

Министерство образования Республики Беларусь

Учреждение образования

«Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники»

Кафедра электронных вычислительных машин

Лабораторная работа №2

«Программирование контроллера прерываний»

Выполнил:

Студент группы 150503

Федорович И.И

Проверил:

Преподаватель

Одинец Д.Н.

Минск, 2023

1. Постановка задачи

Написать резидентную программу, выполняющую перенос всех векторов аппаратных прерываний ведущего и ведомого контроллера на пользовательские прерывания. При этом необходимо написать обработчики аппаратных прерываний, которые будут установлены на используемые пользовательские прерывания и будут выполнять следующие функции:

1. Выводить на экран в двоичной форме следующие регистры контроллеров прерывания (как ведущего, так и ведомого):

- регистр запросов на прерывания;
- регистр обслуживаемых прерываний;
- регистр масок.

При этом значения регистров должны выводиться всегда в одно и то же место экрана.

2. Осуществлять переход на стандартные обработчики аппаратных прерываний, для обеспечения нормальной работы компьютера.

2. Алгоритм

- Все векторы аппаратных прерываний ведущего и ведомого контроллера переносятся на пользовательские прерывания с помощью функций `getvect` и `setvect`.
- Производится инициализация контроллеров, заключающаяся в последовательности команд: `ICW1`, `ICW2`, `ICW3` и `ICW4`.
- С помощью функции `_dos_keep` осуществляется выход в DOS, при этом программа остаётся резидентной.
- В каждом обработчике выводятся в видеопамять в двоичной форме значения регистров запросов на прерывания, обслуживаемых прерываний, масок. Затем вызываются стандартные обработчики прерываний.

3. Листинг программы

Далее приведен листинг резидентной программы, выполняющей перенос всех векторов аппаратных прерываний ведущего и ведомого контроллера на пользовательские прерывания.

```
#include <dos.h>
#include <time.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

struct VIDEO
{
    unsigned char symbol;
    unsigned char attribute;
```

```

};

char color = 0x3a;

void print()
{
    char temp;
    int i, val;
    VIDEO far* screen = (VIDEO far*)MK_FP(0xB800, 0);

    val = inp(0x21);
    for (i = 0; i < 8; i++)
    {
        temp = val % 2;
        val = val >> 1;
        screen->symbol = temp + '0';
        screen->attribute = color;
        screen++;
    }
    screen++;

    val = inp(0xA1);
    for (i = 0; i < 8; i++)
    {
        temp = val % 2;
        val = val >> 1;
        screen->symbol = temp + '0';
        screen->attribute = color;
        screen++;
    }
    screen += 63;
    outp(0x20, 0x0A);

    val = inp(0x20);
    for (i = 0; i < 8; i++)
    {
        temp = val % 2;
        val = val >> 1;
        screen->symbol = temp + '0';
        screen->attribute = color;
        screen++;
    }
    screen++;

    outp(0xA0, 0x0A);
    val = inp(0xA0);
    for (i = 0; i < 8; i++)
    {
        temp = val % 2;
        val = val >> 1;
        screen->symbol = temp + '0';
        screen->attribute = color;
        screen++;
    }
    screen += 63;

    outp(0x20, 0x0B);
    val = inp(0x20);
    for (i = 0; i < 8; i++)
    {
        temp = val % 2;
        val = val >> 1;
        screen->symbol = temp + '0';
        screen->attribute = color;
        screen++;
    }
}

```

```

        screen++;

        outp(0xA0, 0x0B);
        val = inp(0xA0);
        for (i = 0; i < 8; i++)
        {
            temp = val % 2;
            val = val >> 1;
            screen->symbol = temp + '0';
            screen->attribute = color;
            screen++;
        }
    }

void interrupt(*oldint8) (...);
void interrupt(*oldint9) (...);
void interrupt(*oldint10) (...);
void interrupt(*oldint11) (...);
void interrupt(*oldint12) (...);
void interrupt(*oldint13) (...);
void interrupt(*oldint14) (...);
void interrupt(*oldint15) (...);

void interrupt(*oldint70) (...);
void interrupt(*oldint71) (...);
void interrupt(*oldint72) (...);
void interrupt(*oldint73) (...);
void interrupt(*oldint74) (...);
void interrupt(*oldint75) (...);
void interrupt(*oldint76) (...);
void interrupt(*oldint77) (...);

void interrupt newint08(...) { print(); oldint8(); }
void interrupt newint09(...) { print(); oldint9(); }
void interrupt newint0A(...) { print(); oldint10(); }
void interrupt newint0B(...) { print(); oldint11(); }
void interrupt newint0C(...) { print(); oldint12(); }
void interrupt newint0D(...) { print(); oldint13(); }
void interrupt newint0E(...) { print(); oldint14(); }
void interrupt newint0F(...) { print(); oldint15(); }

void interrupt newintC0(...) { print(); oldint70(); }
void interrupt newintC1(...) { print(); oldint71(); }
void interrupt newintC2(...) { print(); oldint72(); }
void interrupt newintC3(...) { print(); oldint73(); }
void interrupt newintC4(...) { print(); oldint74(); }
void interrupt newintC5(...) { print(); oldint75(); }
void interrupt newintC6(...) { print(); oldint76(); }
void interrupt newintC7(...) { print(); oldint77(); }

void initialize()
{
    oldint8 = getvect(0x08);
    oldint9 = getvect(0x09);
    oldint10 = getvect(0x0A);
    oldint11 = getvect(0x0B);
    oldint12 = getvect(0x0C);
    oldint13 = getvect(0x0D);
    oldint14 = getvect(0x0E);
    oldint15 = getvect(0x0F);

    oldint70 = getvect(0x70);

```

```

oldint71 = getvect(0x71);
oldint72 = getvect(0x72);
oldint73 = getvect(0x73);
oldint74 = getvect(0x74);
oldint75 = getvect(0x75);
oldint76 = getvect(0x76);
oldint77 = getvect(0x77);

setvect(0x80, newint08);
setvect(0x81, newint09);
setvect(0x82, newint0A);
setvect(0x83, newint0B);
setvect(0x84, newint0C);
setvect(0x85, newint0D);
setvect(0x86, newint0E);
setvect(0x87, newint0F);

setvect(0x08, newintC0);
setvect(0x09, newintC1);
setvect(0x0A, newintC2);
setvect(0x0B, newintC3);
setvect(0x0C, newintC4);
setvect(0x0D, newintC5);
setvect(0x0E, newintC6);
setvect(0x0F, newintC7);

_disable(); // CLI

outp(0x20, 0x11);
outp(0x21, 0x80);
outp(0x21, 0x04);
outp(0x21, 0x01);

outp(0xA0, 0x11);
outp(0xA1, 0x08);
outp(0xA1, 0x02);
outp(0xA1, 0x01);

_enable(); // STI
}

int main()
{
    unsigned far* fp;
    initialize();
    system("cls");

    printf("                - mask\n");
    printf("                - prepare\n");
    printf("                - service\n");
    printf("Master    Slave\n");

    FP_SEG(fp) = _psp;
    FP_OFF(fp) = 0x2c;
    _dos_freemem(*fp);

    _dos_keep(0, (_DS - _CS) + (_SP / 16) + 1);

    return 0;
}

```

4. Тестирование программы

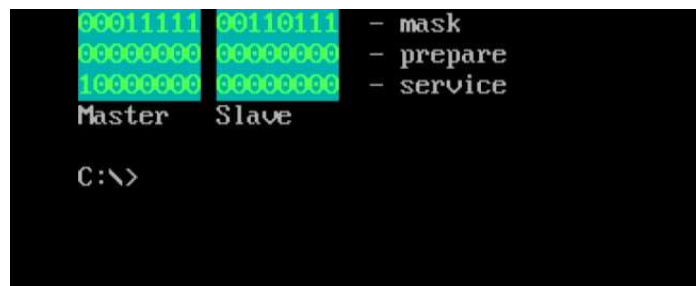


Рисунок 4.1 – Результат работы программы при запуске.

5. Заключение

В ходе лабораторной удалось выполнить перенос всех векторов аппаратных прерываний ведущего и ведомого контроллера на пользовательские прерывания. Использование контроллера прерываний позволяет ускорить взаимодействие процессора с внешними устройствами.