

# Trasparenze del Corso di *Sistemi Operativi*

Ivan Scagnetto  
Università di Udine

Copyright © 2000-04 Marino Miculan (miculan@dimi.uniud.it)

La copia letterale e la distribuzione di questa presentazione nella sua integrità sono permesse con qualsiasi mezzo, a condizione che questa nota sia riprodotta.

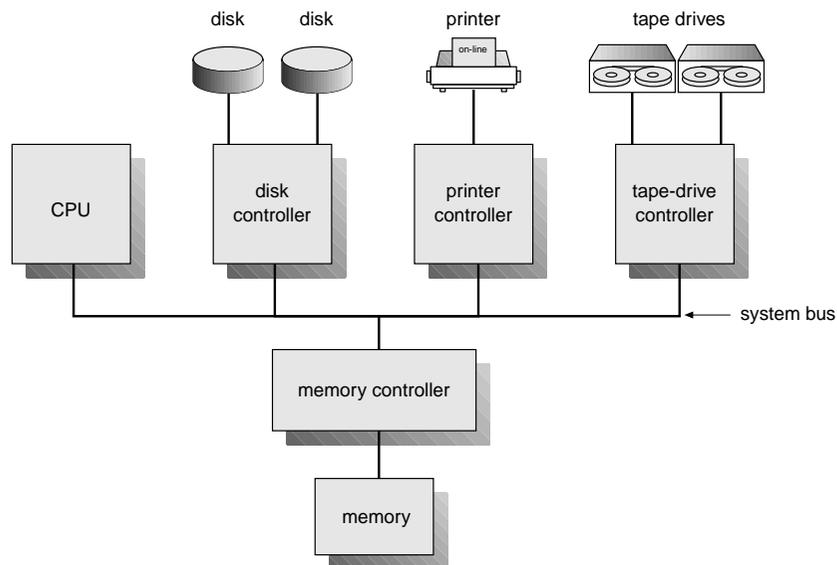
1

## Struttura dei Sistemi di Calcolo

- Operazioni dei sistemi di calcolo
- Struttura dell'I/O
- Struttura della memoria
- Gerarchia delle memorie
- Protezione hardware
- Invocazione del Sistema Operativo

31

## Architettura dei calcolatori



32

## Struttura della Memoria

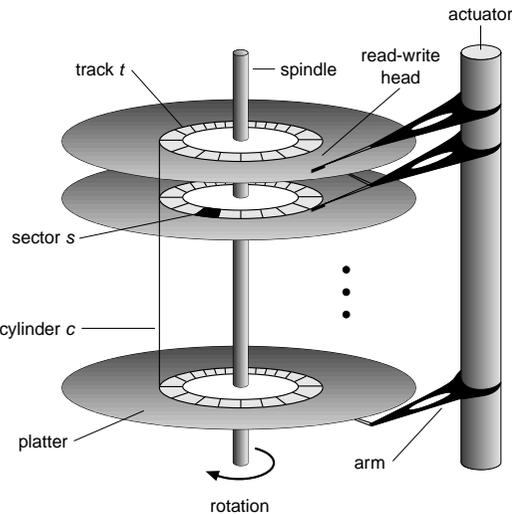
- Memoria principale – la memoria che la CPU può accedere direttamente.
- Memoria secondaria – estensione della memoria principale che fornisce una memoria non volatile (e solitamente più grande)

33

## Dischi magnetici

piatti di metallo rigido ricoperti di materiale ferromagnetico, in rotazione

- la superficie del disco è logicamente divisa in *tracce*, che sono suddivise in *settori*
- Il *controller dei dischi* determina l'interazione logica tra il dispositivo ed il calcolatore



34

## Gerarchia della Memoria

I sistemi di memorizzazione sono organizzati gerarchicamente, secondo

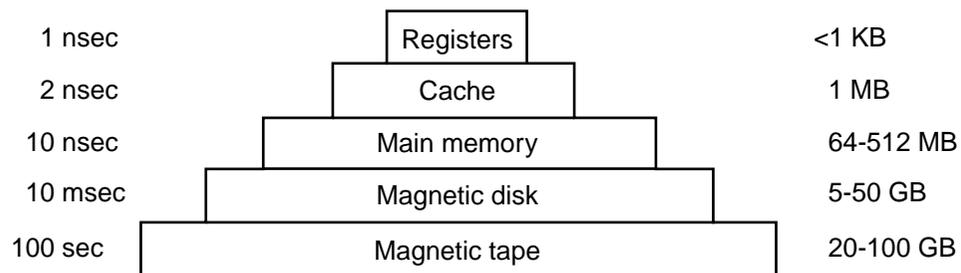
- velocità
- costo
- volatilità

*Caching* – duplicare i dati più frequentemente usati di una memoria, in una memoria più veloce. La memoria principale può essere vista come una cache per la memoria secondaria.

35

Typical access time

Typical capacity



## Operazioni dei sistemi di calcolo

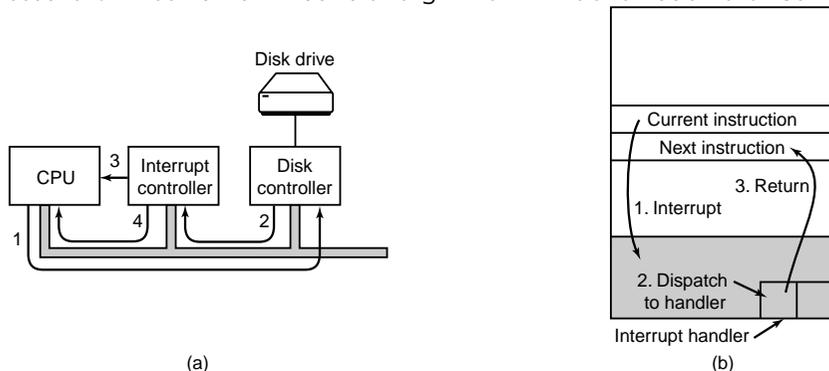
- I dispositivi di I/O e la CPU possono funzionare concorrentemente
- Ogni controller di dispositivo gestisce un particolare tipo di dispositivo.
- Ogni controller ha un buffer locale
- La CPU muove dati da/per la memoria principale per/da i buffer locali dei controller
- l'I/O avviene tra il dispositivo e il buffer locale del controller
- Il controller informa la CPU quando ha terminato la sua operazione, generando un *interrupt*.

36

## Schema comune degli Interrupt

- Gli interrupt trasferiscono il controllo alla routine di servizio dell'interrupt. Due modi:

- *polling*
- *vettore di interruzioni*: contiene gli indirizzi delle routine di servizio.



37

## Gestione dell'interrupt

- L'hardware salva l'indirizzo dell'istruzione interrotta (p.e., sullo stack).
- Il S.O. preserva lo stato della CPU salvando registri e program counter in apposite strutture dati.
- Per ogni tipo di interrupt, uno specifico segmento di codice determina cosa deve essere fatto.
- Terminata la gestione dell'interrupt, lo stato della CPU viene riesumato e l'esecuzione del codice interrotto viene ripresa.
- Interrupt in arrivo sono *disabilitati* mentre un altro interrupt viene gestito, per evitare che vadano perduti.
- Un *trap* è un interrupt generato da software, causato o da un errore o da una esplicita richiesta dell'utente (istruzioni TRAP, SVC).
- Un sistema operativo è *guidato da interrupt*

38

## I/O sincrono

I/O sincrono: dopo che l'I/O è partito, il controllo ritorna al programma utente solo dopo che l'I/O è stato completato

- l'istruzione **wait** blocca la CPU fino alla prossima interruzione
- oppure, un ciclo di attesa (*busy wait*); accede alla memoria
- al più una richiesta di I/O è eseguita alla volta; non ci sono I/O paralleli

39

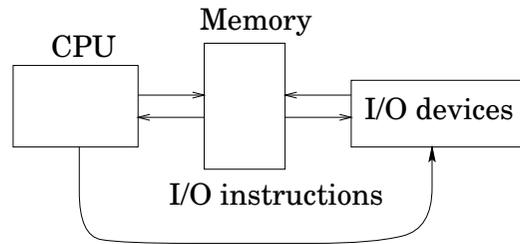
## I/O asincrono

I/O asincrono: dopo che l'I/O è partito, il controllo ritorna al programma utente senza aspettare che l'I/O venga completato

- *chiamata di sistema (System call)* – richiede al sistema operativo di sospendere il processo in attesa del completamento dell'I/O.
- una *tabella dei dispositivi* mantiene tipo, indirizzo e stato di ogni dispositivo di I/O.
- Il sistema operativo accede alla tabella dei dispositivi per determinare lo stato e per mantenere le informazioni relative agli interrupt.

40

## Direct Memory Access (DMA)



- Usata per dispositivi in grado di trasferire dati a velocità prossime a quelle della memoria
- I controller trasferiscono blocchi di dati dal buffer locale direttamente alla memoria, senza intervento della CPU.
- Viene generato un solo interrupt per blocco, invece di uno per ogni byte trasferito.

41

## Protezione hardware

- Funzionamento in dual-mode
- Protezione dell'I/O
- Protezione della Memoria
- Protezione della CPU

42

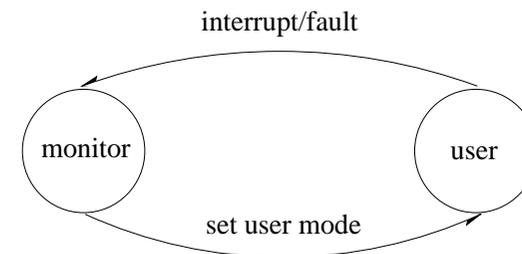
## Funzionamento Dual-Mode

- La condivisione di risorse di sistema richiede che il sistema operativo assicuri che un programma scorretto non possa portare altri programmi (corretti) a funzionare non correttamente.
- L'hardware deve fornire un supporto per differenziare almeno tra due modi di funzionamento
  1. *User mode* – la CPU sta eseguendo codice di un utente
  2. *Monitor mode* (anche *supervisor mode*, *system mode*, *kernel mode*) – la CPU sta eseguendo codice del sistema operativo

43

## Funzionamento Dual-Mode (Cont.)

- La CPU ha un *Mode bit* che indica in quale modo si trova: supervisor (0) o user (1).
- Quando avviene un interrupt, l'hardware passa automaticamente in modo supervisore



- Le *istruzioni privilegiate* possono essere eseguite solamente in modo supervisore

44

## Protezione dell'I/O

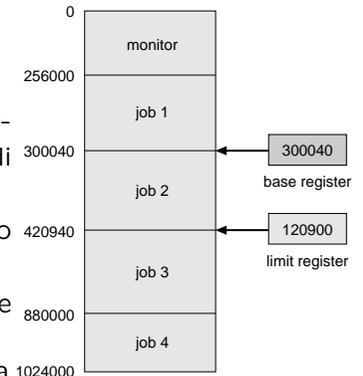
- Tutte le istruzioni di I/O sono privilegiate
- Si deve assicurare che un programma utente non possa mai passare in modo supervisore (per esempio, andando a scrivere nel vettore delle interruzioni)

45

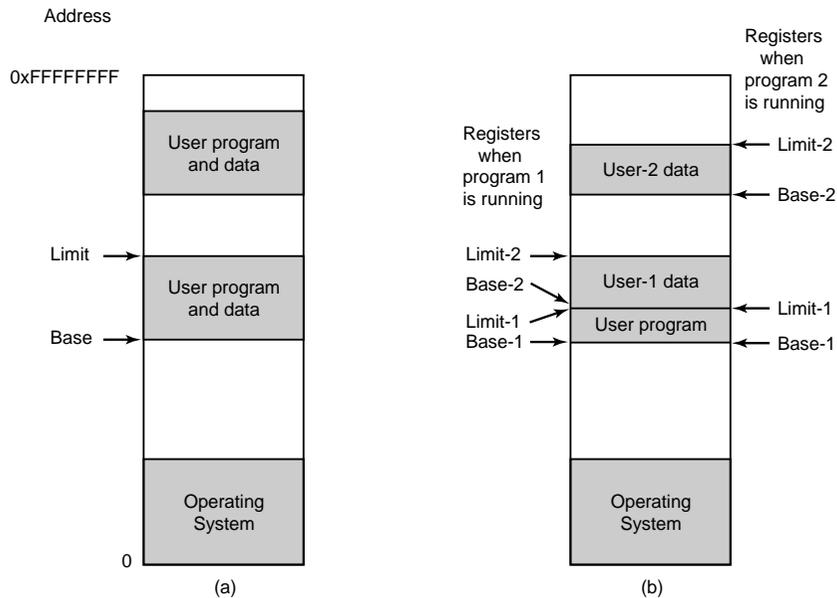
## Protezione della Memoria

Si deve proteggere almeno il vettore delle interruzioni e le routine di gestione degli interrupt

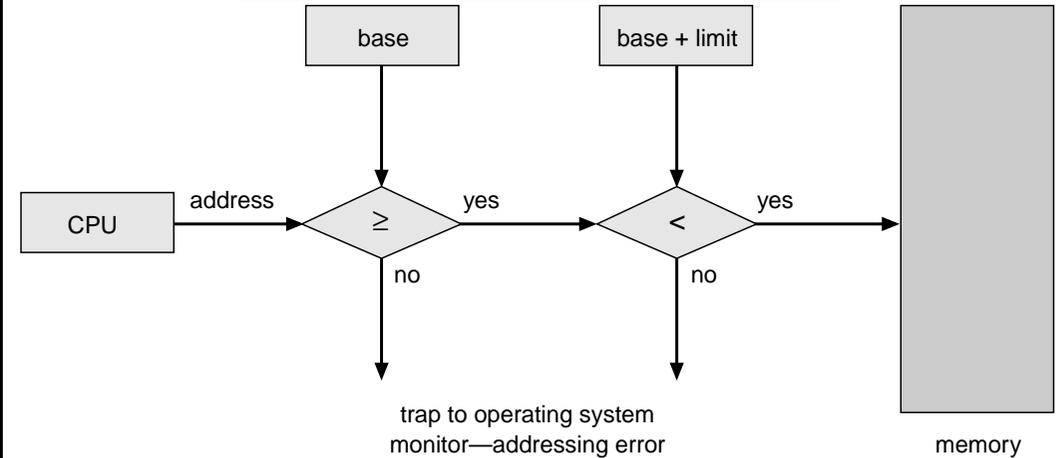
- Per avere la protezione della memoria, si aggiungono due registri che determinano il range di indirizzi a cui un programma può accedere:
  - registro base** contiene il primo indirizzo fisico legale
  - registro limite** contiene la dimensione del range di memoria accessibile
- la memoria al di fuori di questo range è protetta



46



## Protezione della Memoria (Cont.)



- Essendo eseguito in modo monitor, il sistema operativo ha libero accesso a tutta la memoria, sia di sistema sia utente
- Le istruzioni di caricamento dei registri base e limite sono privilegiate

47

## Protezione della CPU

- il *Timer* interrompe la computazione dopo periodi prefissati, per assicurare che periodicamente il sistema operativo riprenda il controllo
  - Il timer viene decrementato ad ogni *tick* del clock (1/50 di secondo, tipicamente)
  - Quanto il timer va a 0, avviene l'interrupt
- Il timer viene usato comunemente per implementare il time sharing
- Serve anche per mantenere la data e l'ora
- Il caricamento del timer è una istruzione privilegiata

48

## Invocazione del sistema operativo

- Dato che le istruzioni di I/O sono privilegiate, come può il programma utente eseguire dell'I/O?
- Attraverso le *system call* – il metodo con cui un processo richiede un'azione da parte del sistema operativo
  - Solitamente sono un interrupt software (**trap**)
  - Il controllo passa attraverso il vettore di interrupt alla routine di servizio della trap nel sistema operativo, e il mode bit viene impostato a "monitor".
  - Il sistema operativo verifica che i parametri siano legali e corretti, esegue la richiesta, e ritorna il controllo all'istruzione che segue la system call.
  - Con l'istruzione di ritorno, il mode bit viene impostato a "user"

49