Sistemas Operativos I

"A computer terminal is not an old lump of a television with a typewriter keyboard sitting in front of it. It is an interface connecting body and spirit with the universe and enabling bits of it to be moved around."

Douglas Adams

2022

Rafael Ignacio Zurita <<u>rafa@fi.uncoma.edu.ar</u>>

Advertencia: Estos slides traen ejemplos.

No copiar (ctrl+c) y pegar en un shell o terminal los comandos aquí presentes.

Algunos no funcionarán, porque al copiar y pegar tambien van caracteres "ocultos" (no visibles pero que están en el pdf) que luego interfieren en el shell.

Sucedió en vivo :)

Conviene "escribirlos" manualmente al trabajar.

Contenido:

- Repaso de E/S arquitectura
- Diferentes dispositivos
- Controladores de dispositivos (drivers)
 - Posibilidad 1: una interfaz para cada tipo
 - Posibilidad 2: una abstracción suficiente
- Ejemplo Xinu y Linux

Dispositivos de E/S diferentes:

- Terminales e interfaces serie (ej. UART)
- Teclados
- Mouse
- Camara de video
- Disco rígido
- Placa gráfica
- Dispositivo ethernet
- Cintas de backup

Dispositivos de E/S diferentes:

- Terminales e interfaces serie (ej. UART)
- Teclados
- Mouse
- Camara de video
- Disco rígido
- Placa gráfica
- Dispositivo ethernet
- Cintas de backup

Dispositivos de E/S diferentes:

- Terminales e interfaces serie (ej. UART)
- Teclados
- Mouse
- Camara de video
- Disco rígido
- Placa gráfica
- Dispositivo ethernet
- Cintas de backup

Consultas: ¿Orientado a bloques o a bytes? ¿De entrada o salida? ¿Soporta acceso aleatorio? ¿Puede haber mas de un dispositivo físico del mismo tipo?

Tasa de transferencia de datos según dispositivo de E/S

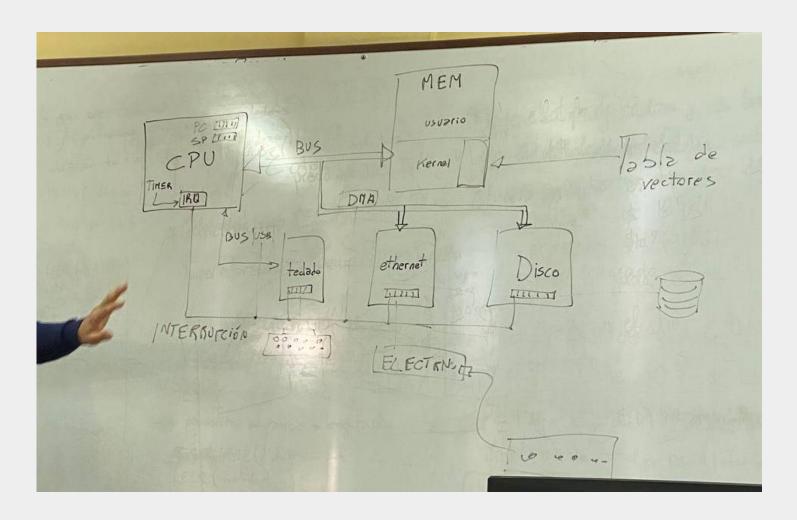
| PCI Express Version | Bandwidth * | Bandwidth # | Encoding | Year Released |
|------------------------|-------------|-------------|-----------|---------------|
| 1.0 | 250MB/s | (2 GB/s) | 8b/10b | 2002 |
| 2.0 | 500MB/s | (4 GB/s) | 8b/10b | 2007 |
| 3.0 | 1000MB/s | (~ 8 GB/s) | 128b/130b | 2010 |

| SATA revision | Bandwidth (Coded) | Bandwidth (Actual) | Year |
|---------------|-------------------|------------------------|------|
| 1.0 | 1.5 Gbit/s | 1.2 Gbit/s (150MB/s) * | 2003 |
| 2.0 | 3 Gbit/s | 2.4 Gbit/s (300MB/s) * | 2005 |
| 3.0 | 6 Gbit/s | 4.8 Gbit/s (600MB/s) * | 2009 |

^{* 8}b/10b encoding

| Device | Data rate |
|--------------------------|---------------|
| Keyboard | 10 bytes/sec |
| Mouse | 100 bytes/sec |
| 56K modem | 7 KB/sec |
| Scanner at 300 dpi | 1 MB/sec |
| Digital camcorder | 3.5 MB/sec |
| 4x Blu-ray disc | 18 MB/sec |
| 802.11n Wireless | 37.5 MB/sec |
| USB 2.0 | 60 MB/sec |
| FireWire 800 | 100 MB/sec |
| Gigabit Ethernet | 125 MB/sec |
| SATA 3 disk drive | 600 MB/sec |
| USB 3.0 | 625 MB/sec |
| SCSI Ultra 5 bus | 640 MB/sec |
| Single-lane PCle 3.0 bus | 985 MB/sec |
| Thunderbolt 2 bus | 2.5 GB/sec |
| SONET OC-768 network | 5 GB/sec |

Visión general en bloques de una computadora



Mecanismos de programación de E/S

- programada (polling/consulta)
- interrupciones
- dma

Modo de acceso a registros de E/S

- mapeado en memoria
- aislado (por instrucciones específicas)

Controladores de Dispositivos de E/S (DRIVERS):

- Conjunto de funciones que realizan Entrada o Salida (I/O) en un dispositivo.
- Suele contener código específico para manejar el dispositivo.
- Incluye funciones para leer o recibir datos, controlar el dispositivo, y manejar las interrupciones.
- El código se divide conceptualmente en dos partes:

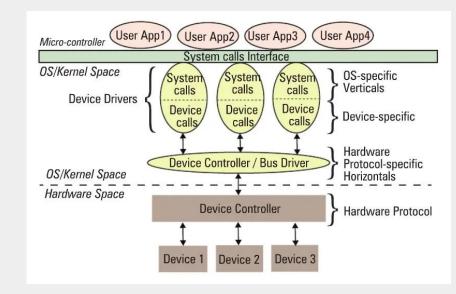
User App4 User App1 (User App3 User App2) Micro-controller System calls Interface OS/Kernel Space **OS-specific** System System Verticals calls calls calls Device Drivers Device Device Device Device-specific calls calls Hardware Device Controller / Bus Driver Protocol-specific OS/Kernel Space Horizontals Hardware Space **Device Controller** Hardware Protocol

Upper half: limitada interacción con el hw (buffer)

Lower half: limitada interacción con la aplicación (buffer)

Controladores de Dispositivos de E/S (DRIVERS):

- Los procesos podrían llegar a ser bloqueados (depende de la implementación)
 - para enviar (esperar a dispositivo LISTO)
 - para recibir
- ¿Cómo coordinar procesos y drivers?



Upper half : limitada interacción con el hw (buffer)

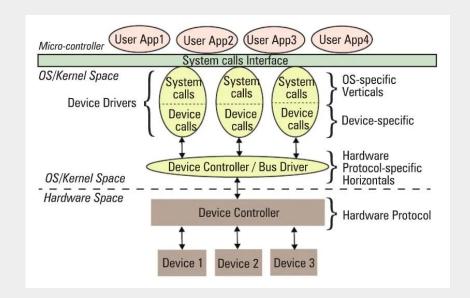
Lower half: limitada interacción con la aplicación (buffer)

Controladores de Dispositivos de E/S (DRIVERS):

- Los procesos podrían llegar a ser bloqueados (depende de la implementación)
 - para enviar (esperar a dispositivo LISTO)
 - para recibir
- ¿Cómo coordinar procesos y drivers?

Utilizando mecanismos estándar del OS

- semáforos
- pasaje de mensajes
- resume/suspend



Upper half: limitada interacción con el hw (buffer)

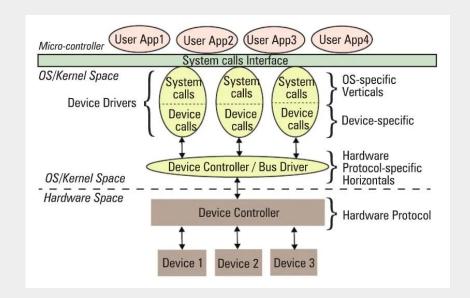
Lower half: limitada interacción con la aplicación (buffer) Cuidado: esta sección no puede bloquearse

Controladores de Dispositivos de E/S (DRIVERS):

- Los procesos podrían llegar a ser bloqueados (depende de la implementación)
 - para enviar (esperar a dispositivo LISTO)
 - para recibir
- ¿Cómo coordinar procesos y drivers?

Utilizando mecanismos estándar del OS

- semáforos (Xinu)
- pasaje de mensajes
- resume/suspend



Upper half: limitada interacción con el hw (buffer)

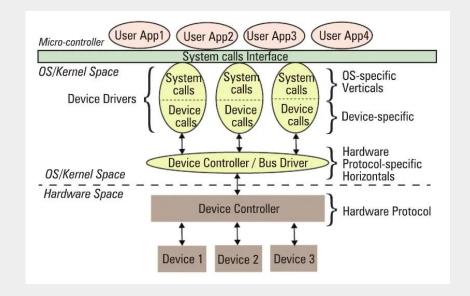
Lower half: limitada interacción con la aplicación (buffer) Cuidado: esta sección no puede bloquearse

Controladores de Dispositivos de E/S (DRIVERS):

- Los procesos podrían llegar a ser bloqueados (depende de la implementación)
 - para enviar (esperar a dispositivo LISTO)
 - para recibir

Utilizando mecanismos estándar del OS

- semáforos (Xinu)
- pasaje de mensajes
- resume/suspend



Read: aplicación realiza un wait()

Write: aplicación realiza un wait() (Trick: el semáforo se interpreta como "espacio disponible")

Lower half: limitada interacción con la aplicación (buffer) Cuidado: esta sección no puede bloquearse

Diseño e implementación de un controlador de hardware (driver) para un dispositivo de E/S

- Conocer las direcciones de los registros de hardware
- Programar E/S básica para conocer su funcionamiento
- Desarrollar una rutina de atención de interrupciones
- Desarrollar conjunto de rutinas útiles
 - cada driver con funciones específicas (ej. 0S embebidos)
 - utilizar un paradigma general

Diseño e implementación de un controlador de hardware (driver) para un dispositivo de E/S

- Desarrollar conjunto de rutinas (interface / system calls)
 - cada driver con funciones específicas (ej. OS embebidos)
 - utilizar un paradigma general

| Device | I/O paradigm | |
|------------------|---|--|
| hard drive | move to a position and transfer a block of data | |
| keyboard | accept individual characters as entered | |
| printer | transfer an entire document to be printed | |
| audio output | transfer a continuous stream of encoded audio | |
| wireless network | send or receive a single network packet | |

Diseño e implementación de un controlador de hardware (driver) para un dispositivo de E/S

Desarrollar conjunto de rutinas (syscalls). Ejemplo UNIX (Linux, Mac OS, BSD)

- Los dispositivos se acceden mediante el sistema de archivos (ej. /dev/video0)
- Un conjunto general de funciones (paradigma open, read, write, close)
- Oculta los detalles del hardware y presenta una intefaz de alto nivel

```
open()
read()
write()
close()
seek()
ioctl() (en Xinu control)
Inicialización : init(), probe() (autoconfiguración)
```

Uniform interfacing for device drivers
Buffering
Error reporting
Allocating and releasing dedicated devices
Providing a device-independent block size

Figure 5-13. Functions of the device-independent I/O software.

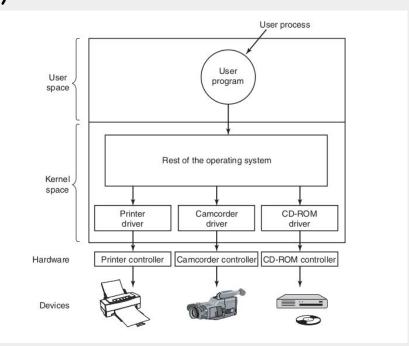
Diseño e implementación de un controlador de hardware (driver) para un dispositivo de E/S

Desarrollar conjunto de rutinas únicas (syscalls) para todos los dispositivos de E/S.

Abstracción de alto nivel.

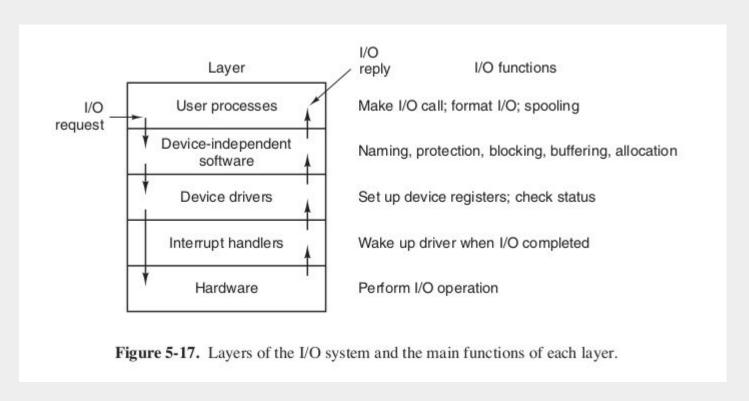
Paradigma uniforme Ejemplo UNIX (Linux, Mac OS, BSD)

```
open()
read()
write()
close()
seek()
ioctl() (en Xinu control)
Inicialización : init(), probe() (autoconfiguración)
```



Diseño e implementación de un controlador de hardware (driver) para un dispositivo de E/S

Driver con Dos secciones : upper-half y lower-half



Diseño e implementación de un controlador de hardware (driver) para un dispositivo de E/S

- Se requiere una Estructura de Datos de Buffering circular (para comunicación entre el upper-half y el lower-half)
- Ejemplo de tty en Xinu
 - read(), getc(), ISR de entrada
 - write(), putc(), ISR de salida

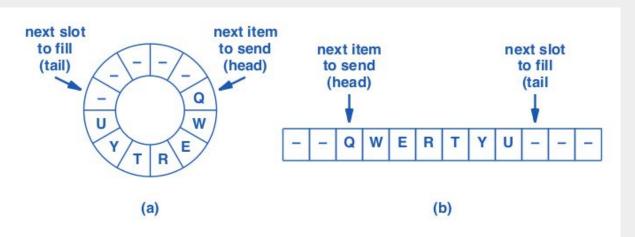


Figure 15.2 (a) A circular output buffer acting as a queue, and (b) the implementation with an array of bytes.

Ejemplo : driver tty de Xinu (/device/tty/). CONSOLE

Una aplicación que lo utiliza es el shell, para acceder a los datos de Entrada (teclado de la CONSOLA) y mostrar la Salida (pantalla de la CONSOLA).

ttygetc() - syscall del driver tty (upper-half):

Devuelve un byte desde el buffer del driver. Bloquea si el buffer del driver está vacío.

ttyhandle_in() - ISR del driver tty (lower-half):

Modifica el buffer del driver, agregando valores de entrada.

También señaliza el semáforo de sincronización entre el upper-half y el lower-half.

```
Read one character from a tty device (interrupts disabled)
devcall ttygetc(
                                         /* Entry in device switch table */
          struct dentry *devptr
{
                                         /* Character to return
        char
                ch;
        struct ttycblk *typtr;
                                         /* Pointer to ttytab entry
        typtr = &ttytab[devptr->dvminor];
        /* Wait for a character in the buffer and extract one character */
        wait(typtr->tyisem);
        ch = *typtr->tyihead++;
        /* Wrap around to beginning of buffer, if needed */
        if (typtr->tyihead >= &typtr->tyibuff[TY IBUFLEN]) {
                typtr->tyihead = typtr->tyibuff;
        }
        /* In cooked mode, check for the EOF character */
        if ( (typtr->tyimode == TY IMCOOKED) && (typtr->tyeof) &&
             (ch == typtr->tyeofch) ) {
                return (devcall)EOF;
        return (devcall)ch;
```