# ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO Graduação em Engenharia Computação

PCS3732 - Laboratório de Processadores

## Professor Jorge Kinoshita



Grupo 10 - Planejamento E10

Arthur Pires da Fonseca NUSP: 10773096

## Sumário

Perguntas	3
Comente as partes em que o código está dividido e o que faz cada parte.	3
Como o timer é programado?	3
Como se define o intervalo entre interrupções?	3
Para que servem os registradores do timer e onde são utilizados no programa (inicialização no programa principal ou interrupt handler)?	4
Para que servem os registradores da controladora de interrupção e onde são utilizados no programa (inicialização no programa principal ou interrupt handler)? O que significa? :	4
Apêndice	5
Como rodar	5
Como entrar no qemu gerado	5
codigo.s	5
irqld.ld	7

## **Perguntas**

- Estude partes do código em http://www.pcs.usp.br/~jkinoshi/2012/exp-int-versatile.pdf
- Junte o código em irq.s e compile (códigos e como rodar no apêndice).
- Em um pdf:

## Comente as partes em que o código está dividido e o que faz cada parte.

O código é dividido em 6 partes:

- 1. Vetor de interrupção: local aonde o kernel recorre quando ocorre algum tipo de interrupção.
- 2. Constantes: definição das labels que codificam os endereços usados no código.
- 3. Tratamento das interrupções: descrição das rotinas que são chamadas no vetor de interrupção.
- 4. Tratamento da interrupção de timer: descrição de como proceder após uma interrupção causada pelo temporizador.
- 5. Inicialização do timer: valores iniciais personalizados para o timer.
- 6. Programa principal: chamamento da rotina "timer init".

### Como o timer é programado?

É necessário mexer em alguns registradores do coprocessador da arquitetura ARM para programar-se o timer.

Isso é feito em 3 passos:

- Bit clear (BIC) do bit número 7 do registrador CPSR: isso ativa interrupções IRQ.
- Mudança do registrador (parte da memória) INTEN para 4: habilitação das interrupções do timer.
- Mudança do valor do registrador TIMEROV: valor inicial do timer.

### Como se define o intervalo entre interrupções?

A rotina "handler\_timer" define o que acontece entre uma interrupção e outra do timer.

Essa função reseta o pedido de interrupção que foi feito anteriormente, possibilitando que o programa que estava sendo executado antes volte a rodar.

## Para que servem os registradores do timer e onde são utilizados no programa (inicialização no programa principal ou interrupt handler)?

TIMER0L - load

Especifica o endereço de load do timer. Não foi especificado no relatório qual o propósito desse registrador.

TIMER0C - control:

Registrador de controle do timer. Dependendo do valor que é colocado nele, o timer irá se comportar de uma forma diferente (definição de modo de operação).

TIMER0X - clear:

Registrador de clear do timer. Identifica se está ocorrendo um pedido de interrupção ou não.

TIMER0V - value:

Serve para especificar o número inicial associado à contagem que o timer faz.

Esse registrador é usado na rotina "timer\_init", que faz parte da inicialização do programa principal.

# Para que servem os registradores da controladora de interrupção e onde são utilizados no programa (inicialização no programa principal ou interrupt handler)?

INTEN - enable:

Permite que o timer gere ou não interrupções.

INTPND - status

Registrador de status da interrupção. Informa qual o tipo da interrupção.

Especificamente no código em questão, uma interrupção de timer é identificada caso o valor do registrador seja  $0x10 = 16_{10}$ .

INTSEL - select (FIQ, IRQ)

Registrador de seleção. Não foi usado no código, mas serve para alternar entre a geração de FIQs ou IRQs.

#### O que significa?:

LDR r0, INTEN

LDR r1,=0x10 @bit 4 for timer 0 interrupt enable

STR r1,[r0]

O trecho de código acima serve para habilitar as interrupções do timer.

## **Apêndice**

#### Como rodar

```
eabi-as codigo.s codigo.o
eabi-as codigo.s -o codigo.o
eabi-ld -T irqld.ld codigo.o -o program.elf
eabi-bin program.elf program.bin
qemu program.bin
```

### Como entrar no qemu gerado

```
eabi-qemu -se program.elf

[gdb] break c_entry
[gdb] continue
[gdb] ...
[gdb] quit
pkill qemu
```

### codigo.s

```
.global _start
.text
main:
       bl timer_init @initialize interrupts and timer 0
       stop: b stop
Reset:
       bl main
       b.
undefined_instruction:
software_interrupt:
       b do_software_interrupt @vai para o handler de interrupções de software
prefetch_abort:
       b.
data_abort:
       b.
not_used:
irq:
       b do_irq_interrupt @vai para o handler de interrupções IRQ
```

```
fia:
       b.
do software interrupt: @Rotina de Interrupçãode software
       add r1, r2, r3 @r1 = r2 + r3
       mov pc, r14 @volta p/ o endereço armazenado em r14
do irg interrupt: @Rotina de interrupções IRQ
       STMFD sp!, {r0 - r3, LR} @Empilha os registradores
       LDR r0, INTPND @Carrega o registrador de status de interrupção
       LDR r0, [r0]
       TST r0, #0x0010 @verifica se é uma interupção de timer
       BNE handler timer @vai para o rotina de tratamento da interupção de timer
       LDMFD sp!, {r0 - r3,lr} @retorna
       mov pc, r14
handler timer:
       LDR r0, TIMER0X
       MOV r1, #0x0
       STR r1, [r0] @Escreve no registrador TIMER0X para limpar o pedido de
interrupção
       @ Inserir código que sera executado na interrupção de timer aqui (chaveamento
de processos, ou alternar LED por exemplo)
       LDMFD sp!, {r0 - r3,lr}
       mov pc, r14 @retorna
timer init:
       mrs r0, cpsr
       bic r0,r0,#0x80
       msr cpsr_c,r0 @enabling interrupts in the cpsr
       LDR r0, INTEN
       LDR r1,=0x10 @bit 4 for timer 0 interrupt enable
       STR r1,[r0]
       LDR r0, TIMER0C
       LDR r1, [r0]
       MOV r1, #0xA0 @enable timer module
       STR r1, [r0]
       LDR r0, TIMER0V
       MOV r1, #0xff @setting timer value
       STR r1,[r0]
       mov pc, Ir
start:
       b Reset @posição 0x00 - Reset
       Idr pc, undefined instruction @posição 0x04 - Intrução não-definida
       Idr pc, software interrupt @posição 0x08 - Interrupção de Software
       ldr pc, _prefetch_abort @posição 0x0C - Prefetch Abort
       ldr pc, data abort @posição 0x10 - Data Abort
       ldr pc, not used @posição 0x14 - Não utilizado
       Idr pc, irq @posição 0x18 - Interrupção (IRQ)
       ldr pc, fiq @posição 0x1C - Interrupção(FIQ)
       _undefined_instruction: .word undefined instruction
      _software_interrupt: .word software_interrupt
       prefetch abort: .word prefetch abort
```

```
__data_abort: .word data_abort
__not_used: .word not_used

__irq: .word irq
__fiq: .word fiq

INTPND: .word 0x10140000 @Interrupt status register
INTSEL: .word 0x1014000C @interrupt select register( 0 = irq, 1 = fiq)
INTEN: .word 0x10140010 @interrupt enable register
TIMER0L: .word 0x101E2000 @Timer 0 load register
TIMER0V: .word 0x101E2004 @Timer 0 value registers
TIMER0C: .word 0x101E2008 @timer 0 control register
TIMER0X: .word 0x101E2000 @timer 0 interrupt clear register
```

### irqld.ld