

Práctica 3: (Tema 2) Gestión de interrupciones en MaRTE OS

- **Objetivos:**
 - **Practicar la gestión de interrupciones en MaRTE OS**
 - **Experimentar las diferencias entre los dos modelos de gestión de interrupciones de MaRTE OS**

Modificación del driver de la práctica anterior

Utilizar la **nueva versión** del puerto de comunicaciones simulado:

- ficheros `fake_com_port_intr.c` y `fake_com_port_intr.h`

El dispositivo se controla mediante dos registros en el espacio de direcciones de I/O:

- Registro de control: `FAKE_COM_PORT_CONTROL_REG` (0x100)
- Registro de datos: `FAKE_COM_PORT_DATA_REG` (0x101)

El dispositivo genera la **interrupción** `FAKE_COM_PORT_IRQ`

- Cuando ha llegado un nuevo dato

Funcionalidad de los registros del puerto de comunicaciones

Write any value on FAKE_COM_PORT_CONTROL_REG:

- the communication port is initialized
- an interrupt is generated as soon as a new byte is received

Read FAKE_COM_PORT_CONTROL_REG:

- 0x01 when there is new data available and 0x00 in other case

Read FAKE_COM_PORT_DATA_REG:

- Returns the last byte received

Escribir un driver para el puerto de comunicaciones anteriormente descrito

create:

- retorna 0

open:

- inicializa el dispositivo

read:

- permite leer los datos que llegan al puerto
- **utiliza interrupciones:** si no hay dato disponible, el thread se bloquea a la espera de la interrupción

remove, write y close:

- no es necesario definir las

Dos versiones del driver

Crear dos versiones del driver que se diferencien en modelo de atención a interrupciones utilizado

Versión que utiliza `posix_intr_timedwait`

- **read:** cuando no hay datos disponibles, el thread que llama se queda bloqueado en la llamada a `posix_intr_timedwait`

Versión basada en semáforos

- **open:** crea un semáforo
- **read:** cuando no hay datos disponibles, los threads que llaman se quedan bloqueados en la llamada a `sem_wait`

Probar a utilizar las dos versiones del driver desde uno o varios threads de forma simultanea