

Echtzeitsysteme

Übungen zur Vorlesung

Cyclic Scope

Simon Schuster **Peter Wägemann**

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg (FAU)
Lehrstuhl für Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
https://www4.cs.fau.de

Sommersemester 2022



Übersicht

- 1 Wiederholung: Cyclic Executive
- 2 Vorgriff: Nicht-periodische Aufgaben
- 3 Implementierung: Cyclic Executive
- 4 Hinweis zur Aufgabe 5



Übersicht

- 1 Wiederholung: Cyclic Executive
- 2 Vorgriff: Nicht-periodische Aufgaben
- 3 Implementierung: Cyclic Executive
- 4 Hinweis zur Aufgabe 5



Idee strukturierter Ablaufplanung

Herkömmliche Zeitsteuerung

- potentiell komplexe Ablaufpläne
 - ~ eventuell inklusive Verdrängung
- Einplanung zu jedem Takt möglich
- Terminüberprüfung für jeden Task

Implementierung ohne regelmäßigen Zeitgeber (tickless)

- + weniger Zeitgeberereignisse
- Einplanung/Terminüberprüfung weiterhin zu jedem Takt möglich

Strukturierte Ablaufplanung

- Einführung künstlicher, zeitlicher Struktur
- weniger Zeitpunkte für Einplanung/Terminüberprüfung



Vor-/Nachteile zyklischer Ablaufpläne

- 👁️ Zyklisches Ablaufmodell liefert wohlgeordnete Ablaufpläne
 - Eine feste Rahmengröße mit definierten Schranken
 - Ablaufplanung (→ Zuteilung Aufträge zu Rahmen) findet **offline** statt
 - **Einlastung** und **Terminüberwachung** zu definierten Zeitpunkten
- **Busy-Loop-Verhalten** innerhalb eines Rahmens (vgl. IV-2/12)
 - Sequentielle, kooperative Abarbeitung der Aufträge
 - Keine individuelle **Laufzeitüberwachung** und **Ausnahmebehandlung**
 - Anfällig für Jitter und mangelnde Periodizität
- + **Niedrige Verwaltungsgemeinkosten**
 - **Einlastung** und **Terminüberwachung** findet nur an den Rahmengrenzen statt
 - Keine Verdrängung (engl. *preemption*) (vgl. III-2/13)
 - Minimalistisches Laufzeitsystem (Dispatcher+Terminprüfung genügt)
- + **Hohe Vorhersagbarkeit**
 - Einziger Interrupt ist der Zeitgeber an den Rahmengrenzen
 - **Unterbrechungsfreier Durchlauf** innerhalb der Rahmen
 - Vereinfacht die WCET-Analyse ungemein (vgl. Kapitel III-3)

Randbedingungen für die Rahmenlänge

Lang genug und so kurz wie möglich halten...

Terminüberwachung unterstützen $\leadsto f$ hinreichend kurz

- 1 Erfordert eine rechtzeitige Auslösung: $f \leq p_i$, für alle $1 \leq i \leq n$
- 2 Möglich unter der Bedingung: $2f - ggT(p_i, f) \leq D_i$, für alle $1 \leq i \leq n$
- 3 f teilt die Hyperperiode H so, dass gilt: $\lfloor p_i/f \rfloor - p_i/f = 0$, für ein i mit $1 \leq i \leq n$

Jobverdrängung vermeiden $\leadsto f$ hinreichend lang

- 4 Erfüllt, wenn gilt: $f \geq \max(e_i^f)$, für $1 \leq i \leq H/f$
 - e_i^f gibt die WCET aller Aufträge im Rahmen i an
 - Jeder Auftrag läuft in der durch f gegebenen Zeitspanne komplett durch
 - Erste Abschätzung nach unten: $f \geq \max(e_i)$, für $1 \leq i \leq n$

⚠️ Ermittlung von $\max(e_i^f)$ erfolgt nachgelagert:

- Kann erst durch konkrete Ablaufplanung beantwortet werden
- Iterativer Prozess \rightarrow Wiederholung für jedes potentielle f

Beispielsystem

Aufgabe T_i	Periode p_i ms	WCET e_i ms	Termin D_i ms
T_1	9	2	5
T_2	18	3	8
T_3	45	3	45

Übersicht

- 1 Wiederholung: Cyclic Executive
- 2 Vorgriff: Nicht-periodische Aufgaben
- 3 Implementierung: Cyclic Executive
- 4 Hinweis zur Aufgabe 5

Vorgriff aus der Vorlesung

Kapitel 5-1: Grundlegende Abfertigung nicht-periodischer Echtzeitsysteme

Nicht-periodische Aufgaben

- Definiert durch $T_i = (i_i, e_i, D_i)$
- *Aperiodische* vs. *sporadische* Aufgabe
- *Mischbetrieb*: periodisch \leftrightarrow sporadisch/aperiodisch
 - *dynamische* Einplanung
 - Beeinflussung periodischer Aufgaben?
 - Übernahmeprüfung \leftrightarrow Antwortzeitminimierung

Nicht-periodische Arbeitsaufträge

- Kaum a-priori Wissen (Zeitpunkt, ...)
- Herausforderung Mischbetrieb: Erhaltung **statischer Garantien**
- Abweisung (spor. Aufg.): schwerwiegende Ausnahmesituation



Vorgriff aus der Vorlesung (Forts.)

Kapitel 5-1: Grundlegende Abfertigung nicht-periodischer Echtzeitsysteme

Basistechniken zur Umsetzung

- *Unterbrecherbetrieb* \rightsquigarrow bevorzugt nicht-periodische Aufgaben
- *Hintergrundbetrieb* \rightsquigarrow stellt nicht-periodische Aufgaben hinten an
- *Zusteller* \rightsquigarrow konvertiert nicht-period. in periodische Aufgaben
 - Spezielle periodische Aufgabe $T_s = (p_s, e_s)$
 - Ausführungsbudget, Auffüllperiode und -regeln
 - Abbildung auf Prioritätswarteschlange (z. B. AJQ)

Slack Stealing

- Idee: Termin ist maßgeblich
 \rightsquigarrow *Verschieben* periodischer Aufgaben möglich
- *Erfordert Unterbrecherbetrieb*
- Problem: **Schlupfzeit** bestimmen
 - Zeitsteuerung (mit Rahmen): Einfach $\rightsquigarrow f - x_k$
 - Ereignissteuerung: schwierig \rightsquigarrow dynamischen Berechnung



Vorgriff aus der Vorlesung (Forts.)

Kapitel 5-1: Grundlegende Abfertigung nicht-periodischer Echtzeitsysteme

Periodische Zusteller

- Verschiedene Ausführungen
z. B.: Polling, Deferrable, Sporadic Server
- Unterscheiden sich im **Regelwerk**
- I. d. R. für mehrere Aufgaben zuständig

Beispiel: Abfragender Zusteller (Polling Server)

- Periodische Aufgabe $T_P = (p_s, e_s)$
- Budget e_s verfällt
- Im Falle sporadischer Aufgaben schwierig:
 - $p_p \leq \frac{D_s}{2}$, wobei $D_s \leq i_s \rightsquigarrow$ Abtasttheorem
 - \rightarrow hohe Abtastfrequenz, Überlastgefahr



Übersicht

- 1 Wiederholung: Cyclic Executive
- 2 Vorgriff: Nicht-periodische Aufgaben
- 3 Implementierung: Cyclic Executive
- 4 Hinweis zur Aufgabe 5



Busy Loop

```
1 void main(void) {
2   while (true) {
3     Task0();
4     Task1();
5     Task2();
6     Task3();
7   }
8 }
```

Vorteile:

- Geringe Verwaltungsallgemeinkosten
- Simpel, übersichtlich, ...

Nachteile:

- Nur *eine Periode*, keine *Deadline-Überprüfung* möglich
- Mathematische *Analyse unmöglich*



Multi-Perioden-Hauptschleife

Anforderung: wir wollen unterschiedliche Perioden haben

Lösung:

- Jede Aufgabe hat ein *Aktivierungs-Flag*
- Feste Abarbeitungsreihenfolge innerhalb eines Durchlaufs

Multiraten-Hauptschleife

```
1 void main(void) {
2   while (true) {
3     wait_for_timer_tick();
4     if (activated0) { activated0 = false; Task0(); }
5     if (activated1) { activated1 = false; Task1(); }
6     if (activated2) { activated2 = false; Task2(); }
7     if (activated3) { activated3 = false; Task3(); }
8   }
9 }
```

Setzen der Flags in der Hauptschleife problematisch

~> Lang laufender Task kann Flag-Setzen/*Deadlineüberprüfung* verzögern



Multi-Perioden-Zeitgeber

Setzen der Flags in der Hauptschleife problematisch

~> Lang laufender Task kann Flag-Setzen/*Deadlineüberprüfung* verzögern

Lösung: Setzen der Flags in Zeitgeber-Interruptbehandlung

```
1 uint8_t timer = 0;
2 ...
3 // ISR:
4 ++timer; // Interrupt alle 1ms
5 ...
6 if ((timer % 5) == 0) { activated0 = true; } // Task0 alle 5ms
7 if ((timer % 10) == 0) { activated1 = true; } // Task1 alle 10ms
8 if ((timer % 20) == 0) { activated2 = true; } // Task2 alle 20ms
9 if ((timer % 100) == 0) { activated3 = true; } // Task3 alle 100ms
10
11 if (timer >= 100) { timer = 0; } // Ueberlaufbehandlung
```



Einschub: Schlüsselwort volatile

- Bei einem Interrupt wird `timer_event = 1` gesetzt
- Aktive Warteschleife wartet, bis `timer_event != 0`
- Flag (scheinbar) in Schleife nicht verändert ~> Compiler-Optimierung
 - `timer_event` wird einmalig vor der Warteschleife in Register geladen
 - Endlosschleife
- `volatile` erzwingt das Laden bei jedem Lesezugriff

```
1 static uint8_t timer_event = 0;
2 ISR (INT0_vect) { timer_event = 1; }
3
4 void main(void) {
5   while(1) {
6     while(timer_event == 0) { /* warte auf Timer-Event */ }
7     /* bearbeite Timer-Event */
8   }
9 }
10
11 volatile static uint8_t timer_event = 0;
12 ISR (INT0_vect) { timer_event = 1; }
13
14 void main(void) {
15   while(1) {
16     while(timer_event == 0) { /* warte auf Timer-Event */ }
17     /* bearbeite Timer-Event */
18   }
19 }
```



Multi-Perioden-Zeitgeber

Setzen der Flags in der Hauptschleife problematisch

~> Lang laufender Task kann Flag-Setzen/*Deadlineüberprüfung* verzögern

Lösung: Setzen der Flags in Zeitgeber-Interruptbehandlung

```
1 volatile uint8_t timer = 0;
2 ...
3 // ISR:
4 ++timer; // Interrupt alle 1ms
5 ...
6 if ((timer % 5) == 0) { activated0 = true; } // Task0 alle 5ms
7 if ((timer % 10) == 0) { activated1 = true; } // Task1 alle 10ms
8 if ((timer % 20) == 0) { activated2 = true; } // Task2 alle 20ms
9 if ((timer % 100) == 0) { activated3 = true; } // Task3 alle 100ms
10
11 if (timer >= 100) { timer = 0; } // Ueberlaufbehandlung
```



Einschub: Lost-Update-Problematik

■ Tastendruckzähler: Zählt mittels Variable zaehler

- Inkrementierung in der Unterbrechungsbehandlung
- Dekrementierung im Hauptprogramm zum Start der Verarbeitung

```
Hauptprogramm H                               Interruptbehandlung I
1 ; volatile uint8_t zaehler;                 1 ; C-Anweisung: zaehler++
2 ; C-Anweisung: zaehler--;                   2 lds r25, zaehler
3 lds r24, zaehler                             3 inc r25
4 dec r24                                       4 sts zaehler, r25
5 sts zaehler, r24
```

Zeile	zaehler	r24	r25
-	5		
3 H	5	5	-
4 H	5	4	-
2 I	5	4	5
3 I	5	4	6
4 I	6	4	6
5 H	4	4	-



Fazit Cyclic Executive

Vorteile

- Einfach, übersichtlich, wenige Ressourcen notwendig, ...
- Mehrere Perioden, Deadlineüberprüfung, erleichtert WCET-Analyse
- Mathematische Analyse anwendbar

Probleme der Implementierung: *Nebenläufige Zugriffe*

(Sichtbarkeits-)Synchronisation:

- 1 zwischen Zeitgeberunterbrechung und main-if/else
- 2 beim Setzen der Flags

Andere Namen in der Literatur:

Main Loop Scheduling, Main Loop Tasker, Prioritized Cooperative Multitasker, Non-preemptive Scheduler, ...



Übersicht

- 1 Wiederholung: Cyclic Executive
- 2 Vorgriff: Nicht-periodische Aufgaben
- 3 Implementierung: Cyclic Executive
- 4 Hinweis zur Aufgabe 5



Wichtige Hinweise

Basisübung: Reine Textaufgabe, *Denksportaufgabe*

↪ keine Implementierung notwendig

- Kern der Aufgabe: Auswirkung der Rahmenlänge

Erweiterte Übung: Implementierung einer *Cyclic Executive*

- Überprüfung der Lauffähigkeit und Deadlines von Jobs
- Vereinfachte Ausnahmebehandlung:
Ausgabe welcher Task Deadline überschritten hat
- Verwendung *eines* eCos Alarms

