

Practicum 4: De scheduler (1)

Computerarchitectuur

Groep 11 Mitch De Wilde & Bart Middag 2^{de} bachelor informatica Academiejaar 2012-2013

1. De instructies pushad en popad

De instructies pushad en popad zetten alle 32-bit (push en pop All Double) general purpose registers en halen ze respectievelijk weer van de stapel. Als de stapel initieel leeg is, ziet ze er na een pushad-instructie als volgt uit:

0	edi
4	esi
8	ebp
12	esp (originele waarde)
16	ebx
20	edx
24	ecx
28	eax

2. Equivalente code met pushad

De volgende code is equivalent met één pushad-instructie:

```
push
1
          eax
  push
2
          ecx
  push
         edx
  push
         ebx
  push
          esp
  add
         dword [esp], 20
7
  push
         ebp
  push
          esi
          edi
  push
```

We gebruiken hier add dword [esp], 20 omdat we de originele waarde van esp willen – en na al de push-bewerkingen ervoor is deze al 5 keer verminderd met 4, dus we compenseren hiervoor door de waarde op de stack met 20 te vermeerderen.

3. Annotatie van het schedulingmechanisme

```
ORIGINELE CODE
                                                 ANNOTATIE
   schedulerhandler:
1
                                    ; zet alle registers op de stapel
       pushad
       inc dword [Huidige Tick]
3
                                    ;begin aan de volgende kloktik
                                    ;schrijf End of Interrupt naar al
4
       mov al, 0x20
       out 0x20, al
5
                                    ;schrijf al naar de interr. contr.
6
       sti
                                    ;laat interrupts toe
7
       mov ebx, [Huidige_Taak]
                                    ;adres vd huidige taak naar ebx
8
       mov dword [ebx], esp
                                    ;esp naar die plaats vd array
9
       mov dword [ebx + 4], 0
                                    ;zet huidige taak.tik op 0
10
       mov ecx, [Huidige_Tick]
                                    ;schrijf huidige tik naar ecx
11
       cli
                                    ; laat interrupts niet meer toe
12
       mov esp, 0
                                    ;zet esp op 0
13
   .taakzoeklus:
14
       add ebx, 8
                                    ;takenlijst_array_positie++
       cmp ebx, takenlijst +
15
                                    ;vergelijk ebx met start
```

```
(MAX_TAKEN * 8)
                                     takenlijst+array_positie
16
        j1
                                     ;als we nog niet aan einde array
                                     zijn, spring naar n_n_a_e
    .nog_niet_aan_het_einde
17
        lea ebx, [takenlijst]
                                     ;zet ebx op beginadres van taken
18
    .nog_niet_aan_het_einde:
19
        cmp dword [ebx], 0
                                     ;als er hier geen taak staat
20
        jе
           .taakzoeklus
                                     ;ga dan naar volgende taak
21
        cmp dword [ebx+4], ecx
                                     ;als taak_entry.tik groter is dan
22
           .taakzoeklus
                                     ;de huidige, voer taak niet uit
23
        mov [Huidige_Taak], ebx
                                     idit wordt de huidige taak
24
       mov esp, [ebx]
                                     ide esp van deze taak wordt esp
25
        popad
                                     ; haal alle registers van de stapel
26
        iret
                                     ;stop de interrupt, keer terug
                                    naar onderbroken prog
```

4. Het scheduleralgoritme op een hoog abstractieniveau

De volgende pseudo-C-code stelt het scheduleralgoritme voor:

```
1
   no_interrupts void handle_schedule() {
 2
        int tik;
        save_all_registers();
 3
 4
        *huidige_tick++;
 5
        write_to_port(interrupt_controller,0x20);
 б
        allow_interrupts {
 7
            huidige_taak->stapelwijzer = esp;
8
            huidige_taak->tik = 0;
            tik = *huidige_tick;
9
10
11
        huidige_taak_index = (huidige_taak-takenlijst)/8;
        while(true) {
12
13
            if(++huidige_taak_index >= takenlijst[MAX_TAKEN]) {
14
                huidige_taak_index = 0;
15
            }
16
            if(takenlijst[huidige_taak_index] == NULL) continue;
17
            if(takenlijst[huidige_taak_index].tik > tik) continue;
            *huidige_taak = takenlijst[huidige_taak_index];
18
            esp = huidige_taak->stapelwijzer;
19
20
            load_all_registers();
            return_from_interrupt();
21
        }
22
   }
23
```

De no_interrupts in deze code is in zekere zin gelijkaardig met het concept van synchronized in Java: net zoals synchronized (via een lock) zorgt dat enkel de synchronized-blok op dat ogenblik kan worden uitgevoerd (en alle objecten die het lock willen moeten wachten), zou no_interrupts ervoor moeten zorgen dat er geen interrupts meer zouden mogen worden uitgevoerd tot dit weer toegelaten wordt in de allow_interrupts-blok.

5. De positie van sti en cli

Dat er geen sti meer voorkomt na de cli-instructie, is geen fout. De iret-instructie die op het einde wordt uitgevoerd zet immers alle vlaggen terug zoals ze waren voor de interrupt – de IF (interrupt flag) inbegrepen.

6. Installatie op de timeronderbreking

```
; installeer de schedulerhandler op de timeronderbreking en zet
  deze onderbreking aan (Opgave 6 van de voorbereiding)
     push schedulerhandler
      push
3
4
              install_handler
      call
5
                                  ; disable interrupts
      cli
              al, 0x21
б
      in
              al, Ofeh
                                  ; mask 11111110
7
      and
              0x21, al
8
      out
9
                                  ; enable interrupts
      sti
```