

Masterarbeit - Abschlussvortrag

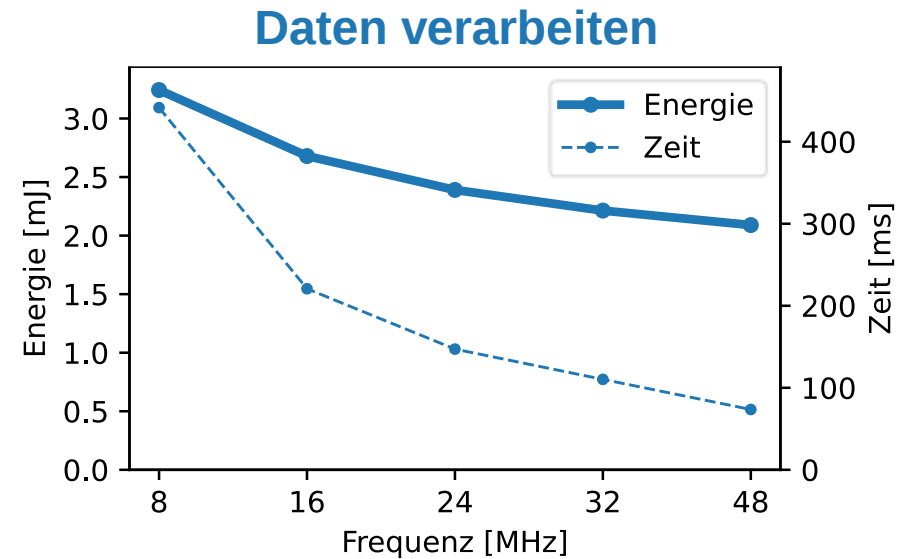
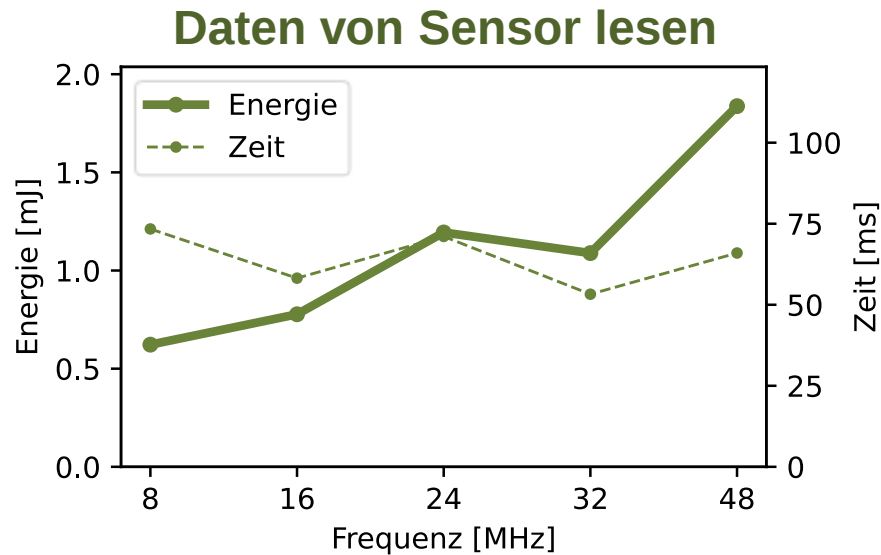
WATWA-OS: A Minimalistic, Statically Analyzable Operating System for Resource-Constrained Real-Time Systems

- Energiebeschränkte Mikrocontroller (→ Batterien, Solarenergie)
- Anwendungsfall: **Lese Daten von Sensor** → **Verarbeite die Daten**

Ziel: Energieeffizienz

- Energiebeschränkte Mikrocontroller (→ Batterien, Solarenergie)
- Anwendungsfall: **Lese Daten von Sensor** → **Verarbeite die Daten**

Ziel: Energieeffizienz



- **Dynamische Ansätze (zur Laufzeit)**
 - Verringere Taktfrequenz während I/O-Operationen
- **Vorteile**
 - + Dynamischer Frequenzwechsel zur Laufzeit spart Energie
 - + Ansätze lassen sich im Betriebssystem einbauen
 - kein zusätzlicher Code durch den Entwickler



Michel Rottleuthner et al. 2023.

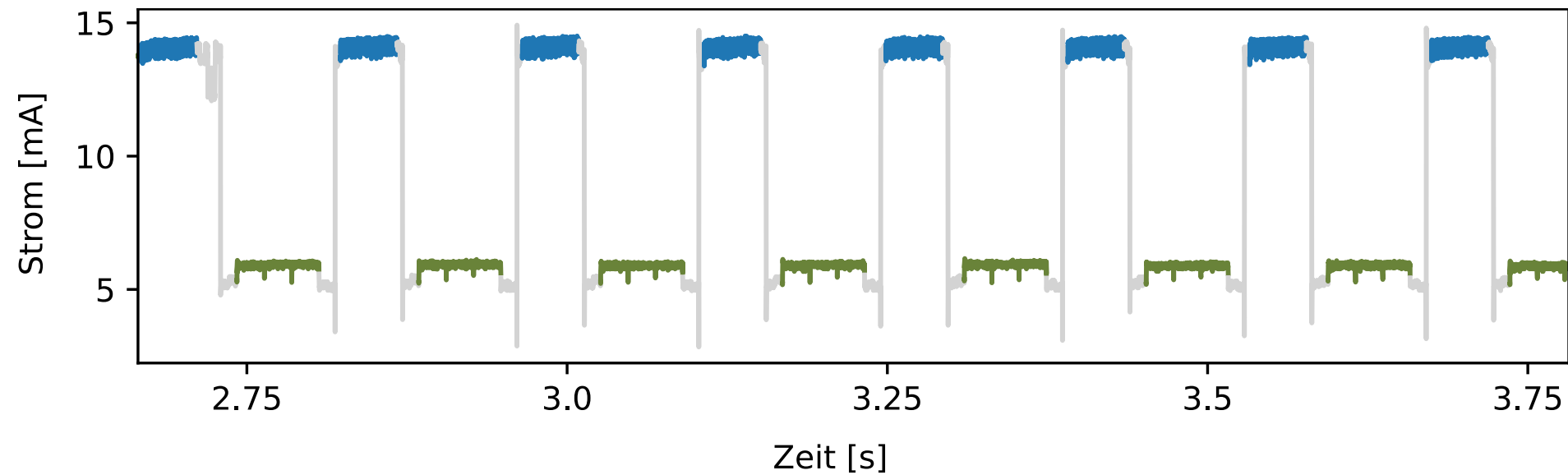
Dynamic Clock Reconfiguration for the Constrained IoT and Its Application to Energy-Efficient Networking.
In Proceedings of the 2022 International Conference on Embedded Wireless Systems and Networks. 168–179.



Holly Chiang et al. 2021.

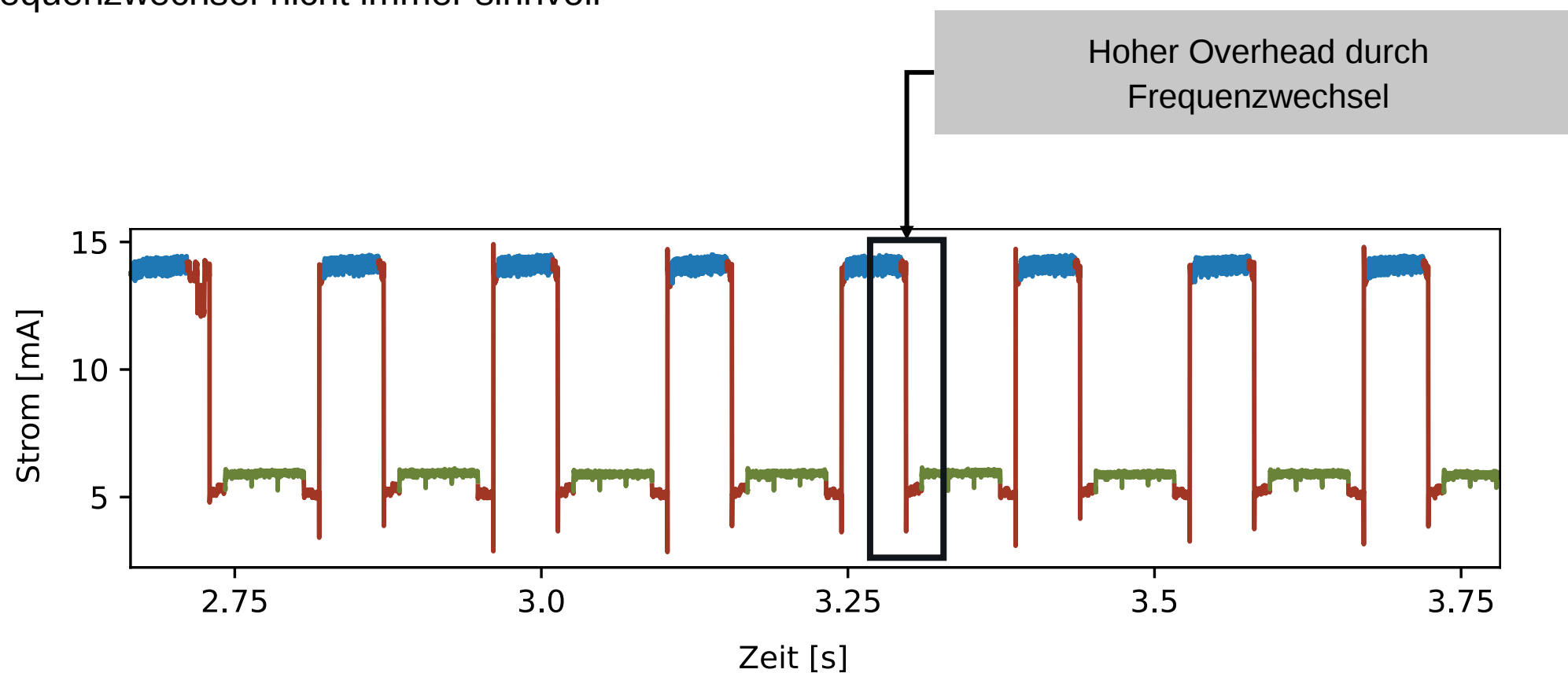
Power Clocks: Dynamic Multi-Clock Management for Embedded Systems.
In Proceedings of the 2021 International Conference on Embedded Wireless Systems and Networks. 139–150.

- **Nachteil**
 - Frequenzwechsel nicht immer sinnvoll



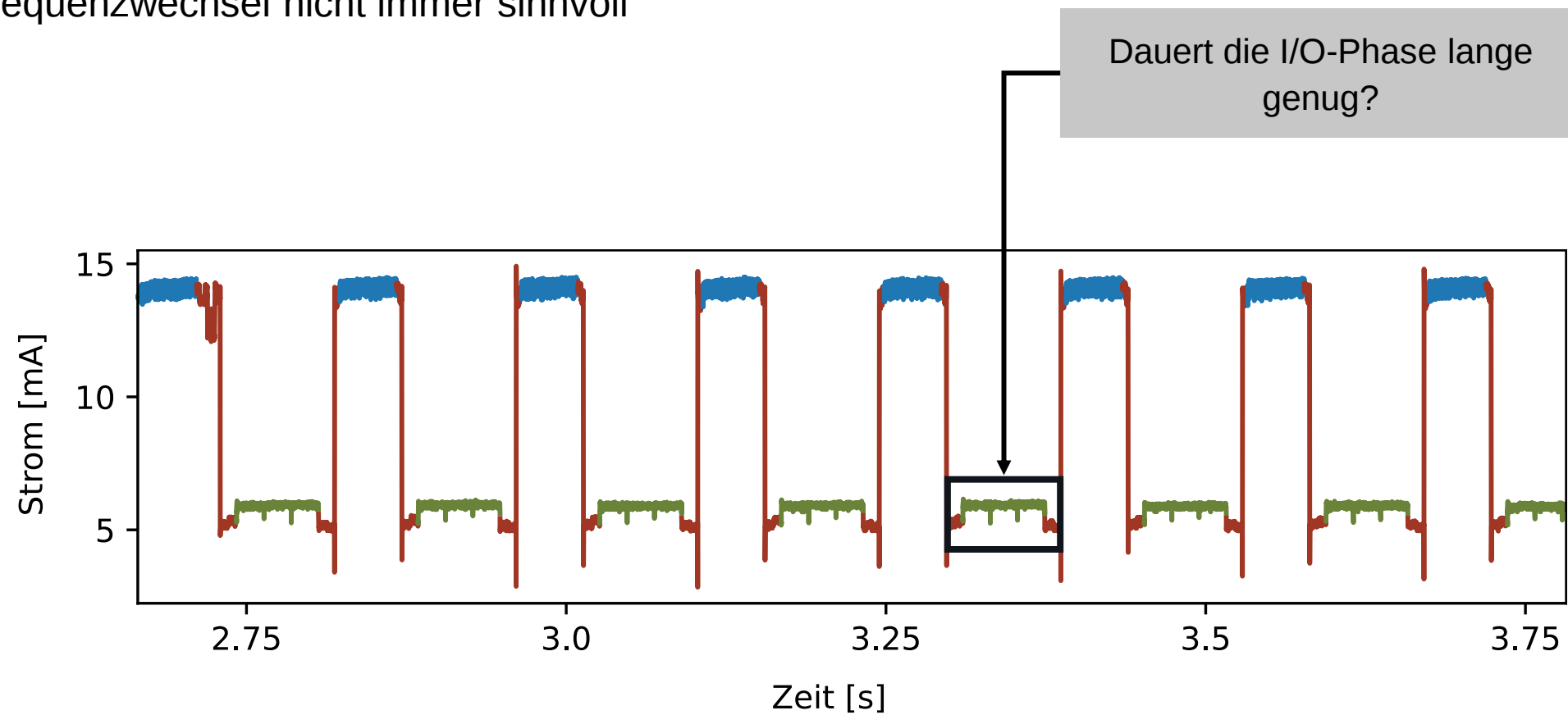
- **Nachteil**

- Frequenzwechsel nicht immer sinnvoll



- **Nachteil**

- Frequenzwechsel nicht immer sinnvoll



Problem dynamischer Ansätze

- Overhead zur Laufzeit des Systems
- Keine optimalen Taktkonfigurations-Wechsel

Problem dynamischer Ansätze

- Overhead zur Laufzeit des Systems
- Keine optimalen Taktkonfigurations-Wechsel

WATWA-OS: Statischer Ansatz

- Verwende existierende statische Analysemethoden¹ der *Worst-Case Response Energy Consumption*
- Erweiterung um Analyse und Optimierung verschiedener Taktkonfigurations-Wechsel
- Ziel: Optimierte Instanzen eines möglichst generischen Betriebssystems



¹Peter Wägemann et al. 2018.

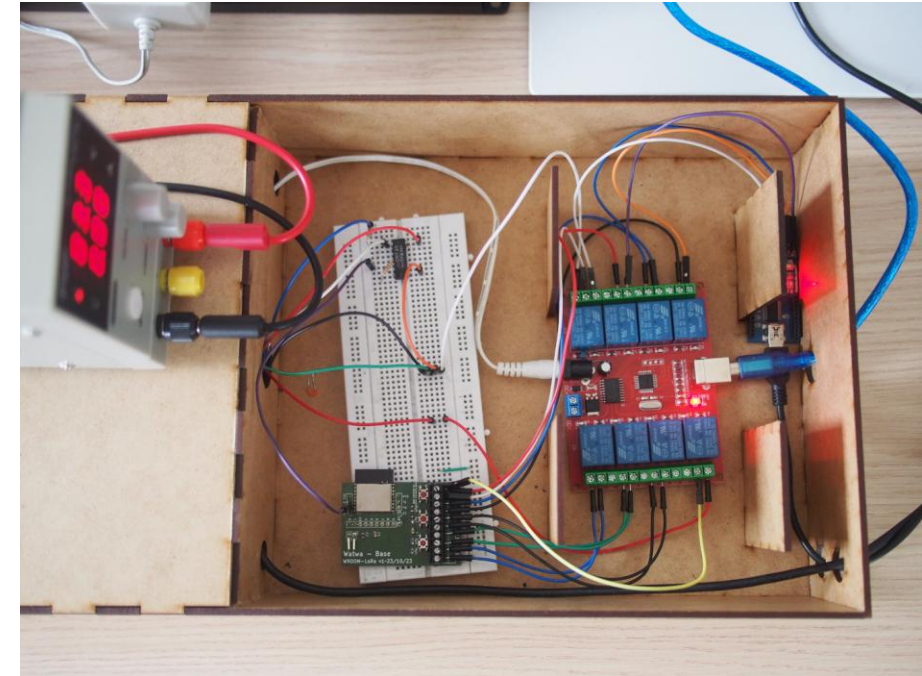
Whole-System Worst-Case Energy-Consumption Analysis for Energy-Constrained Real-Time Systems.
In 30th Euromicro Conference on Real-Time Systems (ECRTS 2018).

Betriebssystem:

- Prioritätsbasiertes, präemptives Scheduling
- Vordefinierte Tasksets
- Interrupts erlaubt

Hardware-Plattform:

- Unterstützung kleiner Microcontroller
- Single-Core, keine Caches, deterministisches Verhalten
- Verschiedene Peripheriegeräte und Taktkonfigurations-Netzwerk



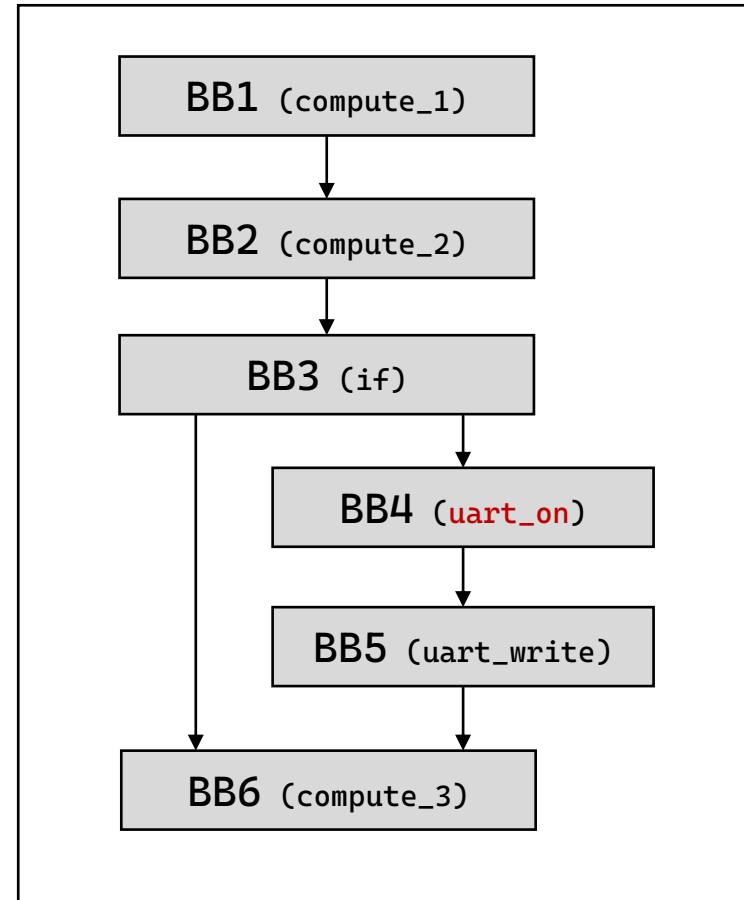
Testplattform: ESP32-C3

```
void task1() {  
    compute_1();  
    compute_2();  
    if (cond) {  
        uart_on();  
        uart_write();  
    }  
    compute_3();  
}
```

Task – C Programm

```
void task1() {  
    compute_1();  
    compute_2();  
    if (cond) {  
        uart_on();  
        uart_write();  
    }  
    compute_3();  
}
```

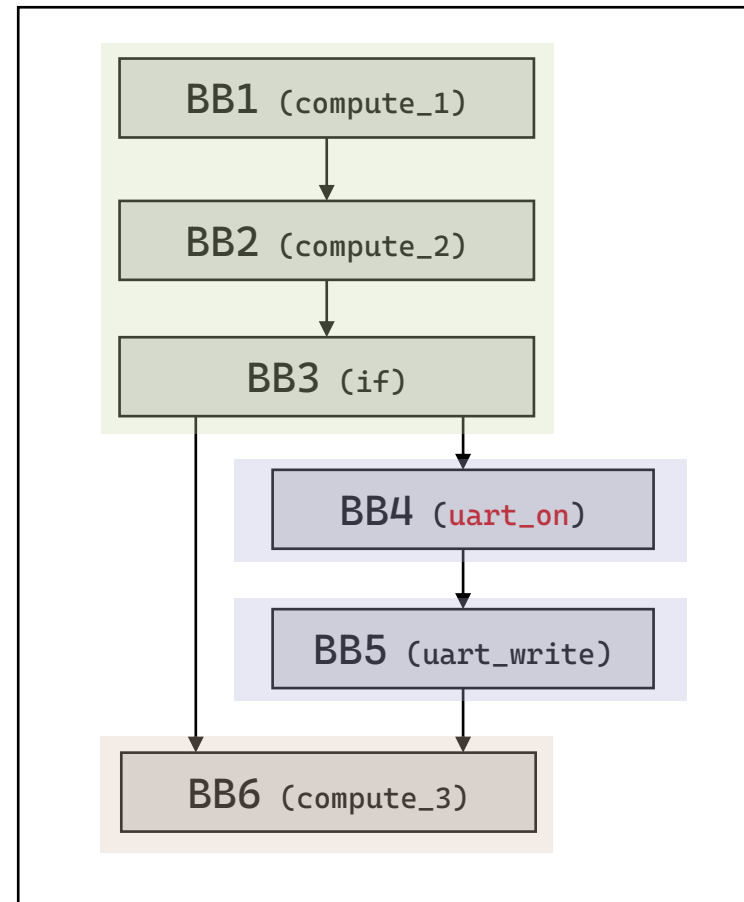
Task – C Programm



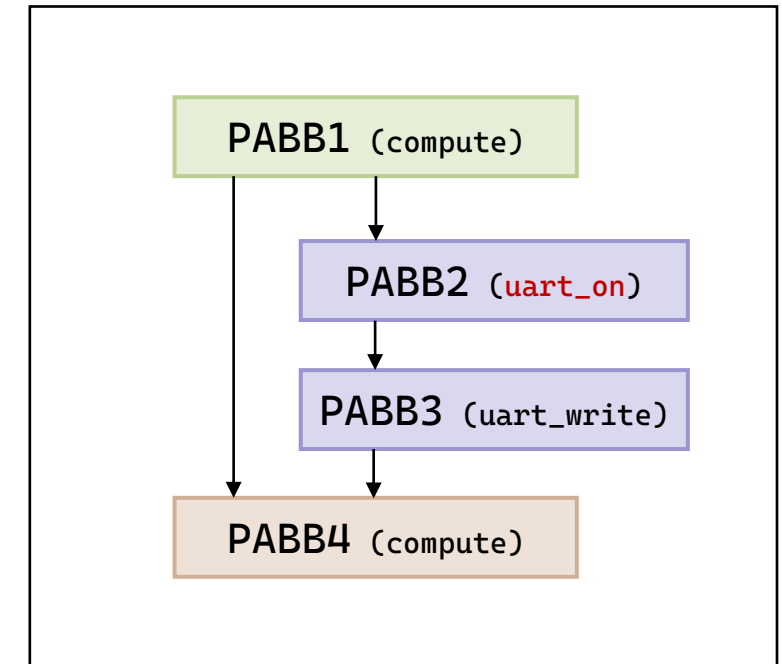
Kontrollflussgraph mit
Basisblöcken (BBs)

```
void task1() {  
    compute_1();  
    compute_2();  
    if (cond) {  
        uart_on();  
        uart_write();  
    }  
    compute_3();  
}
```

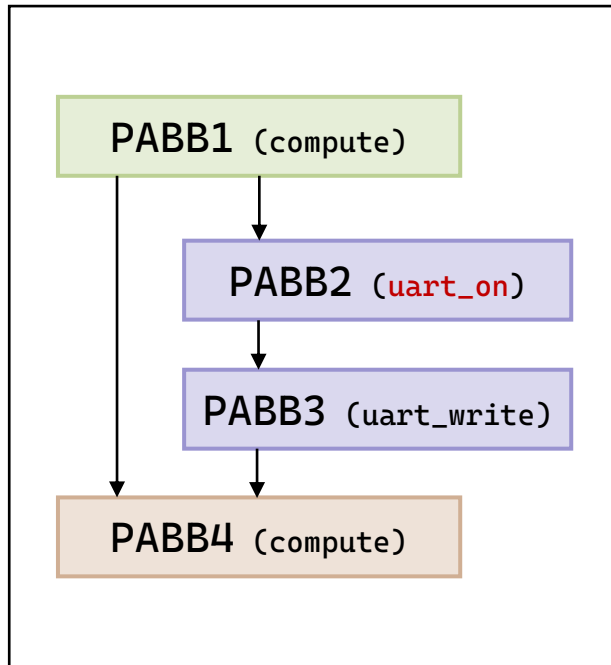
Task – C Programm



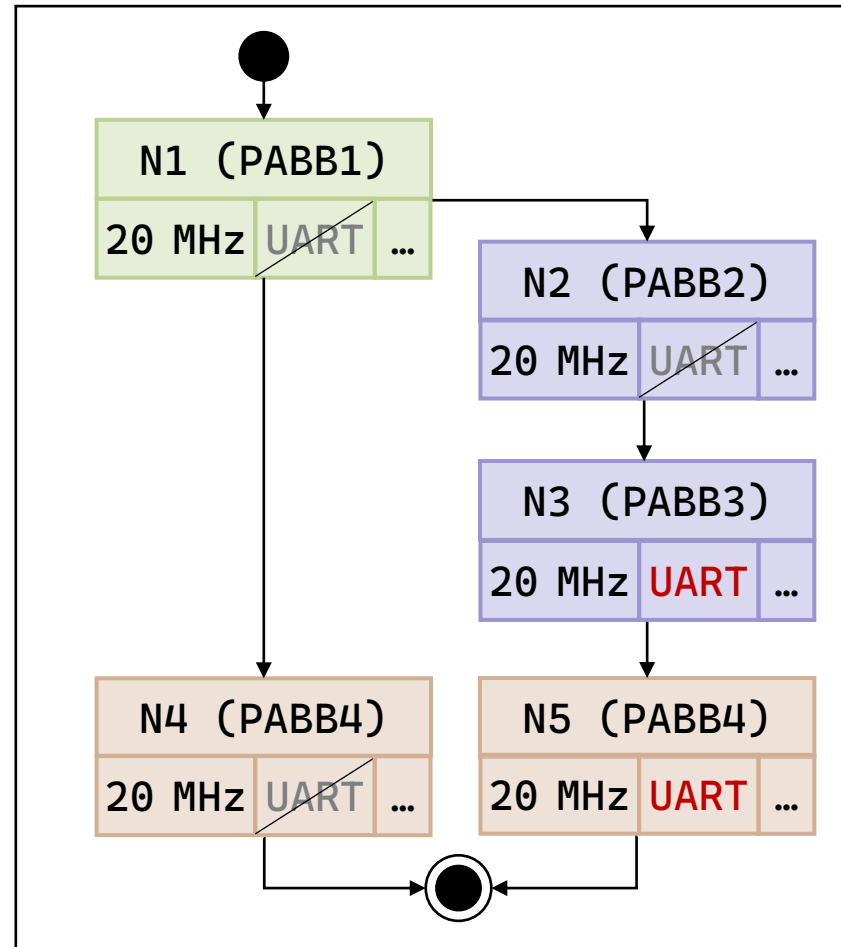
Kontrollflussgraph mit
Basisblöcken (BBs)



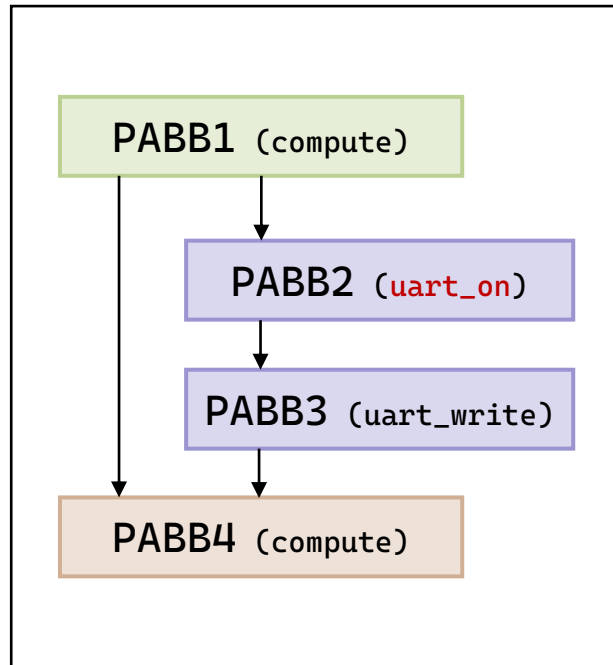
Kontrollflussgraph mit
Power-Atomic Basic Blocks (PABBs)



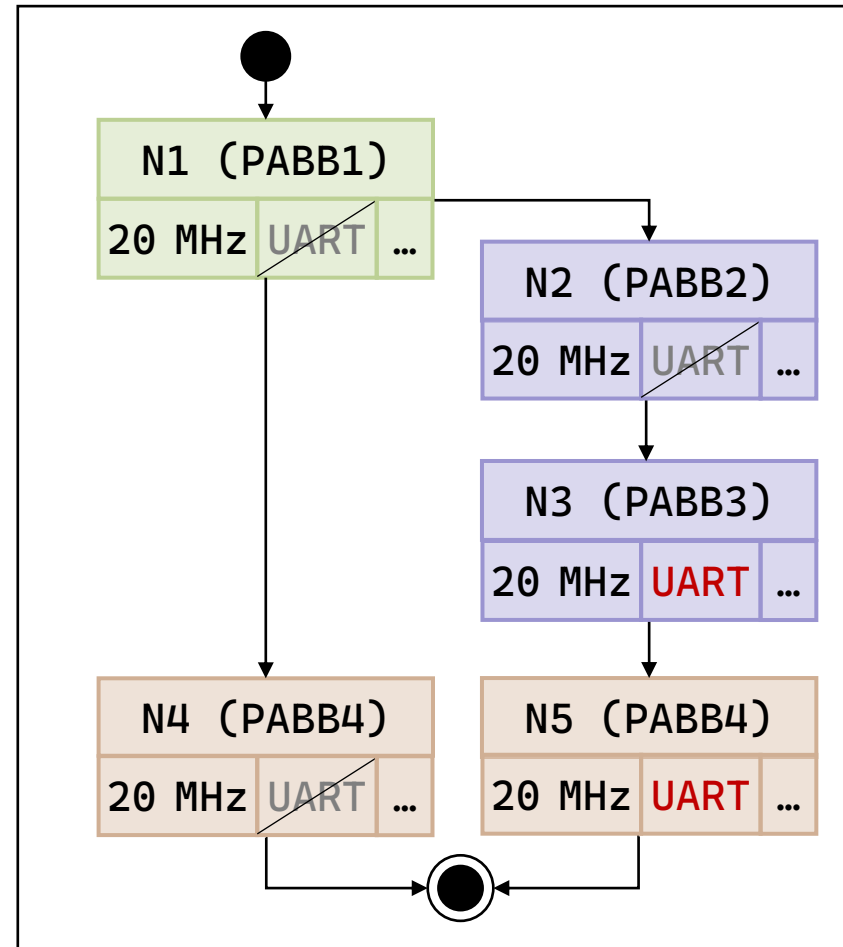
Kontrollflussgraph mit
Power-Atomic Basic Blocks (PABBs)



Zustandsübergangsgraph

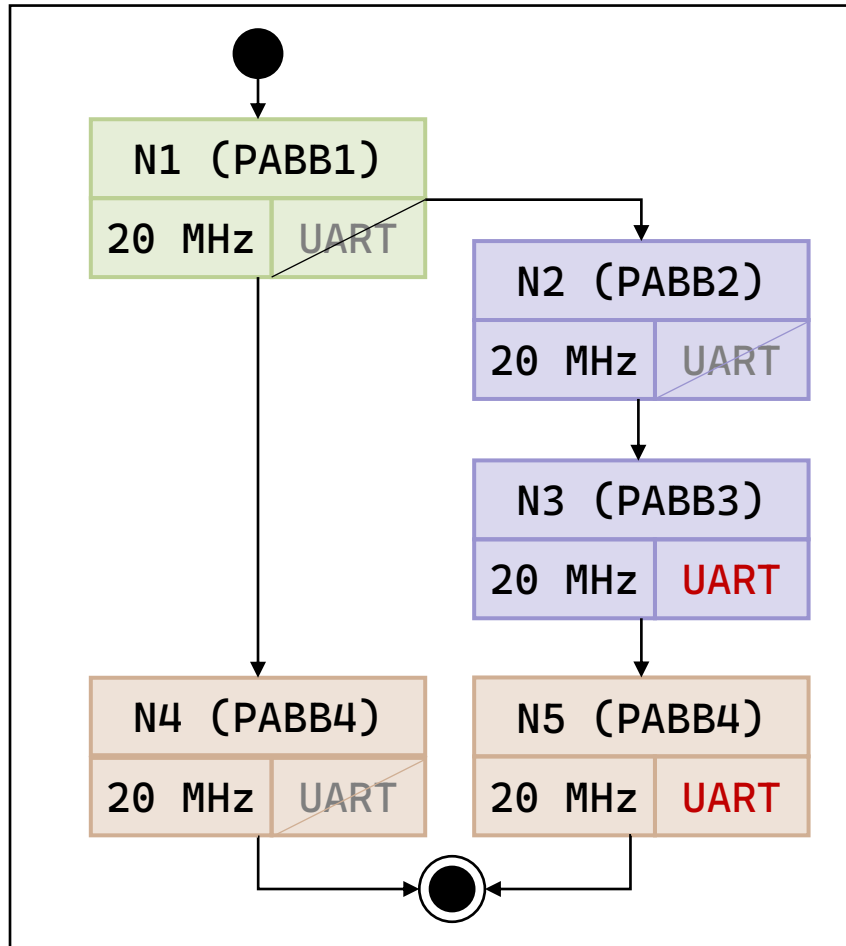


Kontrollflussgraph mit
Power-Atomic Basic Blocks (PABBs)



Zustandsübergangsgraph

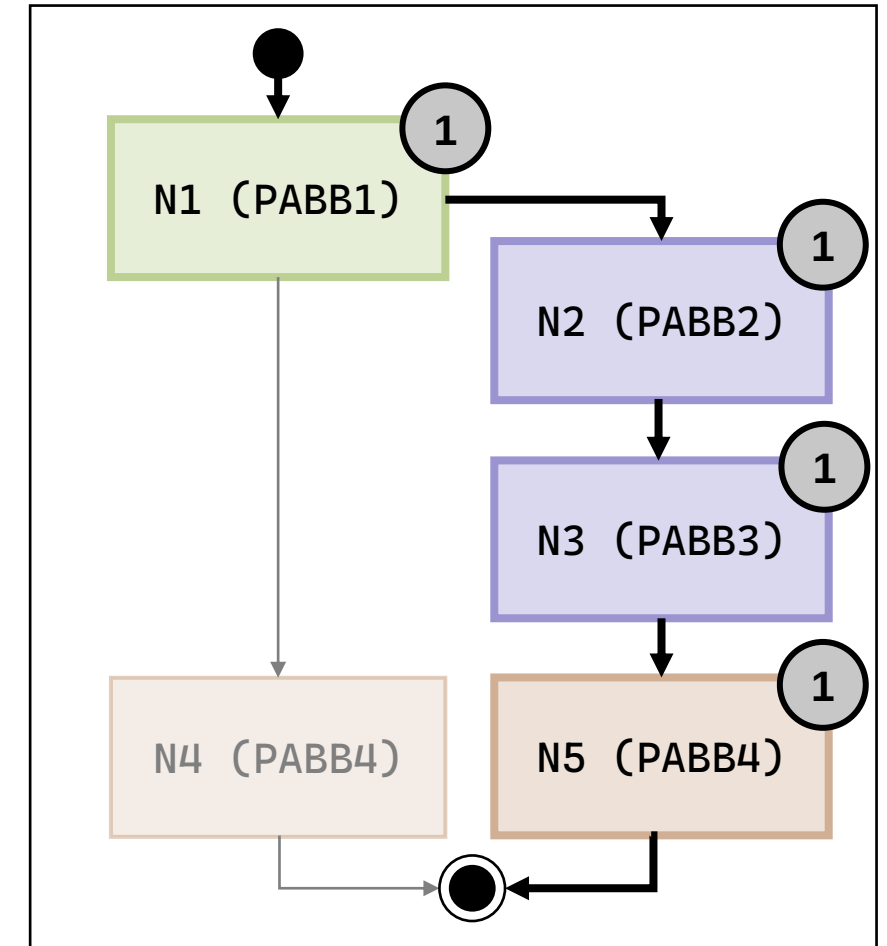
Finde Pfad mit höchstem
Energieverbrauch



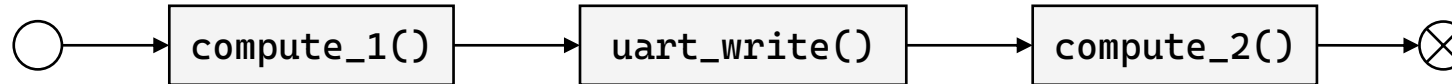
Zustandsübergangsgraph



Mathematisches
Optimierungsproblem
(Integer **L**inear **P**rogram
– **ILP**)

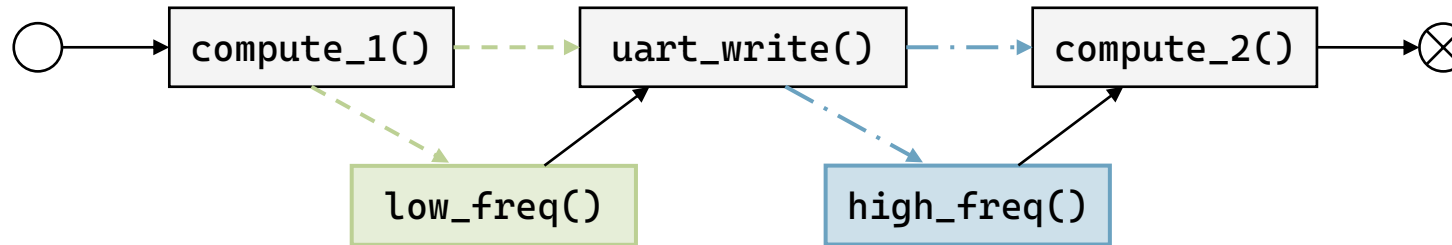


ILP-Lösung



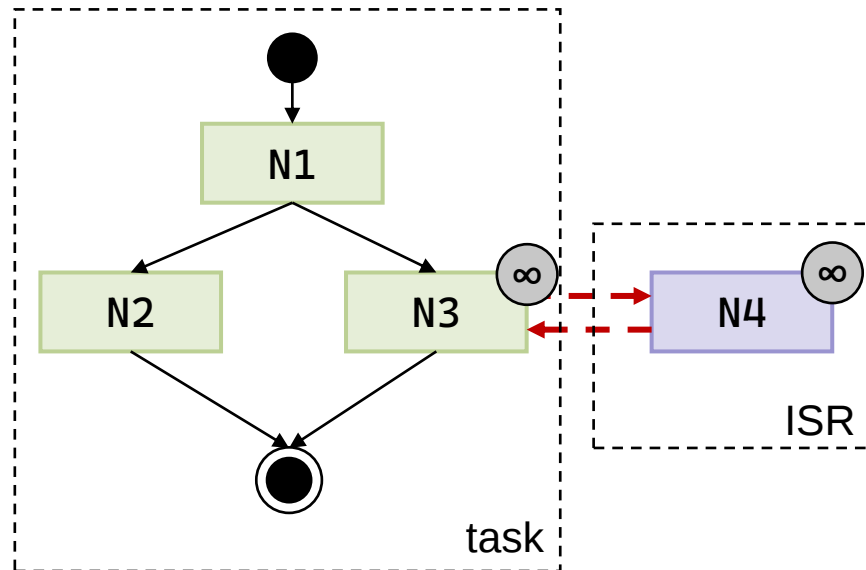
Optimierung der Taktfrequenz:

- Erweitere Zustandsübergangsgraph um künstliche Taktkonfigurationswechsel → „Entscheidungsknoten“
 - Vor und nach I/O-Operationen
 - Vor und nach Schleifen mit I/O-Operationen
 - Am Anfang und Ende eines Tasks



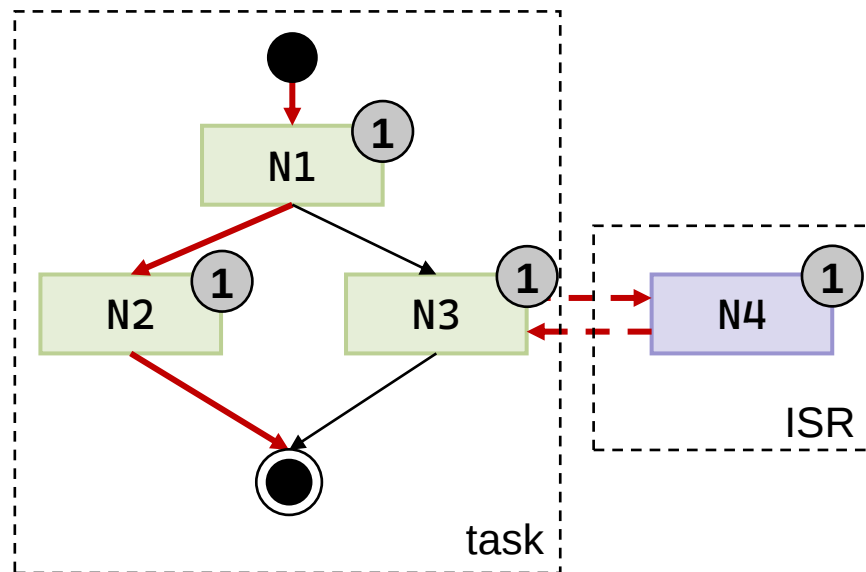
Optimierung der Taktfrequenz:

- Erweitere Zustandsübergangsgraph um künstliche Taktkonfigurationswechsel → „Entscheidungsknoten“
 - Vor und nach I/O-Operationen
 - Vor und nach Schleifen mit I/O-Operationen
 - Am Anfang und Ende eines Tasks
- Analysiere Energieverbrauch **aller** Taktkonfigurationen (*hier: 4 Pfade = 4 ILPs*)
- Lösung mit niedrigstem Energieverbrauch → Erzeuge entsprechende Betriebssystem-Instanz



Interrupts

- N3 und N4 können unendlich oft aktiviert werden
→ Ankunftshäufigkeit angeben (z.B. alle 500ms)

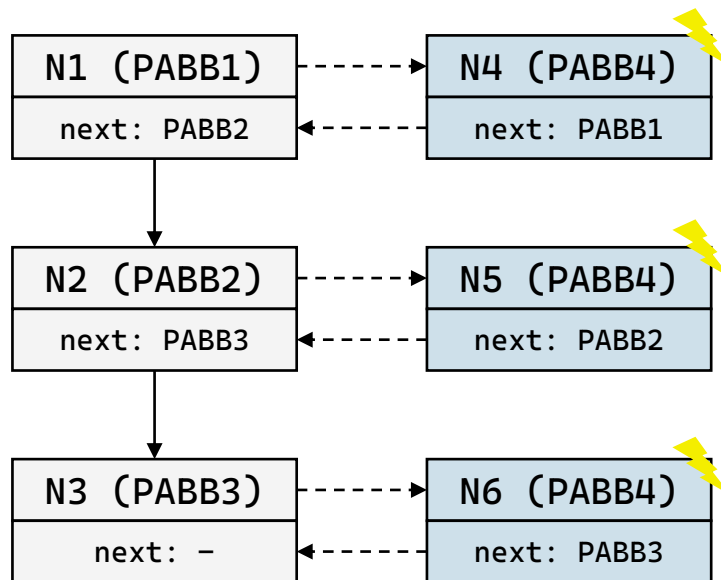


Interrupts

- N3 und N4 können unendlich oft aktiviert werden
→ Ankunftshäufigkeit angeben (z.B. alle 500ms)

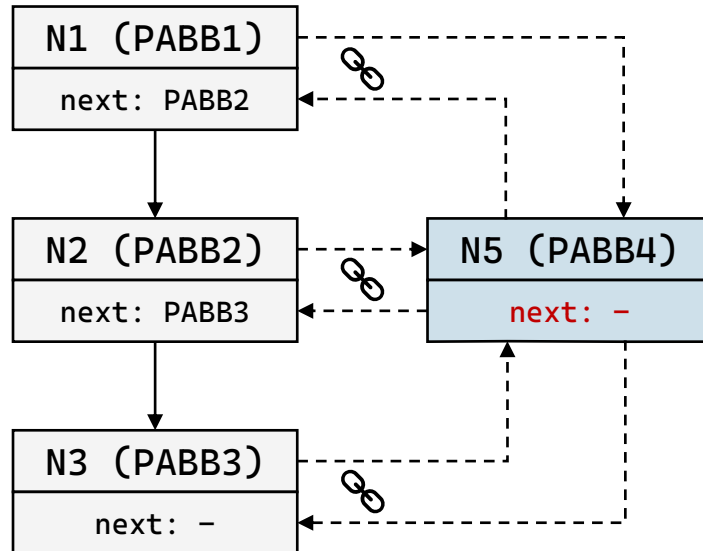
Schleifen

- N3 und N4 können sich gegenseitig aktivieren
- Auch dann, wenn sie nicht auf dem Worst-Case-Pfad liegen
→ Schleife darf nur dann ausgeführt werden, wenn mindestens eine Eingangskante ausgeführt wird



Herausforderung:

- Viele Knoten mit sehr ähnlichen Zuständen (→ ISRs)

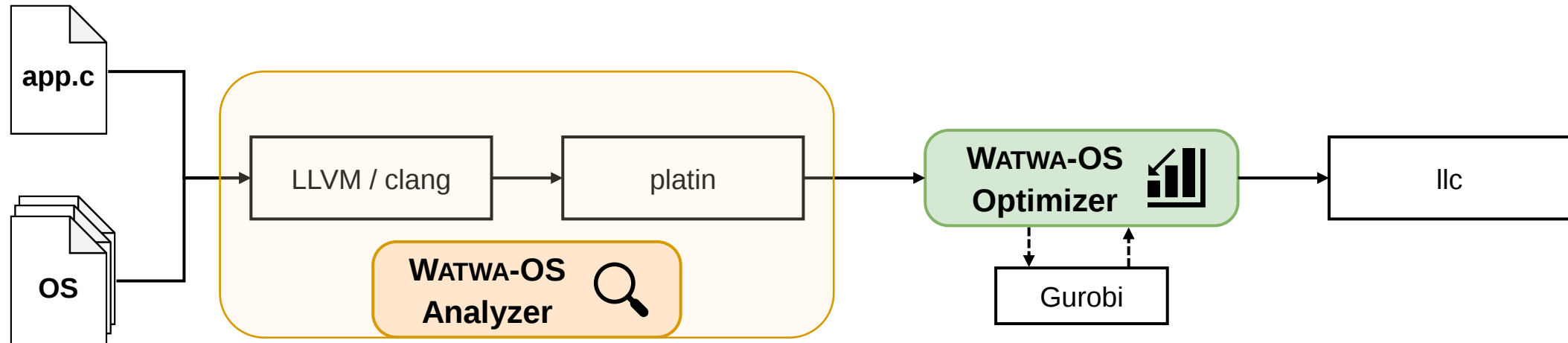


Herausforderung:

- Viele Knoten mit sehr ähnlichen Zuständen (→ ISRs)

Lösung:

- Verschmelze ähnliche ISR-Knoten
 - Scheduler-Zustand geht verloren
 - Zusätzliche Bedingungen im ILP nötig



WATWA-OS Analyzer:

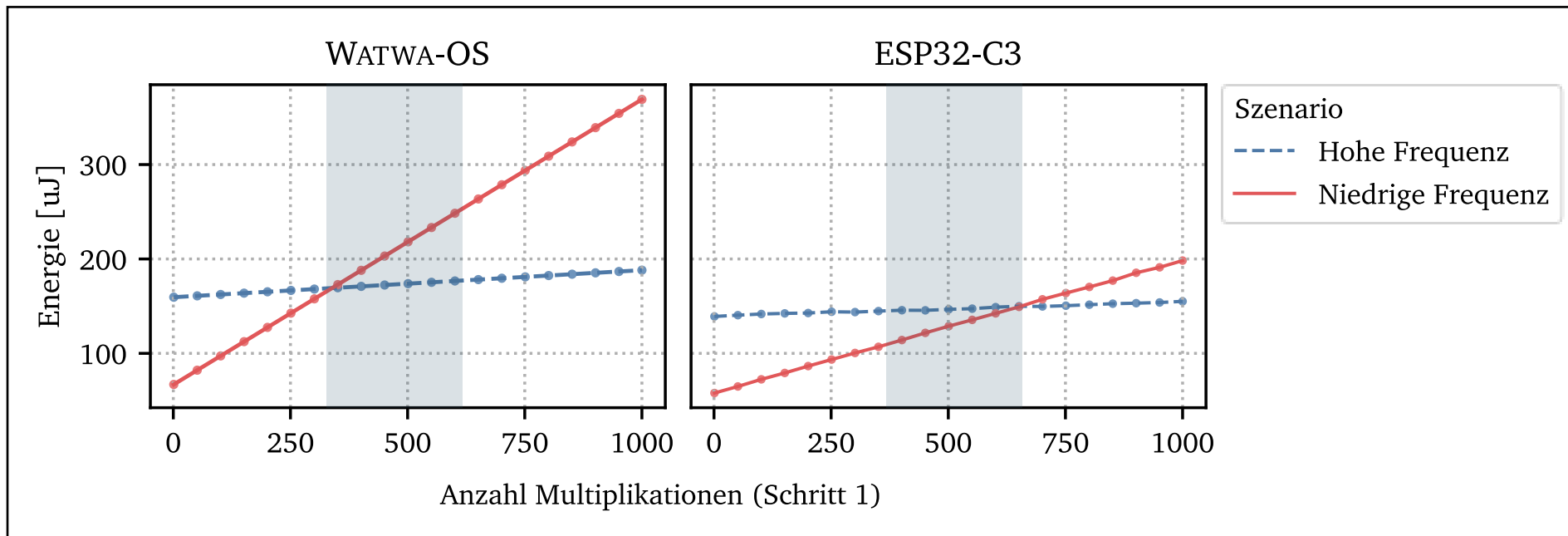
- Konstruktion des Zustandsübergangsgraphs (**LLVM**)
- Transformation des Graphs in ein ILP (**platin**)

WATWA-OS Optimizer:

- Bestimmung optimaler Taktkonfigurations-Wechsel
→ Lösen aller ILPs (**Gurobi**)
- Einbau der Taktfrequenzwechsel im LLVM-IR Code

Beispielanwendung, 1 Task:

1. Führe Berechnungen in Schleife durch (s. *Anzahl Multiplikationen*)
2. Übertrage Ergebnisse per UART (20 Byte)



Frequenzwechsel auf Task-Ebene

Anwendung	Knoten	Gesamtzeit	Enumeration	Schleifenbehandlung
1 Task, 1 ISR (leer)	199	0.692 s	0.30 s	0.14 s
1 Task, 2 ISRs (leer)	299	1.949 s	0.67 s	1.05 s
1 Task, 1 ISR (mit Kommunikation)	664	30.810 s	3.36 s	26.82 s
1 Task, 2 ISRs (mit Kommunikation)	1104	1100 s	9.56 s	1054 s

Analysedauer (LLVM)

#ILPs	ILP Variablen	Optimierungszeit
4	178	0.02 s
64	915	2.50 s
256	933	6.87 s
1024	951	102.91 s

ILP-Lösungsdauer (Optimizer)

Knotenverschmelzung:

- Erhebliche Auswirkungen auf die ILP-Lösungsdauer
- Weniger Variablen im ILP, mehr Bedingungen pro Variable

Anwendung	Typ	Variablen	Bedingungen	Lösungsdauer
1 Task, 1 ISR (mit Kommunikation)	Normal	612	608	374 ms
	Verschmolzen	512 (-16.3 %)	518 (-14.8 %)	123 ms (-67.1 %)
1 Task, 3 ISRs (mit Kommunikation)	Normal	1098	1280	860 ms
	Verschmolzen	798 (-27.3 %)	1010 (-21.1 %)	81 ms (-90.6 %)

ILP-Lösungsdauer (Optimizer)

WATWA-OS

- Statische Analyse und Optimierung von Betriebssystem-Instanzen für energiebeschränkte Echtzeitsysteme
- Automatische Anpassung der Taktkonfiguration an bestimmten Punkten
- Vorteile gegenüber dynamischen Ansätzen
 - + Kein Overhead zur Laufzeit
 - + Worst-Case-Optimale Taktkonfigurations-Wechsel

Fragen?

Problem dynamischer Ansätze

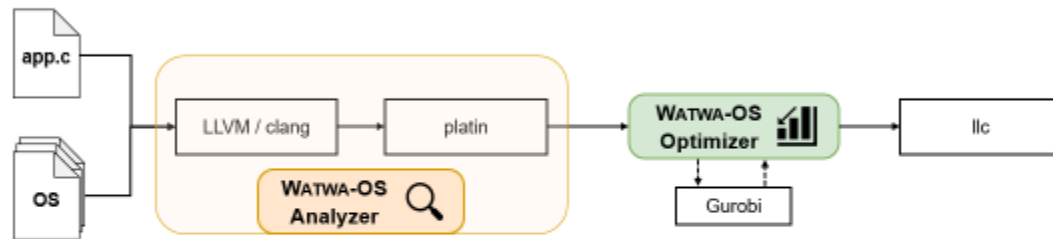
- Overhead zur Laufzeit des Systems
- Keine optimalen Taktkonfigurations-Wechsel

WATWA-OS: Statischer Ansatz

- Verwende existierende statische Analysemethoden¹ der *Worst-Case Response Energy Consumption*
- Erweiterung um Analyse und Optimierung verschiedener Taktkonfigurations-Wechsel
- Ziel: Optimierte Instanzen eines möglichst generischen Betriebssystems



¹Peter Wägemann et al. 2018.
Whole-System Worst-Case Energy-Consumption Analysis for Energy-Constrained Real-Time Systems.
In 30th Euromicro Conference on Real-Time Systems (ECRTS 2018).

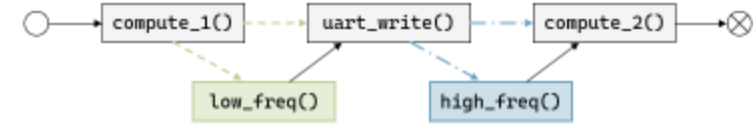


WATWA-OS Analyzer:

- Konstruktion des Zustandsübergangsgraphs (LLVM)
- Transformation des Graphs in ein ILP (platin)

WATWA-OS Optimizer:

- Bestimmung optimaler Taktkonfigurations-Wechsel
→ Lösen aller ILPs (Gurobi)
- Einbau der Taktfrequenzwechsel im LLVM-IR Code



Optimierung der Taktfrequenz:

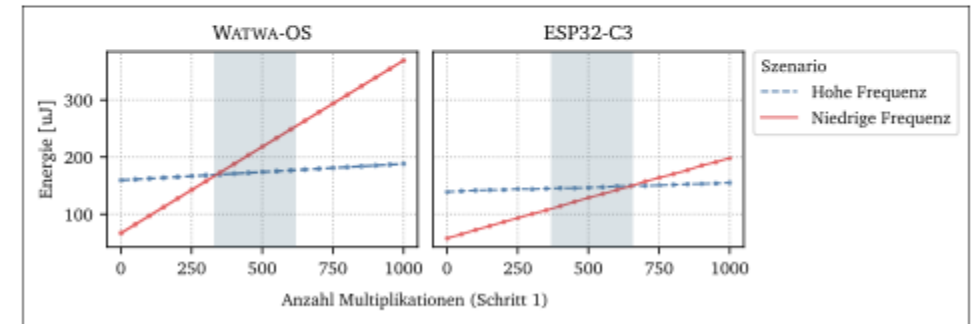
- Erweitere Zustandsübergangsgraph um künstliche Taktkonfigurationswechsel → „Entscheidungsknoten“
 - Vor und nach I/O-Operationen
 - Vor und nach Schleifen mit I/O-Operationen
 - Am Anfang und Ende eines Tasks
- Analysiere Energieverbrauch **aller** Taktkonfigurationen (*hier: 4 Pfade = 4 ILPs*)
- Lösung mit niedrigstem Energieverbrauch → Erzeuge entsprechende Betriebssystem-Instanz

Fragen?

Evaluation – Testanwendung

Beispielanwendung, 1 Task:

1. Führe Berechnungen in Schleife durch (s. *Anzahl Multiplikationen*)
2. Übertrage Ergebnisse per UART (20 Byte)



Frequenzwechsel auf Task-Ebene

**Vielen Dank
für Eure Aufmerksamkeit!**