

# OS-9 – modułowy, wielozadaniowy system czasu rzeczywistego

- elastyczna, modułowa architektura
- 100% romowalność, praca bezdyskowa
- wielozadaniowość i wielodostępność
- podział czasu z wywłaszczaniem
- funkcje czasu rzeczywistego
- we/wy niezależne od sprzętu
- odporny na awarie system plików
- zgodność z UNIX-em na poziomie C
- dostępność języków wyższego rzędu
- narzędzia do uruchamiania programów na różnych poziomach (*User, System, Source*)

# Funkcje systemowe

**Nadzorowanie procesów *process management*:** utworzenie (*create*), zaniechanie (*abort*), zakończenie (*terminate*), pobranie/ustawienie atrybutów (*get/set attributes*), przydział/zwalnianie pamięci (*allocate/free memory*), czekanie czasowe (*wait for time*), czekanie na zdarzenie (*wait for event*), sygnalizacja zdarzenia (*signal event*);

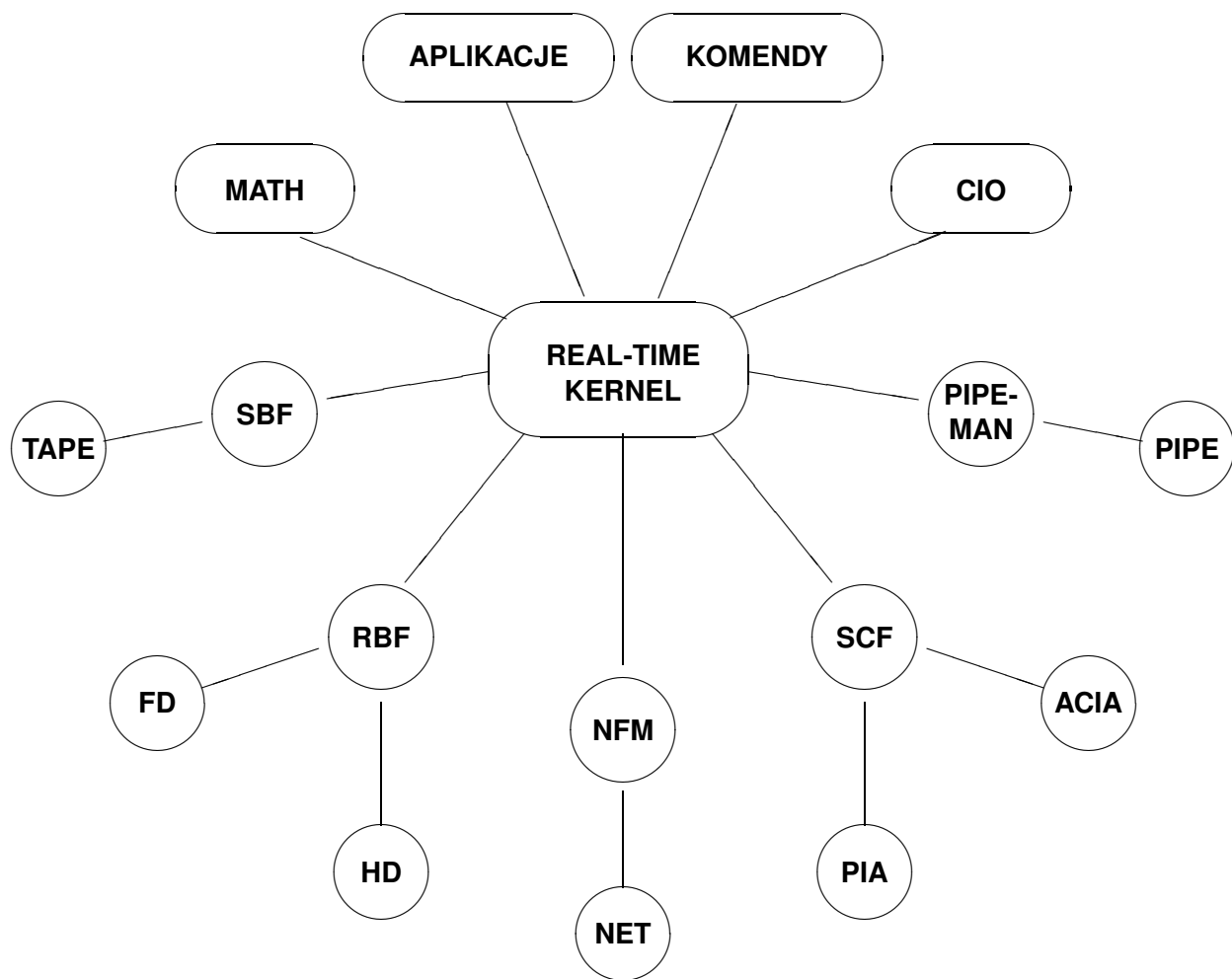
**Operacje na plikach *file management*:** utworzenie (*create*), usunięcie (*delete*), otwarcie (*open*), zamknięcie (*close*), czytanie (*read*), pisanie (*write*), zmiana położenia (*reposition*), pobranie/ustawienie atrybutów (*get/set attributes*);

**Operacje na urządzeniach *device handling*:** zamówienie (*request*), zwolnienie (*release*), czytanie (*read*), pisanie (*write*), zmiana położenia (*reposition*), pobranie/ustawienie atrybutów (*get/set attributes*);

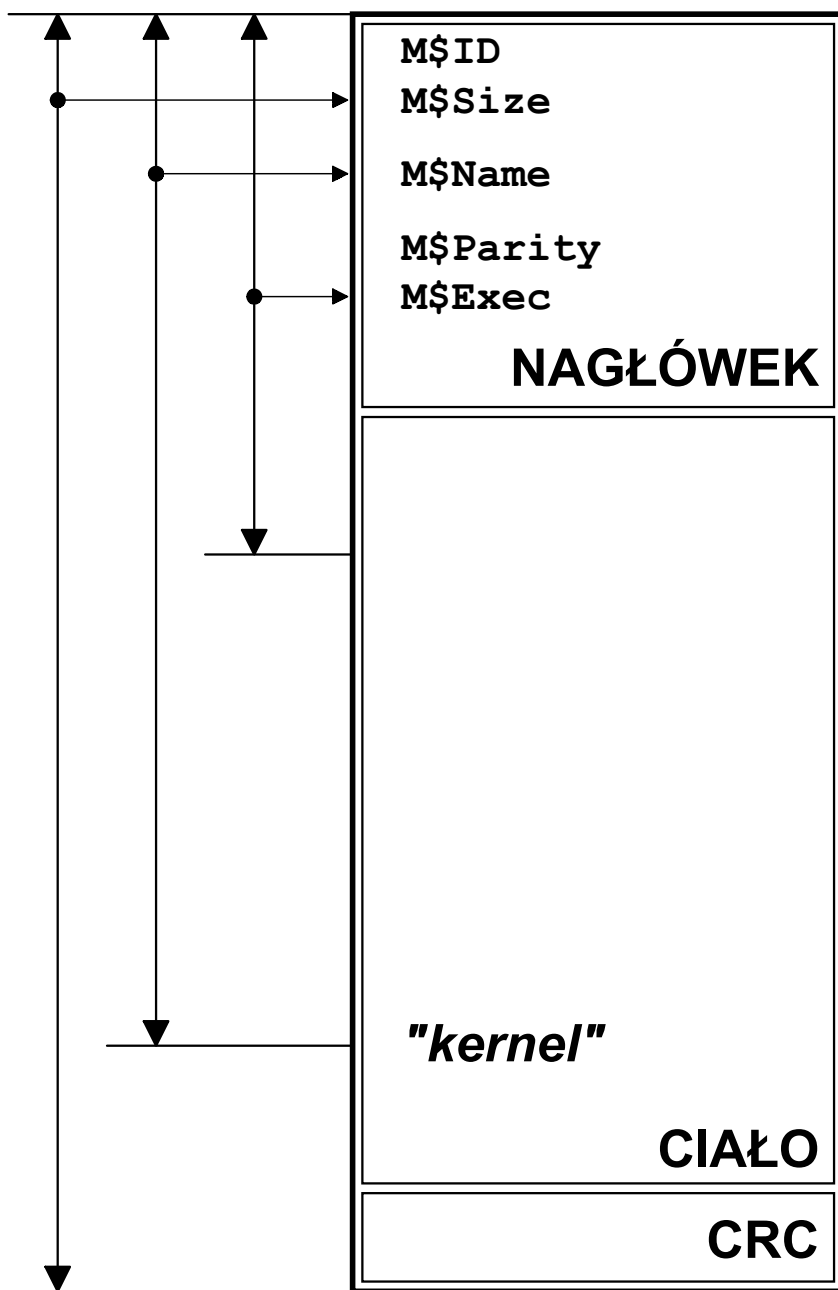
**Utrzymywanie informacji *data maintenance*:** pobranie/ustawienie daty/czasu (*get/set date/time*), pobranie/ustawienie danych systemowych (*get/set system data*), pobranie/ustawienie parametrów procesu/pliku/urządzenia (*get/set process/file/device attributes*),

**Komunikacja *communication*:** utworzenie/usunięcie połączenia (*create/delete connection*), nadawanie/odbieranie komunikatów (*send/receive messages*), przekazywanie informacji o stanie (*transfer status information*), przyłączanie/odłączanie urządzeń zdalnych (*attach/detach remote devices*).

# Modułowa budowa systemu OS-9



# Budowa modułu



## Wspólna część nagłówka modułu

adr.	C <i>module.h</i>	asm <i>module.a</i>	znaczenie
00	_msync	M\$ID	Znacznik modułu (4AFC)
02	_msysrev	M\$SysRev	Numer wersji systemu
04	_msize	M\$Size	Wielkość modułu
08	_mowner	M\$Owner	Właściciel modułu
0C	_mname	M\$Name	Wskaźnik nazwy modułu
10	_maccess	M\$Accs	Zezwolenia na dostęp
12	_mtylan	M\$Type,M\$Lang	Typ i język
14	_mattrev	M\$Attr,M\$Revs	Atrybuty i wersja modułu
16	_medit	M\$Edit	Numer edycji modułu
18	_musage	M\$Usage	Wskaźnik komentarzy
1C	_msymbol	M\$Symbol	Wskaźnik tablicy symboli
20	_mident		Kod identyf. modułu
22	_mspare		Zarezerwowane
2E	_mparity	M\$Parity	Suma kontrolna nagłówka

## Wybrane pola nagłówka

### M\$Accs:

-- -- -- -- -- pe pw pr -- ge gw gr -- ce cw cr

**p** – *public*, **g** – *group*, **c** – *creator*,

**w** – *write* – pozwala na zapis do modułu,

**r** – *read* – pozwala ładować, przyłączyć i odłączać moduł,

**e** – *execute* – pozwala uruchamiać moduł.

### M\$Type:

**1 - Prgm** - moduł programowy

**2 - Sbrtn** - moduł podprogramów

**4 - Data** - moduł danych

**11 - TrapLib** - biblioteka

**12 - System** - składnik systemu

**13 - Flmgr** - moduł zarządzania plikami

**14 - Drivr** - moduł sterownika urządzeń

**15 - Desc** - moduł deskryptora urządzeń

## M\$Lang:

- 1 - kod maszynowy
- 2 - kod pośredni Basic
- 3 - kod pośredni Pascal
- 4 - kod pośredni C

## M\$Attr:

sharable sticky supervisor -- -- -- -- --

**sharable** – zezwala na równoczesne używanie modułu przez wiele procesów,

**sticky** – moduł jest usuwany z kartoteki przy wartości MD\$Link=-1, a nie 0,

**supervisor** – moduł pracuje w trybie uprzywilejowanym.

## M\$Revs:

Pozwala na dynamiczne zastępowanie istniejących modułów ich nowszymi wersjami (nawet w ROM). Jeśli ładowany moduł ma wyższy numer wersji od istniejącego w kartotece, to funkcja **F\$Load** podstawia w kartotece nowy moduł w miejsce starego.

## Zmienna część nagłówka modułu

Typ modułu		adr.	C	asm	znaczenie
	Flmgr, System	30 34	_mexec _mexcpt	M\$Exec M\$Excpt	Wskaźnik startu Wskaźnik obsługi TRAP
	Drivr	38	_mdata	M\$Mem	Wielkość obszaru danych
Prgm		3C	_mstack	M\$Stack	Wielkość obszaru stosu
		40	_midata	M\$IData	Wskaźnik inicjacji danych
		44	_midref	M\$IRefs	Wskaźnik inicjacji wskaźników
TrapLib		48	_minit	M\$Init	Wskaźnik inicjacji TRAP
		4C	_mterm	M\$Term	Wskaźnik zakończenia TRAP



## Systemowy katalog modułów (*Module Directory*)

adr.	asm	znaczenie
00	MD\$MPtr	Adres modułu w pamięci
04	MD\$Group	Identyfikator grupy modułów (adres pierwszego modułu grupy)
08	MD\$Static	Wielkość pamięci zajętej przez grupę modułów
0C	MD\$Link	Licznik użytkowników modułu
0E	MD\$MChk	Suma kontrolna nagłówka modułu

**F\$Link** - zwraca adres modułu o podanej nazwie, zwiększa MD\$Link;

**F\$Load** - ładuje moduł z pliku o podanej ścieżce, wykonuje F\$Link;

**F\$UnLink** - zmniejsza MD\$Link dla modułu o podanym adresie, usuwa moduł i zwalnia pamięć przy MD\$Link=0;

**F\$Unload** - zmniejsza MD\$Link dla modułu o podanej nazwie, usuwa moduł i zwalnia pamięć przy MD\$Link=0.

## Funkcje biblioteki C dla modułów

Funkcja C	Opis
crc()	obliczenie CRC dla modułu
_get_module_dir()	pobranie elementu kartoteki modułów
make_module()	utworzenie modułu
_mkdata_module()	utworzenie modułu danych (typu <i>Data</i> )
modcload()	załadowanie modułu do pamięci “kolorowanej” ( <i>colored memory</i> )
modlink()	dowiązanie do modułu o zadanej nazwie i typie
modload()	załadowanie modułu do pamięci i dowiązanie
modloadp()	załadowanie modułu do pamięci z użyciem zmiennej <i>PATH</i> i dowiązanie
munlink()	usunięcie dowiązania do modułu o zadanym adresie
munload()	usunięcie dowiązania do modułu o zadanej nazwie

## Przykład dostępu do modułu danych

```
/*
    zalozenie:
        w module typu Data o nazwie "my_module"
        sa umieszczone dane w postaci struktury
        o typie my_data;
        wskaznik dptr ma zostac ustawiony na ich
        poczatek
*/
#include <module.h>

mh_com *mhptr; /* wskaznik struktury naglowka */
my_data *dptr; /* wskaznik struktury danych */

/* szukanie modulu */
mhptr = modlink("my_module", 0);
/* wyjscie z bledem */
if(mhptr == -1) return (errno);
/* znalezienie wskaznika do danych */
dptr = (my_data *) ((char *)mhptr + mhptr->_mexec);
```

# Komendy systemowe dla modułów

## ***m*dir**

Syntax: `m`dir [`<opts>`] [`<mod names>`] [`<opts>`]

Function: display module directory

Options:

- `-a` print language instead of type
- `-e` print extended directory listing
- `-t=<type>` list modules only of type `<type>`
- `-u` print unformatted listing

## ***l*oad**

Syntax: `l`oad [`<opts>`] {`<module>` [`<opts>`]}

Function: load a module into memory

Options:

- `-d` load file from data directory
- `-l` print pathlist of file loaded
- `-z` get list of file names from std. input
- `-z=<path>` get list of file names from `<path>`

## ***link***

Syntax: link [<opts>] {<modname> [<opts>]}

Function: link a module in memory

Options:

- z get list of module names from std. input.
- z=<path> get list of module names from <path>

## ***unlink***

Syntax: unlink [<opts>] {<modname> [<opts>]}

Function: unlink modules from memory

Options:

- z get list of module names from std. input
- z=<path> get list of module names from <path>

## ***ident***

Syntax: ident [<opts>] {<modname> [<opts>]}

Function: display module information

Options:

- m ident module in memory
- q quick mode, only one line per module
- s silent mode: quick, only disp. bad crcs
- x ident module in execution directory
- z get list of module names from std. input
- z=<file> get list of module names from <file>

## Ładowanie i start systemu OS-9

W chwili startu systemu OS-9 (od punktu wejścia M\$Exec modułu *kernel* ) w pamięci muszą się znajdować:

- moduły systemowe *kernel* i *init*,
- program uruchamiany jako pierwszy proces (zazwyczaj *sysgo*),
- moduł sterownika zegara czasu rzeczywistego,
- moduły tworzące podsystemy we-wy dla konsoli systemowej i dysku systemowego (jeśli są przewidziane w konfiguracji).

**UWAGA:** Załadowanie tych modułów do pamięci, znalezienie modułu *kernel*, zainicjalizowanie rejestrów procesora i skok do procedury startowej jądra musi wykonać program spoza systemu, tzw. *bootstrap loader*, najczęściej rezydujący w pamięci stałej komputera (ROM) i uruchamiany po sprzętowym restarcie (*RESET*).

## Budowa i funkcje programu *bootstrap*

plik źródłowy	procedura	wykonywane zadania
<i>sysinit.a</i>	SysInit	początkowa inicjalizacja sprzętu
<i>boot.a</i>		budowa tablic skoków do procedur obsługi wyjątków
<i>boot.a</i>		określenie MPUType (typu procesora)
<i>sysinit.a</i>	SInitTwo	dokończenie inicjalizacji sprzętu – odblokowanie przerwań
<i>boot.a</i>		poszukiwanie pamięci i budowa listy pamięci RAM i ROM
<i>sysboot.a</i>	SysBoot	ładowanie systemu (dołączenie obszaru do listy ROM) i poszukiwanie modułu <i>kernel</i>
<i>boot.a</i>		ustawienie rejestrów i skok do miejsca startu <i>kernel</i> -a (M\$Exec)

**UWAGA:** Plik *boot.a* jest niezależny od sprzętu (dostarczany przez MICROWARE), a pliki *sysinit.a*, *sysboot.a* – zależne (tworzone przez autora implementacji).

# Struktura pamięci przygotowanej przed startem jądra systemu (*kernel*)

## Obszar zmiennych w pamięci RAM o wielkości 8 kB:

**0 – 2539** – tablica skoków do procedur obsługi wyjątków (2540 bajtów),

**2540 – 4095** – obszar na stos roboczy *bootloader*-a (wskazywany przez rejestr wskaźnika stosu **a7**),

**4096-8191** – obszar na globalne zmienne systemowe (D<sub>0</sub>), wskazywany przez **a6**.

**UWAGA:** Tablica skoków zawiera 254 elementy stanowiące indywidualne punkty wejścia procedur obsługi błędów:

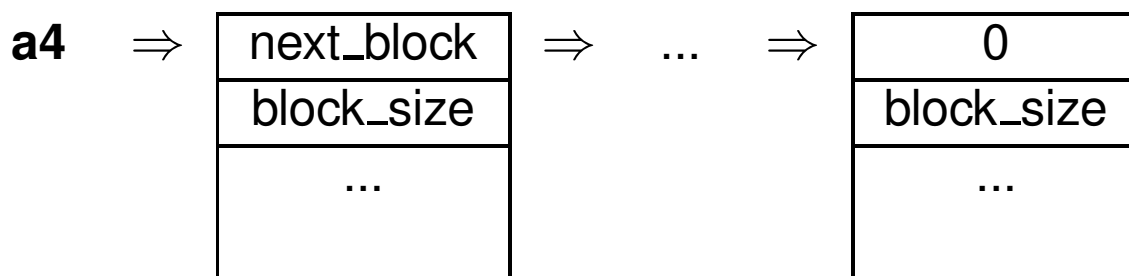
PEA	#N*4	adres wektora na stos
JMP	BadExcpt	skok do obsługi w <i>boot.a</i>

W sytuacji wyjątkowej na stosie składowany jest adres wektora i następuje skok do procedury obsługi (początkowo wszystkie prowadzą do procedury *BadExcpt* z pliku ***boot.a***).

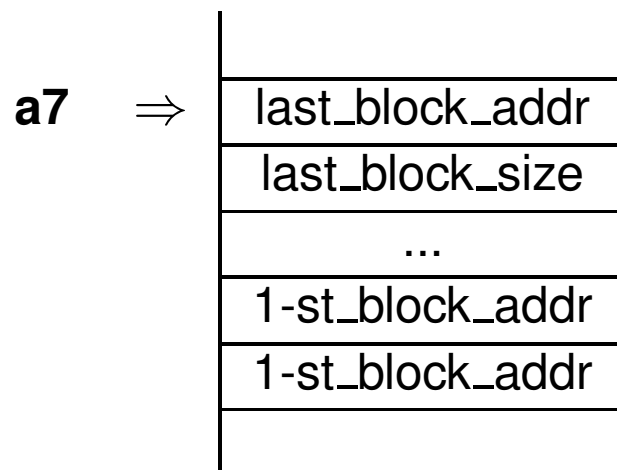


# Lista pamięci RAM i ROM przygotowana przez *bootstrap dla kernel*

Znalezione bloki pamięci RAM są łączone w listę wskazywaną przez a4:



Znalezione bloki pamięci ROM są zapamiętywane na stosie (a7):



## Przygotowanie rejestrów do uruchomienia *kernel-a*

d0.l = ilość wolnej pamięci RAM  
d1.b = typ procesora (MPUType)  
d2.b = flaga debugger-a (0=brak)  
d3.l = typ restartu 0-cold (1-quick)  
d4.l = 0  
d5.l = 0  
d6.l = 0  
d7.l = 0

(a0) = adres startu znalezionej modułu *kernel*  
(a1) = adres startu *bootstrap* (przy błędzie fatalnym)  
(a2) = 0  
(a3) = 0  
(a4) = wskaźnik listy wolnej pamięci RAM  
(a5) = adres tablicy skoków dla wyjątków  
(a6) = adres obszaru zmiennych globalnych(D\_)  
(a7) = mapa pamięci ROM

## Procedura startowa jądra systemu (*kernel*)

1. Poszukiwanie modułów w pamięci ROM (z listy na stosie), sprawdzanie ich poprawności (CRC) i dodawanie ich do systemowej kartoteki modułów.
2. Dołączenie (F\$Link) do modułu konfiguracyjnego *init* (jego brak jest błędem fatalnym).
3. Zainicjalizowanie wszystkich tablic i struktur systemowych, otwarcie domyślnych ścieżek we–wy systemowych (zazwyczaj */term*) i domyślnych katalogów na dysku systemowym (zazwyczaj */dd*).
4. Uruchomienie (F\$Fork) pierwszego procesu (zazwyczaj *sysgo*).
5. Uruchomienie procesu systemowego (kod w *kernel*, ID=1), niewidocznego dla użytkownika, obsługującego funkcje czasu rzeczywistego (przerwania od RTC).
6. Koniec procedury startowej.

## Moduł konfiguracyjny *init*

```
typedef struct {
    struct modhcom _mh;      /* common header info */
    long    _mmaxmem;      /* top limit of free ram */
    ushort  _mpollsz,      /* number of IRQ polling
                           /* tbl entries */
           _mdevcnt,      /* number of device table
                           /* entries */
           _mprocs,      /* number of process table
                           /* entries */
           _mpaths,      /* number of path table
                           /* entries */
           _msysparam,    /* offset to parameter
                           string for _msysgo */
           _msysgo,      /* offset to initial module
                           name */
           _msysdrive,    /* offs. to sys. dev. name */
           _mconsol,      /* offset to console name */
           _mextens,      /* offset to customization
                           module name list */
           _mclock,      /* offset to clock module
                           name */
};
```

```

        _mslice,          /* number of clock ticks
                           per time slice */
        _mip_id;         /* interprocessor identif. */
long    _msite;         /* installation site code */
ushort  _minstal;      /* installation name offs. */
long    _mcputyp;      /* cpu class (000/.../070) */
char    _mos9lvl[4];   /* system lvl/ver./edition */
ushort  _mos9rev,      /* offs. to lvl/rev string */
        _msyspri,      /* initial system priority */
        _mminpty,      /* initial min. executable
                           priority */
        _maxage;       /* initial maximum natural
                           process age */
long    _mmdirsz;      /* nbr of moddir entries */
ushort  _mevents;      /* number of system event
                           table entries */
char    _mcompat,      /* ver. change byte #1 */
        _mcompat2;     /* ver. change byte #2*/
ushort  _mmemlist,     /* offs. to col. mem. list */
        _stacksz,      /* IRQ stack size (lwords) */
        _mcoldretrys,  /* coldstart chd retry ctr */
        _mreserved[10]; /* reserved space */
}mod_config;

```

## Typowy program startowy sysgo

Entry

```
    lea    Intercpt(pc), a0
    os9    F$Icpt
```

En0

\* WELCOME message

```
    move.w #1, d0                std IO path
    move.l #Msg1Siz, d1
    lea    Msg1Str(pc), a0
    os9    I$WritLn
```

\* F\$STime

```
    move.l #$00080000, d0        00hhmmss
    move.l #$07c30000, d1        yyymmdd rtc --> mm = 0:
    os9    F$STime                set from chip
    bcc.s  En1
    move   #1, d0
    move.l #TimESiz, d1
    lea    TimEStr(pc), a0
    os9    I$WritLn
```

En4

```
* shell -p=" sh> "  
    moveq    #0,d0          any type module  
    moveq    #0,d1          default memory size  
    moveq    #ShellPSiz,d2  parmameter size  
    moveq    #3,d3          copy std I/O paths  
    move.w   #Priority,d4    medium priority  
    lea      ShellStr(pc),a0 process to create  
    lea      ShellPar(pc),a1 parameter string  
    os9      F$Fork          fork to new primary mod.  
    bcc.s    En41  
    move     #1,d0  
    move.l   #ShellESiz,d1  
    lea     ShellEStr(pc),a0  
    os9     I$WritLn  
    bra     En1
```

En41

```
    os9     F$Wait          wait for process to die  
    bra     En0
```

\*\*\*\*\*

Msg1Str dc.b " sysgo: WELCOME to OS-9 V2.4",C\$CR  
Msg1Siz equ \*-Msg1Str

TimEStr dc.b " sysgo: can't set sys clock",C\$CR  
TimESiz equ \*-TimEStr

ChxEStr dc.b " sysgo: can't change exec dir to "  
ChxStr dc.b "/dd/CMDS",C\$CR  
ChxEsiz equ \*-ChxEStr

ChdEStr dc.b " sysgo: can't change work dir to "  
ChdStr dc.b "/dd",C\$CR  
ChdESiz equ \*-ChdEStr

ShellEStr dc.b " sysgo: ERROR - can't fork to "  
ShellStr dc.b " shell",0," "  
ShellPar dc.b -p= ",\$22,sh> ",\$22,C\$CR  
ShellPSiz equ \*-ShellPar  
ShellESiz equ \*-ShellEStr