

## Problemas da E/S

- ↳ Dispositivos externos, geralmente, não estão conectados diretamente na estrutura de barramento do computador
  - ✗ Uma ampla variedade de dispositivos requerem diferentes lógicas de operação.
  - ✗ Diversidade de *interfaces* – impraticável para a CPU “saber como” controlar cada dispositivo.
  - ✗ Disparidade entre as taxas de transferências de dados.
  - ✗ Diferentes representações de dados.
- ↳ Todos mais lentos do que CPU e RAM
- ↳ Necessidade de **módulos entrada/saída (I/O)**
  - ✗ Intermediários na comunicação entre a CPU, RAM e os periféricos

## Módulo de Entrada/Saída

- ↳ Provê uma interface padronizada para a CPU e o barramento.
- ↳ Moldada para um dispositivo de E/S específico e a seus requisitos de interface.
- ↳ Delega a CPU o gerenciamento dos dispositivos de E/S.
- ↳ A **interface** consiste em sinais de:
  - ✗ **Control**
  - ✗ **Status**
  - ✗ **Dados**
- ↳ **Interface** entre a CPU e a memória.
- ↳ **Interface** para um ou mais periféricos.

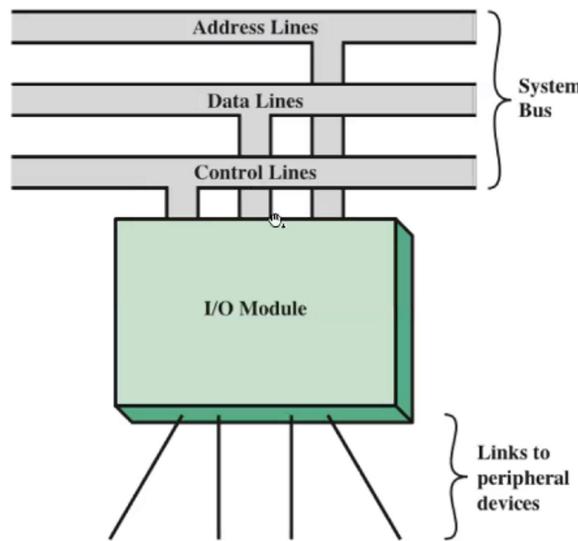


Figure 7.1 Generic Model of an I/O Module

- ↳ **Interpretação humana**
  - ✗ vídeo, impressora, teclado
- ↳ **Operação pela máquina**
  - ✗ Discos magnéticos e ópticos
  - ✗ Monitoração e controle
- ↳ **Comunicação**
  - ✗ Modem
  - ✗ Placa de rede ( "Network Interface Card" – NIC)

## Funções do Módulo de E/S

### Controle e temporização (*Control & timing*)

- Coordenação do fluxo de dados

### Comunicação com a CPU

- Decodificar comandos;
- Enviar e receber dados
- Informar o estado dos periféricos
- Reconhecimento de endereços

### Comunicação com o dispositivo periférico

- Emitir comandos; Enviar e receber dados
- Receber informação do estado dos periféricos

### Bufferização de dados (*data buffering*)

- Adequação a diferentes taxas de transferência

### Deteção de erros

- Funcionamento incorreto dos periféricos
- Transmissão de dados (bit de paridade)

## Etapas da operação de E/S

1. A CPU verifica o status do módulo de E/S
2. O módulo de E/S retorna o status
3. Se pronto (*ready*), a CPU requisita a transferência de dados
4. O módulo de E/S obtém os dados do dispositivo
5. O módulo de E/S transfere os dados para a CPU
6. Variações para a saída, DMA, etc.

## Decisões de um módulo de E/S

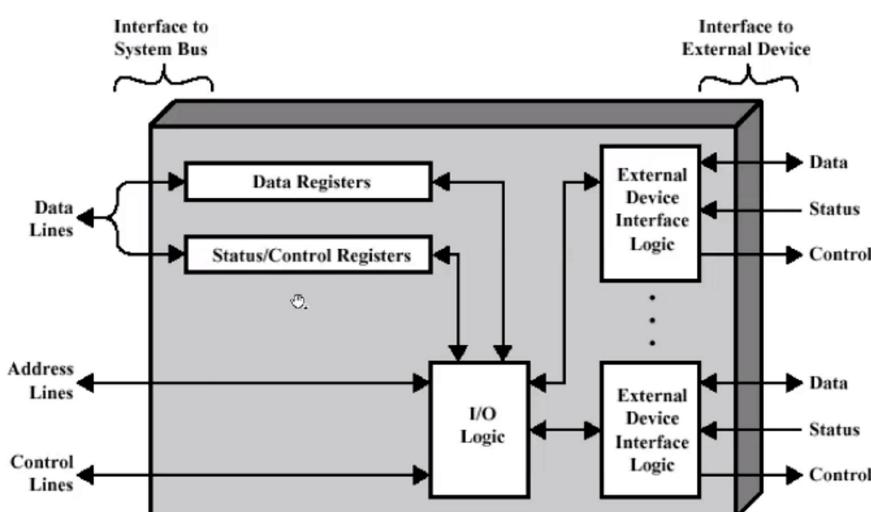
Esconder e/ou revelar as propriedades do dispositivo para a CPU.

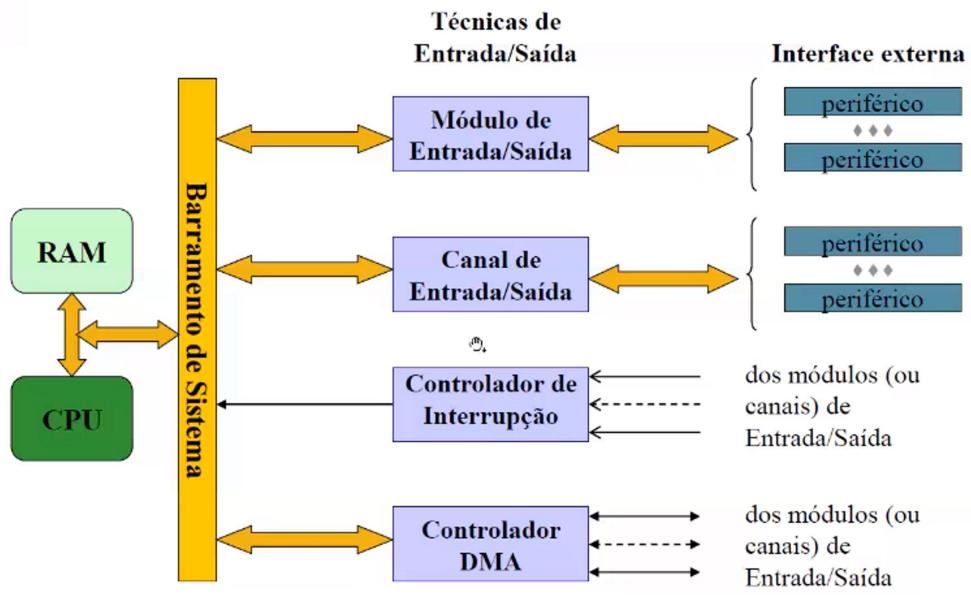
Suportar simples/múltiplos dispositivo(s).

Controlar as funções de um dispositivo ou delegar para a CPU.

Também são decisões do *Sistema Operacional*

- Por exemplo, *Unix* trata tudo, se possível, como arquivo.





## Técnicas para Operações de Entrada/Saída

**Programmed I/O**

**Interrupt driven I/O**

**Direct Memory Access (DMA)**

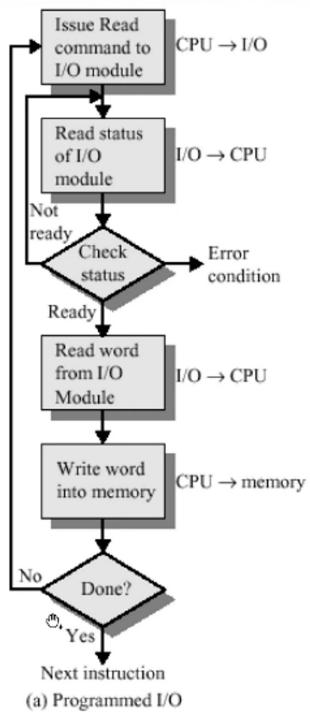
## Programmed I/O

1. Operação de E/S onde a CPU envia um comando de E/S para o módulo de E/S.
2. A CPU tem controle direto da operação.
  1. Sensing *status*
  2. Read/write commands
  3. Transferring data
3. A CPU espera até que a operação de E/S seja finalizada, antes de realizar outras tarefas.
4. A finalização é indicada pela mudança dos bits de *status* do módulo de E/S.
5. A CPU deve, periodicamente, consultar (*polling*) o módulo para verificar seu *status*.
6. Isto. consome tempo de CPU.

## I/O Commands

- ↳ A CPU fornece os endereços.
  - ✗ Identifica o módulo (e dispositivo, se mais do que um por módulo)
- ↳ A CPU emite os comandos
  - ✗ Controle – indicar ao módulo o que fazer
    - ✓ e.g. spin up disk
  - ✗ Teste – verificar o *status*
    - ✓ e.g. power? Error?
  - ✗ Leitura/Escrita
    - ✓ O módulo transfere, via **buffer**, dados de/para o dispositivo
- ↳ Endereçamento de dispositivos de entrada/saída
  - ✗ Nas entradas/ saídas programadas a transferência de dados consiste, muito provavelmente, num acesso à memória (ponto de vista da CPU)
  - ✗ Cada dispositivo possui um identificador único.
  - ✗ As instruções da CPU contêm um identificador (endereço).

# I/O Operations

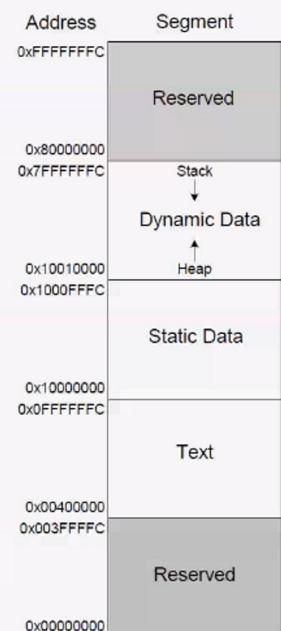


## Endereçando Dispositivos de E/S

- ↳ O modo programado (**programmed I/O**) de transferência de dados é muito parecido com o acesso a memória (do ponto de vista da CPU).
- ↳ A cada dispositivo é atribuído um identificador único.
- ↳ Os comandos da CPU carregam este identificador (endereços).

# Espaço de Endereçamento Lógico da Memória

- Os endereços mostrados são convenções de software (não faz parte da arquitetura MIPS)
- Text segment:** local do código da aplicação
  - O tamanho do segmento de texto é de 256MB.
- Static and global data segment** local dos dados globais estáticos e constantes da aplicação.
  - O tamanho do segmento de dados global é de 64KB.
- Dynamic data segment** contempla **stack** e **heap**
  - Os dados nesse segmento são dinamicamente alocados e desalocados durante a execução do programa.
  - Stack** é usada para
    - Salvar e restaurar registradores usados em procedimentos.
    - Armazenar variáveis locais de funções ou procedimentos.
  - Heap** armazena dados alocados dinamicamente durante a execução.
    - Aloca espaço no heap com `malloc()` e libera com `free()` in C.
- Segmentos reservados** são usados pelos serviços do Sistema Operacional e rotinas de tratamento de interrupções.



## I/O Mapping

### ↳ Memory mapped I/O

- Dispositivos e memória compartilham um espaço de endereçamento.
- I/O parece como uma memória de leitura/escrita.
- Nenhum comando especial para I/O
  - Um grande conjunto de comandos de acesso a memória estão disponíveis.

### ↳ Isolated I/O

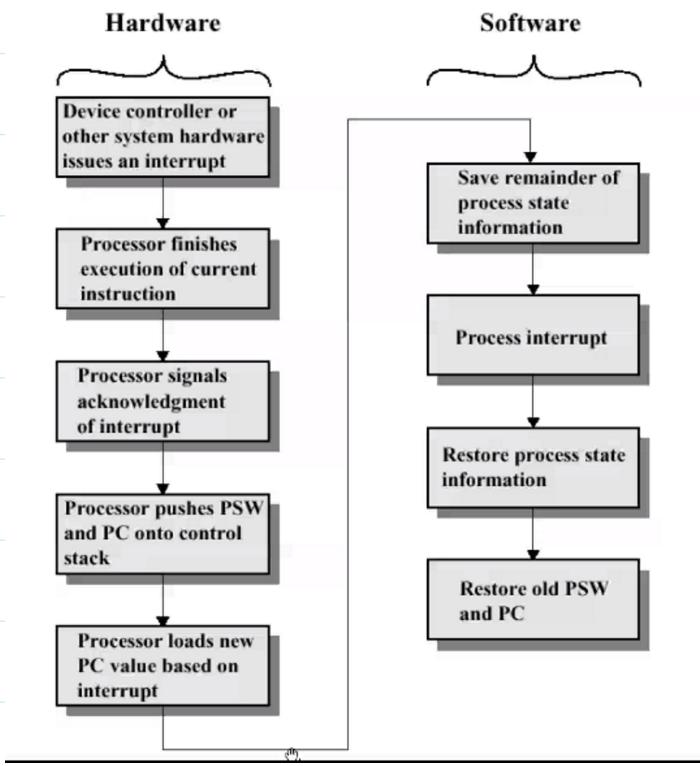
- Espaço de endereçamento separado
- Necessidade de linhas de seleção para I/O ou memória
- Comandos especiais para I/O
  - Conjunto limitado

## Programmed I/O - Resumo

- ↳ Devido a diferença de velocidade entre a CPU e os dispositivos periféricos (ordens de magnitude), **programmed I/O** consome uma enorme quantidade do potencial de processamento da CPU.
  - ✗ Muito ineficiente
  - ✗ A CPU trabalha na velocidade do periférico.
- ↳ Vantagens
  - ✗ Implementação Simples
  - ✗ Requer pouquíssimo software especial ou hardware.

## Interrupt Driven I/O

- ↳ Técnica para reduzir o tempo gasto nas operações de E/S.
  - ✗ A CPU fornece comandos de E/S para o módulo
  - ✗ A CPU continua com suas outras tarefas enquanto o módulo realiza a sua operação.
  - ✗ O módulo sinaliza à CPU quando a operação de E/S for finalizada (a interrupção)
  - ✗ A CPU responde a interrupção, executando uma rotina de serviço de interrupção (**ISR**), logo após, continua a tarefa que estava executando durante este evento.
- ↳ Contorna os problemas de espera da CPU.
  - ✗ A CPU não precisa realizar uma verificação repetitiva do *status* do dispositivo.
  - ✗ O próprio módulo de E/S anuncia quando pronto (via interrupção).



## Identificando o módulo que interrompe (1)

- ↳ Cada módulo possui uma linha de interrupção diferente.
  - ✗ PC
  - ✗ Limita o número de dispositivos.
- ↳ **Software polling**
  - ✗ CPU consulta cada módulo em uma sequência circular
  - ✗ Lento.

## Identificando o módulo que interrompe (2)

- ↳ **Daisy Chain ou Hardware poll**
  - ✗ O recebimento da interrupção (*interrupt acknowledge*) é enviado cadeia abaixo.
  - ✗ O módulo responsável coloca o vetor de identificação no barramento.
  - ✗ A CPU usa o vetor para identificar a rotina de tratamento.
- ↳ **Bus Mastering**
  - ✗ O módulo deve requerer o barramento antes que ele possa gerar a interrupção.
  - ✗ Por exemplo, PCI & SCSI

## Direct Memory Access

- ↳ **Interrupt driven** e **programmed I/O** requerem intervenção ativa da CPU.
  - ✗ A taxa de transferência é limitada
  - ✗ A CPU fica aprisionada
- ↳ Para contornar estes problemas a técnica de **DMA** surge como uma solução.
- ↳ **DMA Function:**
  - ✗ Módulo adicional (*hardware*) no barramento.
  - ✗ O **DMA controller** liberta a CPU da lenta tarefa das operações de E/S.