

TSEA28 Datorteknik Y (och U)

Föreläsning 6

Kent Palmkvist, ISY



Dagens föreläsning

- I/O enheter
- Avbrott
 - Princip
- Avbrott på ARM

Praktiska kommentarer

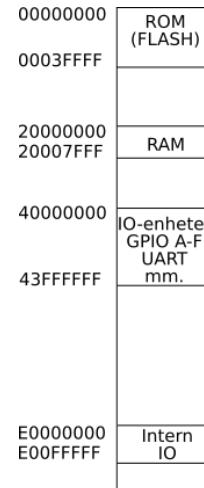
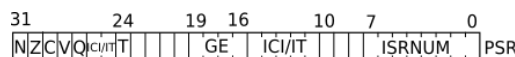
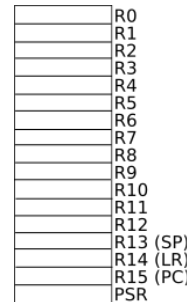
- Tillgång till labb utanför labtider
 - LiU-kort ska ge access till MUX1
 - MUX2 används BARA på distans
 - MUX1 används BARA på plats (i labbet)
- MUX2: Maskiner med distansutrustning
 - muxen2-101 - muxen2-116
 - Emulerar tangentbord etc. mha arduino (kommandon tsea28lab1, tsea28lab2 etc.)
 - Se Introduktion till Darma, video på lisam, samt förra föreläsningen för mer information.

Praktiska kommentarer, forts.

- Några redan godkända på lab1
 - Kan avboka sig på lab1b om ni vill (inget krav, men snällt)
- Deadline för bokning lab1b
 - Söndag 9/2 kl 23:30
- Ordning i labbet
 - Koppla bort kopplingar ni gjort
 - Ta bort skräp ni haft med er

Programmerarens vy av DARMA

- CPU med 13 generella register, PC, LR, SP samt statusregister PSR
 - Varje register består av 32 bitar (4 byte)
- 256 KB Flash programminne (ROM)
 - Programkod (4 byte per instruktion)
 - Konstanter
- 32KB RAM för data
 - Variabler
 - Stack etc.
- Minnesmappad I/O



Register i processor vs I/O enheter

- I processorn finns 16 generella register internt (r0-r15)
 - Inklusive PC, LR, SP
 - Alla beräkningar görs på dessa register
- Minnesadresser som styr I/O-enheter (t ex GPIOF_GPIODATA) kallas slarvigt ibland för register
 - Är inte interna i processorn
 - Värderna måste läsas/skrivas till/från processorns interna register
 - Hanteras som minnesadresser
 - Beter sig inte riktigt som vanliga minnesceller, kallas därför ofta för register i dokumentationen
 - Sammanblandningsrisk

I/O enheter

In och utmatning (I/O), generellt

- Alla datorer behöver kommunicera med omvärden (se studenträknarexemplet)
 - Skicka ut bitar via en speciell minnesadress kopplad till pinne
 - Läs av insignaler via en speciell adress kopplad till pinne
- Problem med den enkla uppsättningen
 - Måste veta i förväg hur många in och utsignaler som ska finnas
 - Kan bara skicka ut alternativt ta emot signal på en pinne
 - Varje pinne på kretsen kostar extra, vill utnyttja dom maximalt
 - Vissa funktioner är enkla att bygga hårdvara för men dyra att lösa programmeringsmässigt
 - Vissa funktioner har för hög hastighet för att processorn ska hinna med

In och utmatning, Parallellport (GPIO)

- Vanlig funktion är parallellporten (General Purpose IO)
 - Skicka ut en byte per gång
 - Läs av en byte per gång
- Att styra utsignaler
 - Värdet som lagras i utporten finns tillgänglig på datorns utsida
 - Varje gång nytt värde skrivs ändras alla utsignalerna på en gång
- I vissa datorer kan man även läsa ut utportens värde
 - Är det datat man skrivit till porten som läses, eller är det värdet på pinnen?
 - Ibland kan båda möjligheterna finnas (två olika adresser)

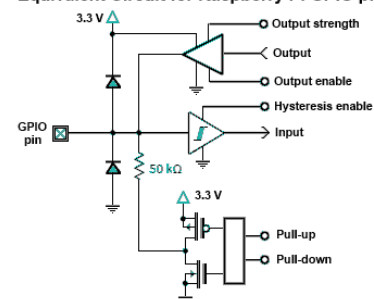
In och utmatning, Parallellport (GPIO), forts.

- Att läsa av en port är enkelt
 - Välj portens pinnar istället för minnet för någon specifik adress
- In och utgångar kan kombineras ihop
 - Möjliggör anpassning till aktuellt behov
 - Tillåter dubbelriktad kommunikation (databuss)
 - Måste kunna styra om en pinne ska fungera som ut eller ingång
 - Extra värden används (riktningsinformation) för varje bit
- Andra specialfunktioner
 - Drivning (hur mycket ström som kan skickas ut)
 - Pull up/pull down (oansluten pinne blir 1 eller 0)
 - Tristate (oansluten pinne "flyter"), tillåta utgång bli ingång

Exempel BCM2835 (raspberry pi)

- Signaler till höger från/till olika register i I/O-enheten
- Varje pinne styrs av flera bitar
 - Värde som ska skickas ut
 - Välj om pinnen ska kunna skicka ut ett värde (tristate)
 - Välj om pinnen ska kunna skicka ut 0 och 1 eller bara 0 (open collector)
 - Välj om värdet alltid blir 0 eller 1 om pinnen inte ansluten (pull-up resp. Pull-down)
 - Kan styrka på utsignalen (max ström)
- Flera olika I/O-enheter kan anslutas till en pinne
 - Välj vilken funktion som ansluts via ytterligare ett register

Equivalent Circuit for Raspberry Pi GPIO pins



http://www.mosaic-industries.com/embedded-systems/_media/microcontroller-projects/raspberry-pi/raspberry-pi-circuit-gpio-input-pins.png

GPIO kontrollregister, Dharma

- Varje port har 36 register
 - 55 sidor i dokumentationen (Tiva TM4C123GH6PM Microcontroller Data Sheet)
 - 13 register styr funktion (in/ut, strömbegränsningar, funktionsval)
 - GPIODATA, värde att skicka ut och värde att läsa av
 - GPIODIR, om pinne är ut eller ingång
 - 0 = ingång, 1 = utgång
 - Titta gärna på lab1.asm och funktionerna initGPIOE respektive initGPIOF

Serieport (uart, RS232), Dharma

- Tecken skickas från Dharma till ansluten linux-maskin via uart
 - Översätter en byte till en ström av bitar med fast hastighet
 - Skickas över USB-sladden
 - Liten buffert finns inbyggd
 - Kan köa upp flera tecken och skicka dom allt eftersom
 - UART0_UARTDR, skickade respektive mottagna värden
 - Varje läsning tar bort ett värde ur kön av inkommande tecken
 - UART0_UARTFR, ange om data finns eller buffert full
 - Enskilda bitar i registret visar om inkommande tecken finns eller om det finns plats att skicka ut ett till

Andra I/O-enheter

- Kommunikation/styrning
 - Seriella standarder (RS232, SPI, I2C, USB, SATA)
 - Ethernet, bluetooth etc.
- GUI
 - Tangentbord, mus
 - Skärm
 - Ljud
- Diverse övriga
 - Kamera
 - Klocka, timer
 - Pulsviddsmodulering (PWM) för t ex motorstyrning
- Exempel: Raspberry pi
 - RS232 (UART)
 - Parallellport
 - USB (inkl. Ethernet via USB)
 - PCM/I2S ljud
 - I2C/SPI
 - PWM
 - Grafik (HDMI)
 - 205 sidors manual om I/O...
 - Saknar ändå mycket detaljer!

Att avbryta en aktivitet

Problem med nuvarande datormodell

- I många fall behöver maskinen göra flera saker samtidigt
 - Räkna tid och kontrollera sensorer
 - T ex blinka röd lysdiod och vänta på tangenttryck i lab 1
- Om beräkningar/andra aktiviteter samtidigt
 - Hinner kanske inte med att kontrollera sensorer i tid
 - Tillbringar för mycket tid att kontrollera sensorer
 - Varierande tidsräkning beroende på sensoraktivitet
 - Svårt att programmera
 - Måste om och om igen anropa rutin som läser av sensorer

Exempel på aktiviteter som måste hanteras direkt

- Tangentbordstryck
 - Kan trycka på ny tangent inom 50 ms
- Tecken som skickas över seriell kommunikationslänk
 - 115200 bitar/s => ~11000 tecken/s => ca 100 us per tecken
- Datapaket skickade över WLAN
 - Svar inom 16 us (eller snabbare)
- Olika applikationer har olika krav på max responstid

Ett försök att implementera samtidig kontroll

- Antag större beräkningsloop
 - Antag beräkningen kan beskrivas som 512 små steg (implementerat i subrutinen `calculate_small_part`)


```

          mov r5,#512          ; förbered loop
loop    bl calculate_small_part ; beräkna del av uppgift
        bl check_keyboard    ; kolla tangenttryck
        bl check_network     ; kolla nätverkstrafik
        subs r5,r5,#1        ; kolla om fler varv i loop
        bne loop
          
```
 - Subrutinerna måste returnera snabbt, annat missar man tecken
- Nackdel: Alla program måste hålla ordning på vad som ska kontrolleras (göra rätt anrop)
 - Måste kunna delas upp i små korta avsnitt

Analogi med "riktiga världen"

- Antag ni ska äta frukost, läsa tidningen och samtidigt väntar telefonsamtal
- Lösning ett
 - Lyft luren och kontrollera om någon ringer till er
 - Om någon i andra änden: prata i telefonen, tills samtalet är över
 - Ta två tuggor flingor, svälj
 - Läs en artikel i tidningen
 - Börja om
- Lösning två
 - Ät två tuggor, läs en artikel i tidningen, börja om
 - Telefonen ringer vilket avbryter aktuell aktivitet (ni slutar äta, lämnar tidningen öppen)
 - Svara i telefon, prata
 - Återgå till att äta och läsa tidningen där ni var när telefonen ringde

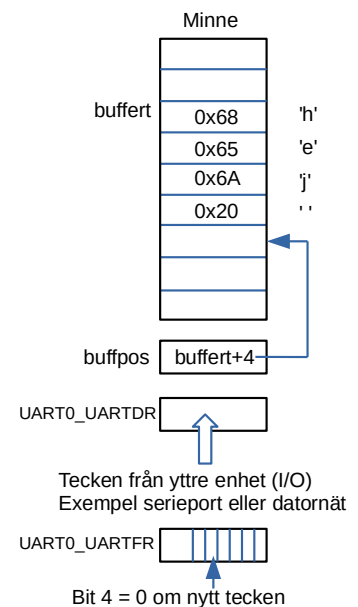
Skillnader mellan metoderna

- Att kontinuerligt kontrollera/testa om något hänt är
 - Ineffektivt (många onödiga instruktioner som görs)
 - Speciellt om händelsen är sällsynt
 - Långsamt (måste vänta på att aktuell aktivitet slut innan byter)
 - Känt som "programmed IO" eller "busy wait I/O"
- Att bli avbruten (motsvarande att telefonen ringer) kräver
 - Möjlighet att mitt i exekvering av ett program hoppa till en annan rutin
 - Extra hårdvara (motsvarande ringklockan i telefonen)
 - Programmet som blir avbrutet ska inte märka att det hänt
 - Inga register, flaggor eller liknande i processorn som huvudprogrammet använder får förändras
 - Känt som avbrottsstyrd I/O

Avbrott

Exempel motivation till avbrott

- Antag vi har en I/O enhet som tar emot tecken i hög hastighet.
 - Om UART0_UARTDR inte töms innan nästa tecken från I/O så tappas tecken bort
 - Spara inkommande tecken (finns i UART0_UARTDR) i en buffert i minnet
- Subrutin för att spara värde i buffert
 - Variabel buffpos pekar på nästa lediga plats i buffert
 - Subrutinen kontrollerar om nytt tecken finns, och i så fall placera det på lediga platsen i bufferten och uppdatera buffpos till nästa lediga plats.



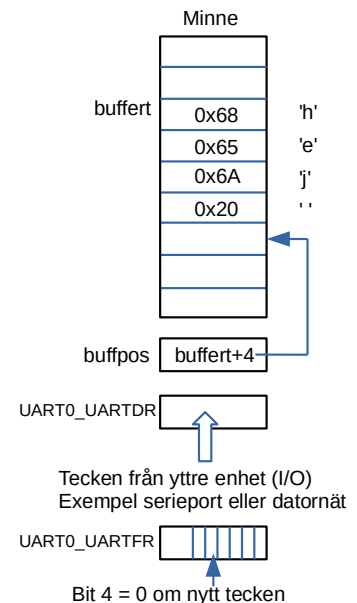
Exempel motivation till avbrott

- Subrutin för att spara värde i buffert

```

savechar push {r0,r1,r2}          ; Kommer använda registren
        mov r1,#(UART0_UARTFR & 0xffff) ; Peka på
        movt r1,#(UART0_UARTFR >> 16) ; statusregister
        ldr r2,[r1]                ; Hämta status
        ands r2,r2,#0x10           ; Finns tecken?
        bne skipcopy              ; nej (bit 4= 1), hoppa ur
        mov r1,#(UART0_UARTDR & 0xffff) ; peka på
        movt r1,#(UART0_UARTDR >> 16) ; dataregistret
        ldr r2,[r1]                ; läs tecken
        mov r1,#(buffpos & 0xffff) ; peka på variabeln
        movt r1,#(buffpos >> 16) ; buffpos
        ldr r0,[r1]                ; hämta värdet i buffpos
        strb r2,[r0],#1            ; spara tecken i buffert, öka r0
        str r0,[r1]                ; öka adress i buffpos
skipcopy pop {r0, r1, r2}          ; återställ register
        bx lr

```



Exempel motivation till avbrott, forts.

- Vill samtidigt som tecken kommer kunna beräkna summa $n+(n-1)+\dots+1$. (se exemplet tidigare i föreläsningen)
 - Lägg till anrop till test om tecken tillgängligt

```

        mov     r0,#66
        bl      nsum
        ...
nsum:    push    {r1,lr}
        mov     r1,#0
nextturn: add    r1,r1,r0
        bl      savechar
        subs    r0,r0,#1
        bne     nextturn
        mov     r0,r1
        pop     {r1,lr}
        bx      lr

```

```

savechar push {r0,r1,r2}          ; Kommer använda registren
        mov r1,#(UART0_UARTFR & 0xffff) ; Peka på
        movt r1,#(UART0_UARTFR >> 16) ; statusregister
        ldr r2,[r1]                ; Hämta status
        ands r2,r2,#0x10           ; Finns tecken?
        bne skipcopy              ; nej (bit 4= 1), hoppa ur
        mov r1,#(UART0_UARTDR & 0xffff) ; peka på
        movt r1,#(UART0_UARTDR >> 16) ; dataregistret
        ldr r2,[r1]                ; läs tecken
        mov r1,#(buffpos & 0xffff) ; peka på variabeln
        movt r1,#(buffpos >> 16) ; buffpos
        ldr r0,[r1]                ; hämta värdet i buffpos
        strb r2,[r0],#1            ; spara tecken i buffert, öka
r0      str r0,[r1]                ; öka adress i buffpos
skipcopy pop {r0, r1, r2}          ; återställ register
        bx lr

```

- Kan inte placera anrop var som helst
 - Om mellan SUB och BNE kraschar programmet

Exempel på busy wait istället för avbrott

- För varje varv i loop (tidigare 3 instruktioner) som utförs 8 extra instruktioner för att testa om tecken behöver tas om hand
 - 1/4 av hastigheten mot tidigare
- Kan minska förlusten av beräknings-hastighet genom t ex behålla konstanter i register som behövs för test.
 - Måste hålla ordning på vilka register som förstörs av savechar
- Kan minska förlusten av beräknings-hastighet genom att t ex räkna två steg i loop innan test om tecken finns, etc.
 - Komplicerad kod, massa olika gränsfall

```

mov    r0,#66
bl     nsum
...

nsum:  push {r1,lr}
        mov r1,#0
nextturn: add r1,r1,r0
        bl  savechar
        subs r0,r0,#1
        bne nextturn
        mov r0,r1
        pop {r1,lr}
        bx  lr

savechar: push {r0,r1,r2} ; använda registren
        mov r1,#(UART0_UARTFR & 0xffff) ; Peka på
        movt r1,#(UART0_UARTFR >> 16) ; statusregistret
        ldr r2,[r1] ; Hämta status
        ands r2,r2,#0x10 ; Finns tecken?
        bne skipcopy ; nej (bit 4= 1), hoppa ur
        mov r1,#(UART0_UARTDR & 0xffff) ; peka på
        movt r1,#(UART0_UARTDR >> 16) ; dataregistret
        ldr r2,[r1] ; läs tecken
        mov r1,#(buffpos & 0xffff) ; peka på variabeln
        movt r1,#(buffpos >> 16) ; buffpos
        ldr r0,[r1] ; hämta buffpos
        strb r2,[r0],#1 ; spara i buffert, öka r0
        str r0,[r1] ; spara ny buffpos
        skipcopy: pop {r0, r1, r2} ; återställ register
        bx  lr

```

Exempel på avbrott, inte riktigt rätt

- Lägg till speciell funtion i datorn
 - Låt subrutinen savechar starta så fort ett tecken kommit
 - Speciell hårdvara sparar aktuellt värde i PC på stacken och placerar adressen savechar i PC
 - När subrutinen är slut (bx lr utförs) fortsätter nsum som vanligt och nya avbrott tillåts
- Problem: lr förstörs
- Ytterligare problem: Vad händer om tecken kommer efter SUBS instruktionen?
 - savechar ändrar Z-flaggan!

```

mov    r0,#66
bl     nsum
...

nsum:  push {r1,lr}
        mov r1,#0
nextturn: add r1,r1,r0
        bl  savechar ; sköts av avbrotts hårdvara
        subs r0,r0,#1
        bne nextturn
        mov r0,r1
        pop {r1,lr}
        bx  lr

savechar: push {r0,r1,r2}
        mov r1,#(UART0_UARTFR & 0xffff)
        movt r1,#(UART0_UARTFR >> 16)
        ldr r2,[r1]
        ands r2,r2,#0x10
        bne skipcopy
        mov r1,#(UART0_UARTDR & 0xffff)
        movt r1,#(UART0_UARTDR >> 16)
        ldr r2,[r1]
        mov r1,#(buffpos & 0xffff)
        movt r1,#(buffpos >> 16)
        ldr r0,[r1]
        strb r2,[r0],#1
        str r0,[r1]
        skipcopy: pop {r0, r1, r2}
        bx  lr

```

Exempel på avbrott, rätt sätt

- Se till att även spara alla flaggor (Z,C,N,V etc.) dvs PSR registret, när savechar startas
 - Avbrott är mer än ett automatisk subrutinanrop
- Måste återställa flaggor när savechar är slut
 - Speciell återhoppadress
- Även LR behöver återställas
- Vill inte behöva bestämma i förväg exakt vilken adress rutinen startar på
 - Fix minnesadress innehåller adress till rutin (PC läses från speciell minnesadress vid avbrottets start där adressen till savechar ligger lagrad)

```

mov r0,#66
bl nsum
...
nsum:  push {r1,lr}
      mov r1,#0
nextturn: add r1,r1,r0
      bl savechar
      subs r0,r0,#1
      bne nextturn
      mov r0,r1
      pop {r1,lr}
      bx lr
savechar: push {r0,r1,r2}
      mov r1,#(UART0_UARTFR & 0xffff)
      movt r1,#(UART0_UARTFR >> 16)
      ldr r2,[r1]
      ands r2,r2,#0x10
      bne skipcopy
      mov r1,#(UART0_UARTDR & 0xffff)
      movt r1,#(UART0_UARTDR >> 16)
      ldr r2,[r1]
      mov r1,#(buffpos & 0xffff)
      movt r1,#(buffpos >> 16)
      ldr r0,[r1]
      strb r2,[r0],#1
      str r0,[r1]
skipcopy: pop {r0,r1,r2}
      bx lr

```

Att avbryta datorns huvudprogram

- En I/O-enhet (t ex parallellport) skickar signal
 - Kallas för en avbrottsbegäran
- Processorn avbryter nuvarande program
 - Gamla värdet på PC och statusregister (Z,C,N flaggor mm) sparas på stacken
 - Byt värde på PC till speciell avbrottsrutin
 - Ta hand om orsaken till avbrottet
 - Återställ statusregister och PC (hämta från stacken)
 - Programmet fortsätter som innan avbrottet
- Avbrottshantering liknar subrutinanrop
 - Skillnad: Även staturegister med flaggor sparas

Fler exempel på användning av avbrott

- Signal från I/O-enhet
 - Tangent nedtryckt (jfr strobe från tangentbord)
- Timeravbrott
 - En viss tid har förflutit
- Systemanrop
 - Applikationsprogram anropar ett operativsystem för att utföra en speciell funktion
- Fel i programmet
 - Division med 0, läsning av ord (16 eller 32 bitar) på udda adress, läsning i ej existerande minne, och liknande
- Ett datapaket har kommit in på nätverkskortet
- Datablock är inläst från hårddisk till minne

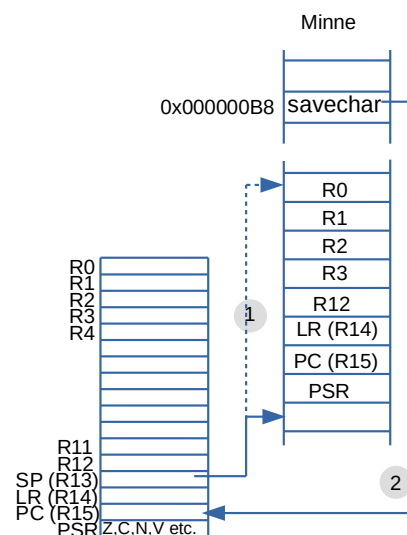
Avbrott i Dharma

Avbrott på ARM

- ARM har olika sätt att hantera avbrott beroende på processormodell
 - Boken beskriver Cortex-A och tidigare modeller
 - Byter vissa register till nya när avbrott sker (banked registers)
 - Har väldigt få avbrott definierade
 - Darna använder Cortex-M som har en lite annorlunda avbrotthantering
- Gemensamt för alla
 - Avbrott signaleras från någon enhet till processorn
 - Avbrott medför att nuvarande program avbryts
 - Register sparas och/eller byts ut mot nya versioner
 - En adress ur vektortabell (i programminnet) anger var avbrottsrutinen ligger som ska startas

Avbrott på ARM Cortex-M4 (Darna)

- Avsnitt 2.5 i Tiva TM4C123GH6PM Microcontroller Data Sheet.
 - Kortbeskrivning i DARMA-dokument avsnitt 4.3
- När avbrottssignal aktiveras
 - Automatisk push av PSR, PC, LR, R12, R3, R2, R1, R0 på stack (SP (R13) minskas) (steg 1)
 - Läs fix minnexusadress (t ex 0x000000B8-0x000000BB) som innehåller adress till avbrottrutin (steg 2)
 - Hantera avbrottet (t ex läs tangentbord)
 - Stäng av källan till avbrott
 - Återställ automatiskt register med pop av PSR, PC, LR, R12, R3, R2, R1 och R0 när bx är körs. (steg 1 åt andra hållet)



Viktigt: osynlig avbrottshanterare

- Inga register (R4-R11) får ha ändrats när avbrottsrutin avslutas
 - Programmet som avbrutits får inte märka att avbrott skett
 - R0-R3 och R12 sparas redan automatiskt vid start av avbrott
 - Andra använda register måste spara undan först
- Vanligt att spara register först, återställa register sist

```

avbrottsrutin: push {r4,r5,r6}
                ....
                pop {r4,r5,r6} ; aktivitet, tex läs tangent
                bx lr          ; bx lr

```

Spara energi med hjälp av avbrott

- I studenträknarexemplet kontrollerades sensorerna hela tiden (busy wait)
 - En loop som alltid läste nuvarande sensorläge, kollade värdet, och om inte aktivt provade igen
- Med avbrott kan processorn stanna
 - Ställ in hårdvaran så avbrott fås när knapp trycks
 - Inga instruktioner behöver avkodas innan sensorn skapar ett avbrott
 - Kan stoppa processorn (sleep mode)
 - Speciell instruktion/hårdvara behövs för att det ska fungera
 - WFI (wait for interrupt) (<- speciell instruktion i DArma)
 - Kan minska strömförbrukningen
 - Inga minnesaccesser, ingen instruktionsavkodning, inga registeruppdateringar

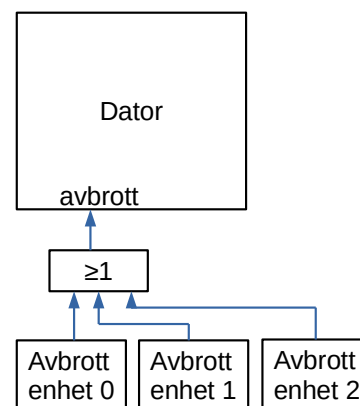
Flera avbrottsorsaker

- I exemplen tidigare kunde många saker ge avbrott
 - Tangenttryck på ett tangentbord
 - Paket till nätverkskort
- Enklaste implementeringen: Låt alla avbrottsorsaker köra igång samma avbrottsrutin
 - Måste hitta vilken/vilka enheter som orsakade avbrottet
 - Avbrottsrutinen startar alltid med att kontrollera orsak till avbrott

avbrottsrutin:

```

var det enhet 1?
ja, hoppa till rutin för enhet 1
nej inte enhet 1. Var det enhet 2?
ja, hoppa till rutin för enhet 2
:
  
```



Flera källor till avbrott

- Avbrott behöver åtgärdas olika fort beroende på källa
 - Mikrosekunder för WLAN
 - Millisekunder för tangentbord
- Avbrottrutinen får inte vara för lång
 - Nästa avbrott från en annan källa kan behöva tas om hand
 - Avbrott som kräver snabb åtgärd kan behöva bryta rutiner som åtgärdar avbrott med lång tid på sig
- Jämför frukost, när en kompis ringer på dörren, och sedan ringer telefonen
 - Besöket avbryter frukost, och telefonen avbryter samtalet med kompis

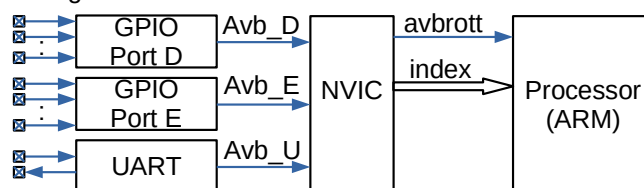
Flera avbrottsnivåer

- Cortex-M4 (Darma) har flera avbrottsprioriteter
 - Sköts av en speciell enhet, Nested Vectored Interrupt Controller (NVIC)
 - Viktigaste: Reset (prioritet -3)
 - NMI (prioritet -2), speciell avbrottssignal
 - Hard fault (prioritet -1), t ex om adress till avbrottvektor inte kan läsas
 - Prioritet 0-7: avbrottsprioritet som kan väljas i NVIC
 - Prioritet 0: Högst avbrottsprioritet
 - Prioritet 7: Lägst avbrottsprioritet
- Avbrott med högre prioritet (lägre nummer) kan avbryta lägre prioriterat avbrott (högre nummer)

Flera avbrottsnivåer, forts.

- Varje I/O-enhet kan generera avbrottsbegäran samtidigt

Anslutningar



- NVIC bestämmer vem som är viktigast, skickar info till processorn
 - Att avbrott ska ske, samt vilket avbrott

Avbrott kan avbryta pågående avbrott

- Vanlig användning av avbrott: kör kod med visst tidsintervall
 - Realtidsklocka i en dator
 - Skicka ut ljud på högtalare
- Ett avbrott med lägre prioritet kan avbrytas
 - Det nya avbrott av högre prioritet kommer spara adress, flaggor etc på stacken på samma sätt som för avbrottet med låg prioritet
 - När högre prioritetsavbrottet avslutas så återställs flaggor etc, och avbrottet med låg prioritet fortsätter