

# **Arquitectura de Computadoras**

## **ACIC**

---

### **Clase 3**

### **Interrupciones**

# Interrupciones

---

- Mecanismo mediante el cual se puede cambiar el procesamiento normal de la CPU.
  - Ejecución secuencial de instrucciones de un programa
- Pueden ser de origen interno o externo a la CPU.

# ¿Porqué Interrumpir?

---

- Por resultado de una ejecución de una instrucción
  - Ej: desbordamiento aritmético ("overflow"), división por cero
- Por un temporizador interno del procesador.
  - Permite al S.O. realizar ciertas funciones de manera regular.
- Por una operación de E/S.
  - Ej: para indicar la finalización normal de una operación.
- Por un fallo de hardware.
  - Ej: error de paridad en la memoria, pérdida de energía.

# ¿Qué hacer si interrumpen?

---

- En casi todos los casos, implica transferir el control a otro programa (el GESTOR).
  - antes de ello hay salvar el “estado del procesador”
- La función del Gestor es:
  - corregir (o responder a) la causa que ocasionó la solicitud de interrupción
  - guardar/restaurar si usa/modifica valores en registros
  - retornar a la ejecución normal del programa interrumpido
- ¿continúo ó repito la instrucción interrumpida?

# Tipos de interrupciones

---

Se pueden considerar

- No Enmascarables: las que NO pueden ignorarse
  - Indican eventos peligrosos o de alta prioridad.
  - Requieren respuesta eficiente y rápida
- Enmascarables: pueden ser ignoradas.
  - Sus eventos no configuran peligro ó pueden esperar
  - La posible solicitud de interrupción puede inhibirse con instrucciones especiales.

# Interrupciones por hardware

---

- Son las generadas por dispositivos de E/S.
- Son las “verdaderas” interrupciones.
- El sistema de cómputo tiene que manejar estos eventos externos “no planeados” ó “asincrónicos”.
- No están relacionadas con el proceso en ejecución en ese momento.
- Son conocidas como *interrupt request*.

# Traps/excepciones

---

- Interrupciones por hardware creadas por el procesador moderno en respuesta a ciertos eventos internos:
  - Condiciones excepcionales: overflow en ALU de punto flotante.
  - Falla de programa: tratar de ejecutar una instrucción no definida.
  - Fallas de hardware: error de paridad de memoria.
  - Accesos no alineados ó a zonas de memoria protegidos

# Interrupciones por software

---

Son instrucciones explícitas que afectan al procesador de la misma manera que las interrupciones por hardware.

- Permiten depurar los gestores de interrupción.
- Pueden ser usadas para invocar funciones del S.O.
  - permite que las subrutinas del S.O. se carguen en 'algún' lugar y puedan utilizarse.
- No requieren conocer la dirección de la rutina en tiempo de ejecución.



# Interrupciones por software (2)

---

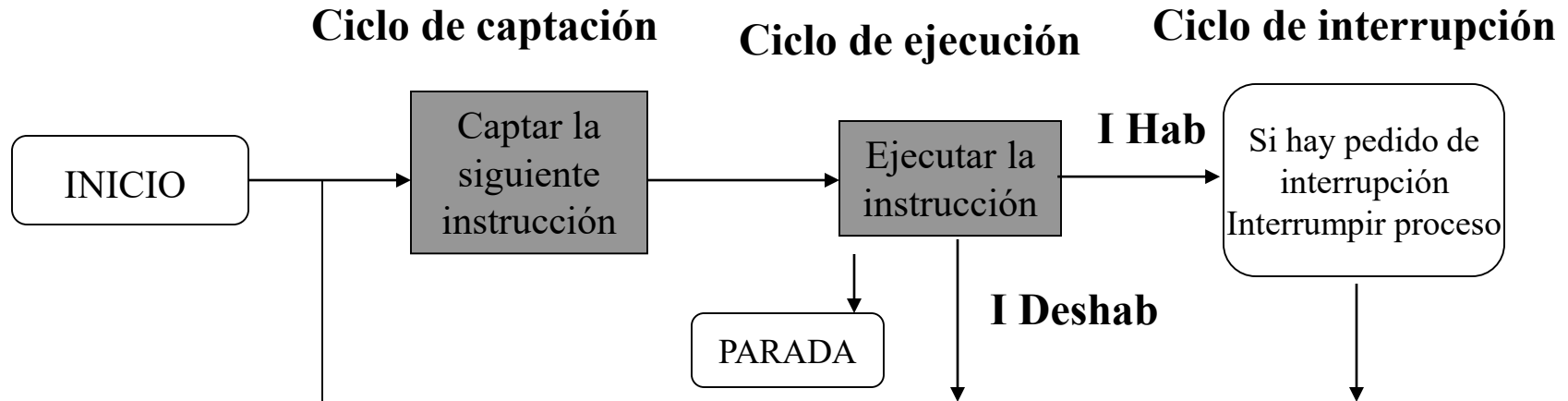
Normalmente no se permiten hacer una llamada directa a una dirección de una función del S.O., por estar en una zona reservada y protegida por derechos de autor del S.O.

- ¿Qué pasa si no tuviera las interrupciones por software?
  - Debería escribir todas las funciones que necesito ó
  - Al cargar un programa habría que “mirar” todas las llamadas a funciones del BIOS y S.O. y reemplazar en el código las direcciones de todas estas funciones invocadas.

# Ciclo de instrucción

---

- Tres pasos:
  - Captación
  - Ejecución
  - Gestión de interrupciones

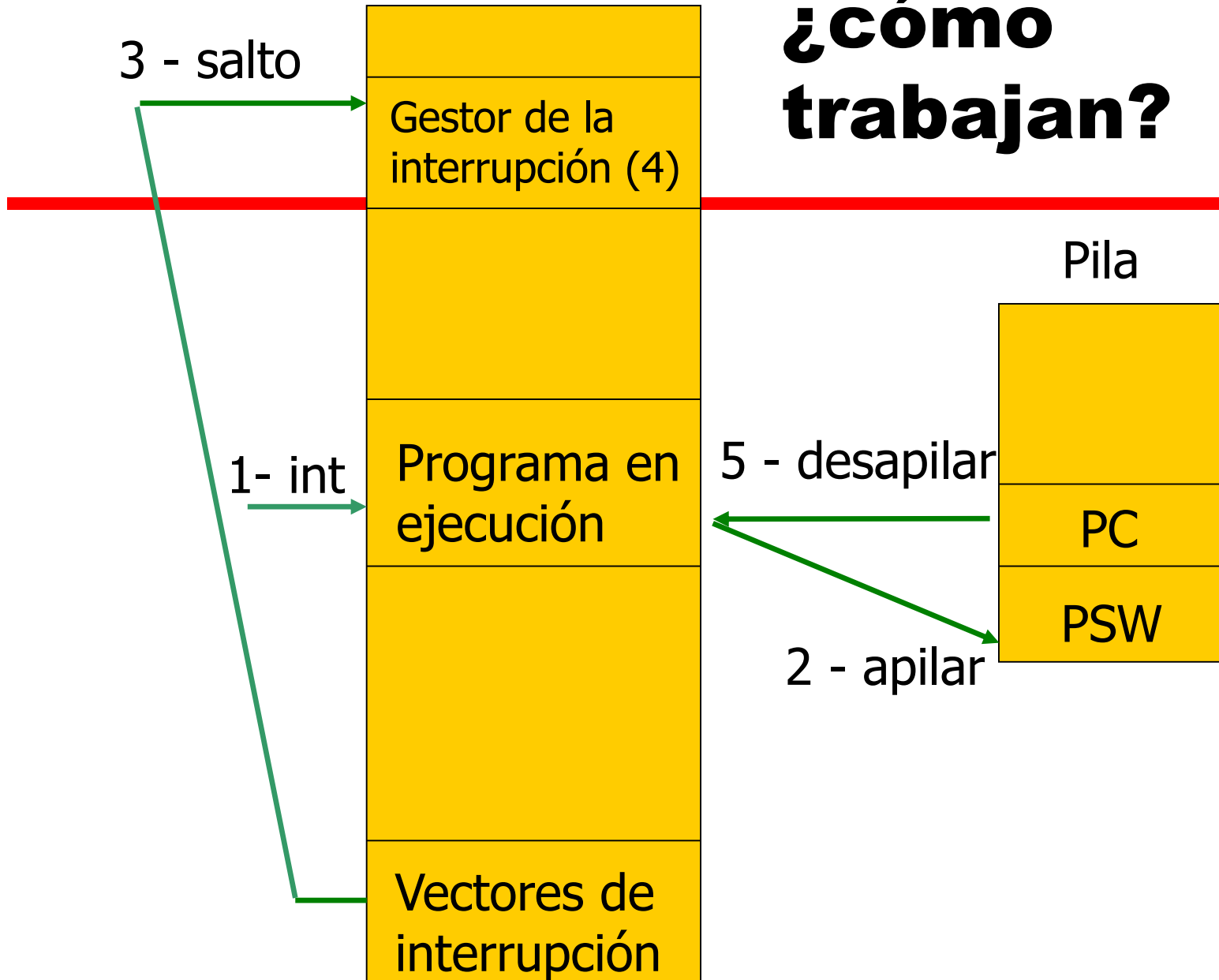


# Ciclo de interrupción

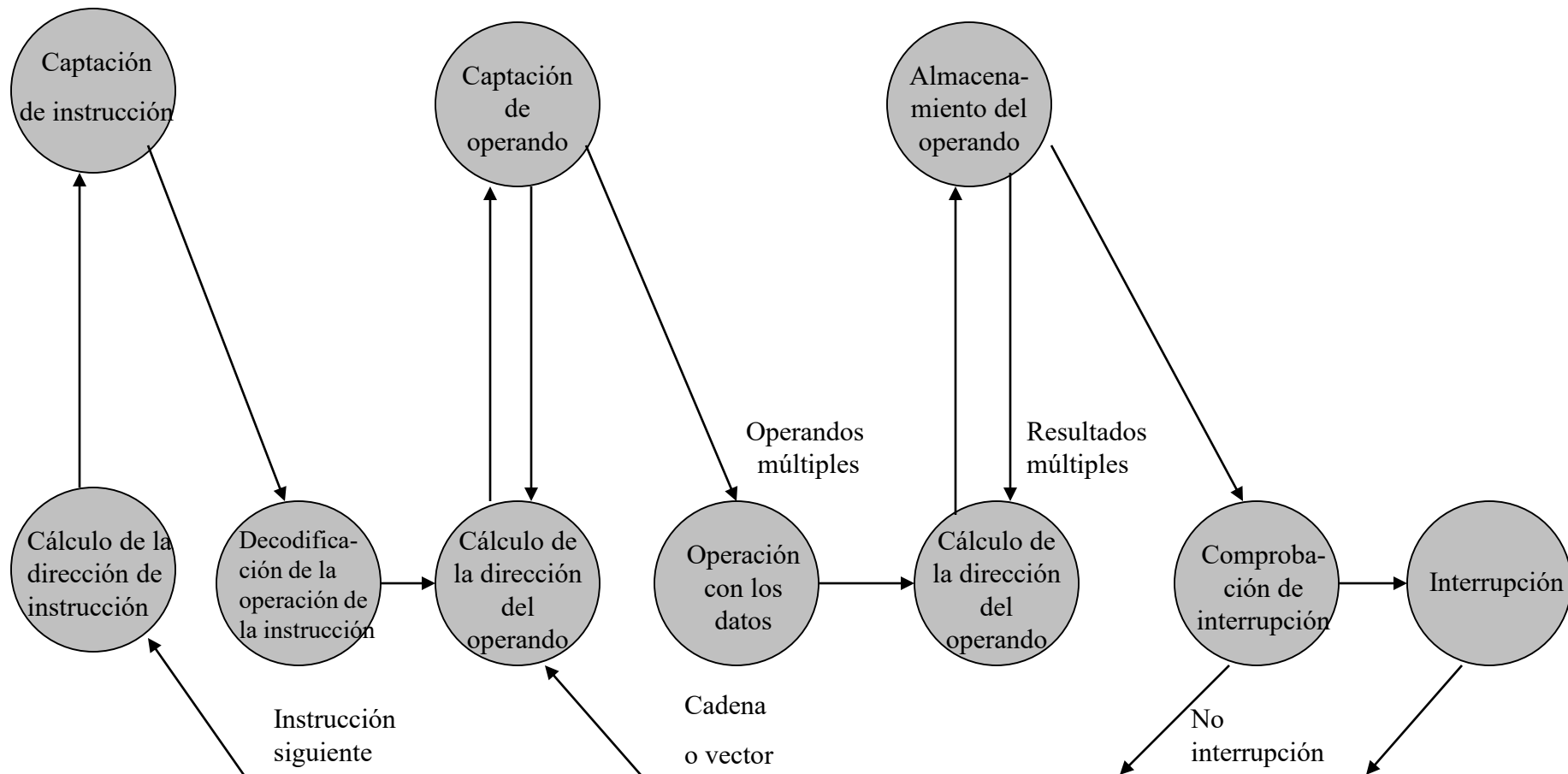
---

- Se comprueba si se ha solicitado alguna interrupción.
  - indicada por una señal (flag) de pedido de interrupción.
- Si no hay señal se capta la siguiente instrucción.
- Si hay algún pedido de interrupción pendiente:
  - Se suspende la ejecución del programa en curso
  - Guarda su contexto (próxima instrucción a ejecutar y el estado del procesador)
  - Carga el PC con la dirección de comienzo del GESTOR (rutina de gestión de interrupción). Se inhiben otros pedidos de interrupción.
  - Finalizada la rutina de gestión, el procesador retoma la ejecución del programa del usuario en el punto de interrupción.

# ¿cómo trabajan?



# Diagrama de estados de un ciclo de instrucción con interrupciones



# Interrupciones múltiples (1)

---

- Con Interrupciones inhabilitadas
  - El procesador puede y debe ignorar la señal de petición de interrupción si se produce una interrupción en ese momento.
  - Si se hubiera generado una interrupción se mantiene pendiente y se examinará luego una vez que se hayan habilitado nuevamente.
- Con Interrupciones habilitadas
  - Ante una solicitud, se inhabilitan
  - Se gestiona la misma y luego se habilitan otra vez.
- Por lo tanto las interrupciones se manejan en un orden secuencial estricto.

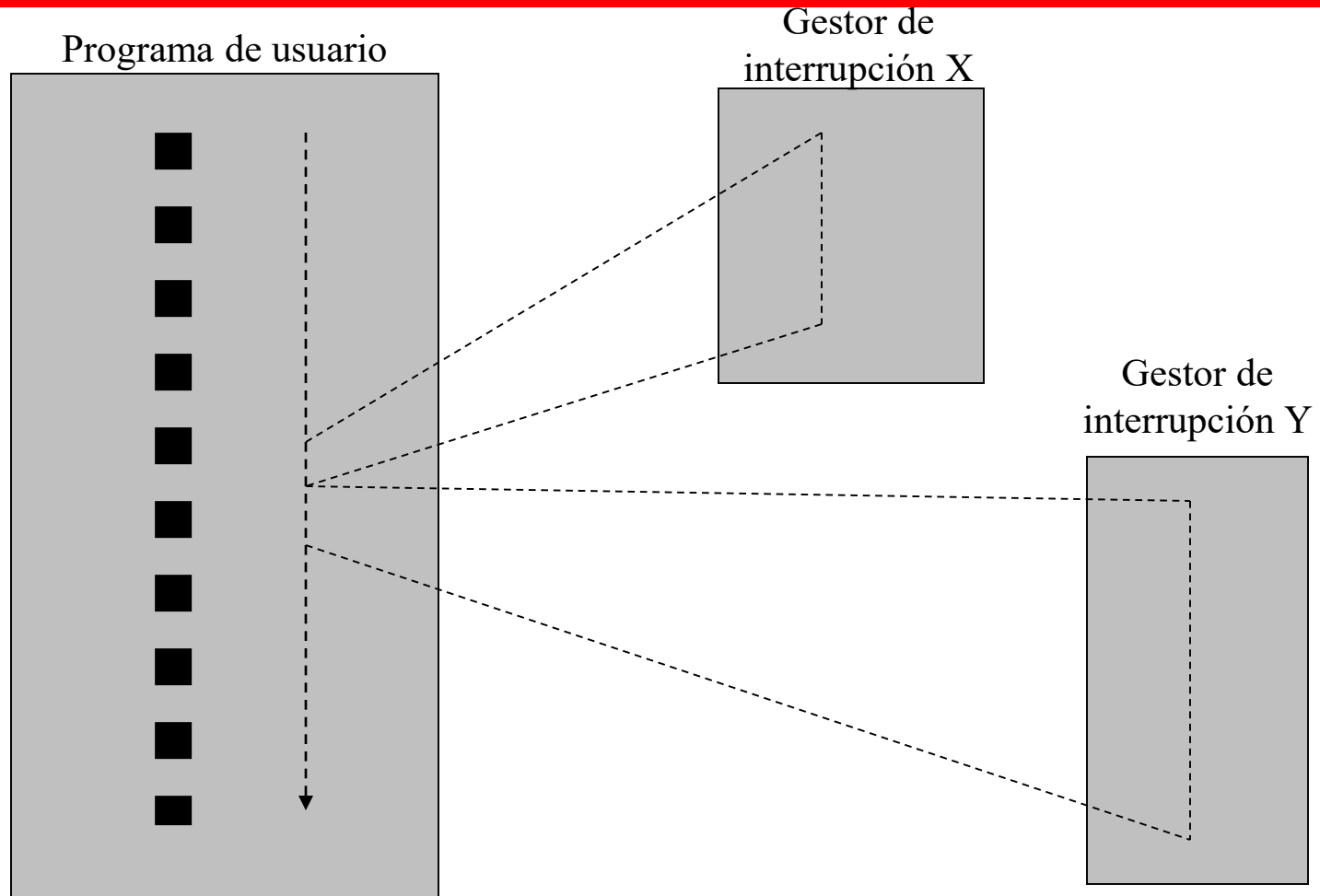
# Interrupciones múltiples (2)

---

- Con prioridades
  - Una interrupción de prioridad más alta puede interrumpir a un gestor de interrupción de prioridad menor.
  - Cuando se ha gestionado la interrupción de prioridad más alta, el procesador vuelve a las interrupciones previas (de menor prioridad).
  - Terminadas todas las rutinas de gestión de interrupciones se retoma el programa del usuario.
- Las interrupciones se manejan anidando gestores.

# Procesamiento de interrupciones secuenciales

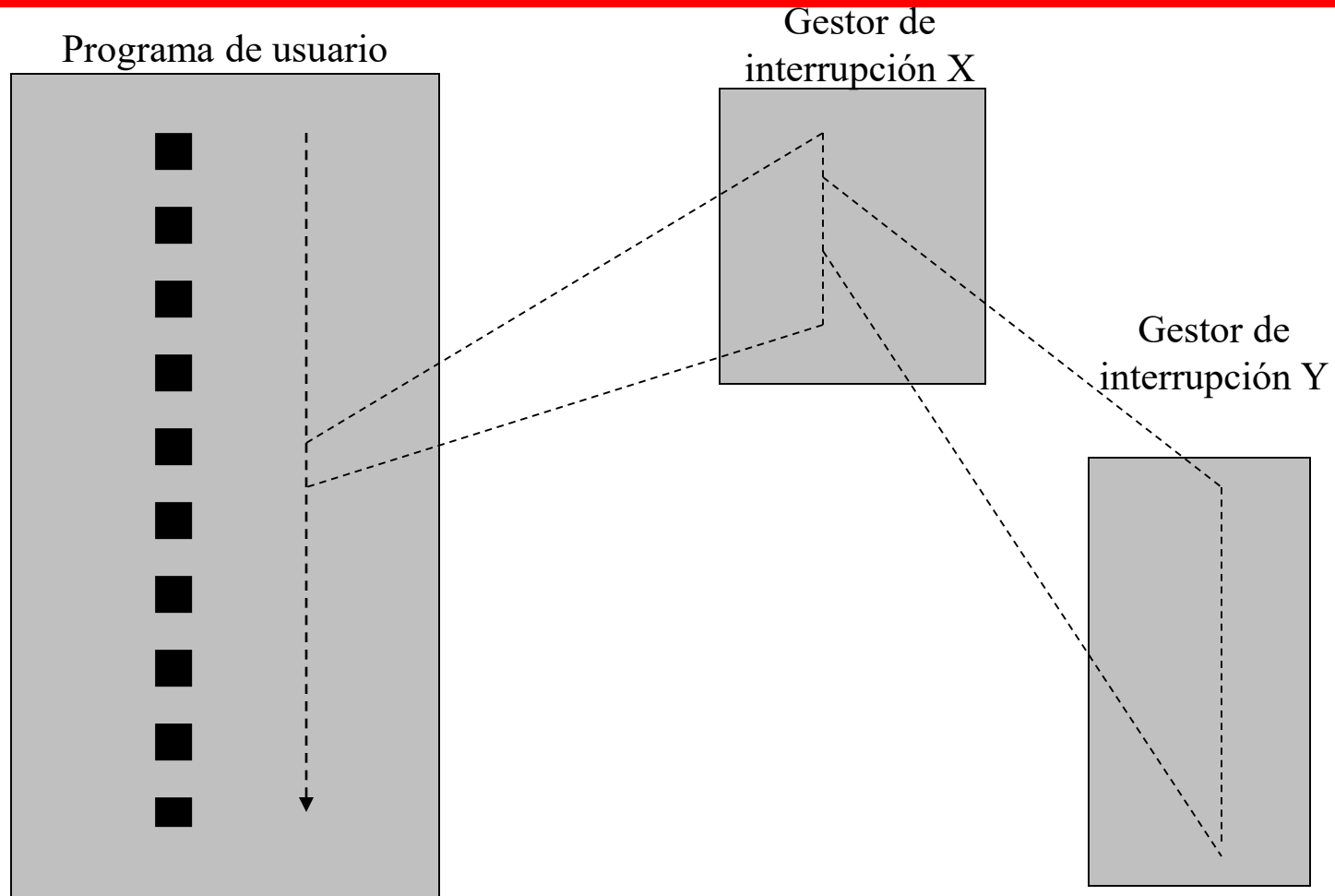
---





# Procesamiento de interrupciones anidadas (priorización)

---



# Reconocimiento de interrupciones

---

## Interrupciones multinivel

- Cada dispositivo que puede provocar interrupción tiene una entrada física de interrupción conectada a la CPU.
- Es muy sencillo, pero muy caro.

## Línea de interrupción única

- Una sola entrada física de pedido de interrupción a la que están conectados todos los dispositivos.
- Se debe “preguntar” a cada dispositivo si ha producido el pedido de interrupción (técnica Polling/encuesta).

# Reconocimiento de interrupciones (2)

---

## Interrupciones vectorizadas

- El dispositivo que quiere interrumpir además de la señal de pedido de interrupción, debe colocar en el bus de datos un identificador (vector).
  - Lo coloca el periférico directamente ó
  - Controlador de Interrupciones (que se ocupa de todo).

# Escenario de trabajo

---

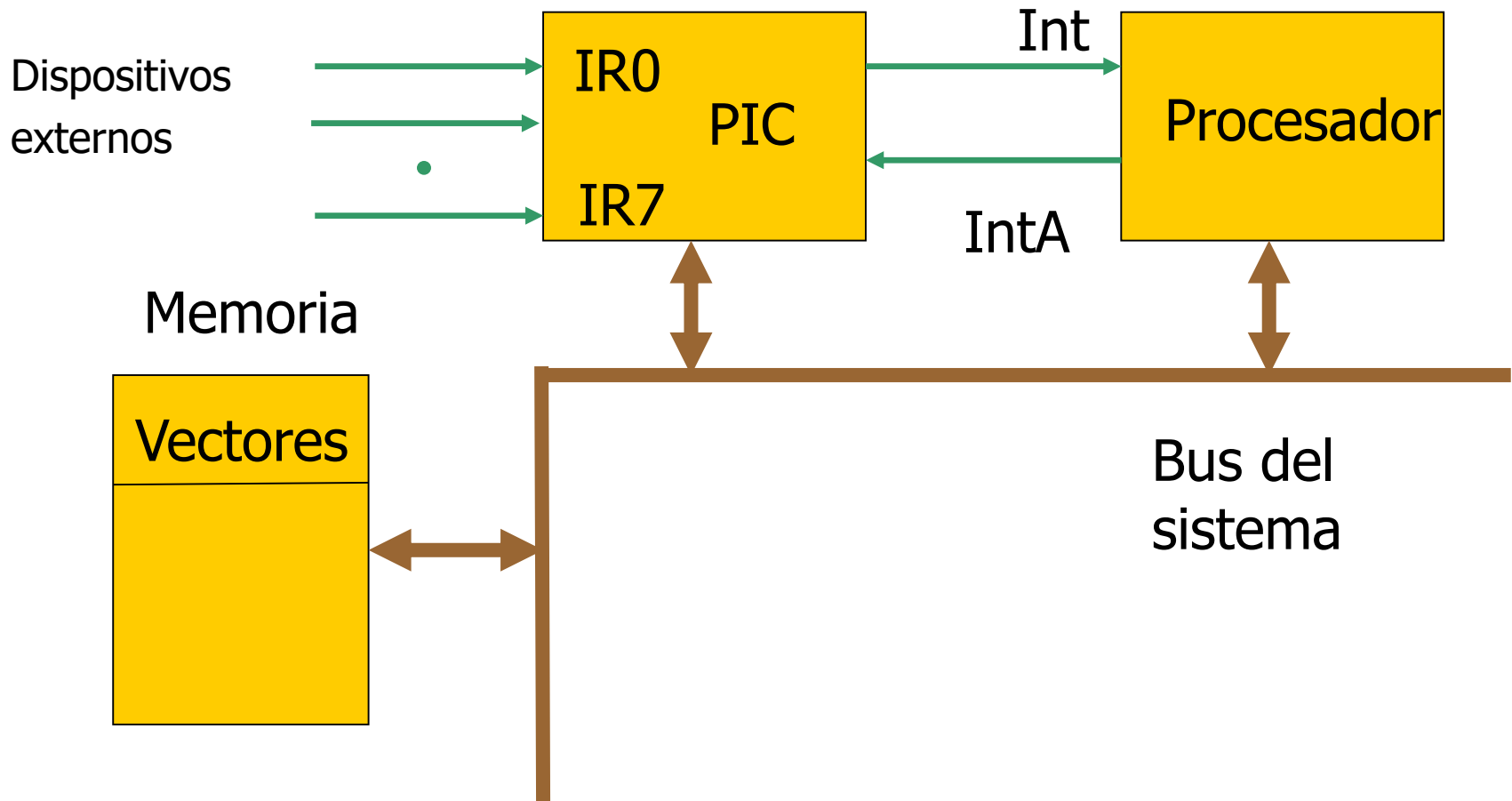
- Si el procesador tiene una única entrada de pedido de interrupciones.
- Si tenemos varios productores de interrupciones

¿Cómo lo solucionamos?

- Dispositivo controlador programable de interrupciones **'PIC'**.

# Conexionado

---



# Interrupciones del MSX88

---

- Hardware

- Línea INT

- Con respuesta de reconocimiento INTA

- Línea NMI

Procesos de atención son por salto indirecto

- Software

- Instrucción INT xx

Para retorno desde el gestor debe usarse la instrucción IRET

- Proceso de atención vectorizado

# Tabla de vectores de Interrupción

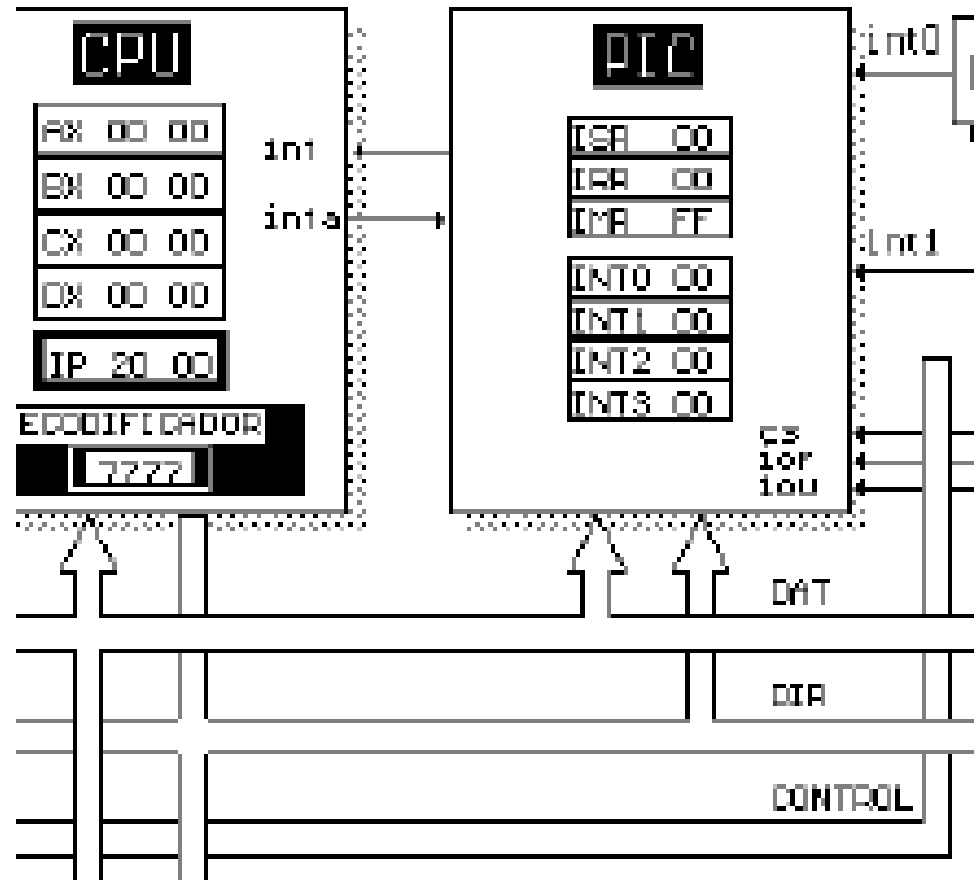
---

- Es el nexo entre tipo de interrupción (0...255) y el procedimiento designado para atenderla.
- Cada entrada es una doble palabra (4 bytes).
  - Dirección del procedimiento que brinda el servicio.
  - Ej: 0000yyyy, donde yyyy es la dirección lógica/física.
- Vectores preasignados
  - Tipo 0 – finaliza ejecución de programa
  - Tipo 3 – punto de parada para depuración/seguimiento
  - Tipo 6 – lectura de entrada std. Requiere el uso de BX.
  - Tipo 7 – escritura de salida std. Requiere BX y AL.

# Controlador de Interrupciones

## Registros internos PIC

- EOI: para comandos
  - Para fin de int escribir 20H
- IMR: máscara de int
  - enmascara con '1'
- IRR: petición de int
  - Indica con bit en 1
- ISR: int en servicio
  - Indica con bit en 1
- INT0...INT7
  - c/u con su vector





# Conexionado y direccionamiento

---

- Los registros internos del PIC se sitúan a partir de la dirección 20H.
- Son accedidos con operaciones lectura y escritura en el espacio de E/S (IN y OUT).
- Interrupciones hardware asignadas
  - INT0 – tecla F10
  - INT1 – Timer
  - INT2 – Handshake
  - INT3 – DMA
  - INT4 a INT7 no usadas

# Referencias

---

- William Stallings, Capítulo 3.

## Lecturas recomendadas

- “Interrupciones en la arquitectura INTEL IA32”, Blázquez, J.M. 2004.