

Grupo ARCOS
Departamento de Informática
Universidad Carlos III de Madrid

Lección 3a

procesos, periféricos, *drivers* y servicios ampliados

Diseño de Sistemas Operativos
Grado en Ingeniería Informática y Doble Grado I.I. y A.D.E.



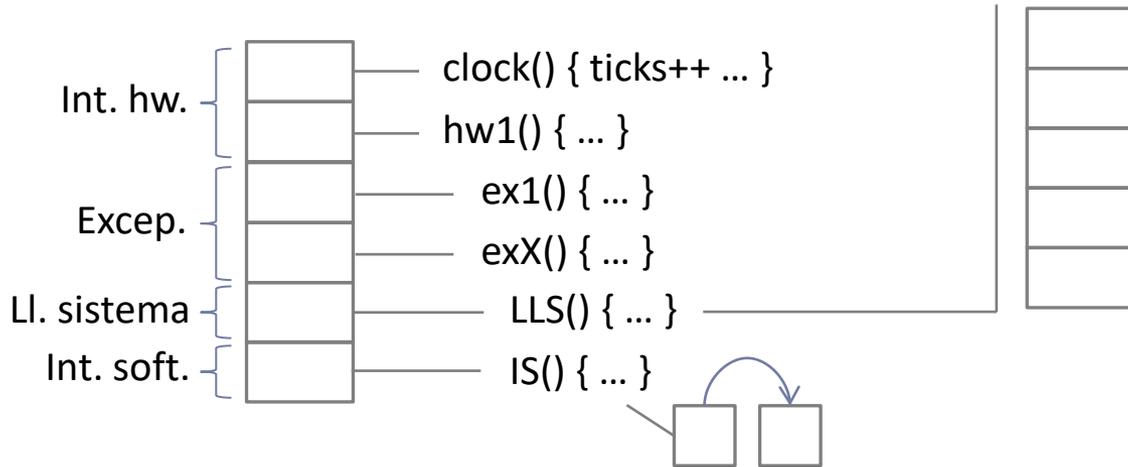
Contexto...

En el tema 2 se introducía el funcionamiento interno del núcleo del sistema operativo: **interrupciones software, llamadas al sistema, excepciones e interrupciones hardware**



system_lib

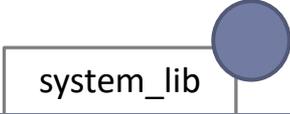
U
K



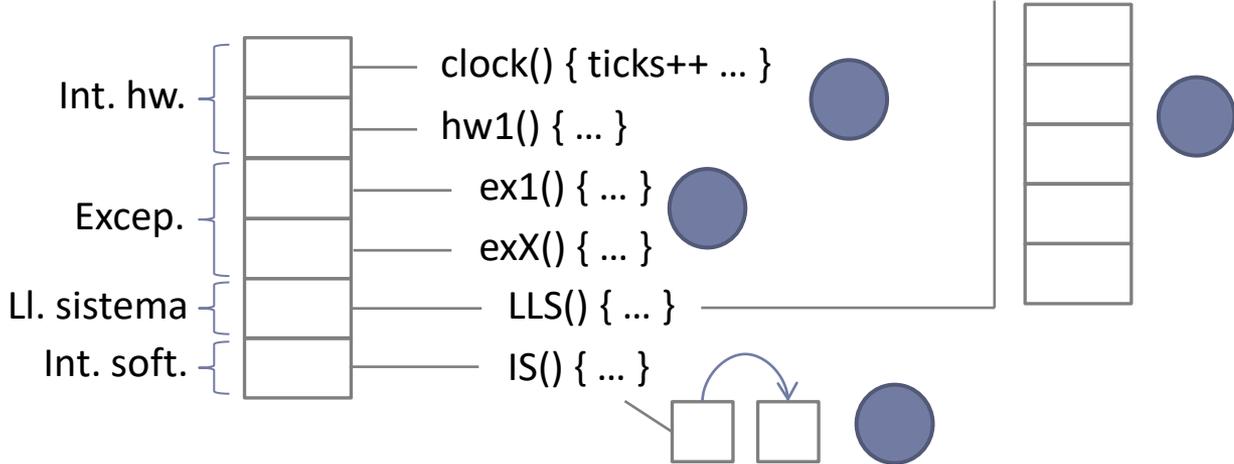
Periférico

Contexto...

En el tema 2 se insistía del funcionamiento interno del núcleo del sistema operativo en que **no siempre todo lo que hay que hacer está en una única localización**



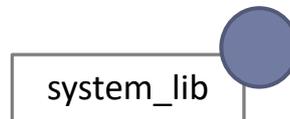
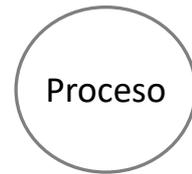
U
K



Periférico

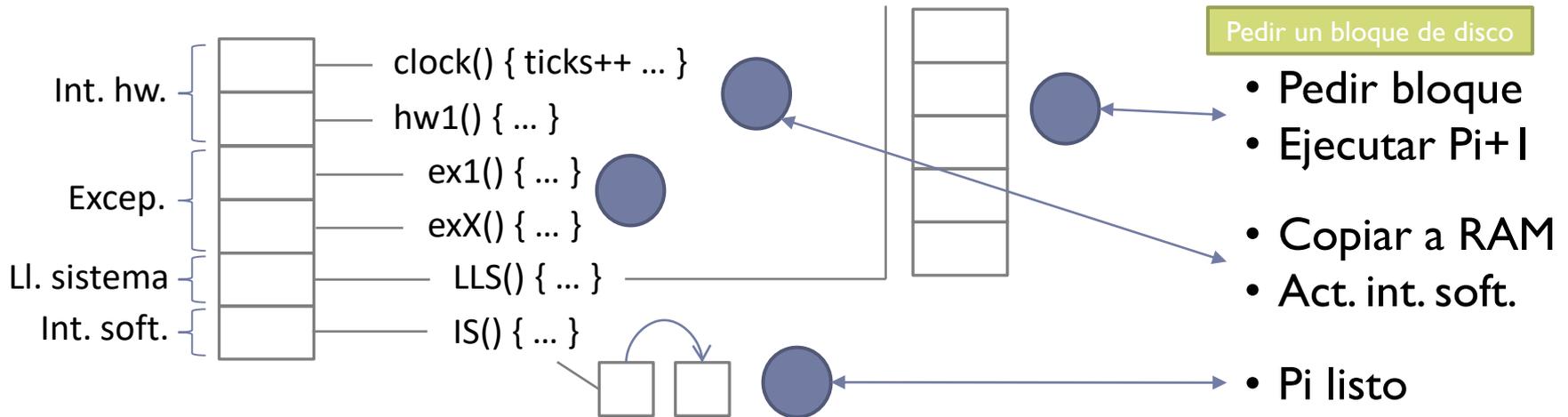
Contexto...

Primero **conocer qué hay que hacer**
(qué modelo de funcionamiento se desea tener)
y luego cómo desplegarlo en el sistema operativo (**datos + funciones**)



U

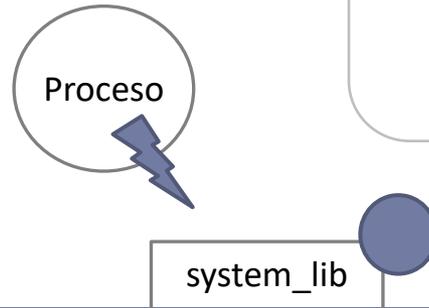
K



Periférico

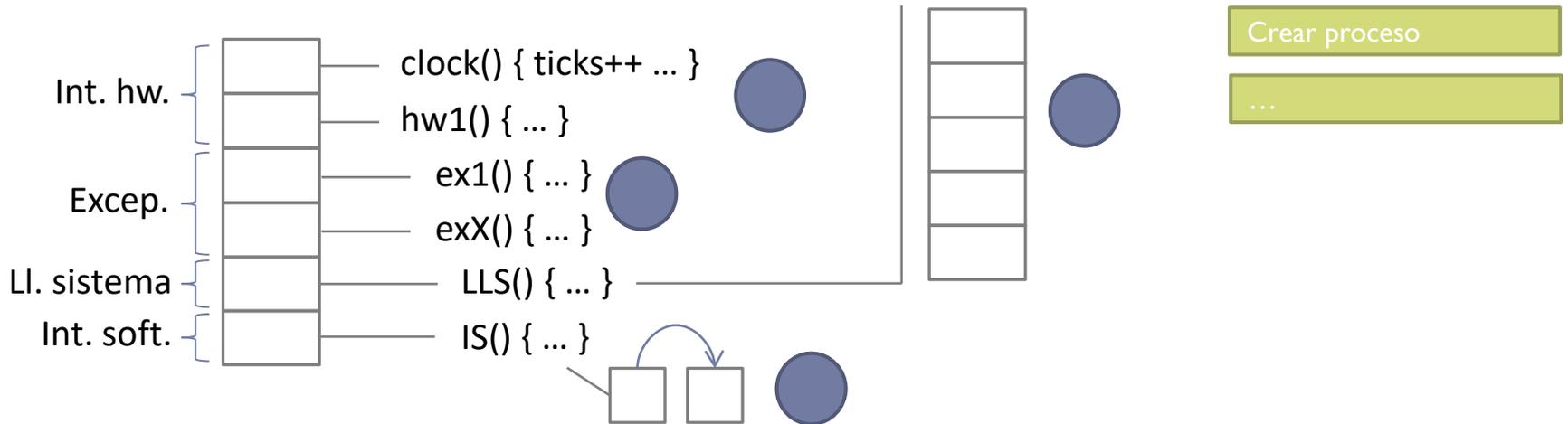
Objetivos...

En el tema 3 se introducirá los aspectos del funcionamiento relativos a la **gestión de procesos...**



U

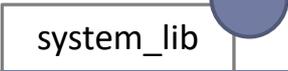
K



Periférico

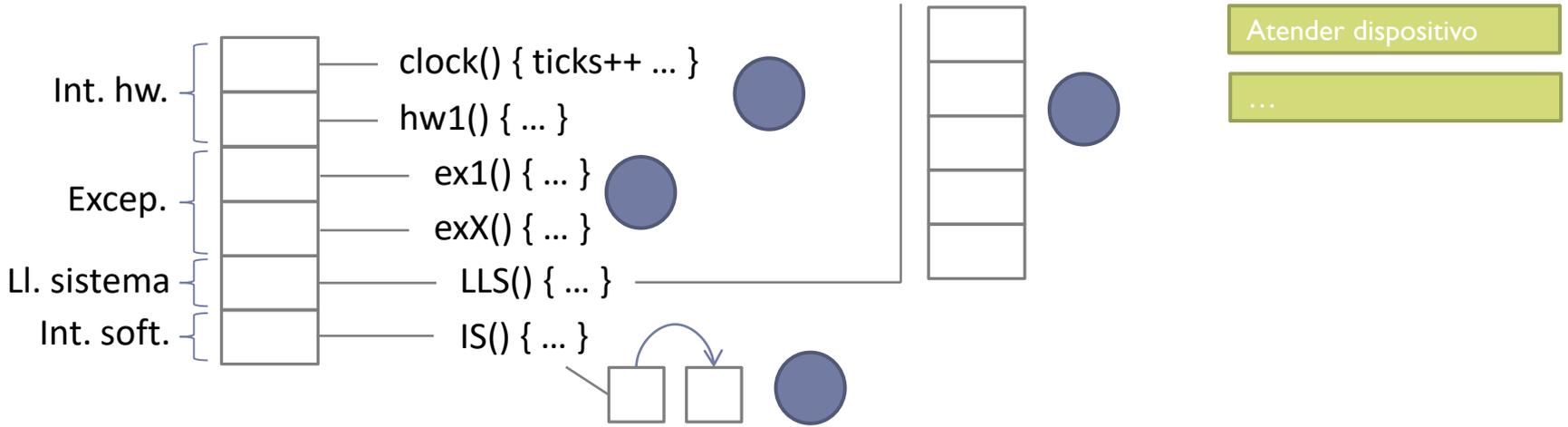
Objetivos...

En el tema 3 se introducirá los aspectos del funcionamiento relativos a la **gestión de dispositivos...**

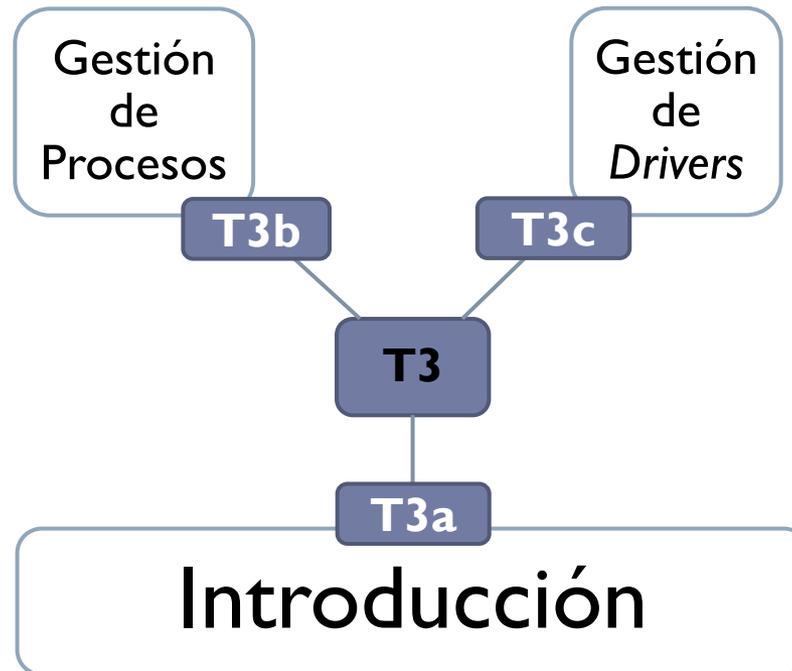


U

K



Contexto...



A recordar...

Antes de clase

Clase

Después de clase

Preparar los pre-requisitos.

Estudiar el material asociado a la **bibliografía**:
las transparencias solo no son suficiente.
Preguntar dudas (especialmente tras estudio).

Ejercitar las competencias:

- ▶ Realizar todos los **ejercicios**.
- ▶ Realizar los **cuadernos de prácticas** y las **prácticas** de forma progresiva.

Ejercicios, cuadernos de prácticas y prácticas

	Ejercicios ✓	Cuadernos de prácticas ✓	Prácticas ✓
b	<p>© copyright all rights reserved</p> <p>Grado en Ingeniería Informática Diseño de Sistemas Operativos [3b] Planificación y procesos</p> <p>ARCOS</p> <p>Grupo: ____ NIA: _____ Nombre y apellidos: _____</p> <p>Ejercicio 1</p> <p>Considérese un sistema operativo que usa un algoritmo de planificación de procesos <i>round-robin</i> con una rodaja de 100 ms. Supóngase que se quiere compararlo con un algoritmo de planificación expulsiva por prioridades en el que cada proceso de usuario tenga una prioridad estática fijada en su creación. Dado el siguiente fragmento de programa, se pide analizar su comportamiento usando el planificador original y, a continuación, hacerlo con el nuevo modelo de planificación planteado. Para cada modelo de planificación, se deberá especificar la secuencia de ejecución de ambos procesos (se tendrán en cuenta sólo estos procesos) hasta que, o bien un proceso llame a la función P2 o bien el otro llame a P4.</p> <p>NOTA: La escritura en una tubería no bloquea al escritor a no ser que la tubería esté llena (situación que no se da en el ejemplo). Además, en este análisis se supondrá que a ninguno de los dos procesos se les termina el cuanto de ejecución.</p> <p>...</p>	<p>DISEÑO DE SISTEMAS OPERATIVOS</p> <p>GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA DOBLE GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA Y ADMINISTRACIÓN DE EMPRESAS</p> <p>uc3m Universidad Carlos III de Madrid</p>	<p>DISEÑO DE SISTEMAS OPERATIVOS</p> <p>GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA</p>  <p>UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID</p> <p>Planificación de procesos</p> <p>David DEL RÍO ASTORGA</p>
c	<p>© copyright all rights reserved</p> <p>Grado en Ingeniería Informática Diseño de Sistemas Operativos [3c] Drivers y servicios ampliados</p> <p>ARCOS</p> <p>Grupo: ____ NIA: _____ Nombre y apellidos: _____</p> <p>Ejercicio 1</p> <p>Una compañía de accesorios informáticos ha creado un ratón y su correspondiente driver para sistema operativo básico (como el que está siendo presentado en pseudocódigo en la asignatura) cuya funcionalidad definida por su interfaz al usuario es:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Funciones <i>open/close</i>: Para establecer el acceso al ratón o liberarlo • Función <i>read</i>: Para obtener la posición actual del ratón. <p>Se ha fabricado una nueva versión del ratón que permite configurar la precisión del mismo indicando la distancia entre posiciones consecutivas. Por tanto, resulta necesario modificar el driver del ratón para añadir dicha funcionalidad.</p> <p>Para realizar esto disponemos de la función:</p> <pre>Modificar_precision (int valor);</pre>	<p>Introducción a un driver de teclado con Linux/Ubuntu</p>	

Lecturas recomendadas

Base



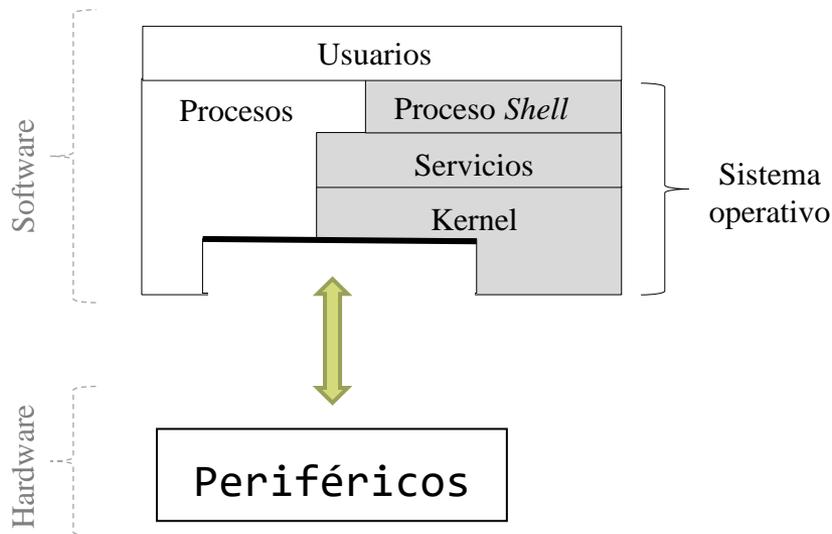
1. Carretero 2007:
 1. Cap.7

Recomendada



1. Tanenbaum 2006(en):
 1. Cap.3
2. Stallings 2005(en):
 1. Parte tres
3. Silberschatz 2006:
 1. Cap. Sistemas de E/S

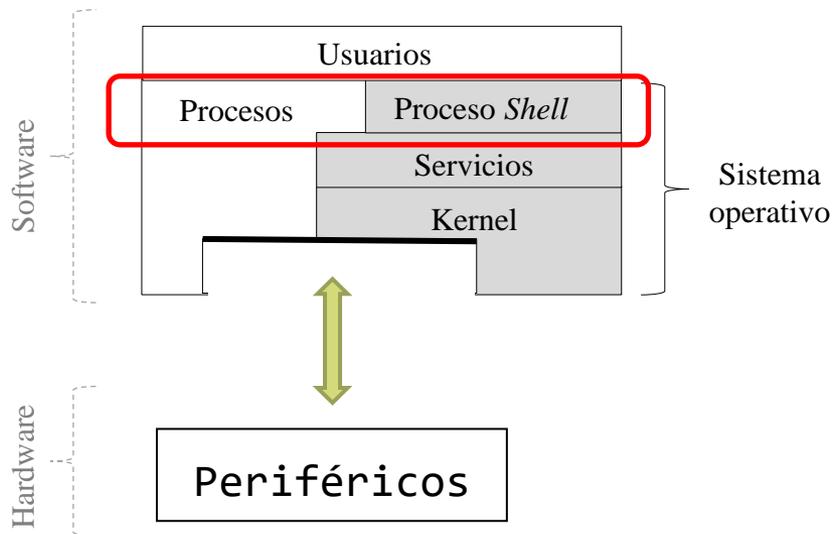
Contenidos



► **Procesos**

► **Periféricos**

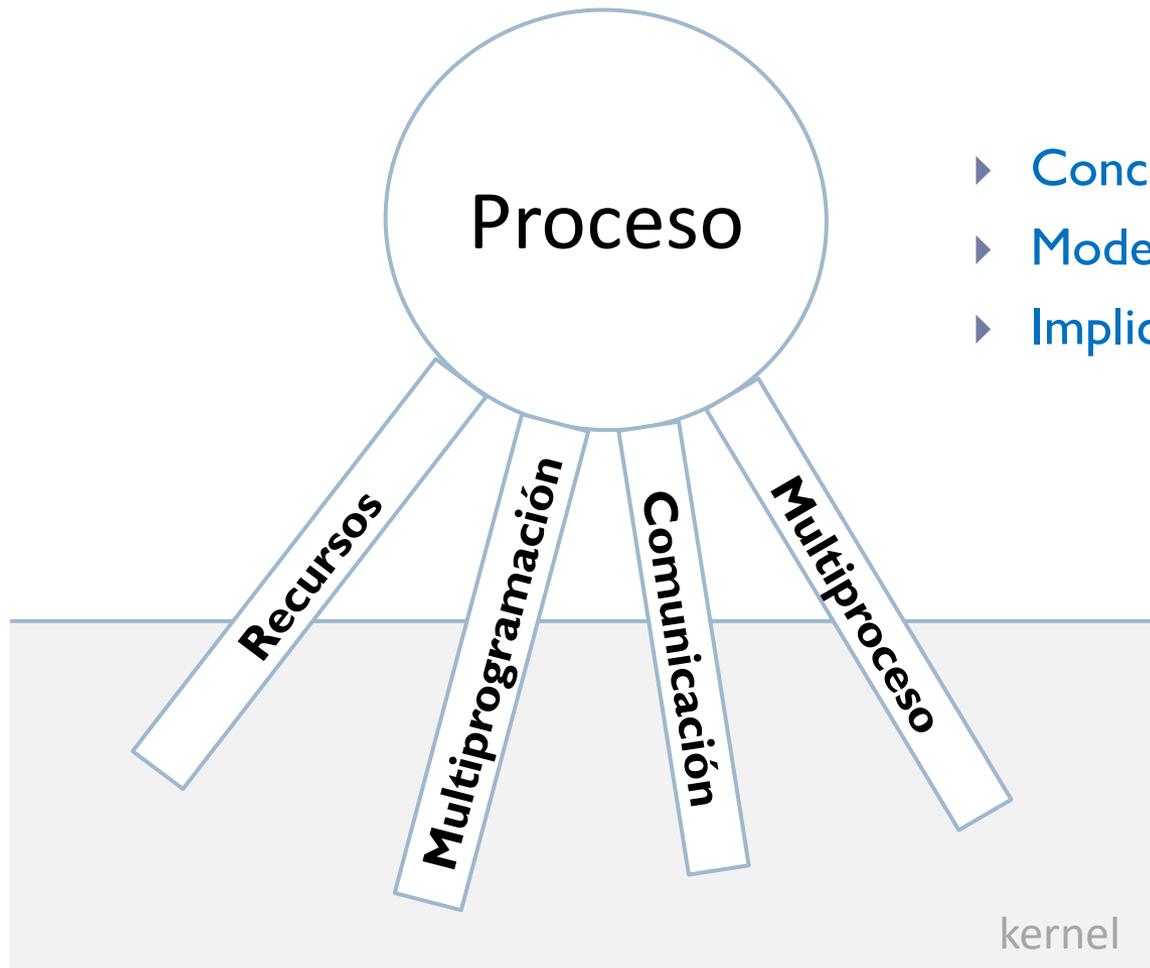
Contenidos



► **Procesos**

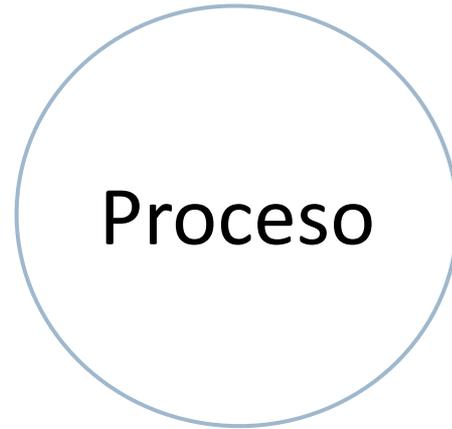
► **Periféricos**

Introducción



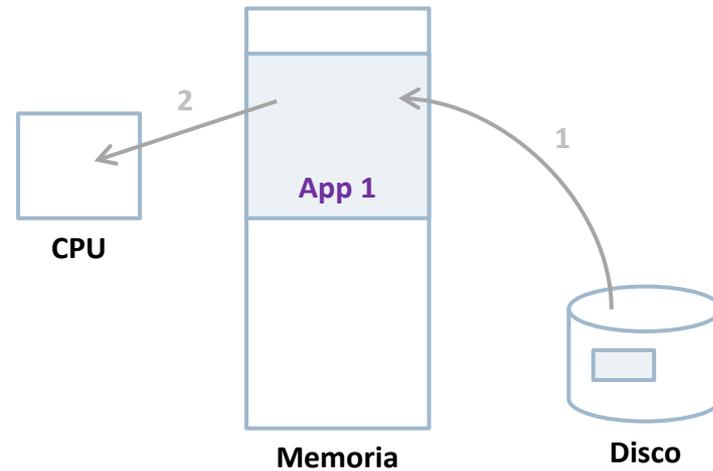
- ▶ Concepto de proceso
- ▶ Modelo ofrecido
- ▶ Implicaciones en S.O.

Introducción



- ▶ **Concepto de proceso**

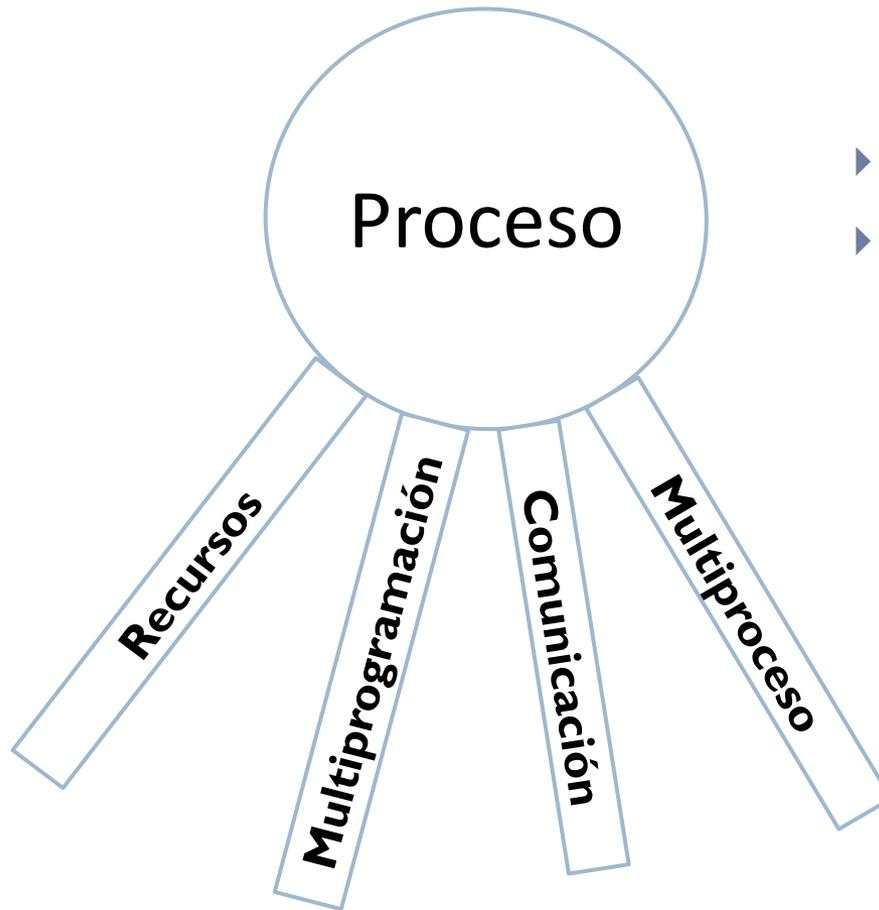
Concepto de proceso



▶ Proceso

- ▶ Programa en ejecución
- ▶ Unidad de procesamiento gestionada por el S.O.

Introducción



- ▶ Concepto de proceso
- ▶ **Modelo ofrecido**

Modelo ofrecido

- recursos
- multiprogramación
 - protección/compartición
 - jerarquía de procesos
- multitarea
- multiproceso

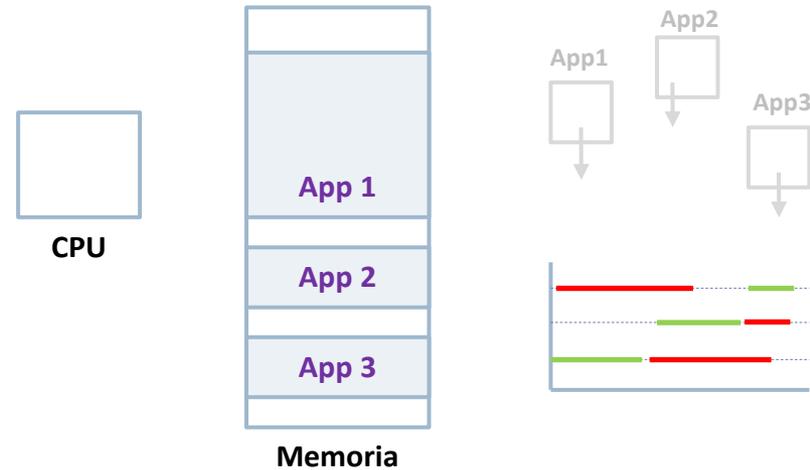


▶ Recursos asociados

- ▶ Zonas de memoria
 - ▶ Al menos: código, datos y pila
- ▶ Archivos abiertos
- ▶ Señales

Modelo ofrecido

- recursos
- **multiprogramación**
 - protección/compartición
 - jerarquía de procesos
- multitarea
- multiproceso

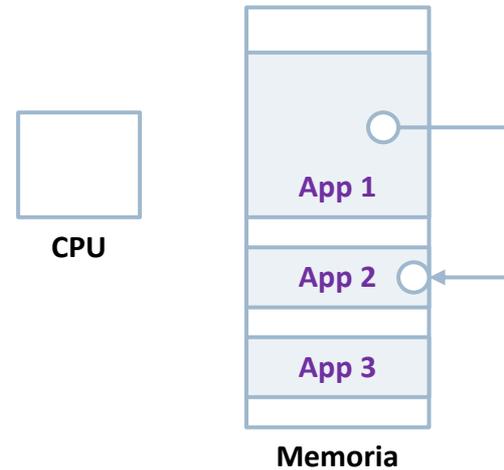


▶ Multiprogramación

- ▶ Tener varias aplicaciones en memoria
- ▶ Si una aplicación se bloquea por E/S, entonces se ejecuta mientras otra hasta que quede bloqueada
 - ▶ Cambio de contexto voluntario (C.C.V.)
- ▶ Eficiencia en el uso del procesador
- ▶ Grado de multiprogramación = número de aplicaciones en RAM

Modelo ofrecido

- recursos
- multiprogramación
 - **protección/compartición**
 - jerarquía de procesos
- multitarea
- multiproceso

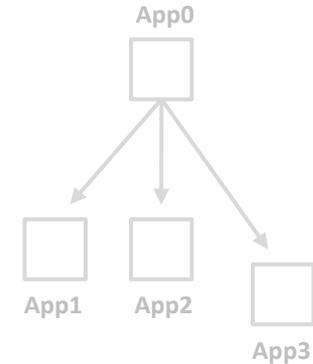
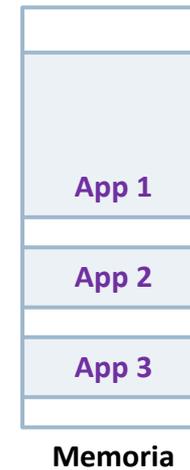


► Protección / Compartición

- El espacio de direcciones privado por aplicación, pero
- Posibilidad de comunicar datos entre dos aplicaciones
 - Paso de mensajes
 - Compartición de memoria

Modelo ofrecido

- recursos
- multiprogramación
 - protección/compartición
 - **jerarquía de procesos**
- multitarea
- multiproceso

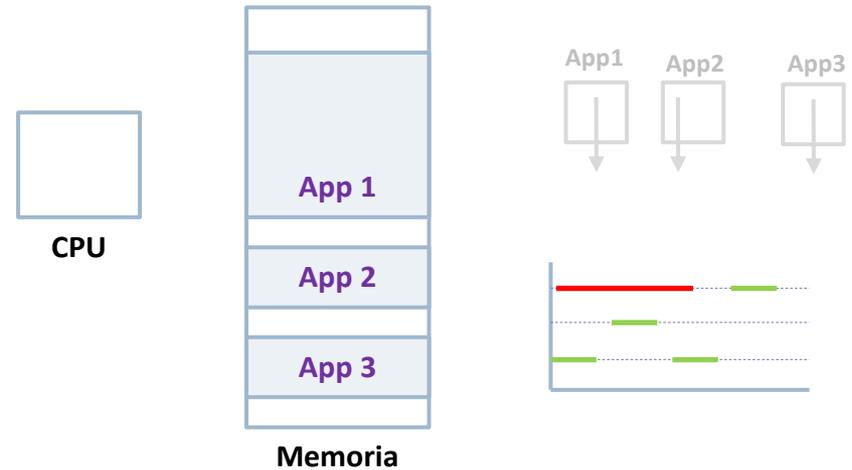


▶ Jerarquía de procesos

- ▶ Creación de proceso
 - ▶ Como copia de otro proceso existente
 - ▶ A partir del programa en disco
 - ▶ Como proceso en el arranque
- ▶ Grupo de procesos que comparten mismo tratamiento

Modelo ofrecido

- recursos
- multiprogramación
 - protección/compartición
 - jerarquía de procesos
- **multitarea**
- multiproceso

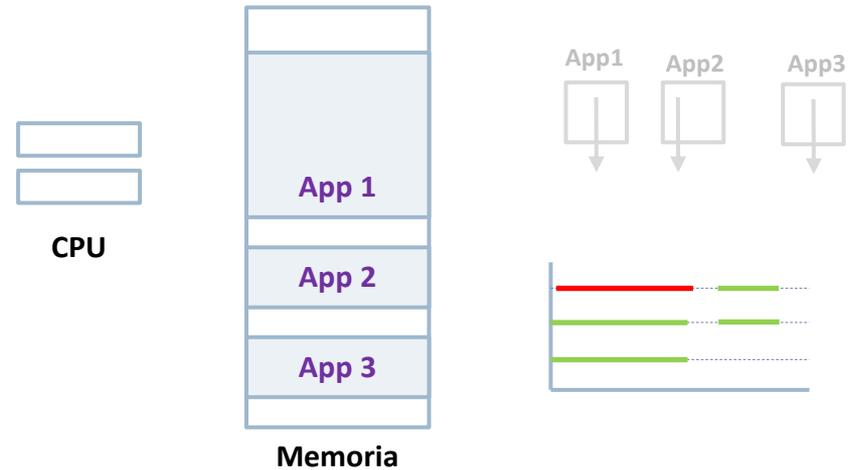


▶ Multitarea

- ▶ Cada proceso se ejecuta un quantum de tiempo (Ej.: 5 ms) y se rota el turno para ejecutar procesos no bloqueados
 - ▶ Cambio de contexto involuntario (C.C.I.)
- ▶ Reparto del uso del procesador
 - ▶ Parece que todo se ejecuta a la vez

Modelo ofrecido

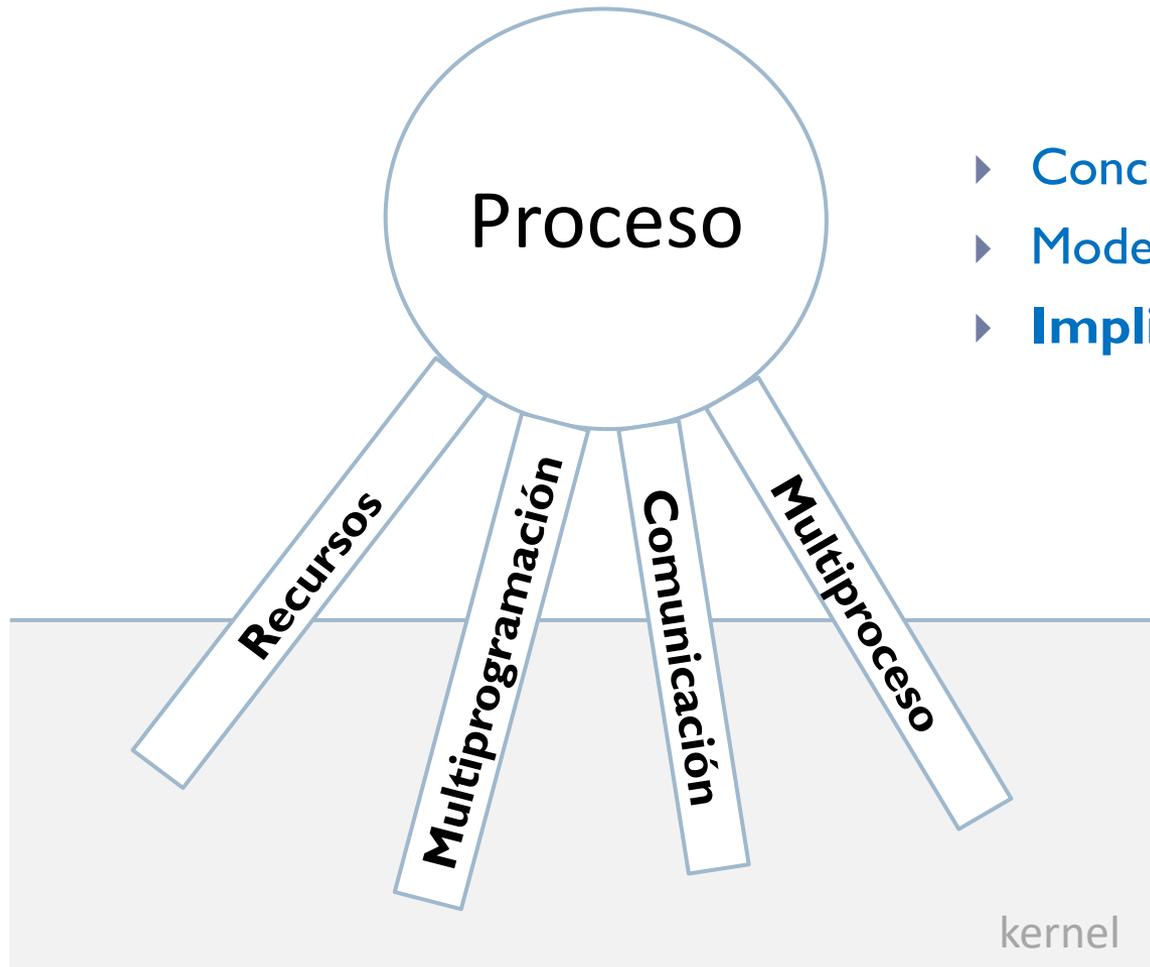
- recursos
- multiprogramación
 - protección/compartición
 - jerarquía de procesos
- multitarea
- **multiproceso**



► Multiproceso

- Se dispone de varios procesadores (multicore/multiprocesador)
- Además del reparto de cada CPU (multitarea) hay paralelismo real entre varias tareas (tantas como procesadores)
 - Se suele usar planificador y estructuras de datos separadas por procesador con algún mecanismo de equilibrio de carga

Introducción



- ▶ Concepto de proceso
- ▶ Modelo ofrecido
- ▶ **Implicaciones en S.O.**

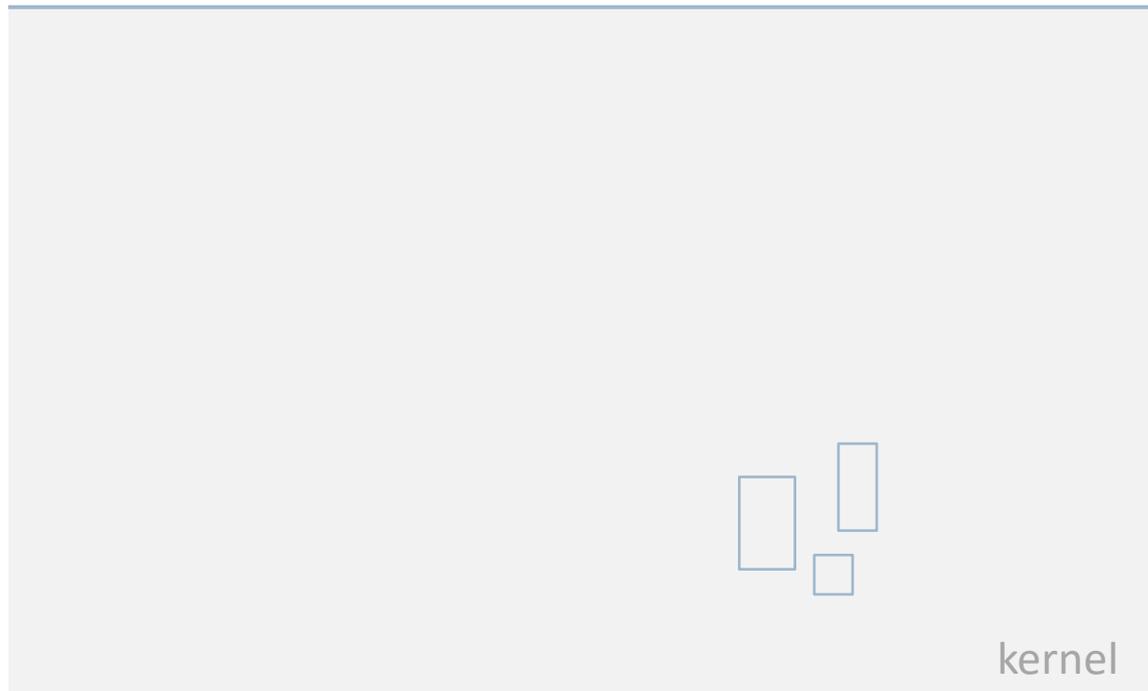
Implicaciones en el sistema operativo

I. Estructuras de datos

Requisitos	Información (en estructuras de datos)
Recursos	<ul style="list-style-type: none">• Zonas de memoria (código, datos y pila)• Archivos abiertos• Señales activas
Multiprogramación	<ul style="list-style-type: none">• Estado de ejecución• Contexto: registros de CPU...• Lista de procesos
○ Protección / Compartición	<ul style="list-style-type: none">• Paso de mensajes<ul style="list-style-type: none">• Cola de mensajes de recepción• Memoria compartida<ul style="list-style-type: none">• Zonas, locks y conditions
○ Jerarquía de procesos	<ul style="list-style-type: none">• Relación de parentesco• Conjuntos de procesos relacionados• Procesos de una misma sesión
Multitarea	<ul style="list-style-type: none">• Quantum restante• Prioridad
Multiproceso	<ul style="list-style-type: none">• Afinidad

Implicaciones en el sistema operativo

I. Estructuras de datos



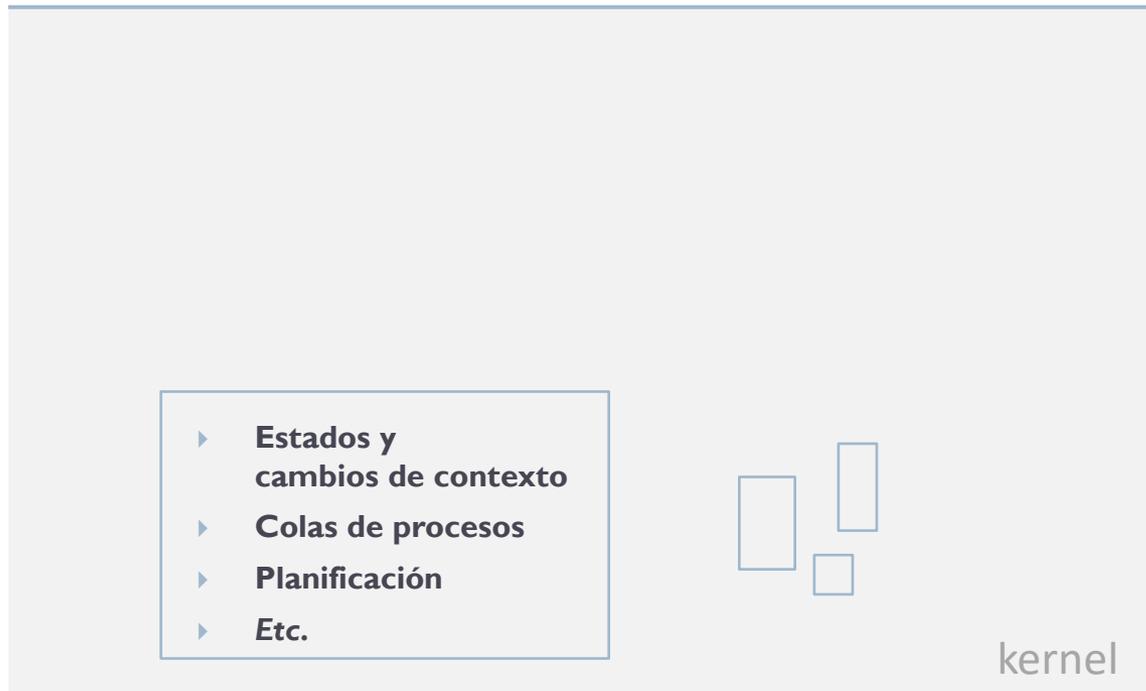
Implicaciones en el sistema operativo

2. Funciones: de gestión internas

Requisitos	Información (en estructuras de datos)	Funciones (internas, servicio y API)
Recursos	<ul style="list-style-type: none">• Zonas de memoria (código, datos y pila)• Archivos abiertos• Señales activas	<ul style="list-style-type: none">• Diversas funciones internas• Diversas funciones de servicio para memoria, ficheros, etc.
Multiprogramación	<ul style="list-style-type: none">• Estado de ejecución• Contexto: registros de CPU...• Lista de procesos	<ul style="list-style-type: none">• Int. hw/sw de dispositivos• Planificador• Crear/Destruir/Planificar proceso
○ Protección / Compartición	<ul style="list-style-type: none">• Paso de mensajes<ul style="list-style-type: none">• Cola de mensajes de recepción• Memoria compartida<ul style="list-style-type: none">• Zonas, locks y conditions	<ul style="list-style-type: none">• Envío/Recepción mensaje y gestión de la cola de mensaje• API concurrencia y gestión de estructuras de datos
○ Jerarquía de procesos	<ul style="list-style-type: none">• Relación de parentesco• Conjuntos de procesos relacionados• Procesos de una misma sesión	<ul style="list-style-type: none">• Clonar/Cambiar imagen de proceso• Asociar procesos e indicar proceso representante
Multitarea	<ul style="list-style-type: none">• Quantum restante• Prioridad	<ul style="list-style-type: none">• Int. hw/sw de reloj• Planificador• Crear/Destruir/Planificar proceso
Multiproceso	<ul style="list-style-type: none">• Afinidad	<ul style="list-style-type: none">• Int. hw/sw de reloj• Planificador• Crear/Destruir/Planificar proceso

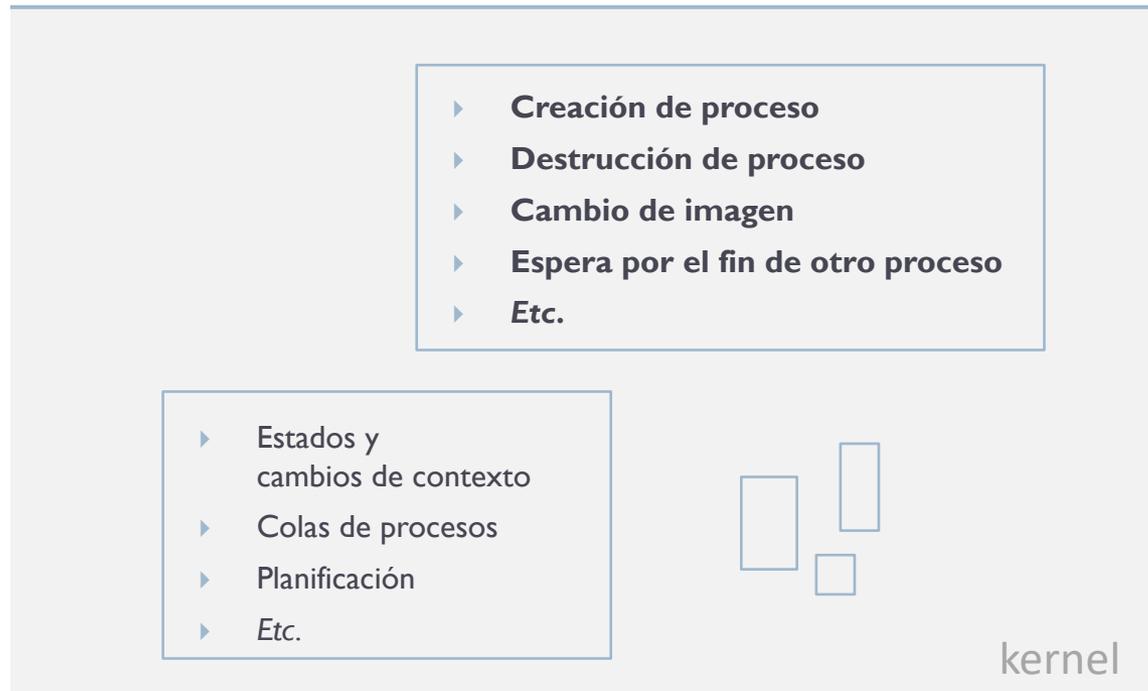
Implicaciones en el sistema operativo

2. Funciones: de gestión internas



Implicaciones en el sistema operativo

3. Funciones: de servicio



Implicaciones en el sistema operativo

3. Funciones: API de servicio

- ▶ `fork, exit, exec, wait, ...`
- ▶ `pthread_create, pthread...`

- ▶ Creación de proceso
- ▶ Destrucción de proceso
- ▶ Cambio de imagen
- ▶ Espera por el fin de otro proceso
- ▶ *Etc.*

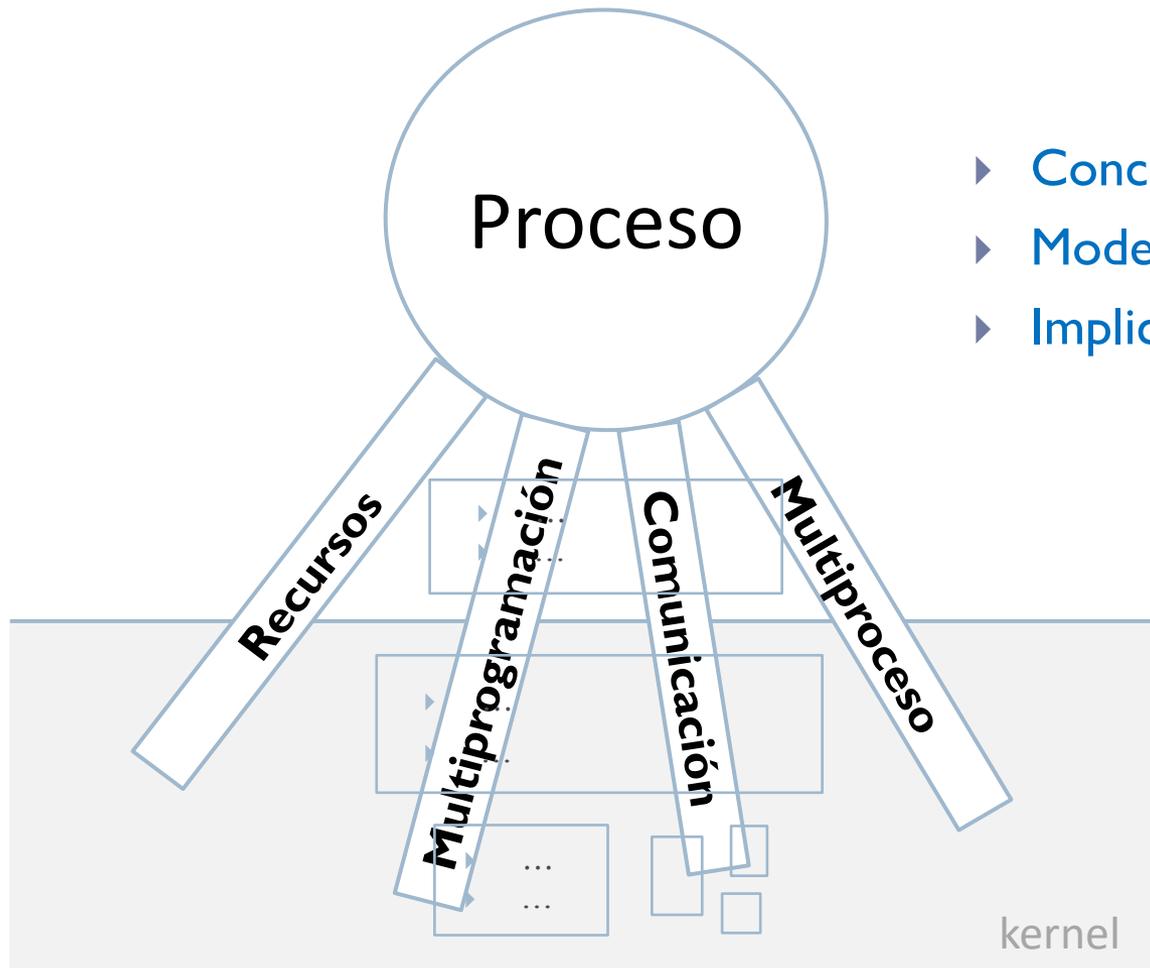
- ▶ Estados y cambios de contexto
- ▶ Colas de procesos
- ▶ Planificación
- ▶ *Etc.*



kernel

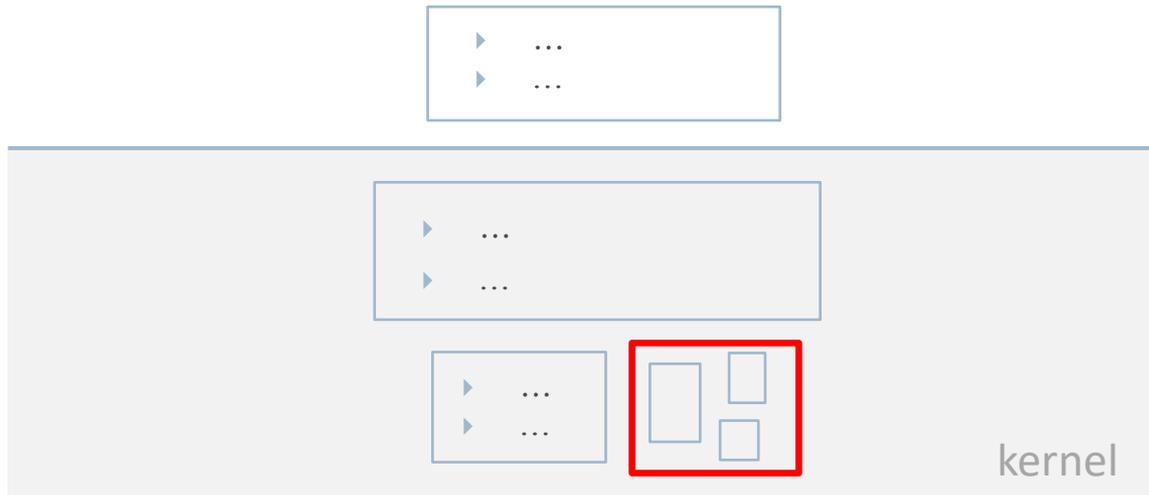
Introducción

resumen



- ▶ Concepto de proceso
- ▶ Modelo ofrecido
- ▶ Implicaciones en S.O.

Principales estructuras de datos



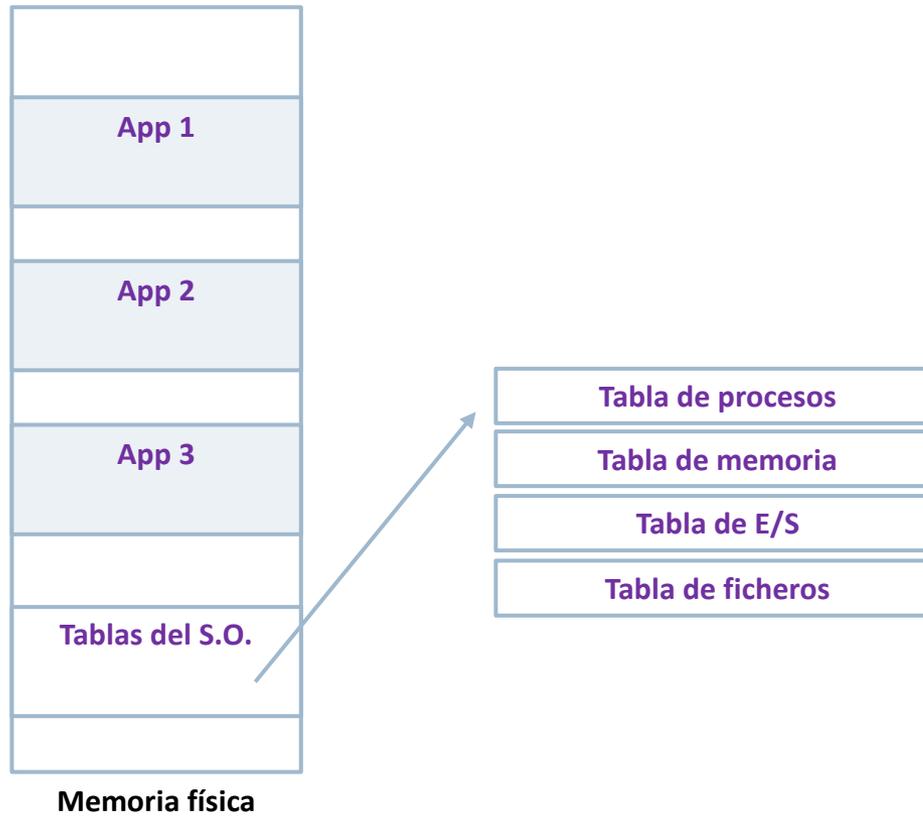


Don't forget that Linux became only possible because 20 years of OS research was carefully studied, analyzed, discussed and thrown away.

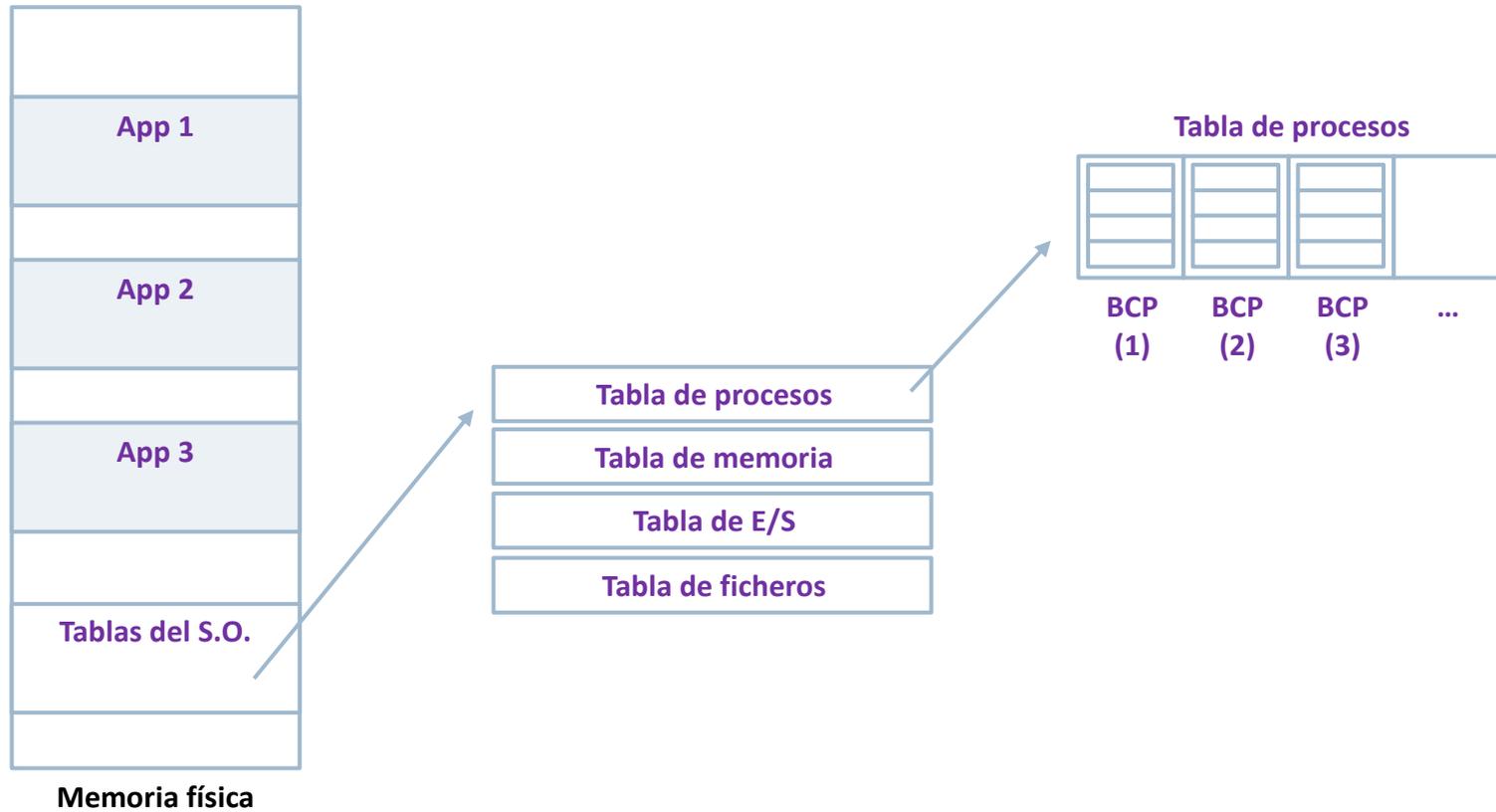
(Ingo Molnar)

izquotes.com

Información en el sistema operativo



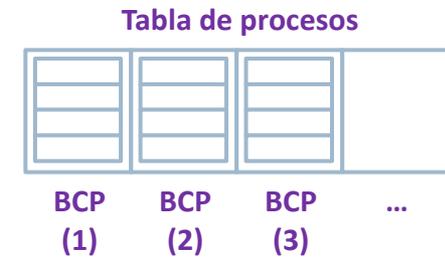
Información para un proceso



BCP: entrada de la tabla de procesos

▶ Gestión de proceso

estado	<ul style="list-style-type: none">▶ Registros generales▶ Contador de programa▶ Registro de estado▶ Puntero de pila
Id.	<ul style="list-style-type: none">▶ Identificador del proceso▶ Proceso padre▶ Grupo de proceso
gestión	<ul style="list-style-type: none">▶ Prioridad▶ Parámetros del planificador▶ Señales▶ Instante inicio de ejecución▶ Tiempo de uso de CPU▶ Tiempo hasta siguiente alarma



▶ *Process Control Block* (PCB / BCP)

- ▶ Estructura de datos con la información necesaria para gestionar un proceso en particular
- ▶ Manifestación de un proceso en el kernel

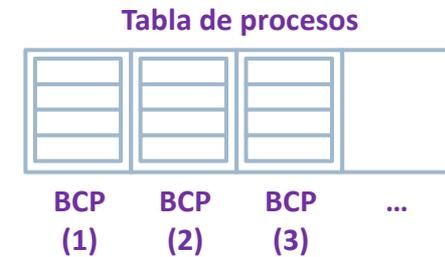
▶ *Thread Control Block* (TCB / BCT)

- ▶ Similar al BCP para cada hilo de un proceso

BCP: entrada de la tabla de procesos

▶ Gestión de proceso

estado	▶ Registros generales
	▶ Contador de programa
	▶ Registro de estado
	▶ Puntero de pila
Id.	▶ Identificador del proceso ←
	▶ Proceso padre
	▶ Grupo de proceso
gestión	▶ Prioridad
	▶ Parámetros del planificador
	▶ Señales
	▶ Instante inicio de ejecución
	▶ Tiempo de uso de CPU
	▶ Tiempo hasta siguiente alarma



▶ *Process Identification* (PID)

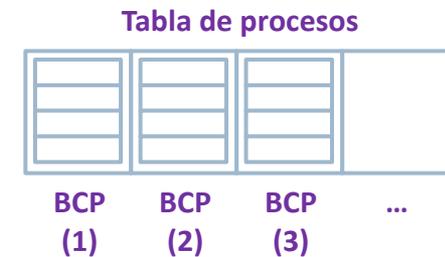
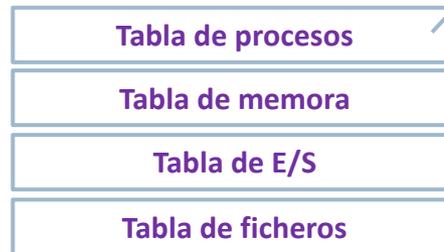
- ▶ Identificador de cara a los usuarios
- ▶ Número positivo de 16 bits (32767) dinámicamente asignado, reusado no de forma inmediata

▶ *Address of process descriptor* (APD)

- ▶ Identificación dentro del kernel
- ▶ Existe mecanismo PID -> APD (Ej.: hash)

Dónde: información del proceso

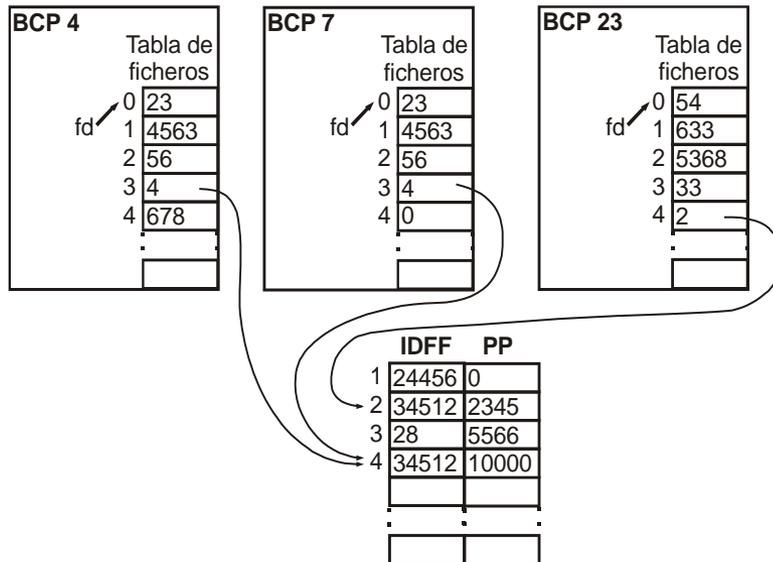
- ▶ La información de cada proceso está en el BCP...
- ▶ Información fuera del BCP:
 - ▶ Por razones de eficiencia
 - ▶ Para compartir información entre procesos



- ▶ Ejemplos:
 - ▶ Tabla de segmentos y páginas de **memoria**
 - ▶ Tabla de punteros de posición de **ficheros**
 - ▶ Lista de peticiones a **dispositivos**

Dónde: información del proceso

- ▶ Tabla de punteros de posición de ficheros:



- ▶ Describe la posición de lectura/escritura de los ficheros abiertos
- ▶ La compartición de estado del fichero entre procesos obliga a que sea externa al BCP
- ▶ El BCP contiene el índice del elemento de la tabla que contiene la información del fichero abierto: el i-nodo y la posición de lectura/escritura.

Información del proceso

resumen

Tabla de procesos

▶ Gestión de proceso

- ▶ Registros generales
- ▶ Contador de programa
- ▶ Registro de estado
- ▶ Puntero de pila

estado

- ▶ Identificador del proceso
- ▶ Proceso padre
- ▶ Grupo de proceso

Id.

- ▶ Prioridad
- ▶ Parámetros del planificador
- ▶ Señales
- ▶ Instante inicio de ejecución
- ▶ Tiempo de uso de CPU
- ▶ Tiempo hasta siguiente alarma

gestión



BCP

Tabla de ficheros

▶ Gestión de ficheros

- ▶ Directorio raíz
- ▶ Directorio de trabajo
- ▶ Descriptores de ficheros
- ▶ Identificador de usuario
- ▶ Identificador de grupo

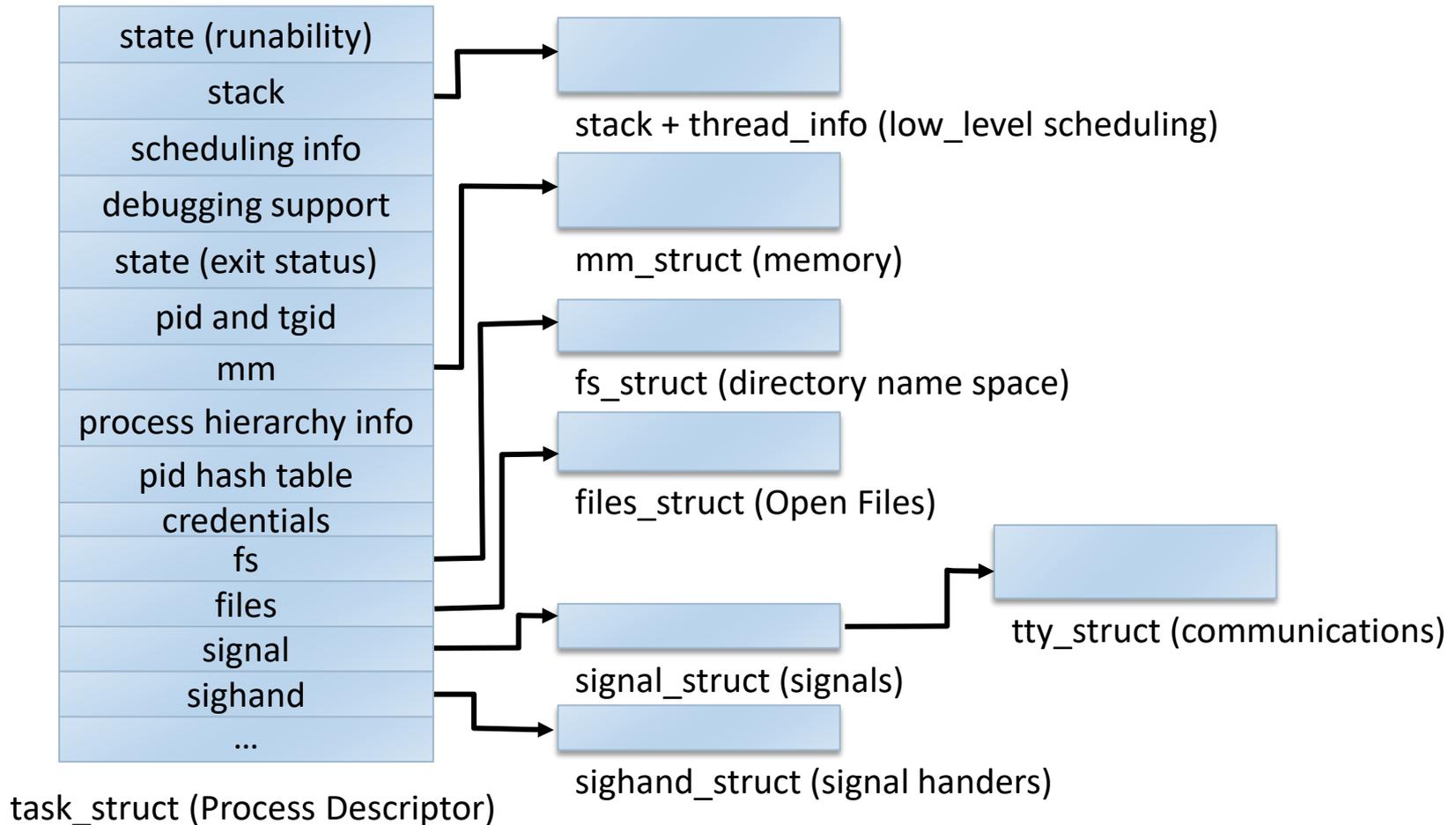
Tabla de memoria

▶ Gestión de memoria

- ▶ Puntero al seg. de código
- ▶ Puntero al seg. de datos
- ▶ Puntero al seg. de pila

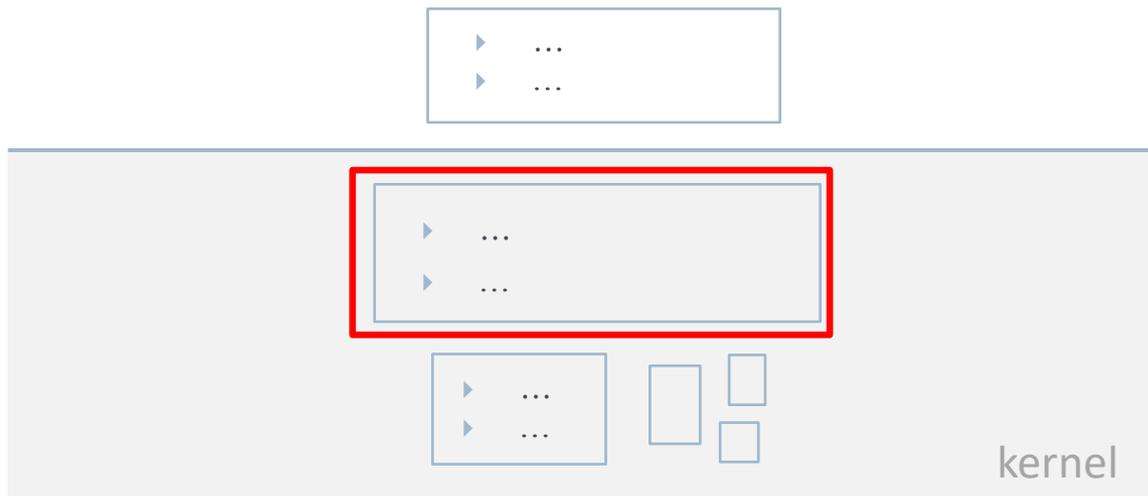
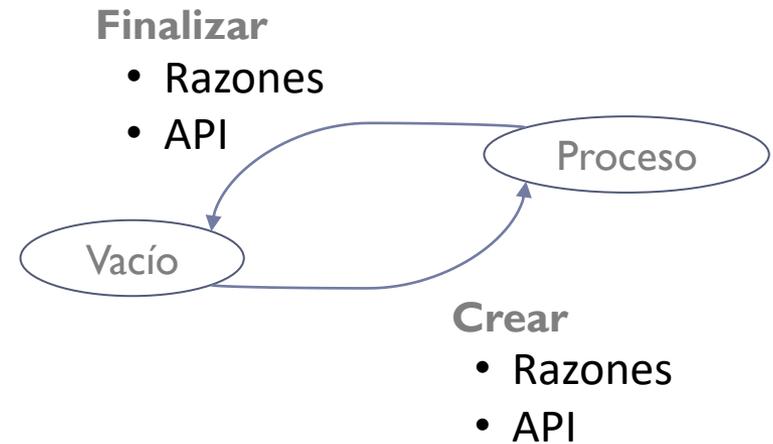
Información del proceso

Linux



Servicios del sistema operativo

inicialización y finalización de procesos



Creación de procesos

- ▶ Un proceso se crea:
 - ▶ Durante el arranque del sistema
 - ▶ Hilos del kernel + primer proceso (Ej.: init, swapper, etc.)
 - ▶ Cuando un proceso existe hace una llamada al sistema para crear otro:
 - ▶ Cuando el sistema operativo comienza un nuevo trabajo
 - ▶ Cuando un usuario arranca un nuevo programa
 - ▶ Cuando durante la ejecución de un programa se necesite

Finalización de procesos

▶ Un proceso termina:

▶ De forma voluntaria:

- ▶ Finalización normal
- ▶ Finalización con error

▶ De forma involuntaria:

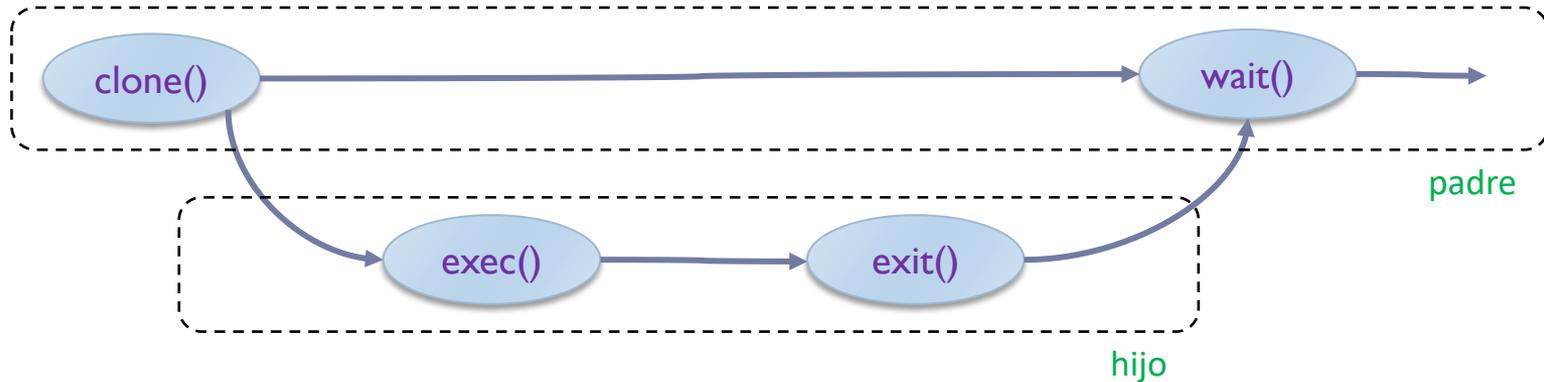
- ▶ Finalizado por el sistema (Ej.: excepción, sin recursos necesarios)
- ▶ Finalizado por otro proceso (Ej.: a través de llamada al sistema)
- ▶ Finalizado por el usuario (Ej.: control-c por teclado)

- ▶ En Unix/Linux se usan señales como mecanismo
- ▶ Se pueden capturar y tratar (salvo SIGKILL) para evitar finalizar involuntariamente

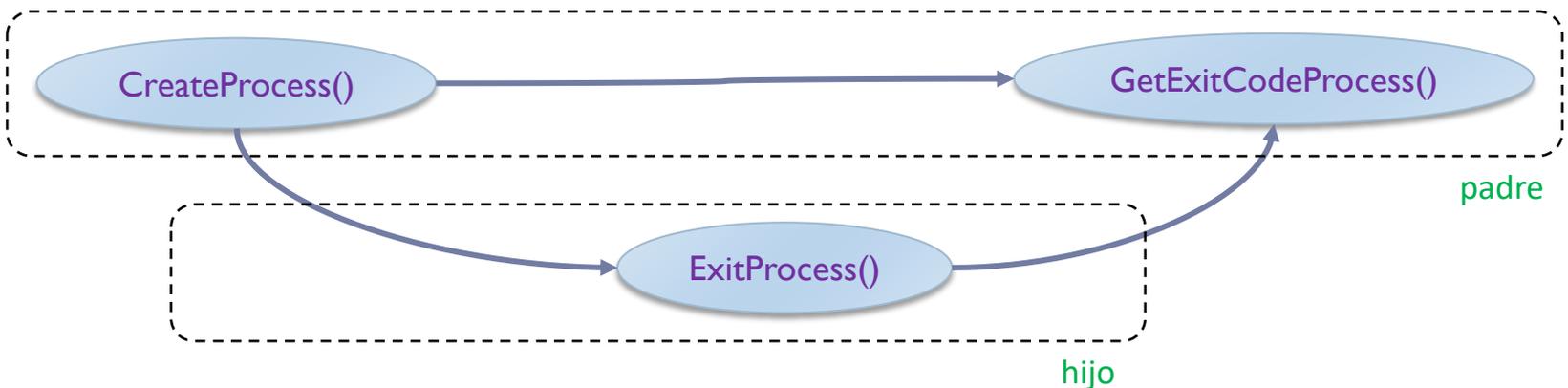
Creación y terminación de procesos

Llamadas al sistema

► Linux

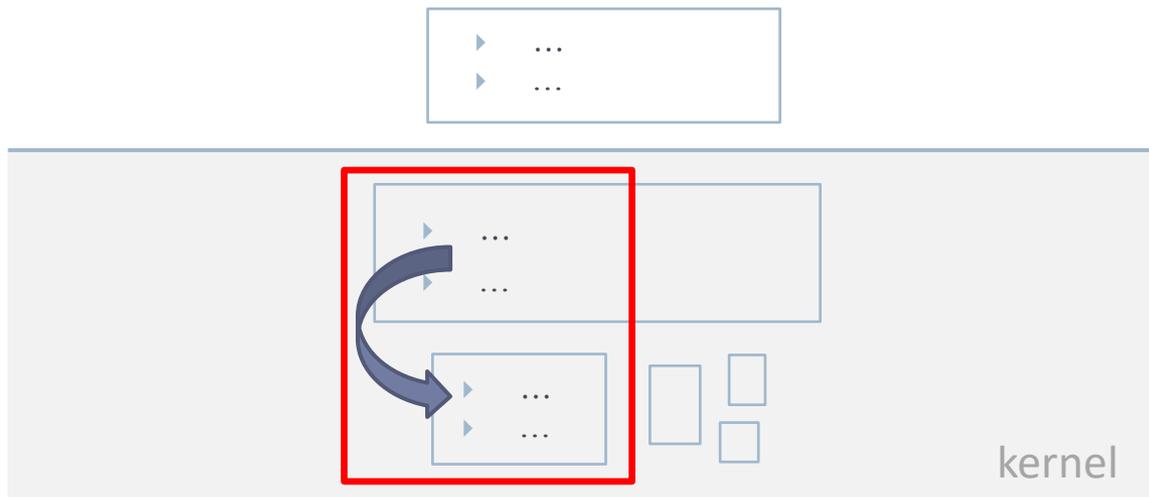


► Windows



Servicios del sistema operativo

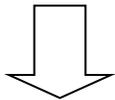
inicialización y finalización de procesos



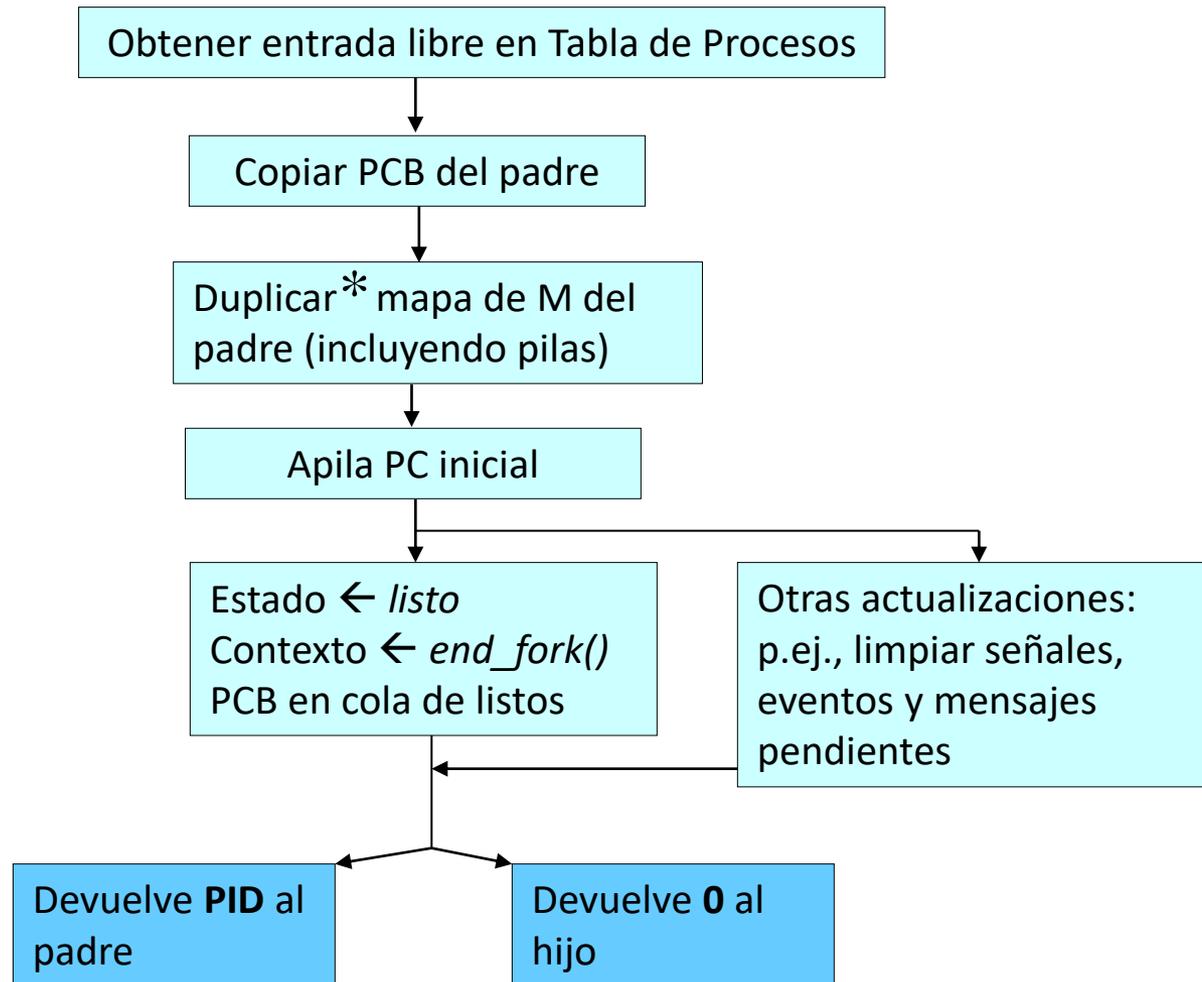
Creación de procesos

Linux: clone

clone:



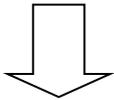
“Clona al proceso padre
y da una nueva
identidad al hijo”



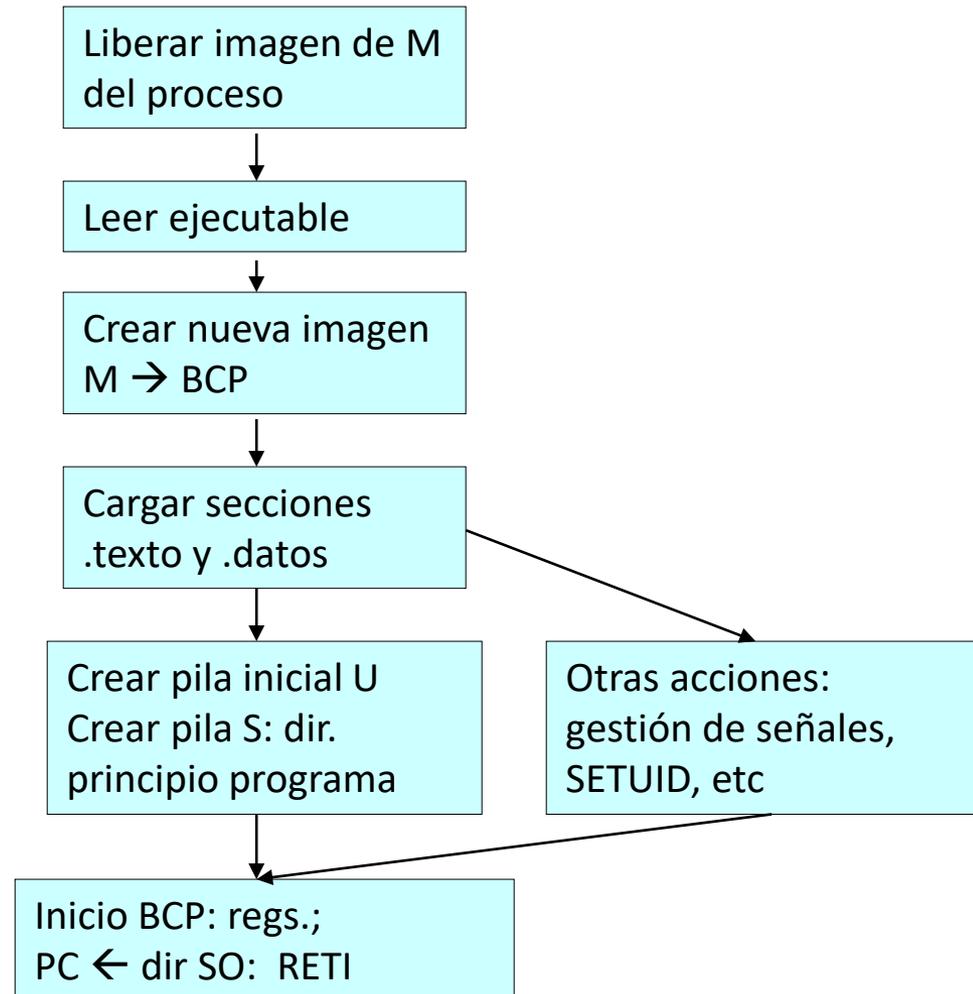
Cambio de imagen de un proceso

Linux: exec

exec:



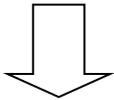
“Cambia la imagen de memoria de un proceso usando como ‘recipiente’ uno previo”



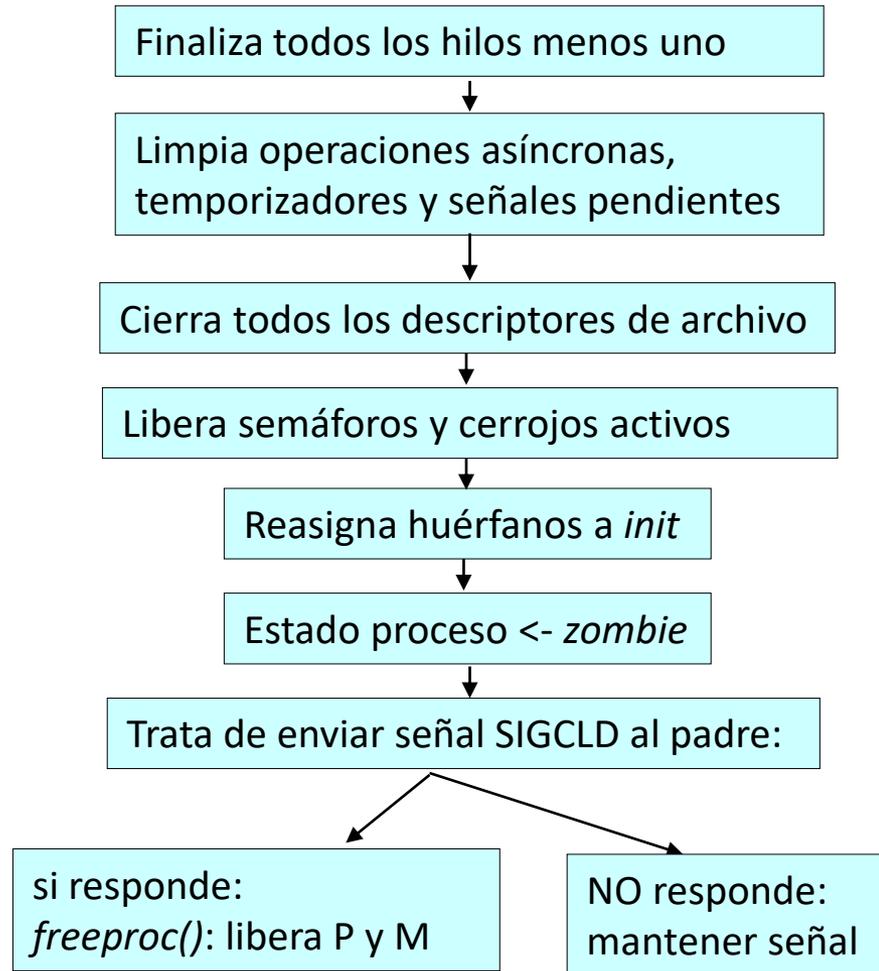
Terminación de procesos

Linux: exit

exit:

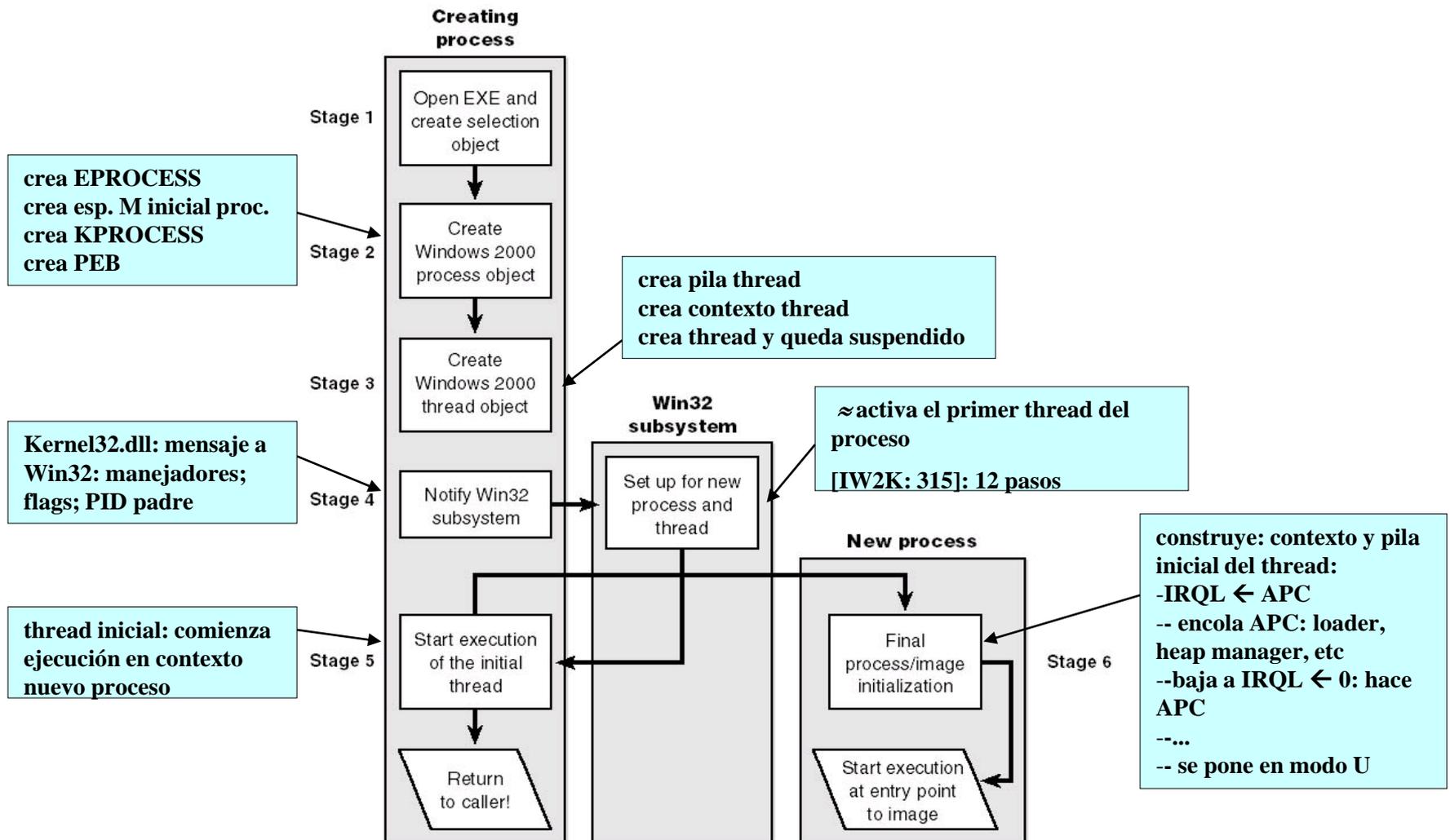


“Termina la ejecución de un proceso y libera los recursos”

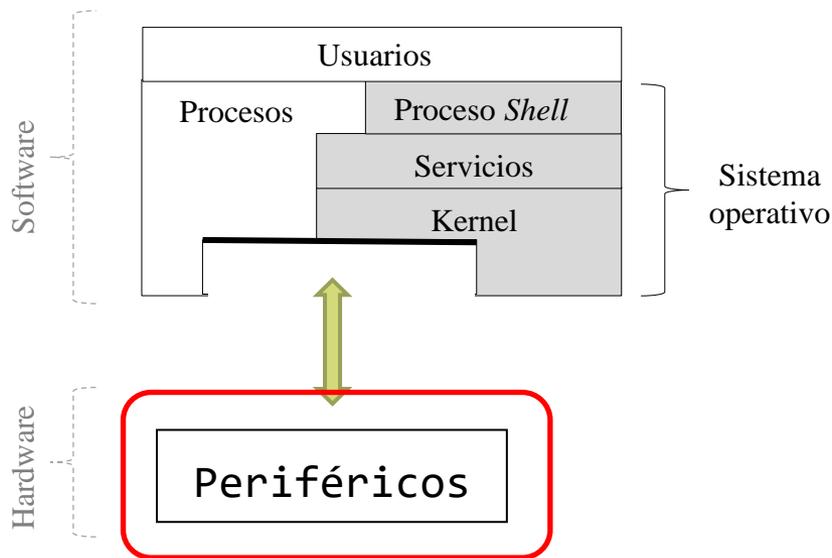


Creación de procesos

Windows: CreateProcess



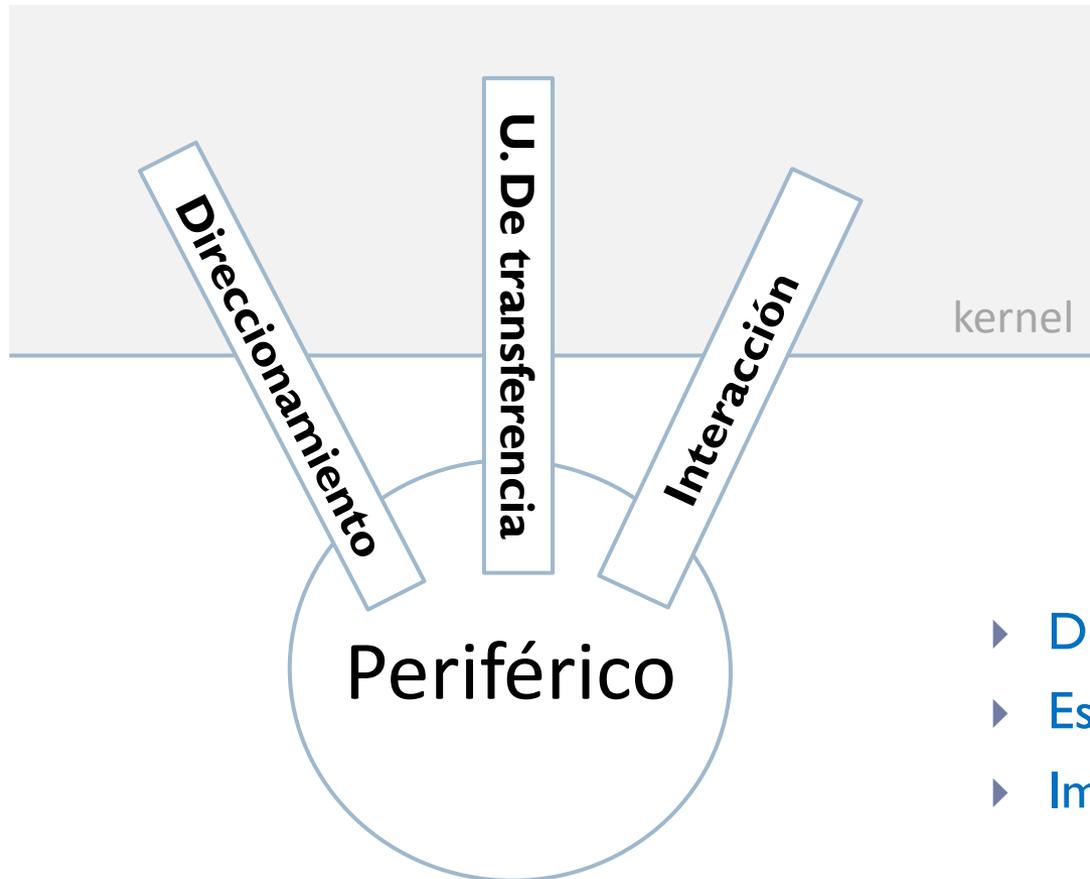
Contenidos



► **Procesos**

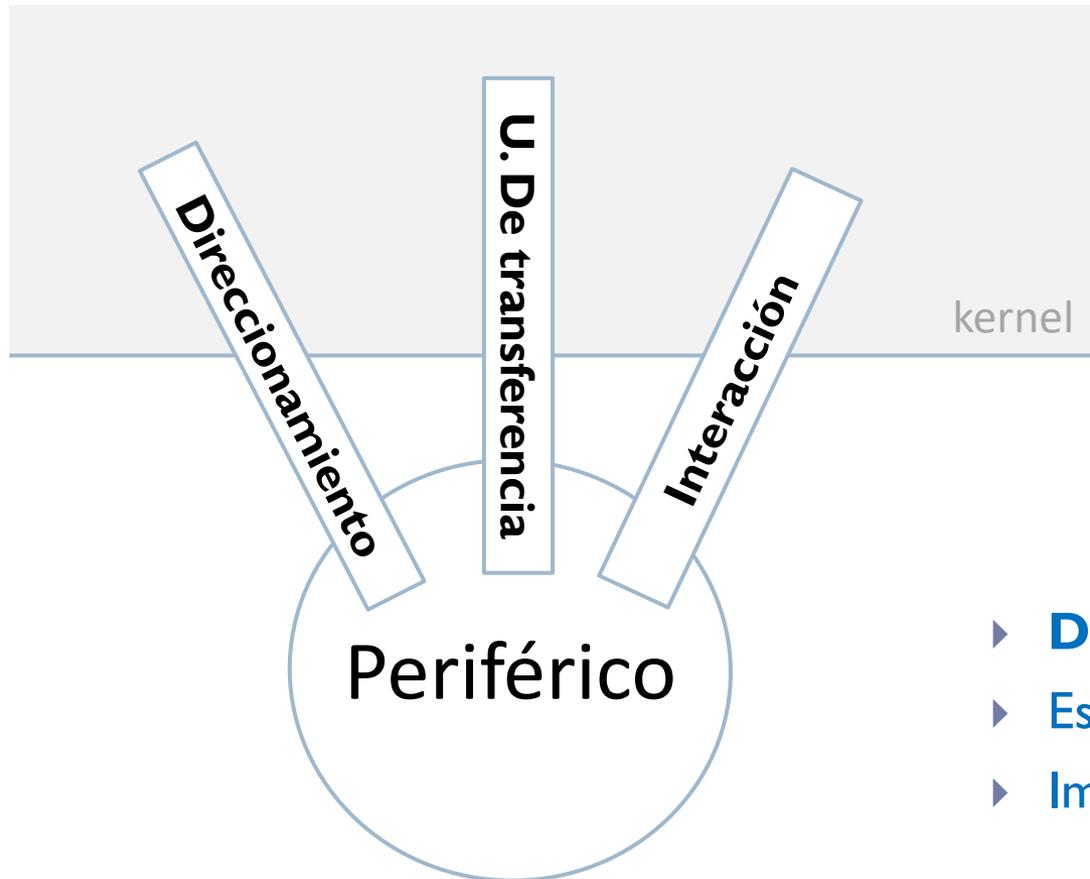
► **Periféricos**

Introducción



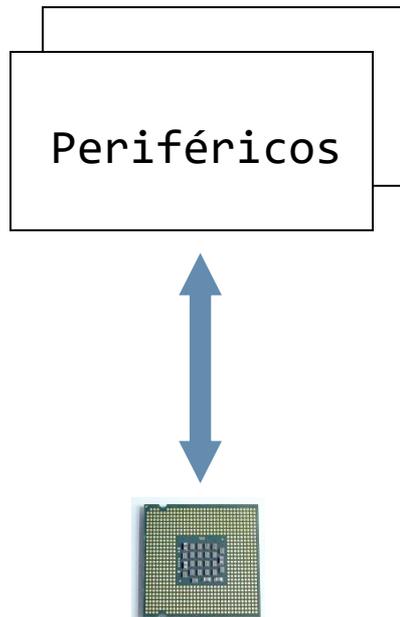
- ▶ Definición de periférico
- ▶ Estructura general
- ▶ Implicaciones en S.O.

Introducción



- ▶ **Definición de periférico**
- ▶ **Estructura general**
- ▶ **Implicaciones en S.O.**

Concepto de periférico



▶ **Periférico:**

- ▶ Todo aquel **dispositivo externo** que se conecta a una CPU a través de la unidades o **módulos de entrada/salida (E/S)**.
- ▶ Permiten **almacenar información** o **comunicar** el computador con el mundo **exterior**.

Clasificación de periféricos (por uso)



► Comunicación:

► **Hombre** - máquina

- (Terminal) teclado, ratón, ...
- (Impresa) plotter, escáner, ...

► **Máquina** - máquina (Módem, ...)

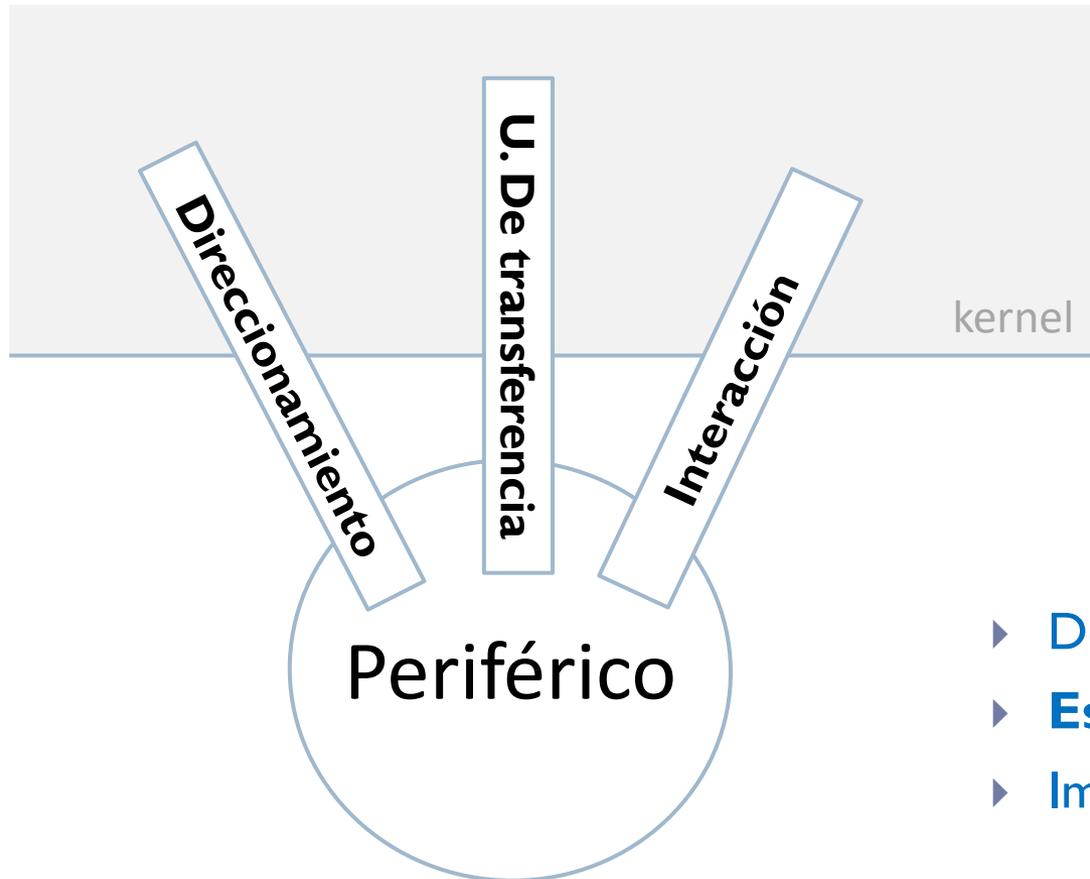
► **Medio físico** - máquina

- (Lectura/accionamiento) x (analógico/digital)

► Almacenamiento:

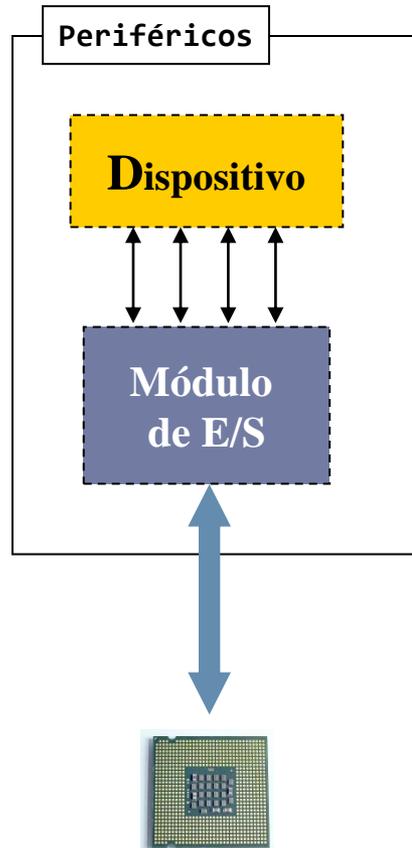
- Acceso “directo” (Discos, DVD, ...)
- Acceso secuencial (Cintas)

Introducción



- ▶ Definición de periférico
- ▶ **Estructura general**
- ▶ Implicaciones en S.O.

Estructura general de un periférico



- ▶ Compuesto de:

- ▶ **Dispositivo**

- ▶ Hardware que interactúa con el entorno

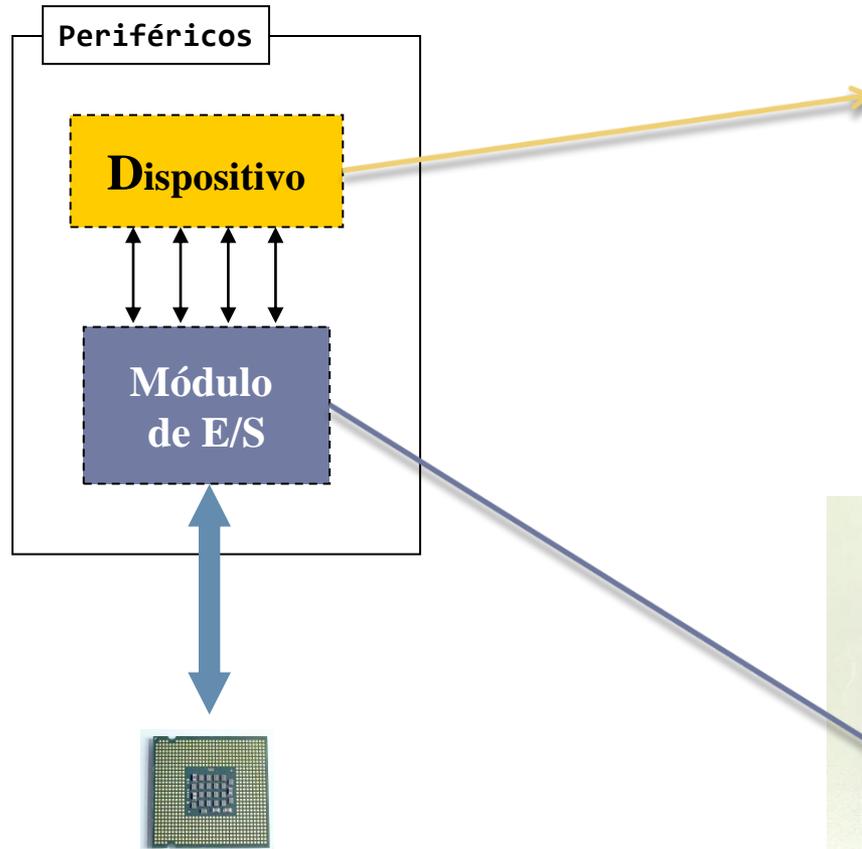
- ▶ **Módulo de Entrada/Salida**

- ▶ También denominado **controlador**
 - ▶ Interfaz entre dispositivo y la CPU, que le oculta las particularidades de este

Periférico = Dispositivo + Controlador

Ejemplo

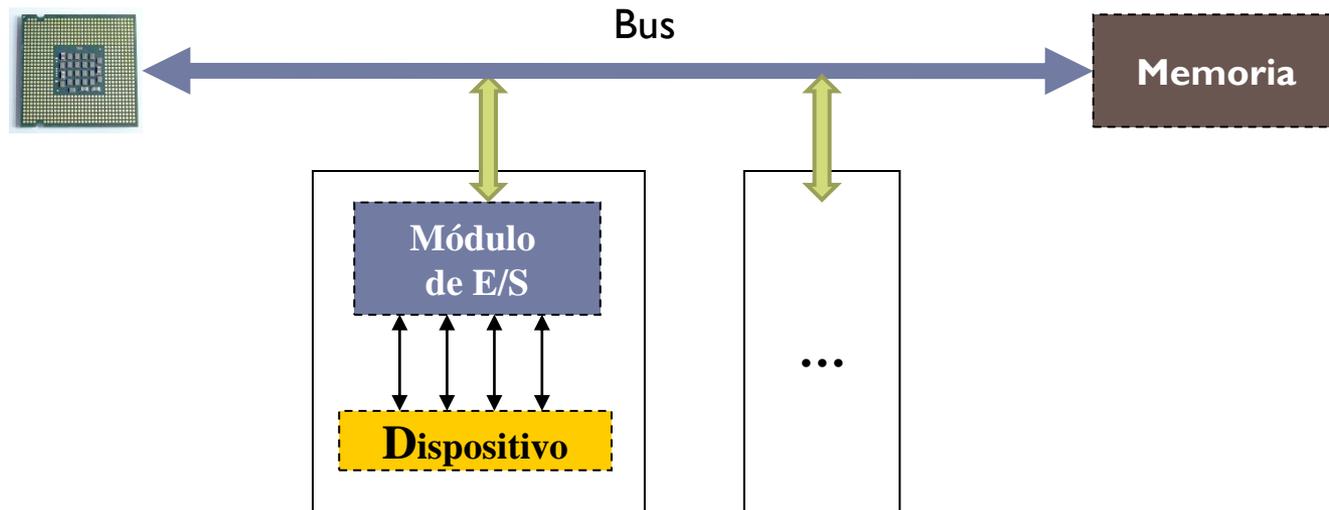
Disco duro



Módulo de E/S

qué son

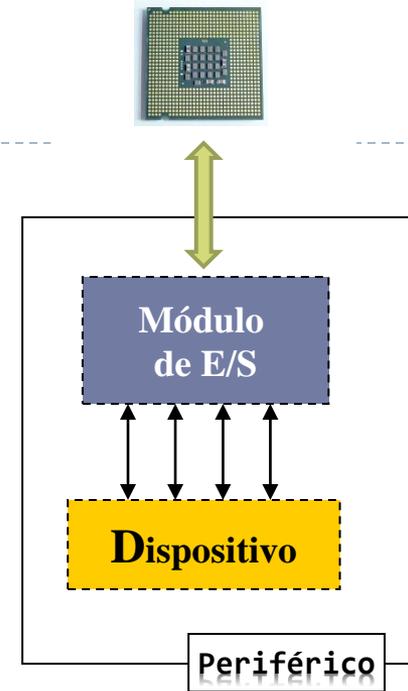
- ▶ Las **unidades o módulos de E/S** realizan la conexión de la CPU con los dispositivos periféricos.



Módulo de E/S

necesidad

- ▶ Son necesarios debido a:
 - ▶ Gran variedad de periféricos.
 - ▶ Los periféricos son 'raros'
 - ▶ La velocidad de transferencia de datos de los periféricos es mucho menor que la de la memoria o el procesador.
 - ▶ Los periféricos son 'muy lentos'
 - ▶ Formatos y tamaños de palabra de los periféricos distintos a los del computador al que se conectan.



Módulo de E/S

estructura

► **Interfaz**

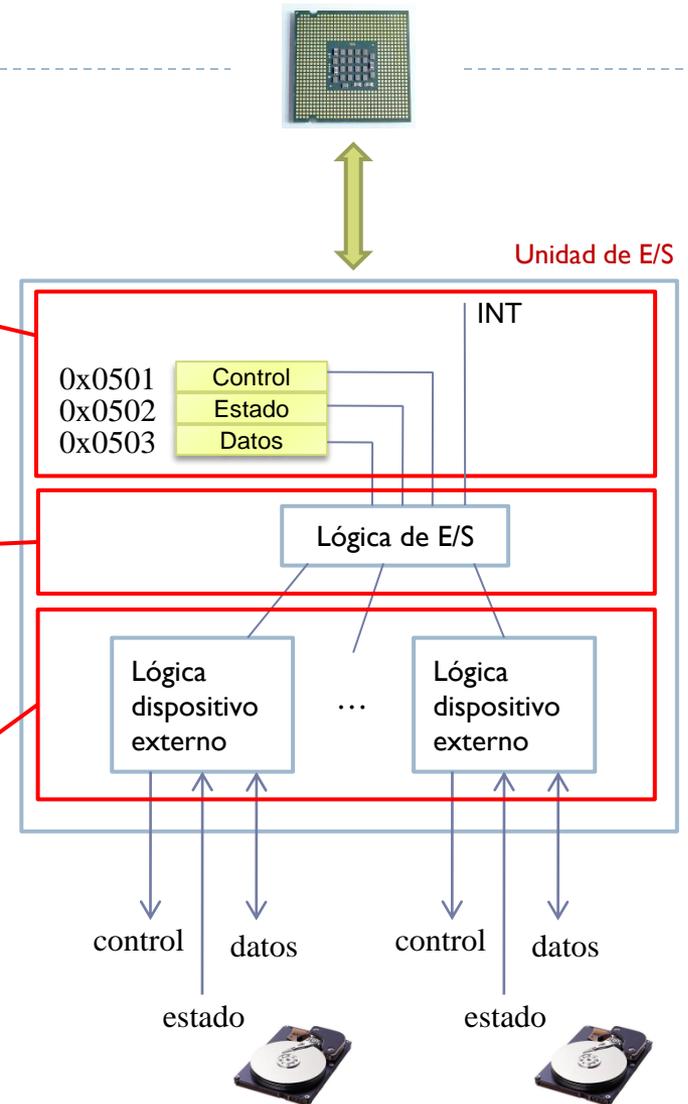
Ofrece la interacción entre CPU y unidad de E/S

► **Lógica general de interacción**

Controla el protocolo de interacción entre CPU y unidad de E/S

► **Lógica específica de dispositivo**

Gestión específica de dispositivo

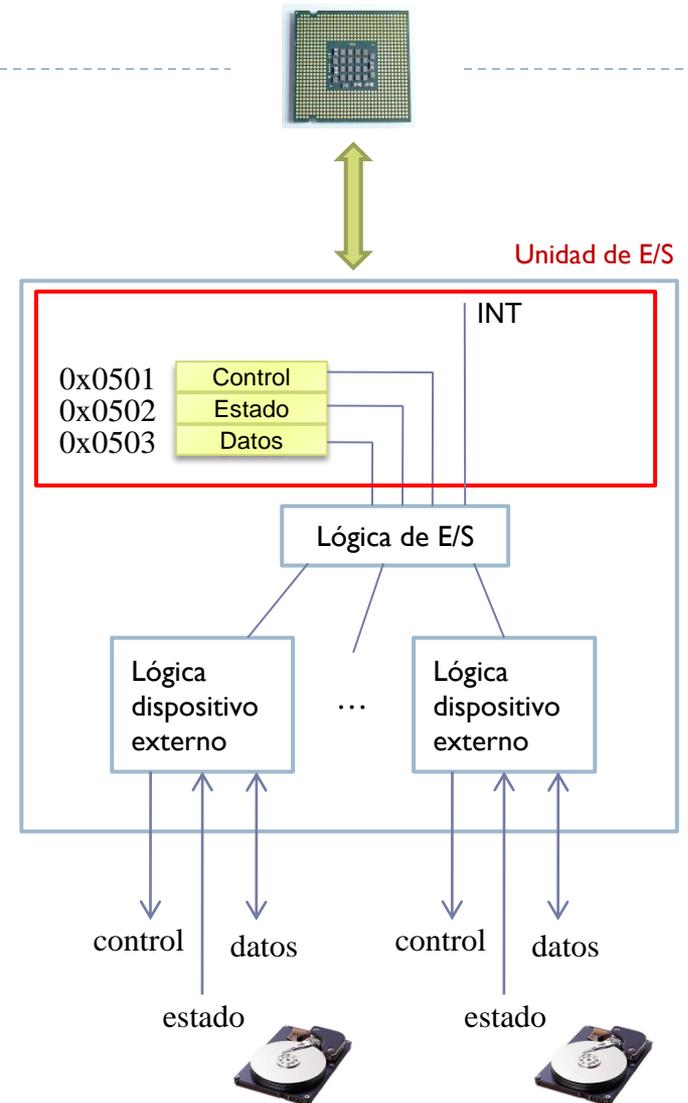


Módulo de E/S

estructura: interfaz

Interacción entre CPU y
Unidad de E/S a través de:

- ▶ **3 tipos** de registros:
 - ▶ Registro de **control**
 - ▶ Ordenes para el periférico
 - ▶ Registro de **estado**
 - ▶ Estado desde de la última orden
 - ▶ Registro de **datos**
 - ▶ Datos intercambiados CPU/periférico
- ▶ **1 tipo** de línea de interrupción:
 - ▶ Interrupción de **aviso**



Módulo de E/S

aspectos a conocer

▶ Interfaz

▶ (1) Direccionamiento:

- ▶ Conjunto, separado

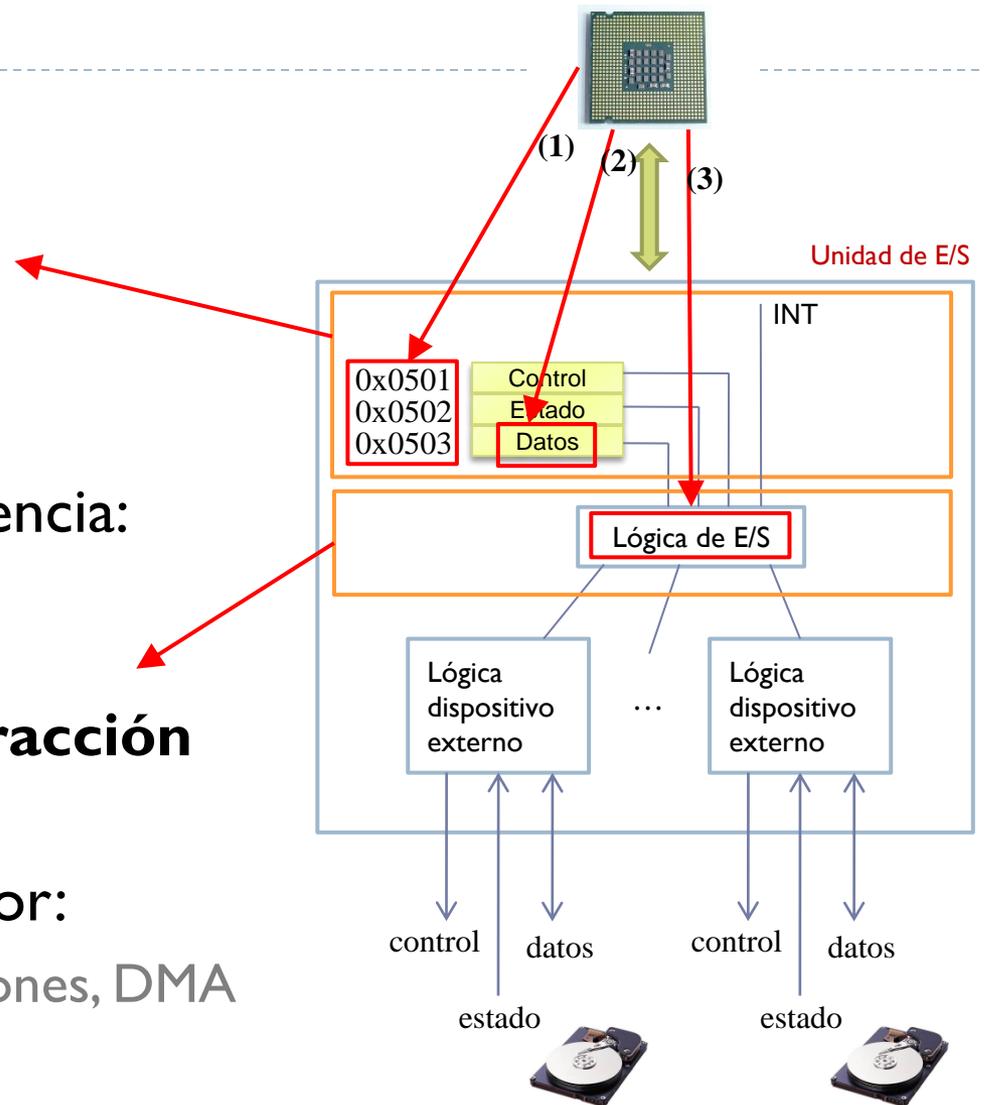
▶ (2) Unidad de transferencia:

- ▶ Carácter, bloque

▶ Lógica general de interacción

▶ (3) Interacción computador-controlador:

- ▶ Programada, Interrupciones, DMA



0x0501	Control
0x0502	Estado
0x0503	Datos

(1 / 3) Direccionamiento de E/S

▶ Espacio de memoria conjunto

- ▶ Los registros del 'controlador' se proyectan en memoria y usando un conjunto de direcciones de memoria se acceden a dichos registros.

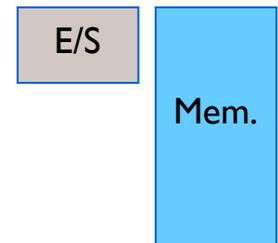
▶ Ej: `int * rctrl = 0x105A ;`
`(*rctrl) = 1 ;`



▶ Espacio de memoria separado (puertos)

- ▶ Con instrucciones ensamblador especiales (In/Out) se acceden a las direcciones de E/S (denominadas puertos) que representan los registros del 'controlador'.

▶ Ej: `out(0x105A, 1) ;`



0x0501	Control
0x0502	Estado
0x0503	Datos

(2/3) Unidad de transferencia

▶ Dispositivos de bloque:

- ▶ Unidad: **bloque** de bytes
- ▶ Acceso: **secuencial** o **directo**
- ▶ Operaciones: leer, escribir, situarse, ...
- ▶ Ejemplos: “cintas” y discos



▶ Dispositivos de carácter:

- ▶ Unidad: **caracteres** (ASCII, Unicode, etc.)
- ▶ Acceso: **secuencial**
- ▶ Operaciones: get, put,
- ▶ Ejemplo: terminales, impresoras, etc.

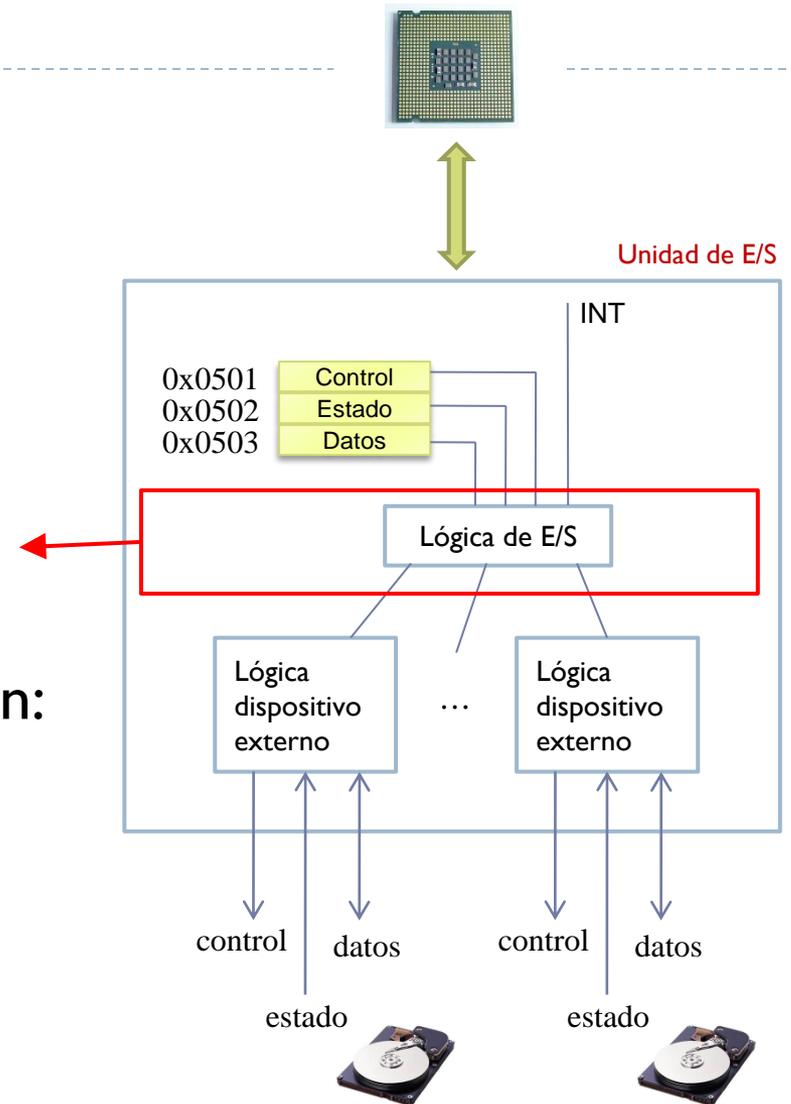


Módulo de E/S

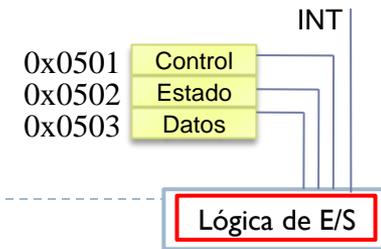
funcionamiento

Interacción
computador-controlador definida:

- ▶ Protocolo de interacción entre CPU y unidad de E/S
- ▶ 3 **tipos** principales de interacción:
 - ▶ Programada
 - ▶ Interrupciones
 - ▶ DMA

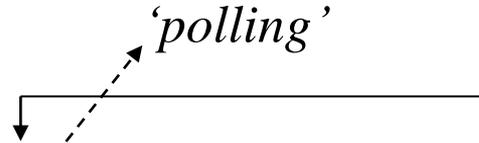


(3/3) Interacción con computador



▶ E/S programada o directa

- ▶ CPU no hace otra cosa que E/S: espera → transfiere



▶ E/S por interrupciones

- ▶ CPU no espera, sólo transfiere

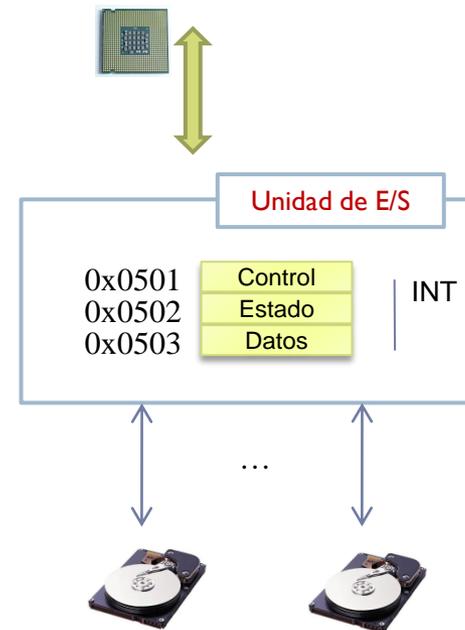
▶ E/S por DMA (acceso directo a memoria)

- ▶ CPU no espera, no transfiere, le avisan del fin de los datos transferidos
 - Controlador de periférico más sofisticado (más costoso, mejor rendimiento)
 - Busca reducir la sobrecarga al transferir bloques de información

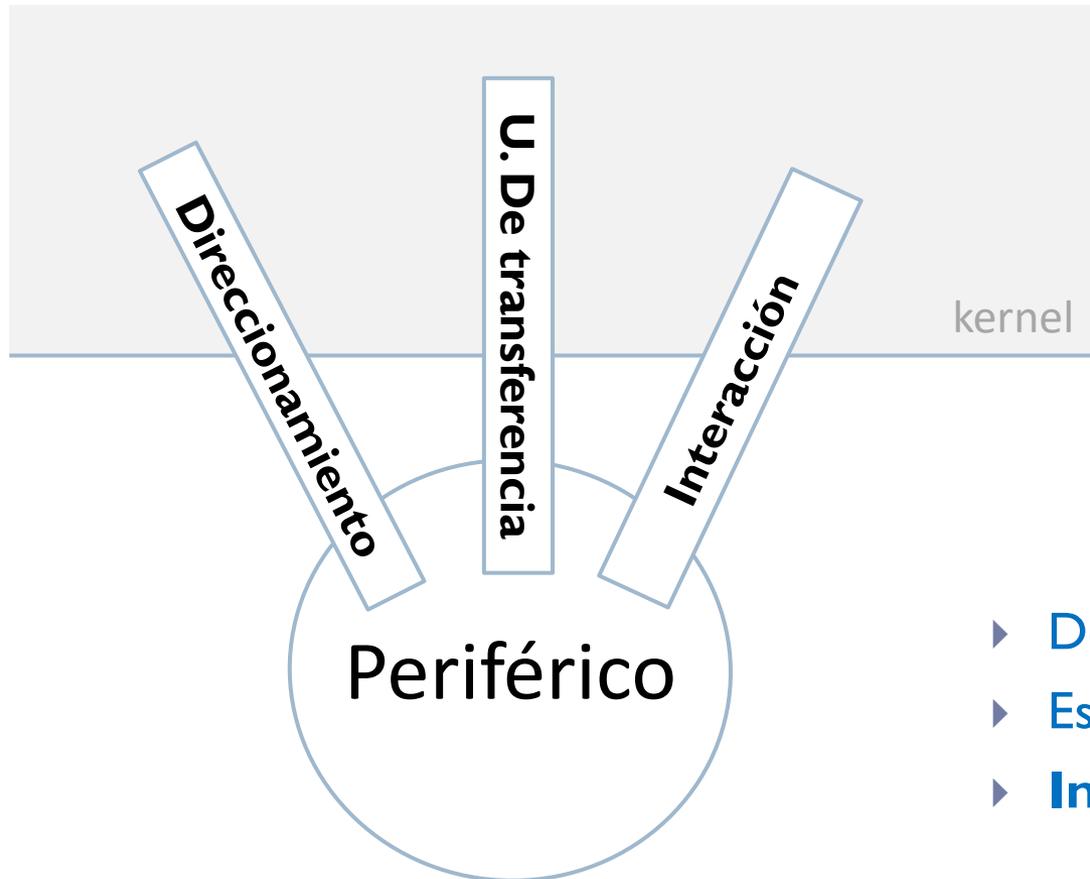
Módulo de E/S

resumen de las características fundamentales

- ▶ **Unidad de transferencia**
 - ▶ De bloques
 - ▶ De caracteres
- ▶ **Direccionamiento**
 - ▶ Proyectados en memoria
 - ▶ Mediante puertos
- ▶ **Interacción computador-controlador**
 - ▶ E/S programada o directa
 - ▶ E/S por interrupciones
 - ▶ E/S por DMA



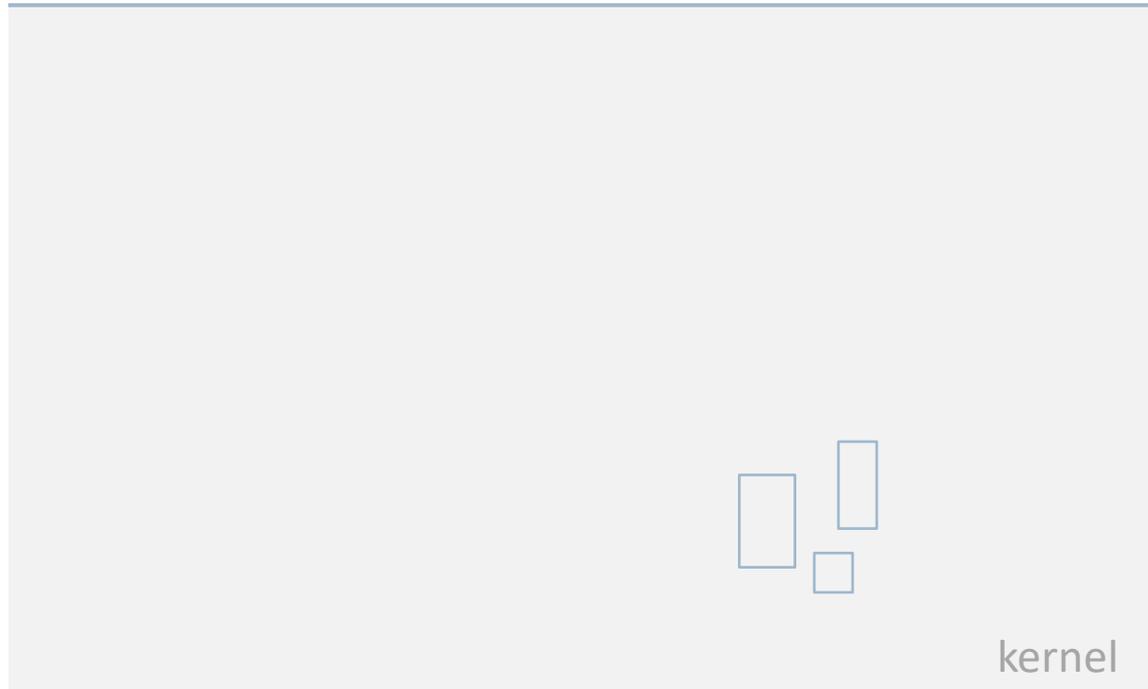
Introducción



- ▶ Definición de periférico
- ▶ Estructura general
- ▶ **Implicaciones en S.O.**

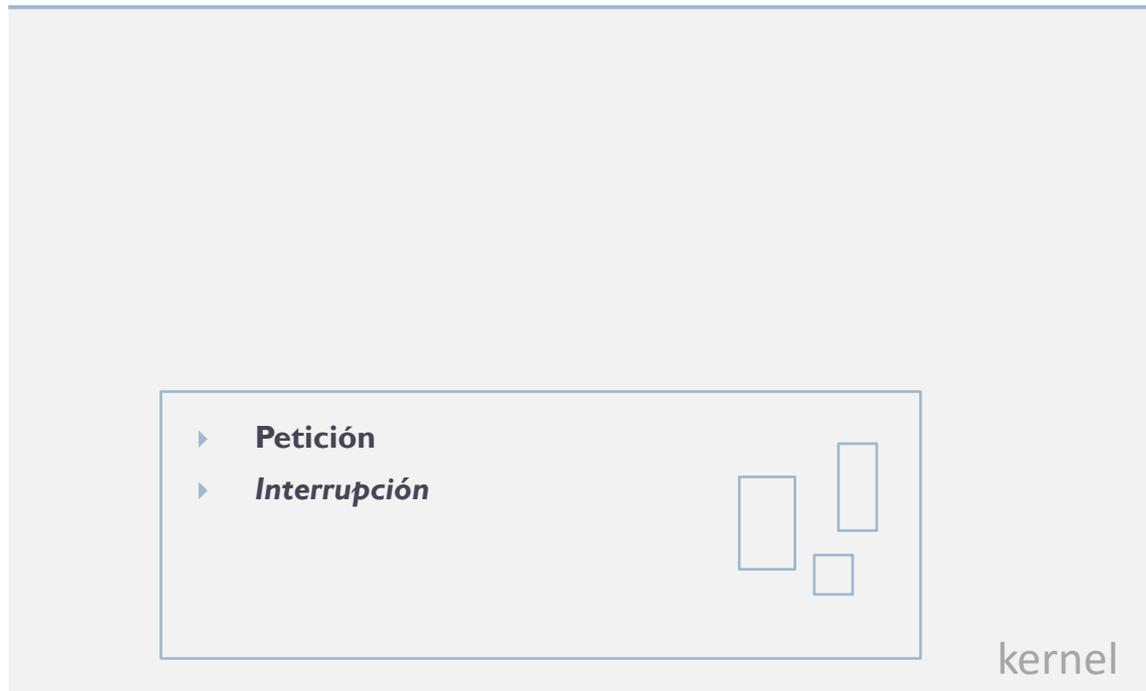
Implicaciones en el sistema operativo

I. Estructuras de datos



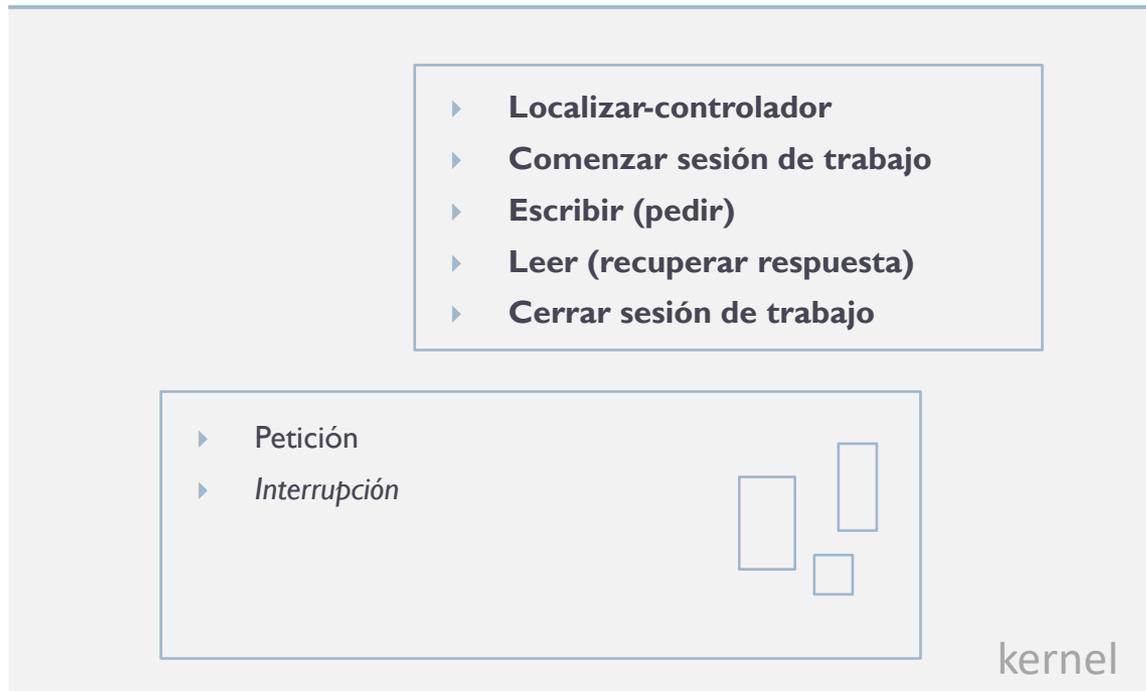
Implicaciones en el sistema operativo

2. Funciones: de gestión internas



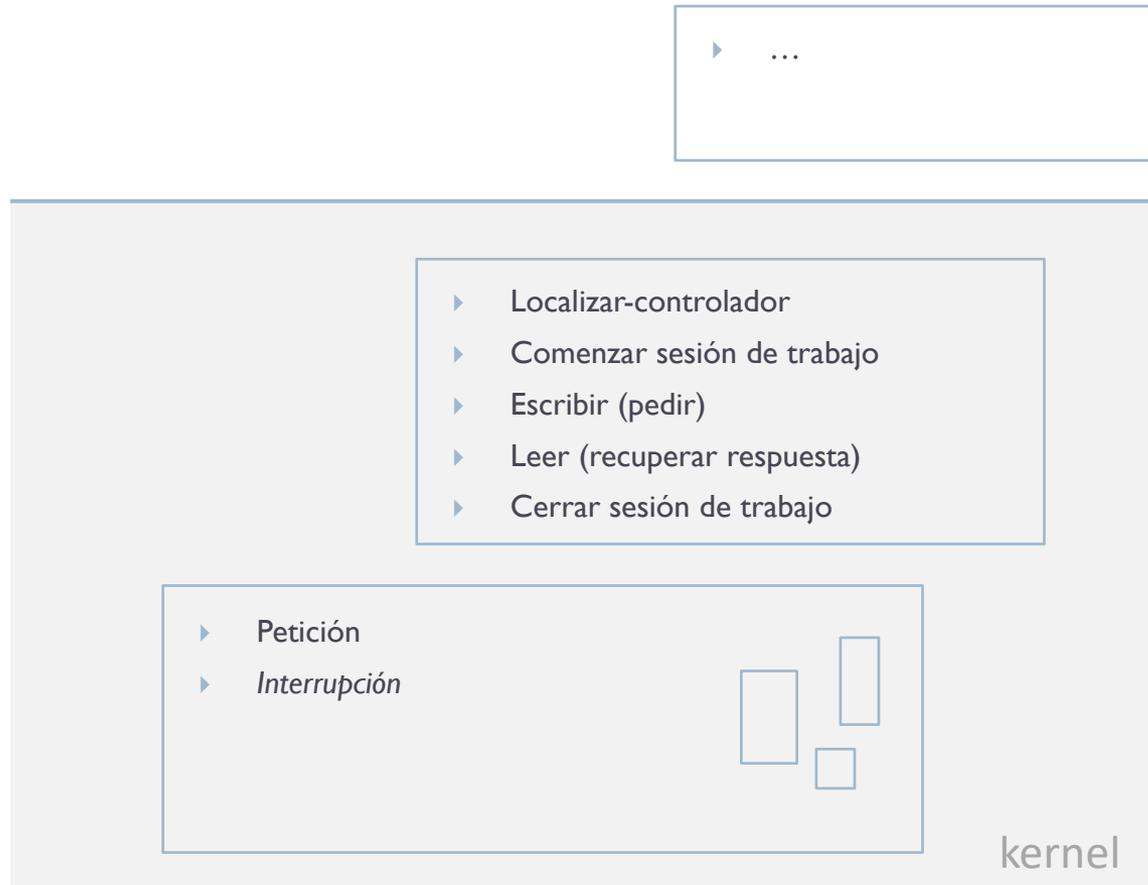
Implicaciones en el sistema operativo

3. Funciones: de servicio



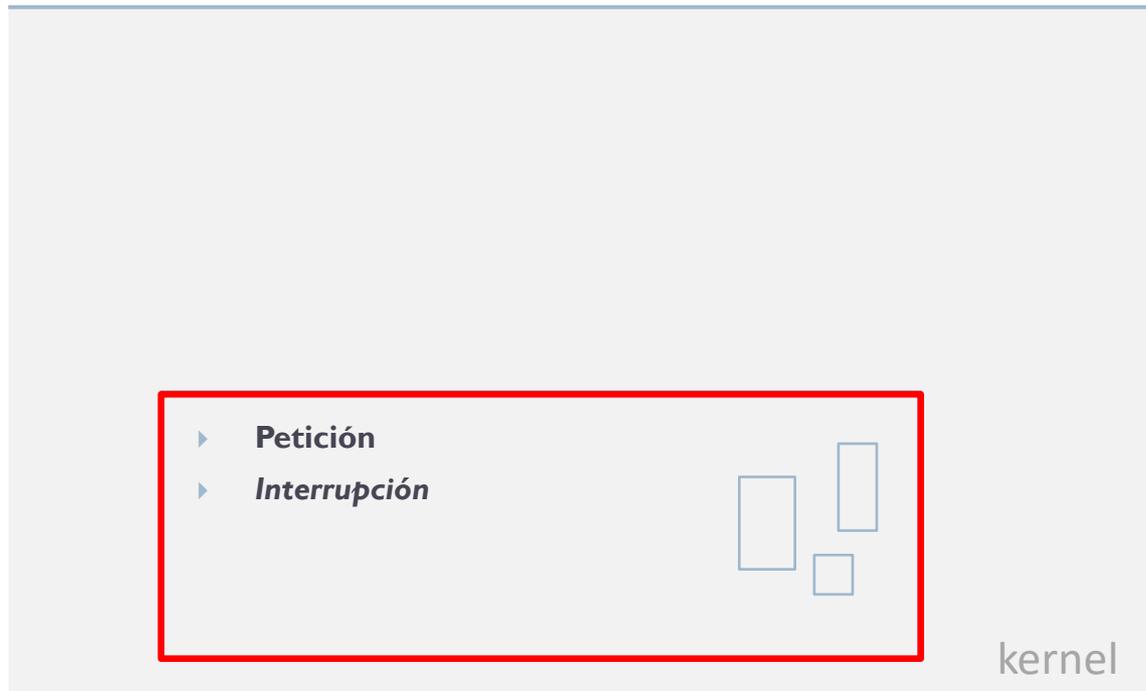
Implicaciones en el sistema operativo

3. Funciones: API de servicio



Implicaciones en el sistema operativo

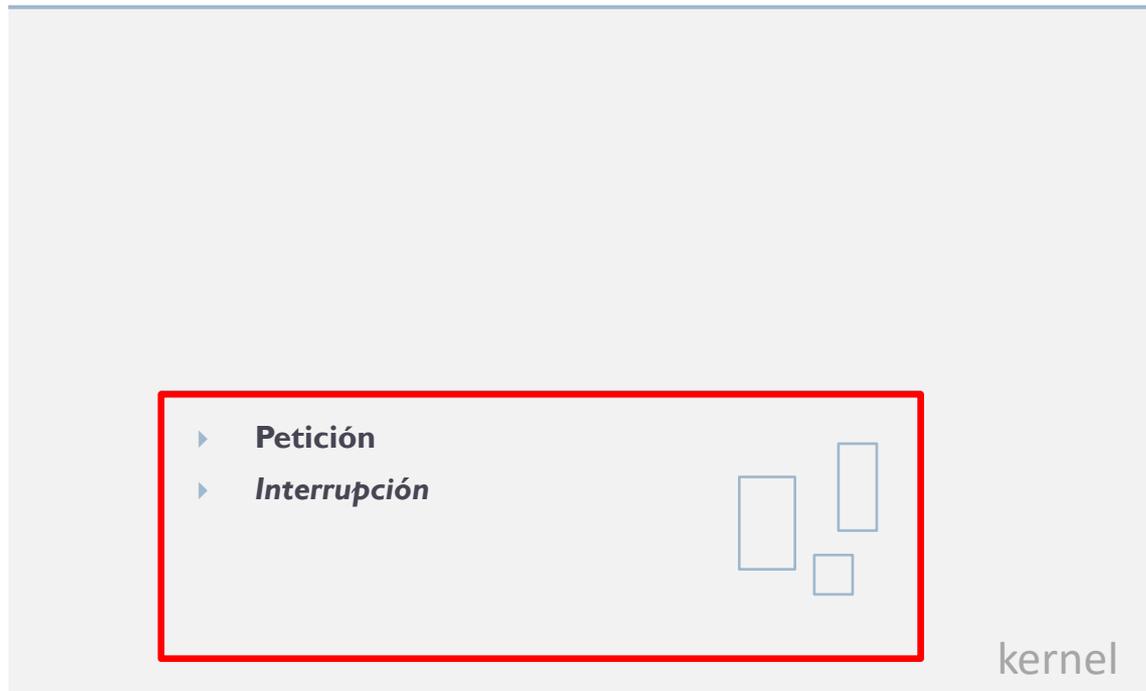
(1 y 2) Estructuras de datos + funciones de gestión internas
= controlador (driver)



Implicaciones en el sistema operativo

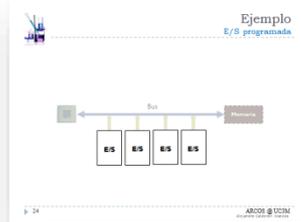
(1 y 2) Estructuras de datos + funciones de gestión internas
= controlador (driver)

El controlador implementa la interacción computador-controlador



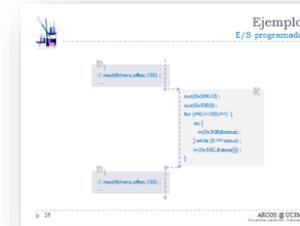
Impacto en el sistema operativo en el tratamiento de dispositivos

▶ E/S programada o directa

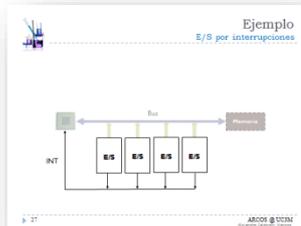


Ejemplo E/S programada

```
if petición de lectura a partir de posición 10  
out(0x0410); // write  
out(0x0001); // len  
for (i=0; i<100; i++)  
{  
    // bucle de espera  
    do {  
        in(0x0000); // data?  
    } while (!in_ready);  
    // leer datos  
    in(0x0000);  
}
```

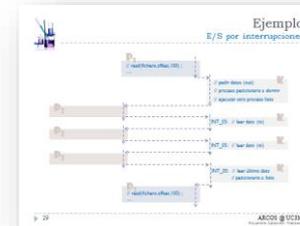


▶ E/S por interrupciones

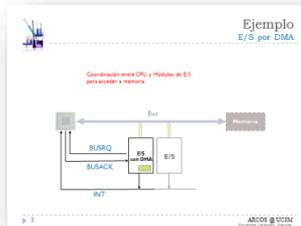


Ejemplo E/S por interrupciones

```
if petición de lectura a partir de posición 10  
out(0x0410); // write  
out(0x0001); // len  
out(0x0001); // len  
// poner procesador pendiente a dormir  
// notificar al procesador que se puede leer  
INT_00 = in(0x0000); // leer estado  
in(0x0000); // leer datos  
if (processor <= pending) {  
    out(0x0001); // write  
    out(0x0001); // len  
    processor = pending;  
} else {  
    // poner procesador pendiente a leer  
    INT_00 = in(0x0000);  
}
```

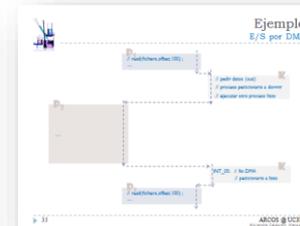


▶ E/S por DMA



Ejemplo E/S por DMA

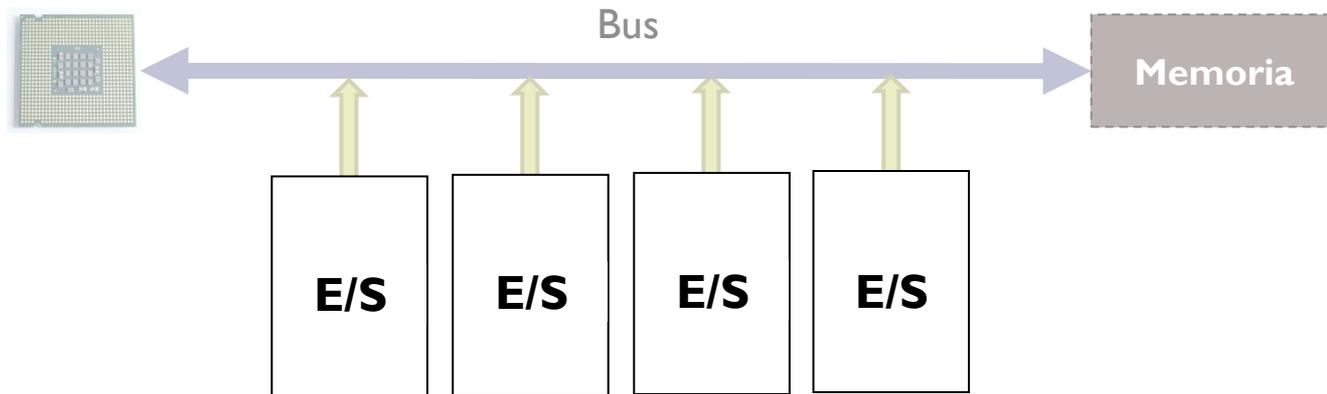
```
out(0x0001); // len  
out(0x0000); // dirección memoria  
out(0x0000); // nº elementos  
// poner procesador pendiente a dormir  
// notificar al procesador que se puede leer  
INT_00 = in(0x0000);  
in(0x0000); // leer datos  
if (processor <= pending) {  
    out(0x0001); // write  
    out(0x0001); // len  
    processor = pending;  
} else {  
    // poner procesador pendiente a leer  
    INT_00 = in(0x0000);  
}
```





Ejemplo

E/S programada





Ejemplo

E/S programada



- ▶ Información de control I
 - ▶ 0: leer
 - ▶ 1: escribir
- ▶ Información de estado
 - ▶ 0: dispositivo ocupado
 - ▶ 1: dispositivo (dato) listo
- ▶ Datos
 - ▶ Dato del dispositivo

petición:

```
for (i=0; i<100 ;i++)
{
    // pedir siguiente lectura
    out(0x500, 0) ;

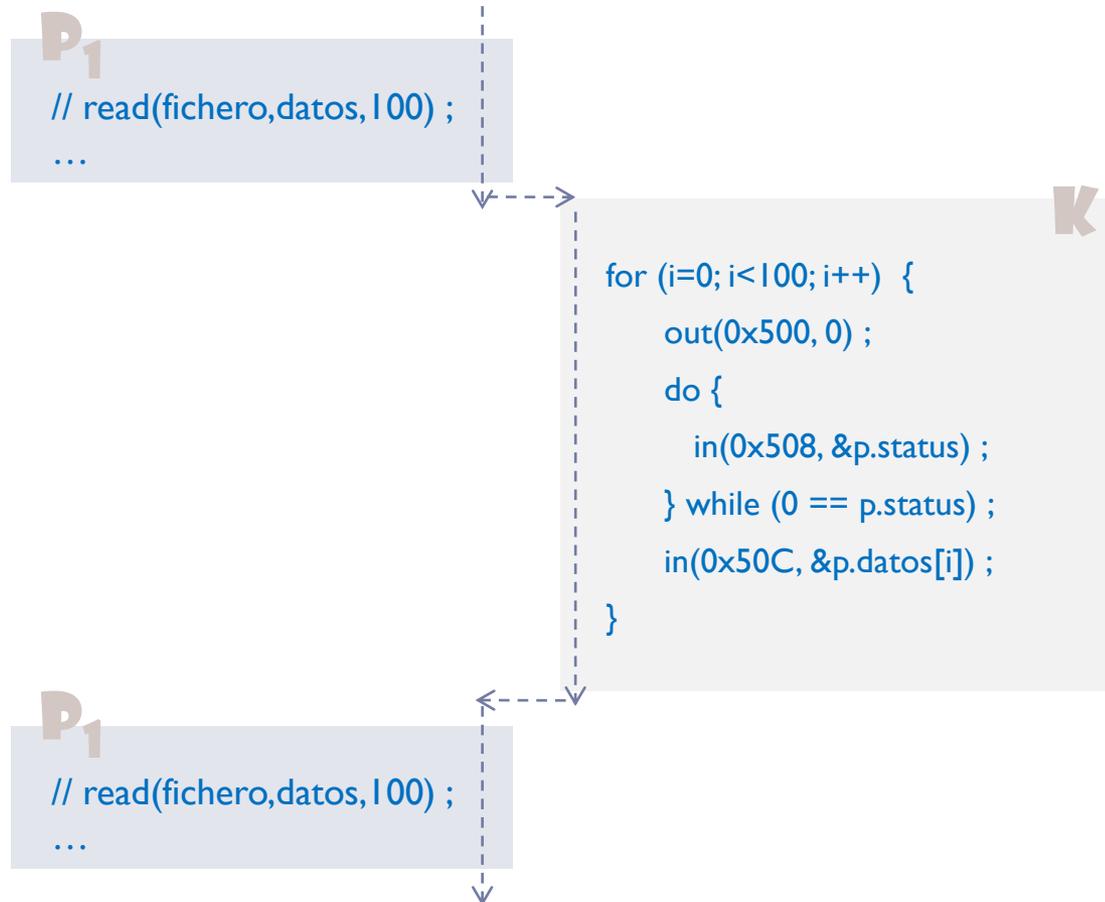
    // bucle de espera
    do {
        in(0x508, &(p.status)) ; // ¿listo?
    } while (0 == p.status) ;

    // leer dato
    in(0x50C, &(p.datos[i])) ;
}
```



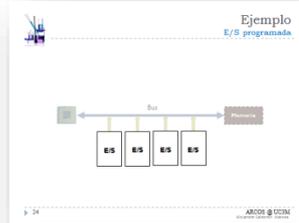
Ejemplo

E/S programada



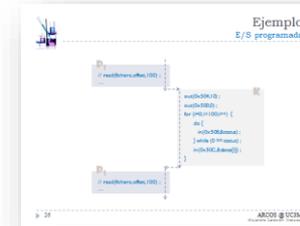
Impacto en el sistema operativo en el tratamiento de dispositivos

▶ E/S programada o directa

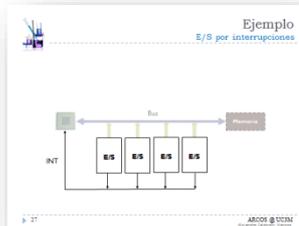


Ejemplo E/S programada

```
if petición de lectura a partir de posición 10  
out(0x0410); // offset  
out(0x0001); // leer  
for (i=0; i<100; i++)  
{  
  // bucle de espera  
  do {  
    in(0x00A0); // data?  
  } while (!PI == 0x0001);  
  // leer data  
  in(0x00A0);  
}
```

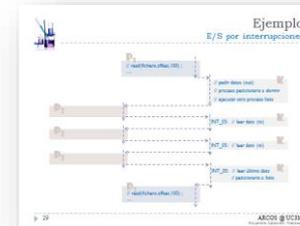


▶ E/S por interrupciones

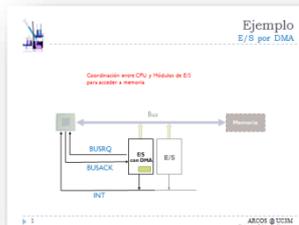


Ejemplo E/S por interrupciones

```
if petición de lectura a partir de posición 10  
out(0x0410); // offset  
out(0x0001); // leer  
// poner procesador a dormir  
// reanudar ejecución otro proceso  
INT_00 = in(0x00A0); // leer estado  
in(0x00A0); // leer data  
if (procesador == 0) {  
  // procesador en estado de espera  
  out(0x0001); // leer  
  // poner procesador a dormir  
  // reanudar ejecución otro proceso  
  INT_00 = in(0x00A0); // leer estado  
  in(0x00A0); // leer data  
}
```

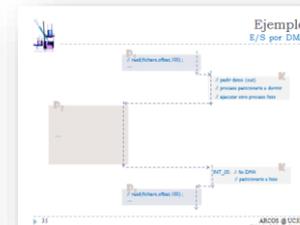


▶ E/S por DMA



Ejemplo E/S por DMA

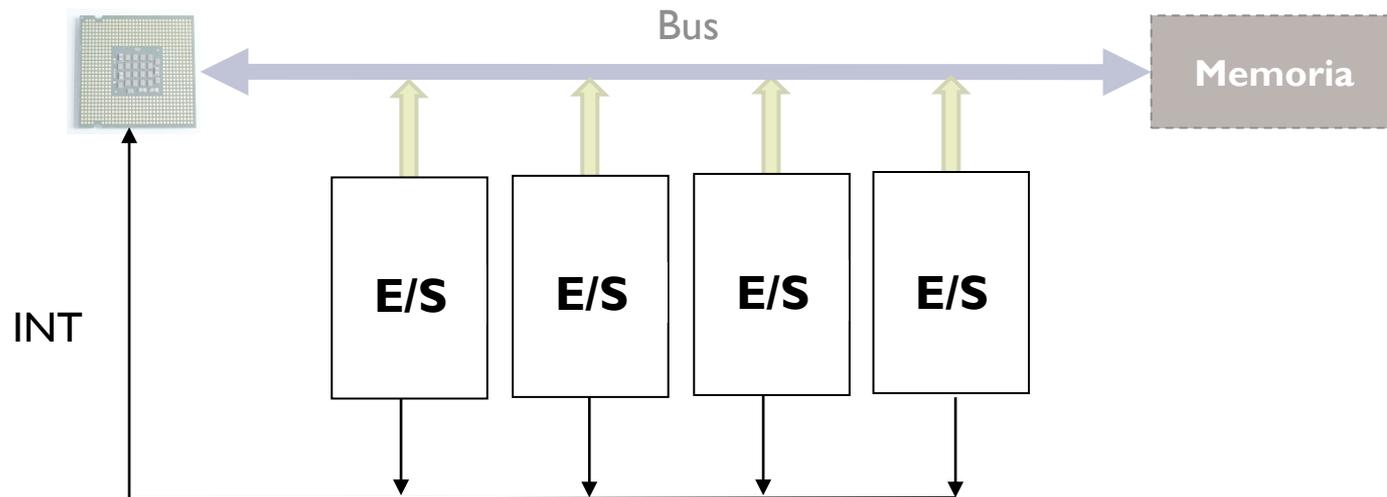
```
out(0x0001); // leer  
out(0x00A0); // dirección memoria  
out(0x0001); // nº elementos  
// poner procesador a dormir  
// reanudar ejecución otro proceso  
INT_00 = in(0x00A0); // leer estado  
in(0x00A0); // leer data  
// poner procesador a dormir  
// reanudar ejecución otro proceso  
INT_00 = in(0x00A0); // leer estado  
in(0x00A0); // leer data
```





Ejemplo

E/S por interrupciones





Ejemplo

E/S por interrupciones



- ▶ Información de control I
 - ▶ 0: leer
 - ▶ I: escribir
- ▶ Información de estado
 - ▶ 0: dispositivo ocupado
 - ▶ I: dispositivo (dato) listo
- ▶ Datos
 - ▶ Dato del dispositivo

petición:

```
// pedir lectura
p.contador = 0;
p.neltos = 100;
out(0x500,0) ; // leer
```

// cambio de contexto voluntario (C.C.V.)

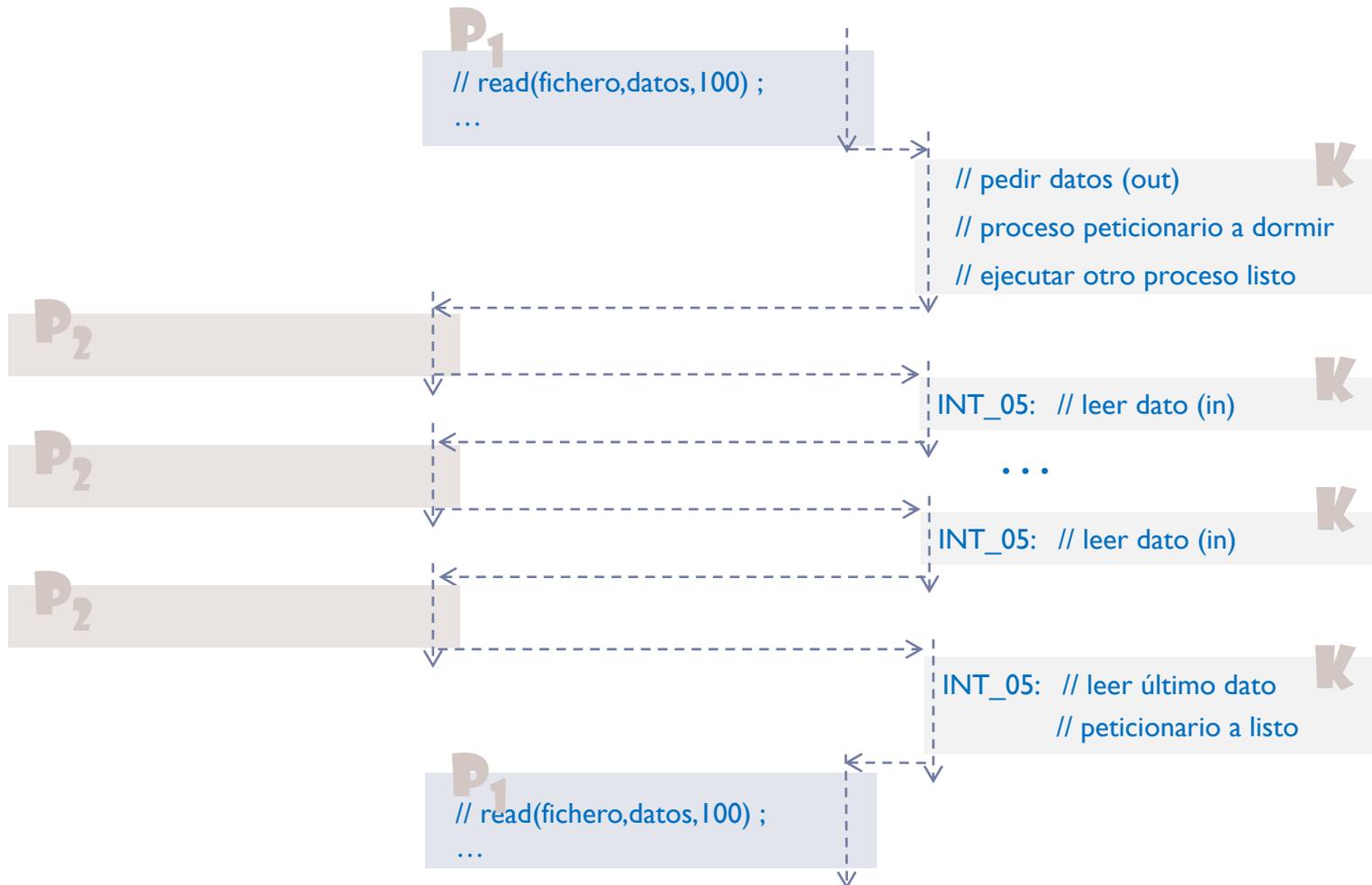
...

```
INT_05: in(0x508, &(p.status)) ; // leer estado
in(0x50C, &(p.datos[p.contador])); // leer dato
if ((p.contador < p.neltos) && (p.status == OK))
{
    out(0x500,0) ; // leer
    p.contador++;
} else { // poner proceso peticionario a listo }
ret_int # restore registers & return
```



Ejemplo

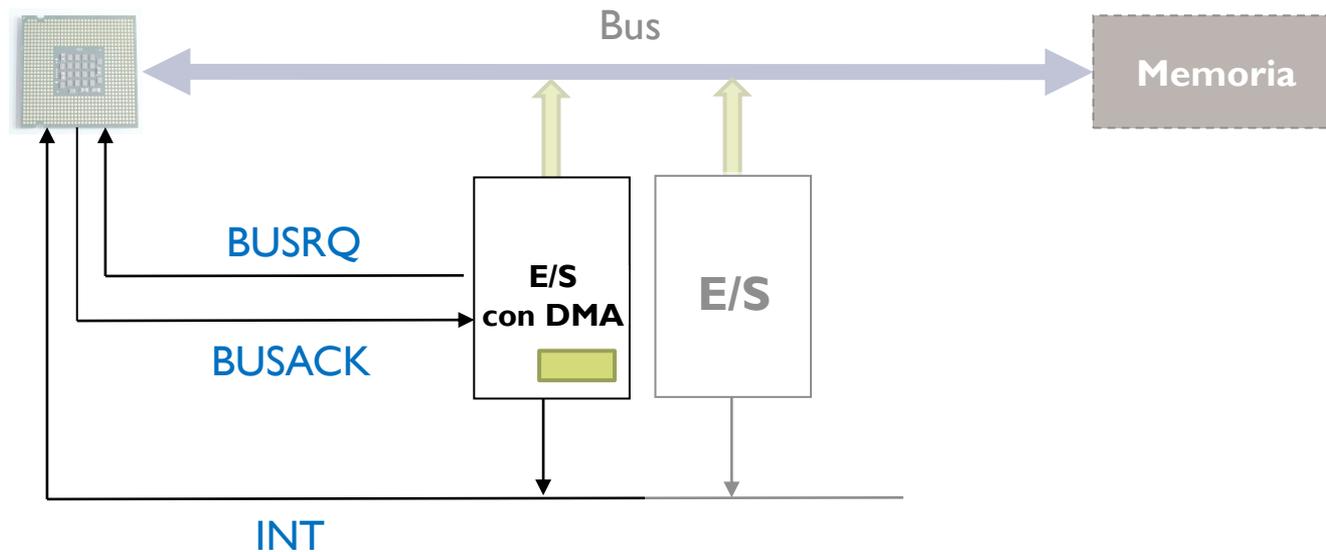
E/S por interrupciones





Ejemplo E/S por DMA

Coordinación entre CPU y Módulos de E/S
para acceder a memoria

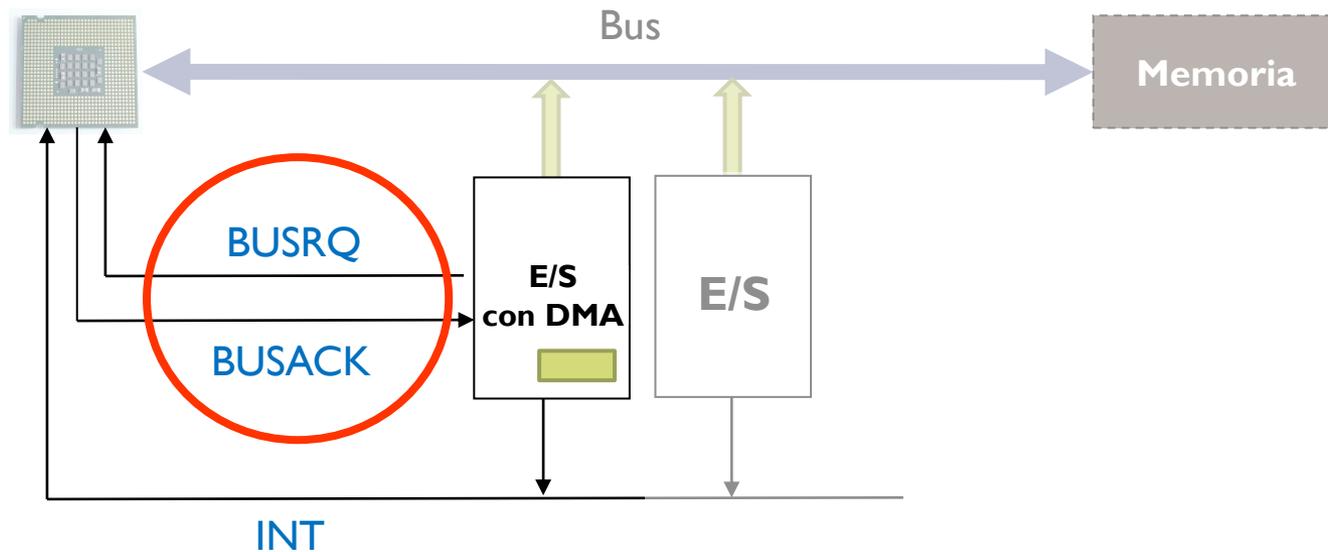




Ejemplo

E/S por DMA

- Cada dato transferido a memoria supone:
- Pedir permiso para acceder a memoria (BUSRQ)
 - Esperar el permiso (BUSACK)
 - Transfiere a memoria
 - Desactiva petición de permiso (BUSRQ)



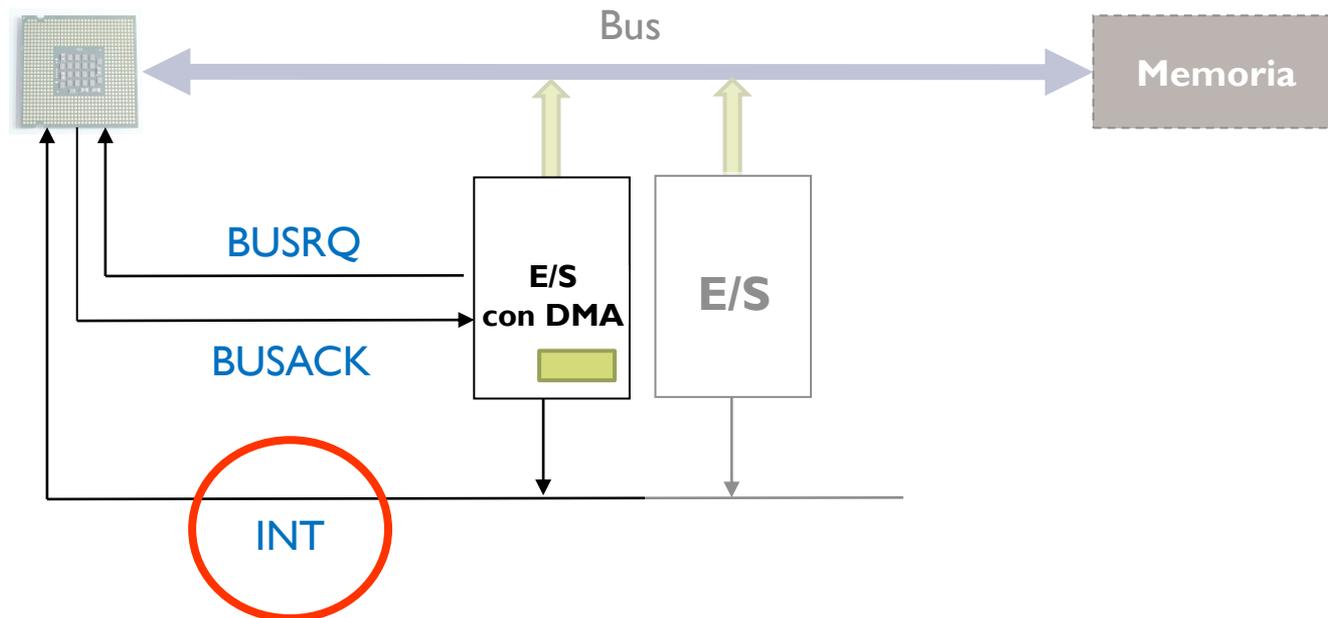


Ejemplo

E/S por DMA

Una vez transferido todos los datos:

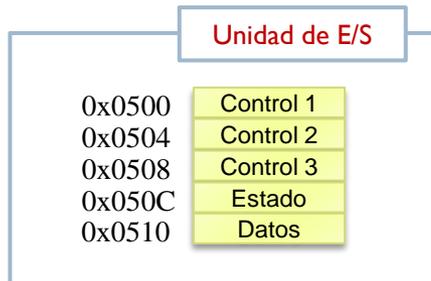
- Generar una interrupción (INT) para avisar a la CPU





Ejemplo

E/S por DMA



- ▶ Información de control 1
 - ▶ 0: leer, 1: escribir
- ▶ Información de control 2
 - ▶ Dirección memoria
- ▶ Información de control 3
 - ▶ Número elementos
- ▶ Información de estado
 - ▶ 0: dispositivo ocupado
 - ▶ 1: dispositivo (dato) listo
- ▶ Datos
 - ▶ Dato del dispositivo

petición:

```
// Programar la petición del bloque
out(0x500,0) ; // leer
out(0x504,p.datos) ; // dirección vector
out(0x508,100) ; // nº elementos

// Cambio de contexto voluntario (C.C.V.)
...
```

```
INT_05: // leer estado
in(0x50C, &p.status) ;

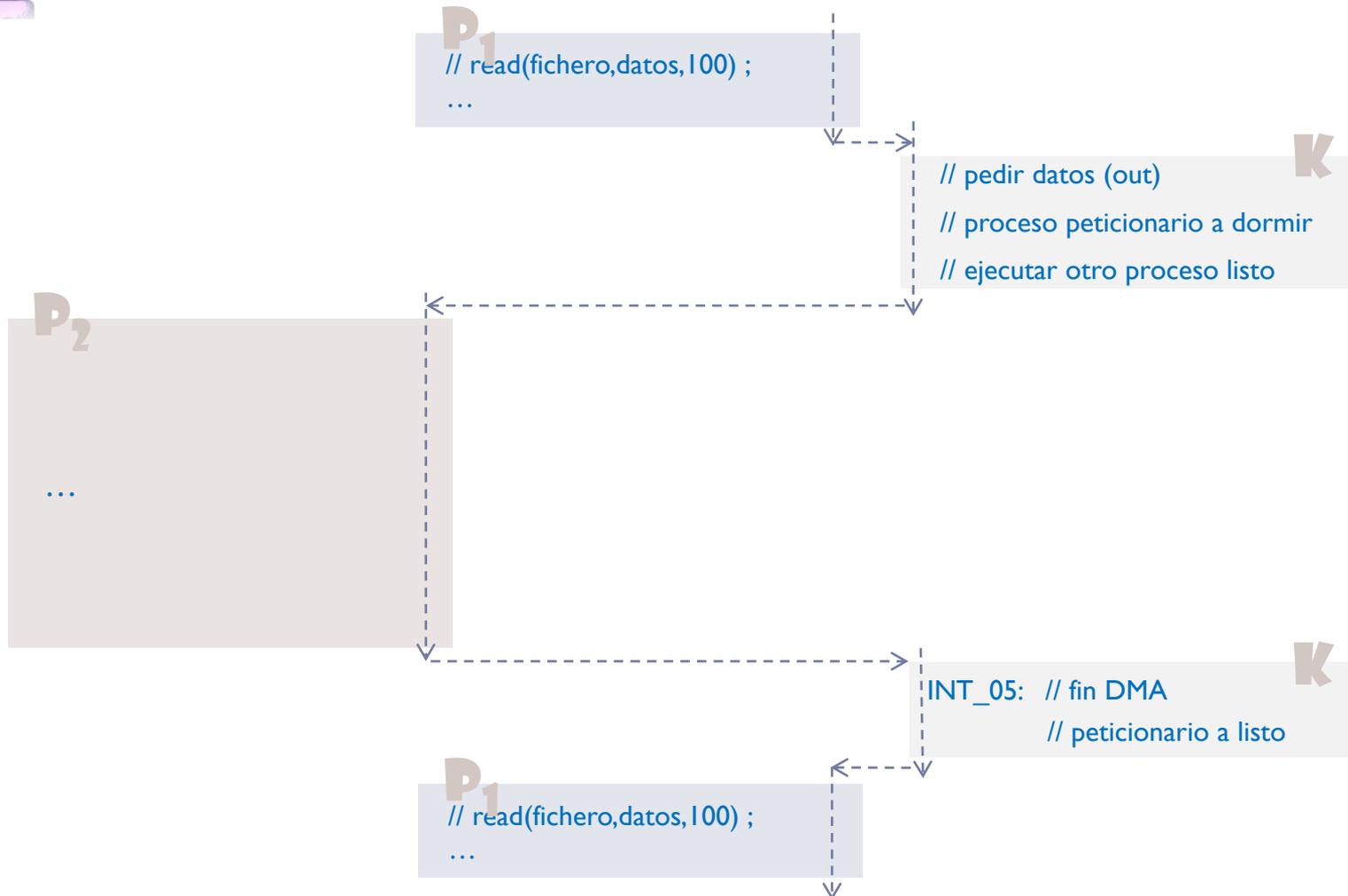
if (p.status ...

// poner proceso peticionario a listo
ret_int # restore registers & return
```



Ejemplo

E/S por DMA



Principales tipos de protocolos

- ▶ **Petición -> respuesta individual**
 - ▶ Mayoría de dispositivos
- ▶ **Solo petición**
 - ▶ Ej.: tarjeta gráfica
 - ▶ E/S programada (rápidos o tiempo real)
- ▶ **Solo respuesta**
 - ▶ Ej.: reloj
 - ▶ E/S por interrupciones (generan datos sin petición previa)
- ▶ **Petición -> respuesta compartida**
 - ▶ Ej.: disco duro

Grupo ARCOS
Departamento de Informática
Universidad Carlos III de Madrid

Lección 3a

procesos, periféricos, *drivers* y servicios ampliados

Diseño de Sistemas Operativos
Grado en Ingeniería Informática y Doble Grado I.I. y A.D.E.

