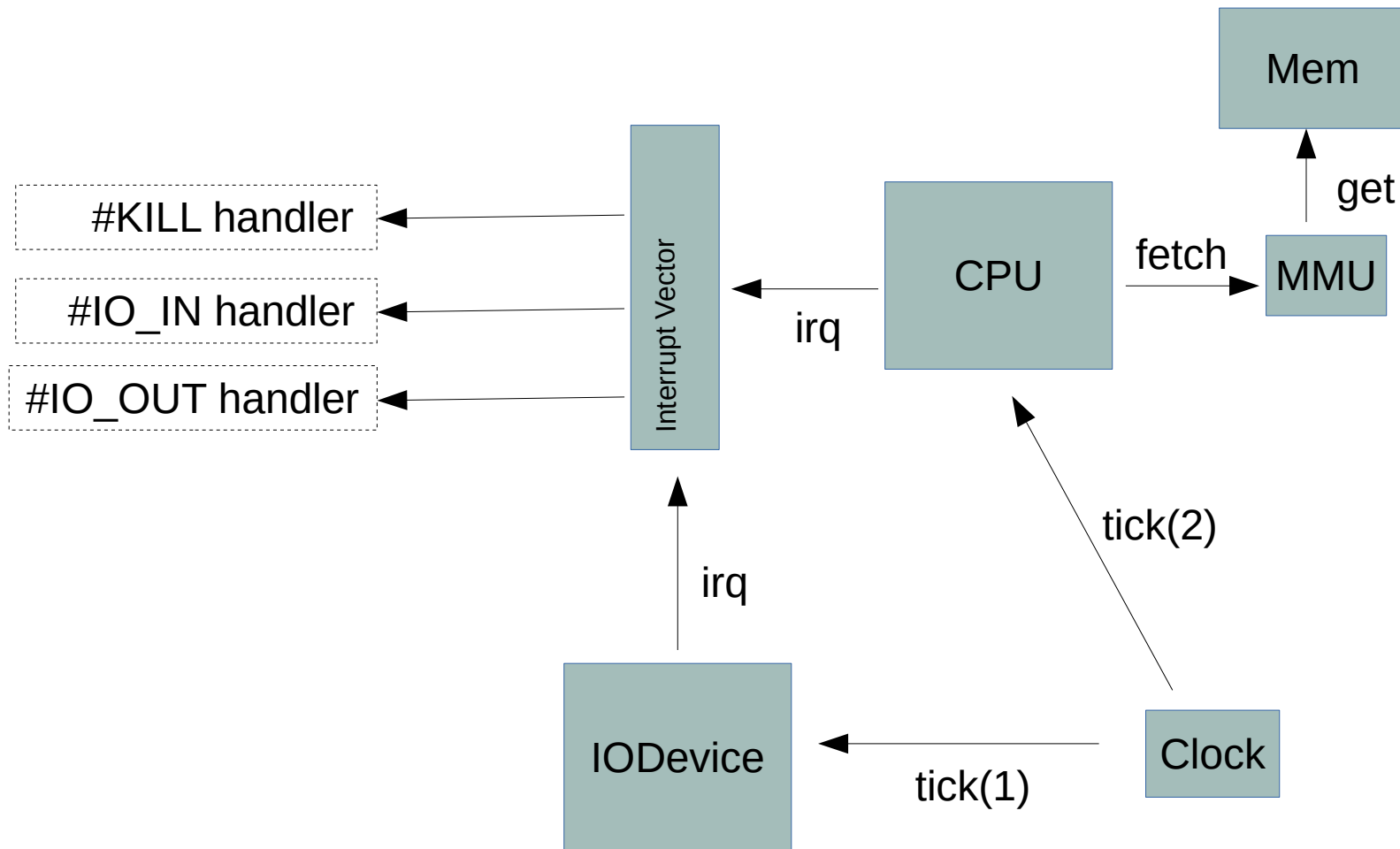




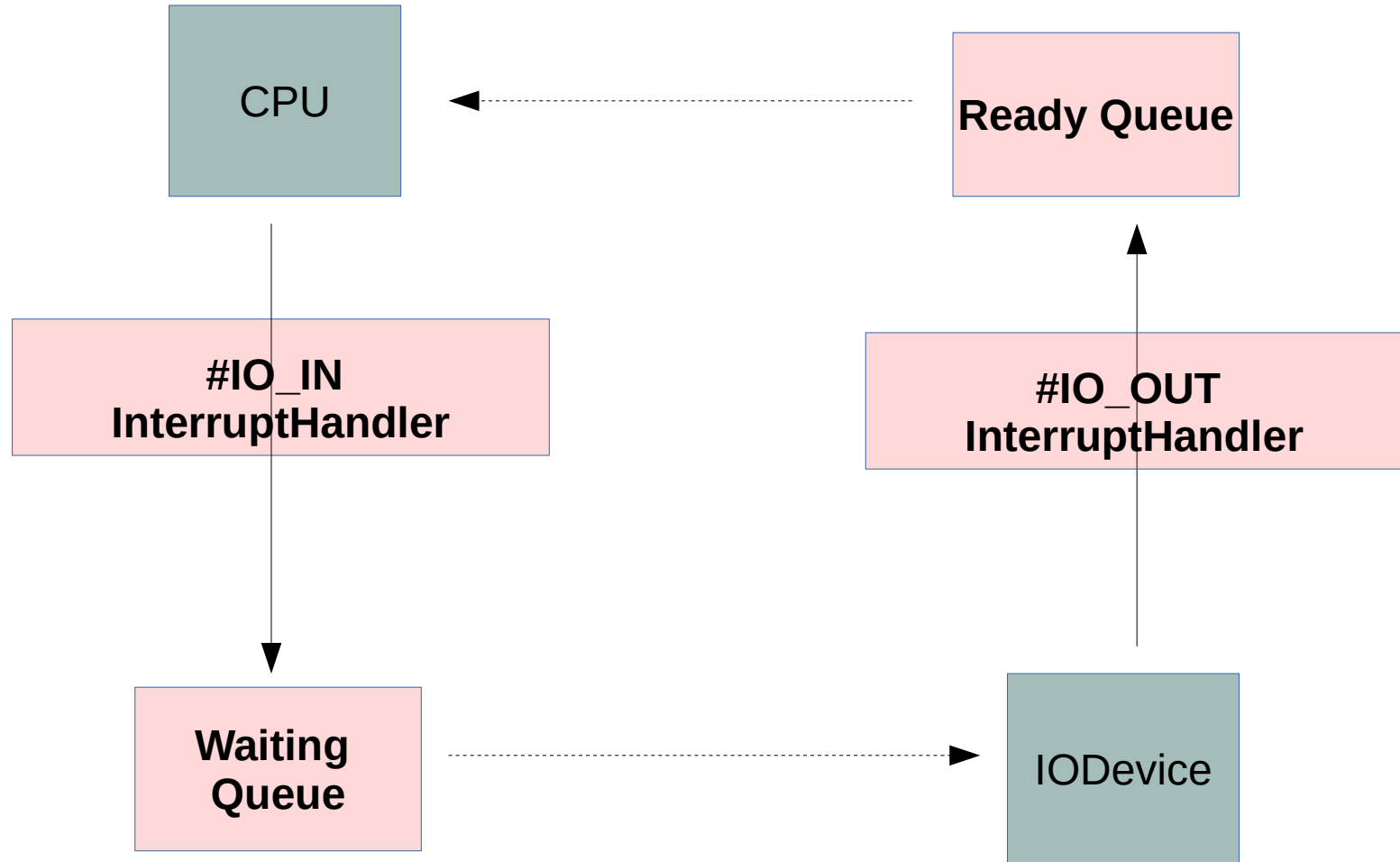
Simulador de S.O.

Práctica 3

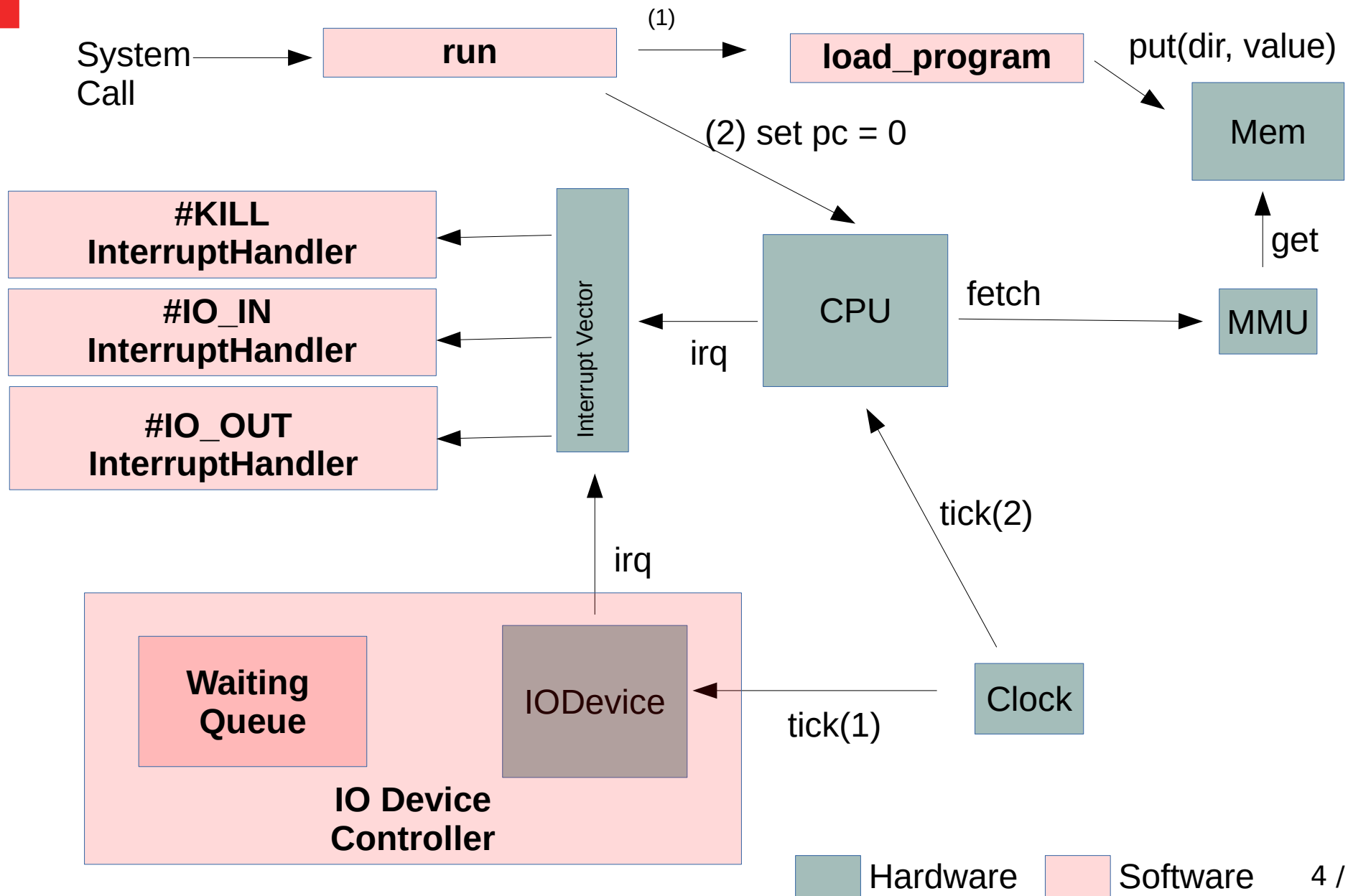
Hardware



Input/Output



Versión Inicial



CPU: IDLE / BUSY

- Manejo de CPU **IDLE** y **BUSY**
 - **IDLE**: `_pc = -1`
 - **BUSY**: `_pc > -1`
 - El cpu se inicia IDLE
 - Si el CPU esta IDLE,
 - Tick() no hace nada

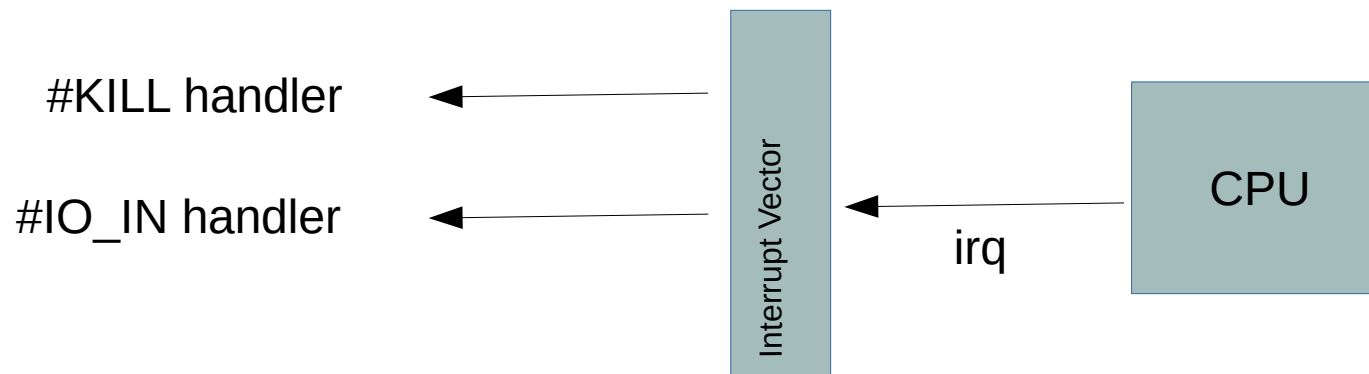
```
Cpu.__init__():  
    self._pc = -1
```

```
Cpu.tick(self, tickNbr):  
    if (self._pc > -1):  
        self._fetch()  
        self._decode()  
        self._execute()  
    else:  
        log.logger.info("cpu - NOOP")
```

CPU: Interrupciones

- El CPU debe reconocer el “tipo” de instrucción a ejecutar y lanza **interrupt requests** (señal de hardware)
 - **CPU → logger.info("Exec: ...")**
 - “Ejecuta” la instrucción.
 - **EXIT → lanza irq (#KILL)**
 - Avisa que el proceso en CPU terminó
 - **IO → lanza irq (#IO_IN)**
 - Avisa que el proceso en CPU necesita “ir” a I/O

CPU: Interrupciones

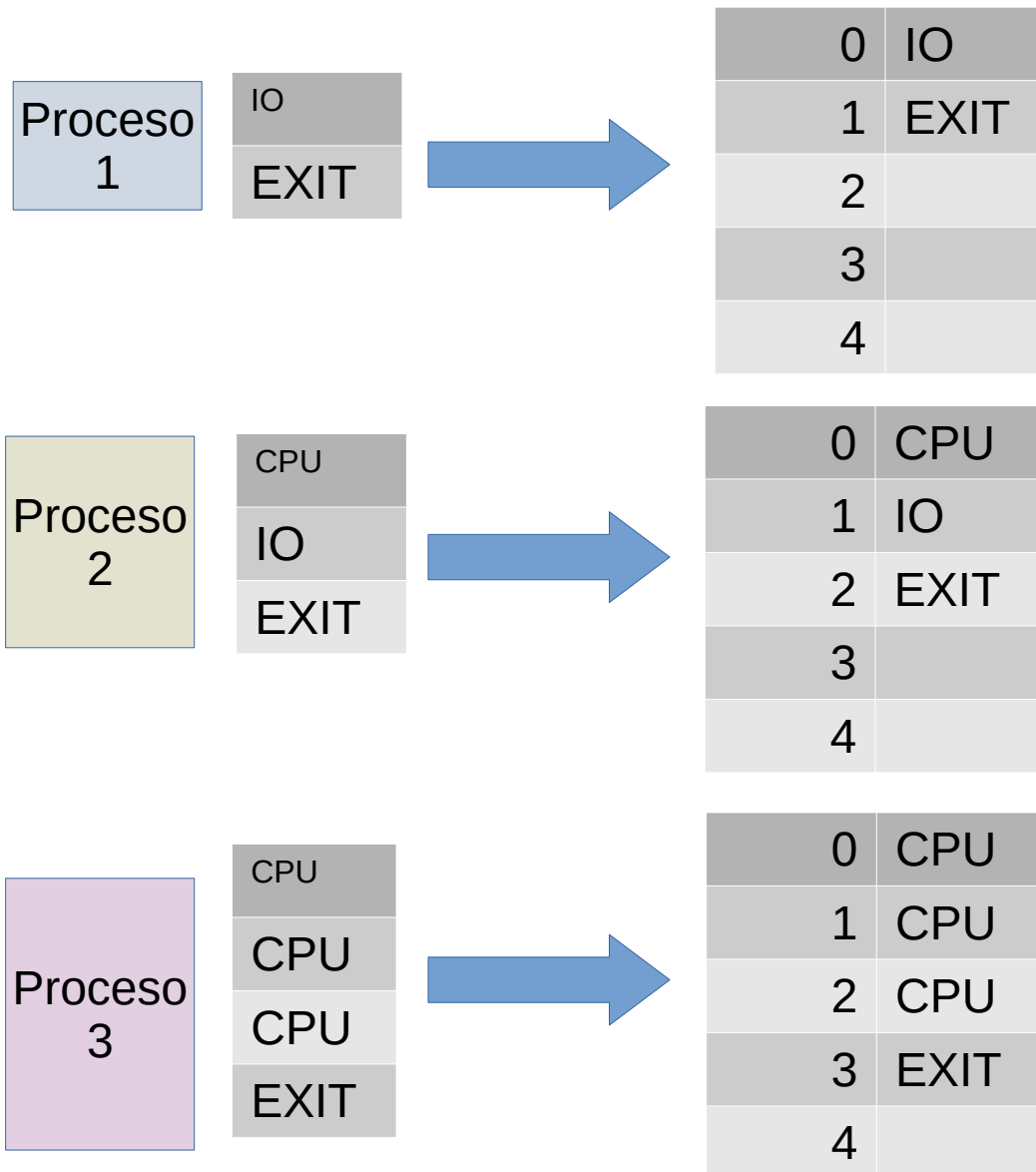


CPU: Interrupciones

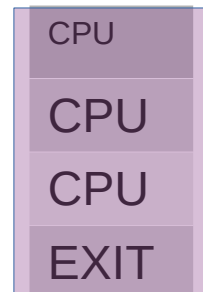
- El CPU debe reconocer el “tipo” de instrucción a ejecutar y lanza **interrupt requests** (señal de hardware)

```
def _execute(self):  
    if ASM.isEXIT(self._ir):  
        killIRQ = IRQ(KILL_INTERRUPTION_TYPE)  
        self._interruptVector.handle(killIRQ)  
  
    elif ASM.isIO(self._ir):  
        ioInIRQ = IRQ(IO_IN_INTERRUPTION_TYPE, self._ir)  
        self._interruptVector.handle(ioInIRQ)  
  
    else:  
        log.logger.info("cpu - Exec: {instr}, PC={pc}".format(instr=self._ir, pc=self._pc))
```


Memoria: Batch



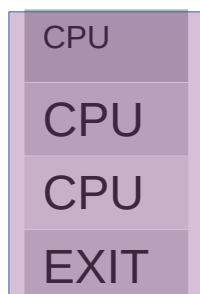
Memoria: Multiprogramación



0	IO	Proceso 1
1	EXIT	
2	CPU	Proceso 2
3	IO	
4	EXIT	Proceso 3
5	CPU	
6	CPU	
7	CPU	
8	EXIT	
9		
10		
11		
12		
13		

Dirección Lógica y Física

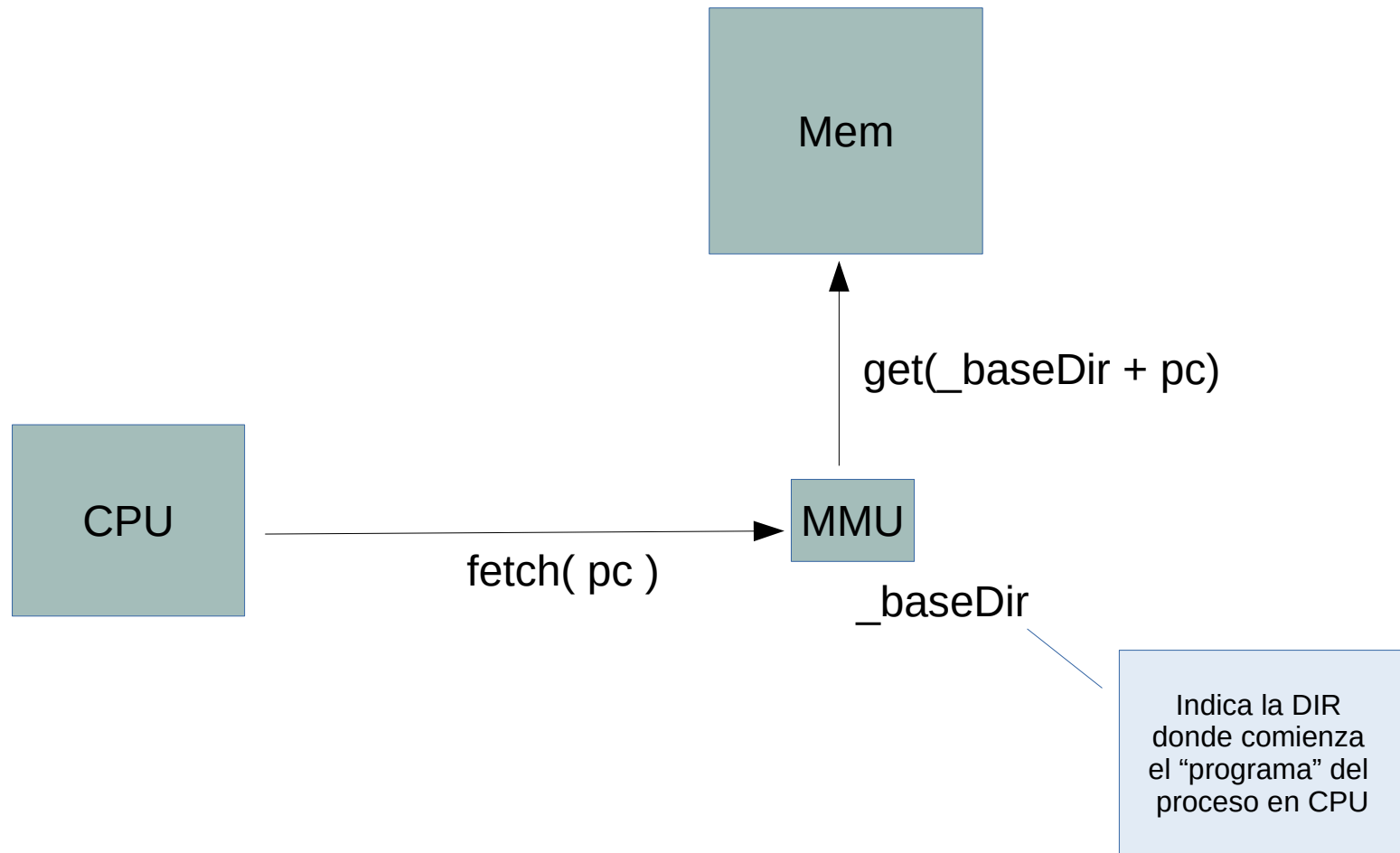
- Cuando un proceso se esta ejecutando, la CPU conoce la dirección lógica de la instrucción (pc) a ejecutar.



Dir Lógica (pc)	Instr	Dir Mem Física
0	CPU	5
1	CPU	6
2	CPU	7
3	EXIT	8

- Ej: que pasa si se quiere ejecutar el proceso 3 ??
 - 1: Necesito tener “el programa” cargado en memoria
 - 2: Inicializo el pc de la CPU
 - CPU._pc = 0
 - 3: **Como hago el fetch de la instruccion ??**

Memory Managment Unit



MMU

- Maneja la transformación de direcciones **lógicas** a direcciones **físicas** de la instrucción a “fetchear”
- La BaseDir del MMU **debe** ser la del proceso que está ejecutando la CPU.

```
def fetch(self, logicalAddress):  
    if (logicalAddress > self._limit):  
        raise Exception("Invalid Address ")  
  
    physicalAddress = logicalAddress + self._baseDir  
    return self._memory.get(physicalAddress)
```

- El MMU contiene la baseDir del proceso “running”.

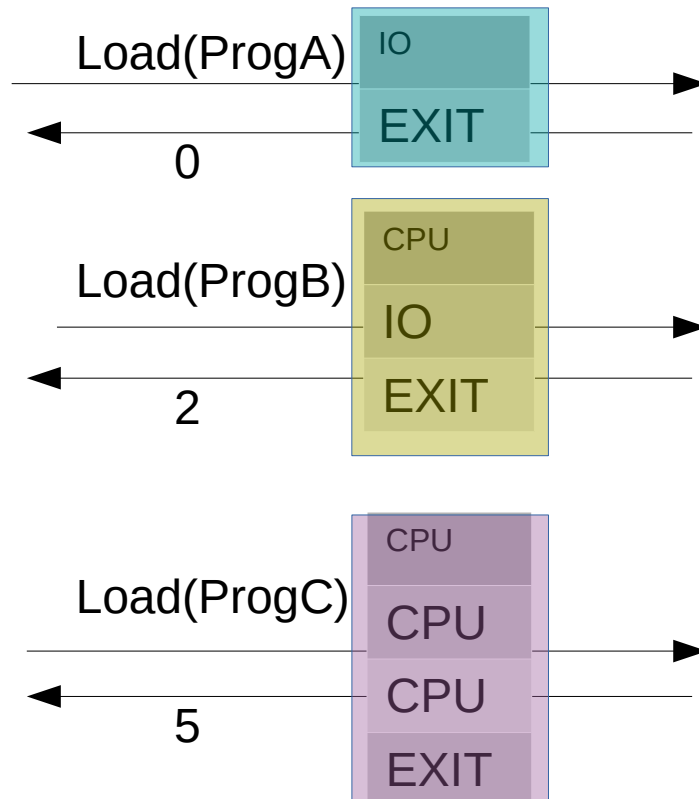


Loader

Para simplificar el proceso de ejecución de un programas, podríamos tener un componente específico que se encargue de cargar en memoria los programas

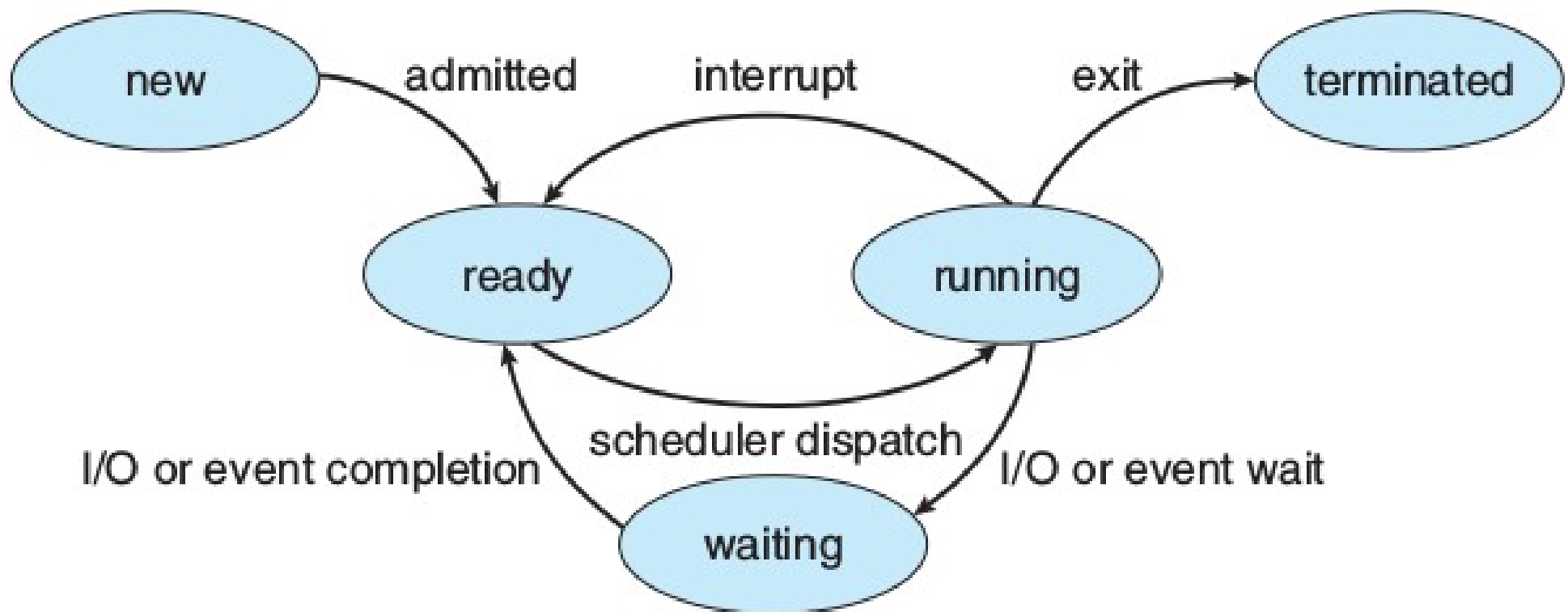
- El loader puede guardar el “próximo” lugar de inicio a guardar el programa
- `Loader.load(program)` : carga el programa en la memoria y retorna el “BaseDir” donde esta cargado el mismo

Loader



0	IO	Proceso 1
1	EXIT	
2	CPU	Proceso 2
3	IO	
4	EXIT	Proceso 3
5	CPU	
6	CPU	
7	CPU	
8	EXIT	
9		
10		
11		
12		
13		

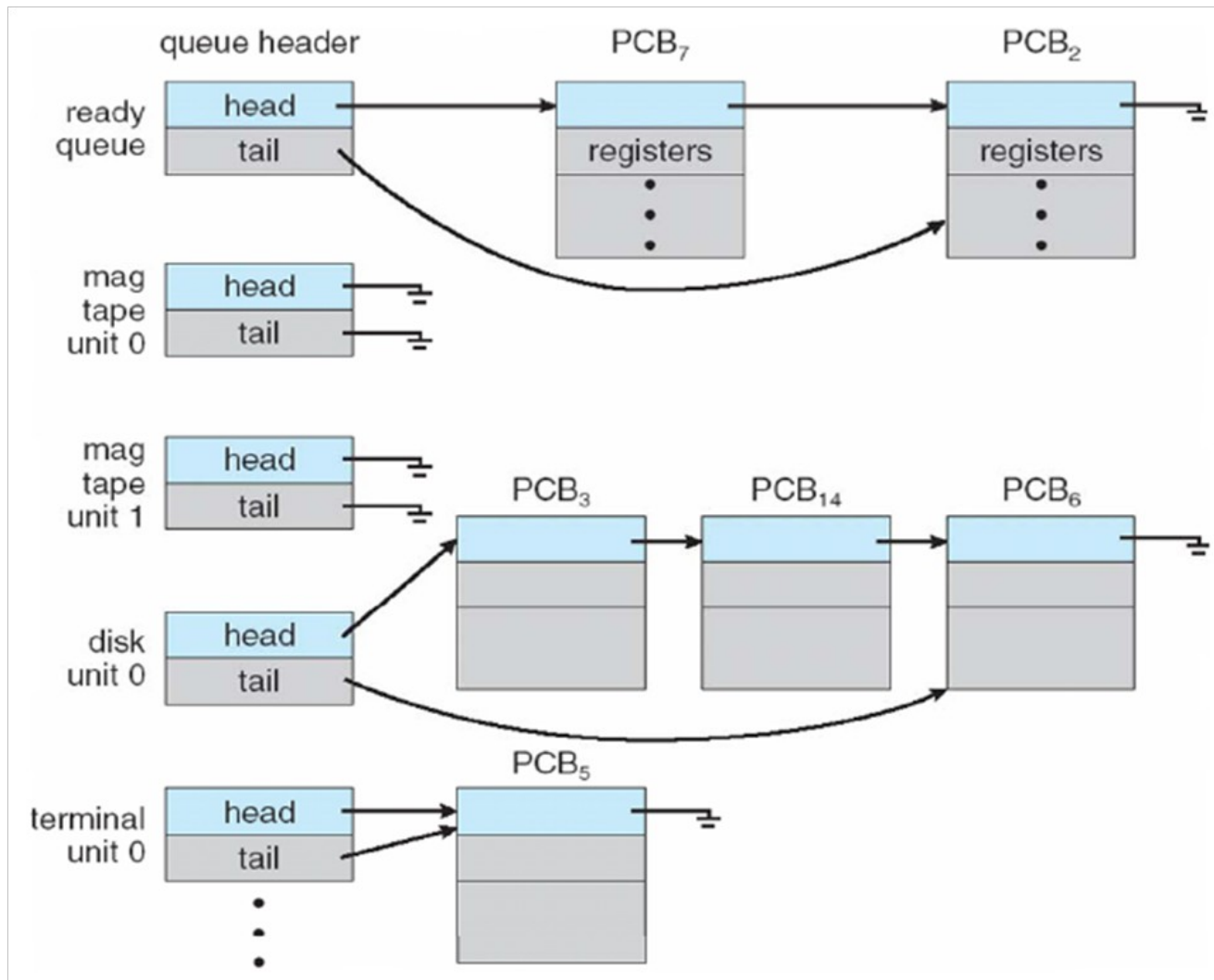
Procesos: Estados



PCB: Process Control Block

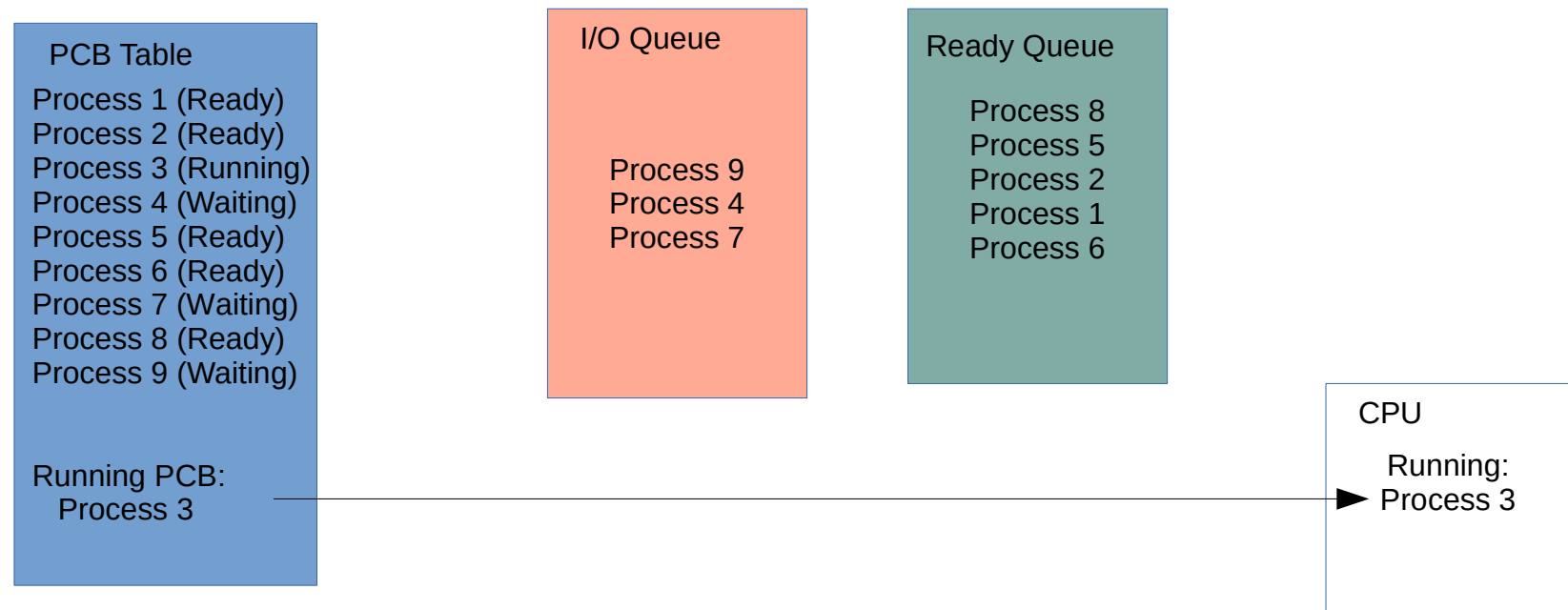
- Mantiene el estado del proceso.
- Como mínimo necesitamos:
 - **pid:** entero (positivo)
 - **baseDir:** entero (positivo)
 - **pc:** entero (positivo)
 - **state:** [new | ready | running | waiting | terminated] (**enum o constante**)
 - **path:** ej "test.exe"

Ready Queue



Queues y PCB Table

- Por el momento nos interesa saber que procesos están listos para correr, esperando por I/O y cuál esta corriendo en el CPU



PCB Table

- Es una tabla que maneja el Kernel donde están todos los PCBs del Sistema.

Operaciones de ejemplo:

- **get**(pid) → retorna el PCB con ese pid
- **add**(pcb) → agrega el PCB a la tabla
- **remove**(pid) → elimina el PCB con ese PID de la tabla
- **runningPCB**: (setter y getter) para “dejar a mano” el PCB que esta en la CPU
- También genera PIDs únicos:
 - **getNewPID**() → retorna un PID único
 - Cuando se crea un PCB, se le asigna un PID único
 - Los PIDs no se reutilizan

Context Switch

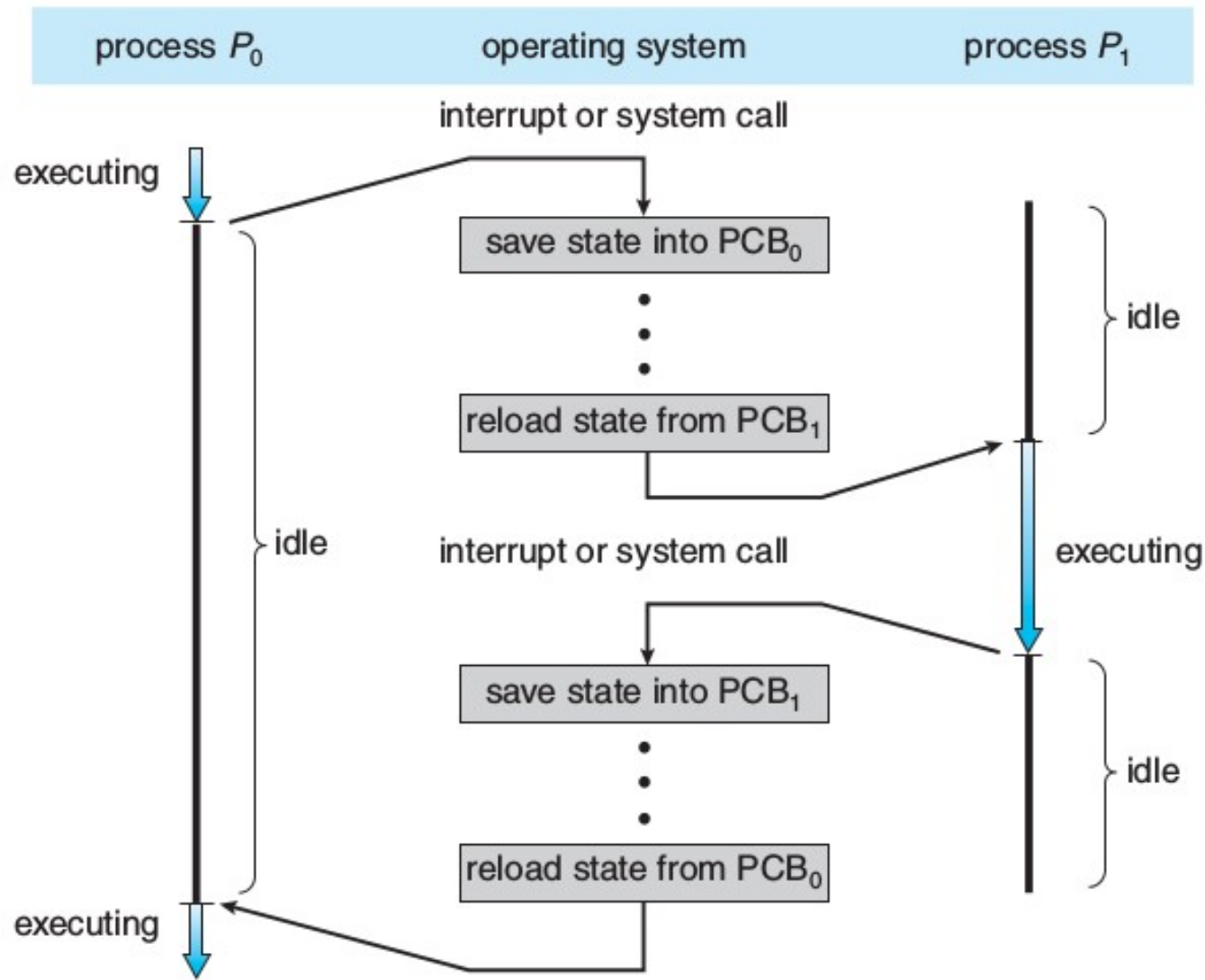
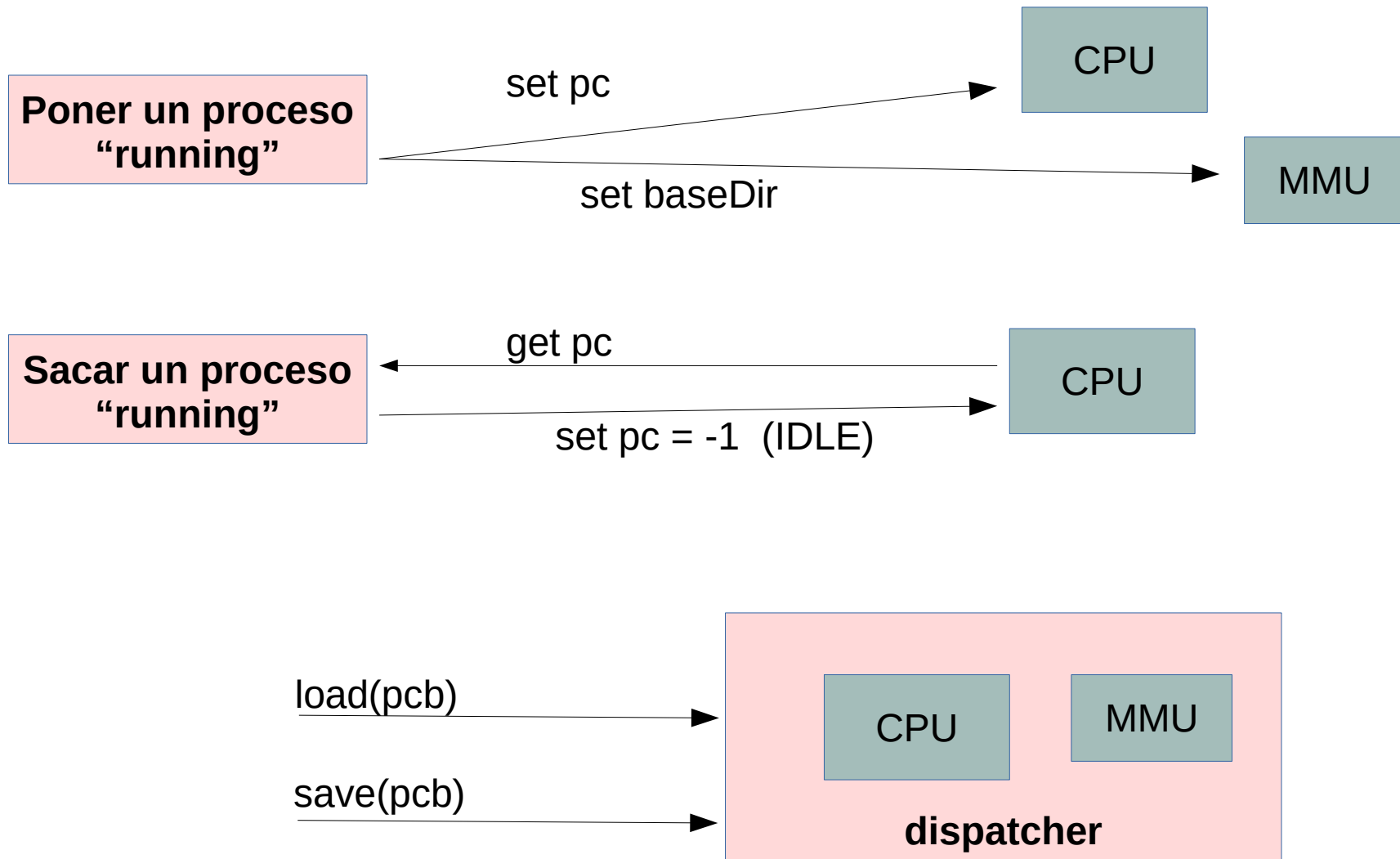


Figure 3.4 Diagram showing CPU switch from process to process.

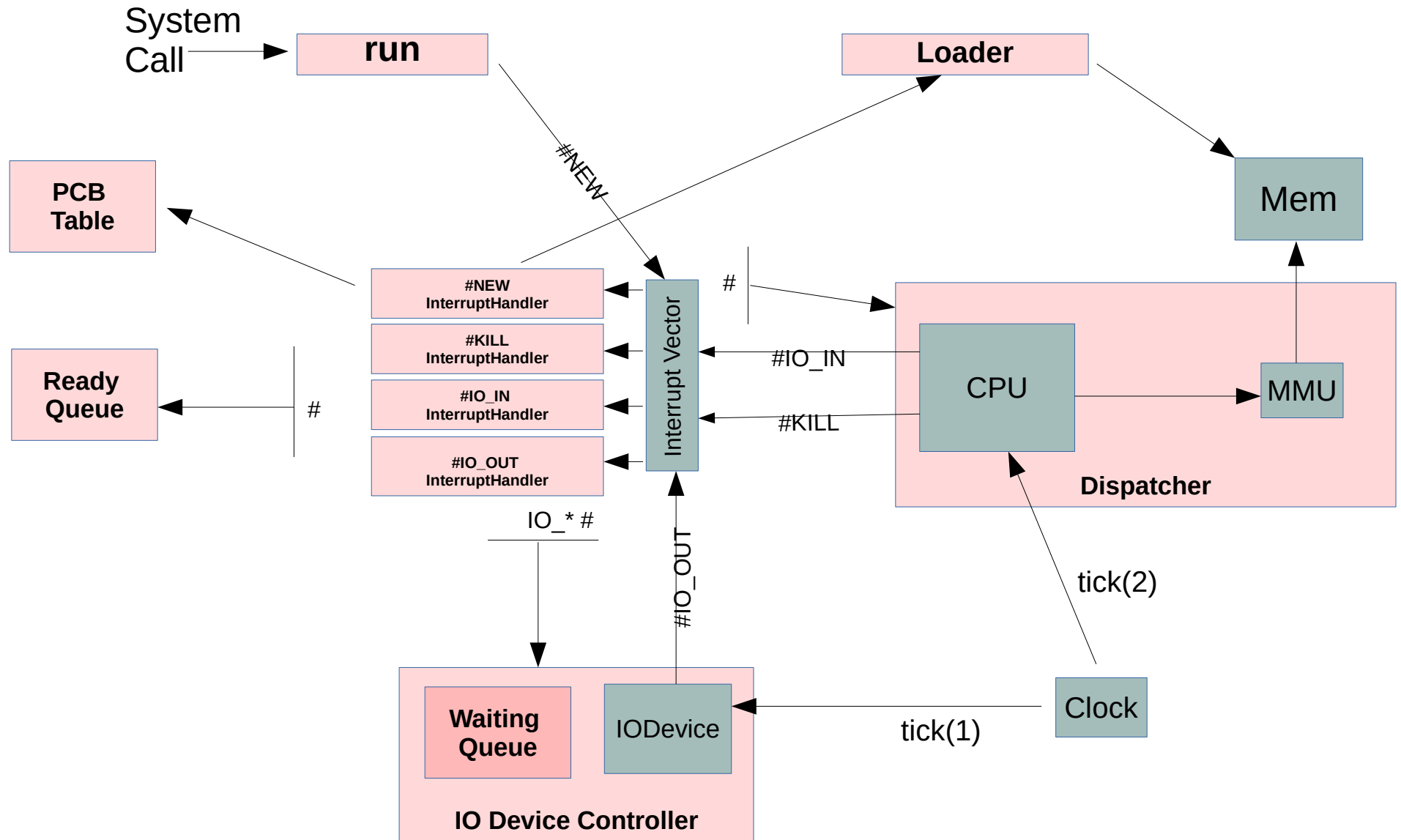
Práctica 3: Dispatcher



Dispatcher

- Sirve como “Driver” del CPU + MMU:
- “Carga” un proceso en el CPU
- “Salva” el estado del proceso en CPU
- Operaciones:
 - **load(pcb)** →
CPU.??? = pcb.???
MMU.??? = pcb.???
 - **save(pcb)** → salva el estado de la CPU en el PCB y deja el CPU IDLE
pcb.??? = CPU.???
CPU.pc = -1 # CPU queda IDLE hasta el proximo load()

Practica 3: S.O. Esperado



Handler de #New

- Una vez que tengamos funcionando los otros InterruptorsHandlers debemos transformar el run() en una IRQ de #New. Esto lo hacemos para para emular la creación de procesos en “Kernel-Mode”

```
def run(self, program):  
  
    newIRQ = IRQ(NEW_INTERRUPTION_TYPE, program)  
    HARDWARE.interruptVector.handle(newIRQ)
```

- Tienen que crear una clase (NewInterruptHandler) para manejar este tipo de interrupciones
- Y luego hay que configurarlo en el kernel.__init__()

```
newHandler = NewInterruptHandler(self)  
HARDWARE.interruptVector.register(NEW_INTERRUPTION_TYPE, newHandler)
```