

OSE - 2006

Betriebssystemtechnik

**Olaf Spinczyk
Julio Sincero**

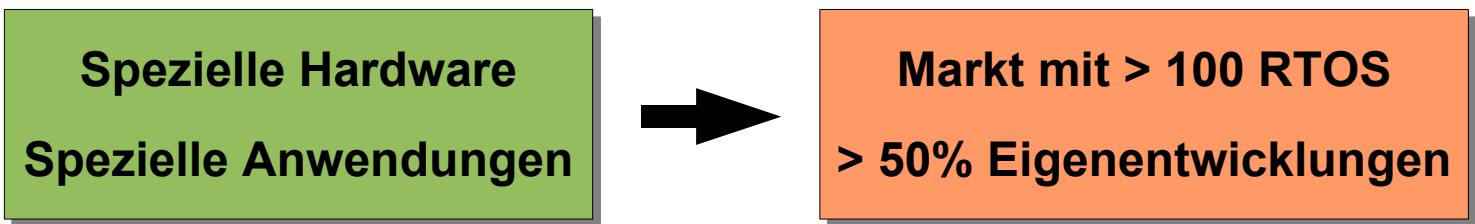
Lehrstuhl für Informatik IV
Verteilte Systeme und Betriebssysteme
Friedrich-Alexander Universität Erlangen-Nürnberg

{os, sincero}@cs.fau.de



Eingebettete BS Entwicklung heute

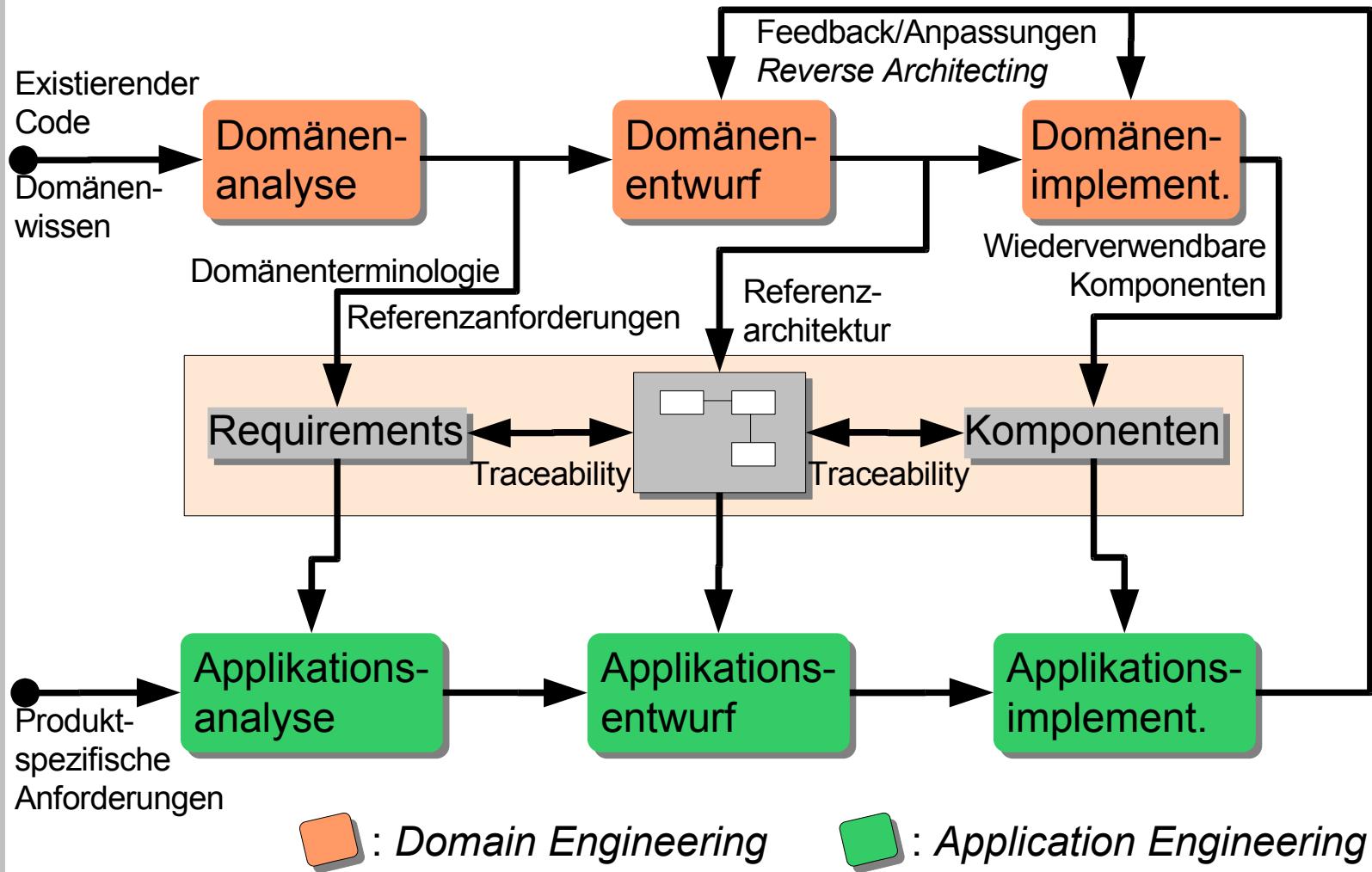
Betriebssysteme für eingebettete Systeme



- „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

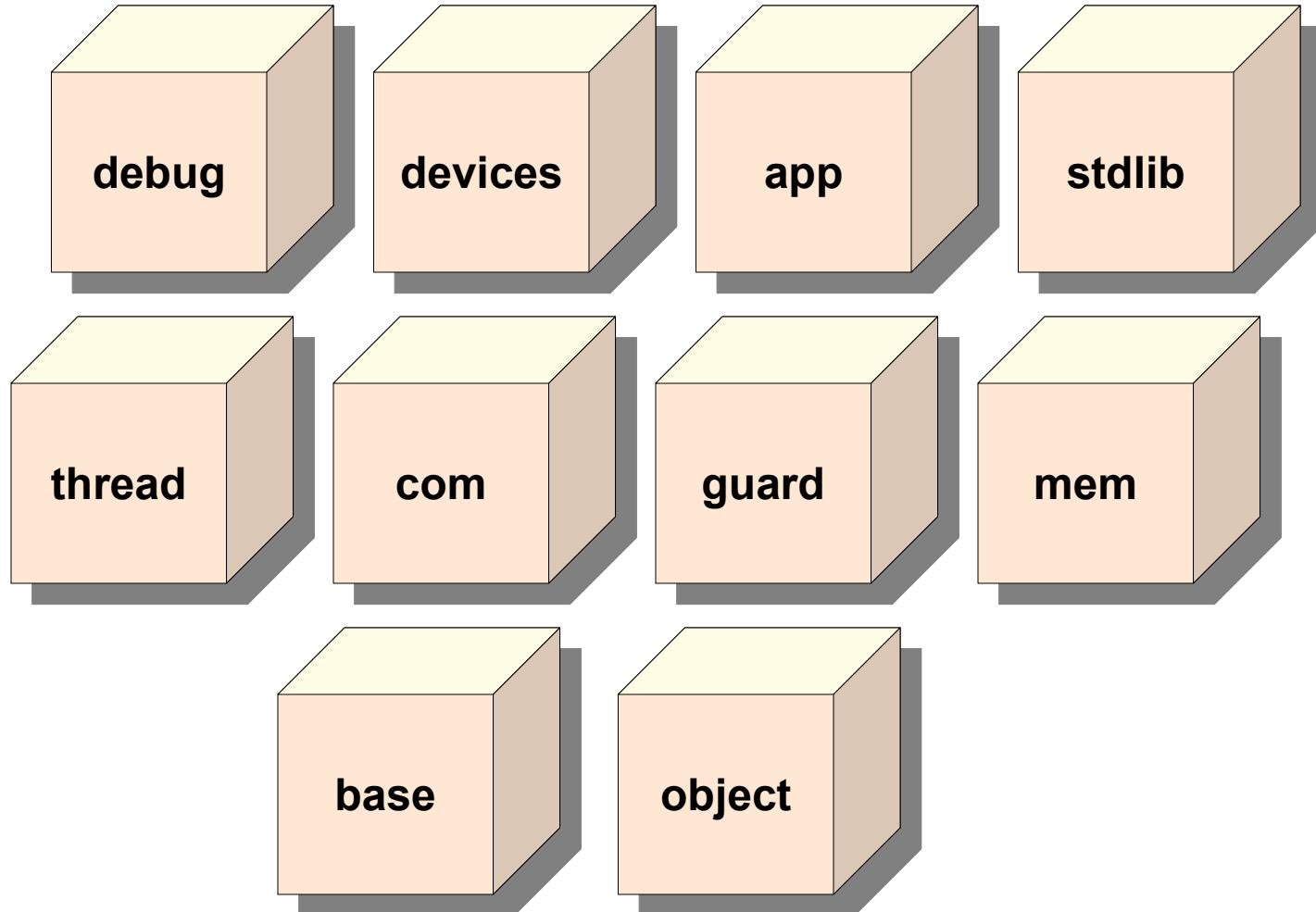


Software-Produktlinienentwicklung

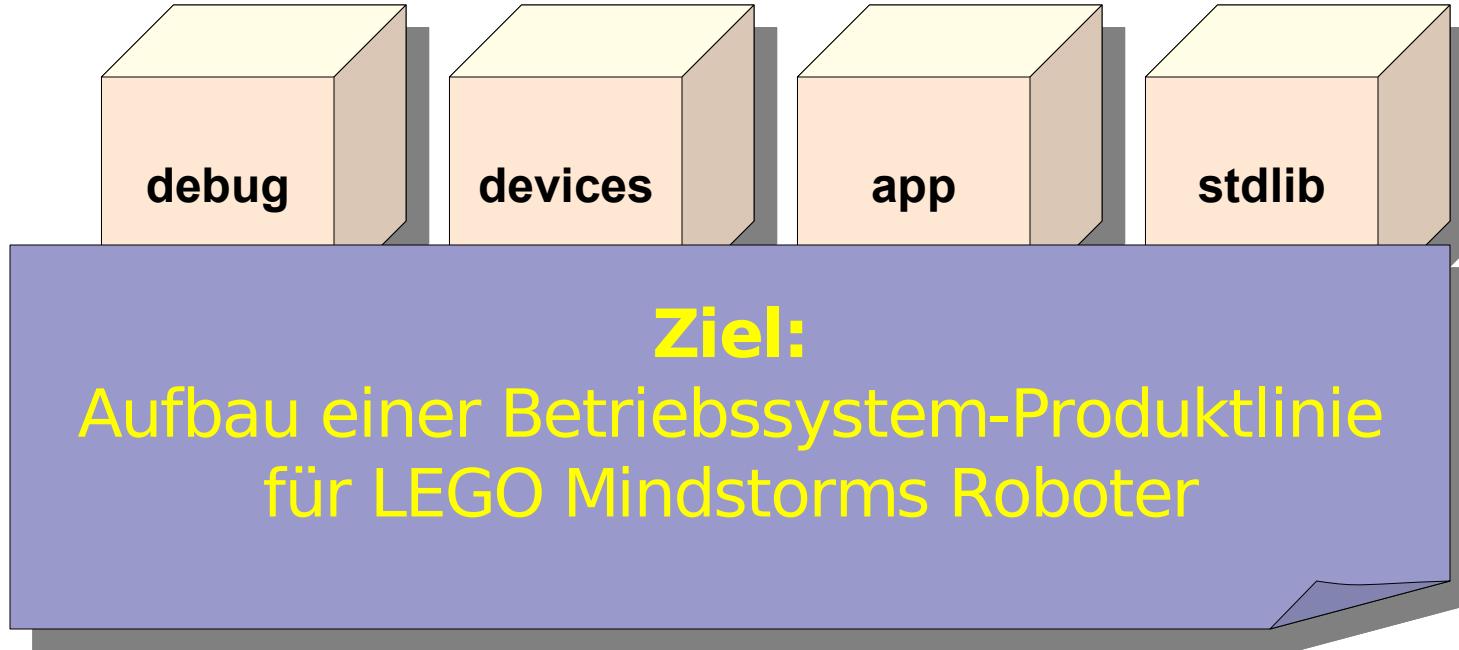


Referenzprozess für die Software-Produktlinienentwicklung [1]

Arbeitsaufteilung



Arbeitsaufteilung





Debugging

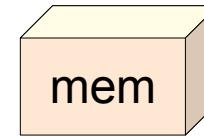
- Highlights:
 - DebugStream
 - `debug::out << „fehler!“ <<
debug::yell() << debug::blink(3) <<
debug:: endl;`
 - DebugToolbox (in Form von Aspekten)
- DynamicAssertion
 - Infrastruktur/Makefile webt nicht in den Tests
- MemoryChecker
 - Zeitmangel





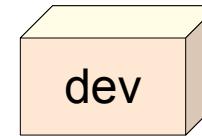
- Container
 - STL konforme Klassen
 - Vector, String, List, Queue, PriorityQueue, Stack, Set, Map
 - ChainList, ChainQueue
- Streams
 - Output (Display, Infrarot)
 - Input (Infrarot)
- Konfigurierbarkeit
 - Dynamischer / statischer Speicher
 - Output Alignment, Negative Zahlen
 - Thread-safety
 - Wenige Abhangigkeiten 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?

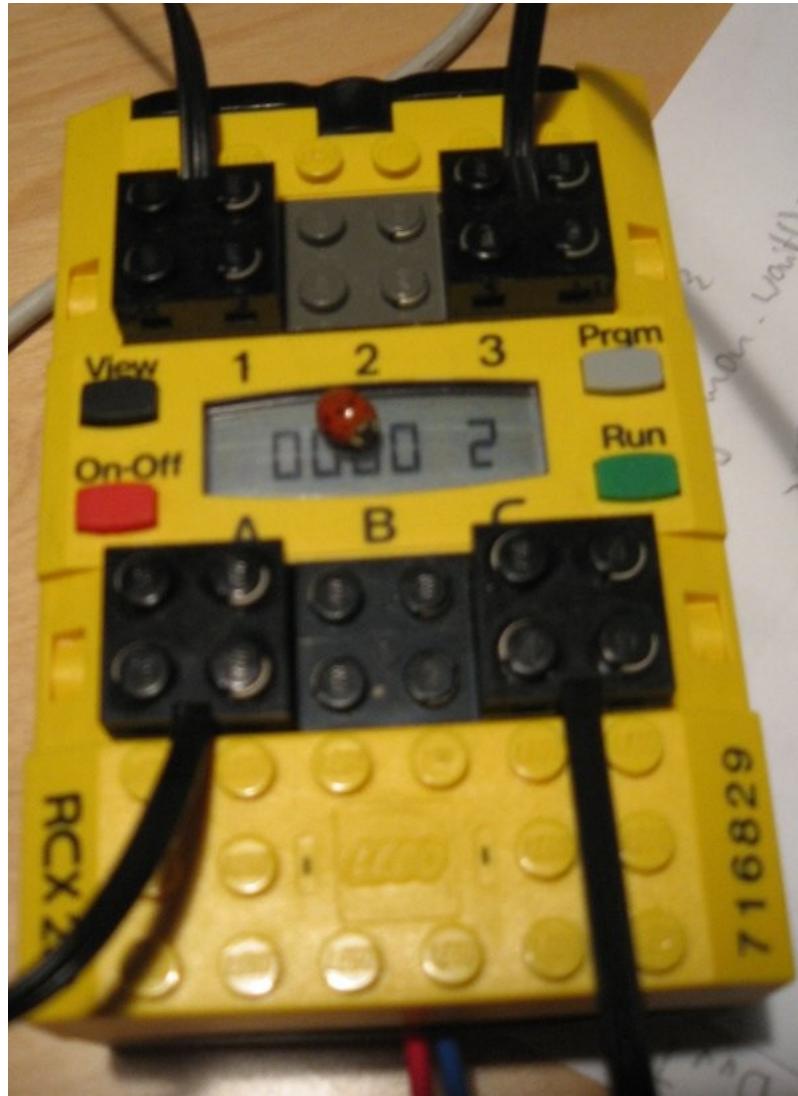




- konfigurierbare Unterstützung der Geräte:
 - Timer
 - Display
 - Motor
 - LED
 - Buttons (intern)
 - Batteriesensor
 - Buttons (extern)
 - Lichtsensor
 - Rotationssensor
 - Temperatursensor
- pro Gerät konfigurierbare Features:
 - im Thread-Betrieb:
 - Treiber läuft in AppThread: Monitore werden per 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)



Devices





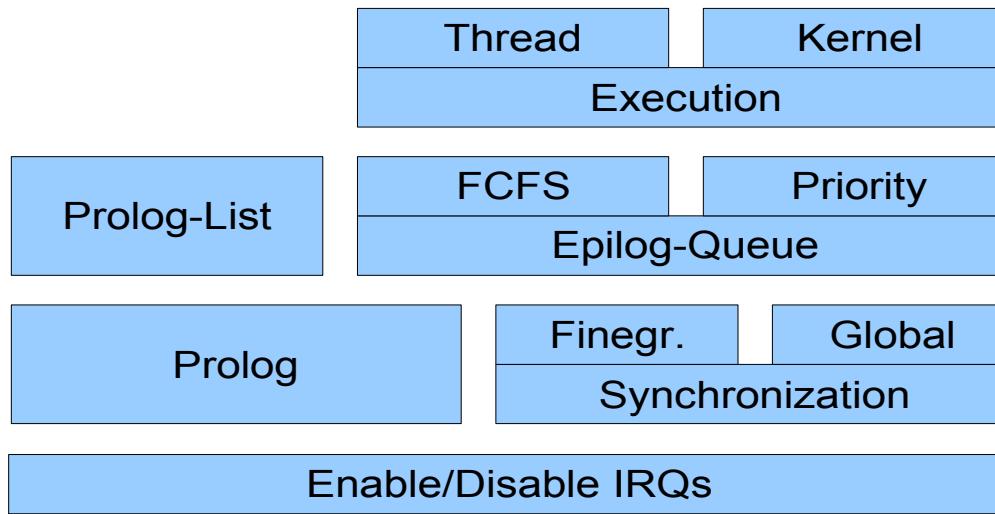
Thread

- 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



Inter-Process Com.

- 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

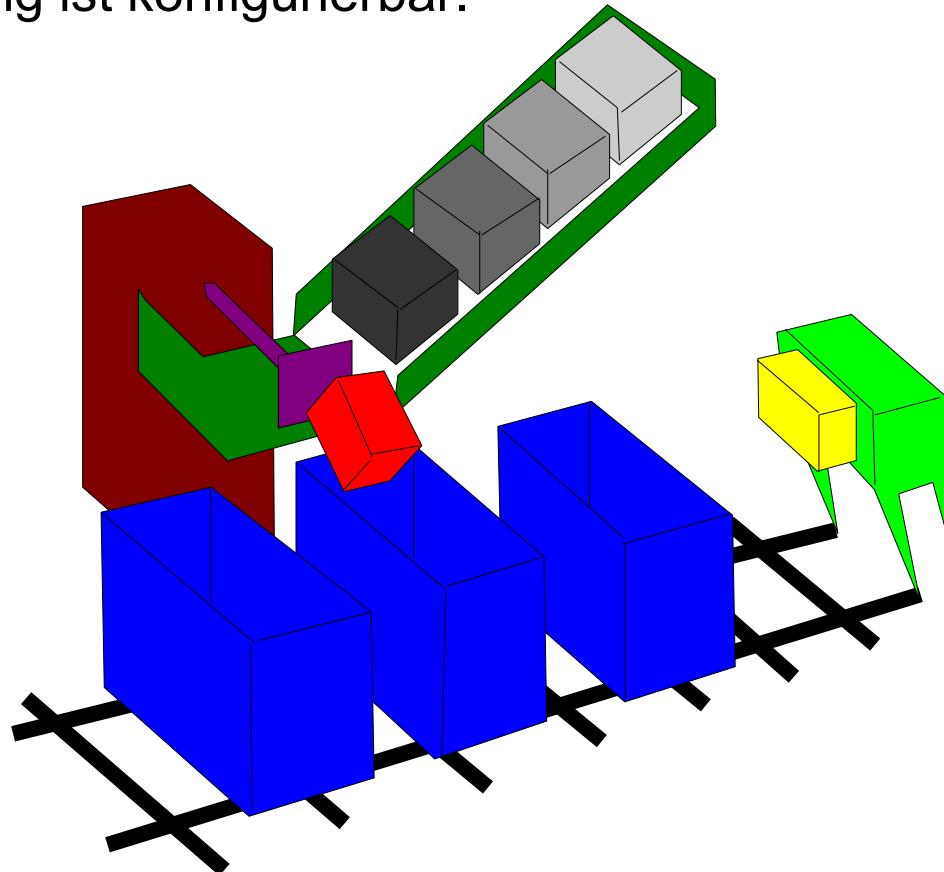


Applikation



- Einsatzgebiet: Sortiermaschine

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



Applikation

- 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



Applikation

- 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“

