

Betriebssystemtechnik

Operating System Engineering (OSE)

Zusammenfassung und Ausblick



1

Überblick

- Zusammenfassung: Software- Produktlinien
 - Prinzipien
 - Methoden
 - Werkzeuge
- Herausforderungen für die Zukunft
 - Automatische Konfigurierung
 - Kombination und Integration
 - Beherrschbarkeit nicht- funktionaler Eigenschaften
- CiAO



© 2005 Olaf Spinczyk

2

Motivation

Betriebssysteme für eingebettete Systeme



- „das Rad wird neu erfunden“
 - auch die selben Fehler werden wiederholt
- oftmals bietet ein BS Hersteller mehrere Systeme an
 - mit getrennter Code- Basis
 - getrieben durch die speziellen Anforderungen seiner Kunden

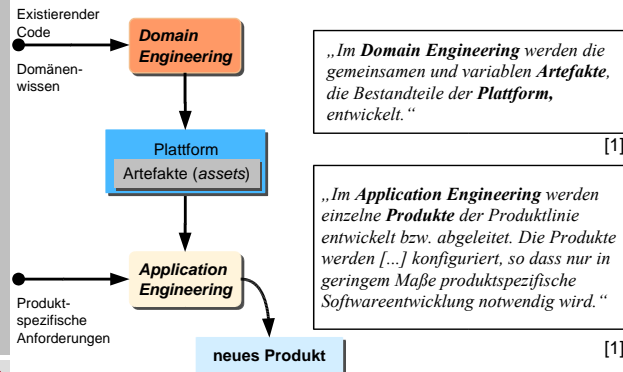


© 2005 Olaf Spinczyk

3

Software- Produktlinien (Software- PL)

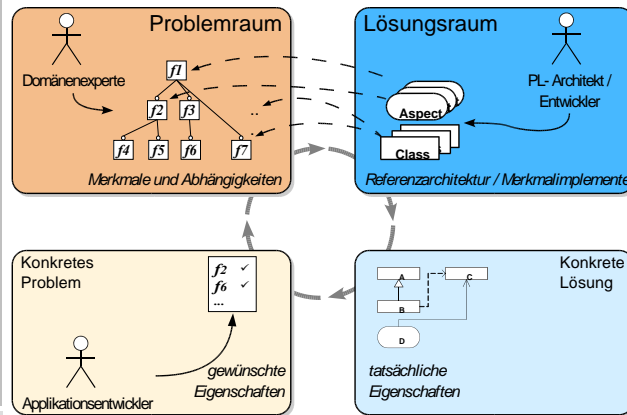
Organisierte Wiederverwendung durch die aktive Gestaltung einer gemeinsamen Plattform für aktuelle und künftige Produkte



© 2005 Olaf Spinczyk

4

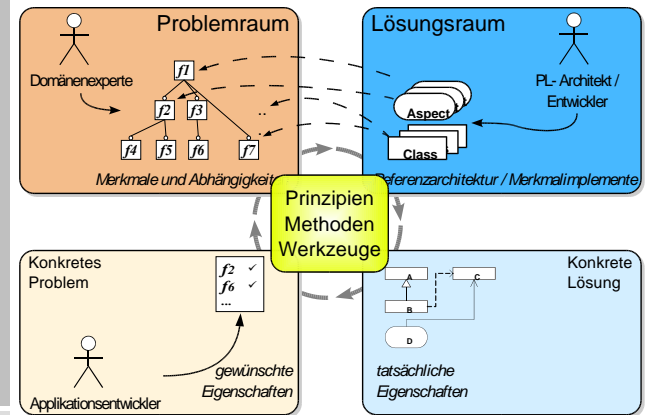
Überblick: Software- Produktlinien



© 2005 Olaf Spinczyk

5

Überblick: Software- Produktlinien



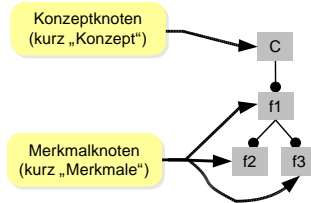
© 2005 Olaf Spinczyk

6

Beschreibung des Problemraums

Merkmalmmodell (feature model) [2]

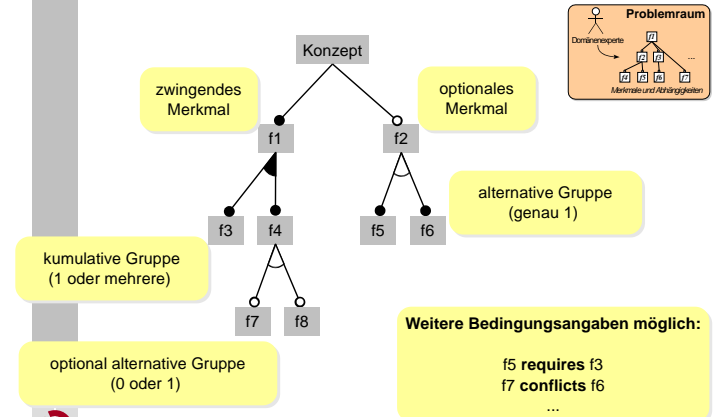
- Gerichteter, azyklischer Graph
- Beschreibt die möglichen **Ausprägungen** eines **Konzepts** anhand von **Gemeinsamkeiten** und **Unterschieden**



© 2005 Olaf Spinczyk

7

Arten von Merkmalen [2]



© 2005 Olaf Spinczyk

8

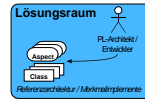
Beschreibung des Lösungsraums

Plattform

- Komponentenlager / - framework
- **Implementierung** der Konzepte und Merkmale

Familienmodell

- **Abbildung** aus Komponentenlager in den Problemraum (von Artefakten auf Merkmale):
 $A \rightarrow M$
- Eventuell über zusätzliche **Transformationen**:
 $(A \times T) \rightarrow M$



Beschreibung des Lösungsraums

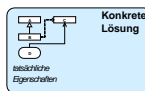
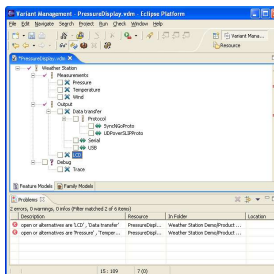
Plattform

- **Problem: Trennung der Belange**
- **Ideal:** Jedes Artefakt ist genau einem Merkmal zugeordnet: $A \rightarrow M$ ist rechtseindeutig
- **Realität:** „**#ifdef**-Hölle“
- Im Rahmen von „Betriebssystemtechnik“ wurden verschiedenste Werkzeuge und Sprachen betrachtet, die hier Besserung versprechen. Insbesondere AOP mit C++.
- $(A \times T) \rightarrow M$

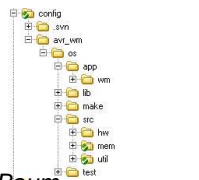


Konkretes Problem, konkrete Lösung

Merkmalauswahl



Generierter
Quellcode- Baum



Bau von Produktlinienkomponenten

... erfordert **Mechanismen zur Anpassung**

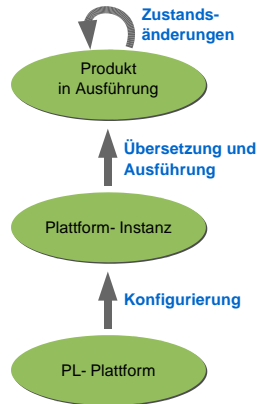
- **Präprozessoren (PP)**
 - XVCL
- **Generatoren (GEN)**
 - pure::variants Klassenaliase
- **Weber, Aspektorientierte Programmierung (AOP)**
 - AspectC++
- **Generische Programmierung (GP)**
 - C++ Templates
- **Objektorientierte Programmierung (OOP)**
 - virtuelle Funktionen und Vererbung in C++

- Was benutzt man wofür?



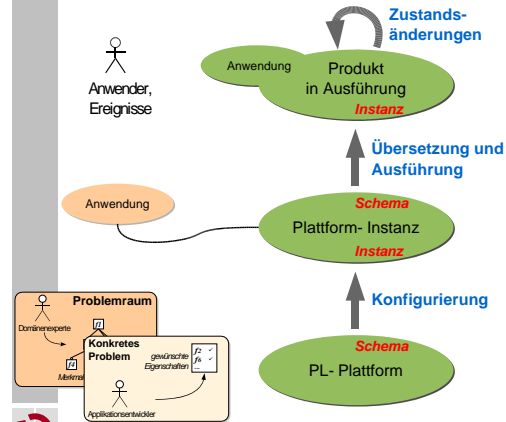
Welcher Mechanismus ist wofür?

Die Komponenten einer Produktierplattform werden konfiguriert, übersetzt und zur Ausführung gebracht. Auf jeder Ebene, auch im laufenden System, gibt es Variabilität und Konfigurationsentscheidungen.

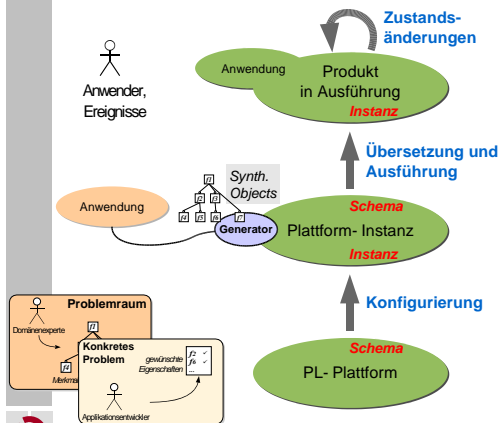


Welcher Mechanismus ist wofür?

Bei jedem Übergang zwischen den Ebenen gibt es eine Schema-Instanz-Beziehung. Welche Instanz gewählt wird, entscheidet (je nach Ebene) z.B. die Merkmalauswahl, die Anwendung durch instanziierte Templates und Typen sowie aufgerufene Funktionen oder zur Laufzeit der Anwender bzw. externe Ereignisse, durch die das Programm sein Verhalten ändert.



Welcher Mechanismus ist wofür?



geeignete Mechanismen

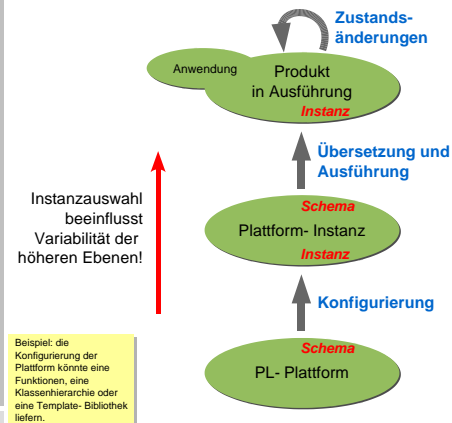
OOP (dynamisches Binden),
Indirektionen,
Attribute, ...

GP (Template-Instanziierung),
AOP (Instanz, abstr. Aspekte),
OOP (Vererbung),
Binder (function level linking),
...

PP, GEN,
Dateiauswahl,
AOP (Aspektselektion),
FOP, ...

Welcher Mechanismus ist wofür?

geeignete Mechanismen



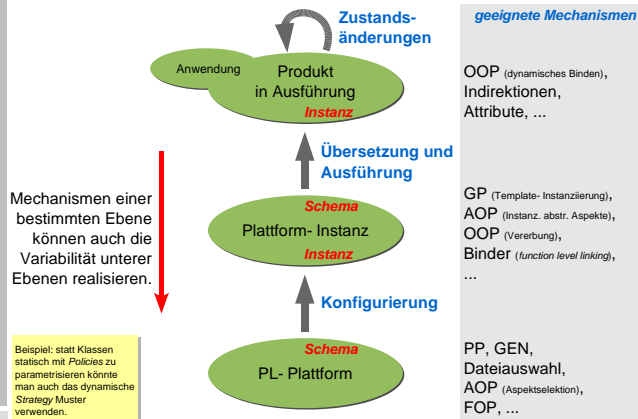
OOP (dynamisches Binden),
Indirektionen,
Attribute, ...

GP (Template-Instanziierung),
AOP (Instanz, abstr. Aspekte),
OOP (Vererbung),
Binder (function level linking),
...

PP, GEN,
Dateiauswahl,
AOP (Aspektselektion),
FOP, ...

Beispiel: die Konfigurierung der Plattform könnte eine Funktionen-, eine Klassenhierarchie oder eine Template-Bibliothek liefern.

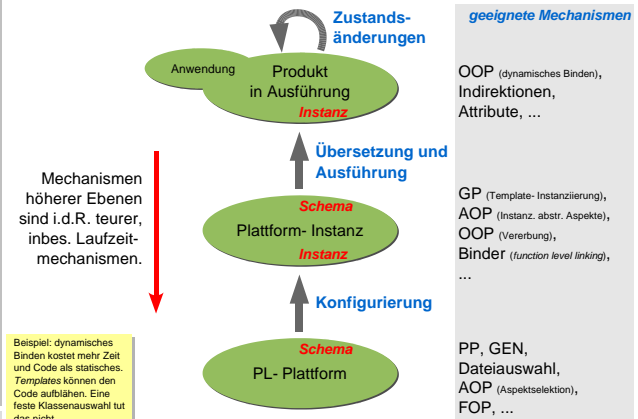
Welcher Mechanismus ist wofür?



© 2005 Olaf Spinczyk

17

Welcher Mechanismus ist wofür?



© 2005 Olaf Spinczyk

18

Zwischenfazit: Stand der Kunst

... in der **Betriebssystem- Produktlinienentwicklung**

- **Insgesamt: durchaus erfolgreich**
 - OSEK und eCos sind erfolgreiche Beispiele aus dem Bereich eingebetteter Systeme
- **Im Detail: durchaus nicht trivial**
 - es gibt viele Möglichkeiten, Plattformkomponenten zu realisieren
 - grundsätzlich sollte gelten: Konfigurierungsentscheidungen so früh wie möglich treffen (z.B. statisch statt dynamisch)
 - spart Ressourcen und erspart dem Anwender unnötige Komplexität
- **Es bleiben viele Herausforderungen**
 - (Automatisches) Finden der optimalen Variante
 - Komposition von Produktlinien
 - Konfigurierung nicht-funktionaler Eigenschaften

© 2005 Olaf Spinczyk

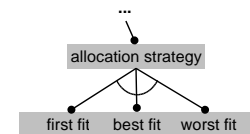
19

Herausforderung: Finden der optimalen Variante

- Gegeben
 - Anwendung (z.B. Steuergerät)
 - Feingranular konfigurierbare **Produktlinie** (z.B. PURE: ~250 konfigurierbare Merkmale)
- Gesucht
 - **Optimale Variante** (=Konfiguration)
 - Entsprechend den Anforderungen der Anwendung

Merkmale der PL oft begrifflich „zu weit entfernt“ von den Anforderungen der Anwendung

Unterschiede nur für „Insider“ erkennbar



© 2005 Olaf Spinczyk

20

Herausforderung: Finden der optimalen Variante

■ Gegeben

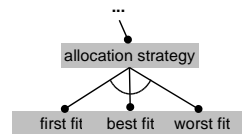
- **Anwendung** (z.B. Steuergerät)
- Feingranular konfigurierbare **Produktlinie** (z.B.

■ Gesucht: **Ziel: Automatische Merkmalauswahl**

- **Optimierung**
- **Entscheidungen**

Merkmale der PL oft begrifflich „zu weit entfernt“ von den Anforderungen der Anwendung

Unterschiede nur für „Insider“ erkennbar



Herausforderung: Komposition von Produktlinien

Existierende Produktlinien sind **Insellösungen**

- eng abgesteckte Domäne
- implementierungsnahe Merkmale
- eigene Modellierungssprachen und -konzepte
- eigene Konfigurierungswerkzeuge



Herausforderung: Komposition von Produktlinien

Existierende Produktlinien sind **Insellösungen**

- eng abgesteckte Domäne

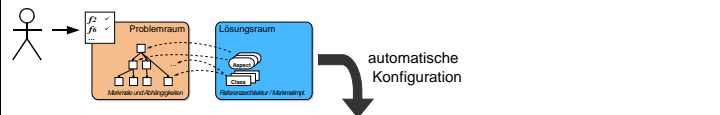
■ **Ziel: Kombinierbare Produktlinien**

- implementierungsnah
- eigene Modellierungssprachen und -konzepte
- eigene Konfigurierungswerkzeuge

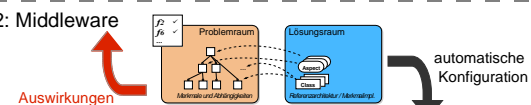


Szenario: Komposition von Produktlinien

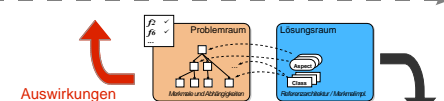
Schicht 3: Anwendungen



Schicht 2: Middleware



Schicht 1: Betriebssystem



Schicht 0: Hardware



Herausforderung: nicht- funktionale Eigenschaften

Als **nicht-funktional** werden jene **Eigenschaften** eines Softwaresystems bezeichnet, die nicht den eigentlichen Funktionsumfang betreffen, jedoch beim **Betrieb der Software beobachtbar sind**.

- Performanz
- Ressourcenverbrauch
- Skalierbarkeit
- Vorhersagbarkeit
- Latenz
- ...



Nicht- funktionale Eigenschaften sind...

- **erfolgsbestimmend**
 - TollCollect 1 *funkionierte* prima...
 - dominieren oft funktionale Eigenschaften
- **emergent**
 - nicht sichtbar auf der Ebene einzelner Komponenten
 - ergeben sich „plötzlich“ aus der Gesamtkomposition
 - **nicht trennbar** von der Implementierung funktionaler Belange
 - **Effekte des Lösungsraum** ohne Entsprechung im Problemraum
- **nicht direkt konfigurierbar**

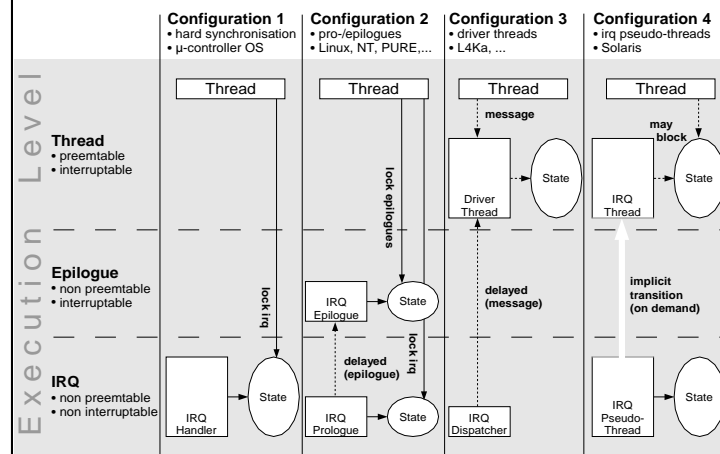


Nicht- funktionale Eigenschaften sind...

- **erfolgsbestimmend**
 - TollCollect 1 *funkionierte* prima...
 - **Ansatz: Indirekte Beeinflussung**
 - über Merkmale mit **bekannt positiven** Auswirkungen auf nicht- funktionale Eigenschaften
 - über **konfigurierbare Architektureigenschaften**
- **Rückabbildung in den Problemraum**
 - Metriken und Heuristiken erforderlich
- **nicht**



Beispiel: Interrupt Synchronisation



Architekturneutrales Treibermodell

- Methoden werden Synchronisationsdomänen zugeordnet
 - **synchronized**
 - Methoden sind durch eine Software- Protokoll geschützt
 - Aufruf von der IRQ Ebene kann verzögert werden
 - Aufruf von der *Thread* Ebene erfordert Sperren
 - **blocked**
 - Methoden sind auf der IRQ Ebene geschützt
 - Aufrufe von der *Thread* Ebene erfordern eine IRQ Sperre
 - **transparent**
 - Methoden brauchen nicht geschützt werden
 - von jeder Ebene aufrufbar
- Aspekte fügen die nötigen Synchronisationsaufrufe hinzu!



Beispiel: ein Wecker

```
class Timer {
    ... // state
public:
    void init( long time );
    long get() const;
    void add_event(const EventCallback* cb);
private:
    void tick();
    void process_events();
    void handler() {
        tick();
        process_events();
    }

    // what belongs to which synchronization class
    pointcut int_handler() = "% Timer::handler()";
    pointcut blocking() = "% Timer::init(...)"
        || "% Timer::tick()";
    pointcut transparent() = "% Timer::get(...)const";
    pointcut synchronized() = "% Timer::%(...)" && !int_handler()
        && !blocking() && !transparent();
};
```



Harte Synchronisation

```
aspect Configuration1 {
    pointcut block() = Timer::synchronized()
        || Timer::blocking();
    advice call( block() && !within( block()
        || Timer::int_handler() ) : around() {
        disable_int();
        tjp->proceed();
        enable_int();
    }
};
```



Pro-/Epilogue Modell

```
aspect Configuration2 {
    pointcut block() = Timer::blocking();
    pointcut delay() = Timer::synchronized();

    advice call( block() ) && !within( block()
        || Timer::int_handler() ) : around() {
        disable_int();
        tjp->proceed();
        enable_int();
    }
    advice call( delay() )
        && !within( "% Timer::%(...)" ) : around() {
        lock_epilogues();
        tjp->proceed();
        leave_epilogues();
    }
    advice call( Timer::synchronized() )
        && !within( Timer::synchronized() ) && cflow(
            execution( Timer::int_handler() ) ) : around() {
        add_epilog( tjp->action() );
    }
};
```



Zusammenfassung: Betriebssystem- PL

- Anwendung im Kleinen: Erfolgreich
 - das sollten die Übungen zur Lehrveranstaltung gezeigt haben
- Anwendung im Großen: Viele offene Fragen
 - Variantenvielfalt
 - Beherrschbarkeit nicht- funktionaler Belange
 - Integration und Komposition unterschiedlicher PL
 - ...

Methodisch steht die BS- PL- Entwicklung erst am Anfang!

Mithilfe erwünscht!



Literatur

- [1] G. Böckle, P. Knauber, K. Pohl, K. Schmid (Hrsg.). *Software- Produktlinien*. dpunkt.verlag, 2004. ISBN 3- 89864- 257- 7.
- [2] K. Czarnecki und U.W. Eisenecker. *Generative Programming – Methods, Tools, and Applications*. Addison- Wesley, 2000. ISBN 0- 201- 30977- 7.
- [3] pure- systems GmbH. *Variantenmanagement mit pure- variants*. Technical White Paper, <http://www.pure- systems.com/>.

