# 操作系统 lab2 系统调用

### 邱梓豪

#### 141130077

1.首先在 bootloader/start.S 中实现从实模式切换到保护模式。

```
.code32
start32:

movw $0x18, %ax
movw %ax, %gs

movw $0x10, %ax
movw %ax, %ds
movw %ax, %ss
movw %ax, %ss
movw %ax, %es

movl $0x8000, %esp
jmp bootMain
```

接着再对 GDT 中的相关段进行设置。这里设置代码段,数据段和视频段。

2.之后在 bootloader/boot.c 中将内核代码的 ELF 文件的加载入内存中,然后跳转执行。

```
void bootMain(void) {
    /* 加载内核至内存,并跳转执行 */
    struct ELFHeader* elf;
                                                   // start of elf file
    struct ProgramHeader* ph;
    struct ProgramHeader *ph_end;
                                                   // start of ProgramHeader
    unsigned char* pa, *pa_end;
                                                   // physical addr of a segment
                                                   // load elf file to 0x8000 in memory
// load sector 1 on disk to memory
    elf=(struct ELFHeader*)0x8000;
    readSect((unsigned char*)elf, 1);
    /* load each program segment */
    ph = (struct ProgramHeader*)((char*)elf + elf->phoff);
    ph_end = ph + elf->phnum;
    while (ph<ph_end)</pre>
                                                               // load to this physical addr
         pa = (unsigned char*)ph->paddr;
         pa_end = pa + ph->filesz;
                                                            // end of the physical addr
         int i;
         for (i=ph->off/SECTSIZE+1; pa<pa_end; pa+=SECTSIZE, i++)</pre>
         readSect(pa, i);
readSect(pa, i);
         ph++;
    // execute the kernel
((void(*)(void))elf->entry)();
```

由于 bootloader 的大小最多为 510 字节,所以这里必须反复调整代码以满足要求。

3.之后在会开始执行内核代码,打开 kernel 下的 main.c,可以看到目前在 kernel 内核中的执行流程如下:

```
void kEntry(void) {
    initSerial();// initialize serial port
    initIdt(); // initialize idt
    initIntr(); // initialize 8259a
    initSeg(); // initialize gdt, tss
    loadUMain(); // load user program, enter user space
    while(1);
    assert(0);
}
```

初始化串口=》初始化 idt=》初始化 8259a=》初始化段寄存器=》载入用户程序。

在内核部分首先补全的代码在在 kvm. c 中,与初始化段有关。首先是初始化TSS:

这里 TSS 的 esp0 我初始化成 0xfffffffff, 这是前面初始化 GDT 各段时用的界限, 这里保持一致; ss0 我初始化成内核代码段的段选择子。

```
/*
 * 初始化TSS
 */
tss.esp0=0xffffffff;
tss.ss0=KSEL(SEG_KDATA);
asm ("ltr %%ax":: "a" (KSEL(SEG_TSS)));
```

之后设置正确的段寄存器,我将内核数据段段选择子依次赋给%es,%ss 和%ds:

```
/*设置正确的段寄存器*/
asm volatile("movw %%ax, %%es"::"a"(KSEL(SEG_KDATA)));
asm volatile("movw %%ax, %%ss"::"a"(KSEL(SEG_KDATA)));
asm volatile("movw %%ax, %%ds"::"a"(KSEL(SEG_KDATA)));
```

4.然后加载用户程序,由于在生产 kernel 的时候其代码被延伸到了 200 号扇区,所以用户程序代码从第 201 号扇区开始。

```
print STDERR "OK: Kernel is $n bytes - Extended to 200 sectors\n";
```

首先在内存中申请一块 4096 字节的空间用于存放用户程序,之后从 201 号扇区开始连续读取 8 个扇区(一共 4096 字节)进入 buf。用 elf 指向这块空间以便之后进行解析。

```
/*加载用户程序至内存*/
uint8_t buf[4096];
struct ELFHeader* elf;
struct ProgramHeader* ph;
unsigned char* pa, *pa_end;

elf=(struct ELFHeader*)buf;
pa=(unsigned char*)elf;
pa_end=pa+4096;

for (int i=0;i<8;i++){ // read 4096 bytes from disk into buf readSect(pa, i+201);
    pa+=SECTSIZE;
}
```

解析 elf 文件的过程就是遍历 elf 文件中的每个段,每段的地址可以用 elf 的地址加上段偏移量 elf->phoff 再加上 i\*每段长度得到。先判断每段的类型是否为可载入(PT\_LOAD),如果是,则将该段载入到段中 paddr 指向的内存区域,filesz 和 memsz 之间的区域用 0 填充。之后调用 enterUserSpace 函数,传入用户代码首地址,转入用户空间。

#### 5.转入用户空间

在转入用户空间前,首先要将用户数据段的段选择子赋给%ds和%es,之后依次将 eflags, cs 和 eip 压入栈中,因为 iret 指令会从栈中弹出这三个值并赋给相应的寄存器,为使转入用户空间后直接执行用户程序,这里 eip 就应该是用户程序的入口地址。

6.处理系统调用。现在 lib/syscall.c 中实现 printf 函数的功能,即实现格式化输出。

syscall 函数相当于对 int \$0x80 这条指令进行封装,为上层函数提供系统调用的接口,这里将 num,a1,a2,a3,a4,a5 这 6 个可能用到的参数保存入通用寄存器内,然后将返回值放在 ret 中返回给上

层函数。

printf 函数利用一次遍历格式化字符串以实现格式化输出。

首先利用几个参量来存储当前读到的数、字符或字符串

```
if (format == 0)
    return;
else
{
    p = (char*)&format;
    p += 4;
}
```

由于第一个参数格式化字符串在栈中保存的仅是地址,占4字节, 所以p加4便指向格式化字符串之后的数据区。

下面是 printf 的具体格式化流程,测试用例只有%d, %c, %x, %s 这四种格式化控制, 所以我在这里只对这四种情况进行处理。

对于%d 的情况,首先利用指针类型转换将该四字节内容解析为一

个 int 型的数,如果这个数小于 0,则输出负号,并将其变成其相反数;正数不变。之后用一个循环将该数的每一位放进数组 dtmp 中,最后逆序将数组 dtmp 中的各个数输出即可。

这里要注意一种特殊情况,那就是-2147483648 这个数,这个数的相反数还是它自己,所以最后在调用 syscall 时要注意判断数组内数的正负,是负数的话还要将其转为正数。

格式化%x 的方法相似,只不过不用处理负数,在将数转化成字符这一步中利用 switch 语句,小于 10 的数加上'0'输出,大于等于 10 的数输出相应字母即可。

```
case 'x': u_num = *(unsigned int*)p;
    i = 0;
    int xtmp[20];
    do{
        xtmp[i++]=u_num%16;
        u_num /= 16;
    }while(u_num!=0);
    while (i>0){
        switch(xtmp[i-1]){
            case 10: syscall(4, 2, 'a', 0, 0, 0); break;
            case 11: syscall(4, 2, 'b', 0, 0, 0); break;
            case 12: syscall(4, 2, 'c', 0, 0, 0); break;
            case 13: syscall(4, 2, 'd', 0, 0, 0); break;
            case 14: syscall(4, 2, 'e', 0, 0, 0); break;
            case 15: syscall(4, 2, 'f', 0, 0, 0); break;
            default: syscall(4, 2, xtmp[i-1]+'0', 0, 0, 0); break;
    }
    i--;
}
break;
```

格式化%s 和%c 都是直接将内存所指向的内存单元的内容取出输

出即可。

```
}
   p+=4;
}
else    // output the string directly
   syscall(4, 2, *format, 0, 0, 0);
format++;
```

每输出一个格式化数后 p 要加上 4 以指向下个待输出的数。如果 \*format!='%'时,则直接输出该字符。

最后 format++,指向格式化字符串的下一个字符,开始新一轮循环。

7.int 之后的过程。

在 printf 调用 int 0x80 陷入内核之后, int 会去根据中断号 0x80 查 IDT 表, 在 idt.c 中可以看到该中断的处理方式:

setIntr(idt + 0x80, SEG\_KCODE, (uint32\_t)irqSyscall, DPL\_USER);

```
.global irqSyscall:
    pushl $0 // push dummy error code
    pushl $0 x80 // push interrupt vector into kernel stack
    jmp asmDoIrq

.global asmDoIrq
asmDoIrq:
    pushal // push process state into kernel stack

    pushl %esp
    call irqHandle
    addl $4, %esp

    popal
    addl $4, %esp //interrupt vector is on top of kernel stack
    addl $4, %esp //error code is on top of kernel stack
    iret
```

之后进入 irqHandle, 执行相关处理程序。

```
<u>void_irqHandle(struct_TrapFrame *tf) {</u>
     * 中断处理程序
    */
    /* Reassign segment register */
    asm volatile("movw %%ax,%%es"::"a"(KSEL(SEG_KDATA)));
    asm volatile("movw %%ax,%%ds"::"a"(KSEL(SEG_KDATA)));
   asm volatile("movw %%ax,%%ss"::"a"(KSEL(SEG KDATA)));
    switch(tf->irq) {
        case -1:
            break:
        case 0xd:
            GProtectFaultHandle(tf);
            break:
        case 0x80:
            syscallHandle(tf);
            break;
        default:assert(0);
   }
```

在中断处理程序中,首先将各数据段切换到内核数据段,然后根据陷阱帧中的 irq 来确定处理程序。

在处理程序中,我设 write 这一系统调用的编号为 4,利用 putchar 实现的接口将字符(tf->ecx)写入显存中,将返回值(tf->eax)设为 1,表明操作成功。

## 8.写显存。

写显存之前应该在 GDT 中为显存注册,在/include/x86/memory.h 中我定义视频段的下标为 6.

```
#define SEG_VIDEO 6 // video memory
```

然后在 initSeg()这个函数中设置该段的 base 为 0xb8000,这样就可以通过将视频段的偏移量赋给%gs 来实现写显存。

具体写显存的代码如下我用 line 记录当前写的行,col 记录当前写的列,先计算出要写入的位置赋给%edi,再将要写入的字符的 ascii 码赋给%al,便可以完成写入。

```
The following code writes char to video memory
 if (col==79){
       line++;
      col=-1;
 int edi=0;
 if (ch == '\n'){
       line++;
      col=-1;
       return:
 else{
      col++:
      edi=(80*line+col)*2;
      asm volatile("movl %%eax, %%edi"::"a"(edi));
asm volatile("movw $0x30, %ax");
      asm volatile("movw %ax, %gs");
      asm volatile("movb $0x0c, %ah");
asm volatile("movb %%bl, %%al"::"b"(ch));
      asm volatile("movw %ax, %gs:(%edi)");
  }
```

#### 最后的效果如下: