

# **P1: Network device driver**

**Ad Nunes Ribeiro (11200620), Eduardo Dias Defreyn (11203780),  
Ricardo do Nascimento Boing (14200760)**

Bacharelado em Ciência da Computação -- Universidade Federal de Santa Catarina (UFSC)  
Campus Reitor João David Ferreira Lima, 88.040-900 -- Florianópolis -- SC -- Brasil

adnunesribeiro@gmail.com; eduardo\_dududex@hotmail.com; ricardoboing.ufsc@gmail.com

## **1. Network device driver (i82557a)**

O grupo não conseguiu implementar o driver para placa i82557a.

## **2. Testes no PCNet32**

Considerando que não foi desenvolvido um driver, para placa i82557a, o grupo utilizou a PCNet32 para realizar os testes solicitados pelo professor. Os testes se encontram na pasta tests\_sos, pois em nossas máquinas só foi possível obter sucesso na compilação (com make, make veryclean e make run APPLICATION) se houvesse apenas um teste na pasta app. Ou seja, toda vez que for executar um teste deve-se move-lo para pasta app e remover o teste existe.

### **2.1. Teste demonstrando a operação do driver com DMA, tanto para recepção quanto para transmissão (1 pt)**

O teste implementado em dma.cc serve para validar este item. A ideia é que, em casos de não utilização do DMA, um dispositivo I/O utiliza a CPU 100% do tempo, e com DMA é possível executar outras tarefas enquanto o dispositivo I/O não retorna. Desse modo, considerando a sugestão do professor de implementar uma função fibbonacci, foi obtido o tempo da execução do fibbonacci, depois o tempo do envio da mensagem pela rede, e depois executado os dois em conjunto (através de duas threads). O resultado, mostrado na Fig. 1, demonstra o paralelismo das operações fibbonacci e I/O.

```
qemu-debug-log -d int,page,mmu,pcall,unimp,cpu_reset...
qemu-system-i386: warning: nic eth1 has no peer

Setting up this machine as follows:
  Processor: 1 x IA32 at 2496 MHz (BUS clock = 125 MHz)
  Memory: 262144 Kbytes [0x00000000;0x10000000]
  User memory: 261820 Kbytes [0x00000000;0x0ffaf000]
  PCI aperture: 28232 Kbytes [0xfd000000;0xfeb92020]
  Node Id: will get from the network!
  Position: (10,10,0)
  Setup: 22272 bytes
  APP code: 53328 bytes      data: 608 bytes
SOS::SOS
SOS::send
SOS::SOS
SOS::send
NIC: 499s.
CPU BOUND: 125s.
NIC + CPU BOUND: 500s.
The last thread has exited!
Rebooting the machine ...
reading from file p-dma.pcap, link-type EN10MB (Ethernet)
Press [Enter] key to close ...
```

**Figura 1.** Teste de DMA.

## **2.2. Teste demonstrando o tratamento de overflow dos buffers, tanto de recepção quanto de transmissão (1 pt)**

O teste overflow.cc mostra o envio de 250 pacotes de 1000 bytes de um QEMU para outro. O QEMU receptor possui um delay, antes de começar a receber pacotes, para permitir o overflow no buffer. A Fig. 2 mostra as estatísticas do QEMU receptor, onde é possível visualizar o recebimento dos 250 pacotes.

```
qemu-debug-log -d int,page,mmu,pcall,unimp,cpu_reset...
SOS::rcv | saiu _semaphore->p
PCNet32::receive
SOS::rcv | entrou _semaphore->p
SOS::rcv | saiu _semaphore->p
PCNet32::receive
SOS::rcv | entrou _semaphore->p
SOS::rcv | saiu _semaphore->p
PCNet32::receive
SOS::rcv | entrou _semaphore->p
SOS::rcv | saiu _semaphore->p
PCNet32::receive
SOS::rcv | entrou _semaphore->p
SOS::rcv | saiu _semaphore->p
PCNet32::receive
Statistics
Tx Packets: 0
Tx Bytes: 0
Rx Packets: 250
Rx Bytes: 375000
SOS::~SOS
The last thread has exited!
Rebooting the machine ...
reading from file overflow.pcap, link-type EN10MB (Ethernet)
Press [Enter] key to close ...
```

**Figura 2.** Resultado do teste de overflow.

### 2.3. Teste demonstrando o fluxo de pacotes de rede entre o driver e a aplicação, considerando o desacoplamento do mecanismo de tratamento de interrupções, o escalonamento e transferência dos dados para o escopo da aplicação (5 pt)

A classe SOS foi criada para interagir com a aplicação, com o objetivo de enviar e receber dados da rede. A SOS possui funções para enviar e receber dados, sem que haja a necessidade de utilizar diretamente o device driver. Por não conseguirmos criar a classe em um arquivo separado, utilizamos os arquivos .h e .cc de um protocolo já existente: IP (ip.h e ip.cc). Apesar de serem declarados nos mesmos arquivos, as classes SOS e IP não possuem nenhum vínculo. As Fig. 3 e Fig. 4 mostram a declaração e implementação da classe SOS.

```
415 class SOS: private NIC<Ethernet>::Observer {
416 public:
417     typedef unsigned char Protocol;
418     typedef Ethernet::Buffer Buffer;
419     typedef Data_Observer<Buffer, Protocol> Observer;
420     typedef Data_Observer<Buffer, Protocol> Observed;
421     typedef NIC<Ethernet>::Address NIC_Address;
422
423     enum {
424         PROTOCOL_SOS = 0x88,
425         PROTOCOL_SOS_1 = 0x89
426     };
427
428     SOS(unsigned short prot);
429     ~SOS();
430
431     void send(char data[]);
432     void rcv(char data[]);
433     void statistics();
434
435     static void attach(Observer * obs, const Protocol & prot) { _observed.attach(obs, prot); }
436     static void detach(Observer * obs, const Protocol & prot) { _observed.detach(obs, prot); }
437
438     static NIC_Address nic_address() { return SOS::nic->address(); }
439
440 protected:
441     void update(Ethernet::Observed * obs, const Ethernet::Protocol & prot, Buffer * buf);
442
443 protected:
444     static Observed _observed;
445     static NIC<Ethernet> * nic;
446     Semaphore* _semaphore;
447     unsigned short protocol;
448
449 };
```

**Figura 3.** Declaração e implementação da classe SOS.

```

197 SOS::SOS(unsigned short prot) {
198     using namespace EPOS;
199     OStream cout;
200     cout << "SOS::SOS" << endl;
201
202     protocol = prot;
203
204     SOS::nic = Traits<Ethernet>::DEVICES::Get<0>::Result::get(0);
205     SOS::nic->attach(this, protocol);
206
207     _semaphore = new Semaphore(0);
208 }
209 SOS::~SOS() {
210     using namespace EPOS;
211     OStream cout;
212     cout << "SOS::~SOS" << endl;
213
214     SOS::nic->detach(this, protocol);
215     delete _semaphore;
216 }
217 void SOS::update(NIC<Ethernet>::Observed * obs, const NIC<Ethernet>::Protocol & prot, Buffer * buf)
218 {
219     using namespace EPOS;
220     OStream cout;
221     cout << "SOS::update | _semaphore->v" << endl;
222
223     _semaphore->v();
224 }
225
226 void SOS::send(char data[]) {
227     using namespace EPOS;
228     OStream cout;
229     cout << "SOS::send" << endl;
230
231     SOS::nic->send(nic->broadcast(), protocol, data, nic->mtu());
232 }
233 void SOS::rcv(char data[]) {
234     using namespace EPOS;
235     OStream cout;
236     cout << "SOS::rcv | entrou _semaphore->p" << endl;
237
238     _semaphore->p();
239
240     cout << "SOS::rcv | saiu _semaphore->p" << endl;
241
242     NIC<Ethernet>::Address src;
243     NIC<Ethernet>::Protocol prot;
244     SOS::nic->receive(&src, &prot, data, 1000);
245 }

```

**Figura 4.** Implementação dos métodos da classe SOS.

Os testes implementados em `conexao.cc`, `protocolo.cc`, `dma.cc` e `overflow.cc`, na pasta `tests_sos` (raiz do projeto), servem para validar este item.

#### 2.4. Teste demonstrando a operação do driver suportando a comunicação entre dois QEMUs (1 pt)

Os testes implementados em `conexao.cc`, `protocolo.cc`, `dma.cc` e `overflow.cc` demonstram a troca de mensagens entre os dois QEMUS.

#### 2.5. Teste demonstrando a operação do driver com interrupções (1 pt)

Os testes implementados em `conexao.cc`, `protocolo.cc`, `dma.cc` e `overflow.cc` demonstram a operação do PCNet32 com interrupções. Isso porque, na classe `SOS::rcv` é feito o bloqueio da thread da aplicação (dando um `semaphoro->p()`) até que uma interrupção seja recebida e um notify chame a função `update`. A função `update` é responsável por desbloquear a thread da aplicação (dando um `semaphoro->v()`).

## **2.6. Teste demonstrando a interoperabilidade com outros protocolos (1 pt)**

O teste `conexao.cc` utiliza um tipo de protocolo diferente daquele utilizado pelo teste `protocolo.cc`, para enviar/receber uma mensagem. Os dois protocolos demonstram que o PCNet32 pode ser utilizado por mais de um tipo de protocolo.