Taller de Interrupciones

Organización del Computador 1

Segundo Cuatrimestre 2020

El presente taller consiste en extender una micro-arquitectura diseñada sobre el simulador *Logisim* con el fin de soportar interrupciones. Se buscará implementar un controlador de interrupciones y codificar un programa que haga uso de este módulo.

El simulador se puede bajar desde la página http://www.cburch.com/logisim/ o de los repositorios de Ubuntu. Requiere Java 1.5 o superior. Para ejecutarlo, teclear en una consola java -jar logisim.jar.

Procesador OrgaSmallI

Se adjuntan como parte de este taller las hojas de detalles del procesador OrgaSmallI.

Ejercicios

- (1) Introducción Recorrer la máquina y la hoja de datos, y responder:
 - a) ¿Qué componentes están involucrados en cada paso del ciclo Fetch Decode Execute de la máquina OrgaSmallI?
 - b) ¿En qué parte del ciclo de instrucción (Fetch Decode Excecute) deberían detectarse y atenderse las interrupciones?



- c) ¿Dónde se almacenan las micro-instrucciones?
- d) Explicar cómo podría hallar el micro-programa correspondiente a una instrucción cualquiera.
- e) El taller pasado analizamos algunos micro-programas con micro-instrucciones condicionales ("IF"). ¿Qué mecanismo implementa la máquina para decidir si ejecutar su rama o no?

(2) Interrupt Controller

- a) Desarrollar el componente teniendo en cuenta lo siguiente:
 - El flag I debe encenderse al recibir la señal STI.
 - El flag I debe apagarse al recibir la señal CLI.
 - Al recibir la señal INT se debe almacenar la interrupción de manera asincrónica.
 - Al recibir la señal INTA se debe dejar de almacenar la interrupción.
 - La salida INTR debe valer 1 si y sólo si I = 1 y hubo un pedido de interrupción.

b) Dentro de la Unidad de Control ¿qué sucede si el cable con una X siempre vale 0? ¿Y si siempre vale 1?

Checkpoint 1 -

- (3) Micro-instrucciones Agregar en el archivo microCode.ops las micro-instrucciones necesarias para que:
 - a) Al momento de realizar un Fetch, en caso de haber una interrupción a atender, se sigan los siguientes pasos:
 - guardar el valor de PC en la dirección 0xFF.
 - inhabilitar las interrupciones.
 - informar que ha sido recibida la interrupción.
 - saltar a la rutina de atención de interrupción.
 - b) Las instrucciones STI y CLI manejen a I como corresponde.
 - c) La instrucción IRET habilite las interrupciones y salte a la dirección almacenada en la posición 0xFF.



Responder nuevamente a las preguntas del punto 2b).

Checkpoint 2 -

(4) Ensamblar y correr - Escribir en un archivo, compilar y cargar el siguiente programa:

SET R1, 0x03 SET R2, 0x00 SET R3, rai STR [0x00], R3 STI loop:

CMP R1, R2 JZ fin JMP loop

fin: CLI

halt: JMP halt

rai: DEC R1 IRET

- a) Antes de correr el programa, identificar el comportamiento esperado.
- b) ¿Cuántas interrupciones son necesarias como mínimo para llegar a halt?



c) ¿Qué sucede si se reciben varias interrupciones antes del CMP?



d) ¿Hay algún problema en recibir una interrupción entre el CMP y el JZ?



(5) Programar

Una empresa ferroviaria adquirió un procesador OrgaSmallI para controlar sus trenes de forma segura.

Con el fin de disminuir la velocidad en las curvas y así evitar accidentes, se dispone de un sensor que solicita una interrupción al detectar que se acerca una curva y otra cuando el tren termina de atravesarla.

Además de dicho sensor, se dispone de un dispositivo Motor que lee la dirección 0xF0 periódicamente y, dependiendo del valor obtenido, realiza distintas acciones:

0x0C Cambia a velocidad para curva.

0x0F Cambia a velocidad máxima.

Para tranquilidad de los altos mandos de la empresa, se nos pide que dichos valores se escriban constantemente en la dirección mencionada.

Por último, nos piden que manejemos la bocina del tren, cuya intensidad controlamos escribiendo en la **dirección 0xF1**. Se nos pide que comience con el valor 2, y cada 32 curvas atravesadas con éxito, incrementemos su intensidad en 1 para compartir nuestra alegría con el pueblo.

Escribir un programa que maneje el tren como corresponde.

