



## **Proyecto 2 (10%) Manejo de Interrupciones y Excepciones**

### **Objetivo General**

El objetivo de esta asignación es que el estudiante se familiarice con los principios básicos de interrupciones.

### **Objetivos Específicos**

1. Implementar manejadores para las interrupciones de teclado (Receiver) y de reloj (Timer).

### **Enunciado**

Se desea que usted modifique el archivo `exception.s` que trae SPIM para crear un nuevo programa `exceptest.s` que funcionará como un simulador de un planificador de un sistema operativo. Un planificador o *scheduler* es un programa que se encarga de que otros programas se ejecuten.

El simulador `exceptest.s` a su vez ejecutará un programa de nombre `progrini.s` que contendrá información de dos o mas programas a ejecutarse y que compartirán el CPU, gracias al manejo de interrupciones, las estructuras y las estrategias que usted implementará en el programa `exceptest.s`

Para ejecutar los programas que estén en `progrini.s` usted empleará un algoritmo de tiempo compartido o *time sharing*, en este algoritmo, al conjunto de estructuras asociadas a cada programa le daremos el nombre de proceso. A cada uno de los procesos  $P_i$  se le permite ejecutarse por un tiempo  $t$  (llamado quantum), luego del cual se suspende su ejecución y se pasa a ejecutar al siguiente proceso  $P_j$  de una lista de procesos listos o *ready*, al llegar al final de la lista de procesos listos, se vuelve a comenzar con el primero de ellos.

Si alguno de los procesos termina su ejecución antes de haber terminado su tiempo éste libera el CPU y debe dar paso al siguiente proceso de la lista de procesos listos para ejecutarse, una vez que un proceso ha culminado su ejecución no debe ser tomado más en cuenta a la hora de elegir el próximo proceso a ejecutarse.

Todo proceso, al que le sea suspendida su ejecución, cuando vuelva a reanudarse su ejecución, ésta debe continuar en el mismo punto en el que quedó cuando su ejecución fue suspendida.

Una vez que todos los programas que están en `progrini.s` han finalizado sus instrucciones, el programa que usted elabore debe emitir un mensaje en el que se indique la finalización de todo el trabajo que se estaba ejecutado y terminar su ejecución.

Para poder cumplir con las especificaciones del proyecto, su programa debe mantener una lista de los programas que están en posibilidad de ejecutarse, para que un programa `Pi` pueda ser colocado en esta lista se debe invocar a la instrucción `break 0x2` pasando como parámetro su dirección de comienzo en el registro `$a0` (usando un mecanismo similar al de los `syscall`).

Un programa que desea terminar su ejecución debe invocar a la instrucción `break 0x4`.

Su programa debe ejecutar cada uno de los programas que se registren un tiempo de `k` milisegundos. Por razones de la implementación este valor `k` solo podrá estar en múltiplos de 10 milisegundos, por ejemplo: 2000 milisegundos o 100 milisegundos. Luego de que transcurra el tiempo `k`, se debe suspender la ejecución del proceso actual, para dar paso al siguiente. Los procesos a su vez pueden voluntariamente darle paso al próximo proceso si ejecutan la instrucción `break 0x8`.

Para consultar información de los mecanismos de excepciones e interrupciones y del formato de la instrucción `break` y su funcionamiento, pueden consultar el Apéndice A, que está publicado en la aula virtual en la sección de documentos.