Arquitectura de computadoras

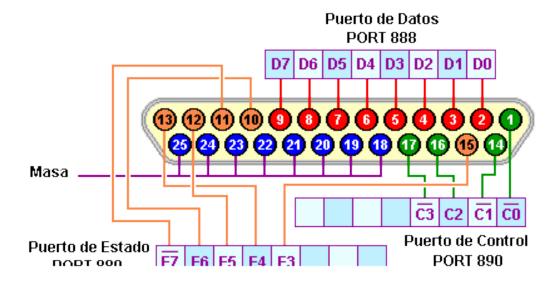
Explicación Práctica 3 Entrada / Salida

Entrada / Salida

- Gran variedad de periféricos con varios métodos de operación, pero todos son más lentos que la CPU y la RAM
- Necesidad de una interface entre el procesador, la memoria y los periféricos
- ► MSX88 utiliza lo que se llama E/S aislada → las direcciones de E/S , llamadas puertos, están separadas de la memoria
 - ▶ **Ventaja**: no existe memoria de E/S mapeada en memoria principal (no se desperdicia espacio)
 - Desventaja: para transferir datos se debe usar instrucciones especiales como IN y OUT.

Puerto paralelo (Centronics)

- Registro de control (bidireccional): 4 bits.
- Registro de estado (entrada): 5 bits.
- Registro de datos (bidireccional): 8 bits.





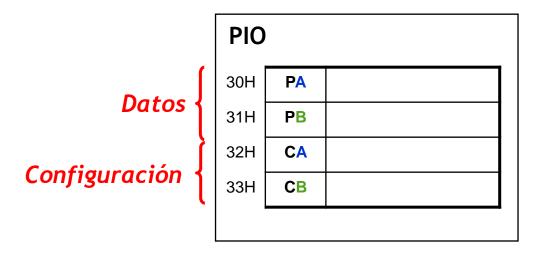


PIO (puerto paralelo E/S)

- Son 2 puertos de 8 bits: A y B.
- Se puede programar cada bit por separado como entrada ó salida.

Posee 4 registros internos de 8 bits:

- ▶ 2 de datos, PA y PB.
- 2 de control CA y CB para programar los bits de PA y PB.



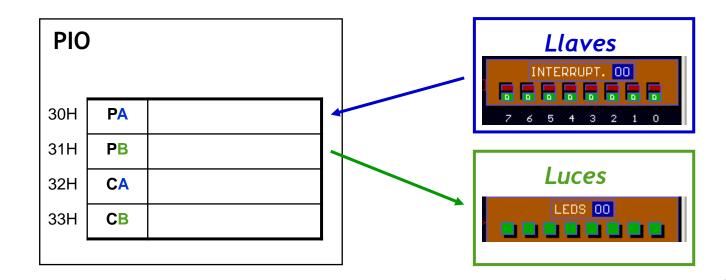
Un bit en **0** en CA/CB selecciona como **salida** a la línea correspondiente en PA/PB

Un bit en **1** en CA/CB selecciona como **entrada** a la línea correspondiente en PA/PB

PIO – Luces y llaves

Encendido/apagado de las luces (periférico de salida) mediante la barra de microconmutadores o llaves (periférico de entrada), ambos comunicados con el microprocesador a través de los puertos paralelos de la PIO.

Implementar un programa que configure la PIO para leer el estado de los microconmutadores y escribirlo en la barra de luces. El programa se debe ejecutar bajo la configuración P1 C0 del simulador. Las llaves se manejan con las teclas 0-7.



PIO – Luces y llaves

PA EQU 30H

PB EQU 31H

CA EQU 32H

CB EQU 33H

ORG 2000H

MOV AL, OFFH

OUT CA, AL

MOV AL, 0

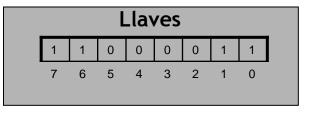
OUT CB, AL

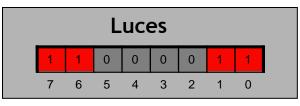
POLL: IN AL, PA

OUT PB, AL

JMP POLL

END





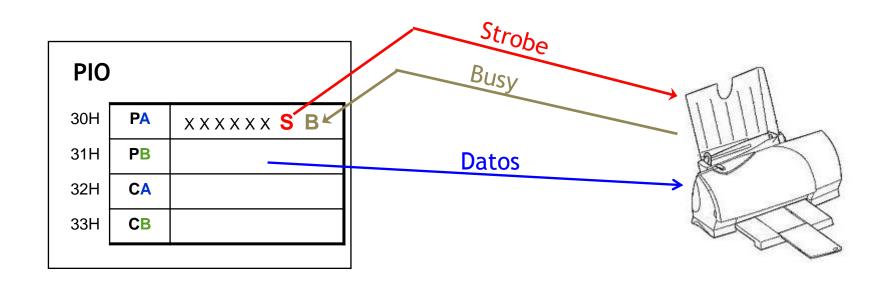
PIO		
30H	PA	
31H	PB	
32H	CA	
33H	СВ	
	•	

PIO – Impresora

PA₀: línea BUSY (entrada)

PA₁: línea STROBE (salida)

PB₀...PB₇: líneas de DATOS (salidas)



PIO – Impresora

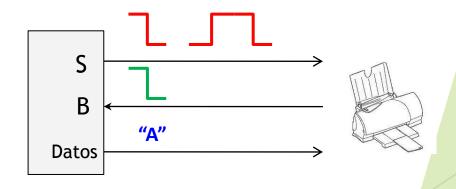
Uso de la impresora a través de la PIO

Escribir un programa que envíe datos a la impresora a través de la PIO. La PIO debe cumplir las funciones de temporización que requiere la impresora para la comunicación.

Ejecutar en configuración **P1 C1** del simulador y presionar **F5** para mostrar la salida en papel. El papel se puede blanquear ingresando el comando **BI**.

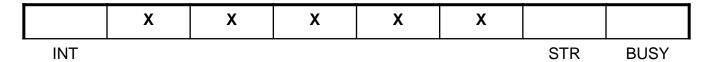
PIO – Impresora

```
PIO EQU 30H
ORG 1000H
MSJ DB
           "ARQUITECTURA DE "
       DB
              "COMPUTADORAS"
FIN
       DB
ORG 2000H
       MOV AL, OFDH
                           CA = 1111 1101 → B= Entrada S=Salida
       OUT PIO+2, AL
       MOV AL, 0
                           CB = 0000 0000 → PB=Salida
       OUT PIO+3, AL
       IN AL, PIO
                            Fuerzo Strobe a 0
       AND AL, OFDH
       OUT PIO, AL
       MOV BX, OFFSET MSJ
                                           Inicializo BX y CL
       MOV CL, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
POLL: IN AL, PIO
                          Leo estado de la linea BUSY y no
       AND AL, 1
                          avanzo hasta que no este libre (0)
       JNZ POLL
       MOV AL, [BX]
                           Coloco el carácter a imprimir
       OUT PIO+1, AL
                           en el puerto de datos (PB)
       IN AL, PIO
       OR AL, 02H
                           Fuerzo Strobe a 1
       OUT PIO, AL
       IN AL, PIO
                           Fuerzo Strobe a 0
       AND AL, OFDH
       OUT PIO, AL
                           BX apunto al siguiente caracter
       INC BX
       DEC CL
       JNZ POLL
       INT 0
END
```



Handshake – Impresora

- ▶ **DATO** (40H): Usado para poner el **byte a imprimir**
- **ESTADO** (41H):



BIT 0 en 0: línea BUSY desactivada

en 1: línea BUSY activada

BIT 1 en 0: línea STROBE desactivada

en 1: línea STROBE activada (generación del pulso automática)

BIT 2...6 \rightarrow No se usan

BIT 7 en 0: modo **POLLING** (no se activa la línea INT)

en 1: modo **INT** (se activa la línea INT cuando BUSY = 0)

HS – Impresora – Polling

Uso de la impresora a través del dispositivo de hand-shaking por consulta de estado (POLLING).

Escribir un programa que envíe datos a la impresora a través del HAND-SHAKE. La comunicación se debe establecer por consulta de estado.

Ejecutar en configuración P1 C2.

HS – Impresora – Polling

```
HAND
HAND EQU 40H
                                                                Dato: 40H
ORG 1000H
                                                              Estado: 41H
MSJ DB
              "FACULTAD DE "
       DB
              "INFORMATICA"
       D B
FIN
ORG 2000H
       IN AL, HAND+1
                                          Se configura el HAND para polling
      AND AL, 7FH
                                          (7FH = 0111 1111)
      OUT HAND+1, AL
      MOV BX, OFFSET MSJ
      MOV CL, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
POLL: IN AL, HAND+1
                                          Leo estado de la linea BUSY y no
       AND AL, 1
                                          avanzo hasta que no este libre (0)
       JNZ POLL
      MOV AL, [BX]
                                          Envío el carácter a imprimir → STROBE AUTOMATICO
      OUT HAND, AL
      INC BX
      DEC CL
       JNZ POLL
       INT 0
END
```

HS – Impresora – INT

Uso de la impresora a través del dispositivo de **hand-shaking** por **interrupción**.

Escribir un programa que envíe datos a la impresora a través del HAND-SHAKE. La comunicación se debe establecer por interrupciones emitidas desde el HAND-SHAKE cada vez que la impresora se desocupa.

Ejecutar en configuración P1 C2.

HS – Impresora – INT

IRET

```
PIC
          EOU 20H
                                                           ORG 2000H
HAND
          EQU 40H
                                                                   MOV BX, OFFSET MSJ
N HND
          EQU 10
                                                                   MOV CL, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
                                                                   CLI
ORG 40
                                                                   MOV AL, OFBH
                                                                                      IMR = 11111011 → INT2 (HAND)
                                                Configuración del
IP HND
          DW RUT HND
                                                                   OUT PIC+1, AL
                                                PIC para atender_
                                                                   MOV AL, N_HND
                                                al HAND
ORG 1000H
                                                                                      Asigno a INT2 el tipo 10
                                                                   OUT PIC+6, AL
          "UNIVERSIDAD"
MSJ DB
                                                                   MOV AL, 80H
     DB
          "NACIONAL DE LA PLATA"
                                                                                       Configuro el HAND para
                                                                   OUT HAND+1, AL
FIN DB
                                                                                       interrupción
                                                                   STI
ORG 3000H
                                                           LAZO: CMP CL, 0
                                                                                       Mientras tenga caracteres para
RUT HND: PUSH AX
                                                                                       imprimir se queda en lazo
                                                                   JNZ LAZO
          MOV AL, [BX]
                           Envía el carácter a
                                                                   IN AL, HAND+1
          OUT HAND, AL
                           imprimir
                                                                                       Deshabilita las
                                                                   AND AL, 7FH
          INC BX
                                                                                       interrupciones
                                                                   OUT HAND+1, AL
          DEC CL
                                                                   INT 0
                           Fin de atención a
          MOV AL, 20H
                                                                   END
                           la interrupción
          OUT PIC, AL
          POP AX
```