

OSE - 2006

Betriebssystemtechnik

Olaf Spinczyk
Julio Sincero

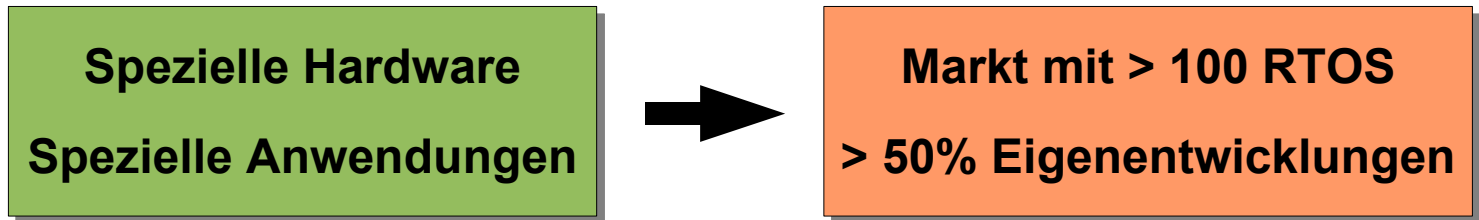
Lehrstuhl für Informatik IV
Verteilte Systeme und Betriebssysteme
Friedrich-Alexander Universität Erlangen-Nürnberg

{os, sincero}@cs.fau.de



Eingebettete BS Entwicklung heute

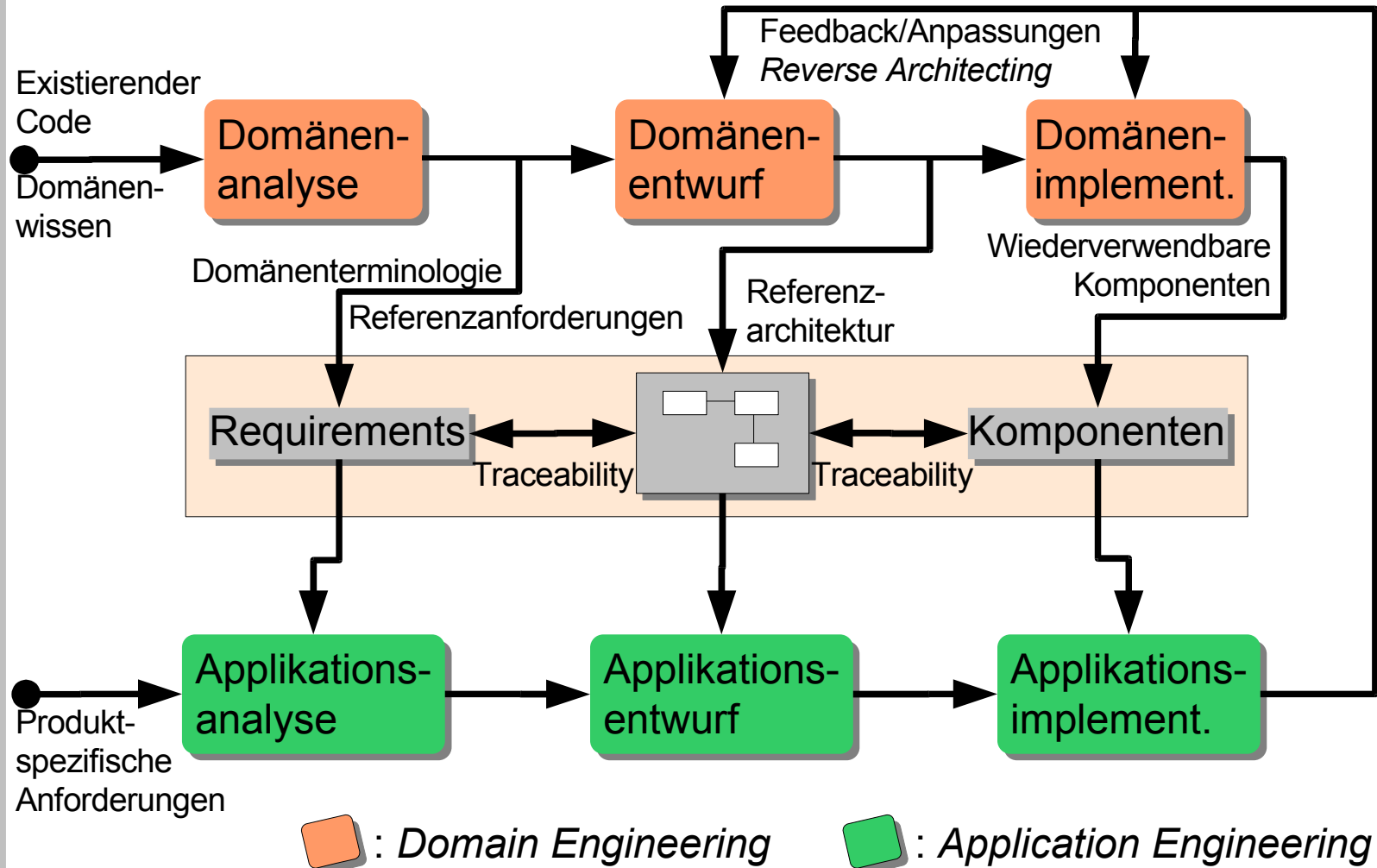
Betriebssysteme für eingebettete Systeme



- „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

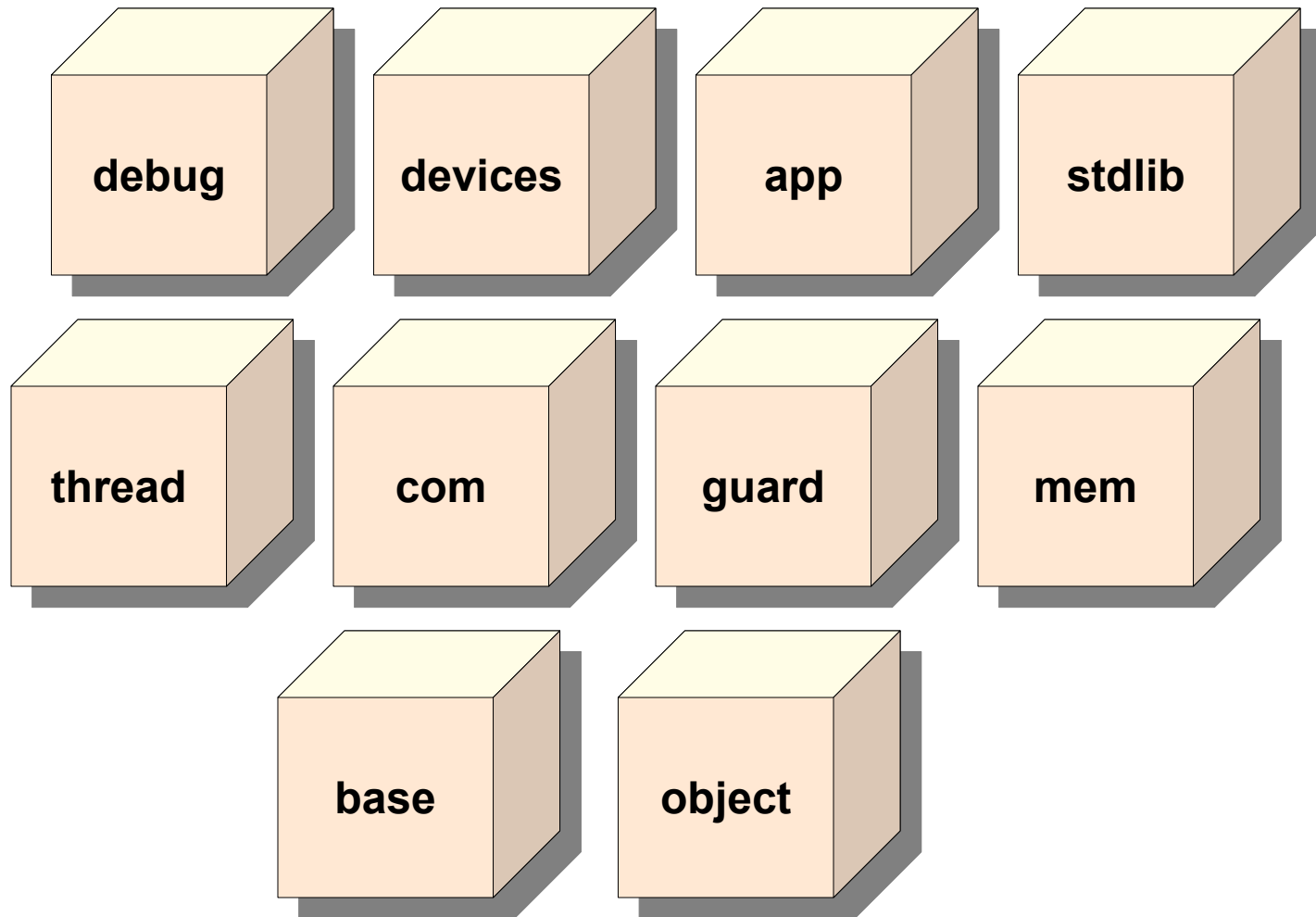


Software-Produktlinienentwicklung

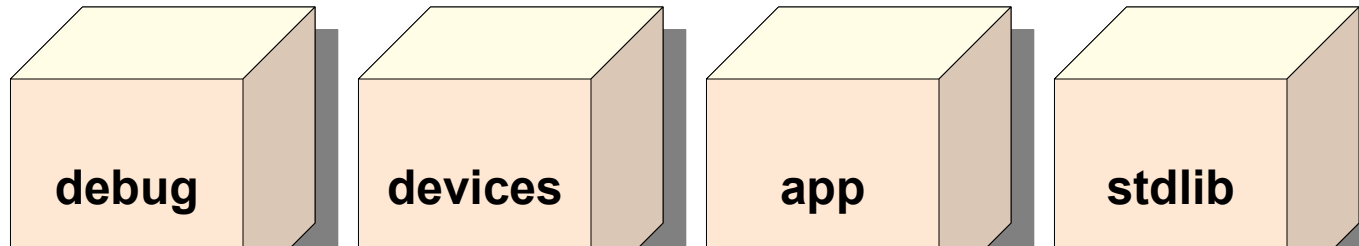


Referenzprozess für die Software-Produktlinienentwicklung [1]

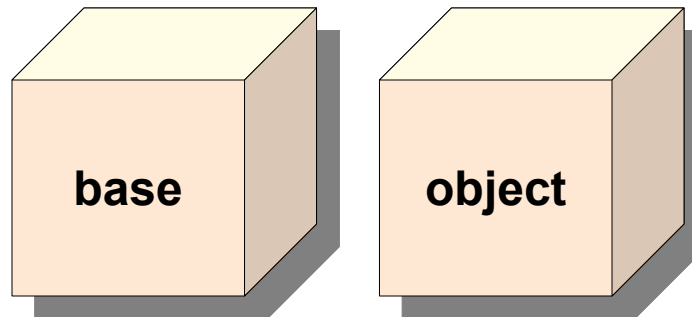
Arbeitsaufteilung

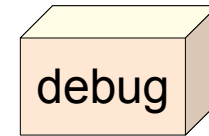


Arbeitsaufteilung



Ziel:
Aufbau einer Betriebssystem-Produktlinie
für LEGO Mindstorms Roboter





- Highlights:

- DebugStream

- `debug::out << „fehler!“ <<`
`debug::yell() << debug::blink(3) <<`
`debug:: endl;`



- DebugToolbox (in Form von Aspekten)

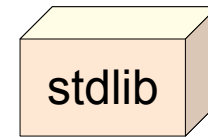
- DynamicAssertion

- Infrastruktur/Makefile webt nicht in den Tests

- MemoryChecker

- Zeitmangel





■ Container

- STL konforme Klassen
- Vector, String, List, Queue, PriorityQueue, Stack, Set, Map
- ChainList, ChainQueue

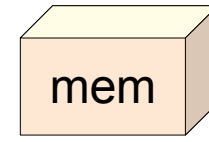
■ Streams

- Output (Display, Infrarot)
- Input (Infrarot)

■ Konfigurierbarkeit

- Dynamischer / statischer Speicher
- Output Alignment, Negative Zahlen
- Thread-safety
- Wenige Abhängigkeiten zu anderen Subsystemen





■ Strategien

- Welche Strategien können überhaupt genutzt werden?
- Welcher Heap benutzt welche Strategie?
- Geplant: Mehrere hintereinander geschaltete Strategien pro Heap, (z.B. MemPool mit 4 Bytes, dann MemPool mit 8 Bytes, u.s.w.)

■ Callbacks

- Was passiert, wenn nur noch wenig Speicher zur Verfügung steht?
- Was passiert, wenn kein Speicher mehr allokiert werden kann?

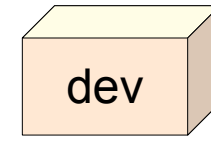
■ Statistiken

- Wie viele Bytes sind allokiert?
- Wie effizient ist die Strategie im Moment?
- Wieviel ist noch frei?

■ Anderes

- Sind die Zugriffe Thread-synchronisiert?
- Ist der Speicher initialisiert?





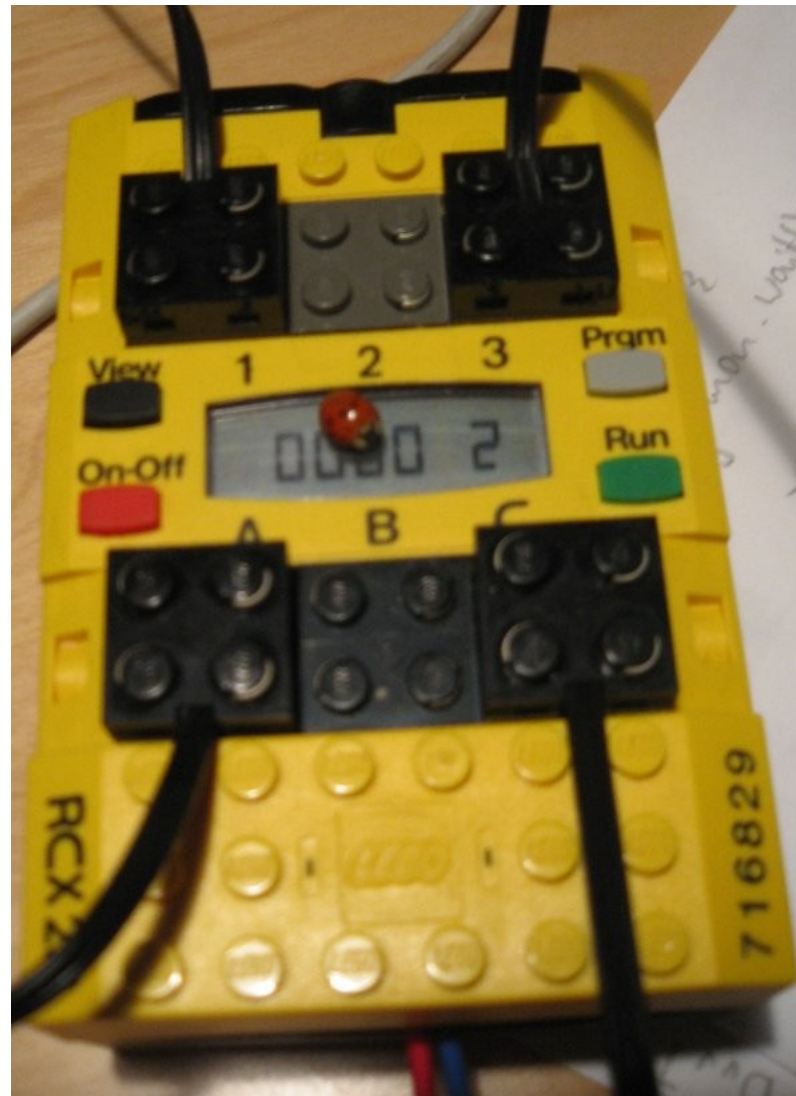
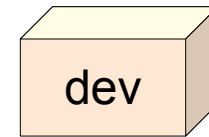
- konfigurierbare Unterstützung der Geräte:

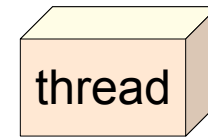
- Timer
- Display
- Motor
- LED
- Buttons (intern)
- Batteriesensor
- Buttons (extern)
- Lichtsensor
- Rotationssensor
- Temperatursensor

- pro Gerät konfigurierbare Features:

- im Thread-Betrieb:
 - Treiber läuft in AppThread: Monitore werden per Aspekt eingewoben
 - Treiber läuft in eigenem DriverThread
- Callbacks
 - Callbacks werden über Aspekte mit virtuellen Pointcuts eingewoben
 - globaler InstanceManager verwaltet Callbacks für mehrere Instanzen der gleichen Klasse (z.B. für mehrere Sensoren)





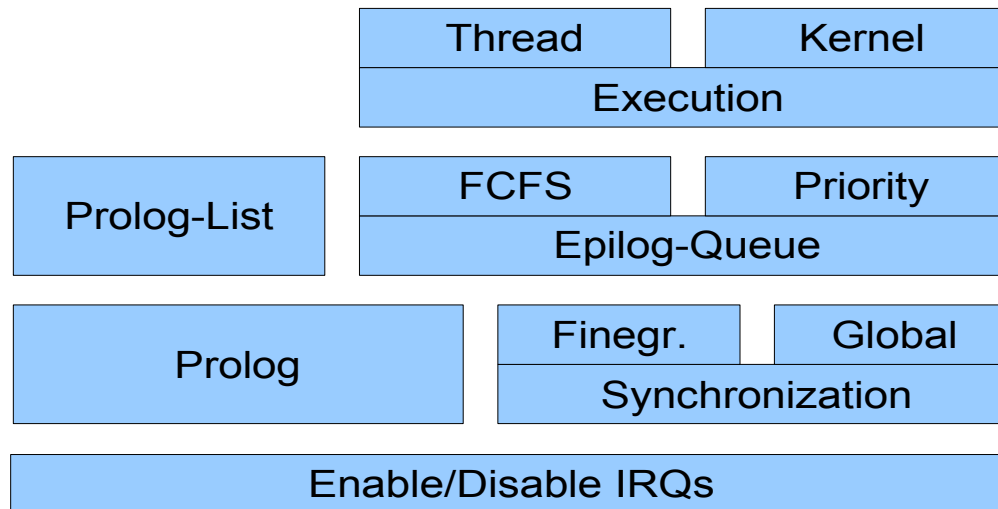


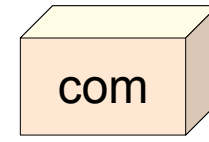
- Online und Offline Scheduler
- 3 Scheduling Algorithmen auswaehlbar
 - FCFS
 - Multilevel (frei waehlbare Anzahl an Ebenen)
 - RoundRobin
- Synchronisationsprimitiven Mutex, Semaphore und Monitor
- Preemption ist in eigenstaendiger Klasse implementiert
(im Gegensatz zu OOSTubs)





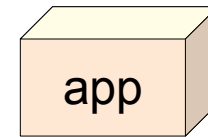
- Dynamische Prolog-Listen
- Rekonfigurierbares Interruptmodell
 - Harte/Weiche Synchronisation
 - Globales/Feingranulares Locking
 - Epilogausführung in Thread oder Kernel
- Keine Änderungen an „Benutzer“-Code nötig





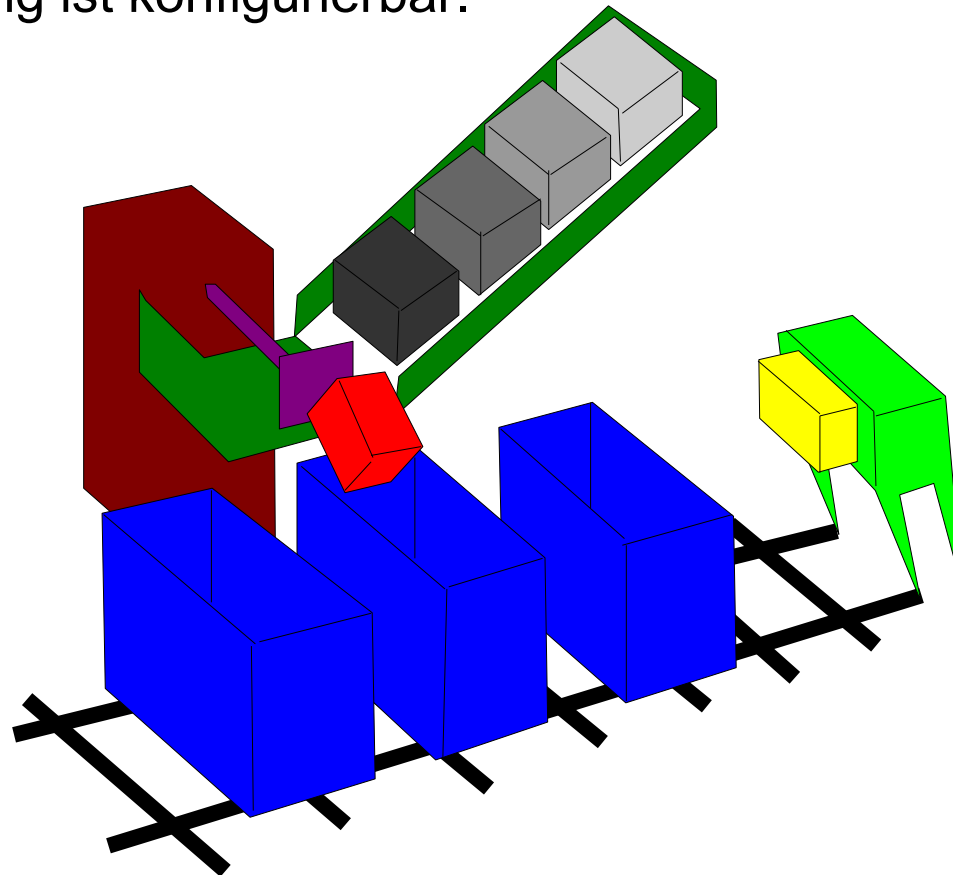
- 4 Strategien
 - 1:1 Sockets
 - 1:n Pipes
 - n:1 MessageQ
 - n:m SharedMem
- Asynchron oder Synchron
- Alle über „Registrierungs“-Singletons
- Infrarotport
 - Eigenes Kommunikationssystem (Zeitmangel)
 - Beruht auf MessageQ und Dispatcher

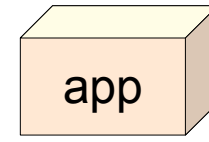




- Einsatzgebiet: Sortiermaschine

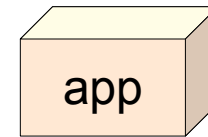
Legosteine werden in mehrere Container einsortiert. Sortierverfahren und Reporting ist konfigurierbar.





- Statisch konfigurierbar (via P::V):
 - Grundlegende Eigenschaften
 - Containeranzahl
 - Geschwindigkeit
 - Sortierreihenfolge (Gleichverteilung, Vordefinierte Liste, Grauwertsensor, Eingabe via Buttons, Ferngesteuert über Infrarot)
 - Querschneidende Belange
 - Report-Generierung
 - dynamischer Puffer
 - Multithreading
 - Debugausgaben
- Realisiert über:
 - Pure::Variants Attribute und Flags
 - Klassen-Aliase
 - Aspekte





- Größenvergleich verschiedener Applikationen der Produktlinie „Sortiermaschine“

	text	data	bss	gesamt
EQ-Distribution:	5122	191	2081	7394
Greyvalue:	5336	191	2081	7608
Predefined-List:	5364	191	2081	7636
+ div Reporting:	5476	191	2081	7748
Buttons:	5600	191	2081	7872
+ div Reporting:	5784	191	2085	8056
+ Heap, etc.: 6330	195	2363	8888	

- Gute Skalierung:
 - Komponentenmodell beinhaltet Abhängigkeiten zum BS
 - Die benötigten Eigenschaften des BS (z.B. Threading, Synchr., ..) werden automatisch ausgewählt, nicht benötigte Klassen sind nicht im Binary vorhanden => „Maßschneiderung“

