

# Struttura dei Sistemi di Calcolo

Ivan Scagnetto

(`ivan.scagnetto@dimi.uniud.it`)  
Università di Udine — Facoltà di Scienze MM.FF.NN.

A.A. 2012-2013

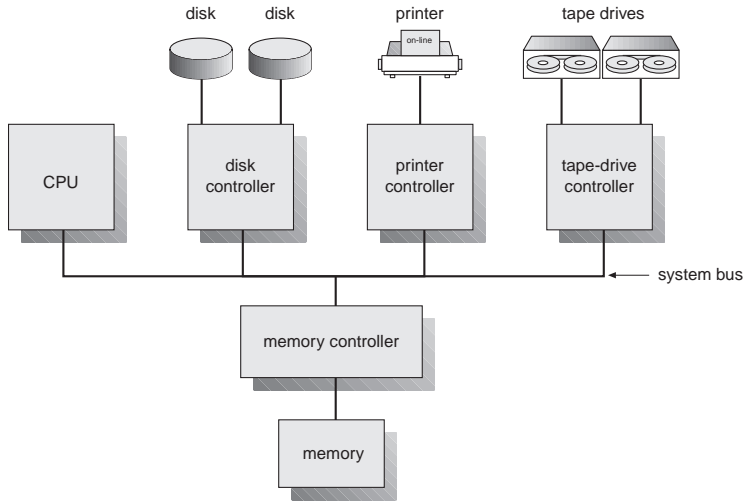
Copyright ©2000–04 Marino Miculan (`miculan@dimi.uniud.it`)

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

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

- Un sistema operativo (S.O.) è fortemente legato all'hardware del calcolatore su cui gira. Infatti un S.O. ha le seguenti caratteristiche:
  - estende l'insieme di istruzioni del calcolatore,
  - gestisce le risorse (hardware) del calcolatore.
- Di conseguenza un S.O. deve avere un'ottima rappresentazione interna dell'hardware o, almeno, di come quest'ultimo appaia al programmatore.
- Questa è la ragione per cui solitamente il codice dei S.O. è scritto in linguaggi "vicini" alla macchina (e.g., Assembly, C).

# Modello astratto del calcolatore



Idealmente si vorrebbe che la memoria fosse

- estremamente veloce (più veloce del tempo richiesto per l'esecuzione di un'istruzione),
- molto capiente,
- economica.

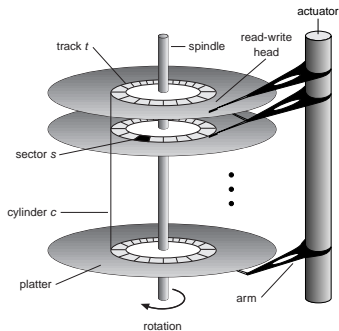
In realtà la memoria si distingue in almeno due categorie:

- 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).

# Dischi magnetici

Sono sostanzialmente dei 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.



# Gerarchia della Memoria

I sistemi di memorizzazione sono organizzati gerarchicamente, in base ai seguenti criteri:

- velocità,
- costo,
- volatilità.

Tempo di accesso tipico

< 1 ns

1-2 ns

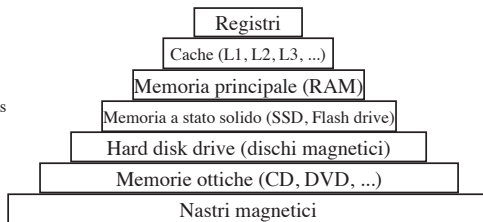
10-80 ns

0,05-0,5 ms

5-20 ms

200 ms

100 s



Capacità tipica

< 1 KB

64 KB - 64 MB

512 MB - 4 GB

4 GB - 256 GB

80 GB - 2TB

700 MB - 50 GB

20 GB - 1TB

**Caching** – duplicare i dati **più frequentemente usati** di una memoria, in una memoria **più veloce**.

Ad esempio, la memoria principale può essere vista come una cache per la memoria secondaria.

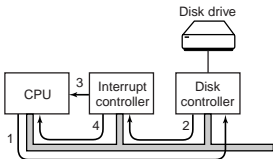
# Operazioni dei sistemi di calcolo

- 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**.

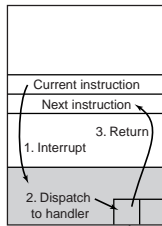


# Schema comune degli Interrupt

- Gli interrupt trasferiscono il controllo alla routine di servizio dell'interrupt. Ciò può avvenire in due modi:
  - tramite **polling**,
  - tramite il **vettore di interruzioni**: contiene gli indirizzi delle routine di servizio.



(a)



(b)

# 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 ripristinato 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**.

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.

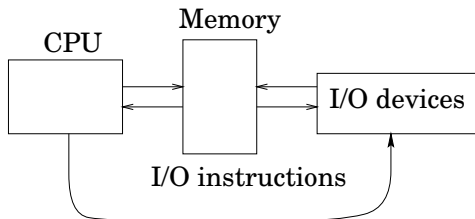
Ciò può avvenire in diversi modi:

- l'istruzione `wait` permette di bloccare la CPU fino alla prossima interruzione,
- oppure, si utilizza un ciclo di attesa (**busy wait**); inefficiente perché spreca tempo di CPU,
- al più una richiesta di I/O è eseguita alla volta; non ci sono I/O paralleli.

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.

# 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.
- Richiede hardware specifico (controller DMA).

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

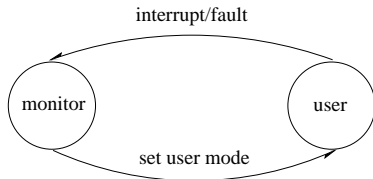
# Funzionamento Dual-Mode

- 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.

# Funzionamento Dual-Mode (Cont.)

Richiede un supporto da parte dell'hardware.

- 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.



- 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).

# Protezione della Memoria

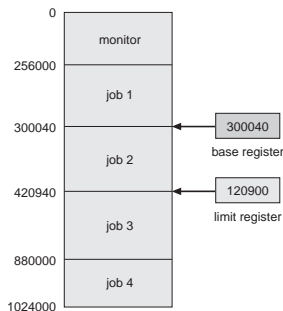
Si deve proteggere almeno il **vettore delle interruzioni** e le **routine di gestione degli interrupt**

- Per avere la protezione della memoria, si aggiungono due registri che determinano il range di indirizzi a cui un programma può accedere:

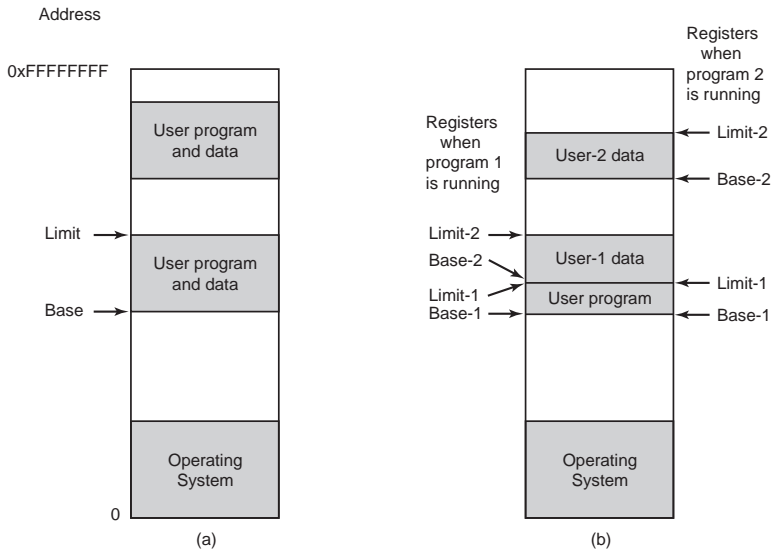
**registro base** contiene il primo indirizzo fisico legale,

**registro limite** contiene la dimensione del range di memoria accessibile.

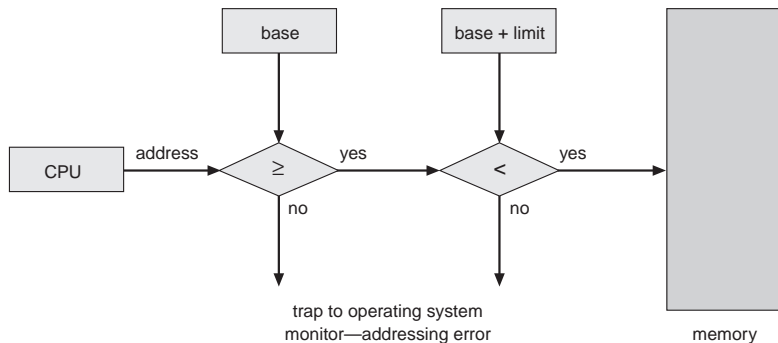
- La memoria al di fuori di questo range è protetta.



# Protezione della Memoria (Cont.)



# 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.

Si vuole impedire che un programma per errore di programmazione o intenzionalmente possa monopolizzare la CPU (bloccando l'esecuzione degli altri programmi).

- 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, viene generato l'interrupt.
- Il timer viene usato comunemente per implementare il **time sharing**.
- Serve anche per mantenere la data e l'ora.
- L'operazione di caricamento del timer è un'istruzione privilegiata.

# 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**.