TEMA 1: "sistemas de Gypto"

I a | E/s programada.

[2] b) Els dingida por interripciones

[3] b) un mograma, para que se ejente, debe estar corgado en la menoria principal.

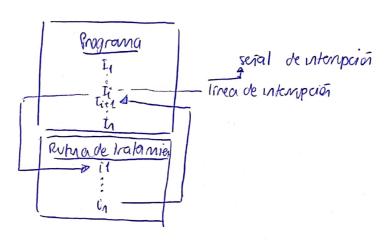
[4] b) la dirección de memoria donde se enwentra la dirección donde debe saltar el programa després de ejentarse la instrucción de retorno correspondiente.

[5]	PC	PC+1	IR I	RO	R1	RZ	PD	PE	Comentants
	11	12	MOVER 77,R1	16	14	_	12	0	0822]=14->R1
	12	13	SUMAR ROIMIRZ	16	14	30	12	0	-
	13	14	MOVER RZ, Z3	16	14	30	12	0	RZ=30-> D[Z3].
	14	15	IN 60'5A	16	14	30	12	0	PO=12 -> OLZY].
	15	16	MOVER Z31RO	30	14	30	12	0	0[23) -> RO
	16	1.7	MOVER ZYIRY	30	12	30	17	0	0[24]=12 > P4
	17	18	(OUTISUMAR POIPIR	30	12	42	12	0	,
	17	19	OUT POIRZ	30	12	42	42	0	R2=42->P0
	19	-	HMT	30	12	42	42	0	FIN
									. 77

[6] Tenemos: -> 14 instrucciones => 14 de mentos => 24=16 exts necesarios => 4 bits
-> 256 palabreis de memoria => 28=256 bits necesarios => 8 bits
-> 3 registros => 22 bits necesarios => 2 bits

Entonces:

F) una intervipción nere determinada por la ourrencia de una señal externa que provoca la bifurcación a una dirección específica de venería interrimpiendo momentaneamente la ejecución del programa. A partir de esa dirección se esquentra la vinna de tratamiento que se encarga de realizar la operación de E/S i devolviendo després el control al punto interrimpido del programa la interripción es realizarda por la [CPV], o por el módulo de E/S].



12/ La diferencia radora en (et) que la excepcien finaliza la ejeución del programa y anisa del enor (motivo de ella.

1000		1 TO	ROL	RII	RZ 1	PO	PE 1	conertants
PC+1	SP	HS	100		1 1 2			
11	30	MOV MCZ3], RO	5	0	0	15	0	M [23]->RO
12	30	IN POIMEZES	S	0	0	15	0	60=13-> MESE3
13	30	MOV MC360,PM	\$	15	0	15	0	M[26] = 15->R1
14	30	COMP ROIPS	S	15	0	15	0	RO = = R1
15	30	3NE 18	5	15	0	15	0	18->PC
19	19	CAL 20	5	15	0	15	0	20->PC 1 PC-4)
21	19	AOD ROIRA, RZ	S	15	20	15	0	
12	19	OUT RZIPO	S	15	05	20	0	R2-> PD
73	19	RET	5	15	20	20	0	19=Sp->pc
20	2430	HALT	5	15				
								FW
1 1			i i					
1.								
	12 13 14 15 19 21 22 23	11 30 12 30 13 30 14 30 15 30 19 19 21 19 22 19 23 19	11 30 MOV MEZ33, RO 12 30 IN PO, MEZ63 13 30 MOV MEZ63, RA 14 30 COMP RO, RA 14 30 SNE 18 19 19 CALL 20 21 19 ADD RO, RA, RZ 12 19 OUT RZ, PD 23 19 RET	11 30 MOV MCZ3], RO S 12 30 TN PO, MCZ6] S 13 30 MOV MCZ6], RA S 14 30 COMP RO, RA S 15 30 JNE 18 S 19 19 CALL 20 S 21 19 ADD RO, RA, RZ S 22 19 OUT RZ, PD S 23 19 RET S	11 30 MOV MCZ33, PO S O 12 30 IN POINTC63 S O 13 30 MOV MCZ63, PM S 15 14 30 COMP ROIPM S 15 15 30 3NE 18 S 15 19 19 CALL 20 S 15 21 19 ADD ROIPM, RZ S 15 22 19 OUT RZIPD S 15 23 19 RET S 15	PC+1 SP HR	PC+1 SP HR 11 30 MOV MEZ3, RO S O O 15 12 30 IN PO, MEZ6) S O O 15 13 30 MOV MEZ6, RM S 15 O 15 14 30 COMP RO, RM S 15 O 15 15 30 3NE 18 S 15 O 15 19 19 CALL 20 S 15 O 15 21 19 ADD RO, RM, RZ S 15 20 15 12 19 OUT RZ, PD S 15 20 20 13 19 RET S 15 20 20	PC+1 SP TR