

Operacijski sustavi za ugrađena računala, pismeni ispit, 8. 7. 2025.

*Pisati čitko – nečitka rješenja su kriva. U mnogim zadacima nisu zadane adrese memorija/registara – koristiti zadana imena kao da su adrese (kao da su prethodno definirane, npr. kroz #define ADDR ((void *) 0x123123)).*

Ispit ima viška bodova – maksimalan broj bodova (35) može se ostvariti i bez da se sve riješi.

1. (6) Sustav ima sklop za prihvrat prekida s nekoliko upravljačkih i statusnih registara. Sklop ima 16 ulaza na koje su spojeni zahtjevi različitih naprava. Preko 16-bitovnog registra PIC_CR omogućuje se prihvrat prekida pojedinog ulaza (prosljeđivanje procesoru), preko 16-bitovnog registra PIC_SR može se pogledati koje su naprave tražile prekid, a preko 16-bitovnog registra PIC_ACK se napravama javlja da je njihov prekid prihvaćen na što one spuštaju svoj zahtjev. U datotekama `interrupt.c/h` ostvariti prekidni podsustav sa sučeljem:

```
void register_interrupt(int irq, void (*handler)(int irqid));
```

Ako je `handler=NULL` onda zabraniti prekidanje s ulaza `irq`. U protivnom ga dozvoliti i povezati s navedenom funkcijom. Procesor prihvaća prekid sklopa tako da u programsko brojilo postavlja adresu `0x50000` – prekidni potprogram treba postaviti na tu adresu (u kodu pripremiti sve što treba, a u zadnjem zadatku to ugraditi u sve potrebno). U prekidnom potprogramu treba ustanoviti izvor prekida i pozvati odgovarajuću registriranu funkciju. Sklop za prihvrat prekida je pri pokretanju već u stanju zabrane svih prekida (u PIC_CR su sve nule).

2. (6) Sustav ima jednostavan sklop za upravljanje s osam ulazno-izlaznih pinova opće namjene. Upravljanje smjerovima pinova obavlja se preko 8-bitovnog registra IO_CR1: nula na pojedinoj poziciji označava da je taj bit ulazni, jedinica izlazni. Čitanje stanja ulaznih pinova obavlja se preko registra IO_DR_IN – čitaju se samo stanja pinova označenih kao ulazni, vrijednosti za izlazne pinove ne interpretirati (jer ne predstavljaju ništa). Npr. ako su pinovi 0-4 i 7 označeni kao ulazni i čitanjem s IO_DR_IN se dobila vrijednost `0x43`. To interpretirati: `ulaz0=1`, `ulaz1=1`, `ulaz2=0`, `ulaz3=0`, `ulaz7=1`. Postavljanje izlaznih pinova obavlja se preko registra IO_DR_OUT s istom logikom kao i za ulaze – postavljaju se samo oni pinovi označeni kao izlazni. Registrom IO_CR2 definira se za svaki ulazni pin da li promjena stanja izaziva prekid (na ulazu IO_IRQ sklopu za prihvrat prekida): 1 označava generiranje prekida, 0 ne. Ostvariti upravljanje pinovima u `io.c/h` preko sučelja:

```
void io_set_direction(int pin, int dir);
```

```
void io_set_irq(int pin, int request);
```

```
int io_get(int pin); //vraća 0 ili 1, ovisno o stanju pina
```

```
void io_register_interrupt(void (*handler)(int irqid)); //koristiti sučelje iz prethodnog zadatka
```

3. (6) Ostvariti upravljanje vremenom u jedinici milisekunde u `time.c/h` preko sučelja:

```
void time_init(long time_now); //inicijalizira podsustav, postavlja vrijeme, briše postojeći alarm
```

```
void time_alarm(long delay, void (*alarm)()); //postavlja alarm
```

```
long time_get(); //dohvaća vrijeme
```

```
static void time_interrupt_handler(); //interna funkcija koju ostvariti i povezati s prekidom brojila
```

Sustav ima 16-bitovno brojilo na adresi CNT koje odbrojava s 50 KHz od učitane vrijednosti do nule, kada šalje zahtjev za prekid na ulaz CNT_IRQ, u brojilo učitava zadnju poslanu vrijednost i nastavlja s brojanjem.

4. (6) Ostvariti jednostavno upravljanje dinamičkom memorijom u `mm.c/h` kroz sučelja:

```
void mm_init(void *start, size_t size); //inicijalizira podsustav
void *mm_alloc(size_t size); //alocira memoriju ili vraća NULL ako nema memorije
void mm_free(void *mem); //oslobađa alociranu memoriju
```

Pretpostaviti da ostvarenje liste postoji (u `lib.c/h`, ne implementirati!) sa sučeljima:

```
void list_init(list_t *header); //inicijalizira zaglavlje liste
void list_add(list_t *header, chunk_t *chunk); //dodaje u listu složenu prema adresama
void *list_next(list_t *chunk); //vraća slijedeći element ili NULL ako je ovo zadnji
void *list_prev(list_t *chunk); //vraća prethodni element ili NULL ako je ovo prvi
void list_del(list_t *chunk); //miče zadani element iz liste
```

Struktura `list_t` nije poznata niti je to potrebno – definirati svoju strukturu za blokove memorije (npr. `chunk_t`) i na prvo mjesto postaviti `list_t` element – tada je adresa `list_t` elementa i `chunk_t` jednaka, u prethodne funkcije može slati ista uz (`list_t*`) *cast* i obratno.

Pri ostvarenju podijeliti slobodni blok ako bi ostatak bio barem 128 B. Pri oslobađanju spajati susjedne slobodne blokove. Mogu svi blokovi (slobodni i zauzeti) biti u zajedničkoj listi.

5. Programska potpora za neki sustav nalazi se u datotekama: `boot.c`, `io.c`, `mm.c`, `interrupts.c`, `time.c`, `threads.c`, `startup.c`, `lib.c`, `programs.c` te istoimenim zaglavljima – `.h` datotekama.

- a. (6) Napisati skriptu za povezivanje `ldscript.ld` koja će sve pripremiti za učitavanje u ROM na adresi `0x10000` i rad iz RAM-a na adresi `0x50000`. Sadržaja iz `boot.o` pripremiti za učitavanje i korištenje iz ROM-a. Sve ostalo treba pri pokretanju premjestiti u RAM. Na adresu `0x50000` staviti odjeljak `.interrupt_handler` iz datoteke `interrupts.o` (u koji treba staviti samo funkciju za prihvat prekida u 1. zadatku). Iza toga sve ostalo.

Napisati kod datoteke `boot.c` koja radi to kopiranje i po završetku poziva funkciju `startup()` ostvarenu u `startup.c`.

- b. (6) Napisati datoteku `Makefile` kojom se izgrađuje navedeni sustav. Pretpostaviti da se pri pokretanju prevođenja u naredbenoj liniji zadaju dvije varijable prema: `make VERSION=3 DEBUG=1` te da ih treba u odgovarajućem obliku predati programima pri prevođenju (koriste se u izvornom kodu). Neka prevoditelj koji se ovdje koristi, imena `compajler`, već pri pokretanju sam postavlja početne vrijednosti u varijable `CFLAGS`, kao i poveziivač, imena `linker`, sam postavlja početne vrijednosti za `LD_FLAGS` i `LDLIBS`.

- c. (6) Napisati datoteke `startup.c/h` i `programs.c/h`.

U `startup.c` inicijalizirati sustav (sve što je potrebno iz prethodnih zadataka) te pozvati funkciju `blink()`. Pretpostaviti da sustav ima 1 MB memorije (zadnja adresa RAM-a je `0xFFFFF`).

U `programs.c` ostvariti funkciju `blink()` koja svake sekunde mijenja stanja pinova 0-5. Također, u toj funkciji postaviti da svaka 10-ta promjena na pinu 6 (koji je ulazni pin) uzrokuje promjenu izlaza pina 7 kojeg početno postaviti u nulu. Koristiti sučelja iz prethodnih zadataka.

6. (6) Ostvariti višedretveni podsustav u `thread.c/h` s vanjskim sučeljima:

```
void thread_create(void *thread_function, void *param);
void thread_exit(void *thread_function, void *param);
void thread_yield(); //staviti ju na kraj reda pripravnih
void enter_critical_section(); //samo je jedan KO u sustavu
void leave_critical_section();
```

Neka se dretve raspoređuju po redu prispjeka i neka se zamjena jedne dretve drugom može obaviti funkcijom `switch_context(context_t *from, context_t *to)` koja postoji (i `context_t` je već definiran). Sva ostala potrebna sučelja uzeti iz prethodnih zadataka.

1.

interrupt.h

```
void register_interrupt(int irq_id, void (*handler)(int irqid));
```

interrupt.c

```
#include "interrupt.h"
```

```
static void (*ih[16])(int) = {NULL};
static int *cr = PIC_CR;
static int *sr = PIC_SR;
static int *ack = PIC_ACK;
```

```
void register_interrupt(int irq, void (*handler)(int))
```

```
{
    ih[irq] = handler;

    if (handler != NULL)
        *cr |= 1 << irq;
    else
        *cr &= ~(1 << irq);
}
```

```
static void intterrupt_handler() __attribute__((section(".interrupt_handler")))
```

```
{
    int i;
    for (i = 0; i < 16; i++) {
        if ( (*sr & (1 << i)) != 0) {
            *ack = 1 << i;
            ih[i](i);
        }
    }
}
```

2.

io.h

```
void io_set_direction(int pin, int dir);
void io_set_irq(int pin, int request);
int io_get(int pin);
void io_register_interrupt(void (*handler)(int irqid));
```

io.c

```
#include "io.h"
```

```
void io_set_direction(int pin, int dir)
```

```
{
    int *x = IO_CR1;

    if (dir)
        *x |= 1 << pin;
    else
        *x &= ~(1 << pin);
}
```

```
void io_set_irq(int pin, int request)
```

```
{
    int *x = IO_CR2;

    if (dir)
        *x |= 1 << pin;
    else
```

```

        *x &= ~(1 << pin);
    }

    int io_get(int pin)
    {
        int *x = IO_DR_IN;

        return (*x & (1 << pin)) >> pin; //ili (*x >> pin) & 1;
    }

    void io_register_interrupt(void (*handler)(int irqid))
    {
        register_interrupt(IO_IRQ, handler);
    }

```

```

3.
time.h
void time_init(long time_now);
void time_alarm(long delay, void (*alarm)());
long time_get();

```

```

time.c
#include "time.h"

//2^16-1 = 0xFFFF = 65535; obzirom na f=50000 može se kao max. vr. staviti i 50000,
//jednostavniji je proračun, ali može i max.vr.
#define MAX 50000
static long t = 0; //sat
static long delay = 0; //odgoda do alarma, u otkucajima sata
static void (*handler)() = NULL;
static long load = MAX;
static *counter = CNT;

void time_init(long time_now)
{
    t = time_now;
    delay = 0;
    load = MAX;
    *counter = load;
    register_interrupt(CNT_IRQ, time_interrupt_handler);
}

void time_alarm(long _delay, void (*alarm)()) //delay u ms
{
    delay = _delay * 50;
    handler = alarm;

    t += (load - *counter) / 50;
    load = min(MAX, delay);
    *counter = load;
}

long time_get()
{
    return t + (load - *counter) / 50;
}

static void time_interrupt_handler()
{
    t += load / 50;
}

```

```

    if (delay > 0) {
        delay -= load;
        if (delay <= 0) {
            delay = 0;
            *counter = load = MAX;
            alarm_handler();
        }
        else {
            load = min(MAX, delay);
            *counter = load;
        }
    }
}

```

4.

mm.h

```

#include <lib.h>
void mm_init(void *start, size_t size);
void *mm_alloc(size_t size);
void mm_free(void *mem);

```

mm.c

```

#include "mm.h"

```

```

typedef struct _chunk_t_ {
    list_t list;
    size_t size; //negativne vrijednosti za zauzete blokove
}
chunk_t;

```

```

static list_t list;

```

//u sve bi ove funkcije trebalo dodati i zaključavanje, npr. prema sučelju iz zadnjeg zadatka:
//enter_critical_section() i void leave_critical_section(); ali je to ipak ovdje izostavljeno

```

void mm_init(void *start, size_t size) {
    chunk_t *chunk = start; //pretpostavka je da ne treba poravnanje
    chunk->size = size;

```

```

    list_init(&list);
    list_add(&list, (list_t *) chunk);
}

```

```

void *mm_alloc(size_t size)
{
    size += sizeof(chunk_t); //treba i zaglavlje uračunati

    list_t *item = list_next(&list);
    while (item != NULL) {
        chunk_t *chunk = (chunk_t *) item;
        if (chunk->size >= size) {
            if (chunk->size >= size + 128) {
                //podijeli ga
                chunk_t *c = (void *) chunk + size;
                c->size = chunk->size - size;
                list_add(&list, (list_t *) c);
                chunk->size = -size; //oznaka zauzetosti
                return (void *) (chunk + 1);
            }

```

```

        }
        item = list_next(&item);
    }
    return NULL;
}

void mm_free(void *mem)
{
    chunk_t *chunk = ((chunk_t *) mem) - 1;
    chunk->size = -chunk->size;

    list_t *item = list_prev((list_t *) chunk);
    if (item != NULL) {
        chunk_t *c = (chunk_t *) item;
        if(c->size > 0) {
            c->size += chunk->size;
            list_del(chunk);
            chunk = c;
        }
    }
    item = list_next((list_t *) chunk);
    if (item != NULL) {
        chunk_t *c = (chunk_t *) item;
        if(c->size > 0) {
            chunk->size += c->size;
            list_del(c);
        }
    }
}

```

5. a.

ldscript.ld

```

SECTIONS {
    .boot 0x10000 : AT(0x10000) {
        boot.o (*)
    }

    pocetak = 0x10000 + SIZEOF(.boot);

    .ostalo 0x50000 : AT (pocetak) {
        interrupts.o (.interrupt_handler)
        * (*)
    }
    kraj = pocetak + SIZEOF(.ostalo);
}

```

boot.c

```

void boot() {
    extern char pocetak, kraj;
    char *a = &pocetak, *b = &kraj;
    char *c = (char *) 0x50000;
    while (a < b)
        *c++ = *a++;
    startup();
}

```

b. Makefile

```

CFLAGS += -D VERSION=3 -D DEBUG=1

```

```
OBJS = boot.o io.o mm.o interrupts.o time.o threads.o stratup.o lib.o programs.o
```

```
CC = compajler
```

```
LD = linker
```

```
IMG = image.elf
```

```
$(IMG): $(OBJS)
        (LD) $(LDFLAGS) $(OBJS) $(LDLIBS) -o $(IMG)
```

```
c.
startup.h
void startup();
```

```
startup.c
void startup() {
    extern char kraj;
    time_init(0);
    mem_init(&kraj, 0xFFFFF - &kraj);
    blink();
}
```

```
programs.h
void blink();
```

```
programs.c
static int pin7_change = 0, pin7_state = 0;
static int pins_state = 0;

static void pin6_interrupt(int irq)
{
    pin7_change = (pin7_change + 1) % 10;
    if (pin7_change == 0) {
        pin7_state = 1 - pin7_state;
        io_set_pin(7, pin7_state);
    }
}

static void change_pins()
{
    time_alarm(1000, change_pins);

    pins_state = 1 - pins_state;
    int i;
    for (i = 0; i < 6; i++)
        io_set_pin(i, pins_state);
}

void blink()
{
    int i;
    for (i = 0; i <= 5; i++) {
        io_set_direction(i, 1);
        io_set_pin(i, pins_state);
    }

    io_set_direction(6, 0);
    io_register_interrupt(pin6_interrupt);
    io_set_irq(6, 1);

    io_set_direction(7, 1);
    io_set_pin(7, pin7_state);
}
```

```

        time_alarm(1000, change_pins);

        for(;;);
}

```

6. thread.h

```

void thread_create(void *thread_function, void *param);
void thread_exit();
void thread_yield();
void enter_critical_section();
void leave_critical_section();

```

thread.c

```

#include "thread.h"

typedef struct _kthread_t_ {
    list_t list; //na prvom mjestu da se pojednostavi korištenje liste
    context_t context;
}
kthread_t;

static kthread_t *active;
static list_t ready;
static list_t cs;
static int cs_state = 1;

//sve bi ove funkcije trebale imati na početku zabrani_prekide() i dozvoli na kraju
//zabrana i dozvola preko statusnog registra procesora

void thread_create(void *thread_function, void *param)
{
    zabrani_prekide();
    kthread_t *thread = mm_alloc(sizeof(kthread_t));
    list_add(&ready, thread);
    dozvoli_prekide();
}

void thread_exit()
{
    zabrani_prekide();
    //aktivna ovo poziva
    kthread_t *old = active;
    active = list_next(&ready);
    list_del(&ready, active);
    mm_free(old);
    dozvoli_prekide();
    switch_context(NULL, active->context);
}

void thread_yield()
{
    zabrani_prekide();
    kthread_t *old = active;
    list_add(&ready, active);
    active = list_next(&ready);
    list_del(&ready, active);
    dozvoli_prekide();
    switch_context(old->context, active->context);
}

```

```

}

void enter_critical_section()
{
    zabrani_prekide();
    if (cs_state == 1) {
        cs_state = 0;
        dozvoli_prekide();
    }
    else {
        cs_state--;
        kthread_t *old = active;
        list_add(&cs, active);
        active = list_next(&ready);
        list_del(active);
        dozvoli_prekide();
        switch_context(old->context, active->context);
    }
}

void leave_critical_section()
{
    zabrani_prekide();
    if (cs_state == 0) { //nitko ne čeka
        cs_state = 1;
    }
    else {
        kthread_t *waiting = list_next(&cs);
        list_del(&cs, waiting);
        list_add(&ready, waiting);
    }
    dozvoli_prekide();
}

```