## Clase 16 - Entradas y Salidas: Comunicación

**IIC2343 - Arquitectura de Computadores** 

Profesor:

- Felipe Valenzuela González

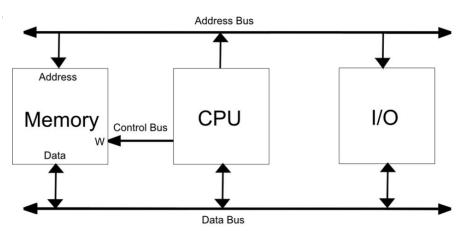
Correo:

frvalenzuela@alumni.uc.cl

## Resumen de clase pasada

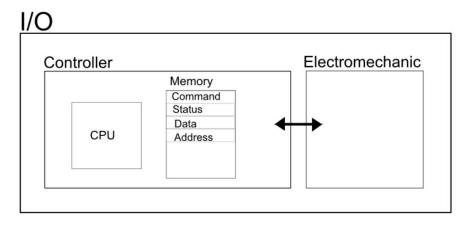
## Arquitectura de Computadores: Dispositivos I/O

- Todos los dispositivos que no sean
CPU o memoria, y se comuniqu
con ellos, son llamados
dispositivos de I/O

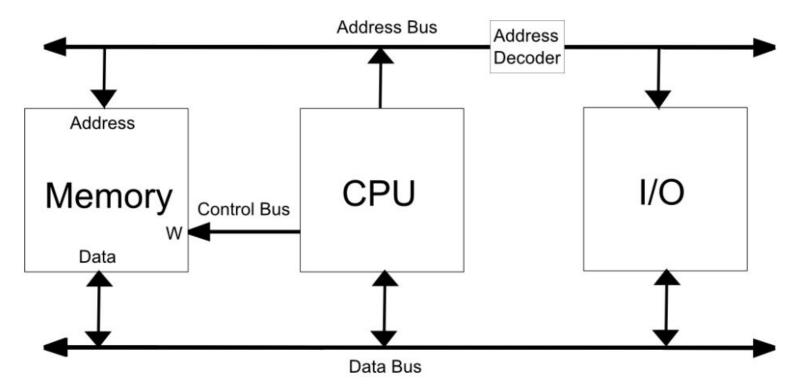


## Arquitectura de Computadores: Dispositivos I/O

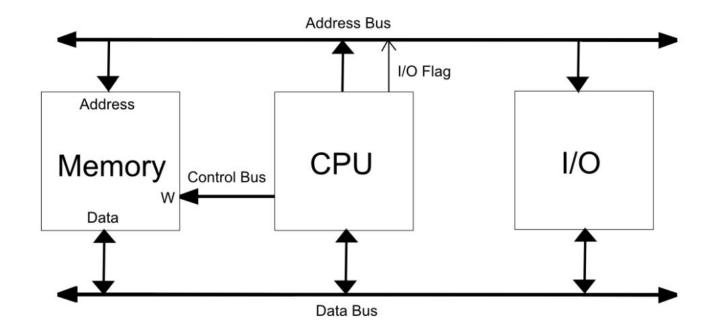
Un dispositivo de I/O tiene un controlador encargado de comunicarse con la CPU y la memoria, y de controlar la parte electromecánica. Todos los dispositivos que no sean CPU o memoria, y se comuniquen con ellos, son llamados dispositivos de 1/0



## Arquitectura de Computadores: Memory Map



## Arquitectura de Computadores: Port I/O



## ¿Dudas?

## Arquitectura de Computadores: Dispositivos I/O

Usaremos como analogía a un curso haciendo una guía de ejercicios:

- Alumnos (I/O) hacen guía de ejercicios, si alguien termina, el profesor quiere guardar la respuesta.
  - Profesor (CPU) está corrigiendo pruebas.
  - Pizarra o proyector (Memoria), donde se pueden ver los ejercicios y anotar las respuestas.
  - Comandos: instrucciones de parte del profesor.
  - Estado: alumnos trabajando, con dudas.
  - Datos: preguntas y respuestas guía, dudas alumnos, respuestas profesor.
  - Supuestos: alumnos no hablan entre ellos, se entregan varias guías durante la clase

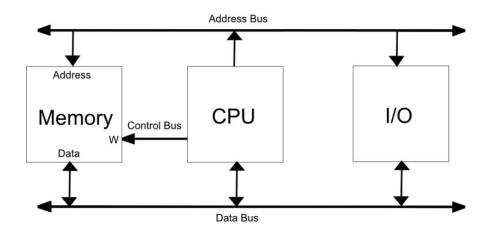
# Revisaremos tres modelos de interacción entre alumnos y profesor

Sin proyector ni pizarrón ni copias de las guías, alumnos tímidos:

#### 1. Polling

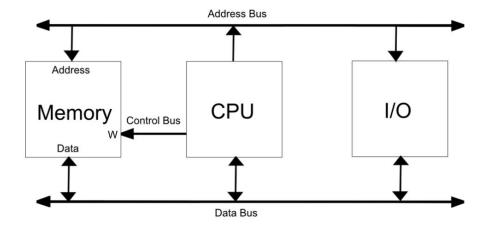
## **Arquitectura de Computadores: Polling**

 - ¿Necesitamos cambio de hardware?



## Arquitectura de Computadores: Polling

- ¿Necesitamos cambio de hardware?
- NO



# Revisaremos tres modelos de interacción entre alumnos y profesor

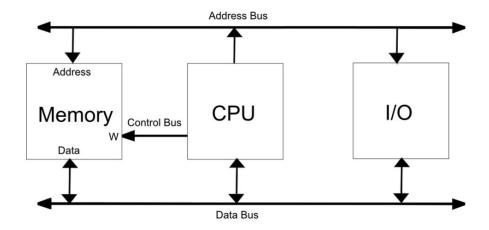
Sin proyector ni pizarrón ni copias de las guías, alumnos tímidos:

#### 1. Polling

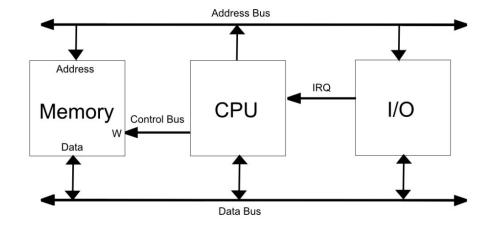
Sin proyector ni pizarrón ni copias de las guías, alumnos preguntones y participativos:

#### 2. Interrupción

 - ¿Necesitamos cambio de hardware?



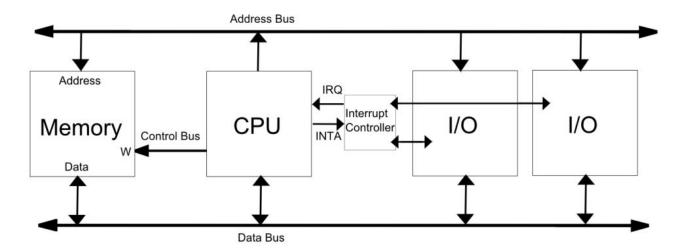
- ¿Necesitamos cambio de hardware?
- SI, una señal de solicitud de interrupción



- 1. Dispositivo solicita interrumpir, enviando señal IRQ
- 2. CPU termina de ejecutar la instrucción actual y guarda condition codes en el stack
- 3. CPU revisa si el flag de interrupciones está activo (IF = 1). En caso contrario, saltar al paso 11.
- 4. CPU deshabilita atención de más interrupciones (IF=0)
- 5. CPU llama a la ISR asociada al dispositivo

- 6. ISR respalda estado actual de la CPU
- 7. ISR es ejecutada
- 8. ISR restaura estado de la CPU
- 9. ISR retorna
- 10. CPU habilita la atención de interrupciones (IF=1)
- 11. CPU recupera condition codes desde el stack

- Al usar varios dispositivos, es necesario incorporar un controlador de interrupciones y una tabla de vectores de interrupción



- En general, un controlador de interrupciones tendrá al menos los siguientes componentes:
- Registro de comandos y estado
- Interrupt Request Register: Registro de interrupciones en espera de atención
- *In-Service Register:* Registro de interrupciones en atención
- Interrupt Mask Register: Registro de enmascaramiento de interrupciones
- Circuito para manejar prioridades de interrupciones

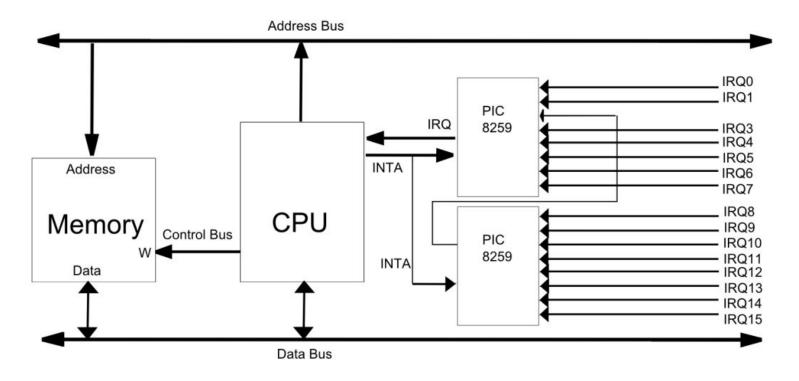
## Tipos de interrupción en la CPU

 Excepciones: Condiciones de error al ejecutar una instrucción. Estas son atendidas por la CPU (en particular, el sistema operativo) a través de ISRs específicas: exception handler

**Ejemplos:** división por cero, stack overflow.

 Interrupciones de software (traps): Son "llamadas al sistema operativo", interrupciones explícitas en los programas para ceder el control al sistema operativo para que realice una acción

Ejemplo: ecall



IRQ	Dispositivo	Vector de interrupción
IRQ0	Timer del sistema	08
IRQ1	Puerto PS/2: Teclado	09
IRQ2	Conectada al PIC secundario	0A
IRQ3	Puerto serial	0B
IRQ4	Puerto serial	0C
IRQ5	Puerto paralelo	0D
IRQ6	Floppy disk	$0\mathrm{E}$
IRQ7	Puerto paralelo	0F
IRQ8	Real time clock (RTC)	70
IRQ9-11	No tienen asociación estándar, libre uso.	71-73
IRQ12	Puerto PS/2: Mouse	74
IRQ13	Coprocesador matemático	75
IRQ14	Controlador de disco 1	76
IRQ15	Controlador de disco 2	77

Dirección del vector	Tipo	Función asociada
00-01	Excepción	Exception handlers
02	Excepción	Usada para errores críticos del sistema, no enmascarable
03-07	Excepción	Exception handlers
08	IRQ0	Timer del sistema
09	IRQ1	Puerto PS/2: Teclado
0A	IRQ2	Conectada al PIC secundario
0B	IRQ3	Puerto serial
0C	IRQ4	Puerto serial
0D	IRQ5	Puerto paralelo
0E	IRQ6	Floppy disk
0F	IRQ7	Puerto paralelo
10	Int. de Software	Funciones de video
11-6F	Int. de Software	Funciones varias
70	IRQ8	Real time clock (RTC)
71 - 73	IRQ9-11	No tienen asociación estándar, libre uso
74	IRQ12	Puerto PS/2: Mouse
75	IRQ13	Coprocesador matemático
76	IRQ14	Controlador de disco 1
77	IRQ15	Controlador de disco 2

## ¿Dudas?

# Revisaremos tres modelos de interacción entre alumnos y profesor

Sin proyector ni pizarrón ni copias de las guías, alumnos tímidos:

#### 1. Polling

Sin proyector ni pizarrón ni copias de las guías, alumnos preguntones y participativos:

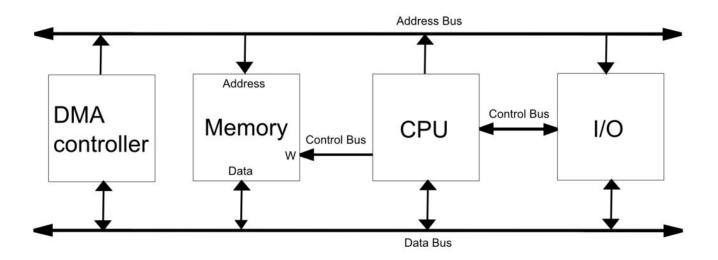
#### 2. Interrupción

Pizarra interactiva, alumnos preguntones:

#### 3. Interrupción con acceso directo a memoria

## Arquitectura de Computadores: DMA

 Para permitir que los I/O tengan acceso directo a memoria se utiliza un controlador DMA

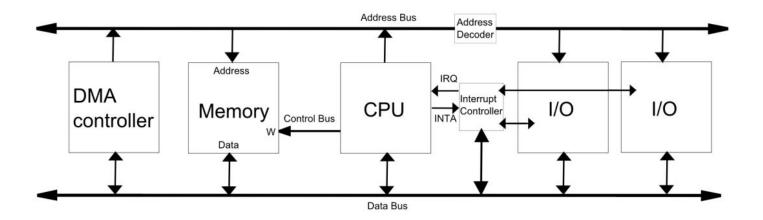


## **Arquitectura de Computadores: DMA**

- En general, un controlador de DMA tendrá al menos los siguientes componentes:
  - Registro de comandos y estado
  - Registros de dirección de origen y destino
  - Registro contador de palabras
  - Buffer de almacenamiento temporal
  - Unidad de control

## Arquitectura de Computadores: DMA e Interrupciones

 Arquitectura de un computador con memory mapped I/O, interrupciones y DMA



## ¿Dudas?

(a) (1.5 ptos.) En el pasado, la comunicación con dispositivos I/O se diseñó mediante mapeo a puertos como alternativa al mapeo a memoria, debido a una desventaja que este último presentaba en ese entonces. Hoy en día, esa limitación ha dejado de ser relevante, por lo que el mapeo a memoria es el que predomina en arquitecturas modernas. Explique cuál era la desventaja que tenía el mapeo a memoria en ese contexto, y por qué en la actualidad ya no representa un problema.

(a) (1.5 ptos.) En el pasado, la comunicación con dispositivos I/O se diseñó mediante mapeo a puertos como alternativa al mapeo a memoria, debido a una desventaja que este último presentaba en ese entonces. Hoy en día, esa limitación ha dejado de ser relevante, por lo que el mapeo a memoria es el que predomina en arquitecturas modernas. Explique cuál era la desventaja que tenía el mapeo a memoria en ese contexto, y por qué en la actualidad ya no representa un problema.

**Solución:** La desventaja que tenía el mapeo a memoria consistía en la *memory barrier*, *i.e.* la limitación del espacio direccionable por la reserva significativa de direcciones. Como en el pasado las memorias RAM tenían un tamaño reducido, esta pérdida era significativa e implicaba la imposibilidad de usar variables normalmente por la baja cantidad de direcciones disponibles. Hoy en día, en cambio, las memorias RAM poseen un tamaño lo suficientemente grande para que este problema sea inexistente. Se otorgan **0.75 ptos.** por responder correctamente, y **0.75 ptos.** por justificación.

(a) (1.5 ptos.) En el pasado, la comunicación con dispositivos I/O se diseñó mediante mapeo a puertos como alternativa al mapeo a memoria, debido a una desventaja que este último presentaba en ese entonces. Hoy en día, esa limitación ha dejado de ser relevante, por lo que el mapeo a memoria es el que predomina en arquitecturas modernas. Explique cuál era la desventaja que tenía el mapeo a memoria en ese contexto, y por qué en la actualidad ya no representa un problema.

(1.5 ptos.) Explique el uso e importancia de la señal IRQ enviada por el controlador de interrupciones a la CPU.

(1.5 ptos.) Explique el uso e importancia de la señal IRQ enviada por el controlador de interrupciones a la CPU.

Solución: La señal IRQ (*Interrupt Request*) es utilizada para comunicarle a la CPU que existe, al menos, un dispositivo I/O que requiere su atención. El controlador de interrupciones se encarga de su envío en caso de uno de los dispositivos de la arquitectura haya gatillado una interrupción. Es importante ya que es la que permite que inicie el proceso de interrupción, que termina en la ejecución de la ISR (*Interrupt Service Routine*) del dispositivo. Se otorgan **0.75 ptos.** por responder correctamente, y **0.75 ptos.** por justificación.

(1.5 ptos.) Entregue dos ejemplos de interrupciones gatilladas por la CPU y no por dispositivos I/O, indicando su tipo (excepción o trap) y explicando en qué consisten. Ambos ejemplos pueden ser de un mismo tipo.

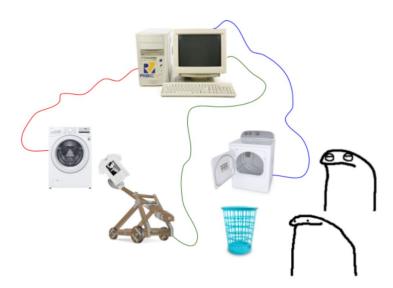
Solución: A continuación, se listan dos ejemplos:

- Stack overflow: Es una excepción que se gatilla cuando el tamaño de la memoria stack supera el límite permitido, generando posibles errores de sobreescritura en variables.
- *Environment call*: Es una *trap* que permite cederle el control al sistema operativo para que realice una acción, como imprimir en consola o terminar un proceso.

Se otorgan **0.75 ptos.** por cada ejemplo correctamente descrito. Se otorga la mitad del puntaje en un ejemplo si su descripción no es correcta, o bien su tipo no es consistente con el descrito.

## ¿Dudas?

Aburrido/a de los quehaceres del hogar, decide automatizar el lavado y secado de su ropa a través de un sistema centralizado que hace uso de la ISA RISC-V y de tres dispositivos: una lavadora (washer), una secadora (dryer) y una catapulta (catapult). A continuación, una ilustración de su innovadora idea:



Para llevar a cabo la comunicación entre la CPU y los dispositivos, los registros de 32 bits de estos últimos son mapeados en memoria desde la dirección 0xFEE1DEAD:

Offset	Nombre	Descripción
0x00	washer_status	Registro de estado de la lavadora
0x04	washer_command	Registro de comando de la lavadora
0x08	washer_water_level	Configuración de nivel de agua de la lavadora
0x0C	dryer_status	Registro de estado de la secadora
0x10	dryer_command	Registro de comando de la secadora
0x14	dryer_type	Configuración de tipo de ropa a secar
0x18	catapult_status	Registro de estado de la catapulta
0x1C	catapult_command	Registro de comando de la catapulta

Los estados, comandos y configuraciones, por otra parte, se rigen a partir de las siguientes tablas:

Nombre	Descripción	Valor
washer_status	Apagada	0
washer_status	Encendida, puerta abierta	1
washer_status	Encendida, puerta cerrada	2
washer_status	Lavando	4
washer_command	Encender	1
washer_command	Apagar	255
washer_command	Abrir puerta	16
washer_command	Cerrar puerta	32
washer_command	Expulsar ropa	64
washer_command	Lavar	128

Nombre	Descripción	Valor
dryer_status	Apagada	0
dryer_status	Encendida, puerta abierta	1
dryer_status	Encendida, puerta cerrada	2
dryer_status	Secando	4
dryer_command	Encender	1
dryer_command	Apagar	255
dryer_command	Abrir puerta	16
dryer_command	Cerrar puerta	32
dryer_command	Expulsar ropa	64
dryer_command	Secar	128

Nombre	Descripción	Valor
catapult_status	Preparada	11
catapult_status	Disparada	13
catapult_command	Lanzar	11
catapult_command	Reposicionar	13
washer_water_level	Alto	1
washer_water_level	Medio	2
washer_water_level	Bajo	3
dryer_type	Ropa normal	1
dryer_type	Sábanas	2
dryer_type	Toallas	3

Para llevar a cabo la automatización, desarrolla el siguiente programa que asume que la ropa ya se encuentra dentro de la lavadora y que el lanzamiento de la catapulta es instantáneo:

```
washing_automation:
# Carga 0 + OxFEE1DEAD en t0
addi t0, zero, 0xFEE1DEAD
addi s0, zero, 0
addi s1, zero, 1
addi s2, zero, 2
addi s3, zero, 3
addi s4. zero. 4
addi s5, zero, 16
addi s6, zero, 32
addi s7, zero, 64
addi s8, zero, 128
addi s9, zero, 255
addi s10, zero, 11
addi s11, zero, 13
step_one:
    lw t1, 0(t0) # Carga Mem[t0 + 0] en t1
    # Salta a continue_step_one si t1 >= s1
    bge t1, s1, continue_step_one
    sw s1, 4(t0) # Carga s1 en Mem[t0 + 4]
    continue_step_one:
     # Salta a step_two si t1 == s2
     beq t1, s2, step_two
      sw s6, 4(t0)
step two:
   lw t1, 24(t0)
   beq t1, s10, step_three
    sw s11, 28(t0)
# Continúa en step three -->
```

```
step three:
    lw t1, 12(t0)
    bge t1, s1, continue_step_three
    sw s1, 16(t0)
    continue_step_three:
     beq t1, s1, step_four
     sw s5. 16(t0)
step_four:
    sw s1, 8(t0)
    sw s8, 4(t0)
    while_step_four:
       lw t1, 0(t0)
       beq t1, s4, while_step_four
    sw s5, 4(t0)
    sw s7, 4(t0)
    sw s9, 4(t0)
step_five:
    sw s10, 28(t0)
    sw s11, 28(t0)
step six:
    sw s6, 16(t0)
    sw s3, 20(t0)
    sw s8, 16(t0)
    while_step_six:
       lw t1, 12(t0)
       beq t1, s4, while_step_six
    sw s5, 16(t0)
    sw s7, 16(t0)
    sw s9, 16(t0)
```

Describa, basándose en las tablas provistas, las tareas que realiza el programa en cada *label* step\_\*. Haga una descripción según los estados, comandos y configuraciones de los dispositivos; no una explicación textual de cada instrucción. Sea preciso/a respecto a las condiciones evaluadas en los saltos e indique, cuando corresponda, el momento en el que se continúa al siguiente step.

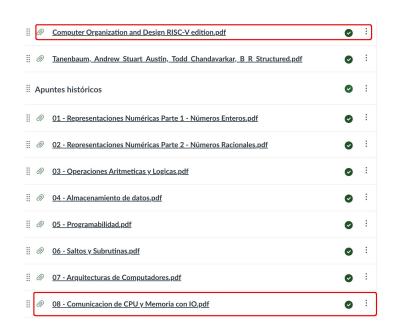
Describa, basándose en las tablas provistas, las tareas que realiza el programa en cada *label* step\_\*. Haga una descripción según los estados, comandos y configuraciones de los dispositivos; no una explicación textual de cada instrucción. Sea preciso/a respecto a las condiciones evaluadas en los saltos e indique, cuando corresponda, el momento en el que se continúa al siguiente step.

- step\_one (1 pto.): Se revisa el estado de la lavadora. Si está apagada, se prende. Luego, si está prendida con la puerta abierta, se cierra y salta a step\_two. En otro caso, continúa a step\_two directamente.
- step\_two (0.5 ptos.): Se revisa el estado de la catapulta. Si está preparada, se salta a step\_three. En otro caso, se reposiciona y continúa a step\_three.
- step\_three (1 pto.): Se revisa el estado de la secadora. Si está apagada, se prende. Luego, si está prendida con la puerta cerrada, se abre y salta a step\_four. En otro caso, continúa a step\_four directamente.

- step\_four (1.5 ptos.): Se configura un nivel alto de agua en la lavadora e inicia el lavado. Una vez que termina se abre la puerta, se expulsa la ropa (para que quede en la catapulta) y se apaga.
- step\_five (0.5 ptos.): Se lanza el contenido de la catapulta y se reposiciona.
- step\_six (1.5 ptos.): Se cierra la puerta de la secadora, se configura para toallas e inicia el secado. Una vez que termina se abre la puerta, se expulsa la ropa (para que quede en el canasto) y se apaga.

## **Bibliografía**

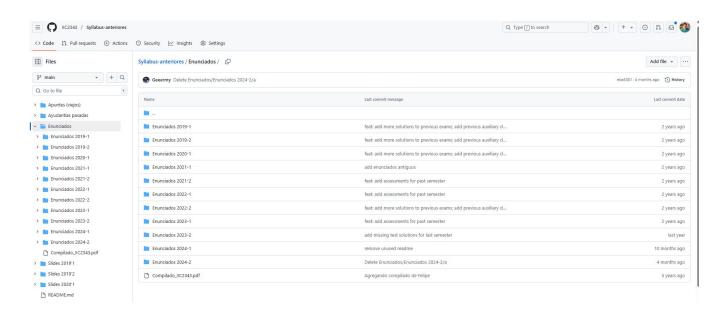
- Apuntes históricos. Hans Löbel, Alejandro Echeverría
  - 8 Comunicación de CPU y Memoria con IO
- D. Patterson, Computer Organization and Design RISC-V. Edition: The Hardware Software Interface. Morgan Kaufmann, 2020.Capítulo 6.9. Página 529.e1, 690 en PDF



## ¿Dudas?

## **Bibliografía**

- <a href="https://github.com/IIC2343/Syllabus-anteriores/tree/main/Enunciados">https://github.com/IIC2343/Syllabus-anteriores/tree/main/Enunciados</a>



## Clase 16 - Entradas y Salidas: Comunicación

**IIC2343 - Arquitectura de Computadores** 

Profesor:

- Felipe Valenzuela González

Correo:

frvalenzuela@alumni.uc.cl