

# Betriebssysteme (BS)

## Unterbrechungen

- Hardware -

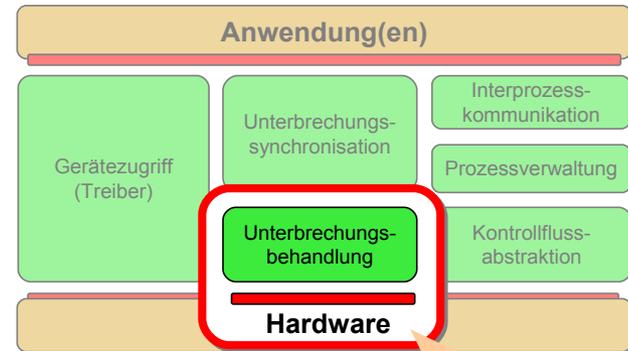
Daniel Lohmann

Lehrstuhl für Informatik 4  
Verteilte Systeme und Betriebssysteme



1

## Überblick: Vorlesungen



Betriebssystementwicklung

Thema der heutigen Vorlesung



BS © 2007, 2008 Daniel Lohmann, Olaf Spinczyk

2

## Überblick

- Unterbrechungen
  - Sinn und Zweck
- grundsätzliche Fragestellungen
  - Priorisierung
  - Verlust von Unterbrechungsanforderungen
  - Zuordnung einer Behandlungsroutine
  - Zustandssicherung
  - geschachtelte Behandlung
  - Interruptzuordnung in Multiprozessorsystemen
- mögliche Gefahren
  - "unechte Unterbrechungen"
  - "Unterbrechungsstürme"
- Beispiele für Hardwarearchitekturen
  - Motorola 68K
  - Pentium APIC



BS © 2007, 2008 Daniel Lohmann, Olaf Spinczyk

3

## Sinn und Zweck von Unterbrechungen

ein Blick zurück in die Historie von Betriebssystemen ...

- Überlappte Ein-/Ausgabe
  - Eingaben: Verschwendung von anderweitig nutzbaren Prozessorzyklen bei (oft nicht vorhersehbar langem) **aktivem Warten**
  - Ausgaben: selbständiges Agieren der E/A Geräte (z.B. durch **DMA**) entlastet die CPU
- *Timesharing* Betrieb
  - Zeitgeber Unterbrechungen geben dem Betriebssystem die Möglichkeit ...
    - zur **Verdrängung von Prozessen**
    - Aktivitäten zeitgesteuert zu starten



BS © 2007, 2008 Daniel Lohmann, Olaf Spinczyk

4

## Priorisierung

- **Problem:**
  - Mehrere Unterbrechungsanforderungen können gleichzeitig signalisiert werden. Welche ist wichtiger?
  - Während die CPU auf die wichtigste Anforderung reagiert, können weitere Anforderungen signalisiert werden.



## Priorisierung

- **Problem:**
  - Mehrere Unterbrechungsanforderungen können gleichzeitig signalisiert werden. Welche ist wichtiger?
  - Während die CPU auf die wichtigste Anforderung reagiert, können weitere Anforderungen signalisiert werden.
- **Lösung: ein Priorisierungsmechanismus ...**
  - **in Software:** die CPU hat nur einen IRQ (*interrupt request*) Eingang und fragt die Geräte in einer bestimmten Reihenfolge ab
  - **in Hardware:** eine Priorisierungsschaltung ordnet Geräten eine Priorität zu und leitet immer nur die dringendste Anforderung zur Behandlung weiter
  - **mit festen Prioritäten:** jedem Gerät wird statisch eine Priorität zugeordnet
  - **mit variablen Prioritäten:** Prioritäten sind dynamisch änderbar oder wechseln zum Beispiel zyklisch



## Verlust von IRQs

- **Problem:**
  - während eine Behandlung durchgeführt wird oder Unterbrechungen gesperrt sind, kann die CPU keine neuen Unterbrechungen behandeln
  - die Speicherkapazität für Unterbrechungsanforderungen ist endlich.
    - i.d.R. ein Bit pro Unterbrechungseingang



## Verlust von IRQs

- **Problem:**
  - während eine Behandlung durchgeführt wird oder Unterbrechungen gesperrt sind, kann die CPU keine neuen Unterbrechungen behandeln
  - die Speicherkapazität für Unterbrechungsanforderungen ist endlich.
    - i.d.R. ein Bit pro Unterbrechungseingang
- **Lösung: in Software**
  - die Unterbrechungsbehandlungsroutine sollte möglichst kurz sein (zeitlich!), um die Wahrscheinlichkeit von Verlusten zu minimieren
  - Unterbrechungen sollten nicht unnötig lange von der CPU gesperrt werden
  - jeder Gerätetreiber sollte davon ausgehen, dass **eine** Unterbrechung **mehr als eine** abgeschlossene E/A Operation anzeigen kann



## Zuordnung einer Behandlungsroutine

### ■ Problem:

- die Software soll mit möglichst wenig Aufwand herausfinden können, welches Gerät die Unterbrechung ausgelöst hat
  - eine sequentielle Abfrage der Geräte kostet nicht nur Zeit, sondern verändert die Zustände von E/A Bussen und unbeteiligten Geräten



## Zuordnung einer Behandlungsroutine

### ■ Problem:

- die Software soll mit möglichst wenig Aufwand herausfinden können, welches Gerät die Unterbrechung ausgelöst hat
  - eine sequentielle Abfrage der Geräte kostet nicht nur Zeit, sondern verändert die Zustände von E/A Bussen und unbeteiligten Geräten

### ■ Lösung:

- jeder Unterbrechung wird eine Nummer zugeordnet, die als Index in eine Vektortabelle verwendet wird
  - die Vektornummer hat nicht zwangsläufig etwas mit der Priorität zu tun
  - es kommt in der Praxis leider vor, dass Geräte sich eine Vektornummer teilen müssen (*interrupt sharing*)
- der Aufbau der Vektortabelle variiert je nach Prozessortyp
  - meist enthält sie Zeiger auf Funktionen
  - seltener sind die Einträge selbst bereits Instruktionen



## Zustandssicherung

### ■ Problem:

- nach der Ausführung der Behandlungsroutine soll zum normalen Kontext zurückgekehrt werden können
- die Behandlung soll quasi unbemerkt ablaufen (*transparency*)



## Zustandssicherung

### ■ Problem:

- nach der Ausführung der Behandlungsroutine soll zum normalen Kontext zurückgekehrt werden können
- die Behandlung soll quasi unbemerkt ablaufen (*transparency*)

### ■ Lösung:

- Zustandssicherung durch Hardware
  - nur das Notwendigste: z.B. Rücksprungadresse u. Prozessorstatuswort
  - Wiederherstellung durch speziellen Befehl, z.B. iret, rte, ...
- Zustandssicherung durch Software
  - da Unterbrechungen jederzeit auftreten können, muss auch die Behandlungsroutine Zustände sichern und wiederherstellen



## Geschachtelte Behandlung

- **Problem:**
  - um auf sehr wichtige Ereignisse schnell reagieren zu können, soll auch eine Unterbrechungsbehandlung unterbrechbar sein
  - eine unbegrenzte Schachtelungstiefe muss aber vermieden werden



## Geschachtelte Behandlung

- **Problem:**
  - um auf sehr wichtige Ereignisse schnell reagieren zu können, soll auch eine Unterbrechungsbehandlung unterbrechbar sein
  - eine unbegrenzte Schachtelungstiefe muss aber vermieden werden
- **Lösung:**
  - die CPU erlaubt immer nur Unterbrechungen mit höherer Priorität
  - die aktuelle Priorität wird im Prozessorstatuswort gespeichert
  - die vorherige Priorität wird auf einem Stapel abgelegt



## Multiprozessorsysteme

- **Problem:**
  - Unterbrechungen können immer nur von einer CPU behandelt werden. Aber welche?
  - es gibt eine weitere Kategorie von Unterbrechungen: die Interprozessor-Unterbrechungen
- **Lösung:** die Hardware zur Unterbrechungsbehandlung auf Multiprozessorsystemen muss komplexer ausgelegt sein. Es gibt viele Entwurfsvarianten ...
  - feste Zuordnung
  - zufällige Zuordnung
  - programmierbare Zuordnung
  - Zuordnung unter Berücksichtigung der Prozessorlast... und Kombinationen davon.



## Gefahr: „unechte Unterbrechungen“

(„*spurious interrupts*“)

- **Problem:** ein technischer Mechanismus zur Unterbrechungsbehandlung birgt die Gefahr von fehlerhaften Unterbrechungsanforderungen, z.B. durch ...
  - Hardwarefehler
  - fehlerhaft programmierte Geräte
- **Lösung:**
  - Hardware- und Softwarefehler vermeiden 😊
  - Betriebssystem „defensiv“ programmieren
    - mit unechten Unterbrechungen rechnen



## Gefahr: „Unterbrechungsstürme“

(„interrupt storms“)

### ■ Problem:

- hochfrequente Unterbrechungsanforderungen können einen Rechner lahm legen
- es handelt sich entweder um unechte Unterbrechungen oder der Rechner ist mit der E/A Last überfordert
- kann leicht mit Seitenflattern (*thrashing*) verwechselt werden

### ■ Lösung: durch das Betriebssystem

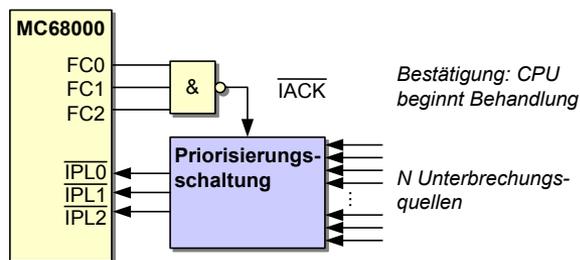
- Unterbrechungsstürme erkennen
- das verursachende Gerät deaktivieren



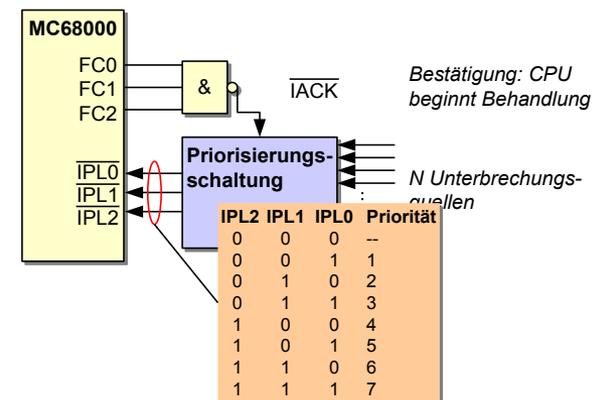
## Unterbrechungen beim MC68000



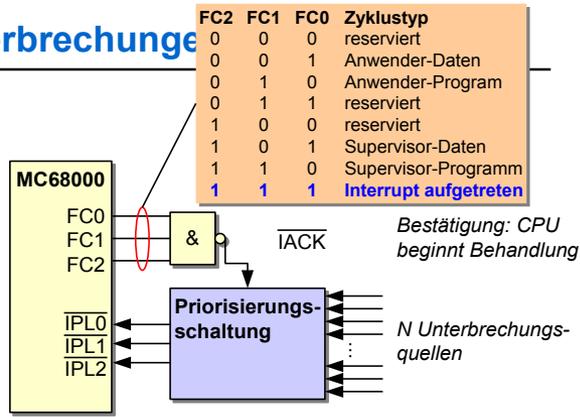
## Unterbrechungen beim MC68000



## Unterbrechungen beim MC68000

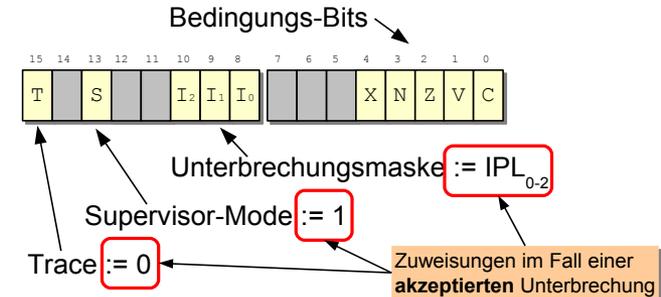


## Unterbrechungen



## Das Statusregister (SR) des MC68000

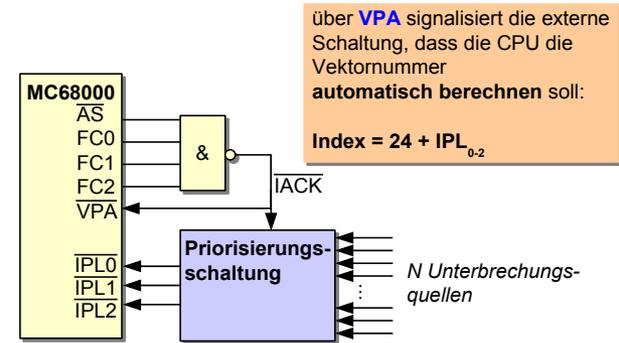
- enthält u.A. die aktuelle Unterbrechungsmaske
  - bei einer Unterbrechung wird geprüft, ob  $IPL_{0-2} > I_{0-2}$  ist. Wenn nein, wird der Anforderung (noch) nicht stattgegeben.
  - eine Unterbrechung mit  $IPL_{0-2} = 7$  wird aber immer bearbeitet (NMI)



## Vektortabelle des MC68000

Index	Adresse	Bedeutung
0	0x000	Reset: Supervisor-Stapelzeiger
1	0x004	Reset: PC
2	0x008	Busfehler
3	0x00c	Adressfehler
4	0x010	Illegaler Befehl
5	0x014	Division durch Null
...		
24	0x060	unechte Unterbrechung
25	0x064	<b>autovektorielle Unterbrechung, Ebene 1</b>
26	0x068	<b>autovektorielle Unterbrechung, Ebene 2</b>
...		
30	0x078	<b>autovektorielle Unterbrechung, Ebene 6</b>
31	0x07c	<b>autovektorielle Unterbrechung, Ebene 7 (NMI)</b>
32-47	0x080	TRAP-Befehlsvektoren
48-63	0x0c0	reserviert
64-255	0x100	<b>Anwender-Unterbrechungsvektoren</b>

## Autovektorielle Unterbrechungen

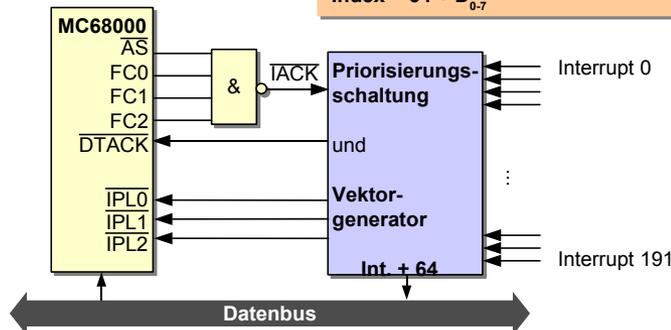


Problem: Es stehen nur 6 Vektoren für Geräte bereit. Bei mehr Geräten ist „sharing“ nicht zu vermeiden.

## Nicht-autovektorielle Unterbrechungen

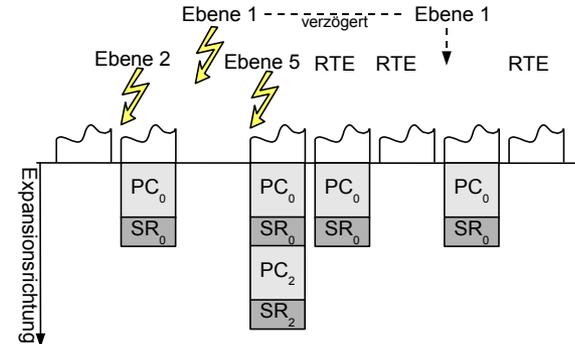
über **DTACK** signalisiert die externe Schaltung, dass die CPU die Vektornummer **über den Datenbus lesen soll**.

$$\text{Index} = 64 + D_{0-7}$$



## Zustandssicherung beim MC68000

- der vorherige SR Inhalt und der PC werden bei einer Unterbrechung auf dem Supervisor-Stapel gesichert
- der RTE Befehl macht den Vorgang rückgängig



## MC68000 - Zusammenfassung

- 6 Prioritätsebenen für Hardware-Unterbrechungen + NMI
  - Unterbrechungsebene 1-6, NMI Ebene 7
  - „Maskierung“ über  $I_{0-2}$  im Statusregister möglich
- nur Unterbrechungen höherer Priorität und der NMI können eine laufende Behandlung unterbrechen
  - Statusregister wird automatisch angepasst
- automatische Zustandssicherung auf dem *Supervisor*-Stapel, geschachtelte Behandlung möglich.
- die Vektornummernerzeugung erfolgt entweder ...
  - autovektoriell:  $\text{Index} = \text{Priorität} + 24$
  - nicht-autovektoriell (durch externe Hardware):  $\text{Index} = 64 \dots 255$
- keine Multiprozessorunterstützung

## Unterbrechungen bei x86 CPUs



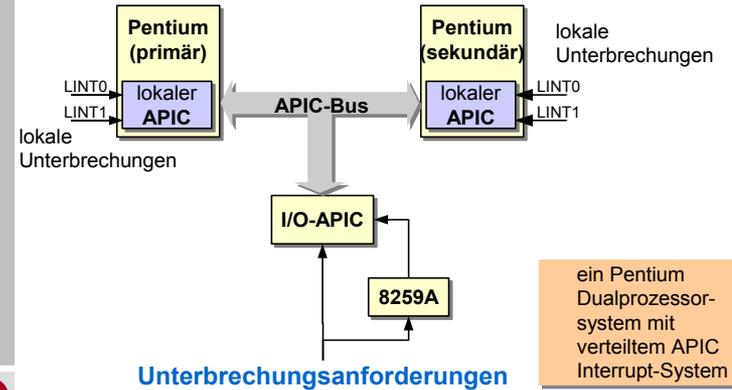
## Unterbrechungen bei x86 CPUs

- bis einschließlich i486 hatten x86 CPUs nur einen IRQ und einen NMI Eingang
- externe Hardware sorgte für die Priorisierung und Vektornummergenerierung
  - durch einen Chip namens **PIC 8259A**
    - 8 Interrupt-Eingänge
    - 15 Eingänge bei Kaskadierung von zwei PICs
    - keine Multiprozessorunterstützung
- heutige x86 CPUs enthalten den weit leistungsfähigeren „**Advanced Programmable Interrupt Controller**“ (**APIC**)
  - notwendig für **Multiprozessorsysteme**
  - inzwischen aber auch in allen Einprozessorsystemen aktiv
    - natürlich gibt es aus Kompatibilitätsgründen den PIC 8259A noch immer 😊



## Die APIC Architektur

- ein APIC *Interrupt*-System besteht aus lokalen APICs auf jeder CPU und einem I/O APIC



## Der I/O APIC

- heute typischerweise in der *Southbridge* von PC Chipsätzen integriert
- normalerweise 24 *Interrupt*-Eingänge
  - zyklische Abfrage (Round-Robin Priorisierung)
- für jeden Eingang gibt es einen 64 Bit Eintrag in der **Interrupt Redirection Table**
  - beschreibt das Unterbrechungssignal
  - dient der Generierung der APIC-Bus Nachricht



## Der I/O APIC

### Aufbau (Bits) eines Eintrags in der *Interrupt Redirection Table*

63:56	<b>Destination Field</b>	- R/W. 8 Bit Zieladresse. je nach Bit 11: APIC ID der CPU ( <i>Physical Mode</i> ) oder CPU Gruppe ( <i>Logical Mode</i> )
55:17	<reserviert>	
16	<b>Interrupt-Mask</b>	- R/W. Unterbrechungssperre.
15	<b>Trigger Mode</b>	- R/W. <i>Edge-</i> oder <i>Level-Triggered</i>
14	<b>Remote IRR</b>	- RO. Art der erhaltenen Bestätigung
13	<b>Interrupt Pin Polarity</b>	- R/W. Signalpolarität
12	<b>Delivery Status</b>	- RO. Interrupt-Nachricht unterwegs?
11	<b>Destination Mode</b>	- R/W. <i>Logical Mode</i> oder <i>Physical Mode</i>
10:8	<b>Delivery Mode</b>	- R/W. Wirkung bei Ziel-APIC
	000 - <i>Fixed</i> :	Signal an alle Zielprozessoren ausliefern
	001 - <i>Lowest Priority</i> :	Liefern an CPU mit aktuell niedrigster Prio.
	010 - SMI:	<i>System Management Interrupt</i>
	100 - NMI:	<i>Non-Maskable Interrupt</i>
	101 - INIT:	Ziel-CPU's initialisieren (Reset)
	111 - ExtINT:	Antwort an PIC 8259A
7:0	<b>Interrupt Vector</b>	- R/W. <b>8 Bit Vektornummer (16 - 254)</b>

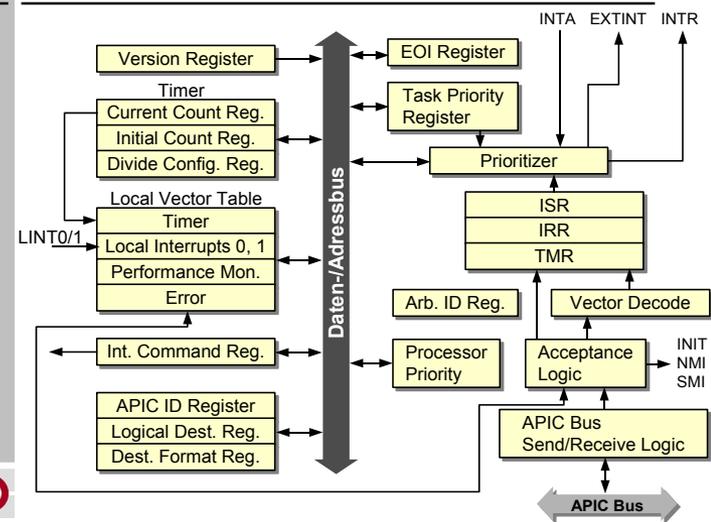


## Local APICs

- empfangen Unterbrechungsanforderungen vom APIC Bus
- führen die Auswahl und Priorisierung durch
- können zwei lokale Unterbrechungen direkt verarbeiten
- enthalten weitere Funktionseinheiten
  - Eingebauten *Timer*, *Performance Counter*
  - Command-Register*
    - um selber APIC-Nachrichten zu verschicken
    - insbesondere Inter-Prozessor-Interrupt (IPI)
- programmierbar über 32 Bit Register ab 0xfee00000
  - memory mapped (ohne externe Buszyklen)
  - jede CPU programmiert „ihren“ *Local APIC*



## Local APICs - Register



## Nachtrag zum Thema „sharing“ ...

- 24 physikalische Interruptleitungen sind zu wenig
- insbesondere 4/8 Leitungen für PCI Geräte:

PIRQ-Eingang	# A	# B	# C	# D	# E	# F	# G	# H
AGP-Slot	shared							
PCI 1						shared		
PCI 2							used	
PCI 3					used			
PCI 4								shared
PCI 5						shared		
PCI 6			shared					shared
1. USB 1.1	shared							
2. USB 1.1								
3. USB 1.1			shared					
USB 2.0				used				
AC-97 Sound						shared		shared



## Zusammenfassung und Ausblick

---

- Unterbrechungsbehandlungshardware befasst sich mit ...
  - Priorisierung
  - Zuordnung und Ausführung einer Behandlungsroutine
  - Zustandssicherung und geschachtelter Ausführung
- moderne Unterbrechungsbehandlungshardware kann ...
  - Unterbrechungsvektoren frei zuordnen
  - „*sharing*“ von Unterbrechungsvektoren vermeiden
  - Unterbrechungen im Multiprozessorsystem flexibel zuordnen
- das Betriebssystem muss ...
  - Probleme wie „*spurious interrupts*“ und „*interrupt storms*“ einkalkulieren
  - das eingetretene Ereignis aus der Behandlungsroutine an die höheren Ebenen und letztendlich zum Anwendungsprozess weiterleiten.

