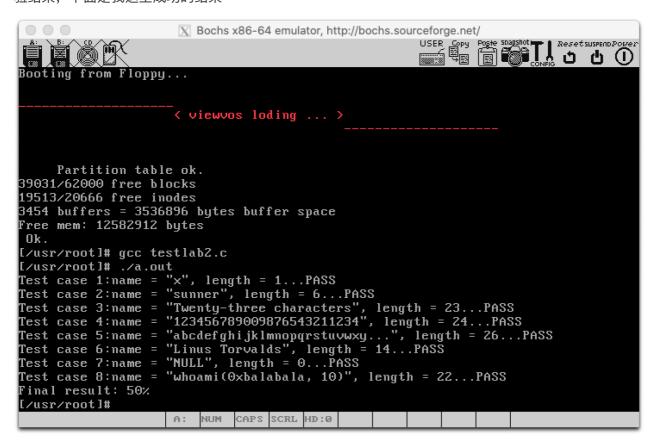
put_fs_byte, get_fs_byte

这两个函数负责内核态和用户态之间交互数据,其中get就是从用户态获取数据,每次提取一个字节, 正好就是一个char,put就是放入数据,有了这两个函数,就可以实现这次实验了。

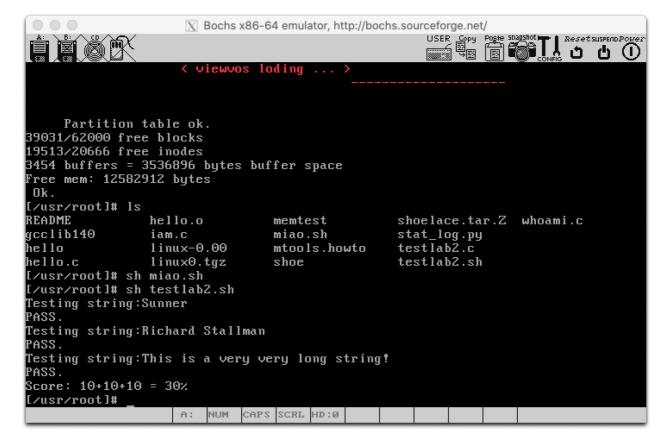
具体的最后修改出来的文件,都放在文件夹下面了,在这里按照实验手册也需要对kernel的makefile进行修改,我还写了一个miao.sh脚本用来编译iam.c 和 whoami.c,要不然每次输入那么多太累了。

运行测试

这次实验,提供了两个测试文件,也就是testlab2.c和testlab2.sh,针对C程序要编译通过,最后显示出来的必须都是pass,第二个sh脚本文件,需要先写好iam和whoami的用户程序,之后运行脚本文件检验结果,下面是我这里成功的结果:



testlab2.c编译之后执行全部pass,这部分占最后结果的50%



testlab2.sh的运行结果,全部pass,这部分占最后结果的30%

加上实验报告的20%,这也就是最后的结果,实现了编写一个系统API的工作流程。

最后其实还是想说,这里面学问还是很大,这样最后是实现了结果,但是感觉最后还是在Linus给的更底层的接口上面,跳了一次舞。