

Verlässliche Echtzeitsysteme

Redundanz und Fehlertoleranz

KW44 2022

Peter Wägemann

Lehrstuhl für Systemsoftware

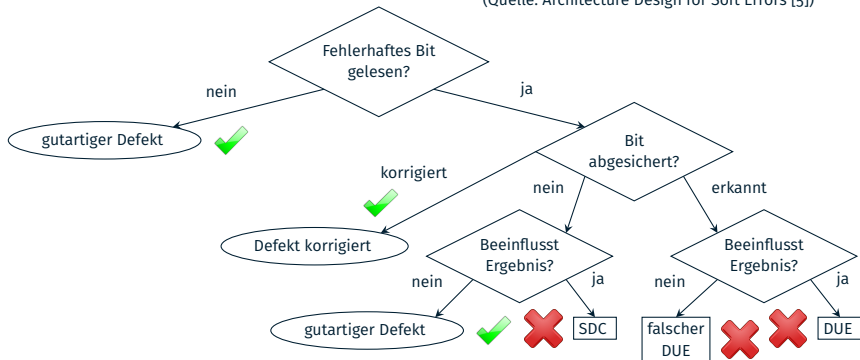
Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg

<https://sys.cs.fau.de>

Wiederholung – Fehlerarten

- Erinnerung: *transiente Fehler* (engl. *soft errors*) (s. III/30)
 - Treten wie sporadische Fehler *unregelmäßig* auf ...
 - Bewirken kurzzeitige Fehlfunktion \leadsto Defekt, Fehler, Fehlverhalten
- *Datenfehler* (SDC) und *unkorrigierbare Fehler* (DUE) (s. III/9)

(Quelle: Architecture Design for Soft Errors [5])



- ⚠ **Ungehemmte Fehlerfortpflanzung** führt zum Systemversagen
 - *Unerkannte Datenfehler* (engl. *silent data corruption*) (vgl. III/9)
 - Bedingen beispielsweise fehlerhafte Stellwerte für Aktoren
 - Ihre Folgen treten häufig räumlich und zeitlich unkorreliert auf
 - *Erkannte, unkorrigierbare Fehler* (engl. *detected unrecoverable errors*)
 - Führen zu einem unmittelbaren, erkennbaren Systemversagen
- ☞ **Vermeidung dieser Fehler** ist erforderlich
 - **Problem:** Robuste Auslegung aller Komponenten häufig nicht möglich
 - Diese müssten frei von *konzeptionellen Fehler* sein (↪ keinerlei Hardware- oder Softwaredefekte)
 - Sie müsste widrigen *äußeren Umständen trotzen*
 - **Lösung:** Ein System, welches *Fehler tolerieren kann*
 - Einzelne Komponenten (HW/SW) **können/dürfen ausfallen**
 - Dies wird durch andere *redundante Komponenten* aufgefangen
 - Die gewünschte Funktionalität an der Schnittstelle bleibt erhalten
 - Der Anwender bekommt davon möglichst nichts mit ∼ **Transparenz**

Übersicht – Fehlertoleranz durch Redundanz

- *Redundanz* als Grundlage von Fehlertoleranz
 - Welche *Arten von Redundanz* existieren?
 - Welche Eigenschaften verknüpfen sich hiermit?
 - Auf *welcher Ebene* wird Redundanz angewandt?
- **Hardwarebasierte Replikation**
 - *Klassische Lösung* für die Auslegung fehlertoleranter Systeme
 - Replikation auf *Ebene des Knotens bzw. der Hardware*
 - Fokussierung auf *Triple Modular Redundancy*
- **Softwarebasierte Replikation**
 - Process-Level Redundancy: Zuhilfenahme von *Mehrkernprozessoren*
 - Replikation auf *Ebene von Prozessen bzw. Software*
 - Maskierung *transienter Hardwarefehler* durch *redundante Ausführung*
- Vermeidung von **Gleichtaktfehlern** durch *Diversität*
 - „Replizierte Entwicklung“ der einzelnen Redundanzen

- 1 Grundlagen
- 2 Strukturelle Redundanz
 - Replikation
 - Fehlerhypothese
 - Voraussetzungen und Nutzen
 - Kritische Bruchstellen
- 3 Umsetzungsalternativen und Beispiele
 - Hardwarebasierte Replikation
 - Softwarebasierte Replikation
- 4 Diversität

- *Fehlererkennung* (engl. *fault detection*)
 - Erkennen von Fehlern z. B. mithilfe von Prüfsummen
 - *Fehlerdiagnose* (engl. *fault diagnosis*)
 - Identifikation der fehlerhaften (redundanten) Einheit
 - *Fehlereindämmung* (engl. *fault containment*)
 - Verhindern, dass sich ein Fehler über gewisse Grenzen ausbreitet
 - *Fehlermaskierung* (engl. *fault masking*)
 - *Dynamische* Korrektur von Fehlern z. B. durch Mehrheitsentscheid
 - *Wiederaufsetzen* (engl. *recovery*)
 - Wiederherstellen eines funktionsfähigen Zustands nach Fehlern
 - *Reparatur* (engl. *repair*) bzw. *Rekonfiguration* (engl. *reconfiguration*)
- ☞ *Fokus der Vorlesung: Fehlererkennung und Fehlermaskierung*

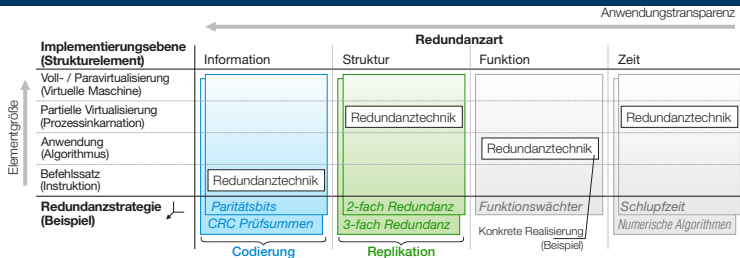
Arten von Redundanz

- ⚠ *Redundanz* ist eine **Grundvoraussetzung** für Fehlertoleranz
- ☞ **Strukturelle Redundanz:** mehrere *gleichartige* Komponenten
 - *Replikation* \leadsto (typisch) hardwarebasierte Fehlertoleranzlösungen
 - *Mehrfache Auslegung:* Prozessoren, Speicher, Sensoren, Aktoren, ...
- ☞ **Funktionelle Redundanz:** mehrere *verschiedenartige* Komponenten
 - Mehrfache Herleitung desselben Sachverhalt auf verschiedenen Wegen
 - Ventilstellung \leadsto Stellungsgeber bzw. Durchflussmengenmesser
 - *Funktionswächter* (engl. *watchdog*) für bestimmte Parameter
- ☞ **Informationsredundanz:** zusätzliche Informationen/Daten
 - Speicherung von *Brutto-* und *Nettobetrag*
 - Typischerweise in Form von *Codierung:* Prüfsummen, *CRC*, *ANBD*, ...
- ☞ **Zeitliche Redundanz:** Bereitstellung von über den Normalbetrieb hinausgehender Zeit
 - Z.B. Numerische Algorithmen, Schlupf in einem EZS, ...

```
void setup() {  
  wdt_disable(); // disable watchdog timer  
  // main setup here ...  
  
  // enable watchdog with 2 second timeout:  
  wdt_enable(WDTO_2S);  
}  
  
ISR(WDT_vect) { // interrupt handler  
  // error here ...  
  // implicit wdt_reset()  
}  
  
void loop() {  
  // main program logic here ...  
  
  // reset watchdog timer  
  wdt_reset();  
}
```

- Verschiedenartige Komponenten: synchroner & asynchroner Anteil
- Synchron: Programmfluss (loop()) & asynchron: HW-Timer

Koordinierter Einsatz von Redundanz



⚠ Erst koordinierter Einsatz von Redundanz ermöglicht Fehlertoleranz

☞ In VEZS: Klassifizierung nach *Fehlererkennung*

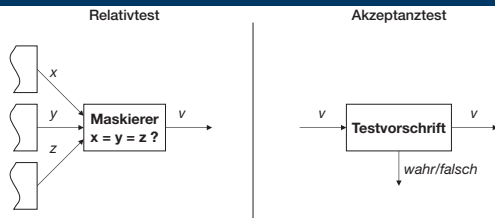
■ Es existieren viele *Implementierungsalternativen*

- Implementierungsebene (vgl. Sichtbarkeit Folien III/6 ff)
- Art der Redundanz und Erkennungsstrategie
- Anwendungstransparenz¹

→ Konkrete *Redundanztechnik*

¹Funkt. & zeitl. Redundanz in Praxis nur fallspezifisch implementierbar, außerhalb des Veranstaltungskontextes.

Fehlererkennung – Grundlagen



⚠ Zwei Testverfahren zur Fehlererkennung (vgl. [3, S.78 ff])

1. *Relativtest* (engl. *comparison test*) (auch *Vergleichstest*)

- Ist-Ist-Vergleich auf Übereinstimmung \leadsto **anwendungsunabhängig**
- Erfordert **mehrere Vergleichsobjekte**

\rightarrow *Mehrheitsentscheider* (engl. *voter*) (auch Maskierer)

⚠ Ausschließlich bei struktureller Redundanz anwendbar

2. *Akzeptanztest* (engl. *acceptance test*) (auch *Absoluttest*)

- Soll-Ist-Vergleich auf Konsistenzbedingung \leadsto **anwendungsabhängig**
- **Ein Testobjekt genügt**

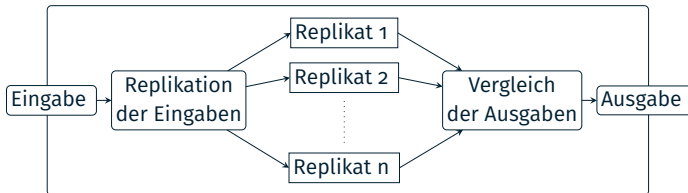
⚠ Vollständigkeit der Testbedingung ist das Problem

- 1 Grundlagen
- 2 Strukturelle Redundanz
 - Replikation
 - Fehlerhypothese
 - Voraussetzungen und Nutzen
 - Kritische Bruchstellen
- 3 Umsetzungsalternativen und Beispiele
 - Hardwarebasierte Replikation
 - Softwarebasierte Replikation
- 4 Diversität

Replikation

⚠ *Replikation ist der koordinierte Einsatz struktureller Redundanz*

- Aufbau eines *Replikationsbereichs* (engl. *Sphere of Replication, SoR*) [6]
 - Sie maskiert transparent Fehler in einzelnen *Replikaten*



- *Eingaben werden repliziert* und auf die Replikate verteilt
- In einem Ausgangsvergleich werden die *Ausgaben abgestimmt*

☞ Offene Fragestellungen:

- *Wie viele Replikate* benötigt man, um das zuverlässig tun zu können?
- Welche *Voraussetzungen* müssen für erfolgreiche Replikation gelten?

- Zahl benötigter Replikate hängt von der Art des Fehlverhaltens ab [4]

- Annahme: von n Replikaten sind in folgender Weise f fehlerhaft

„fail-silent“

→ Anzahl der Replikate $n = f + 1$

- Ein Replikat erzeugt *korrekt oder gar keine Antworten*
- Das Fehlerverhalten führt zum Stillstand
- *Einfachster Fehlermodus*
- Der Ausfall wird von den anderen Replikaten als solcher erkannt

„fail-consistent“

→ Anzahl der Replikate $n = 2f + 1$

- Ein Replikat kann auch *fehlerhafte Antworten* erzeugen
- Alle anderen Replikate sehen *konsistent dasselbe Fehlverhalten*

„malicious“

→ Anzahl der Replikate $n = 3f + 1$

- „*bösartige*“, fehlerhafte Replikate erzeugen *verschiedene Antworten*
- *Keine konsistente Sicht* auf das Fehlverhalten
- Typischerweise verursacht durch Komm'system (Nachrichtenausfall!)
- Synonym: *byzantinische Fehler* (engl. *byzantine failures*)

Fehlerhypothese (engl. fault hypothesis)

Annahmen über das Verhalten einzelner Replikate im Fehlerfall:

- ⚠ In der Praxis betrachtet man für Echtzeitsysteme Replikate, die:
 - **Einen Fehler** tolerieren können
 - Sich „*fail-silent*“ oder zumindest „*fail-consistent*“ verhalten
 - *Unabhängig voneinander* ausfallen (vgl. Folie 14 f)
 - Sich *replikdeterministisch* verhalten (vgl. Folie 16 ff)
- 👉 Byzantinische Fehlertoleranz wird üblicherweise nicht angestrebt
 - Grund ist der **enorme Aufwand**, der damit verbunden ist
 - $3f + 1$ Replikate um f Fehler zu tolerieren
 - Getrennte Kommunikationswege zwischen allen Replikaten
 - Hoher Hardwareaufwand für Replikate und Verkabelung
 - **hohe Kosten, Gewicht, Energieverbrauch**
 - Erkennung fehlerh. Replikate erfordert aufwendige Kommunikation
 - $f + 1$ Kommunikationsrunden für $3f + 1$ Replikate und f Fehler
 - Je Runde schickt jedes Replikat eine Nachricht an alle anderen Replikate
 - Für Echtzeitsysteme ein **nicht tolerierbarer zeitlicher Aufwand**

- ☞ Replikate müssen *unabhängig* voneinander ausfallen
 - *Gleichtaktfehler* (engl. *common mode failures*) sind zu vermeiden
 - Sie führen zum **gleichzeitigen Ausfall mehrerer Replikate**
 - ⚠ Eine Fehlermaskierung ist in diesem Fall nicht mehr möglich
 - *Quellen für Gleichtaktfehler*
 - **Permanente Fehler** in den Komponenten (vgl. Ariane 5 Kapitel II/17 ff)
 - **Übergreifen eines Fehlers** auf andere Replikate (Fehlerausbreitung)
- ⚠ Einzelne Replikate sind *gegeneinander abzuschotten*
 - *Räumliche Isolation* des internen Zustands
 - Dieser darf nicht durch andere Replikate korrumpiert werden
 - Ein verfälschter Zeiger hat großes Schadenspotential
 - *Zeitliche Isolation* anderer Aktivitätsträger
 - Eine Monopolisierung der Ausführungseinheiten ist zu verhindern
 - Ein Amok laufender Faden könnte in einer Schleife „festhängen“
 - Selbiges gilt für alle gemeinsamen Betriebsmittel

Lose Kopplung unterstützt Isolation

- ☞ Ziel sind *lose gekoppelte Replikate*
 - Minimierung des Koordinations- und Kommunikationsaufwands
 - Je weniger sich einzelne Replikate abstimmen müssen, umso besser
 - Fehlerausbreitung wird auf diese Weise effektiv vermieden
- Unterstützung durch eine *statische, zyklische Ablaufstruktur*
 1. *Eingaben lesen*
 - Der Zustand des kontrollierten Objekts wird erfasst
 2. *Berechnungen durchführen*
 - Neuer Zustand wird aus altem Zustand und Eingaben berechnet
 3. *Ausgaben schreiben*
 - Die Stellwerte werden an die Aktoren ausgegeben
 - Lediglich die Schritte 1 und 3 erfordern eine Abstimmung der Replikate
 - Austausch von Nachrichten zwischen Replikaten, um durch Einigungsprotokoll Konsens über Eingaben/Ausgaben zu erzielen
 - Die Berechnung wird von jedem Replikat in „Eigenregie“ durchgeführt
 - Ermöglicht *unterbrechungsfreien Durchlauf* (engl. *run-to-completion*)

Replikdeterminismus

Korrekt arbeitende Replikate müssen identische Ergebnisse liefern.

- ☞ Replikate sind *replikdeterministisch* (engl. *replica determinate*)...
 - wenn ihr von außen *beobachtbarer Zustand identisch* ist, und ...
 - sie zu einem *grob gleichen Zeitpunkt* identische Ausgaben erzeugen
 - Ausgaben innerhalb eines *beschränkte Zeitintervalls* der Länge d erzeugt
 - Im Bezug auf einen gemeinsamen Referenzzeitgeber
- Warum ist Replikdeterminismus wichtig?
 - Replikdeterminismus ist *Grundvoraussetzung für Redundanz!*
 - Korrekte Replikate könnten sonst **unterschiedliche Ergebnisse** liefern
 - Ein Mehrheitsentscheid/*Relativtest* wäre **nicht mehr möglich**
 - In den Replikaten kann **der interne Zustand divergieren**
 - Unterschiedliche Ergebnisse sind die logische Folge
 - Im Fehlerfall kann im Hintergrund laufendes Replikat nicht übernehmen
 - Außerdem wird die *Testbarkeit* verbessert
 - Schließlich kann man präzise Aussagen treffen, wann welche Ergebnisse von den einzelnen Replikaten geliefert werden müssten

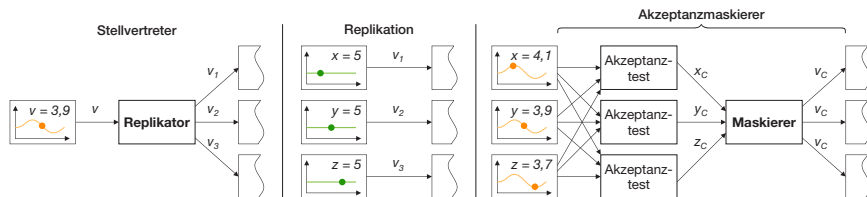
Phänomene, die Replikdeterminismus verhindern

- *Abweichende Eingaben* bei verschiedenen Replikaten
 - *Digitalisierungsfehler*, z. B. bei der Analog-Digital-Wandlung
 - Temperatur- oder Drucksensoren liefern zunächst eine Spannung
 - Diese Spannungen werden in einen diskreten Zahlenwert überführt
 - Abbildungen kontinuierlicher auf diskrete Werte sind fehlerbehaftet
 - Dies betrifft auch die *Diskretisierung der physikalischen Zeit*
 - **unterschiedliche Reihenfolge** beobachteter Ereignisse
- *Unterschiedlicher zeitlicher Fortschritt* der einzelnen Replikate
 - Oszillatoren verschiedener Replikate sind nie exakt gleich
 - Vor allem der Zugriff auf die lokale Uhr ist problematisch
 - u. U. werden *lokale Auszeiten* (engl. *time-outs*) deshalb gerissen
- *Präemptive Ablaufplanung* ereignisgesteuerter Arbeitsaufträge
 - Diese bearbeiten u. U. unterschiedliche interne Zustände
 - Die evtl. aus *Wettlaufsituation* (engl. *data races*) erwachsen sind
- *Nicht-deterministische Konstrukte* der Programmiersprache
 - z. B. Iteration über Hashmaps (in Python)

Wie stellt man Replikdeterminismus sicher?

- *Globale diskrete Zeitbasis*
 - Ermöglicht eine *globale zeitliche Ordnung* relevanter Ereignisse
 - Ohne dass sich die Replikate hierfür explizit einigen müssen
 - Es dürfen **keine lokale Auszeiten** verwendet werden
 - Betrifft die Anwendung, Kommunikations- und Betriebssystem
- *Einigung über die Eingabewerte*
 - Die Replikate führen hierzu ein Einigungsprotokoll durch
 - Konsistente Sicht bzgl. *Wert und Zeitpunkt* der Eingabe
 - Grundlage für die globale zeitliche Ordnung aller Ereignisse
- *Statische Kontrollstruktur*
 - Kontrollentscheidungen sind *unabhängig von Eingabedaten*
 - Ermöglicht außerdem eine statische Analyse dieser Entscheidungen
 - Interrupts sind mit größter Vorsicht einzusetzen
- *Deterministische Algorithmen*
 - Keine randomisierten Verfahren, nur stabile Sortierverfahren, ...

Replikation der Eingänge



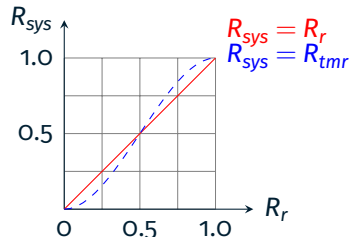
■ Deterministische, seiteneffektfreie Eingänge

- Mehrfaches Auslesen (*Replikation*) des Wertes möglich
→ Zustandswerte, welche im Betrachtungszeitraum Gültigkeit bewahren

■ Indeterministische Eingänge

- ⚠ Mehrfaches Auslesen führt zu **unterschiedlichen Werten**
- Einsatz eines *Stellvertreters*
 - Liest den Wert einmal und dupliziert diesen → **keine Redundanz!**
- Alternative: *Akzeptanzmaskierer*
 - Kombination aus Akzeptanz- und Relativtest
 - **Anwendungsspezifische** Übereinstimmungsbedingung

- ☞ Erhöht sich durch Replikation in jedem Fall die Zuverlässigkeit?
 - Anders formuliert: $R_{tmr} > R_r$?
 - R_{tmr} – Zuverlässigkeit des TMR-Verbunds, R_r des einzelnen Replikats
 - Die Replikation arbeitet korrekt, solange ...
 - Der Mehrheitsentscheid korrekt funktioniert $\leadsto R_v$
 - Zwei Replikate korrekt funktionieren $\leadsto R_{2/3} = R_r^3 + 3R_r^2(1 - R_r)$
 - Alle drei Replikate arbeiten korrekt oder ...
 - Ein Replikat fällt aus, hierfür gibt es drei Möglichkeiten
- Insgesamt $R_{tmr} = R_v(R_r^3 + 3R_r^2(1 - R_r))$



- ☞ Annahme: Perfekter Voter $R_v = 1$
- ⚠ TMR ist nur sinnvoll falls $R_r > 0.5$
- ⚠ Praxis: Voter sollte zuverlässig sein
 - Größenordnung $R_v > 0.9$

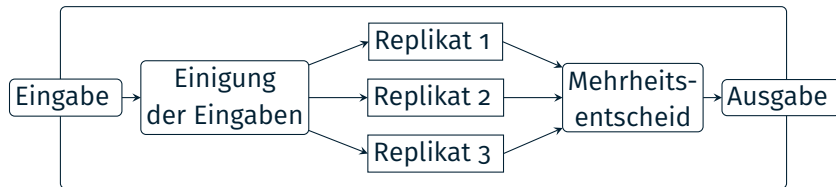
Verbliebene kritische Bruchstellen

- ⚠ *Kritische Bruchstellen* (engl. *single points of failure*)
 - Führen zu beobachtbaren Fehlerfall **innerhalb der Fehlerhypothese**
 - **Kompromittieren** fehlertolerierende Eigenschaft des Redundanzbereichs

→ Im Beispiel auf Folie 11 sind dies **Eingabe und Ausgabe**
- ☞ Lösungsmöglichkeiten
 - Bestimme Eingabedaten aus *mehreren Sensoren*
 - Dies erfordert eine *Einigung der Replikate* über den Eingabewert, allen muss exakt derselbe Wert zugestellt werden
 - Anwendung funktionaler Redundanz \rightsquigarrow Sensorfusion
 - *Repliziere den Ausgangsvergleich*
 - Erneuter Mehrheitsentscheid über Ergebnisse des replizierten Vergleichs
 - Wieder kritische Bruchstelle, aber *Fehlerwahrscheinlichkeit ist insgesamt geringer, verschwindet jedoch nicht ...*
 - *Robuste Implementierung* des Ausgangsvergleichs (siehe folgende Vorlesungen)
 - Zusätzliche Absicherung des Ergebnisses

- 1 Grundlagen
- 2 Strukturelle Redundanz
 - Replikation
 - Fehlerhypothese
 - Voraussetzungen und Nutzen
 - Kritische Bruchstellen
- 3 Umsetzungsalternativen und Beispiele**
 - Hardwarebasierte Replikation
 - Softwarebasierte Replikation
- 4 Diversität

Hardware Triple Modular Redundancy (TMR)



- Üblicherweise *dreifache Replikation kompletter Rechenknoten*
 - *Räumlich redundante Systeme*
 - Weitgehende räumliche und zeitliche Isolation
- *Abstimmung der Eingabewerte* zwischen den Replikaten
 - Die Replikate verfügen über eine gemeinsame globale Zeitbasis
 - Das Kommunikationssystem verhindert die Steuerfehlerausbreitung
 - Vollständige zeitliche Isolation [7, Kapitel 8] und Replikdeterminismus
- *Mehrheitsentscheid* stimmt Ausgabewerte ab
 - Vereinigung von *Fehlermaskierung und -erkennung*

Hot standby: Rechensysteme arbeiten *simultan*

- Sie verarbeiten gleichzeitig dieselben Eingaben
- Ihr Zustand ist *jederzeit konsistent*
 - *nahtloser Ersatz* für ausgefallene Replikate

Warm standby: Unterscheidung von *Primär- und Sekundärsystem*

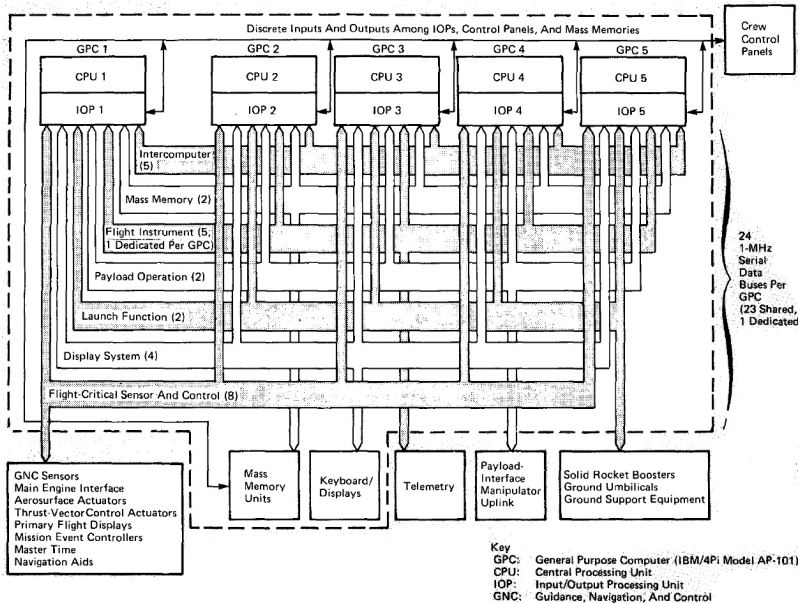
- Sekundärsystem läuft im *Hintergrund*
 - *Regelmäßige Zustandssicherung* (engl. *checkpoint*) des Primärsystems
 - Rückkehr zur letzten Sicherung im Fehlerfall (engl. *recovery*)
- Primär- und Sekundärsystem sind zeitweise inkonsistent
 - Höherer Aufwand im Falle der Fehlererholung

Cold standby: Sekundärsystem startet im Fehlerfall

- **Unregelmäßige und eher seltene Zustandsicherung**
 - Potentiell **großer Abstand der Redundanzen**
 - Potentiell **langwierige Fehlererholung**

☞ **Fokus:** Replizierte Systeme im „hot standby“-Betrieb

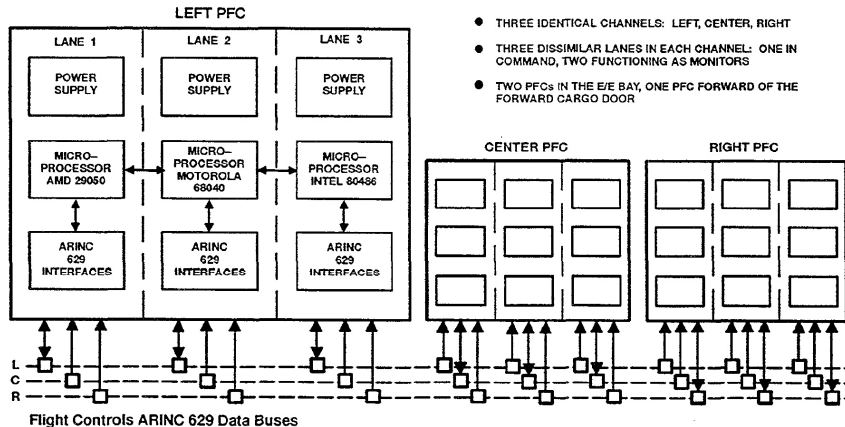
Beispiel: Steuerung des Space Shuttle [2]



Beispiel: Steuerung des Space Shuttle (Forts.)

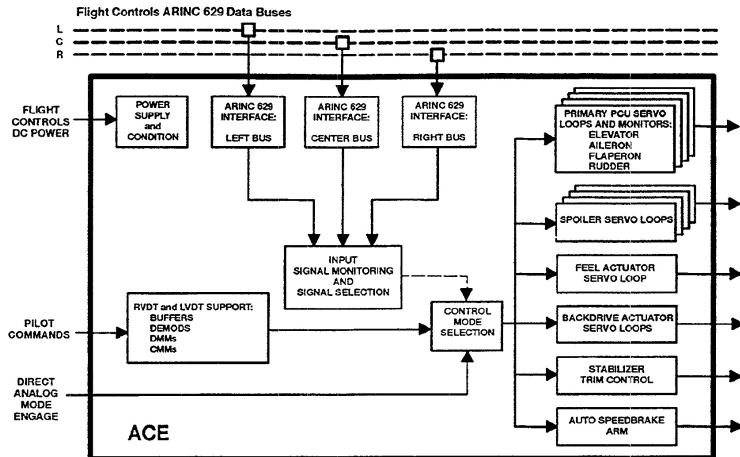
- Insgesamt *fünf redundante Rechensysteme* [1, Kapitel 4.4]
 - Ursprünglich gewünscht: *fail-operational/fail-operational/fail-safe*
 - Verlust eines Kontrollrechners ändert nichts an der Funktionsfähigkeit
 - Das Gesamtsystem behält immer noch die Eigenschaft *fail-operational*
 - Das war jedoch **zu teuer** \leadsto Reduktion auf vier Systeme
 - Dies bedeutet *fail-operational/fail-safe*
 - Das fünfte System war aber bereits überall eingeplant
 - \leadsto Es wurde zu einem Backup-System „degradiert“ \leadsto „*cold standby*“
- Konfiguration der Rechner je nach Missionsabschnitt
 - TMR nur im *Steigflug* bzw. *Sinkflug*
 - *Drei Systeme* laufen simultan im „*hot standby*“-Betrieb
 - Das vierte System läuft im „*warm standby*“
 - Das fünfte System ist das Backup \leadsto „*cold standby*“
 - Während das Shuttle in *Umlaufbahn* ist, wird Redundanz reduziert
 - *Zwei Systeme* laufen weiterhin simultan
 - Das dritte System übernimmt Lebenserhaltungssysteme, ...
 - Das vierte und fünfte Systeme sind Backup \leadsto „*cold standby*“

Beispiel: Steuerung des Boeing 777 [8]



- *Drei identische redundante Kanäle: links, mitte, rechts*
 - Bestehend aus jeweils *drei diversitären redundanten Pfaden*
- *Räumliche Verteilung* innerhalb des Flugzeugs
 - Minimierung der Auswirkungen z. B. von Blitzschlägen

Beispiel: Steuerung des Boeing 777 [8] (Forts.)



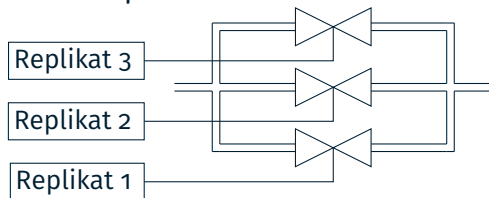
■ *Mehrheitsentscheid beim Aktor*

- ACE = actuator control electronics
- Die Aktoren selbst sind ebenfalls redundant

- Jedes Replikat kontrolliert jeweils ein Ventil
 - Vorgehensweise und Schaltfunktion ist hochgradig problemspezifisch
 - Auch anwendbar auf elektronische Schaltkreise und Relais
- *Reihenschaltung* von Absperrventilen



- Um den Fluss zu stoppen, genügt ein korrektes Replikat
- *Parallelschaltung* von Absperrventilen



- Um den Fluss zu ermöglichen, genügt ein korrektes Replikat

Hardwarebasierte Replikation – Vorteile und Nachteile

Vorteile

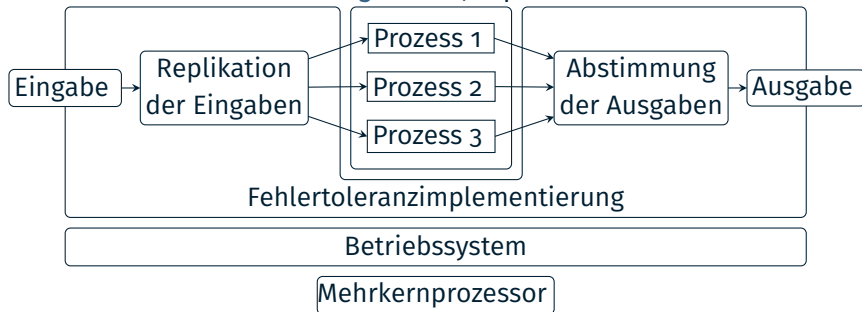
- **Sehr hohe Zuverlässigkeit** bei richtigem Einsatz

Nachteile

- **Enorm hoher Hardwareaufwand**
 - Ein Großteil der Hardwarekomponenten wird redundant ausgelegt
- Hiermit direkt verbunden sind
 - **Hohe Kosten** – viel Hardware kostet viel
 - **Hohes Gewicht** – viel Hardware wiegt viel
 - **Hoher Energieverbrauch** – viel Hardware benötigt viel Energie
- ☞ Die höhere Integrationsdichte moderner Hardware könnte uns helfen
 - Auch wenn sie andererseits höhere Fehlerraten bedingt
 - *Mehrkernprozessoren* „replizieren“ Rechenkerne
 - Erlauben Ausführung mehrerer Replikate auf demselben Prozessor

Process-Level Redundancy [6]

- Grundprinzip bleibt erhalten, nur *der Inhalt der SoR* ändert sich
 - Es werden keine kompletten Rechenknoten mehr repliziert
 - Sondern *nur die Berechnung* selbst, repräsentiert durch einen *Prozess*



- *Dedizierte Fehlertoleranzimplementierung* sorgt für
 - *Replikation der Eingaben* und die *Abstimmung der Ausgaben*
 - *Zeitliche Isolation* der einzelnen Replikate
- Basierend auf einem *Echtzeitbetriebssystem*
 - Das *räumliche Isolation* sichert und *Mehrkernelprozessoren* unterstützt

Process-Level Redundancy [6] (Forts.)

- Funktionsweise der Fehlertoleranzimplementierung
 - Annahme: Replikate kommunizieren nach außen *nur über Systemaufrufe* (für Prozesse unter Linux durchaus valide)
- ☞ Emulation der *Systemaufrufsschnittstelle*
 - *Lesende Systemaufrufe* \leadsto Replikation der Eingabedaten
 - So findet automatisch eine Einigung über die Eingaben statt
 - *Schreibende Systemaufrufe* \leadsto Ausgaben puffern & Mehrheitsentscheid
 - Nicht **zurücknehmbare Seiteneffekte** sind problematisch
 - Sie dürfen erst durchgeführt werden, wenn ihre Korrektheit gesichert ist
- *Synchronisation* der einzelnen Replikate
 - Zu ähnlichen Zeitpunkten werden identische Systemaufrufe getätigt
 - Sofern sich die einzelnen Replikate korrekt verhalten
 - Überwachung durch Ausgangsvergleich und durch *Auszeiten*
 - Fehlertoleranzimplementierung weiß, wann Systemaufrufe stattfinden

→ *Replikdeterminismus*
- Zeitliche Isolation durch *Überwachung der Laufzeit*
 - Überschreitung der Laufzeit führt z. B. zum Ablaufen einer Auszeit

Vergleich mit TMR

- **Vorteil:** Hardwareaufwand wurde deutlich reduziert
 - Nur ein Prozessor (mit mehreren Rechenkernen)
 - Kein gesondertes Kommunikationssystem zwischen den Replikaten
 - Damit sind direkt verbunden
 - Geringere Kosten, Gewicht, Energieverbrauch
 - **Nachteil:** Der Grad an Redundanz nimmt unweigerlich ab
 - Fehler in gemeinsamen Teilen können zu **Gleichtaktfehlern** führen
 - Prozessorcaches, Stromversorgung, Kommunikationssystem
- Kompromiss aus Kosten und Nutzen

Dennoch: relevante Technologie

- Mehrkernprozessoren allgegenwärtig
 - Dedizierte Mehrkernprozessoren im Automobilbereich
- Gleichzeitig: einzelne Rechenkerne sind **nicht mehr sicher genug**
 - Transiente Fehlerrate macht Redundanz unvermeidbar

- 1 Grundlagen
- 2 Strukturelle Redundanz
 - Replikation
 - Fehlerhypothese
 - Voraussetzungen und Nutzen
 - Kritische Bruchstellen
- 3 Umsetzungsalternativen und Beispiele
 - Hardwarebasierte Replikation
 - Softwarebasierte Replikation
- 4 Diversität

Beispiel: Ariane 5 (vgl. Folien II/17 ff)

- Beide Inertialmesssysteme SRI1 und SRI2 fallen gleichzeitig aus
 - Ein Ganzzahlüberlauf wegen einer Eingabe außerhalb der Spezifikation
 - Die Bordcomputer OBC1 und OBC2 interpretieren den Fehlerwert falsch
 - Fehlerhaftes Lenkmanöver führt zur Zerstörung der Rakete

⚠ Ursache war ein **Gleichtaktfehler in homogenen Redundanzen**

- Softwaredefekte sind typische Quellen für Gleichtaktfehler
- Wie geht man mit Softwaredefekten um?
- Wende *Redundanz bei der Entwicklung* solcher Systeme an!

☞ *Diversität* (engl. *diversity*) \leadsto *heterogene Redundanzen*

- Auch *N-version programming*, mehr dazu siehe z. B. [4, Kapitel 6.6]
- Man nehme „*mehrere verschiedene von allem*“
 - Entwicklungsteams, Programmiersprachen, Übersetzer, Hardware
 - Alle entwickeln dasselbe System in mehreren Ausführungen
- Annahme: Die Ergebnisse sind für sich **wahrscheinlich nicht fehlerfrei**
 - Aber sie enthalten **wahrscheinlich auch nicht dieselben Fehler**
 - Gleichtaktfehler dürften hier nicht mehr auftreten

Diversität ist sehr umstritten!

- ⚠ **Problem:** Diese Annahme stimmt nicht unbedingt
 - Gleichtaktfehler verursachende Defekte rühren oft aus der **Spezifikation**
 - Diese betrifft alle diversitären Entwicklungsvorhaben gleichermaßen
 - Was auch auf die Ariane 5 zugetroffen hätte ...
- ☞ Verwende *verschiedene Spezifikationen* als Ausgangspunkt
 - Wie bekommt man die „verschiedenen“ Ausgaben unter einen Hut?
 - Dies erfordert **komplexe Verfahren** beim Mehrheitsentscheid
 - *Exakte Mehrheitsentscheide* (engl. *exact voting*) vergleichsweise trivial
 - *Unschärfe Mehrheitsentscheide* (engl. *non-exact voting*) aus heutiger Sicht hingegen nicht besonders vielversprechend ...
- Diversität findet dennoch erfolgreich Anwendung (s. Folie 27)
 - z. B. in asymmetrisch redundanten Systemen
 - Komplexe Berechnung wird durch einfache Komponente kontrolliert
 - Gepaart mit *fail-safe*-Verhalten im Fehlerfall
 - Was bei Eisenbahnsignalanlagen sehr gut funktioniert
 - z. B. in der Reaktornotabschaltung vieler Kernkraftwerke
 - Der Mehrheitsentscheid funktioniert nach dem Schema auf Folie 29

- Keynote Prof. Moshe Y. Vardi
- *Lessons from Texas, COVID-19 and the 737 Max*
 - <https://www.youtube.com/watch?v=bda8sEUeXh0>
 - Wie geht Natur mit dem Trade-off Effizienz & Resilienz um?
 - Diversität zur Erhöhung von Resilienz
 - Diversität: nicht 100 %-ig auf spezifische Umgebung angepasst
 - Effizienz: kurzzeitige Optimierung
 - Resilienz: langzeitige Optimierung
- ☞ Appell: *Welcome back friction in computing!*
 - Ähnliche Probleme: Training von Algorithmen
 - *Dissecting racial bias in an algorithm used to manage the health of populations*, 2019, Nature Science

Zusammenfassung

Redundanz → hat mehrere Dimensionen

- Grundvoraussetzung für Fehlertoleranz
- Redundanz in *Struktur*, Funktion, *Information*, oder Zeit
- *Fehlererkennung*, -diagnose, -eindämmung, -*maskierung*

Replikation → koordinierter Einsatz struktureller Redundanz

- Replikation der *Eingaben*, Abstimmung der *Ausgaben*
- Replikate für *fail-silent*, *fail-consistent*, malicious
- *Zeitliche* und *räumliche Isolation* einzelner Replikate

Hardwarebasierte Replikation → Umfassend und teuer

- Dreifache Auslegung, toleriert *Fehler im Wertbereich*
- *Zuverlässigkeit* von Replikat und Gesamtsystem

Softwarebasierte Replikation → Flexibel aber eingeschränkt

- Process Level Redundancy *reduziert Kosten* von TMR, zulasten des Schutzes

Diversität → versucht *Gleichtaktfehler* auszuschließen

[1] *Computers in Spaceflight: The NASA Experience.*

<http://history.nasa.gov/computers/contents.html>, Apr. 1987

[2] Carlow, G. D.:

Architecture of the space shuttle primary avionics software system.

In: *Communications of the ACM* 27 (1984), Nr. 9, S. 926–936.

<http://dx.doi.org/10.1145/358234.358258>. –

DOI 10.1145/358234.358258. –

ISSN 0001–0782

[3] Echtele, K. :

Fehlertoleranzverfahren.

Berlin, Germany : Informatik Springer, 1990. –

ISBN ISBN 978–0–3875–2680–5

[4] Kopetz, H. :

Real-Time Systems: Design Principles for Distributed Embedded Applications.

1.

Kluwer Academic Publishers, 1997. –

ISBN 0-7923-9894-7

[5] Mukherjee, S. :

Architecture Design for Soft Errors.

San Francisco, CA, USA : Morgan Kaufmann Publishers Inc., 2008. –

ISBN 978-0-12-369529-1

- [6] Shye, A. ; Moseley, T. ; Reddi, V. J. ; Blomstedt, J. ; Connors, D. A.:
Using Process-Level Redundancy to Exploit Multiple Cores for Transient Fault Tolerance.

In: *Proceedings of the 37th International Conference on Dependable Systems and Networks (DSN '07)*.

Washington, DC, USA : IEEE Computer Society Press, Jun. 2007. –
ISBN 0-7695-2855-4, S. 297-306

- [7] Ulbrich, P. :

Echtzeitsysteme.

http://www4.cs.fau.de/Lehre/WS16/V_EZS/, 2016

[8] Yeh, Y. :

Triple-triple redundant 777 primary flight computer.

In: *Proceedings of the 1996 IEEE Aerospace Applications Conference.*

Washington, DC, USA : IEEE Computer Society Press, Febr. 1996. –

ISBN 978-0780331969, S. 293-307