

DOCS [Start][Config][User][Kernel] ? COURS [9] [10] [11] ? TD [29][210][211] ? TP [29][210][11] ? ZIP [gcc...][9][10][11]

1. 1. Game over simple
2. 2. Game over avec décompteur
3. 3. Évaluation de la durée d'une ISR

Gestionnaire d'interruptions

IMPORTANT

Avant de faire cette séance, vous devez avoir lu les documents suivants :

- Cours sur le gestionnaire d'interruption et les threads : *obligatoire*
- Document sur l'assembleur du MIPS et la convention d'appel des fonctions : *recommandé, mais déjà lu*
- Documentation sur le mode kernel du MIPS32 : *fortement recommandé*

1. Game over simple

Dans le premier TME, vous avez réalisé un petit jeu dans lequel vous deviez deviner un nombre tiré au hasard. Ce jeu avait été mis dans `kinit` parce qu'à ce moment, il n'y avait pas encore d'application utilisateur. Nous vous proposons de mettre le jeu dans l'application `user` et de limiter le temps pendant lequel vous pouvez jouer. Nous allons vous guider pas-à-pas.

Récupérez l'[archive du code du tp3](#), placez-la dans le répertoire `k06` et décompressez-la. Les commandes ci-dessous supposent que vous avez mis l'archive dans le répertoire `k06`

```
cd ~/k06
tar xvzf tp3.tgz
cd tp3/1_gameover
```

Le code de l'application est le suivant (dans `uapp/main.c`)

```
#include <libc.h>
int main (void)
{
    int guess;
    int random;
    char buf[8];
    char name[16];

    fprintf(0, "Tapez votre nom : ");
    fgets(name, sizeof(name), 0);
    if (name[strlen(name)] == '\n')
        name[strlen(name)] = 0;
    srand(clock()); // start the random generator with a "random" seed.

    random = 1 + rand() % 99;
    fprintf(0, "Donnez un nombre entre 1 et 99: ");
    do {
        fgets(buf, sizeof(buf), 0);
        guess = atoi (buf);
        if (guess < random)
```

```

        fprintf(0,"%d est trop petit: ", guess);
    else if (guess > random)
        fprintf(0,"%d est trop grand: ", guess);
} while (random != guess);

fprintf(0,"\nGagné %s\n", name);
return 0;
}

```

1. Essayez le jeu (dans le répertoire `tp3/1_gameover`) : tapez `make exec` comme vous pouvez le constater, vous avez le temps de jouer.
2. Dans la version précédente du gestionnaire de syscall, nous avons masqué les IRQ en écrivant 0 dans le registre `c0_status`(registre \$12 du coprocesseur 0). Cela avait pour conséquence de mettre tout à 0, entre autre le bit IE. Il faut modifier ça, parce que sinon, lorsque l'utilisateur demandera à lire le clavier avec l'appel système `fgets()`, l'IRQ venant du timer ne sera jamais prise en compte (TODO1), ensuite au retour de la fonction qui réalise l'appel système, il faut masquer les IRQ pour ne pas avoir d'interruption pendant la restauration des registres jusqu'au `eret` qui fait sortir du kernel.

```

    addiu    $29,    $29,    -8*4    // context for $31 + EPC + SR + syscall_code + 4
    mfc0    $27,    $14           // $27 <- EPC (addr of syscall instruction)
    mfc0    $26,    $12           // $26 <- SR (status register)
    addiu    $27,    $27,    4      // $27 <- EPC+4 (return address)
    sw      $31,    7*4($29)      // save $31 because it will be erased
    sw      $27,    6*4($29)      // save EPC+4 (return address of syscall)
    sw      $26,    5*4($29)      // save SR (status register)
    sw      $2,     4*4($29)      // save syscall code (useful for debug message)
// TODO1: remplacez "mtc0 $0, $12" par 2 autres pour mettre 1 dans les bits c0_sr.HWI0 et
// vous pouvez utiliser $26
    mtc0    $0,     $12           // SR <- kernel-mode without INT (UM=0 ERL=0 EXL=

    la      $26,    syscall_vector // $26 <- table of syscall functions
    andi    $2,     $2,    SYSCALL_NR-1 // apply syscall mask
    sll     $2,     $2,    2        // compute syscall index (multiply by 4)
    addu    $2,     $26,    $2      // $2 <- & syscall_vector[$2]
    lw      $2,     ($2)           // at the end: $2 <- syscall_vector[$2]
    jalr   $2

// TODO2: Il faut mettre 0 dans SR pour masquer les interruptions
    lw      $26,    5*4($29)      // get old SR
    lw      $27,    6*4($29)      // get return address of syscall
    lw      $31,    7*4($29)      // restore $31 (return address of syscall function)
    mtc0    $26,    $12           // restore SR
    mtc0    $27,    $14           // restore EPC
    addiu    $29,    $29,    8*4   // restore stack pointer
    eret                                // return : jr EPC with EXL <- 0

```

3. Ouvrez le fichier `kernel/kinit.c`. Dans cette fonction, on appelle `archi_init()` avec en paramètre un nombre qui va servir de période d'horloge. Le simulateur de la plateforme sur les machines de la PPTI va environ à 3.5MHz. Combien de secondes demande-t-on dans ce code ?
4. Ouvrez le fichier `kernel/harch.c` et vous allez devoir remplir 3 fonctions pour configurer le timer: `arch_init()`, `timer_init()` et `timer_isr()` (pour trouver ces fonctions cherchez le mot TODO)

```

void arch_init (int tick)
{
    // TODO A remplir avec 4 lignes :
    // 1) appel de la fonction timer_init pour le timer 0 avec tick comme période
    // 2) mise à 1 du bit 0 du registre ICU_MASK en utilisant la fonction icu_set_mask()
    // 3) initialisation de la table irq_vector_isr[] vecteur d'interruption avec timer_isr()
    // 4) initialisation de la table irq_vector_dev[] vecteur d'interruption avec 0
}
static void timer_init (int timer, int tick)

```

```

{
// TODO A remplir avec 2 lignes :
// 1) initialiser le registre period du timer n°timer avec la période tick (reçus en argu
// 2) initialiser le registre mode du timer n°timer avec 3 (démarré le timer avec IRQ d
}
static void timer_isr (int timer)
{
// TODO A remplir avec 3 lignes :
// 1) Acquies l'interruption du timer en écrivant n'importe quoi dans le registre reseti
// 2) afficher un message "Game Over" avec kprintf()
// 3) appeler la fonction kernel exit() (c'est une sortie définitive ici)
}

```

2. Game over avec décompteur

Dans ce qui précède, l'exécution de l'ISR du Timer est fatale puisqu'elle stoppe l'application après l'affichage de "Game Over!". Nous vous proposons de modifier l'ISR afin d'avoir un comportement un peu plus réaliste. Dans cette nouvelle version, l'ISR du timer décrémente un compteur alloué dans une variable globale du noyau puis elle revient dans l'application tant que ce compteur est différent de 0. Donc, dans l'ISR du timer si le compteur est différent de 0, elle affiche un message avec la valeur du compteur, sinon elle affiche "game over!" et stoppe l'application, comme dans l'exercice précédent.

Par exemple, au lieu d'afficher:

```

_ | | _ / 'v' \ / /
| / / ( ) / _ \
| _ \ \ x _ _ x \ _ _ /

```

```

Tapez votre nom : Moi
Donnez un nombre entre 1 et 99: 45
45 est trop grand: 20
20 est trop grand:
0 est trop petit:
Game Over
[105002991] EXIT status = 1

```

l'application pourrait afficher:

```

_ | | _ / 'v' \ / /
| / / ( ) / _ \
| _ \ \ x _ _ x \ _ _ /

```

```

Tapez votre nom : Moi
Donnez un nombre entre 1 et 99: 45
45 est trop grand: 20
20 est trop grand:
..3 : 12
12 est trop petit: 15
15 est trop petit:
..2 :
..1 :
Game Over
[115002778] EXIT status = 1

```

3. Évaluation de la durée d'une ISR

Dans cet usage du TIMER, les ISR ne sont pas fatales, sauf la dernière. En utilisant le mode debug (make debug) et le fichier `trace0.S`, déterminez la durée en cycles du traitement par le noyau d'une IRQ du timer. Ce n'est pas exactement la même durée pour toutes les IRQ.

Pour cette question, il faut commenter les affichages dans l'ISR, changer la valeur du tick pour voir plus d'IRQ (par exemple 1000) et exécuter en mode debug puis regarder la trace dans `trace0.S`, il faut chercher un `kentry` correspondant à une IRQ et chercher l'instruction `eret` qui marque la fin du traitement.