# Sistemi Operativi 1

AA 2018/2019

Il Sistema di I/O



### Introduzione

- Hardware di I/O
- Interfacce di I/O
- Software di I/O



### Sotto-sistema di I/O

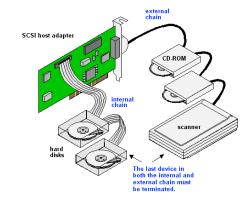
- Insieme di metodi per controllare i dispositivi di I/O
- Obiettivo:
  - Fornire ai processi utente un'interfaccia efficiente e indipendente dai dispositivi
- Interazione tra due componenti:
  - I/O hardware
  - I/O software (S.O.)

# HARDWARE DI I/O

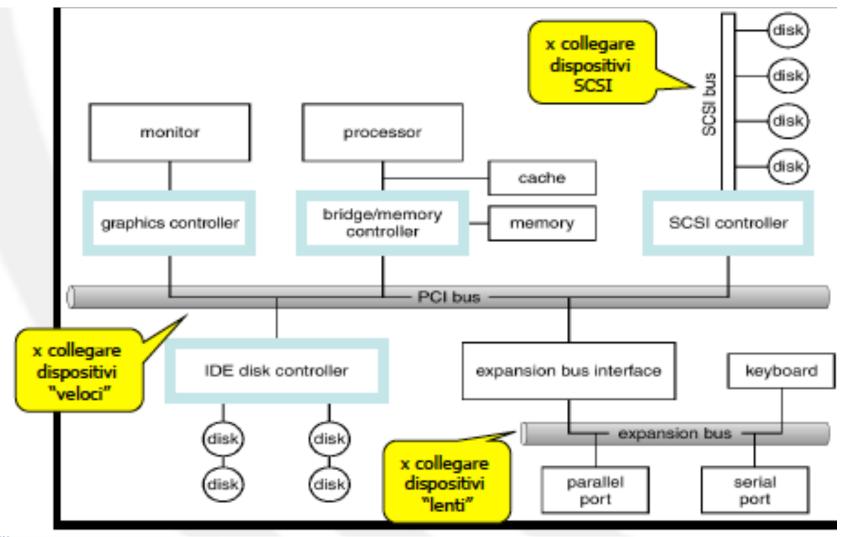


### I/O Hardware

- Numerosi ed eterogenei dispositivi di I/O per:
  - Memorizzazione (dischi, nastri, ...)
  - Trasmissione (modem, schede di rete, ...)
  - interazione uomo-macchina (tastiera, monitor, ...)
- Distinzione tra:
  - Dispositivi (parte non elettronica)
  - Controllori dei dispositivi (parte elettronica)
- Concetti comuni:
  - Porta (punto di connessione)
  - Bus (daisy chain o considiviso, set di fili e relativo protocollo)
  - Controllore (agisce su porta, bus o dispositivi)



### Tipica struttura di un bus per PC





### Controllore dei dispositivi

- Parte elettronica di un dispositivo
  - Detto anche device controller
- Connesso tramite bus al resto del sistema
- Associato ad un indirizzo
- Contiene registri per comandare il dispositivo
  - Registro(i) di stato
    - per capire se il comando è stato eseguito, se c'è stato un errore, se i dati sono pronti per essere letti, ...
  - Registro di controllo
    - per inviare comandi al dispositivo
  - Buffer (uno o più) per la "conversione" dei dati





### Controller dei dispositivi

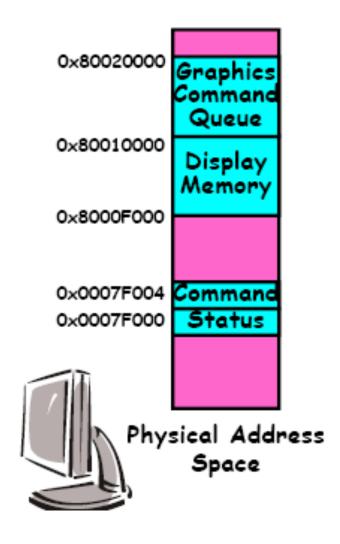
- Come avviene accesso ai registri?
  - Dispositivi mappati in memoria (memory-mapped)
    - I registri sono visti nello spazio di indirizzamento della memoria
    - Accesso ai registri tramite le istruzioni di accesso alla memoria
      - Necessario disabilitare la cache
    - Permettono di scrivere driver in linguaggio ad alto livello
    - Nessuno speciale accorgimento per la protezione
      - Sufficiente allocare lo spazio di indirizzamento di I/O fuori dallo spazio utente
  - Dispositivi mappati su I/O (I/O-mapped)
    - Accesso ai registri tramite istruzioni specifiche
    - Nessun problema di gestione della cache
  - Soluzioni ibride (es:. Pentium)
    - Registri → I/O mapped
    - Buffer → memory mapped



### Esempio di memory-mapped

#### Controllore del display

- L'HW mappa i registri e la memoria del display nello spazio di indirizzi fisico
- Scrive nella mem (frame buffer) I cambi che avvengono sullo schermo. Addr: 0x80001000-0X8000F000
- Scrive le descrizioni grafiche nell'area della coda di comandi
  - Es, un set di triangoli di una scena. Addr: 0x80002000-0X8001FFFF
- Scrivere nel registro comando potrebbe causare all'HW grafico del display di fare qualcosa
  - Es. Rendere la scena appena scritta (Addr: 0x0007F004)





### Accesso ai dispositivi di I/O

- Opzioni
  - Polling
  - Interrupt (I/O Programmato)
  - DMA (Direct memory access)

### Polling

- Determina lo stato del dispositivo mediante lettura ripetuta del busy-bit del registro di status
  - Es.: Quando il busy bit è a 0 il comando viene scritto nel registro di controllo e il command-ready bit del registro di status viene posto a 1, quindi l'operazione di I/O viene eseguita
  - Ciclo di attesa attiva → spreco di CPU

Ciclo Busy-wait per attendere l'I/O dal dispositivo

```
H Busy bit = 0?
```

H Command register = write e data-out=[byte]

H Command-ready=1

C Command-ready=1? Then busy-bit=1

C Read command-register, read data-out, execute I/O

C Command-ready=0 and busy-bit=0



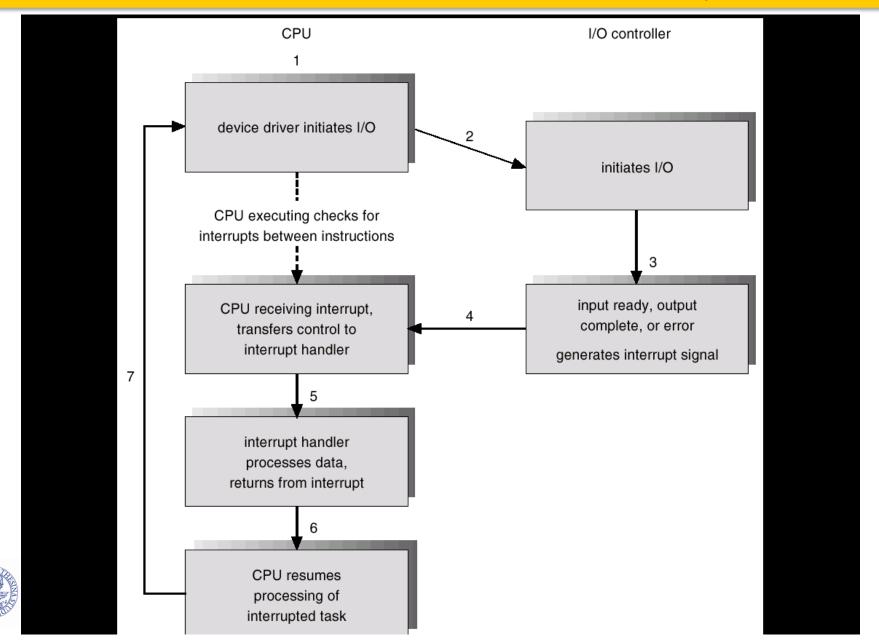
### Interrupt

- Dispositivo di I/O "avverte" la CPU tramite un segnale su una connessione fisica
- Problematiche gestite da controllore di interrupt (circuito)
  - Interrupt possono essere mascherabili
    - Interrupt ignorabile durante l'esecuzione di istruzioni critiche
  - Interrupt sono numerati
    - Valore = indice in una tabella (vettore di interrupt)
    - Vettore di interrupt
      - "Consegna" l'interruzione al gestore corrispondente
      - Basato su priorità
  - Interrupt multipli sono ordinati
    - Interrupt con priorità + alta prelazionano quelli con priorità + bassa

# Vettore delle interruzioni della CPU (es. Pentium)

indice del vettore	descrizione	
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19-31 32-255	divide error debug exception null interrupt breakpoint INTO-detected overflow bound range exception invalid opcode devide not available double fault coprocessor segment overrun (reserved) invalid task state segment segment not present stack fault general protection page fault (Intel reserved, do not use) floating-point error alignment check machine check (Intel reserved, do not use) maskable interrupts	

# Ciclo di I/O basato su interrupt

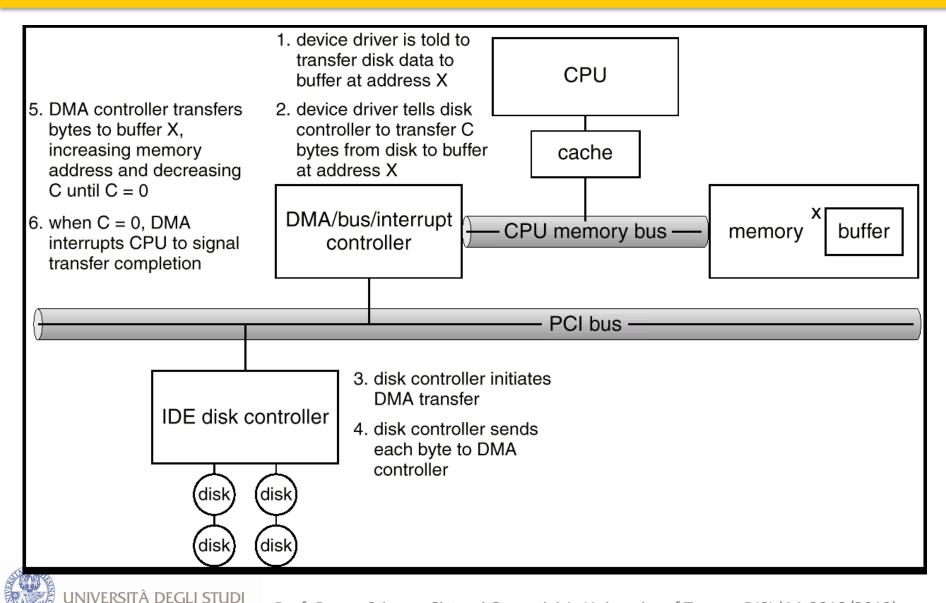


### DMA - Direct Memory Access

- Pensato per evitare I/O programmato (PIO) per grandi spostamenti di dati
  - Usare CPU per controllare registro di stato del controllore e trasferire pochi byte alla volta è uno speco
- Richiede esplicito HW (DMA controller)
- Basato sull'idea di bypassare la CPU per trasferire dati direttamente tra I/O e memoria
  - Per effettuare un trasferimento la CPU invia al DMAC :
    - L'indirizzo di partenza dei blocchi/memoria da trasferire
    - L'indirizzo di destinazione
    - Il numero di byte da trasferire
    - La direzione del trasferimento
  - Il DMA controller gestisce il trasferimento, comunicando con il controllore del dispositivo mentre la CPU effettua altre operazioni
  - Il DMA controller interrompe la CPU al termine del trasferimento



### Trasferimento con DMA



# INTERFACCIA DI I/O



# Caratteristiche dei dispositivi di I/O

I dispositivi di I/O si differenziano per molti aspetti

aspect	variation	example
data-transfer mode	character block	terminal disk
access method	sequential random	modem CD-ROM
transfer schedule	synchronous asynchronous	tape keyboard
sharing	dedicated sharable	tape keyboard
device speed	latency seek time transfer rate delay between operations	
I/O direction	read only write only readĐwrite	CD-ROM graphics controller disk



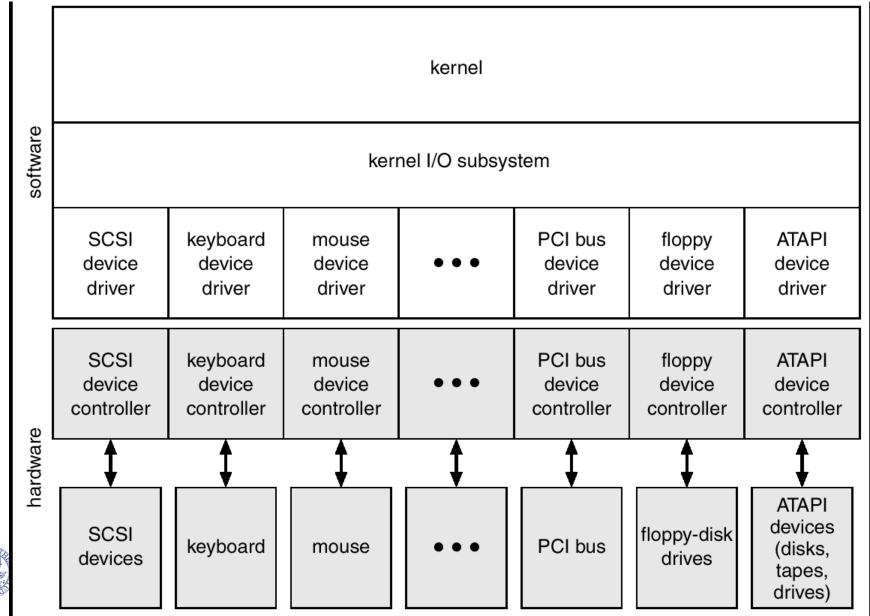
U

### Interfaccia di I/O

- Come è possibile trattare i differenti dispositivi in modo standard?
  - Usando abstraction, encapsulation e software layering per "nascondere" le differenze al kernel del S.O.
  - Ovvero costruendo un'interfaccia comune
    - Insieme di funzioni standard
    - Le differenze sono incapsulate nei device driver
- Interfacce semplificano il lavoro del S.O.
  - Posso aggiungere nuovo HW senza modificare S.O.



### Struttura a livelli dell'I/O





### Dispositivi a blocco e a carattere

- Interfaccia dispositivi a blocchi
  - Memorizzano e trasferiscono dati in blocchi
  - Lettura/scrittura di un blocco indipendentemente dagli altri
  - Comandi tipo: read, write, seek
  - Dispositivi tipici: dischi
  - Memory-mapped I/O sfrutta block-device driver
- Interfaccia dispositivi a carattere
  - Memorizzano/trasferiscono stringhe di caratteri
  - No indirizzamento (no seek)
  - Comandi tipo: get, put
  - Dispositivi tipici: terminali, mouse, porte seriali



# **SOFTWARE DI I/O**



#### Obiettivi

- Indipendenza dal dispositivo
- Notazione uniforme
- Gestione degli errori
- Gestione di varie opzioni di trasferimento (sincrono/asincrono, ...)
- Prestazioni
- Organizzazione per livelli di astrazione
  - 1. Gestori degli interrupt
  - 2. Device driver
  - 3. SW del S.O. indipendente dal dispositivo
  - 4. Programmi utente



### Gestori degli interrupt

- Astratti il più possibile dal resto del S.O.
- Bloccaggio/sbloccaggio processi (semafori, segnali, ...)

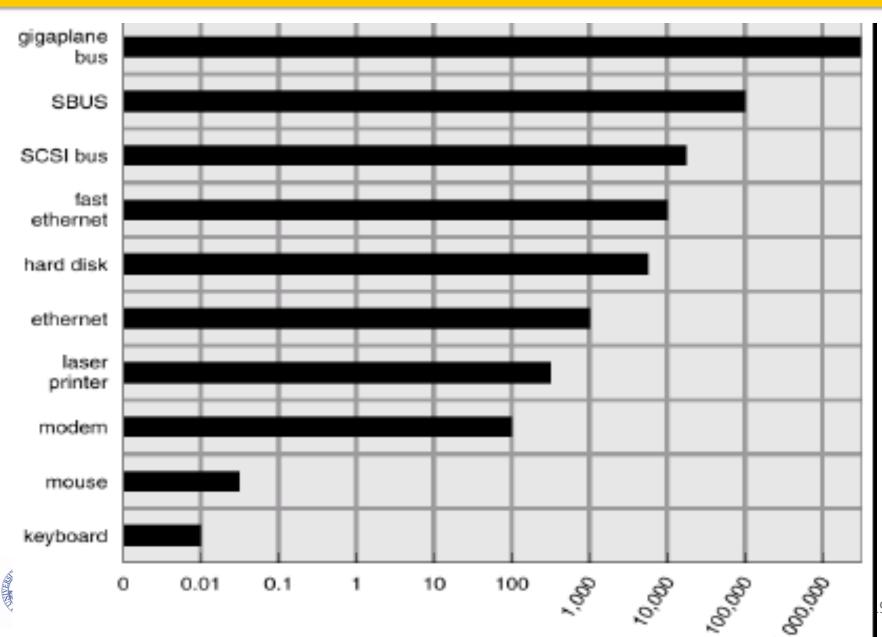
#### Device driver

- Obiettivo: tradurre le richieste astratte del livello superiore in richieste device-dependent
- Contengono tutto il codice device-dependent
- Spesso condivisi per classi di dispositivi
- Interagiscono con i controllori dei dispositivi
- Tipicamente scritti in linguaggio macchina



- SW del S.O. indipendente dal dispositivo
  - Funzioni principali
    - Definizione di interfacce uniformi
    - Naming
      - Come individuare un device, e gestione nomi
    - Protezione
      - Tutte le primitive di I/O sono privilegiate
    - Buffering (Memorizzazione dei dati durante un trasferimento)
      - per gestire differenti velocità
      - per gestire differenti dimensioni (es.: pacchetti sulla rete vengono riassemblati)
    - Definizione della dimensione del blocco
    - Allocazione e rilascio dei dispositivi
    - Gestione errori
      - Tipicamente device-dependent, ma non il loro trattamento

### Velocità di trasferimento



Buffering è giustificato

- Spooling: gestione di I/O dedicato (non condivisibile, es. stampante)
  - Più processi possono voler scrivere sulla stampante contemporaneamente, ma le stampe non devono essere interfogliate
  - Dati da processare sono "parcheggiati" in una directory (spooling directory)
  - Un processo di sistema (spooler) è l'unico autorizzato ad accedere alla stampante
  - Periodicamente, lo spooler si occupa di stampare i dati nella spooling directory
- Programmi utente
  - Tipicamente system call per l'accesso ai dispositivi



# Ciclo di vita di una richiesta di I/O

