Nome: Benfenati Domenico

#### Prova CSD 21 Dicembre 2021

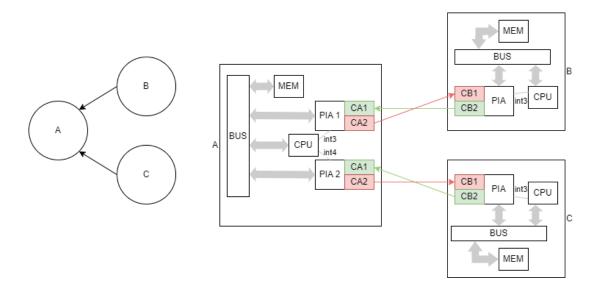


## Traccia

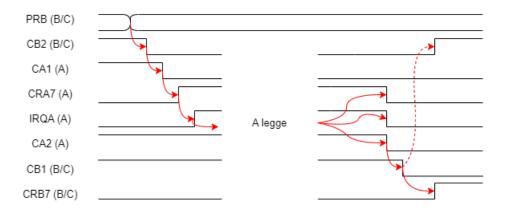
Un sistema è composto da tre unità, A, B e C, tra loro collegate mediante due periferiche parallele che interconnettono A con B e A con C rispettivamente. Il sistema opera come segue:

A riceve e memorizza M messaggi da N caratteri ciascuno, che possono arrivare indifferentemente da B o da C. Cominciati a ricevere caratteri da un nodo, A continuerà la ricezione da tale nodo. Se nel frattempo arrivassero interruzioni da parte dell'altro nodo, A le terrà in "sospeso" e procederà a servirla dopo aver completato la ricezione del messaggio corrente.

#### Architettura



# ${\bf Protocolli}$



# Mappa della memoria

	MEMORIA RAM				
\$8000	LOCK	B_ATTIVO			
\$8002	COUNT_CAR	COUNT_MESS			
\$8004	MESSAGE	MESSAGE			
\$8006	MESSAGE	MESSAGE			
		•••			
\$8100	Ma	AIN			
\$8500	IS	R_B			
\$8700	ISI	R_C			

	MEMORIA ROM	
6C	00 00 85 00	
\$70	00 00 87 00	

## Pseudocodice

```
MAIN(){
       inizializza PIA 1;
       inizializza PIA 2;
3
       Enable stato utente;
       Enable interruzioni;
5
       while(true);
                                //attendo l'interruzione di uno dei due sistemi
6
   }
7
8
   ISR_B(){
9
       if(tas lock){
10
           if(B_attivo = true){
               leggi da PIA1;
12
               count_car ++ ;
13
               if(count_car == N){
14
```

```
count_car = 0;
15
                      count_mess ++ ;
16
                      B_attivo = false;
17
                      if(count_mess == M){
18
                          disattiva PIA1;
19
                      }
20
                      if(CRA7(C) == 1){
^{21}
                          leggi da PIA2;
22
                          count_car ++ ;
23
                      }
24
                 }
25
            }
26
        }
27
        return from ISR;
28
29
   ISR_C(){
30
        if(tas lock){
31
             if(B_attivo = false){
32
                 leggi da PIA2;
33
                 count_car ++;
34
                 if(count_car == N){
35
                      count_car = 0;
36
                      count_mess ++ ;
37
                      B_attivo = true;
38
                      if(count_mess == M){
39
                          disattiva PIA2;
40
                      }
41
                      if(CRA7(B) ==1){
42
                          leggi da PIA1;
43
                          count_car ++ ;
44
                      }
45
                 }
46
            }
47
        }
48
49
        return from ISR;
50
```

# Programma assembly

```
ORG
                         $8000
1
   N
                EQU
                         4
   Μ
                EQU
                         10
3
                DC.B
                         0
   LOCK
   B_ATTIVO
                DC.B
                         0
6
                DC.B
                         0
   COUNT_CAR
   COUNT_MESS
                DC.B
                         0
   MESSAGGE
                DS.B
9
10
                ORG
                         $8100
11
   PIA1D
                EQU
                         $2004
12
   PIA1C
                EQU
                         $2005
```

```
PIA2D
                EQU
                         $2006
                EQU
                         $2007
   PIA2C
15
16
   MAIN
                JSR
                         SETUP_PIA
17
                MOVE.W
                         SR,D0
18
                ANDI.W
                         #$D8FF,D0
19
                MOVE.W
                         DO,SR
20
   LOOP
                END
                         LOOP
21
22
                MOVE.B #0,PIA1C
   SETUP_PIA
23
                MOVE.B #$00,PIA1D
24
                MOVE.B #%00100101,PIA1C
25
                MOVE.B #0,PIA2C
26
                MOVE.B #$00,PIA2D
27
                MOVE.B #%00100101,PIA2C
28
                RTS
29
30
                ORG
                         $8500
31
                MOVEA.L AO,-(A7)
   ISR_B
32
                MOVEA.L A1,-(A7)
33
                MOVEA.L A2,-(A7)
34
                MOVEA.L A3,-(A7)
35
                MOVE.L DO,-(A7)
36
                MOVEA.L A4,-(A7)
37
38
                MOVE.L #PIA1D, AO
39
                MOVE.L #PIA1C,A1
40
                MOVE.L #PIA2D,A2
41
                MOVE.L #PIA2C,A3
42
                MOVE.L #MESSAGE, A4
43
44
                TAS
                         LOCK
45
                MOVE.B B_ATTIVO,DO
46
                CMP.B
                         #0,D0
47
   * se B_attivo=0 e' il turno di B
48
                BNE
                         FINE
49
                MOVE.B COUNT_CAR, DO
50
                MOVE.B (A0), (A4,D0)
51
                ADD.B
                         #1,D0
52
                CMP.B
                         #N,DO
53
                BNE
                         FINE
54
                MOVE.B #0, COUNT_CAR
55
                MOVE.B #1,B_ATTIVO
56
                MOVE.B COUNT_MESS, DO
57
58
                ADD.B
                         #1,D0
                CMP.B
                         #M,DO
59
                BNE
                         LEGGI_C
60
                MOVE.B #$00,(A1)
61
   * controllo se C e' sospeso
62
                MOVE.B (A3),D0
   LEGGI_C
63
                ANDI.B #$80,D0
64
                CMP.B
                         #$80,D0
65
                BNE
                         FINE
66
   * leggo il carattere da C
```

```
MOVE.B COUNT_CAR, DO
68
                 MOVE.B
                          (A2), (A4, D0)
69
70
                 ADD.B
                          #1, COUNT_CAR
    * ripristino il contesto
71
                 MOVEA.L (A7)+,A4
72
                 MOVE.L (A7)+,D0
73
                 MOVEA.L (A7)+,A3
74
                 MOVEA.L (A7)+,A2
75
                 MOVEA.L (A7)+,A1
76
                 MOVEA.L (A7)+, A0
77
                 RTE
78
79
80
                 ORG
                          $8700
81
    ISR_C
                 MOVEA.L AO, -(A7)
82
83
                 MOVEA.L A1,-(A7)
                 MOVEA.L A2,-(A7)
84
                 MOVEA.L A3,-(A7)
85
                 MOVE.L DO,-(A7)
86
                 MOVEA.L A4,-(A7)
87
88
                 MOVE.L #PIA1D, AO
89
                 MOVE.L #PIA1C, A1
90
                 MOVE.L #PIA2D,A2
91
                 MOVE.L #PIA2C,A3
92
                 MOVE.L #MESSAGE, A4
93
94
                 TAS
                          LOCK
95
                 MOVE.B B_ATTIVO,DO
96
                 CMP.B
                          #1,D0
97
    * se B_attivo=1 e' il turno di C
98
                 BNE
                          FINE
99
                 MOVE.B COUNT_CAR, DO
100
                 MOVE.B (A2),(A4,D0)
101
                 ADD.B
                          #1,D0
102
                 CMP.B
                          #N,DO
103
                 BNE
                          FINE
104
                 MOVE.B
                          #0,COUNT_CAR
105
                 MOVE.B #0,B_ATTIVO
106
                 MOVE.B COUNT_MESS,DO
107
                 ADD.B
                          #1,D0
108
                 CMP.B
                          #M,DO
109
                 BNE
                          LEGGI_C
110
                 MOVE.B #$00,(A1)
111
112
    * controllo se B e' sospeso
    LEGGI_C
                 MOVE.B
                          (A1),DO
113
                 ANDI.B
                          #$80,D0
114
                 CMP.B
                          #$80,D0
115
                 BNE
                          FINE
116
117
    * leggo il carattere da B
                 MOVE.B COUNT_CAR, DO
118
                 MOVE.B
                          (A0), (A4, D0)
119
                 ADD.B
                          #1, COUNT_CAR
120
    * ripristino il contesto
```

122	FINE	MOVEA.L	(A7)+,A4
123		MOVE.L	(A7)+,D0
124		MOVEA.L	(A7)+,A3
125		MOVEA.L	(A7)+,A2
126			(A7)+,A1
127		MOVEA.L	(A7)+,A0
128		RTE	
129			
130		END	MAIN