

Compte rendu

PFSI TD n°11 Exceptions

Abderahman KRIOUILE_G2

Objectifs : Comprendre et savoir utiliser les exceptions

1- Principes :

Les interruptions sont un mécanisme permettant à un circuit extérieur au microprocesseur d'interrompre le programme en cours d'exécution afin de faire exécuter une routine spécifique. Les interruptions sont en particulier utilisées pour la gestion des entrées/sorties et pour la gestion des processus.

2- Ecriture du programme principal :

Remarque : le programme fini est à la fin du compte rendu

```
*****DIRECTIVES D'ASSEMBLAGE *****

SP      equ R15      // SP est le pointeur de la pile

MAIN_PPGA equ 0xFF10

INITIA    equ 0x0000    // valeur avec laquelle on initialise cntm

MAX       equ 0x006F    // lorsque cntm dépasse cette valeur elle est
                           remis à zéro

PAS       equ 0x0010    // valeur ajoutée à cntm à chaque passage de la
                           boucle

CNTMA    equ 0xFF00    // adresse de la case mémoire dont le contenu
                           cntm est augmenté à chaque passage de la boucle

ORG      MAIN_PPGA  // chargement du programme dans la mémoire

START    debut      // adresse de la première instruction à exécuter
```

```

***** PROGRAMME PRINCIPAL *****

debut LDW SP, #BAS_PILE           // initialisation du pointeur de pile

LDW R0, #INITIA                  // on initialise R0 à 0

STW R0, @CNTMA                 // on initialise CNTMA à 0 en y écrivant R0

LDW R1, #MAX

LOOPA ADQ PAS, R0             / on ajoute l'incrément à R0

CMP R0, R1                   // on compare R0 et R1, en calculant R0-R1)

BLW VAS-$2                  / si R0 <= MAX, on saute à la ligne VAS

LDW R0, #INITIA             // sinon, on réinitialise R0 à 0

VAS STW R0, @CNTMA           // on copie R0 à l'adresse CNTMA

BMP LOOPA-$2                //enfin, on boucle

```

3- Ecriture du programme d'interruption :

A/

```

CNTIA equ 0xFF02 // adresse de la case mémoire dont le
contenu est incrémenté de 2 lors du sous-programme d'interruption

Petit_PAS equ 0x0002 // incrément

IT_PRGA STW R0, -(SP) //on empile R0, on utilise l'adressage basé pré-
décrémenté

LDW R0, @CNTIA           // on copie cnti dans R0

ADQ Petit_PAS, R0        // on ajoute Petit_PAS à R0

STW R0, @CNTIA           // on recopie R0 dans cnti

LDW R0, (SP)+            // on dépile R0

ENI                      // on autorise à nouveau les interruptions

RTI

```

B/ Ce sous-programme d'interruption utilise le registre R0. Il faut donc avant toute chose sauvegarder sa valeur dans la pile et la restituer à la fin du sous-programme.

C/ Il faut autoriser à nouveau les interruptions explicitement car elles ont été inhibées (IF à 0) implicitement dès le déclenchement du programme d'interruption.

D/ Cette machine efface IF (met IF à 0) lorsqu'elle lance le programme d'interruption pour ne pas interrompre les instructions urgentes du programme d'interruption en cours par d'autres éventuelles interruptions.

E/ RTS se contente de faire dépiler le contenu du PC de la pile, c'est l'instruction utilisé dans le cas d'un sous-programme normale mais dans le cas d'une interruption il faut en plus dépiler le contenu de SR on utilisera alors l'instruction RTI qui effectue les deux opérations à la fois.

4- Initialisations :

A/ le numéro INT d'interruption qui correspond à la ligne IRQ2 est : $n = i + 32$
= 34

B/

```
*****DIRECTIVES D'ASSEMBLAGE *****

SP      equ R15          // SP est le pointeur de la pile

STACKA  equ 0x1000 //initialisation de la pile à l'adresse STACKA=1000h

MAIN_PPGA equ 0xFF10

INITIA   equ 0x0000 // valeur avec laquelle on initialise cntm

MAX      equ 0x006F // lorsque cntm dépasse cette valeur elle est remis à 0

PAS      equ 0x0010 // valeur ajoutée à cntm à chaque passage de la boucle

CNTMA   equ 0xFF00 // adresse de la case mémoire dont le contenu cntm est
```

//augmenté à chaque passage de la boucle

VECTA equ 0x0088 // adresse du vecteur d'interruption IRQ2 : 4 x (32+2) =
136d = 88h

ORG MAIN_PRGA // chargement du programme dans la mémoire

START debut // adresse de la première instruction à exécuter

******* PROGRAMME PRINCIPAL*******

debut LDW SP, #BAS_PILE // initialisation du pointeur de pile

LDW R2,# IT_PRGA // initialisation de la table des vecteurs
d'interruption

STW R2, VECTA

ENI //validation des interruptions

LDW R0, #INITIA // on initialise R0 à 0

STW R0, @CNTMA // on initialise CNTMA à 0 en y écrivant R0

LDW R1, #MAX

LOOPA ADQ PAS, R0 // on ajoute l'incrément à R0

CMP R0, R1 // on compare R0 et R1, en calculant R0-R1)

BLW VAS-\$-2 // si R0 <= MAX, on saute à la ligne VAS

LDW R0, #INITIA // sinon, on réinitialise R0 à 0

VAS STW R0, @CNTMA // on copie R0 à l'adresse CNTMA

BMP LOOPA-\$-2 //enfin, on boucle

5- Sauvetage et restitution de l'état, instruction RTI :

A/ Entre «CMP R0, R1» et «BLW VAS-\$-2» car si un programme
d'interruption est lancé SR changera et au retour l'instruction de saut BLW se
basera sur des indicateurs faussés.

B/ RTI permet de restituer le registre d'état et la valeur du PC avant l'exécution de l'interruption. L'instruction RTI est spécialement conçue pour ce genre de situation contrairement au RTS classique.

6- Section critique, instruction DSI :

A/ Si CNTMA = CNTIA = FF00h, les deux programmes ne vont pas interagir comme prévu car si le programme principale s'interrompt entre le chargement et la réécriture de la valeur de la case mémoire, le résultat sera erroné.

B/ Pour résoudre ce problème il faut interdire les interruptions entre le chargement de la valeur de la case mémoire dans le registre et l'écriture de la nouvelle valeur dans la case mémoire après avoir effectué les calculs prévus. En utilisant l'instruction DSI qui met IF à 0.

```
debut LDW SP, #BAS_PILE  
LDW R2,# IT_PPGA  
STW R2, VECTA  
ENI  
LDW R0, #INITIA  
STW R0, @CNTMA  
LDW R1, #MAX  
LOOPA DSI  
ADQ PAS, R0  
CMP R0, R1  
BLW VAS-$-2  
LDW R0, #INITIA  
VAS STW R0, @CNTMA  
ENI
```

BMP LOOPA-\$-2

7- Instruction HLT :

A/ HLT met le CPU en attente d' interruption, il s'arrête à l'instruction HLT jusqu'à la prochaine interruption.

B/ Une machine (CPU) en attente consomme moins de puissance électrique et donc chauffe moins.

8- Priorité et memorization :

A/

```
NOV_PAS equ 0x0001
NOV_PRGA    STW R0, -(SP)
              LDW R0, @CNTMA      // on copie cntm dans R0
              ADQ -NOV_PAS, R0 // on soustraie NOV_PAS de R0
              STW R0, @CNTMA      // on recopie R0 dans cntm
              LDW R0, (SP)+

ENI
RTI
```

B/ En analysant la situation de plus près c'est à dire au niveau de l'aspect matériel on voit que le programme d'interruption IRQ2 sera prioritaire car le bus IRQST sera liée à la masse simultanément à IRQ2 et IRQ3 et le périphérique le plus proche (IRQ2) block ITACK et attendra l'accusé de réception envoyé par le CPU pour envoyé son INT.

9- Trappe logicielle – Instruction TRP :

A/ dans le programme principale on appellera le programme d'interruption du début en utilisant l'instruction suivante :

TRP #34

B/ On utilise pas simplement l'instruction JSR car TRP n' tient sur une seul instruction vu que les adresses sont exprimée par n qui est assez petite or JSR tient sur deux instructions car elle est suivi par l'adresse du sous programme qui s'étale sur 16 bit.

C/ L'intérêt de réaliser des programmes de trappe via un vecteur plutôt que des sous-programme est que ceci permet d'implémenter des appels système à numéro fixe défini par la documentation du système et qu'on peut appeler dans tout programme.

10- Trappe (matérielle) :

A/ Lorsqu'un programme effectue une action interdite le CPU déclenche une exception de type trappe dite matérielle.

B/ actions interdites susceptibles de déclencher une trappe :

- Tentative d'extraction de racine carré d'un nombre négatif.
- Tentative d'exécution de code d'instruction inexistante.
- Débordement de la pile.

11- Initialisation de l'unité central de traitement (CPU) :

A/ oui, l'initialisation est une exception.

B/ Elle est déclenché grâce au bouton ReSeT présent dans les machines et à l'instruction RST.

C/ Le programme en cours s'arrête sans retour et un programme d'initialisation est lancé depuis une adresse de démarrage fixe =FFFAh dans la machine RISK.

D/ non, l'initialisation n'est pas vectorisé dans cette machine.

E/ Le programme de démarrage de la machine est quelque part dans les adresses inférieurs de la mémoire c'est pourquoi on met une instruction de saut à l'adresse FFFA afin de lancer ce programme.

F/ L'instruction de saut utilise deux mots et puis 4 octets :

| FFFA | FFFB |

| FFFC | FFFD |

Ces 4 octets sont les derniers de la partie EPROM de la mémoire (mémoire non volatile).

Si on utilisait FFFE , le mot d'extension de l'instruction JPA tomberait en dehors de la mémoire.

G/ Si on utilisait une adresse plus faible, on sera obligé de prévoir des éventuels sauts dans nos programmes pour éviter ces octets d'initialisation sa sera mieux de les mettre à la fin de l'espace d'adressage pour ne pas déranger le programmeur, et dans le cas particulier d'un débordement imprévu la machine s'initialisera.

Voici le programme final comportant les deux programme d'interruption :

```
*****DIRECTIVES D'ASSEMBLAGE *****
SP      equ  R15      // SP est le pointeur de la pile
STACKA  equ  0x1000 //initialisation de la pile à l'adresse 1000h
```

```

MAIN_PRGA equ 0xFF10

INITIA     equ 0x0000 // valeur avec laquelle on initialise cntm

MAX        equ 0x006F // lorsque cntm dépasse cette valeur elle
est remis à zéro

PAS        equ 0x0010 // valeur ajoutée à cntm à chaque
passage de la boucle

CNTMA      equ 0xFF00 // adresse de la case mémoire dont le
contenu cntm est augmenté à chaque passage de la boucle

VECTA1     equ 0x0088 // adresse du vecteur d'interruption IRQ2 :
4 x (32+2) = 136d = 88h

VECTA2     equ 0x008C // adresse du vecteur d'interruption IRQ3 :
4 x (32+3) = 140d = 8Ch

CNTIA      equ 0xFF02 // adresse de la case mémoire dont le
contenu est incrémenté de 2 lors du sous-programme d'interruption

Petit_PAS   equ 2      // incrément du 1er sous programme

NOV_PAS    equ -1     // incrément du 2ème sous programme

ORG        MAIN_PRGA // chargement du programme dans la mémoire

START      MAIN_PRGA // adresse de la première instruction à
exécuter

//***** PROGRAMME PRINCIPAL*****


debut    LDW  SP, # STACKA      // initialisation du pointeur de pile

LDW  R2, # IT_PRGA      // initialisation de la table des
vecteurs d'interruption

STW  R2, @VECTA1

ENI           //validation des interruptions

LDW  R0, #INITIA      // on initialise R0 à 0

STW  R0, @CNTMA      // on initialise CNTMA à 0 en y
écrivant R0

```

LDW R1, #MAX

LOOPA DS1

ADQ PAS, R0 // on ajoute l'incrément à R0

CMP R0, R1 // on compare R0 et R1, en calculant R0-R1)

BLW VAS-\$-2 // si R0 <= MAX, on saute à la ligne VAS

LDW R0, #INITIA // sinon, on réinitialise R0 à 0

VAS STW R0, @CNTMA // on copie R0 à l'adresse CNTMA

ENI

TRP #34

TRP #35

BMP LOOPA-\$-2 //enfin, on boucle

***** PROGRAMME D'INTERRUPTION n°1*****

IT_PPGA STW R0, -(SP) //on empile R0, on utilise l'adressage basé pré-décrémenté

LDW R4, @CNTIA // on copie cnti dans R0

ADQ Petit_PAS, R4 // on ajoute Petit_PAS à R0

STW R4, @CNTIA // on recopie R0 dans cnti

LDW R0, (SP)+ // on dépile R0

ENI // on autorise à nouveau les interruptions

RTI

***** PROGRAMME D'INTERRUPTION n°2*****

NOV_PPGA STW R0, -(SP)

LDW R5, @CNTMA // on copie cntm dans R0

ADQ NOV_PAS, R5 // on ajoute NOV_PAS à R0

STW R5, @CNTMA // on recopie R0 dans cntm

LDW R0, (SP)+

ENI

RTI

RSB MAIN_PRGA -\$

JPA #debut