

# xv6 の構成要素の継続の分析

清水 隆博<sup>1,a)</sup> 河野 真治<sup>2,b)</sup>

**概要:** アプリケーションやサービスの信頼性は、OS と結びついている。OS 自身が高い信頼性を持つ必要があり、その上で動作するソフトウェアの信頼性を OS が保証するような仕組みがあると良い。テストは本質的に有限なケースしか調べないので、テストだけで信頼性を保証するには限界がある。アプリケーションと OS の状態を状態遷移を基本としたモデルに変換しモデル検査や Hoare Logic などの形式手法を用いて信頼性を高めたい。そのために状態遷移単位での記述に適した継続を基本とした言語である CbC(Continuation based C) を OS とアプリケーションの記述に用いる。最初の段階として小さな unix である xv6 kernel の CbC による書き換えを行っている。xv6 kernel の処理がどのような状態遷移を行うのかを分析し、CbC の継続ベースでのプログラミングに変換していく必要がある。本稿では xv6kernel の構成要素の一部に着目し、状態遷移系の分析と xv6 の書き換えを行う。

## 1. アプリケーションの信頼性

アプリケーションの信頼性を向上させるためには、土台となる OS 自体の信頼性が高く保証されていなければならない。OS そのものも巨大なプログラムであるため、テストコードを用いた方法で信頼性を確保する事が可能である。しかし並列並行処理などに起因するバグや、そもそも OS を構成する処理が巨大であることから、テストで完全にバグを発見するのは困難である。テスト以外の方法で OS の信頼性を高めたい。

そこで数学的な背景に基づく形式手法を用いて OS の信頼性を向上させることを検討する。OS を構成する要素をモデル検査してデッドロックなどを検知する方法や、定理証明支援系 Agda[1] を利用した証明ベースでの信頼性の確保などの手法が考えられる。[2][3][4][5] 形式手法で信頼性を確保するには、まず OS の処理を証明などがしやすい形に変換して実装し直す必要がある。[6] OS の内部処理の状態を明確にし、状態遷移モデルに落とし込むことでモデル検査などを通して信頼性を向上させたい。しかし仕様記述言語や定理証明支援系では、実際に動く OS と検証用の実装が別の物になってしまうために、C 言語などでの実装の段階で発生するバグを取り除くことができない。実装のソースコードと検証用のソースコードは近いセマンティクスでプログラミングする必要がある。

OS 上のアプリケーションには本来行いたい処理の他に、メモリ管理やスレッド、CPU などの資源管理がある。前者をノーマルレベルの計算と呼び、後者をメタ計算と呼ぶ。OS はメタ計算を担当していると言える。実装のソースコードはノーマルレベルであり検証用のソースコードはメタ計算だと考えると、OS そのものが検証を行ない、システム全体の信頼性を高める機能を持つべきだと考える。ノーマルレベル上でのバグを例えばモデル検査のようなメタ計算によって発見し信頼性を向上させたい。

ノーマルレベルの計算とメタ計算の両方の実装に適した言語として Continuation Based C(CbC) がある。CbC は基本 goto で CodeGear というコードの単位を遷移する言語である。通常関数呼び出しと異なり、スタックあるいは環境と呼ばれる隠れた状態を持たない。このため、計算のための情報は CodeGear の入力にすべてそろっている。そのうちのいくつかはメタ計算、つまり、OS が管理する資源であり、その他はアプリケーションを実行するためのデータ(DataGear)である。メタ計算とノーマルレベルの区別は入力のどこを扱うかの差に帰着される。CbC は C と互換性のある C の下位言語であり、状態遷移をベースとした記述に適したプログラミング言語である。C との互換性のために、CbC のプログラムをコンパイルすることで動作可能なバイナリに変換が可能である。CbC は GCC[7][8] あるいは LLVM[9][10] 上で実装されていて、通常の C のアプリケーションやシステムプログラムをそのまま包含できる。また CbC の基本文法は簡潔であるため、Agda などの定理証明支援系 [11] との相互変換や、CbC 自体でのモデル検査が可能であると考えられる。

<sup>1</sup> 琉球大学大学院理工学研究科情報工学専攻

<sup>2</sup> 琉球大学工学部工学科知能情報コース

a) anatofuz@cr.ie.u-ryukyu.ac.jp

b) kono@ie.u-ryukyu.ac.jp

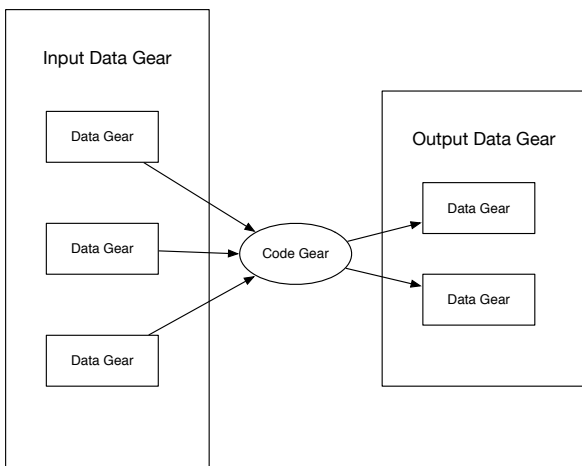


図 1: CodeGear と入出力の関係図

現在小さな unix である xv6 kernel を CbC を用いて書き換えている。書き換えの為に、既存の xv6 kernel の処理の状態遷移を分析し、継続を用いたプログラムに変換していく必要がある。本論文ではこの書き換えに伴って得られた xv6 kernel の継続を分析し、現在の CbC による書き換えについて述べる。

## 2. Continuation Based C

Continuation Based C (CbC) とは C 言語の下位言語であり、関数呼び出しではなく継続を導入したプログラミング言語である。CbC では通常の関数呼び出しの他に、関数呼び出し時のスタックの操作を行わず、次のコードブロックに `jmp` 命令で移動する継続が導入されている。この継続は Scheme などの環境を持つ継続とは異なり、スタックを持たず環境を保存しない継続である為に軽量であることから軽量継続と呼べる。また CbC ではこの軽量継続を用いて `for` 文などのループ文を実装する。これは関数型プログラミングでの Tail call スタイルでプログラミングすることに相当する。実際、Agda による関数型の CbC の記述も用意されている。実際の OS やアプリケーションを記述する場合には GCC 及び LLVM/clang 上の CbC 実装を用いる。

CbC では関数の代わりに CodeGear という単位でプログラミングを行う。CodeGear は通常の C の関数宣言の戻り値の型の代わりに `_code` で宣言を行う。各 CodeGear は DataGear と呼ばれるデータの単位で入力を受け取り、その結果を別の DataGear に書き込む。入力の DataGear を InputDataGear と呼び、出力の DataGear を OutputDataGear と呼ぶ。CodeGear がアクセスできる DataGear は、InputDataGear と OutputDataGear に限定される。これらの関係図を図 1 に示す。

CbC を利用したシステムコールのディスパッチ部分を Code 1 に示す。この例題では特定のシステムコールの場合、CbC で実装された処理に `goto` 文をつかって継続する。

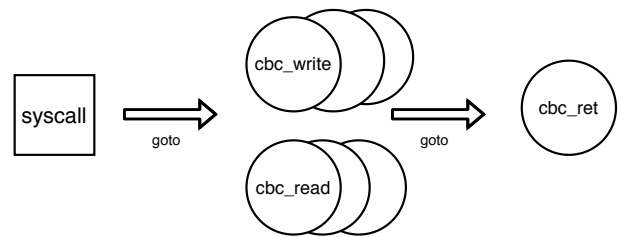


図 2: CbC を利用したシステムコールディスパッチの状態遷移

例題では CodeGear へのアドレスが配列 `cbccodes` に格納されている。引数として渡している `cbc_ret` は、システムコールの戻り値の値をレジスタに代入する CodeGear である。実際に `cbc_ret` に継続が行われるのは、`read` などのシステムコールの一連の処理の継続が終わったタイミングである。

```
void syscall(void)
{
    int num;
    int ret;

    if((num >= NELEM(syscalls)) && (num <= NELEM(
        cbccodes)) && cbccodes[num]) {
        proc->cbc_arg.cbc_console_arg.num = num;
        goto (cbccodes[num])(cbc_ret);
    }
}
```

Code 1: CbC を利用したシステムコールのディスパッチ

Code1 の状態遷移図を図 2 に示す。図中の `cbc_read` などは、`read` システムコールを実装している CodeGear の集合である。

CodeGear は関数呼び出し時のスタックを持たない為、一度ある CodeGear に遷移してしまうと元の処理に戻ることができない。しかし CodeGear を呼び出す直前のスタックは保存されるため、部分的に CbC を適用する場合は CodeGear を呼び出す `void` 型などの関数を経由することで呼び出しが可能となる。

この他に CbC から C へ復帰する為の API として、環境付き `goto` という機能がある。これは GCC では内部コードを生成、LLVM/clang では `setjmp` と `longjmp` を使うことで CodeGear の次の継続対象として呼び出し元の関数を設定することが可能となる。したがってプログラマから見ると、通常の C の関数呼び出しの戻り値を CodeGear から取得する事が可能となる。

## 3. CbC を用いた OS の実装

軽量継続を持つ CbC を利用して、証明可能な OS を実装したい。その為には証明に使用される定理証明支援系や、モデル検査機での表現に適した状態遷移単位での記述が求められる。CbC で使用する CodeGear は、状態遷移モデルにおける状態そのものとして捉えることが可能で

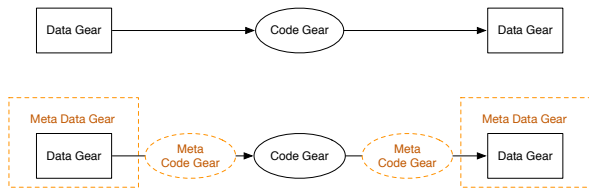


図 3: CodeGear と MetaCodeGear

ある。CodeGear を元にプログラミングをするにつれて、CodeGear の入出力の Data も重要であることが解ってきた。CodeGear とその入出力である DataGear を基本とした OS として、GearsOS の設計を行っている。[12] 現在の GearsOS は並列フレームワークとして実装されており、実用的な OS のプロトタイプ実装として既存の OS 上への実装を目指している。

GearsOS では、CodeGear と DataGear を元にプログラミングを行う。遷移する各 CodeGear の実行に必要なデータの整合性の確認などのメタ計算は、MetaCodeGear と呼ばれる各 CodeGear ごと実装された CodeGear で計算を行う。この MetaCodeGear の中で参照される DataGear を MetaDataGear と呼ぶ。また、対象の CodeGear の直前で実行される MetaCodeGear を StubCodeGear と呼ぶ。MetaCodeGear や MetaDataGear は、プログラマが直接実装することではなく、現在は Perl スクリプトによって GearsOS のビルド時に生成される。CodeGear から別の CodeGear に遷移する際の DataGear などの関係性を、図 3 に示す。

通常のコード中では入力 DataGear を受け取り CodeGear を実行、結果を DataGear に書き込んだ上で別の CodeGear に継続する様に見える。この流れを図 3 の上段に示す。しかし実際は CodeGear の実行の前後に実行される MetaCodeGear や入出力の DataGear を MetaDataGear から取り出すなどのメタ計算が加わる。これは図 3 の下段に対応する。

遷移先の CodeGear と MetaCodeGear の紐付けや、計算に必要な DataGear を保存や管理を行う MetaDataGear として context がある。context は処理に必要な CodeGear の番号と MetaCodeGear の対応表や、DataGear の格納場所を持つ。計算に必要なデータ構造と処理を持つデータ構造であることから、context は従来の OS のプロセスに相当するものと言える。context と各データ構造の関わりを図 4 に示す。

コード上では別の CodeGear に直接遷移している様に見えるが、実際は context 内の遷移先の CodeGear に対応するスロットから、対応する MetaCodeGear に遷移する。MetaCodeGear 中で、次に実行する CodeGear で必要な DataGear を context から取り出し、実際の計算が行われる。

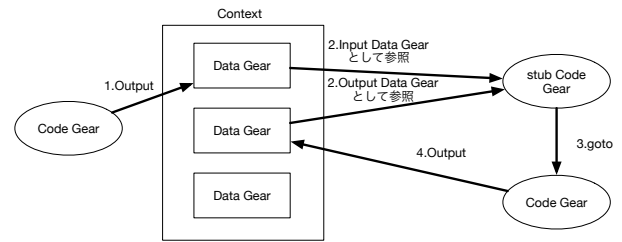


図 4: Context と各データの関係図

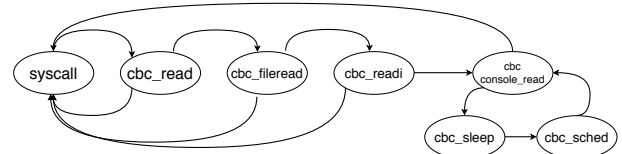


図 5: read システムコールの状態遷移

## 4. xv6 kernel

xv6 とはマサチューセッツ工科大学で v6 OS[13] を元に開発された教育用の UNIX OS である。[14] xv6 は ANSI C で実装されており、x86 アーキテクチャ上で動作する。Raspberry Pi[15] 上での動作を目的とした ARM アーキテクチャのバージョンも存在する。[16] 本論文では最終的に Raspberry Pi 上での動作を目指しているために、ARM アーキテクチャ上で動作する xv6 を扱う。

xv6 は小規模な OS だがファイルシステム、プロセス、システムコールなどの UNIX の基本的な機能を持つ。またユーザー空間とカーネル空間が分離されており、シェルや ls などのユーザーコマンドも存在する。

本論文では xv6 のファイルシステム関連の内部処理と、システムコール実行時に実行される処理について分析を行う。xv6 kernel のファイルシステムは階層構造で表現されており、最も低レベルなものにディスク階層、抽象度が最も高いレベルのものにファイル記述子がある。

本論文では xv6 の継続の分析をシステムコール部分とファイルシステム、仮想メモリなどの OS の根幹部分でそれぞれ行った。

## 5. xv6 のシステムコールの継続の分析と書き換え

xv6 の処理を継続を中心とした記述で書き換えを行う。この際に、xv6 のどの処理に着目するかによって継続の実装が異なっていくことが実装につれてわかった。

まず xv6 の read システムコールに着目し、システムコール内部でどのような状態を遷移するかを分析した。[17] 分析結果を CbC の CodeGear に変換し、状態遷移図におこしたものを図 5 に示す。

CbC で書き換えた read システムコールは、xv6 の read システムコールのディスパッチ部分から、

cbc\_readCodeGear に goto 文で軽量継続される。継続後は read する対象によって cbc\_readi や、cbc\_consoleread などに状態が変化していく。各 CodeGear の遷移時には DataGear がやり取りされる。DataGear は xv6 のプロセス構造体に埋め込まれた context を経由して CodeGear に渡される。

この実装の利点として、CodeGear の命名と状態が対応しており、状態遷移図などに落としても自然言語で説明が可能となる点が挙げられる。しかし実際には cbc\_readi の状態はさらに複数の CodeGear に分離しており、実際に read システムコールを実装する CodeGear の数は図の状態より多い。このことから、複数の CodeGear を 1 つにまとめた上で見た状態と、各 CodeGear それぞれの状態の 2 種類の状態があるといえる。

複数の CodeGear をまとめた状態は、抽象化した API の操作時におけるアルゴリズム上の問題が無いかの確認として使用出来る。対して各 CodeGear それぞれはモデル検査や、特定の関数の中の処理が適しているかどうかの検査として見る事が出来ると考えられる。

このことから GearsOS では、各 CodeGear のモジュール化の仕組みである Interface 機能を導入している。Interface の導入によって CodeGear を定義することで状態数を増やしても、抽象化された API を利用することで細部の状態まで意識する必要がなくなった。xv6 の処理を CbC で書き換える際には、対象の継続の API をまず決定しモジュール化を図る必要がある。

## 6. xv6 のシステムコール以外の継続の分析

xv6 はシステムコール以外に、ファイルシステムの操作やページテーブルの管理などの処理も存在している。これらは OS の立ち上げ時やシステムコールの中で、ファイルシステムの操作に対応した関数や構造体などの API を通して操作される。システムコールの一連の流れに着目するのではなく、特定の対象の API に着目して継続の分析を検討した。

xv6 のファイルシステムに関する関数などの API は主に fs.c 中に記述されている。API の内部を CodeGear に分割すると、API を呼び出す時点で API 細部の継続を考慮する必要がある。細部の継続を隠蔽するために、抽象的に複数の CodeGear をまとめる機能である Interface を導入したい。Code2 に示す様に、fs.c 中に定義されている API を抜き出し、CbC の Interface として定義した。\_\_code から始まる CodeGear の名前が、それぞれ抽象化された CodeGear の集合の最初の継続となる。

```
typedef struct fs<Type,Impl> {
    __code readsb(Impl* fs, uint dev, struct
        superblock* sb, __code next(...));
    __code iinit(Impl* fs, __code next(...));
```

```
__code ialloc(Impl* fs, uint dev, short type,
    __code next(...));
__code iupdate(Impl* fs, struct inode* ip, __code
    next(...));
__code idup(Impl* fs, struct inode* ip, __code
    next(...));
__code ilock(Impl* fs, struct inode* ip, __code
    next(...));
__code iunlock(Impl* fs, struct inode* ip, __code
    next(...));
__code iput(Impl* fs, struct inode* ip, __code
    next(...));
....
} fs;
```

Code 2: ファイルシステム操作の API の一部

Code2 内の readsb などは fs.c 内で定義されている C の関数名と対応している。この C の関数を更に継続ごと分割するために、関数内の if 文などの分岐を持たない基本単位である Basic Block に着目した。

CbC の CodeGear の粒度は C の関数とアセンブラの間であるといえるので、BasicBlock を CodeGear に置き換える事が可能である。したがって特定の関数内の処理の BasicBlock を分析し、BasicBlock に対応した CodeGear へ変換することが可能となる。実際に BasicBlock 単位で切り分ける前の処理と、切り分けたあとの処理の一部を示す。例として inode のアロケーションを行う API である ialloc の元のコードを Code3 に示す。

```
struct inode* ialloc (uint dev, short type)
{
    readsb(dev, &sb);
    for (inum = 1; inum < sb.ninodes; inum++) {
        bp = bread(dev, IBLOCK(inum));
        dip = (struct dinode*) bp->data + inum % IPB;

        if (dip->type == 0) { // a free inode
            memset(dip, 0, sizeof(*dip));
            ...
            return iget(dev, inum);
        }
        brelse(bp);
    }
    panic("ialloc: no inodes");
}
```

Code 3: ialloc の元のソースコード

ialloc はループ条件である inum < sb.ninodes が成立しなかった場合は panic へと状態が遷移する。この for 文での状態遷移を CodeGear に変換したものを Code4 に示す。

```
__code allocinode_loopcheck(struct fs_impl* fs_impl,
    uint inum, uint dev, struct superblock* sb,
    struct buf* bp, struct dinode* dip, __code next
    (...)){
    if( inum < sb->ninodes){
        goto allocinode_loop(fs_impl, inum, dev, type,
```

```
        sb, bp, dip, next(...));
    }
    char* msg = "failed_allocinode...";
    struct Err* err = createKernelError(&proc->
        cbc_context);
    goto err->panic(msg);
}
```

Code 4: ループ条件を確認する CodeGear

Code4 ではループ条件の成立を if 文で確認し、ループ処理に移行する場合は allocinode\_loop へ遷移する。goto 文の中の引数の 1 つ next(...) は、API として呼び出した ialloc の次の継続の CodeGear に対して、context などの環境を渡す構文である。ループ条件が満たされなかった場合は、コンテキストから panic に関する CodeGear の集合を取り出し、集合中の panic CodeGear へと遷移する。オリジナルの処理では、ループ中に dip->type == 0 が満たされた場合は関数から return 文により関数から復帰する。CodeGear では Code5 内で、状態が分けられる。この先の継続は、復帰用の CodeGear かループの先頭である allocinode\_loopcheck に再帰的に遷移するようになる。

```
__code allocinode_loop(struct fs_impl* fs_impl, uint
    inum, uint dev, short type, struct superbloc* sb
    , struct buf* bp, struct dinode* dip, __code next
    (...)){
    bp = bread(dev, IBLOCK(inum));
    dip = (struct dinode*) bp->data + inum % IPB;
    if(dip->type = 0){
        goto allocinode_loopexit(fs_impl, inum, dev,
            sb, bp, dip, next(...));
    }

    brelse(bp);
    inum++;
    goto allocinode_loopcheck(fs_impl, inum, dev, type
        , sb, bp, dip, next(...));
}
```

Code 5: ループ中に復帰するかどうかの確認をする CodeGear

この継続の分析方法の利点として、既存のコードの Basic Block 単位で CodeGear に変換可能であるため機械的に CodeGear への変更が可能となる。既存の関数上のアルゴリズムや処理に殆ど変更がなく変更可能であるために、CodeGear で細分化して表現することは容易となる。

現在は従来の xv6 の関数呼び出しを元にした API の中で CodeGear に分割している。このために既存の API 内の処理の細分化は可能とはなかったが、API そのものを CodeGear を用いた継続に適した形には表現できていない。API の内部の CodeGear はあくまで Basic Block 単位に基づいているために、状態遷移図で表現した際に自然言語で表現できない CodeGear も存在してしまう。

さらに、for ループを CodeGear に分割することを考えるとループ中にループの index を利用している場合は、その index も次の継続に渡さなければならない。このため index を使用していない CodeGear でも継続の引数として index を受け取り、実際に index を利用する CodeGear に伝搬させる必要がある。これらの問題を解決する為には、API を分割した CodeGear それぞれの DataGear に型を与え、どの継続で DataGear の意味が変わるかを追求する必要がある。API を分割して作成した CodeGear の DataGear は、現在各 API に対応した 1 つの巨大な構造体に隠蔽されている。巨大な構造体で管理するのではなく、構造体で次の CodeGear の状態に影響を与える要素を適宜組み合わせた DataGear を作る必要がある。

## 7. CbC を用いた部分的な xv6 の書き換え

CbC では CodeGear、DataGear からなる単位を基本とし、それぞれにメタな Gear が付随する。また実行に必要な CodeGear と DataGear をまとめた context という MetaDataGear が存在する。この機能を元に xv6 の書き換えを検討した。

xv6 内で CbC の軽量継続に突入する際は、元の処理関数に通常の方法では戻ってることができず、部分的に書き換えていくのが困難である。今回は呼び出し関数に戻れるスタックフレームを操作したい為に、ダミーの void 関数を用意した。この関数内で CodeGear に goto 文を用いて遷移することで、CbC から帯域脱出した際に void 関数の呼び出し元から処理を継続し、部分的に CbC に書き換えることが可能となった。Code6 では、userinit 関数へ戻るために、cbc\_init\_vmm\_dummy を経由している。

```
void cbc_init_vmm_dummy(struct Context* cbc_context,
    struct proc* p, pde_t* pgdir, char* init, uint sz
    )
{
    struct vm* vm = createvm_impl(cbc_context);
    goto vm->init_vmm(vm, pgdir, init, sz , vm->
        void_ret);
}

void userinit(void)
{
    ...

    if((p->pgdir = kpt_alloc()) == NULL) {
        panic("userinit: out of memory?");
    }

    cbc_init_vmm_dummy(&p->cbc_context, p, p->pgdir,
        _binary_initcode_start, (int)
        _binary_initcode_size);

    p->sz = PTE_SZ;
    memset(p->tf, 0, sizeof(*p->tf));
    ...
}
```

```
}  
}
```

#### Code 6: 部分的に CbC を適応する例

Code6 中で、CodeGear への遷移が行われる `goto vm->init_vmm()` の `vm->void_ret` は `init_vmm` の次の継続の CodeGear 名である。この `vm->void_ret` は `return` するのみの CodeGear であり、`void` 型関数と組み合わせることで呼び出し元へと復帰する事が可能となる。

## 8. xv6 の今後の書き換え

xv6 ではカーネルパニックの発生時や、`inode` のキャッシュなどをグローバル変数として利用している。グローバル変数を使用してしまうと、CodeGear で定義した状態が DataGear 以外のグローバル変数によって変更されてしまう。グローバル変数を極力使わず継続を中心とした実装を行いたい。

`context` は現在プロセス構造体に埋め込まれており、`kernel` そのものの状態を制御するためには各 `context` を管理する機能が必要であると考えられる。

現状は xv6 の全ての機能をまだ CbC を用いて書き換えていない。ファイルシステムや仮想メモリにまつわる処理などは API 単位では書き換えているが、API を呼び出す箇所は C の関数上で部分的に呼び出している。そのために OS そのものを状態遷移単位で完全に書き直す必要が存在し、そのためには全ての処理に対して状態を定義していく必要がある。

また OS 上で DataGear と CodeGear の位置づけを明確に定義する必要も存在する。DataGear の依存関係や CodeGear の並列実行など、プロセスベースで実装していた処理を CodeGear などで意味がある形式にする必要がある。

## 9. まとめ

本稿では xv6 を継続を用いた単位での書き換えを検討し、実際にいくつかの処理を書き換えた。書き換えはシステムコールに着目し CodeGear へ分割する手法と、BasicBlock ごとに CodeGear へ分割する手法で行った。現状はまだ xv6 の実装を利用した証明や、xv6 にモデル検査機能の実装を行いたい。また Agda などの定理証明支援系で証明された処理から、CbC の CodeGear に変換する処理系の実装なども検討する。

## 参考文献

[1] Norell, U.: Dependently Typed Programming in Agda, *Proceedings of the 4th International Workshop on Types in Language Design and Implementation*, TLDI '09, New York, NY, USA, ACM, pp. 1-2 (online), DOI: 10.1145/1481861.1481862 (2009).  
[2] Yang, J. and Hawblitzel, C.: Safe to the Last Instruc-

tion: Automated Verification of a Type-safe Operating System, *Proceedings of the 31st ACM SIGPLAN Conference on Programming Language Design and Implementation*, PLDI '10, New York, NY, USA, ACM, pp. 99-110 (online), DOI: 10.1145/1806596.1806610 (2010).  
[3] Klein, G., Elphinstone, K., Heiser, G., Andronick, J., Cock, D., Derrin, P., Elkaduwe, D., Engelhardt, K., Kolanski, R., Norrish, M., Sewell, T., Tuch, H. and Winwood, S.: seL4: Formal Verification of an OS Kernel, *Proceedings of the ACM SIGOPS 22Nd Symposium on Operating Systems Principles*, SOSP '09, New York, NY, USA, ACM, pp. 207-220 (online), DOI: 10.1145/1629575.1629596 (2009).  
[4] Sigurbjarnarson, H., Bornholt, J., Torlak, E. and Wang, X.: Push-button Verification of File Systems via Crash Refinement, *Proceedings of the 12th USENIX Conference on Operating Systems Design and Implementation*, OSDI'16, Berkeley, CA, USA, USENIX Association, pp. 1-16 (online), available from <http://dl.acm.org/citation.cfm?id=3026877.3026879> (2016).  
[5] Chen, H., Ziegler, D., Chajed, T., Chlipala, A., Kaashoek, M. F. and Zeldovich, N.: Using Crash Hoare Logic for Certifying the FSCQ File System, *Proceedings of the 25th Symposium on Operating Systems Principles*, SOSP '15, New York, NY, USA, ACM, pp. 18-37 (online), DOI: 10.1145/2815400.2815402 (2015).  
[6] Nelson, L., Sigurbjarnarson, H., Zhang, K., Johnson, D., Bornholt, J., Torlak, E. and Wang, X.: Hyperkernel: Push-Button Verification of an OS Kernel, *Proceedings of the 26th Symposium on Operating Systems Principles* (2017).  
[7] GNU Compiler Collection (GCC) Internals: <http://gcc.gnu.org/onlinedocs/gccint/>.  
[8] 大城信康, 河野真治: ContinuationbasedC の GCC4.6 上の実装について, 第 53 回プログラミング・シンポジウム予稿集, Vol. 2012, pp. 69-78 (2012).  
[9] Lattner, C. and Adve, V.: LLVM: A Compilation Framework for Lifelong Program Analysis & Transformation, *Proceedings of the 2004 International Symposium on Code Generation and Optimization (CGO'04)*, Palo Alto, California (2004).  
[10] TOKKMORI, K. and KONO, S.: Implementing Continuation based language in LLVM and Clang, *LOLA 2015* (2015).  
[11] MASATAKA, H. and KONO, S.: GearsOS の Hoare Logic をベースにした検証手法, ソフトウェアサイエンス研究会 (2019).  
[12] 河野真治, 伊波立樹, 東恩納琢彦: Code Gear, Data Gear に基づく OS のプロトタイプ, 情報処理学会システムソフトウェアとオペレーティング・システム研究会 (OS) (2016).  
[13] Lions, J.: *Lions' Commentary on UNIX 6th Edition with Source Code*, Computer classics revisited, Peer-to-Peer Communications (1996).  
[14] Russ Cox, Frans Kaashoek, Robert Morris: xv6 a simple, Unix-like teaching operating system, <https://pdos.csail.mit.edu/6.828/2018/xv6/book-rev11.pdf>.  
[15] : Raspberry Pi, <https://www.raspberrypi.org>.  
[16] Wang, Z.: xv6-rpi, <https://code.google.com/archive/p/xv6-rpi/> (2013).  
[17] 坂本昂弘, 桃原 優, 河野真治: 継続を用いた x.v6 kernel の書き換え, 情報処理学会システムソフトウェアとオペレーティング・システム研究会 (OS), No. 4 (2019).