



IIC2343 Arquitectura de Computadores

Comunicación de CPU y Memoria con I/O

©Alejandro Echeverría, Hans-Albert Löbel

1. Motivación

Una vez entendido las bases de la programabilidad de un computador, el siguiente paso corresponde a estudiar la comunicación entre las distintas partes del computador, la comunicación con los usuarios y la comunicación con otros computadores. Un primer aspecto a analizar es como la CPU y la Memoria se comunican con el resto de los componentes que pueda tener un computador.

2. Comunicación entre las partes del computador

El modelo de computador visto hasta el momento incluye principalmente dos componentes: Memoria y CPU (Central Processing Unit). La memoria corresponde al componente donde se almacenan datos e instrucciones (juntos si es la arquitectura Von Neumann, separados si es Harvard). La CPU corresponde a todos los elementos adicionales que permiten implementar programas en la máquina: registros de uso general, registros de uso específico, unidades de ejecución, unidad de control, program counter y todos los componentes de digitales que permiten la conexión entre los elementos.

En las figura 1 y 2 se observa el diagrama de un computador básico (con arquitecturas Harvard y Von Neumann, respectivamente), agrupando todos los elementos de la CPU en un sólo componente. Se puede observar que existen distintos tipos de comunicación, los cuales pueden ser categorizados en tres grupos:

- **Comunicación de direcciones:** Tanto en el computador Harvard como en el Von Neumann existe una conexión entre la CPU y la dirección de la memoria RAM, que permite que el computador indique que dato (o instrucción en el caso Von Neumann) se va a leer o escribir. En el computador Harvard, adicionalmente se tiene una conexión hacia la dirección de la ROM, indicando la instrucción a ejecutar.
- **Comunicación de datos:** Nuevamente, en ambos modelos existen canales de comunicación de datos con la RAM: uno para enviar datos que entren a la memoria, y otro para recibir datos que salgan de esta. En Harvard adicionalmente existe una conexión de datos recibidos de la ROM, que corresponde a las instrucciones del programa en ejecución.
- **Comunicación de control:** Por último, para controlar la RAM ambas arquitecturas tiene una señal de control que indica si la memoria RAM debe leer o escribir en la dirección indicada.

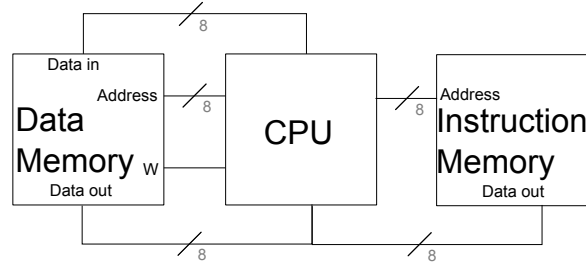


Figura 1: Abstracción de computador básico con microarquitectura Harvard.

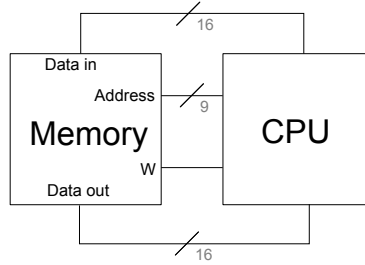


Figura 2: Abstracción de computador básico con microarquitectura Von Neumann.

Dado que los tipos de comunicación para ambas arquitecturas son similares, de ahora en adelante se trabajará con la arquitectura Von Neumann, pero todo los conceptos serán aplicables también a la arquitectura Harvard. Para completar un modelo de computador general Von Neumann con una memoria y una CPU, es necesario considerar la implementación en detalle de los canales de comunicación entre estos dos elementos, y además especificar como se comunican los otros dispositivos externos que permiten ingresar y extraer datos desde el computador.

2.1. Canales de comunicación: Buses compartidos

Los canales de comunicación que habitualmente se ocupan para los distintos tipos de comunicación en un computador corresponden a **buses compartidos**. Un bus compartido consiste en un canal de cables eléctricos que puede ser accedido por más de un dispositivo a la vez. La ventaja de este modelo con respecto a buses no compartidos, es que permite reducir la cantidad de conexiones entre los distintos componentes del computador. La desventaja es que si dos dispositivos transmiten información al mismo tiempo se puede producir una falla, ya que se estará tratando de definir voltajes distintos para las mismas líneas eléctricas.

En la figura 3 se observa un computador Von Neumann con buses compartidos. Se puede ver que los canales de datos de entrada y salida fueron reducidos a un **bus compartido de datos**, en el cual habrán datos de salida o entrada dependiendo de lo que se requiera. El **bus de dirección** y **bus de control** completan el modelo de computador con buses compartidos.

2.2. Dispositivos de Entrada y Salida: I/O

El modelo general de un computador incluye una gran variedad de dispositivos que pueden ser conectados éste, para ingresar y recibir datos. A este conjunto de dispositivos se les conoce como

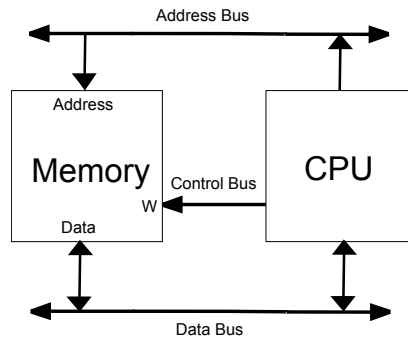


Figura 3: Abstracción de computador Von Neumann con buses compartidos.

dispositivos de entrada y salida (E/S) o input /outuput (I/O). Considerando los dispositivos de I/O, el modelo del computador Von Neumann se extiende de la siguiente forma:

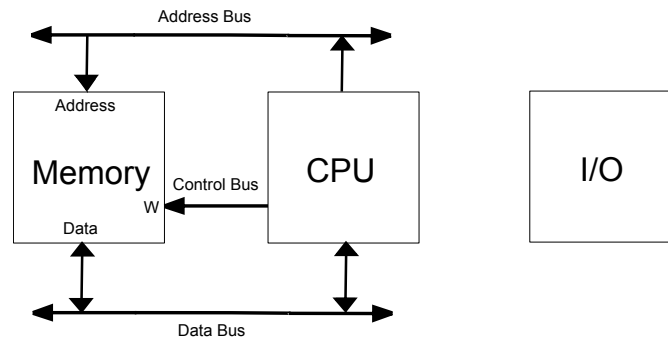


Figura 4: Abstracción de computador Von Neuman con I/O.

Antes de detallar la comunicación entre los dispositivos de I/O y el resto del computador, es necesario caracterizar a estos dispositivos.

2.2.1. Características

Los dispositivos de I/O son muy diversos en sus funcionalidades y estructuras internas. Sin embargo, existen tres características relevantes que sirven para organizarlos:

- **Comportamiento:** El comportamiento de un dispositivo I/O indica que puede hacer el computador con el dispositivo. Las opciones son:
 - Entrada (Input): entregan datos al computador, pero no permiten que el computador envíe datos.
 - Salida (Output): reciben datos del computador, pero no entregan datos.
 - Entrada o salida (Input or Output): permiten entregar datos al computador o recibir datos, pero no de manera simultánea.
 - Almacenamiento (Input and Output): entregar y reciben datos almacenados en el dispositivo.
- **Comunicante:** La segunda característica indica con quien se está comunicando el dispositivo:

- Humano: dispositivos como el mouse, teclado y la pantalla, son dispositivos que se comunican con un ser humano.
 - Máquina: dispositivos como la tarjeta de red, o los discos duros se comunican con máquinas, sin intervención de un ser humano.
- **Velocidad de transferencia:** La velocidad de transferencia de los dispositivos de I/O es muy variable entre dispositivos, y a veces en un mismo dispositivo. En general se utiliza la velocidad **peak** como referencia para cada dispositivo.

Dispositivo	Comportamiento	Comunicante	Velocidad de transferencia (Mbit/seg)
Teclado	Input	Humano	0.0001
Mouse	Input	Humano	0.0038
Voice in	Input	Humano	0.2640
Scanner	Input	Humano	3.2
Voice out	Output	Humano	0.2640
Impresora laser	Output	Humano	3.2
Display	Output	Humano	800
Red por cable	Input o Output	Máquina	100-1000
Red inalámbrica	Input o Output	Máquina	11-54
Disco óptico	Almacenamiento	Máquina	80-220
Disco magnético	Almacenamiento	Máquina	800-3000

Tabla 1: Ejemplos de dispositivos I/O y sus características.

2.2.2. Componentes de los dispositivos I/O

A pesar de las diferentes características que tiene los dispositivos de I/O, la mayoría de estos contienen dos tipos de componentes definidos: **elementos electromecánicos** que realizan las operaciones de interacción, y **controladores** electrónicos que regulan el funcionamiento de los componentes mecánicos y se comunican con el computador.

Controladores

Los controladores de dispositivos de I/O son circuitos digitales encargados de controlar las partes electro/mecánicas del dispositivo según la comunicación realizada con el computador. En la mayoría de los casos, los controladores son microprocesadores completos, que ejecutarán programas especialmente diseñados para controlar al dispositivo. Las funciones principales del controlador son las siguientes:

- Comunicación con el computador.
- Comunicación con el dispositivo.
- Almacenamiento temporal.
- Detección de errores.

- Control de elementos mecánicos/físicos.
- Conversión de señales continuas en digitales o vice-versa.

Para cumplir las funciones antes descritas, los controladores cuenta con los siguientes componentes:

- **Circuitos de control:** Dependiendo de la complejidad del dispositivo será la complejidad de estos circuitos, que en muchos casos corresponde a microprocesadores completos, y estarán encargados de regular el funcionamiento del dispositivo, coordinar la comunicación con el computador y ejecutar la detección y/o corrección de errores.
- **Conversores ADC o DAC:** Dependiendo de la funcionalidad y complejidad, los controladores puede incluir conversores análogo-digital o digital-análogo para traducir señales eléctricas continuas en información para el computador o vice-versa.
- **Memoria:** Los controladores contendrán una memoria la cual será el mecanismo fundamental para comunicarse con el computador. Algunas direcciones de esta memoria se reservarán para funciones específicas, y se denominan registros:
 - **Buffer:** parte de la memoria, que almacena los datos que el dispositivo este entregando o recibiendo del computador.
 - **Registros de control:** direcciones específicas de la memoria que son escritos por el computador para indicar comandos que debe ejecutar el dispositivo.
 - **Registros de status:** direcciones específicas de la memoria que son escritos por el dispositivo para indicar información al computador.
 - **Registros de datos:** direcciones específicas de la memoria para leer o escribir datos individuales o asociados a la memoria local (buffer) del dispositivo.
 - **Registros de dirección:** direcciones específicas de la memoria para direccionar la memoria local (buffer) del dispositivo.

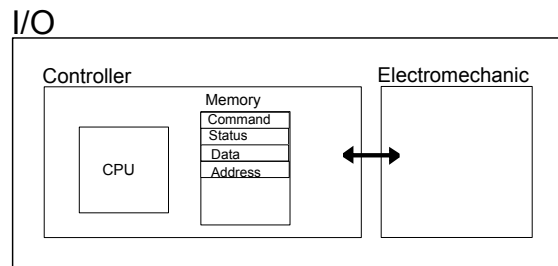


Figura 5: Diagrama genérico de I/O.

2.3. Comunicación entre los dispositivos de I/O, la CPU y la Memoria

Para poder interactuar con los dispositivos de I/O es necesario que la CPU pueda comunicarse con estos. Como se señaló anteriormente, el controlador de cada dispositivo será el encargado de realizar esta comunicación con la CPU, para lo cual el procedimiento que se utiliza es que la CPU escriba o lea directamente información de los registros o el buffer del controlador. En base a este procedimiento, existen tres tipos de comunicaciones que pueden ocurrir entre la CPU y los dispositivos de I/O:

- **Comunicación de comandos:** Cuando la CPU quiere indicarle a un dispositivo que realice una determinada acción, debe hacerlo enviándole comandos a los registros de control. Por ejemplo si la CPU quiere avisarle a un cierto dispositivo (e.g cámara web) que se encienda, deberá escribir en un determinado registro de control del controlador del dispositivo un cierto número, que este interpretará como el comando de activación.
- **Comunicación de estado:** Cuando la CPU quiere obtener información sobre el estado del dispositivo, debe hacerlo leyendo uno de los registros de status de éste. Por ejemplo si la CPU quiere saber si un dispositivo tiene nueva información que enviar (e.g el mouse se movió, y tiene nuevas posiciones que enviar), la CPU deberá leer el valor almacenado en el registro específico e interpretarlo según corresponda.
- **Transferencia de datos:** Cuando la CPU quiere enviarle datos a un dispositivo o leer datos de él, si es poca información esto se podrá hacer ocupando registros de datos que tenga el controlador del dispositivo. Si es más información, esto se realizará escribiendo o leyendo desde el buffer (memoria) del dispositivo. Por ejemplo, si el disco duro quiere enviarle información a la CPU, se accederá a ésta mediante el buffer de datos del disco.

2.3.1. Acceso a los dispositivos de I/O y transferencia de datos

Para poder realizar los tipos de comunicación antes descrito es necesario que la CPU pueda acceder a los registros y memorias de los distintos dispositivos de I/O. Para esto es necesario definir un mecanismo general que permita acceder de manera equivalente a todos los dispositivos y enviarle datos, es decir hay que poder **direccionar** los distintos registros o buffers y **transferir datos** a ellos.

El modelo de direccionamiento + transferencia de datos ya existe en el computador, en la comunicación de la CPU con la memoria de datos. En ese caso, si se tiene una instrucción de transferencia, por ejemplo `MOV A, (120)`, lo que ocurrirá en el sistema es:

- La CPU coloca el valor 120 en el bus de direcciones.
- La CPU envía la señal de control $W = 0$ a la RAM indicando que va a leer y no escribir de la RAM
- La RAM recibe desde el bus de direcciones en su entrada de dirección el valor 120.
- La RAM coloca en el bus de datos el valor $Mem[120]$, es decir, el valor de memoria apuntado por la dirección 120.
- La CPU recibe desde el bus de datos el valor $Mem[120]$ y lo almacena en el registro A.

Para acceder a los dispositivos de I/O se necesitan ejecutar pasos similares a los de comunicación con la memoria. Por ejemplo si la CPU quiere leer el estado a un cierto dispositivo, los pasos a seguir serían:

- La CPU coloca en el bus de direcciones algún valor que «direcciona» al registro de status de ese dispositivo.
- El dispositivo recibe desde el bus de direcciones ese valor y lo interpreta apuntando el valor del registro de status.
- El dispositivo coloca el valor del registro de status en el bus de datos.
- La CPU recibe desde el bus de datos el valor del registro de status del dispositivo.

Existen dos mecanismos principales para realizar el proceso de direccionamiento y transferencia de datos: mapeo a memoria (**memory mapped I/O**) y usando el mecanismo de puertos (**port I/O**).

Memory mapped I/O

La idea central de memory mapped I/O es la siguiente: si el computador ya tiene soporte a nivel de instrucciones para direccionar y transferir datos desde y hacia la memoria de datos, por que no aprovechar esos mismos mecanismos para acceder a los registros y buffers de los dispositivos de I/O. La implementación de esta idea consiste en reservar un espacio de direcciones de memoria para ser ocupados para «mapear» los registros y buffer de los dispositivos de I/O. De esta forma es posible acceder directamente ocupando una instrucción como **MOV A, (dir)** a un dispositivo.

El mapeo explícito a los distintos registros y buffers de los dispositivos los coordina el **address decoder**, una pieza de hardware especializada que estará «vigilando» el bus de dirección para determinar si la dirección colocada corresponde a la RAM o alguno de los dispositivos.

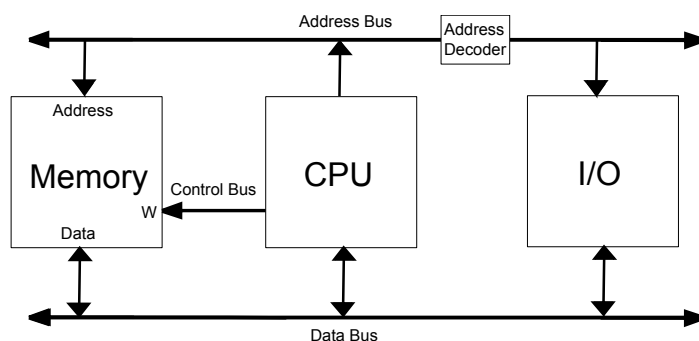


Figura 6: Computador ocupando memory mapped I/O.

Los buffer de los dispositivos pueden estar mapeados completamente en memoria o no. En caso de estar mapeados completamente, el acceso a cada dirección de memoria del buffer es directo. En caso contrario, el mecanismo que se ocupa es tener mapeados los registros de dirección y datos del dispositivo, y ocupar esos registros para direccionar y escribir/leer datos, respectivamente.

El mecanismo de mapeo a memoria tiene varias ventajas: su implementación es simple a nivel de hardware, es posible ocupar las mismas instrucciones de transferencia y modos de direccionamiento

que para trabajar con memoria y también es posible realizar operaciones en la ALU, de la misma forma que se realizaban con datos de memoria.

La desventaja de este sistema es que limita el espacio direccionable de la memoria, lo que se conoce como **memory barrier**. Debido a que se deben reservar un grupo de direcciones para apuntar a los dispositivos, estas direcciones no pueden ser ocupadas para almacenar en memoria.

En la arquitectura x86 el acceso a muchos de los dispositivos se realiza mediante mapeo a memoria. En el IBM PC original (primer computador con arquitectura x86), se tenía un espacio direccionable de memoria de 1MB, del cual el espacio entre las direcciones 640KB y 1MB se reservó para mapeo de dispositivos de I/O. Uno de los dispositivos que ocupaban mayor parte de ese espacio de direcciones era la tarjeta de video, la cual tenía mapeada su memoria de video de manera de permitir pintar pixeles en el display ocupando instrucciones de copia a memoria.

Port I/O

El segundo mecanismo para acceder a los dispositivos es mediante port I/O. En este mecanismo se definen instrucciones específicas y un espacio de direccionamiento propio para acceder a los dispositivos. En el caso de la arquitectura Intel, por ejemplo, se definen dos instrucciones: **IN** que se ocupa para leer datos desde un dispositivo y **OUT** que se ocupa para escribir datos en un dispositivo.

Para direccionar, se ocupa un espacio de direcciones separado del de la RAM, por ejemplo, la instrucción **IN A, (120)** copiaría el valor de I/O asociado a la dirección 120 en el registro A. Esa dirección 120 no tendría relación alguna con la dirección 120 de memoria RAM, y por tanto no se limita el espacio direccionable con este método.

Para efectivamente por implementar este direccionamiento especial, existen dos mecanismos. El primero es utilizar un bus de direcciones especial sólo para I/O (figura 7) con lo que se asegura que no habrá choque entre las direcciones. El segundo método consiste en ocupar el mismo bus que el de la RAM, pero indicarle mediante una señal de control al bus, que se está refiriendo a una dirección de I/O, y por tanto la RAM no debe considerar ese valor (figura 8).

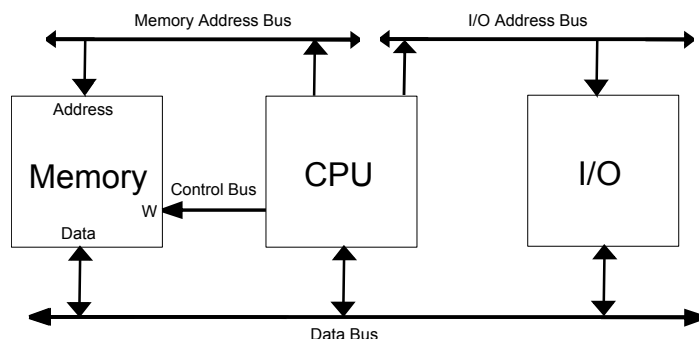


Figura 7: Computador ocupando port I/O con bus de direcciones separado.

Para utilizar Port I/O en la arquitectura x86, existe un espacio direccionable de 16 bits, permitiendo acceder a 65536 puertos, que van desde la dirección 0000h hasta la FFFFh. Existen dos instrucciones especializadas para acceder a los puertos: **IN** y **OUT**. Ambas instrucciones trabajan con dos parámetros: el número (dirección) del puerto al cual se quiere acceder y el registro **AX** o **AL**, que se ocupará para recibir o enviar datos al dispositivo. El formato de ambas instrucciones es el siguiente:

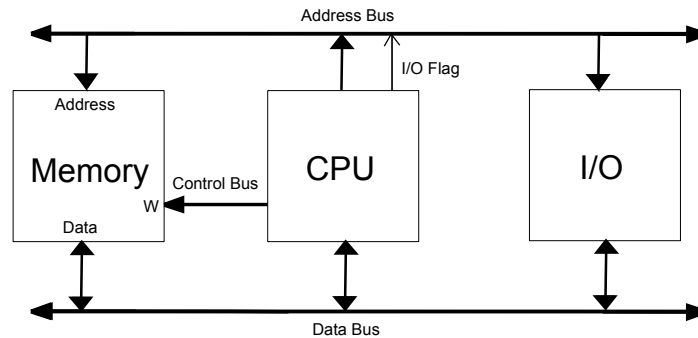


Figura 8: Computador ocupando port I/O con bus de direcciones compartido.

- IN Reg, Port donde Reg es AX o AL y Port es un número que va desde 0 hasta 65535.
- OUT Port, Reg donde Reg es AX o AL y Port es un número que va desde 0 hasta 65535.

A continuación se muestra un ejemplo ocupando uno de los dispositivos I/O de prueba asociados al software emu8086, el cual simula el control de un robot. El controlador del robot tiene los siguientes registros: registro de comandos (asociado al puerto 9), registro de datos (asociado al puerto 10) y registro de estado (asociado al puerto 11). Los detalles de los valores asociados a cada registros se encuentran en: http://www.emu8086.com/assembler_tutorial/io.html

```
#start=robot.exe#

org 100h
start:
    CALL waitcommand
    MOV AL, 1 ; move forward.
    OUT 9, AL ;

    CALL waitcommand
    MOV AL, 4 ; examine.
    OUT 9, AL ;

    CALL waitdata
    IN AL, 10
    CMP AL, 0
    JE start

    CALL TURN
    JMP start
    RET

waitcommand:
loop1: IN AL, 11
      AND AL, 10b
      JNE loop1
      RET

waitdata:
loop2: IN AL, 11
      AND AL, 01b
      JE loop2
      RET

turn:
    CALL waitcommand
    MOV AL, 3 ; turn right.
    OUT 9, AL ;
    RET
```

2.3.2. Comunicación I/O → CPU

Polling

Ocupando los mecanismo de direccionamiento y transferencia previamente descritos, es posible implementar toda la comunicación necesaria entre la CPU, memoria e I/O. En el caso particular de la comunicación que va desde el dispositivo a la CPU, por ejemplo cuando un dispositivo quiere avisar que hizo algo (e.g. el mouse se movió) el algoritmo que maneja esa comunicación sería de la siguiente forma:

1. Ejecutar instrucciones del programa.
2. Revisar el estado del dispositivo leyendo su registro de status
3. Si el dispositivo tiene algo nuevo que reportar, se pasa a 4. Si no, se vuelve a 1.
4. Leer un dato del dispositivo
5. Si quedan datos por leer, volver a 4. Si se termino de leer, se vuelve a 1.

Este mecanismo se conoce como **polling** por que la CPU debe estar preguntándole o encuestando al dispositivo continuamente para saber si este tiene algo nuevo que reportar. El problema de esto es que es muy ineficiente, ya que la CPU debe gastar varias instrucciones para determinar esto, y si fueran varios dispositivos los que hay que revisar, el problema es aún peor.

La solución a esta situación es desarrollar un mecanismo especial con soporte de hardware para que los dispositivos le avisen al computador cuando tienen algo nuevo que reportar. Este mecanismo se conoce como **interrupciones**.

Interrupciones

En un sistema de I/O basado en interrupciones, el dispositivo de I/O será el encargado de avisar cuando ocurre un suceso relevante a la CPU, liberando a ésta de tener que estar preguntándole a cada dispositivo si ha habido algún evento relevante. Para lograr esto, el dispositivo de I/O se debe conectar a la CPU con una señal de control dedica denominada **interrupt request** o IRQ. Mediante esta señal de 1 bit el dispositivo le notificará a la CPU si ocurrió algo relevante.

Para atender la solicitud del dispositivo, se definen subrutinas especiales, denominadas **Interrupt Service Routine (ISR)**. En estas rutinas se debe definir el código encargado de atender la solicitud del dispositivo.

Cuando la CPU detecta que ocurrió la interrupción los pasos que se deben realizar son los siguientes:

1. Dispositivo interrumpe (IRQ).
2. CPU termina de ejecutar la instrucción actual, y guarda en el stack los condition codes.
3. CPU deshabilita la atención de más interrupciones.
4. CPU llamar a la ISR asociada al dispositivo.
5. ISR respalda el estado actual de la CPU.

6. ISR ejecuta su código.
7. ISR devuelve el estado previo a la CPU.
8. ISR retorna.
9. CPU rehabilita la atención de interrupciones.
10. CPU recuperar condition codes desde el stack.

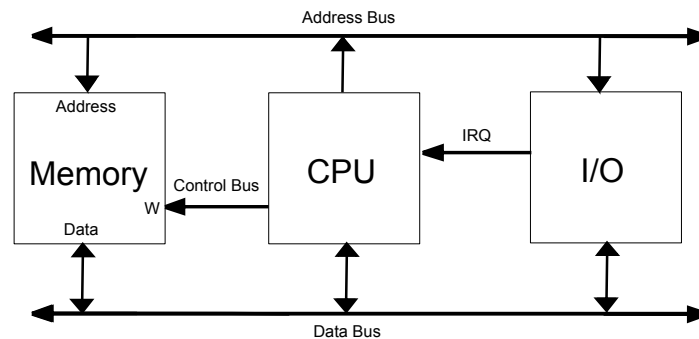


Figura 9: Computador con un dispositivo I/O ocupando interrupciones

En la práctica, un computador cuenta con múltiples dispositivos de I/O que pueden interrumpir. Debido a esto el manejo de interrupciones se complica, ya que todos los dispositivos deben poder notificarle a la CPU algún evento. Para lograr esto una opción sería que a la CPU llegara una señal IRQ por cada dispositivo. El problema de esto es que no es escalable. Para solucionar este problema se agrega un **controlador de interrupciones** al cual se conectan todos los dispositivos y el cual se comunica directamente con la CPU. Cuando ocurre una interrupción, el controlador notificará a la CPU. Está, para saber quien fue el que interrumpió, le envía una señal **Interrupt Acknowledge (INTA)** al controlador, para que le envíe el id del dispositivo por el bus de datos.

Como existen distintos dispositivos, existirá una ISR asociado al id de cada dispositivo. Las direcciones donde se encuentran almacenadas las ISR se encuentran en lo que se conoce como **vector de interrupciones**. El vector de interrupciones es un conjunto de palabras de memoria (habitualmente almacenados al comienzo de ésta), en el cual cada palabra tiene almacenada la dirección de un ISR de un dispositivo. De esta manera, el id que entrega el controlador de interrupciones luego de que la CPU le envíe la señal INTA, va a corresponder a una dirección dentro del vector de interrupciones, que indicará a su vez la dirección de memoria donde comienza la ISR asociada, y por tanto esa dirección se cargará en el program counter, para que la CPU ejecute las subrutina.

Una vez que se termina de ejecutar la ISR, esta se encarga de avisarle al controlador de interrupciones que ya se completó la atención, enviando un comando **End of Interrupt (EOI)**.

Para deshabilitar una interrupción específica que no se quiere recibir, se utiliza el concepto de **enmascaramiento o masking**, que consiste en poder especificar que algunas interrupciones se desestimen. Para eso, el controlador de interrupciones tiene un registro especial, el Interrupt Masking Register o **IMR** que permite definir que interrupciones se atenderán y cuales no.

Otro potencial problema de trabajar con múltiples dispositivos es que pueden ocurrir múltiples interrupciones mientras se esté atendiendo ya una. Para manejar esto, lo que se hace es que el controlador de interrupciones, mientras no recibe una señal INTA, encola las solicitudes. Cuando

se recibe un EOI, se le envía a la CPU la señal de la primera interrupción en la cola a ser atendidas. Si hay más de una interrupción en cola, el controlador las ordena de acuerdo a **prioridades** que estarán preestablecidas para los distintos dispositivos.

En algunos casos particulares, algunas interrupciones son demasiado relevantes como para encolarlas. Estas interrupciones se denominan **no enmascarables** y son capaces de interrumpir la ejecución de un ISR.

Interrupciones en x86

El manejo de las interrupciones en la arquitectura x86 está controlado por el **Programmable Interrupt Controller 8259** (PIC8259), una pieza de hardware especialmente diseñada para manejar interrupciones de dispositivos de I/O. El PIC está compuesto por los siguientes componentes:

- **IRQs:** Cada PIC8259 maneja hasta 8 IRQs (IRQ0-IRQ7), cada uno de los cuales estará asociado a un dispositivo I/O.
- **Interrupt Request Register:** Registro de 8 bits mantiene la información de las interrupciones que están actualmente esperando un acknowledge de la CPU (INTA). Cada bit se asocia a un IRQ, donde un 1 en ese bit representa que el dispositivo asociado a ese IRQ interrumpió y espera INTA.
- **In-Service Register:** Registro de 8 bits mantiene la información de las interrupciones que están siendo atendidas. Cada bit se asocia a un IRQ, donde un 1 en ese bit representa que el dispositivo asociado a ese IRQ está siendo atendido y espera EOI.
- **Interrupt Mask Register:** Registro de 8 bits mantiene la información de las interrupciones que deben ser consideradas. Cada bit se asocia a un IRQ, donde un 1 en ese bit representa que si el dispositivo interrumpe debe ser atendido; un 0 indicará que una interrupción de ese dispositivo no será considerada. Este registro puede ser modificado en la ISR usando el port I/O mediante el puerto 0x21 para el primer PIC, y 0xA1 para el segundo PIC.
- **Priority Solver:** Circuito que define que interrupción notificar primero a la CPU, en caso de existir varias interrupciones pendientes.

El PIC8259 tiene la capacidad de trabajar en modo «maestro» o «esclavo», lo que permite que a un PIC «maestro», se le puedan conectar las salidas IRQ de otros PIC «esclavos» a alguna de sus entradas IRQ. En la arquitectura x86 tradicional se utilizan dos PIC8259, uno maestro y uno esclavo. El PIC esclavo se conecta al IRQ2 del PIC maestro, totalizando 15 posibles IRQ para conectar dispositivos. El diagrama de conexión entre los PIC y la CPU se observa en la figura 10.

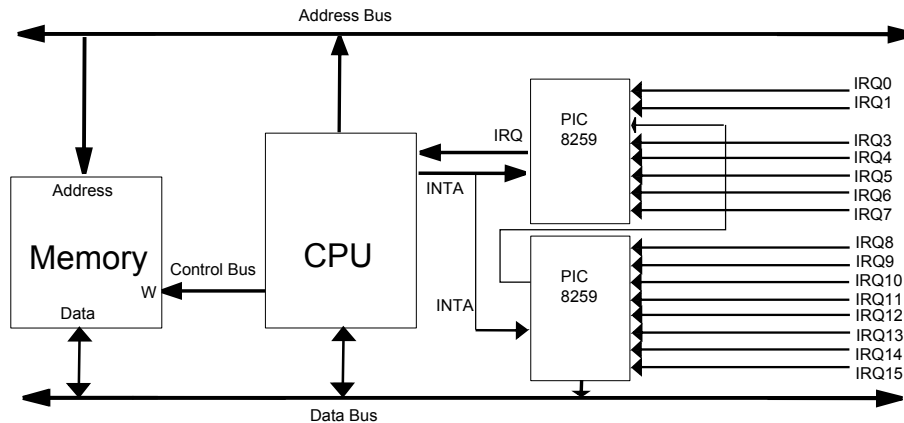


Figura 10: Conexión entre controladores de interrupciones y la CPU en la arquitectura x86 tradicional.

A nivel de la CPU, la habilitación y deshabilitación de las interrupciones está controlada mediante un flag del registro de status denominado **Interrupt Flag (IF)** el cual cuando está en 0 indica que no se atenderán interrupciones, y cuando están en 1 indica que si se atenderán.

Para enviar una señal EOI, los dos PIC tiene un registro de comando, asociados a los puertos 0x20 y 0xA0 respectivamente. La señal EOI se envía mediante un comando 0x20 a el puerto que corresponda.

A continuación se presenta la asociación habitualmente ocupada en la arquitectura x86 entre IRQs y dispositivos:

IRQ	Dispositivo	Vector de interrupción
IRQ0	Timer del sistema	08
IRQ1	Puerto PS/2: Teclado	09
IRQ2	Conectada al PIC esclavo	0A
IRQ3	Puerto serial	0B
IRQ4	Puerto serial	0C
IRQ5	Puerto paralelo	0D
IRQ6	Floppy disk	0E
IRQ7	Puerto paralelo	0F
IRQ8	Real time clock (RTC)	70
IRQ9-11	No tienen asociación estándar, libre uso.	71-73
IRQ12	Puerto PS/2: Mouse	74
IRQ13	Coprocesador matemático	75
IRQ14	Controlador de disco 1	76
IRQ15	Controlador de disco 2	77

Tabla 2: IRQs en arquitectura x86 tradicional.

Considerando todos estos elementos, el flujo completo de manejo de interrupciones es el siguiente:

1. Dispositivo envía señal IRQ al controlador.
2. PIC revisa su registro IMR, si la interrupción no está enmascarada la atiende, marcando un 1 en el bit correspondiente del Interrupt Request Register.
3. PIC decide cual de las interrupciones actuales es prioritaria (menor IRQ) y marca un 1 en el bit correspondiente del In-Service Register.
4. PIC envía interrupción (INT) a la CPU.
5. CPU termina de ejecutar la instrucción actual, y guarda en el stack los condition codes.
6. CPU revisa si el flag de interrupciones está activo ($IF = 1$), en cuyo caso va a atender a la interrupción.
7. CPU deshabilita la atención de más interrupciones ($IF=0$).
8. CPU envía INTA para saber quien interrumpió.
9. PIC revisa In-Service Register para saber el id del IRQ que está siendo atendido, y envía mediante bus de datos.
10. CPU usa el id para buscar dirección de ISR en el vector de interrupciones.
11. CPU llama a la ISR asociada al dispositivo (CALL Mem[id]).
12. ISR respalda el estado actual de la CPU.
13. ISR ejecuta su código.
14. ISR envía un comando EOI al PIC, con lo cual éste setea en 0 el In-Service Register, indicando que terminó la atención de la interrupción.
15. ISR devuelve el estado previo a la CPU.
16. ISR retorna.
17. CPU rehabilita la atención de interrupciones ($IF=1$).
18. CPU recupera condition codes desde el stack.

A continuación se muestra un código que implementa interrupciones de hardware. En este código, primero se inscriben las ISR asociándolas a direcciones del vector de interrupción (no es relevante entender el detalle de esta parte en código). Luego de esto el programa principal entra en un loop, esperando el llamado de una ISR. En cada ISR se observa la estructura básica de una subrutina de este tipo:

1. Backup de todos los registros mediante la instrucción `PUSHA`
2. Ejecución del código de la subrutina
3. Envío de señal `EOI` (0x20) al PIC (en este caso el primer PIC, asociado al puerto 0x20).
4. Devolución de los valores de los registros mediante la instrucción `POPA`
5. Retorno mediante la instrucción `IRET`.

```
#start=robot.exe#
#start=InterruptGenerator.exe#

org 100h

start:
    MOV AX, 0
    MOV ES, AX
    MOV AL, 90H ; EN LA DIRECCION 0X90 DEL VECTOR DE INTERRUPCIONES
    MOV BL, 4H
    MUL BL
    MOV BX, AX
    MOV SI, OFFSET [turnleft] ;REFERENCIAMOS LA ISR TURNLEFT
    MOV ES:[BX], SI
    ADD BX, 2
    MOV AX, CS
    MOV ES:[BX], AX

    MOV AX, 0
    MOV ES, AX
    MOV AL, 91H ; EN LA DIRECCION 0X91 DEL VECTOR DE INTERRUPCIONES
    MOV BL, 4H
    MUL BL
    MOV BX, AX
    MOV SI, OFFSET [forward] ;REFERENCIAMOS LA ISR FORWARD
    MOV ES:[BX], SI
    ADD BX, 2
    MOV AX, CS
    MOV ES:[BX], AX

    MOV AX, 0
    MOV ES, AX
    MOV AL, 92H ; EN LA DIRECCION 0X92 DEL VECTOR DE INTERRUPCIONES
    MOV BL, 4H
    MUL BL
    MOV BX, AX
    MOV SI, OFFSET [turnright] ;REFERENCIAMOS LA ISR TURNRIGHT
    MOV ES:[BX], SI
    ADD BX, 2
    MOV AX, CS
    MOV ES:[BX], AX

    MOV AX, 0
    MOV ES, AX
    MOV AL, 93H ; EN LA DIRECCION 0X93 DEL VECTOR DE INTERRUPCIONES
    MOV BL, 4H
    MUL BL
    MOV BX, AX
    MOV SI, OFFSET [examine] ;REFERENCIAMOS LA ISR EXAMINE
    MOV ES:[BX], SI
    ADD BX, 2
    MOV AX, CS
    MOV ES:[BX], AX
```

```

MOV AX, 0
MOV ES, AX
MOV AL, 94H ; EN LA DIRECCION 0X94 DEL VECTOR DE INTERRUPCIONES
MOV BL, 4H
MUL BL
MOV BX, AX
MOV SI, OFFSET [turnon] ;REFERENCIAMOS LA ISR TURNON
MOV ES:[BX], SI
ADD BX, 2
MOV AX, CS
MOV ES:[BX], AX

MOV AX, 0 ; EN LA DIRECCION 0X95 DEL VECTOR DE INTERRUPCIONES
MOV ES, AX
MOV AL, 95H
MOV BL, 4H
MUL BL
MOV BX, AX
MOV SI, OFFSET [turnoff] ;REFERENCIAMOS LA ISR TURNOFF
MOV ES:[BX], SI
ADD BX, 2
MOV AX, CS
MOV ES:[BX], AX

;Programa principal
waiting:
    MOV AL, 7
    JMP waiting

    RET

;Subrutinas
waitcommand:
loop1: IN AL, 11
    AND AL, 10b
    JNE loop1
    RET

waitdata:
loop2: IN AL, 11
    AND AL, 01b
    JE loop2
    RET

;ISRs
forward:
    PUSHA ;Backup de todos los registros

    CALL waitcommand
    MOV AL, 1 ; forward.
    OUT 9, AL ;

    MOV AL, 20h ;EOI al PIC1
    OUT 20h, AL

    POPA ;Devolver todos los registros
    IRET

turnright:
    PUSHA

    CALL waitcommand
    MOV AL, 3 ; turn right.

```



```

        OUT 9, AL ;

        MOV AL, 20h ;EOI al PIC1
        OUT 20h, AL

        POPA
        IRET

turnleft:
        PUSHA

        CALL waitcommand
        MOV AL, 2 ; turn left.
        OUT 9, AL ;

        MOV AL, 20h ;EOI al PIC1
        OUT 20h, AL

        POPA
        IRET

examine:
        PUSHA

        CALL waitcommand
        MOV AL, 4 ; examine.
        OUT 9, AL ;
        CALL waitdata

        MOV AL, 20h ;EOI al PIC1
        OUT 20h, AL

        POPA
        IRET

turnon:
        PUSHA

        CALL waitcommand
        MOV AL, 5 ; on.
        OUT 9, AL ;

        MOV AL, 20h ;EOI al PIC1
        OUT 20h, AL

        POPA
        IRET

turnoff:
        PUSHA

        CALL waitcommand
        MOV AL, 6 ; off.
        OUT 9, AL ;

        MOV AL, 20h ;EOI al PIC1
        OUT 20h, AL

        POPA
        IRET

```

2.3.3. Excepciones e interrupciones de software

Además de existir interrupciones gatilladas por dispositivos de I/O, existen otros eventos que son capaces de gatillar interrupciones. Un posible tipo de interrupción son las **excepciones**. Las excepciones ocurren cuando la CPU detecta alguna condición de error al ejecutar alguna instrucción. Una de las excepciones habituales es la división por 0, que ocurre cuando el dividendo de una instrucción de división tiene el valor 0, y por tanto no es posible realizar el cálculo de la operación. Un código que gatilla esta excepción se observa a continuación:

```
org 100h
MOV BX, 0
DIV BX
RET
```

Las excepciones, al igual que las interrupciones de hardware, serán atendidas por una ISR especializada, que habitualmente se denominan **exception handlers**. A diferencia de las interrupciones de hardware, las excepciones las controla directamente la CPU, y no un elemento externo (como el PIC).

Un segundo tipo de interrupción que no es gatillado por un dispositivo de I/O son las **interrupciones de software**. Las interrupciones de software corresponde a interrupciones que son gatilladas explícitamente en un programa ejecutando una instrucción especial. En el caso de la arquitectura x86, la instrucción usada para gatillar una interrupción de software es `INT dir` donde `dir` corresponde a una dirección de memoria dentro del vector de interrupciones.

Una interrupción de software puede ser pensada como una llamada directa a un ISR particular. A diferencia de las interrupciones de hardware al llamar al ISR de una interrupción de hardware, las interrupciones de hardware no se deshabilitan. Para realizar esto es necesario ejecutar instrucciones explícitas que modifiquen el valor del Interrupt Flag: para deshabilitar las interrupciones se cuenta con la instrucción `CLI` (clear interrupt flag); para setear en 1 el flag y habilitar las interrupciones se cuenta con la instrucción `STI`.

Las interrupciones de software son habitualmente usadas para acceder a un dispositivo I/O. Para lograr esto, los ISR asociados a estas interrupciones tienen implementada la comunicación con un determinado dispositivo (ya sea mediante memory mapped I/O o port I/O), lo que permite ahorrarse tener que implementar esa comunicación cada vez que se quiera acceder a un dispositivo de I/O. Adicionalmente, como se verá más adelante, en los computadores con múltiples programas y un sistema operativo, el acceso a los dispositivos de I/O es posible de realizar sólo cuando la CPU está en un modo especial, por lo que directamente los programas no podrían acceder, y el mecanismo de interrupciones de software permite este acceso, protegiendo la comunicación.

El siguiente ejemplo muestra el uso de interrupciones de software para acceder a la tarjeta de video del computador y pintar franjas de distintos colores. En este caso, la llamada `INT 10h` ejecutará una ISR asociada al manejo de la tarjeta de video. Dependiendo del parámetro almacenado en `AH` antes de hacer la llamada, se ejecutará una ISR distinta. En este caso con `AH = 0` se ejecuta la ISR de selección de modo de video (texto o gráfico). El valor almacenado en el `AL` corresponderá al parámetro que indique efectivamente que modo elegir (en este caso el modo `13h`). En el segundo llamado `INT 10h` se utiliza el parámetro `AH = 0Ch` el cual indica que se pintará un pixel. La posición del pixel está dada por los valores almacenados en `DX` (fila) y `CX` (columna). El color estará almacenado en los 4 bits menos significativos de `AL` en formato `IRGB`: el bit 3 representa la intensidad (1 alta, 0 baja); el bit 2 representa si hay componente rojo (1) o no(0), el bit 1 si hay componente verde o no, y el bit 0 si hay componente azul o no, totalizando 16 posibles colores.

```

ORG 100H
MOV AL, 13H
MOV AH, 0
INT 10H ; MODO VIDEO
MOV BX, COLORES
MOV CX, 10 ; COLUMNA
FOR1:
MOV AL, [BX]
MOV DX, 20 ; FILA
FOR2:
MOV AH, 0CH
INT 10H ; SET PIXEL(CX,DX)=AL
INC DX
CMP DX, 100
JNE FOR2
INC BX
ADD CX, 5
CMP CX, 40
JNE FOR1
RET
COLORES: DB 1100B
          DB 1010B
          DB 1001B
          DB 1110B
          DB 1111B
          DB 0111B

```

2.3.4. Tabla de vectores de interrupciones en la arquitectura x86 tradicional

Dirección del vector	Tipo	Función asociada
00-01	Excepción	Exception handlers
02	Excepción	Usada para errores críticos del sistema, no enmascarable
03-07	Excepción	
08	IRQ0	Timer del sistema
09	IRQ1	Puerto PS/2: Teclado
0A	IRQ2	Conectada al PIC esclavo
0B	IRQ3	Puerto serial
0C	IRQ4	Puerto serial
0D	IRQ5	Puerto paralelo
0E	IRQ6	Floppy disk
0F	IRQ7	Puerto paralelo
10	Int. de Software	Funciones de video
11-6F	Int. de Software	Funciones varias
70	IRQ8	Real time clock (RTC)
71 - 73	IRQ9-11	No tienen asociación estándar, libre uso
74	IRQ12	
75	IRQ13	Coprocesador matemático
76	IRQ14	Controlador de disco 1
77	IRQ15	Controlador de disco 2
78-FF	Int. de Software	Funciones varias

2.3.5. Transferencia de datos entre I/O y memoria

Programmed I/O (PIO)

Aun considerando el uso de interrupciones, todavía existe una fuente de ineficiencia en la comunicación con los dispositivos de I/O. El problema ocurre cuando un dispositivo tiene que copiar datos a memoria (por ejemplo el disco duro). Supongamos que la CPU iniciara la comunicación y le solicita al dispositivo copiar ciertos datos a memoria, el algoritmo sería de la siguiente forma:

1. Configurar el dispositivo para ser leído, enviando señales de control correspondientes.
2. Leer un dato del dispositivo, ocupando memory map o port I/O. El dato queda guardado en un registro de la CPU.
3. Copiar el registro desde la CPU a la memoria.
4. Revisar status del dispositivo para saber si quedan datos por leer. Si quedan, volver a 1. Si se terminó de leer, se pasa a los siguientes.

Esta forma de transferencia de datos se conoce como **Programmed I/O (PIO)**, ya que se realiza a través del programa. Se puede observar en este caso que en los pasos 2 y 3 la CPU actúa simplemente como un depósito intermedio de datos. El problema de esto es que la CPU debe estar ocupada realizando la transacción (que pueden ser muchos datos) perdiendo la posibilidad de hacer otra funcionalidad útil. Para solucionar esto, lo ideal es que el dispositivo pudiera acceder directamente a la memoria para copiar los datos y solamente contactarse con la CPU al comienzo y al final, mecanismo que se conoce como **Direct Memory Access**.

Direct Memory Access (DMA)

Para permitir que los dispositivos de I/O se comuniquen directamente con la memoria, se agrega un componente de hardware conocido como **controlador DMA**. El controlador DMA tendrá acceso al bus de datos y se encargará de traspasar la información que el dispositivo le envíe directamente a memoria sin pasar por la CPU (figura 11).

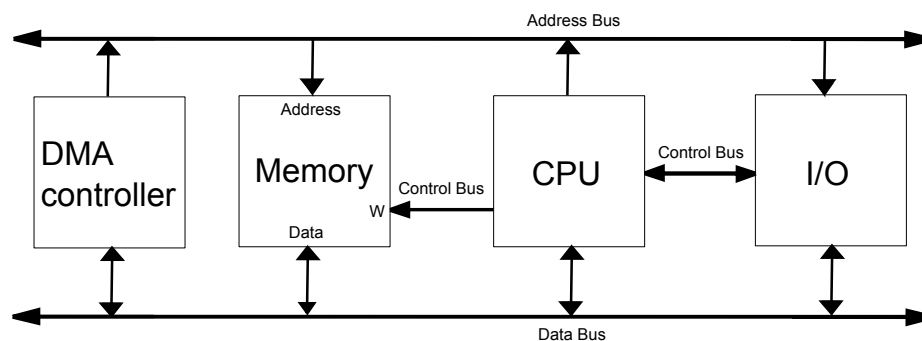


Figura 11: Computador con DMA compartido

El controlador se compone de los siguientes elementos:

- Registro de dirección destino: registro que tiene la dirección de memoria donde se copiará un dato. Esta dirección puede corresponder a la propia memoria, o estar mapeada a un I/O.

- Registro de dirección origen: registro que tiene la dirección de memoria desde donde se obtendrá un dato. Esta dirección puede corresponder a la propia memoria, o estar mapeada a un I/O.
- Registro contador de palabras: Almacena el número de palabras que quedan por enviar. Se decrementa automáticamente después de cada transferencia.
- Registro de control: Permite que la CPU configure el controlador
- Registro de estado: Contiene información del estado actual del proceso de transferencia.
- Buffer: para almacenar temporalmente los datos transferidos y otra información.
- Unidad de control: Contiene el programa de transferencia que se encarga de ir copiando los datos desde el dispositivo hacia la memoria. Cuando se termina la transferencia, envía una señal de interrupción a la CPU para indicarle que la transferencia a finalizado.

Como ejemplo, supongamos que la CPU quiere guardar un archivo recién creado en disco. El algoritmo de transferencia de datos con DMA sería el siguiente:

1. CPU ejecuta un programa que quiere guardar el archivo
2. En el programa se configura el controlador DMA (probablemente mediante una interrupción de software dedicada a esto):
 - Se escribe en el registro de dirección origen la dirección de la primera palabra de memoria que se quiere copiar, del pedazo de memoria que contiene en este momento el archivo.
 - Se escribe en el registro de dirección destino la dirección que mapea la primera palabra del buffer del disco
 - Se escribe en el registro contador de palabras la cantidad de palabras a copiar.
 - Se escribe en el registro de control el comando que indica que se inicie el proceso.
3. CPU realiza otra acción mientras se ejecuta la transferencia (en un sistema de múltiples programas, se pasaría a ejecutar otro programa).
4. El controlador DMA ejecuta su programa interno encargado de transferir desde las direcciones origen a las destino, decrementando tras cada copia el registro contador.
5. Cuando el registro contador llega a 0, el controlador DMA envía una interrupción a la CPU.
6. La CPU atiende la interrupción del controlador, devolviendo el control al programa original para que siga funcionando, ya con el archivo guardado.

La arquitectura x86 implementa controladores de acceso directo a memoria para comunicarse con los dispositivos de I/O que transfieren gran cantidad de datos, como el disco duro y los discos ópticos. Los controladores de DMA son accedidos al igual que cualquier otro I/O, escribiendo y leyendo en los registros especiales del controlador.

3. Arquitectura de buses e I/O en x86

3.1. Conexión entre buses

Los computadores x86 contienen todos los elementos de comunicación con I/O antes descritos: memory mapped I/O, port I/O, interrupciones y DMA. Un diagrama lógico de todos estos elementos juntos en un computador se observa en la figura 12.

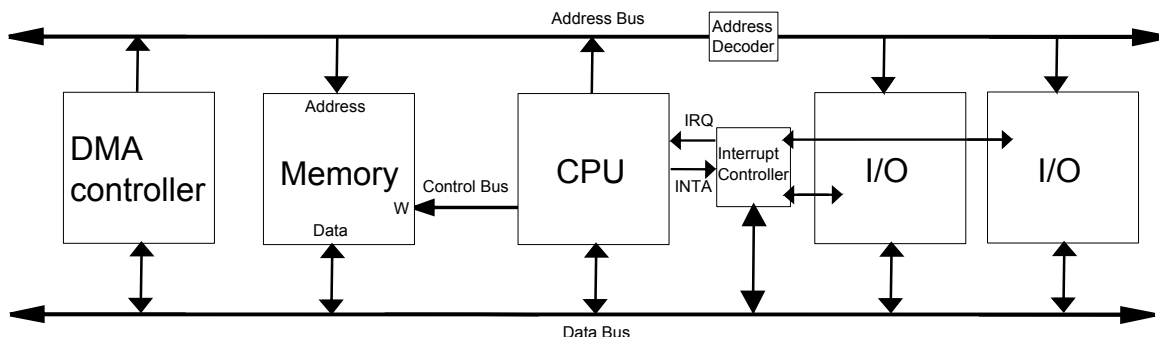


Figura 12: Diagrama de un computador con memory mapped I/O, interrupciones y DMA

En la práctica, las conexiones entre los buses que se observan en el diagrama no se pueden realizar directamente. La CPU, memoria y los distintos dispositivos de I/O tendrán diferentes velocidades, y por tanto se requieren componentes intermediarios, que sean capaces de coordinar la comunicación entre dispositivos. Estos componentes se conocen como **bridges** y la arquitectura x86 tiene dos: el **North Bridge** y el **South Bridge** (Figura 13).

El North Bridge es el controlador encargado de comunicar a la CPU, la memoria RAM, la tarjeta gráfica y al resto de los dispositivos de I/O, conectados con el South Bridge. Habitualmente se le denomina **controlador de memoria**, ya que es el encargado de hacer la comunicación entre la RAM y la CPU. El North Bridge se caracteriza por trabajar con dispositivos y buses de alta velocidad, y por eso se encuentra separado del acceso directo a los I/O. El North Bridge funciona como Address Decoder, para manejar las instrucciones de acceso a I/O mapeadas a memoria que provengan de la CPU, y también incluye un controlador DMA.

El South Bridge es el encargado de comunicar a todo el resto de los I/O con la memoria y la CPU, a través del North Bridge, por lo que se le conoce como **controlador de I/O**. El rango de velocidades de los dispositivos que se conectan al South Bridge es amplio, pero en general los dispositivos serán más lentos que los conectados al North Bridge, lo que incluye discos, DVD, teclado, mouse, entre otros. Adicionalmente, al South Bridge se conectan dispositivos de I/O especiales, como el controlador de interrupciones y el controlador DMA.

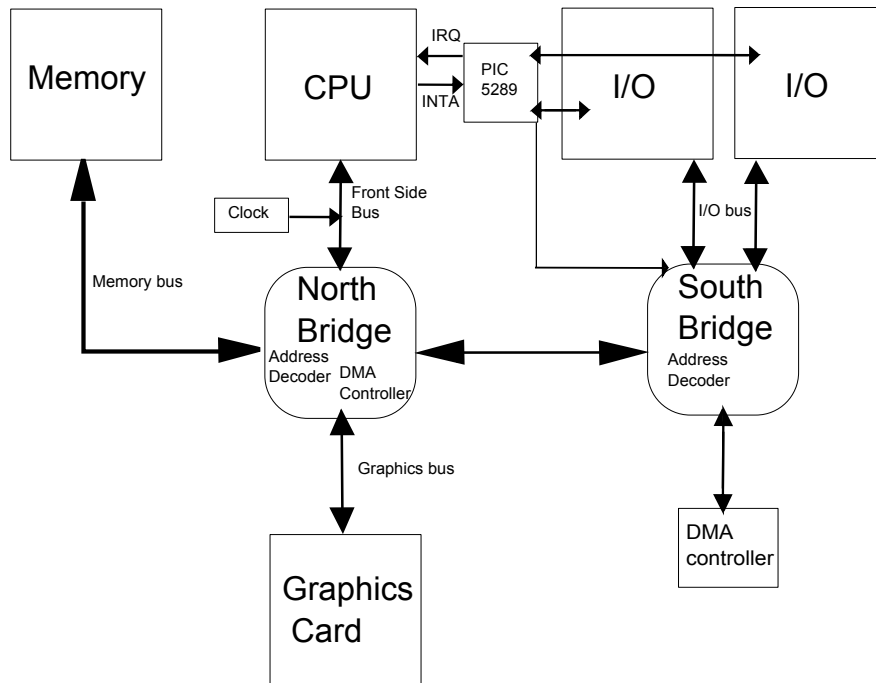


Figura 13: Diagrama de un computador con arquitectura x86

3.2. Buses de CPU y memoria

Como se observa en la figura 3, además de buses de I/O, existen buses especializados para comunicar a la CPU y a la memoria a través del North Bridge:

- **Front Side Bus (FSB):** Es un bus especial, que se utiliza para conectar la CPU al North Bridge. Corresponde lógicamente al bus de datos y al bus de direcciones, es decir a través de este único bus se envían datos y direcciones, habitualmente por canales distintos. El clock del computador está conectado al FSB, el cual tiene frecuencias que van entre los 50MHz y los 400MHz, para computadores modernos. El clock que utiliza la CPU se basa en el clock del FSB, pero se amplifica la frecuencia ocupando un circuito multiplicador. Las velocidades habituales de transferencia de este bus son entre 1GB/s y 10GB/s.
- **Memory Bus:** Corresponde al bus que comunica a la memoria RAM con el North Bridge. Corresponde lógicamente al bus de datos y al bus de direcciones, es decir a través de este único bus se envían datos y direcciones, habitualmente por canales distintos. La velocidad variará según la tecnología de memoria que soporte el computador. Para memorias DDR el bus tendrá velocidades de alrededor de 1.6GB/s; para memorias DDR2, las velocidades serán alrededor de los 5GB/s.

3.3. Buses de I/O

Para conectar los distintos dispositivos de I/O al North Bridge y al South Bridge, existen distintos tipos de buses, con diferentes características que permiten adecuarse a los diversos I/O que pueden estar conectados al computador. Los principales buses de un computador son los siguientes:

- **Periferal Component Interconnect (PCI):** El bus PCI es un bus de uso interno en el computador que funciona con protocolo paralelo, alcanzado un ancho de banda de 533 MB/s.
- **PCI Express:** El bus PCI Express es un bus de uso interno en el computador, diseñado para reemplazar al bus PCI, entregando una mayor velocidad. El bus PCI Express funciona de manera serial, codificando en paquetes los datos. La unidad mínima de conexión en PCI Express se conoce como una línea, la cual permite transmitir bidireccionalmente con un ancho de banda de 250 MB/s. Existen buses PCI Express tanto de una línea (1x) como de múltiples líneas (2x, 4x, 8x, 16x o 32x).
- **Parallel ATA (PATA):** El bus Parallel AT Attachment (PATA), corresponde a un bus paralelo basado en el bus IDE, y como su nombre lo indica funciona enviando información de manera paralela. El bus PATA es usado principalmente para conectar discos (magnéticos y ópticos), y tiene un ancho de banda aproximado de 100 MB/s.
- **Serial ATA (SATA):** Corresponde a la evolución del bus PATA, ocupando protocolo serial en vez de paralelo, con lo que logra alcanzar un ancho de banda de 300 MB/s. Es usado principalmente para conectar discos duros, reemplazando a PATA en ese uso.
- **USB 2.0:** El Universal Serial Bus 2.0, es un bus de bajo costo diseñado para la conexión con dispositivos externos al computador. El USB 2.0 se caracteriza por funcionar con protocolo serial, teniendo un ancho de banda de 60 MB/s y permitiendo entregar alimentación además de datos a través de sus señales.
- **Firewire (IEEE 1294):** El estándar IEEE1294 define la implementación de un bus serial de alta velocidad (100 MB/s), usado para conectar dispositivos extenso que requieran transferir una gran cantidad de datos. El nombre Firewire proviene de la implementación específica de Apple del estándar.

Característica	PCI	PCI Express	PATA (IDE)	SATA
Ancho de banda	533 MB/s	250 MB/s por línea	100 MB/s	300 MB/s
Protocolo	Paralelo	Serial	Paralelo	Serial
Cantidad de cables	100	4 por línea	40	8
Máximo largo	< 0.5 metros	0.5 metros	1 metro	0.5 metros
Usado para conexiones	Internas	Internas	Internas	Internas
Uso habitual	Tarjeta de sonido	Tarjeta gráfica, tarjeta de red	Discos, DVDs	Discos

Tabla 3: Resumen de buses internos principales de I/O

Característica	USB 2.0	Firewire
Ancho de banda	60 MB/s	100 MB/s
Protocolo	Serial	Serial
Cantidad de cables	4	6
Máximo largo	5 metros	4.5 metros
Usado para conexiones	Externas	Externas
Uso habitual	Múltiples dispositivos	Cámaras de video

Tabla 4: Resumen de buses externos principales de I/O

3.4. Tarjeta madre y Chipset

El lugar donde se ubican todos los componentes básicos y buses del computador se conoce como **tarjeta madre**, que es un circuito integrado que incluye slots especializados para conectar la CPU, memorias y distintos dispositivos de I/O. Uno de los elementos principales que contendrá la tarjeta madre es el **chipset** del computador que define que tipo de procesador, memoria e I/O se pueden conectar. En la arquitectura x86, quienes definen estas limitaciones serán el South Bridge y el North Bridge, circuitos que vendrán integrados en la placa madre, y por tanto se suele usar chipset para referirse a estos dos componentes. Un ejemplo de chipset se observa en la figura 14.

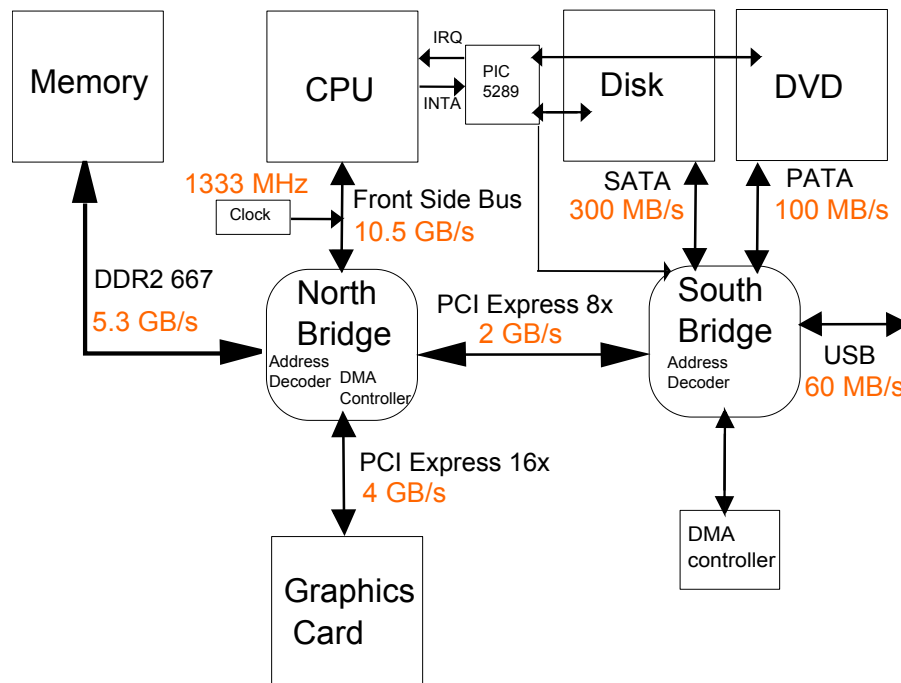


Figura 14: Diagrama de un computador con chipset Intel 5000P

Uno de los componentes más importantes que viene incluido en la tarjeta madre es una memoria no volátil (ROM o Flash) donde se almacena la **BIOS**. La BIOS es un programa que se ocupa para inicializar los distintos procesos que permiten el funcionamiento de un computador. Debido a que cuando el computador está apagado la información del sistema operativo (el programa principal)

se encuentra en disco (I/O), y que la memoria RAM es no volátil, al encender un computador, la CPU no tiene acceso a las instrucciones del sistema operativo. Para lograr traspasar el programa del sistema operativo desde el disco a la RAM, al comenzar a funcionar el computador, se carga el programa que se encuentra almacenado en la ROM de la BIOS. De esta forma ese programa se encargará de realizar el proceso de levantamiento o **booting** del computador, copiando desde disco a la memoria las instrucciones del sistema operativo para que este pueda comenzar.

4. Interacción Humano-Computador

A pesar de que en esta sección hemos discutido sobre la conexión de distintos tipos de dispositivo con un computador, aún está pendiente el tema de la interacción entre un humano y este. Construir una máquina que sea capaz de realizar operaciones y almacenar datos no tiene mayor utilidad a menos que una persona pueda interactuar con ella, para entregarle indicaciones e información y para obtener los resultados de los procesamiento realizados o la información almacenada. De esta forma para completar un computador funcional debemos agregar la capacidad de interacción entre humano y computador, y estudiar como implementar dicha interacción.

4.1. Interacción simple

La forma más simple de interactuar con un computador es realizarlo directamente en el lenguaje que este maneja: números binarios. De manera similar la forma más simple para que un computador se comuniquen con nosotros es a través de mecanismos que fácilmente puedan ser controlados mediante representación binaria.

4.1.1. Dispositivos de entrada

Interruptores y botones

Un primer dispositivo de entrada que permite entregar información binaria al computador es el **interruptor**. Un interruptor es básicamente un mecanismo con dos estados, conectado y desconectado, que en caso de estar conectado permite el paso de corriente eléctrica entre sus extremos, y en caso de estar desconectado no lo permite. Estos dos estados pueden ser fácilmente interpretados como los dos posibles números binarios: si el interruptor está desconectado, se interpreta como un 0, si el interruptor está conectado, se interpreta como un 1.

Los interruptores nos permiten interactuar de manera directa con los componentes vistos previamente. Por ejemplo, podemos usar interruptores para cargar los bits de datos almacenados en un par de registros que estén conectados a una ALU, como se observa en la figura 15. Es importante señalar que el valor **5V**, conectado a los interruptores en la figura, significa *5 volts* y representa el voltaje eléctrico más comunmente usado para representar un 1 en circuitos binarios.

También es posible usar interruptores para representar bits de control: por ejemplo, podemos usar tres interruptores para indicar la operación seleccionada por la ALU, como se observa en la figura 16.

Para completar el circuito anterior, falta agregar la señal de control de los registros, para permitir el almacenamiento de los números entregados a través de los interruptores. Una opción sería agregar otro interruptor, que al estar conectado indique un 1 en la señal de control y permita el almacenamiento. Dado que los registros tienen señal de control activada por flanco de subida, no

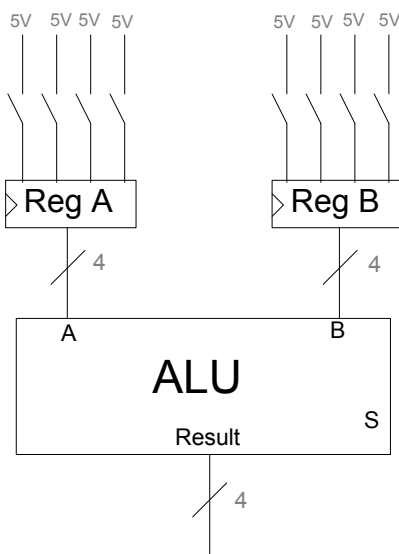


Figura 15: Interruptores usados para cargar valor en registro. En el diagrama los interruptores se representan como una línea cortada.

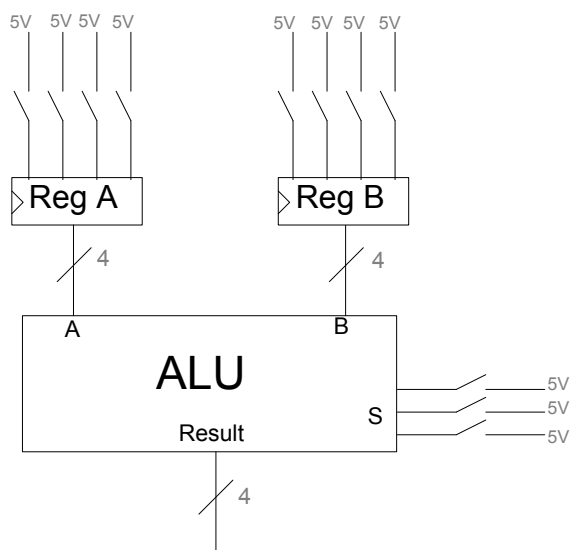


Figura 16: Interruptores usados para seleccionar operación de la ALU.

necesitamos tener la señal 1 todo el tiempo, y nos basta con enviar un «pulso» que indique un 1 para que deje almacenar, pero que luego la señal de control vuelva a 0. Para esto podemos ocupar otro dispositivo: un **botón**. Al igual que un interruptor, un botón puede tener dos estados, conectado y desconectado, pero la diferencia es que el botón debe permanecer presionado para mantener la conexión, mientras que el interruptor queda fijo en el estado de conexión, sin necesidad de tener que estar presionándolo.

Podemos agregar entonces un botón para controlar la señal de almacenamiento de los registros, como se observa en la figura 17.

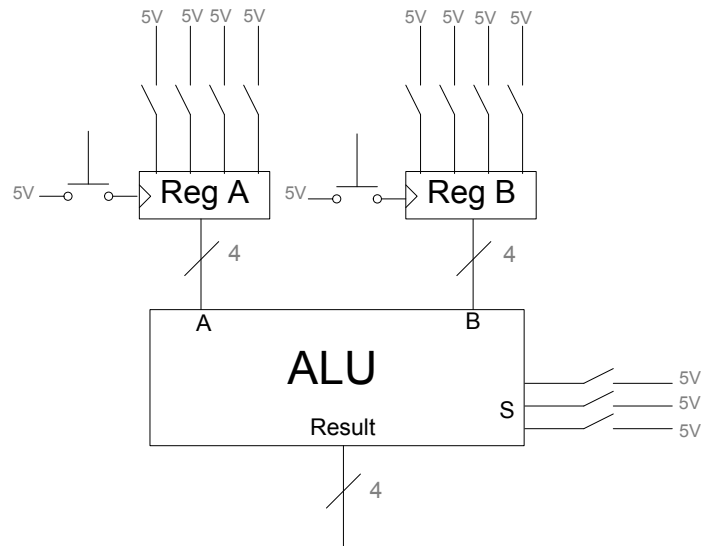


Figura 17: Botones usados para almacenar resultados en registros.

Problemas y limitaciones

Si los interruptores y botones fueran ideales, cuando se conectan deberían inmediatamente representar un 1, y cuando se desconectan, inmediatamente un 0, como se observa en la figura 18.

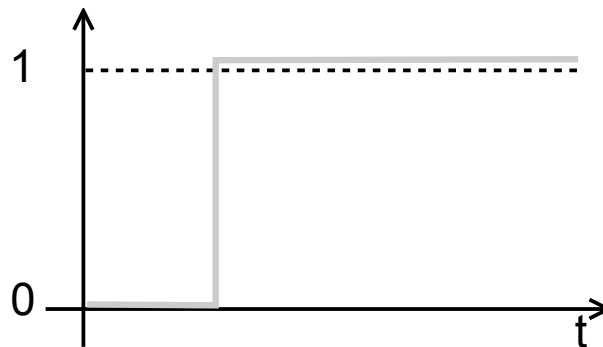


Figura 18: Interruptor ideal.

Sin embargo, esto no ocurre en la práctica, debido a que los circuitos eléctricos no son ideales, y por tanto no tienen transiciones instantáneas. Lo que ocurre en la práctica es lo que se observa en la figura 19: al cerrar el interruptor, la señal eléctrica «rebota» varias veces en torno al valor de voltaje asociado al 1 binario, hasta que finalmente se regula en el estado correcto. Mientras la señal está rebotando se dice que esta está en **regimen transiente**, y cuando se estabiliza, entra en **regimen permanente**.

El problema del período transiente es que la señal va a cambiar de 0 binario a 1 binario varias veces, ya que ambos valores son detectados para ciertos rangos, no para valores específicos. Así, presionar un botón una vez, lo que debería interpretarse como un sólo 1, podría percibirse como una secuencia de 1s seguidos, lo que dependiendo de que estemos haciendo con el dato ingresado puede presentar problemas.

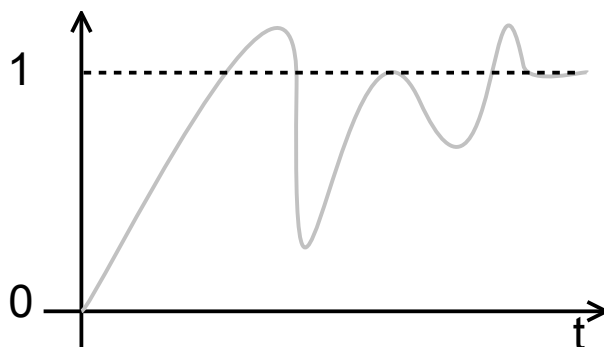


Figura 19: Interruptor real.

La solución a este problema consiste en agregar entre el interruptor y el componente un circuito de retraso, que sólo dejará pasar la señal luego de un cierto tiempo. De esta forma, si este circuito se calibra para dejar pasar la señal sólo después del transiente, se evita el problema del rebote.

4.1.2. Dispositivos de salida

LEDs y displays

Para que el computador despliegue información de manera simple, necesitamos algo similar a los interruptores, es decir que funcionen con dos estados representables por los números 0 y 1, y que dependiendo del estado, se modifique alguna propiedad del dispositivo que sea percible por el ser humano. Un dispositivo que cumple con lo anterior es el **led** (light emitting diode). Un led es un componente con dos conectores, que cumple que cuando pasa corriente entre estos se ilumina, y cuando no pasa corriente, no se ilumina. De esta forma podemos interpretar un 1 como una luz prendida, y un 0 como una luz apagada.

En la figura 20 se observan 4 leds conectados a la salida de la ALU para representar la información del resultado de la operación como un número binario, mediante leds encendidos y apagados. Los leds se representan con el símbolo de un diodo (triángulo) más dos flechas que indican que emite luz. El símbolo al cual se conecta el led en el diagrama se conoce como «tierra» y se interpreta como el punto en que se completa el circuito eléctrico.

Ocupando directamente los leds para representar números binarios ya nos permite percibir información desde el computador, sin embargo, nos gustaría que esta información estuviera en un formato más fácil de leer y entender que un número binario. Para lograr esto se pueden utilizar varios leds, que en conjunto formen símbolos más complejos, por ejemplo todos los dígitos decimales. Un componente que permite esto es el denominado **display de 7 segmentos**, que corresponde a un arreglo de 7 leds ubicados en forma de 8. Con este display es posible, encendiendo ciertos leds específicos, formar los símbolos de los dígitos decimales. Más aún, podemos incluso representar algunas letras, lo que nos permite representar números en hexadecimal, como se observa en la figura 21.

Podemos entonces, reemplazar nuestro display binario del circuito anterior por un display de 7 segmentos que entregará el resultado en representación hexadecimal. Para lograr esto, sin embargo, debemos diseñar un circuito que convierta el número binario de 4 bits en los 7 bits necesarios para prender los leds que correspondan en el display representar el número correcto. Este circuito

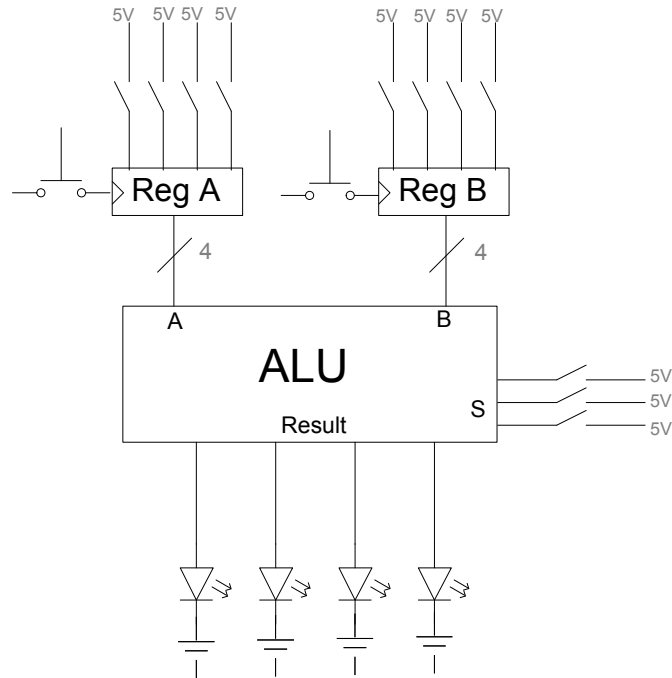


Figura 20: Display binario para mostrar operación realizada con la ALU.

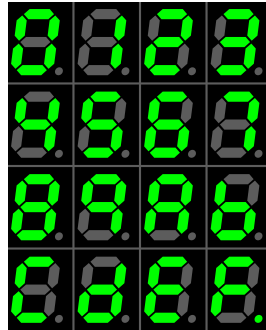


Figura 21: Dígitos hexadecimales representados con displays de 7 segmentos.

tendrá 4 entradas y 7 salidas y puede ser fácilmente diseñados con compuertas básicas. En la figura 22 se muestra una abstracción de este componente o controlador del display, completando el circuito para desplegar el resultado de la ALU.

4.2. Interacción avanzada: Señales continuas

Los dispositivos mostrados en la sección previa permiten tener una interacción básica con los computadores. Sin embargo, no nos bastan para realizar interacciones más complejas. La comunicación de entrada vista previamente, por ejemplo, obliga al humano a ingresar el número en binario, lo que no es lo ideal, ya que limita la complejidad de la información que se puede enviar.

La solución al problema de interactuar con información más compleja se basa en primer lugar en el uso de sensores y dispositivos que sean capaces de convertir información en señales eléctricas

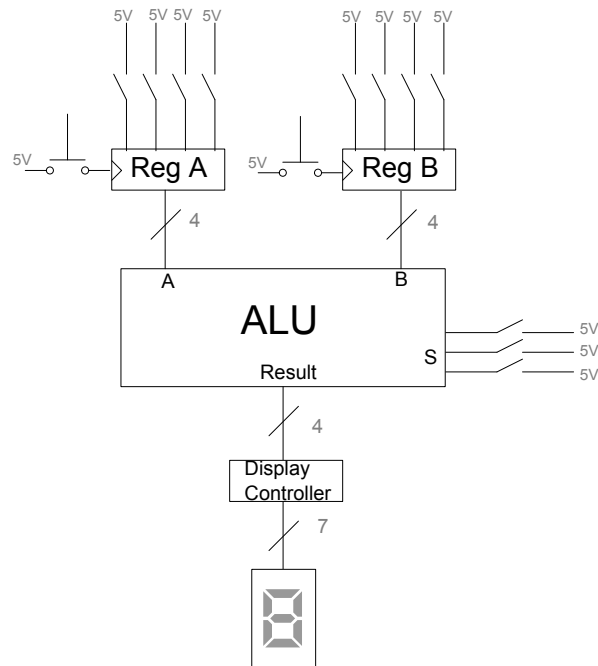


Figura 22: Display de 7 segmentos para mostrar operación realizada con la ALU.

(y vice versa). Una vez convertida la información en señal eléctrica, se procederá a convertir en números binarios entendibles por el computador.

4.2.1. Dispositivos de entrada

Para explicar como ingresar información compleja a un computador, utilizaremos como ejemplo el sonido. El sonido se puede interpretar físicamente como el movimiento del aire, producido por ondas de presión. Como se señaló anteriormente, el primer paso para poder ingresar información al computador es convertirla a una señal eléctrica. En el caso del sonido, el dispositivo que convierte movimiento de aire en señal eléctrica es un micrófono. Un micrófono consiste en un imán que se mueve por la presión del aire y que al moverse induce corriente eléctrica proporcional al movimiento. De esta manera el movimiento del aire se traduce en una señal de corriente eléctrica.

Para convertir la señal eléctrica en información almacenable en el computador se requieren realizar diversos pasos que se describen en la siguiente sección.

Conversión de señal continua a información digital

Siguiendo el ejemplo anterior, luego de usar el micrófono obtenemos una señal eléctrica, la cual se puede graficar como una variación en la intensidad de corriente en el tiempo, como se observa en la figura 23. La señal en este momento se caracteriza por ser una **señal continua o analoga**, es decir para todo tiempo tiene un valor, no hay saltos entre instantes de tiempo.

Podemos pensar la función descrita en la figura 23 como un conjunto de valores asociados a un determinado tiempo. Nos interesaría entonces poder almacenar estos números en el computador y de esta forma almacenar la señal completa. Sin embargo, como la señal es continua este conjunto

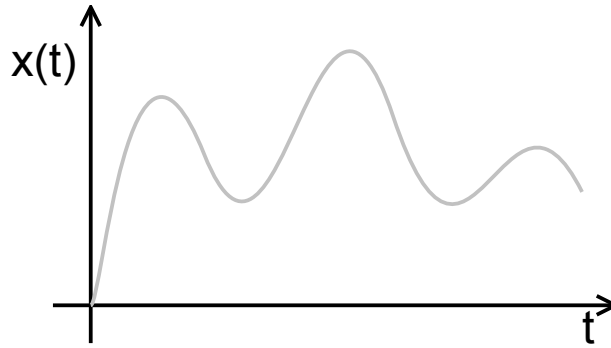


Figura 23: Señal continua.

de valores es infinito, ya que para cada posible tiempo en el rango determinado, existirá un número particular que indicará el valor de la señal. Esto nos presenta un problema, ya que el computador no tiene espacio de almacenamiento infinito, y por tanto, debemos reducir la cantidad de números para poder almacenarlos.

Muestreo

Un proceso que permite reducir la información de una señal es el **muestreo** el cual consiste en obtener una muestra representativa de valores de la señal, separados por deltas de tiempo iguales, como se observa en la figura 24. Esta muestra de valores también se interpreta como una señal, denominada **señal de tiempo discreto** o **señal discreta**, y debido a esto este proceso también se denomina **discretizar** la señal.

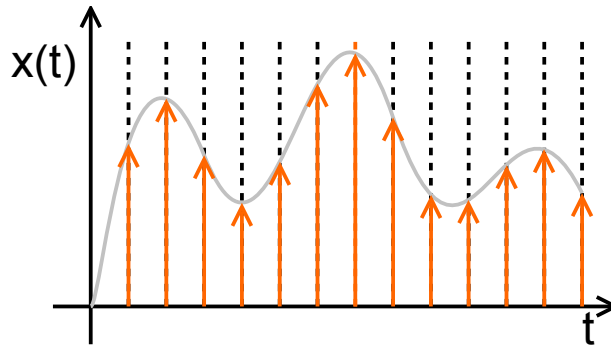


Figura 24: Señal discreta.

El delta de tiempo entre cada muestra se denomina el **período de muestreo**, simbolizado por la letra T , que representa cada cuanto estamos obteniendo una nueva muestra. La **frecuencia de muestreo**, f , es una medida equivalente que representa el inverso multiplicativo del período ($T = \frac{1}{f}$).

Cuantización

Se podría pensar que luego de discretizar la señal estamos listos para almacenar la información en el computador. Esto no es así, debido a que aunque ahora tenemos un número finito de valores,

cada uno de estos valores puede estar dentro de un rango infinito de posibilidades. El proceso que se utiliza para reducir este rango infinito se denomina **cuantización**, y consiste en definir que un valor en un determinado rango puede tomar sólo un valor de una serie finita. Al igual que en el muestreo la distancia entre estos posibles valores es constante. La cantidad de valores disponibles se denomina **resolución** y puede ser medida tanto como cantidad de números, como en bits (esto último es lo más habitual).

Si se realiza cuantización directamente sobre la señal continua se obtiene una señal como la de la figura 25, la cual tiene infinitos valores en el tiempo, pero cada uno de estos valores toma solo un valor dentro de un conjunto finito de posibilidades.

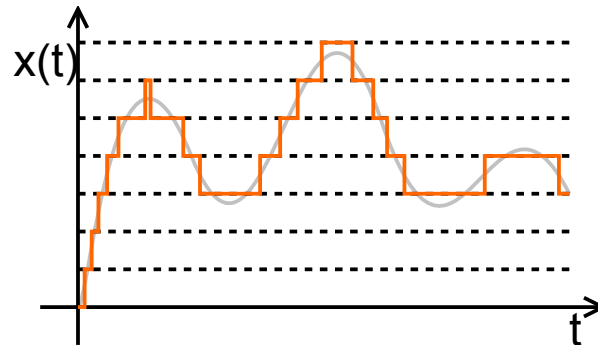


Figura 25: Señal cuantizada de tiempo continuo.

Conversión análogo/digital

La conversión de una señal análoga a información almacenable por el computador involucra, como es de esperar, la mezcla de los dos procesos visto anteriormente: muestreo y cuantización, en ese orden. Luego de realizar ambos procesos, se dice que se ha obtenido una **señal digital**, es decir un conjunto de valores numéricos que si puede ser almacenado por el computador, lo que se observa en la figura 26.

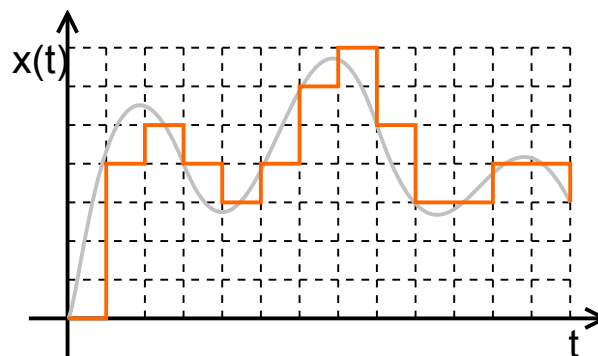


Figura 26: Señal digital.

El componente que se utiliza para convertir una señal eléctrica continua en una señal digital se denomina **convertidor análogo digital**, el cual recibe una entrada análoga y entrega con un período T segundos valores representados por n bits de resolución.

Problemas y limitaciones

El principal problema de este proceso antes descrito es la pérdida de información. Dado que estamos reduciendo infinitos valores de rango infinito, a un número finito de valores de rango finito, se está reduciendo también la información. Para aumentar la cantidad de información obtenida, es necesario aumentar los dos parámetros de la conversión: frecuencia de muestreo y resolución. Si queremos almacenar más valores por segundo, debemos aumentar la frecuencia de muestreo; si queremos que cada valor tenga mayor precisión, aumentamos la resolución.

4.2.2. Dispositivos de salida

Conversión de información digital a señal continua

La conversión de una señal digital a una análoga corresponde al proceso inverso que el antes descrito. Para realizar este proceso se utiliza un componente denominado **conversor digital-análogo**, el cual recibe n bits cada T segundos y entrega una señal eléctrica continua.

El proceso consiste en utilizar lo que se denomina un **filtro de reconstrucción** que a partir de cada par de valores digitales, interpola los valores intermedios, completando la señal. Una vez reconstruida la señal continua, se pasa a convertirla nuevamente a su representación física que corresponda. Por ejemplo en el caso del audio, se ocupa un parlante, el cual recibe una señal de eléctrica, y la utiliza para mover un imán, el cual a su vez induce movimiento en el aire, generando el sonido que corresponde.

5. Referencias e información adicional

- Hennessy, J.; Patterson, D.: Computer Organization and Design: The Hardware/Software Interface, 4 Ed., Morgan-Kaufmann, 2008. Chapter 6: Storage and Other I/O Topics.
- Emu8086 Documentation
http://www.itipacinotti.it/pagine/sistemi2008/documentation_emulator/index.html
- Ralph Brown Interrupt List <http://www.cs.cmu.edu/~ralf/files.html>
- Buxton, B., Human Input to Computer Systems: Theories, Techniques and Technology,
<http://billbuxton.com/inputManuscript.html>
- Shannon, C., Communication in the Presence of Noise, 1949,
<http://www.stanford.edu/class/ee104/shannonpaper.pdf>
- Englebart, D., A Research Center for Augmenting Human Intelligence, 1968,
<http://video.google.com/videoplay?docid=-8734787622017763097>