

本科生实验报告

实验课程: 操作系统原理实验

实验名称: 实模式下 OS 的启动

专业名称: 计算机科学与技术 (超算)

学生姓名: 黄玟瑜

学生学号: 19335074

实验地点: 中山大学广州校区东校园

实验成绩:

报告时间: 2021年3月21日

1. 实验要求

- 1. 实验不限语言, C/C++/Rust 都可以。
- 2. 实验不限平台, Windows、Linux 和 MacOS 等都可以。
- 3. 实验不限 CPU, ARM/Intel/Risc-V 都可以。

2. 实验内容

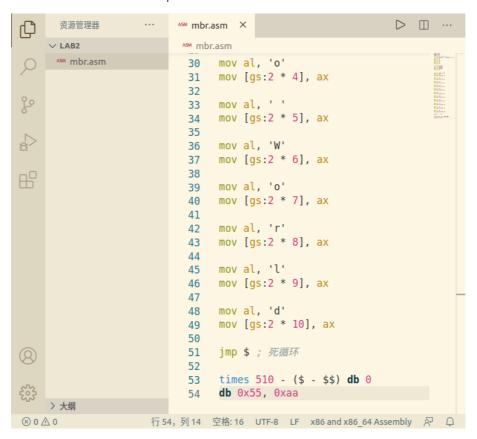
了解操作系统启动的原理,利用汇编语言实模式即(20位地址空间)的启动和保护模式即(32位地址空间)下的启动方法,并能够在此基础上利用汇编或者 C程序实现简单的应用;

- 1. 回顾、学习 32 位汇编语言的基本语法;
- 2. 编写简单的汇编程序,进行中断、输入输出测试;
- 3. 实现实模式下 OS 启动;
- 4. 在实模式下利用汇编/C/Rust 等实现简单的应用

3. 实验过程

Assignment 1.1

1、新建文件夹,将 Example1 的代码粘贴进去保存



2、 使用 NASM 汇编器将其编译成二进制文件,命令如下:

nasm -f bin mbr.asm -o mbr.bin

3、 使用 xxd 查看生成文件的内容,可以看到一长串 bit 流

```
wenny@owo:~/lab2$ nasm -f bin /home/wenny/lab2/mbr.asm -o mbr.bin
wenny@owo:~/lab2$ ls
mbr.asm mbr.bin
wenny@owo:~/lab2$ xxd mbr.bin
00000000: 31c0 8ed8 8ed0 8ec0 8ee0 8ee8 bc00 7cb8
              ......He....ee.
00000010: 00b8 8ee8 b401 b048 65a3 0000 b065 65a3
00000020: 0200 b06c 65a3 0400 b06c 65a3 0600 b06f
              ...le....le....o
00000030: 65a3 0800 b020 65a3 0a00 b057 65a3 0c00
              e.... e....We...
00000040: b06f 65a3 0e00 b072 65a3 1000 b06c 65a3
              .oe....re....le.
00000050: 1200 b064 65a3 1400 ebfe 0000 0000 0000
              ...de........
wenny@owo:~/lab2$
```

4、 使用以下指令创建虚拟硬盘,将生成的二进制文件 mbr.bin 写入该虚拟硬盘中

```
wenny@owo:~/lab2$ qemu-img create hd.img 10m
Formatting 'hd.img', fmt=raw size=10485760
wenny@owo:~/lab2$ ls
hd.img mbr.asm mbr.bin
wenny@owo:~/lab2$ dd if=mbr.bin of=hd.img bs=512 count=1 seek=0 conv=no
trunc
记录了1+0 的读入
记录了1+0 的写出
512字节已复制, 0.00461121 s, 111 kB/s
wenny@owo:~/lab2$ qemu-system-i386 -hda hd.img -serial null -parallel s
tdio
WARNING: Image format was not specified for 'hd.img' and probing guesse
d raw.

Automatically detecting the format is dangerous for raw images
, write operations on block 0 will be restricted.

Specify the 'raw' format explicitly to remove the restrictions
```

5、 使用 qemu 启动,将 hd.img 指定为第 0 号磁盘映像,启动后效果如下:

```
Machine View
Hello Worldrsion 1.13.0-1ubuntu1.1)
iPXE (http://ipxe.org) 00:03.0 CA000 PCI2.10 PnP PMM+07F8CB00+07ECCB00 CA00

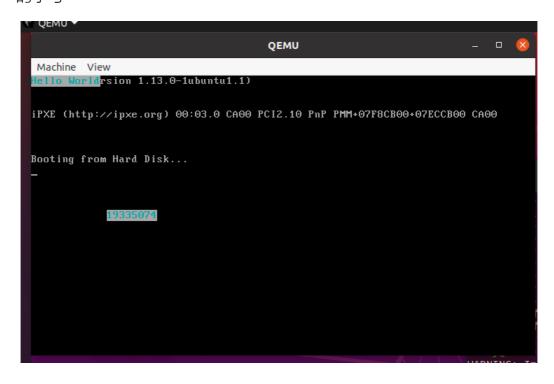
Booting from Hard Disk...
```

Assignment 1.2

1、 参考实验指导,根据以下公式计算出(12, 12)的显存起始位置应为 0xB8000+2×972

显存起始位置 =
$$0xB8000 + 2 \cdot (80 \cdot x + y)$$

- 2、 设置显示为白底蓝字,则放在高 8 位的编码应为 01110011b,即 0x73
- 3、 重复上述启动过程,结果如下,可以看到,在(12,12)的位置清楚的显示出了我的学号



Assignment 2.1

1、 使用实模式下的中断来输出你的学号,查阅 Bios 中断向量表,定位到显示服务 (INT 10H),找到所需要的中断类型为 13 号中断:在 Teletype 模式下显示字符串

```
<sup>ASM</sup> mbr1.asm X
ASM mbr1.asm
  1 org 0x7c00
  2 [bits 16]
                                   ; BIOS将代码加载到内存0x7c00处,因此段地址为0x7c
     mov ax, cs
                                       ;初始化数据段
     mov ds, ax
     mov es, ax
                                        ;用于指向字符串
  8
     mov ax, Message
                                       ; es:bp指向要显示的字符串
     mov bp, ax
     mov ah, 0x13
                                       ; ah为0x13,调用13号中断
 10
     mov al, 0x01
                                       ; al为0,不移动光标,字符串中没有属性内容
 11
 12
 13
     mov bh, 0
                                       ;第0页显示
 14
     mov bl, 0x57
                                        ; color
 15
                                       ;字符串长度
 16 mov cx, MessageLen
     mov dx, 0x0c0c
                                       ; dh=12, dl=12, 即第12行,第12列
 17
     int 10h
 18
                                       ;调用10H中断
 19
 20
     jmp $
                                       ; 无限循环,防止代码进入数据区
 21
     Message db "19335074"
 22
 23
     MessageLen equ $ - Message
 24
 25
     times 510 - ($ - $$) db 0
 26
 27 db 0x55, 0xaa
```

ES:BP = 串地址

CX = 串长度

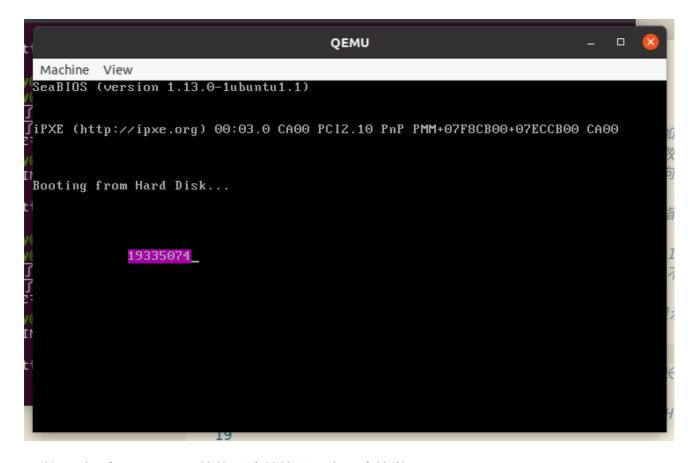
DH, DL = 起始行列

BH = 页号

2、 重复上述启动过程

```
wenny@owo:~/lab2$ nasm -f bin mbr1.asm -o mbr1.bin
wenny@owo:~/lab2$ dd if=mbr1.bin of=hd.img bs=512 seek=0 conv=notrunc count=1
门录了1+0 的读入
制录了1+0 的写出
512字节已复制,0.000549441 s,932 kB/s
wenny@owo:~/lab2$ qemu-system-i386 -hda hd.img -serial null -parallel stdio
WARNING: Image format was not specified for 'hd.img' and probing guessed raw.
Automatically detecting the format is dangerous for raw images, write o
perations on block 0 will be restricted.
Specify the 'raw' format explicitly to remove the restrictions.
```

3、 运行结果如下



可以看到,在(12,12)的位置清楚的显示出了我的学号。

Assignment 2.2

1、 利用中断实现光标的位置获取,查阅 Bios 中断向量表,定位到显示服务(INT 10H), 找到所需要的中断类型为 3 号中断:读光标位置

其中BH = 页号、CH = 光标开始行、CL = 光标结束行、DH = 行、DL = 列

初始化前,各个寄存器的值如下:

```
Breakpoint 1, 0 \times 000007 < 000 in ?? ()
  (gdb) info register
                   0xaa55
                                          43605
 eax
 lecx
                   0x0
                                          0
  edx
                   0x80
                                          128
  ebx
                   0x0
                                          0
  esp
                   0x6f00
                                          0x6f00
  ebp
                   0x0
                                          0x0
  esi
                   0x0
                                          0
  edi
                   0x0
                                          0
                   0x7c00
                                          0x7c00
  eip
 eflags
                   0x202
                                          [ IOPL=0 IF ]
                   0x0
                                          0
 cs
                                          0
  SS
                   0x0
  ds
                   0x0
                                          0
                   0x0
                                          0
  es
00fs
                   0x0
                                          0
                   0x0
                                          0
  gs
                                          0
ofs_base
                   0x0
  gs_base
                                          0
                   0x0
 k_gs_base
                   0x0
                                          0
  сг0
                   0x10
                                          [ ET ]
  сг2
                   0x0
                                          0
  сг3
                   0x0
                                            PDBR=0 PCID=0 ]
  сг4
                   0x0
                                            ]
```

初始化后,各个寄存器的值如下,可以看到段寄存器和 AX 都被置为 0

```
(gdb) info register
eax
                 0x0
                                       0
ecx
                 0x0
                                       0
ledx
                 0x80
                                       128
ebx
                0x0
                                       0
esp
                0x6f00
                                       0x6f00
ebp
                0x0
                                       0x0
esi
                0x0
                                       0
edi
                0x0
                                       0
eip
                0x7c0a
                                      0x7c0a
eflags
                0x246
                                       [ IOPL=0 IF ZF PF ]
cs
                0x0
                                       0
                0x0
                                       0
ss
ds
                0x0
                                       0
es
                0x0
                                       0
fs
                0x0
                                       0
                0x0
                                       0
gs
fs base
                0x0
                                       0
gs_base
                0x0
                                       0
k_gs_base
                0x0
                                       0
сг0
                0x10
                                         ET ]
                                       0
сг2
                0x0
                0x0
сг3
                                       [ PDBR=0 PCID=0 ]
lcr4
                0x0
--Type <RET> for more, q to quit, c to continue without paging--q
Quit
```

调用中断,获得的光标位置如下,其中页号为 0、光标开始行为 0、光标结束行为 0、光标在 是第 0 行第 128 列

```
(gdb) info register
                                      768
eax
                0x300
ecx
                0x0
                                      0
edx
                0x80
                                      128
ebx
                0x0
                0x6f00
                                      0x6f00
esp
ebp
                0x0
                                      0x0
esi
                0x0
                                      0
edi
                0x0
                                      0
eip
                0x7c10
                                      0x7c10
                                      [ IOPL=0 IF ZF PF ]
eflags
                0x246
cs
                0x0
                                      0
                0x0
                                      0
SS
ds
                0x0
                                      0
                                      0
es
                0x0
fs
                                      0
                0x0
                0x0
                                      0
gs
                                      0
fs base
                0x0
gs base
                0x0
                                      0
k_gs_base
                0x0
сг0
                0x10
                                      [ ET ]
сг2
                0x0
сг3
                0x0
                                      [ PDBR=0 PCID=0 ]
                0x0
сг4
 -Type <RET> for more, q to quit, c to continue without paging--q
```

2、 利用中断实现光标的移动,查阅 Bios 中断向量表,定位到显示服务 (INT 10H) 找到所需要的中断类型为 2 号中断:置光标位置

BH = 页号、DH = 行、DL = 列

将 DX 置为 0X0C0C, 即 (12, 12) 的位置,

```
(gdb) info register
                0x200
                                      512
eax
                                      1543
ecx
                0x607
edx
                0xc0c
                                      3084
ebx
                0x0
                                      0
esp
                0x6f00
                                      0x6f00
                0x0
                                      0x0
ebp
esi
                0x0
                                      0
edi
                0x0
                                      0
eip
                0x7c19
                                      0x7c19
eflags
                0x246
                                      [ IOPL=0 IF ZF PF ]
cs
                0x0
ss
                0x0
                                      0
ds
                0x0
                                      0
es
                0x0
                                      0
fs
                0x0
                                      0
gs
                0x0
                                      0
fs_base
                0x0
                                      0
gs_base
                                      0
                0x0
                                      0
k_gs_base
                0x0
сг0
                0x10
                                      [ ET ]
                0x0
сг2
                                      0
                                      [ PI
                                       PDBR=0 PCID=0 ]
сг3
                0x0
сг4
                0x0
сг8
                0x0
                                      0
efer
                0x0
xmm0
                {v4_float = {0x0, 0x0, 0x0, 0x0}, v2_double = {0x0,
```

标位置调用中断后,可以看到光标的的位置被置到 (12, 12) 的位置上



Assignment 2.3

1、 利用中断实现键盘输入,查阅 Bios 中断向量表,定位到 INT 16H,找到所需要的中断类型为 0 号中断:键盘读取字符

```
;input

mov ah,0x00

int 0x16
```

2、 利用中断实现键盘回显, 查阅 Bios 中断向量表, 定位到 INT 10H, 找到所需要的中断类

型为14号中断:显示字符

```
;diaplay

mov ah,0x0e

mov bl,0x07

int 0x10
```

结果如下所示

Assignment 3.1

```
your if:
 8
 9
         mov eax, [a1]
10
         cmp eax, 12
         jl c1
11
         mov eax, [a1]
12
13
         cmp eax,24
         jl c2
14
15
         jmp c3
     c1:
16
17
         mov eax, [a1]
         xor edx, edx
18
19
         mov ebx, 2
20
         idiv ebx
         add eax, 1
21
22
         mov [if_flag], eax
23
         jmp end_if
24
     c2:
         mov eax, [a1]
25
         sub eax, 24
26
27
         neg eax
         mov ebx, [a1]
28
29
         imul eax, ebx
30
         mov [if_flag], eax
         jmp end_if
31
32
     c3:
33
         mov eax, [a1]
34
         shl eax, 4
         mov [if_flag], eax
35
         jmp end if
36
37
     end if:
```

根据 a1 的值分 3 钟情况,c1、c2、c3,在每次判断后跳转到相应的情况并执行代码,执行 完毕后跳转到末尾。

Assignment 3.2

```
your_while:
    mov edx, [a2]
    cmp edx, 12
    jl end_while
    call my_random
    mov ebx, [while_flag]
    mov ecx, [a2]
    mov byte[ebx+(ecx-12)*1], al
    mov edx, [a2]
    dec edx
    mov [a2], edx
    jmp your_while
end_while:
    ; ret
```

循坏前将 a2 和 12 相比较, 若不满足 a2>=12 则跳转到程序尾部, 退出循环。将 eax 的低 8 位以字节的长度写入对应内存中, 防止其他字符的位置被写入错误信息。

Assignment 3.3

```
your function:
56
         mov eax,0
57
                    ;i
58
     my_loop:
         mov ebx, [your string]
59
         mov byte ecx, [eax*1+ebx]
60
         cmp ecx, 0
61
         je end my function
62
63
64
         pushad
         mov ebx, [your_string]
65
         mov byte ecx, [eax*1+ebx]
66
67
         push ecx
         call print a char
68
69
         pop ecx
70
         popad
71
         inc eax
72
         jmp my loop
73
     end_my_function:
74
75
         ; jmp $
         ret
76
77
```

将 eax 视作 i,循环前从内存读取 string[i],若 string[i]='\0'则退出循环。

否则跳转到 for 循环的头。

实验结果如下所示:

```
[2]+ 已停止 gdb
wenny@owo:~/lab2/assignment$ make run
student.asm:60: warning: register size specification ignored [-w+other]
student.asm:66: warning: register size specification ignored [-w+other]
>>> begin test
>>> if test pass!
>>> while test pass!
Mr.Chen, students and TAs are the best!
```

Assignment 4

```
T)
     mov dx, 0x0200
16
     mov bx, 0x0101
17
18
     ;dh 行 dl 列
     ;bh 行方向 bl 列方向 1=increase 0=decrease
19
20
     bounce:
         mov ah, 0
21
     ;cursor 1:position
22
23
         mov al, dh
         imul cx, ax, 80
24
         mov al, dl
25
         add cx, ax
26
27
         shl cx, 1
         mov bp, cx
28
29
     ;print a char
30
         mov ch, [count]
         call inc_count ;increase to change the color
31
         mov cl, 'w'
32
33
         mov word [ qs : bp ], cx
```

使用 dx 来保存字符位置的行和列,其中 dh 保存行数,dl 保存列数,bx 保存方向;count 用来作为颜色改变的计数器。

执行过程中会不断重复 bounce 过程,它会先根据字符的位置还有颜色参数等显示字符,再根据字符的方向更新字符的位置,即下一个字符出现的地方,同时更新颜色。对于颜色的更新定义一个1字节的变量 count,每次调用后 count 的值增加 1,将 count 的值作为显存前景色和背景色的设置。

```
mov word [ gs , bp ], ca
دد
     ;cursor 2:position which is symatrical to the other
34
35
         mov al, dh
         sub al, 24
36
37
         neg al
38
         imul cx, ax, 80
39
         mov al, dl
         sub al, 79
40
         neg al
41
         add cx, ax
42
43
         shl cx, 1
44
         mov bp, cx
     ;print a char
45
         mov ch, [count]
46
         call inc count
47
         mov cl, 'w'
48
         mov word [ gs : bp ], cx
49
        ;always display
  50
  51
            mov ah, 0x05
  52
            mov al, 'w'
```

```
另一个字符的位置和原字符中心对称,行数为(24-dh),列数为(79-dl)。
            mov [gs:2 * 33], ax
  53
            mov al, 'e'
  54
  55
            mov [gs:2 * 34], ax
            mov al, 'n'
  56
            mov [gs:2 * 35], ax
  57
  58
            mov al, 'n'
  59
            mov [gs:2 * 36], ax
            mov al, 'y'
  60
            mov [qs:2 * 37], ax
  61
  62
  63
            mov al, 0
            mov [gs:2 * 38], ax
  64
            mov al, '1'
  65
            mov [gs:2 * 39], ax
  66
  67
            mov al, '9'
  68
            mov [qs:2 * 40], ax
            mov al, '3'
  69
            mov [qs:2 * 41], ax
  70
  71
            mov al, '3'
  72
            mov [gs:2 * 42], ax
            mov al, '5'
  73
            mov [gs:2 * 43], ax
  74
  75
            mov al, '0'
            mov [gs:2 * 44], ax
  76
            mov al, '7'
  77
  78
            mov [gs:2 * 45], ax
            mov al, '4'
  79
            mov [gs:2 * 46], ax
  80
```

名字和学号是一直会显示的。

```
;change position depending on the direction stored in bx
82
      ;if inc
83
          add dh, bh
84
          add dl, bl
85
      ;if dec
          mov ch, bh
86
          cmp ch, 0
87
          jne L1
                           ;if equal, decrease dh by 1, or else just skip it
88
89
          call dec_dh
90
      L1:
          mov ch, bl
91
92
          cmp ch, 0
          jne L2
93
                           ;if equal, decrease dl by 1
94
          call dec_dl
95
      L2:
96
97
          call getDir
                           ;update the direction
          call delay
98
99
          jmp bounce
                           ;loop
      dec dh:
100
          dec dh
101
102
          ret
      dec dl:
103
          dec dl
104
105
          ret
```

根据方向更新字符的位置。

```
106
      ;if the cursor meets the up and down side, flip dl
107
108
      ;if the cursor meets the left and right side, flip dh
109
          mov ch, dh
          cmp ch, 0
110
          jne L3
111
          call flip_bh
112
      L3:
113
114
          mov ch, dh
          cmp ch, 24
115
          jne L4
116
          call flip_bh
117
118
      L4:
119
          mov ch, dl
120
          cmp ch, 0
          jne L5
121
          call flip_bl
122
123
      L5:
          mov ch, dl
124
          cmp ch, 79
125
126
          jne L6
127
          call flip_bl
128
      L6:
129
          ret
```

根据字符的位置和方向更新方向。

```
delay:
136
137
          pushad
138
          mov cx, 1
          mov dx, 0
139
          mov ah, 0x86
140
          int 0x15
141
          popad
142
          ret
143
1//
      inc count.
```

延时的设置。

```
144 inc_count:

145 mov al, [count]

146 inc al

147 mov [count], al

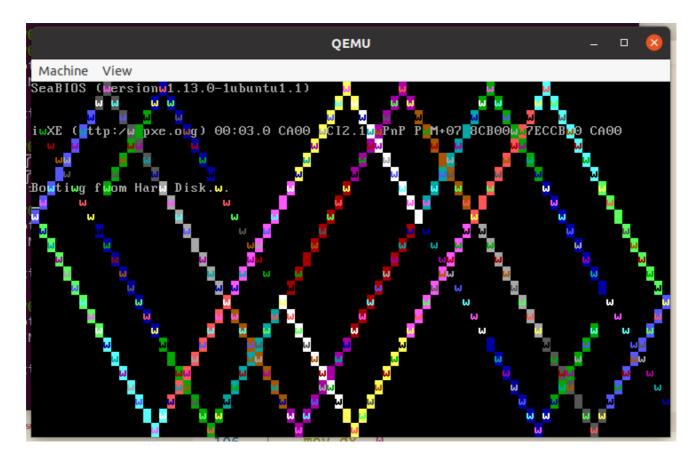
148 ret
```

颜色计数值增加1。

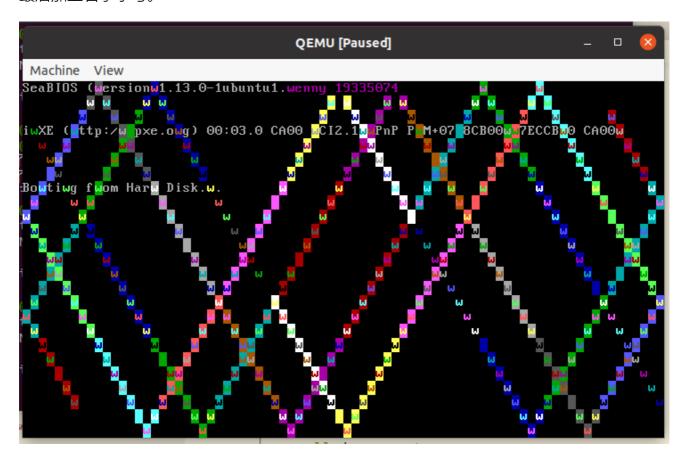
运行结果如下所示:

开始设计程序时本着由简到繁的想法,先实现了单个字符的显示和弹射。

后来想到对称、用 count 改变颜色后。



最后加上名字学号。



4. 总结

通过这次实验,我学习到了 x86 汇编、计算机的启动过程、IA-32 处理器架构和字符显存原理。根据所学的知识,开始能自己编写程序,然后让计算机在启动后加载运行,增进了对计算机启动过程的理解,同时,也学会了使用 gdb 来调试程序的基本方法。

Assignment1: Assignment1 的完成是较为简单的,读懂 TA 写的指导后不需要太多其他的操作,只是重复步骤和计算,但也是在这个过程中明白了计算机启动的大体流程。

Assignment2:一开始对着参考资料一头雾水,不知道究竟该干什么,因为读题不仔细以为要实现的是博客前一部分的内容,这部分花了不少时间,后来才发现要实现的博客最后一段所说的内容,通过网上搜索资料,查阅 BIOS 的中断向量表,以及参考他人调用的实例,最后成功解决了问题。总而言之,感觉像是一个函数调用的过程,实现起来也很方便,但由于分析需求错误花了很多时间,希望下次自己能目标明确一些。

Assignment3: 遇到的问题更多是由于对 x86 不熟悉造成的,虽然 MIPS 写了很多,但 x86 的一些规则还是和 MIPS 有所差别。调试过程中出现最多的是段错误,这来自于对 x86 的寻址方式不了解不熟悉,应该在以后的编程中更加注意。其中还要注意的是 cmp 这条指令,它将第一个操作数减去第二个操作数,并根据比较结果设置机器状态寄存器 eflags 中的条件码,因此使用后作为操作数的寄存器的值会有所改变,这是一个值得注意的地方。

Assignment4:一开始看到题目时也是一头雾水,因为对汇编语言还不够掌握, 觉得困难的地方是不知道能否仅凭借汇编实现,还是需要别的知识,担心在所储备 的知识不够的情况下就设计算法写代码会浪费很多时间和精力(在其他科很多 DLL 赶着跑的情况下)。尝试去 GitHub 上搜索有关的例子和实现方法但没找到,于是开始自己琢磨,首先想到用一个寄存器来锁存字符位置,一个锁存方向的方法,再想明白方向在什么时候改变,怎么改变方向等问题,再查阅了解了延时中断的使用方法,最后实现和完善程序。

此外还学会了 gdb 的基本使用方法,包括设置断点、显示指令、显示寄存器状态等操作,学会这些方法为这次实验奠定了基础,在以后的实验中也会使用。

总而言之,此次实验使我受益匪浅。