

# Lezione E10

## Il gestore delle interruzioni irqhandler.S

Sistemi operativi open-source, embedded e real-time

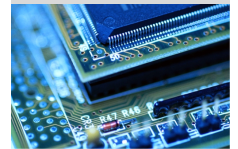
14 novembre 2017

Marco Cesati

Dipartimento di Ingegneria Civile e Ingegneria Informatica  
Università degli Studi di Roma Tor Vergata

Il gestore delle  
interruzioni  
irqhandler.S

Marco Cesati



Schema della lezione

Scheduler non  
interrompibile

Scheduler  
interrompibile

Gestore  
dell'interruzione

SOSERT'17

E10.1

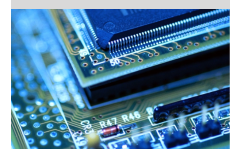
### Di cosa parliamo in questa lezione?

In questa lezione analizziamo in dettaglio il programma contenuto nel file `irqhandler.S`, che realizza il salvataggio/recupero del contesto di esecuzione prima e dopo una interruzione

- 1 Considerazioni sullo scheduler non interrompibile
- 2 Meccanismo dello scheduler interrompibile
- 3 Analisi della funzione `_irq_handler()`

Il gestore delle  
interruzioni  
irqhandler.S

Marco Cesati



Schema della lezione

Scheduler non  
interrompibile

Scheduler  
interrompibile

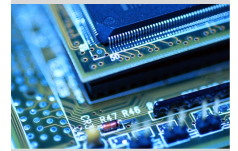
Gestore  
dell'interruzione

SOSERT'17

E10.2

## Esame dello scheduler non interrompibile

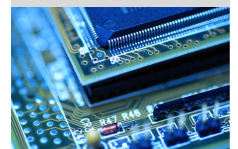
- Il ruolo della funzione `check_periodic_tasks()`:
  - Attivata periodicamente ad ogni tick di sistema
  - Rileva i rilasci periodici dei job
  - Aggiorna il campo `f->released` del task che contiene il numero di job pendenti (rilasciati e non ancora terminati)
- Il ruolo della funzione `run_periodic_tasks()`:
  - Cerca il task di priorità più alta avente job pendenti
  - Esegue il job prescelto in modo non interrompibile
  - Al termine del job ricomincia da capo



## Esame dello scheduler non interrompibile (2)

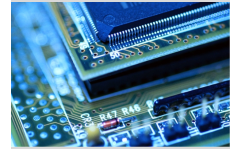
Race condition: poiché `check_periodic_tasks()` è asincrona rispetto a `run_periodic_tasks()`, le modifiche ai campi `released` dei task possono avvenire in qualunque momento

- In particolare `run_periodic_tasks()` potrebbe scegliere erroneamente un job di priorità più bassa se un altro job viene rilasciato dopo che la funzione ha controllato il suo campo `released` nel ciclo `for`
- La variabile `globalreleases` serve a mitigare questa race condition: `run_periodic_tasks()` esegue un job solo se dopo una intera scansione del vettore di task nessun nuovo job viene rilasciato
- Esiste ancora una finestra temporale in cui è possibile avere una race condition (tra il controllo che `state == globalreleases` e l'esecuzione del job)
  - molto più piccola
  - tempi di blocco aggiuntivi trascurabili rispetto ai tempi di esecuzione dei job



## Problematiche dello scheduler interrompibile

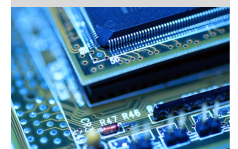
- Un job deve poter essere interrotto durante la sua esecuzione e sostituito con un altro job
- È necessario implementare il cambio di contesto, ossia
  - salvare le informazioni sullo stato di avanzamento del job interrotto
  - ripristinare le informazioni sullo stato di avanzamento del job che va in esecuzione
- Si deve gestire anche il caso particolare in cui un job viene rilasciato: è necessario creare le informazioni relative al suo primo cambio di contesto
- Si deve gestire anche il caso particolare in cui un job termina l'esecuzione: si deve sostituire il suo contesto con quello del miglior job eseguibile nel sistema



## Problematiche dello scheduler interrompibile (2)

È necessario prevedere che il cambio di contesto possa avvenire

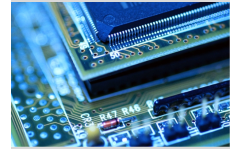
- in modalità **IRQ**  
(a seguito della gestione di una interruzione)
  - L'interruzione di un job è un evento che avviene in seguito ad una interruzione di tick, che avvia lo scheduler periodico, che riconosce che un job a priorità più alta è stato rilasciato
- in modalità **SYSTEM**  
(normale esecuzione del processore)
  - La terminazione di un job è un evento che avviene in modalità **SYSTEM**, ossia quando il processore *non* sta eseguendo il gestore di una interruzione



## Problematiche dello scheduler interrompibile (3)

Per avere la massima flessibilità nel meccanismo di esecuzione dei job scegliamo di associare a ciascun task un proprio stack

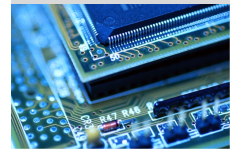
- Job dello stesso task non hanno bisogno di stack diversi
  - infatti job dello stesso task sono sempre eseguiti in modalità FIFO
- La procedura che effettua il cambio di contesto dovrà anche sostituire il puntatore contenuto nel registro `sp`
- Rimane valido il principio che non esistono stack specifici per la modalità d'esecuzione `IRQ`
  - il processore utilizza sempre e solo gli stack dei task utilizzati per la modalità `SYSTEM` (normale esecuzione)



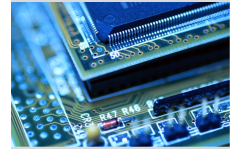
## Analisi del gestore d'interruzione di basso livello

È necessario capire a fondo il funzionamento del gestore di interruzioni contenuto nel file `irqhandler.S`

- Per eseguire una procedura asincrona come il gestore di una interruzione si deve comunque salvare il “contesto d'esecuzione” della procedura interrotta
  - generalmente la procedura interrotta è il job di un task, ma può anche essere un altro gestore di interruzioni
- Si dovrà modificare il gestore di interruzioni per consentire, al termine di una interruzione, il ripristino di un job diverso da quello “corrente” al momento in cui l'interruzione si è verificata



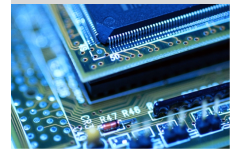
## La funzione `_irq_handler()`: salvataggio del contesto



```
_irq_handler:
    mov     r13, r0
    sub     r0, lr, #4
    mov     lr, r1
    mrs     r1, spsr
    msr     cpsr_c, # (SYS_MODE | NO_IRQ)
    stmfd  sp!, {r0, r1}
    stmfd  sp!, {r2-r3, r12, lr}
    mov     r0, sp
    sub     sp, sp, # (2*4)
    msr     cpsr_c, # (IRQ_MODE | NO_IRQ)
    stmfd  r0!, {r13, r14}
    msr     cpsr_c, # (SYS_MODE | NO_IRQ)
    ldr     r12, =_bsp_irq
    mov     lr, pc
    bx     r12
```

0  
1  
2  
3  
4  
5  
6  
7  
8  
9  
10  
11  
12  
13  
14  
15

## La funzione `_irq_handler()`: recupero del contesto



```
msr     cpsr_c, # (SYS_MODE | NO_INT)
mov     r0, sp
add     sp, sp, # (8*4)
msr     cpsr_c, # (IRQ_MODE | NO_INT)
mov     sp, r0
ldr     r0, [sp, # (7*4)]
msr     spsr_cxsf, r0
ldmfd  sp, {r0-r3, r12, lr} ^
nop
ldr     lr, [sp, # (6*4)]
movs   pc, lr
```

16  
17  
18  
19  
20  
21  
22  
23  
24  
25  
26

# Stato prima e dopo l'interruzione

Prima dell'interruzione:

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	(P)	Q	///
<b>IRQ</b>														?	?			?
<b>STK</b>	X	Y	Z															

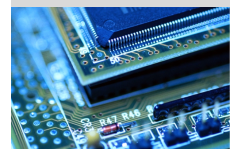
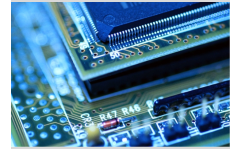
Dopo l'interruzione:

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	#	*	///
<b>IRQ</b>														?	P+8			Q
<b>STK</b>	X	Y	Z															

## Istruzione 1: `mov r13, r0`

- L'interruzione si è appena verificata
- La CPU è in esecuzione in modalità **IRQ**
  - i registri `r13 (=sp)`, `r14 (=lr)` e `spsr` sono differenti da quelli utilizzati in modalità **SYSTEM**
- Le interruzioni sono automaticamente disabilitate
- L'istruzione `mov r13, r0` salva il contenuto di `r0` in `r13`

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	#	*	///
<b>IRQ</b>														A	P+8			Q
<b>STK</b>	X	Y	Z															



## Istruzione 2: `sub r0,lr,#4`

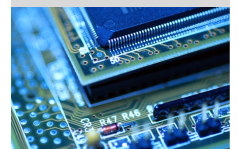
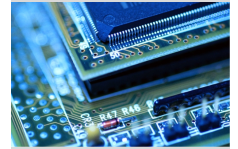
- Il registro  $r_{14}$  ( $=lr$ ) del modo **IRQ** contiene il valore del Program Counter al momento in cui l'interruzione è stata rilevata
- Sottrarre 4 da questo indirizzo ottiene l'indirizzo dell'istruzione seguente a quella appena terminata
  - Nell'architettura ARM il Program Counter è sempre pari all'indirizzo dell'istruzione che valuta  $pc$  più 8 byte
- L'indirizzo di ritorno dall'interruzione è scritto in  $r_0$

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS														N	O		*	///
<b>IRQ</b>	P+4	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	P+8	#		Q
STK	X	Y	Z															

## Istruzione 3: `mov lr,r1`

- L'istruzione `mov lr,r1` salva il valore del registro  $r_1$  nel registro  $r_{14}$  ( $=lr$ ) del modo **IRQ**

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS														N	O		*	///
<b>IRQ</b>	P+4	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#		Q
STK	X	Y	Z															



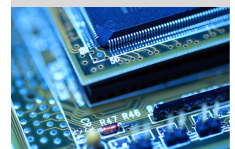
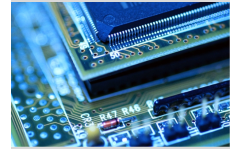
## Istruzione 4: `mrs r1, spsr`

- L'istruzione `mrs r1, spsr` salva il valore del registro `spsr` del modo **IRQ** nel registro `r1`
  - Il registro `spsr` del modo **IRQ** contiene il valore del registro `cpsr` (Program Status Word) subito prima dell'interruzione

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS														N	O		*	///
IRQ	P+4	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
STK	X	Y	Z															

## Istruzione 5: `msr cpsr_c, # (SYS_MODE | NO_IRQ)`

- L'istruzione modifica i bit del registro `cpsr` relativi al modo di esecuzione ed alla abilitazione degli IRQ e FIQ
- Si forza la CPU nel modo di esecuzione **SYSTEM**
  - I registri `r13` e `r14` tornano ad avere il valore "normale"
- Si continuano ad avere le IRQ disabilitate
- Le interruzioni veloci ad alta priorità FIQ sono abilitate
  - In questo progetto comunque non sono utilizzate





## Istruzione 6: `stmfd sp!, {r0, r1}`

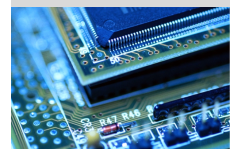
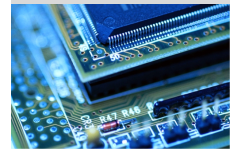
- L'istruzione effettua una operazione di "push" di un insieme di registri sullo stack
- Poiché è eseguita in modalità **SYSTEM**, lo stack è quello "corrente" al momento dell'interruzione
- Vengono salvati i valori che erano contenuti nei registri della modalità **IRQ** `spsr` e `pc`

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc		
<b>SYS</b>														N-8	O			///
<b>IRQ</b>	P+4	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
<b>STK</b>	P+4	Q	X	Y	Z													

## Istruzione 7: `stmfd sp!, {r2-r3, r12, lr}`

- Vengono salvati sullo stack il contenuto dei registri `r2`, `r3`, `r12` e `r14 (=lr)`
- Questi sono tra i registri definiti *AAPCS-clobbered* che *non* devono essere preservati in una invocazione di funzione C
- Gli altri registri che *non* sono preservati in una invocazione di funzione C sono `r0` ed `r1`
  - per ora salvati nei registri `r13` e `r14` della modalita' **IRQ**

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc		
<b>SYS</b>														N-24	O			///
<b>IRQ</b>	P+4	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
<b>STK</b>	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z									



## Istruzione 8: `mov r0, sp`

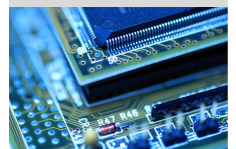
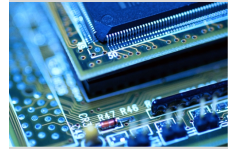
- Questa istruzione prepara il salvataggio del contenuto dei registri `r13` e `r14` della modalità `IRQ` sullo stack della modalità `SYSTEM`
  - Tali registri contengono i valori dei registri `r0` e `r1` al momento dell'interruzione
- L'istruzione copia `sp` della modalità `SYSTEM` in `r0` (il cui valore non è alterato cambiando modalità)

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N-24	O	#	*	///
<b>IRQ</b>	N-24	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
<b>STK</b>	Ⓒ	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z									

## Istruzione 9: `sub sp, sp, #(2*4)`

- Estende lo stack della modalità `SYSTEM` di due posizioni

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N-32	O	#	*	///
<b>IRQ</b>	N-24	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
<b>STK</b>	Ⓓ	?	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							



**Istruzione 10:** `msr cpsr_c, # (IRQ_MODE | NO_IRQ)`

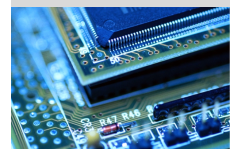
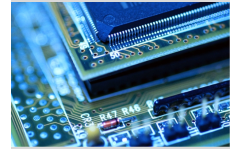
- Cambia la modalità del processore ad **IRQ**
- I registri `r13` e `r14` ora contengono i valori di `r0` e `r1` al momento dell'interruzione

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS														N-32	O	#	*	///
<b>IRQ</b>	N-24	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
STK	?	?	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

**Istruzione 11:** `stmfd r0!, {r13, r14}`

- Salva sullo stack il contenuto di `r13` e `r14`
- Questa “push” completa il salvataggio dei registri *AAPCS-clobbered* che non devono essere preservati in una invocazione di funzione C
- Sarà il gestore delle interruzioni ad alto livello, scritto in C, a salvare i registri `r4–r11` sullo stack in caso di loro utilizzo

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS														N-32	O	#	*	///
<b>IRQ</b>	N-32	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
STK	A	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							



**Istruzione 12:** `msr cpsr_c, #(SYS_MODE|NO_IRQ)`

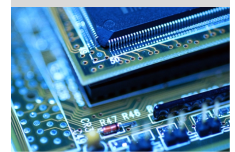
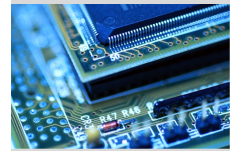
- Torna in modalità **SYSTEM**
- Le interruzioni sono ancora disabilitate

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N-32	O	#	*	///
IRQ	N-32	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	A	B	#	*	Q
STK	Ⓐ	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

**Istruzione 13:** `ldr r12,=_bsp_irq`

- Carica nel registro `r12` l'indirizzo  $\Omega$  della funzione `_bsp_irq()`
- Questa funzione è il gestore dell'interruzione di "medio livello", comune a tutte le interruzioni

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N-32	O	#	*	///
IRQ	N-32	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	$\Omega$	A	B	#	*	Q
STK	Ⓐ	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							



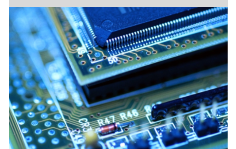
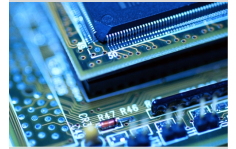
## Istruzione 14: `mov lr,pc`

- Carica l'indirizzo di ritorno da `_bsp_irq()` nel link register `r14 (=lr)`
- La CPU è in modalità **SYSTEM**, ma `r14` è tra i registri salvati sullo stack

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N-32	#	#	*	///
IRQ	N-32	Q	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	Ω	A	B	#	*	Q
STK	Ⓐ	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

## Istruzione 15: `bx r12`

- Salta alla funzione `_bsp_irq()`
- La forma “x” dell'istruzione *branch* consente di saltare anche a procedure eventualmente compilate in formato compatto **Thumb**
- La funzione `_bsp_irq()`:
  - attiva il meccanismo di priorità delle interruzioni
  - legge l'indirizzo del gestore ad alto livello della interruzione
  - esegue il gestore ad alto livello della interruzione
  - abbassa il livello di priorità al valore precedente
  - termina l'esecuzione



**Istruzione 16:** `msr cpsr_c, #(SYS_MODE|NO_INT)`

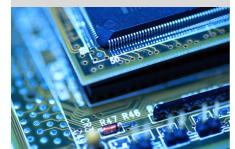
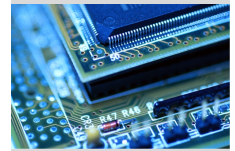
- Questo è il punto di ritorno da `_bsp_irq()`
- Forza la modalità **SYSTEM**
- Disabilita sia gli **IRQ** che i **FIQ**

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>	?	?	?	?	E	F	G	H	I	J	K	L	?	N-32	?	#	*	///
<b>IRQ</b>														?	?			?
<b>STK</b>	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

**Istruzione 17:** `mov r0, sp`

- È necessario ripristinare il contenuto dei registri originale compiendo le operazioni fatte all'inizio in ordine inverso
- L'istruzione copia il puntatore alla cima dello stack in `r0`

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>	N-32	?	?	?	E	F	G	H	I	J	K	L	?	N-32	?	#	*	///
<b>IRQ</b>														?	?			?
<b>STK</b>	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							



**Istruzione 18:** `add sp, sp, # (8*4)`

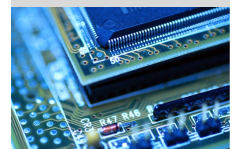
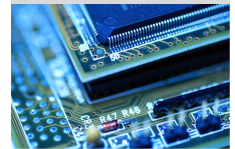
- Aggiorna `sp` per togliere 8 elementi dallo stack
- In realtà il contenuto dello stack non è modificato

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N	?	#	*	///
<b>IRQ</b>	N-32	?	?	?	E	F	G	H	I	J	K	L	?	?	?	#	*	?
<b>STK</b>	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	(X)	Y	Z							

**Istruzione 19:** `msr cpsr_c, # (IRQ_MODE|NO_INT)`

- Forza la CPU in modalità **IRQ**
- **IRQ** e **FIQ** sono ancora disabilitati

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>														N	?	#	*	///
<b>IRQ</b>	N-32	?	?	?	E	F	G	H	I	J	K	L	?	?	?	#	*	?
<b>STK</b>	A	B	C	D	M	O	P+4	Q	(X)	Y	Z							



## Istruzione 20: `mov sp, r0`

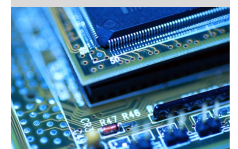
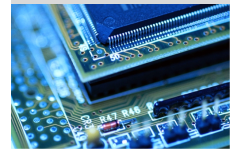
- Copia il puntatore alla cima dello stack della modalità **SYSTEM** nel registro `sp` relativo alla modalità **IRQ**

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp r13	lr r14	pc r15	cpsr	spsr
SYS					E	F	G	H	I	J	K	L		N	?	#	*	////
IRQ	N-32	?	?	?										N-32	?	#	*	?
STK	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

## Istruzione 21: `ldr r0, [sp, #(7*4)]`

- Carica in `r0` il valore che era stato salvato per il registro `spsr`

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp r13	lr r14	pc r15	cpsr	spsr
SYS					E	F	G	H	I	J	K	L		N	?	#	*	////
IRQ	Q	?	?	?										N-32	?	#	*	?
STK	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							





## Istruzione 22: `msr spsr_cxsf, r0`

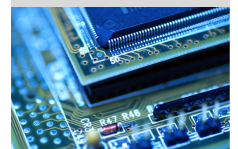
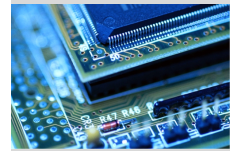
- Ripristina il valore del registro `spsr` della modalità **IRQ**

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS	Q	?	?	?	E	F	G	H	I	J	K	L	?	N	?	#	*	///
IRQ														N-32	?			Q
STK	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

## Istruzione 23: `ldmfd sp, {r0-r3, r12, lr}^`

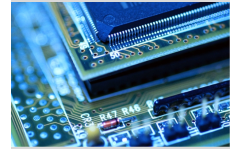
- Compie l'operazione di "pop" per tutti i valori salvati sullo stack
- Il simbolo "^" alla fine dell'istruzione che il valore corrispondente a `r14` verrà ripristinato nel registro `r14` della modalità **SYSTEM** invece che in quello della modalità corrente (**IRQ**)
  - L'interpretazione del simbolo "^" sarebbe stata differente se il registro `pc` fosse stato incluso nell'elenco dei registri dell'istruzione

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	#	*	///
IRQ														N-32	?			Q
STK	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							



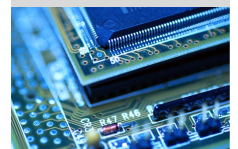
## Istruzione 24: `nop`

- In alcune versioni dell'architettura ARM non è possibile accedere subito dopo l'operazione precedente ad un registro "privato"
- Il modo più semplice per evitare problemi è inserire una istruzione che non fa nulla (`nop`)



## Istruzione 25: `ldr lr, [sp, #(6*4)]`

- Preleva dallo stack l'indirizzo di ritorno dal gestore delle interruzioni
- Ripristina l'indirizzo di ritorno nel registro `r14 (=lr)` della modalità **IRQ**



	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
SYS	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	#	*	///
IRQ														N-32	P+4			Q
STK	(A)	B	C	D	M	O	P+4	Q	X	Y	Z							

## Istruzione 26: `movs pc, lr`

- Salta all'indirizzo di ritorno in `lr`
- La "s" finale nell'istruzione significa che l'istruzione copierà anche il contenuto di `spsr` nel registro `cpsr`
- Di conseguenza la modalità di esecuzione della CPU tornerà ad essere quella corrente all'occorrenza dell'interruzione
- La gestione dell'interruzione è effettivamente conclusa

	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12	sp	lr	pc	cpsr	spsr
<b>SYS</b>	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P+4	Q	///
IRQ														N-32	P+4			Q
STK	X	Y	Z															

