

Verlässliche Echtzeitsysteme

Zusammenfassung

Peter Ulbrich

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg
Lehrstuhl Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
www4.informatik.uni-erlangen.de

14. Juli 2015



14. April 2015

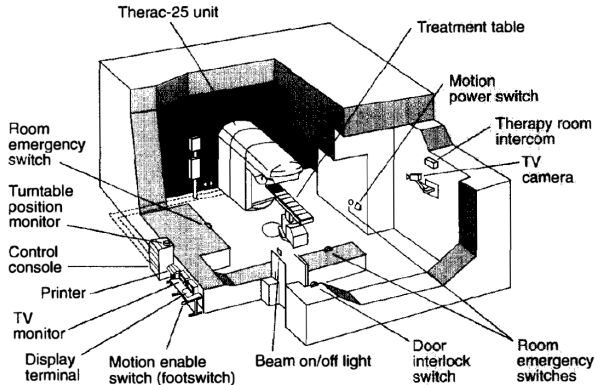
Kapitel II

Einleitung





Der **Fehlerfall** verlässlicher Echtzeitsystem übersteigt die Kosten des Normalfalls um Größenordnungen \leadsto Beispiel: Therac 25



(Quelle: Nancy Leveson)



Ziel: zuverlässiger Betrieb, minimierte Ausfallwahrscheinlichkeit



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Grundlagen



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte



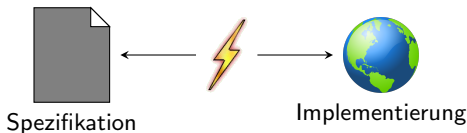
Grundlagen



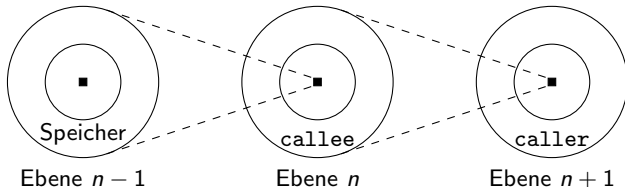
Fehlertoleranz



- **Fokus:** Wir kümmern uns ausschließlich um Fehler!
- Fehler bedeuten eine **Abweichung von der Spezifikation**



- Fehler breiten sich aus und führen zu **beobachtbarem Fehlverhalten**



Ziel: Reduktion des **vom Benutzer beobachtbaren Fehlverhaltens!**

Fehler \leadsto Alles dreht sich ausschließlich um Fehler!

- Fehlerfortpflanzung: fault \leadsto error \leadsto failure-Kette
- Permanente, sporadische und transiente Fehler
- Vorbeugung, Entfernung, Vorhersage und Toleranz

Verlässlichkeitsmodelle \leadsto Wie gut kann man mit Fehlern umgehen?

- Verlässlichkeit, Zuverlässigkeit, Wartbarkeit und Verfügbarkeit

Systementwurf \leadsto Bereits hier werden Fehler berücksichtigt!

- Gefahren-, Risiko- und Fehlerbaumanalyse

Software- vs. Hardwarefehler \leadsto Klassifikation & Ursachen

- Softwarefehler \mapsto permanente Defekte, Komplexität
- Hardwarefehler \mapsto permanente & transiente Fehler, Fertigung, ionisierende Strahlung, elektromagnetische Interferenz



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

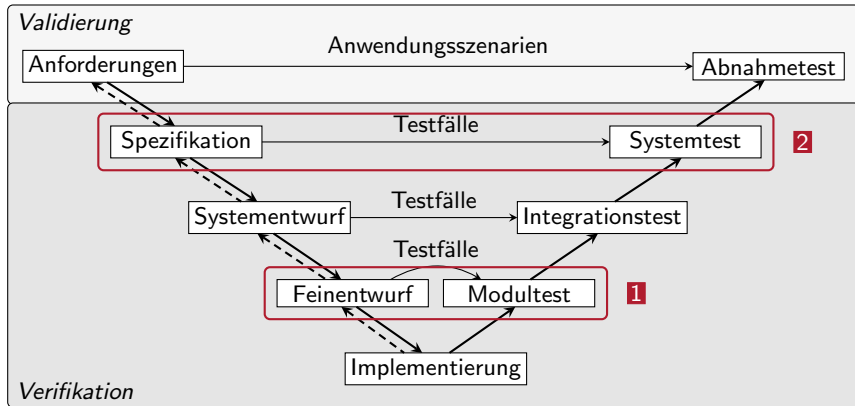
Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertoleranz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen





- 1** **Modultests** \leadsto Grundbegriffe und Problemstellung
→ Black- vs. White-Box, Testüberdeckung
- 2** **Systemtest** \leadsto Testen verteilter Echtzeitsysteme
→ Problemstellung und Herausforderungen





Testen ist **die Verifikationstechnik** in der Praxis!

- Modul-, Integrations-, System- und Abnahmetest
- Kann die Absenz von Defekten aber nie garantieren

■ Modultests sind i. d. R. **Black-Box-Tests**

- **Black-Box- vs. White-Box-Tests**
- **McCabe's Cyclomatic Complexity** \leadsto Minimalzahl von Testfällen
- Kontrollflussorientierte **Testüberdeckung**
 - Anweisungs-, Zweig-, Pfad- und Bedingungsüberdeckung
 - Angaben zur Testüberdeckung sind immer **relativ!**

■ **Systemtests** für verteilte Echtzeitsysteme sind **herausfordernd!**

- Problemfeld: Testen verteilter Echtzeitsysteme
 - SW-Engineering, verteilte Systeme, Echtzeitsysteme
 - Probe-Effect, Beobachtbarkeit, Kontrollierbarkeit, Reproduzierbarkeit



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte



Grundlagen



Fehlertoleranz

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

05. Mai 2015

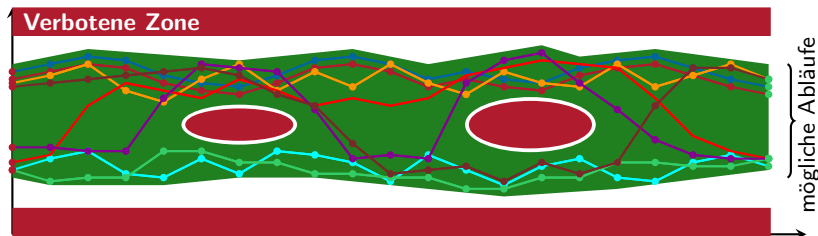
Kapitel V

Statische Programmanalyse



Abstrakte Interpretation

- Enthält das Programm **Laufzeitfehler**?
 - Ganzzahl- oder Fließkommaüberläufe, nicht-initialisierte Variablen, ...
 - Können wir diese Frage **vor der Laufzeit** beantworten?
- ⚠ Für die **konkrete Programmsemantik** geht das nicht
 - Eine **sicher Abstraktion** könnte für diesen Zweck aber ausreichen
 - Für Zugriffe auf Felder ist nur der möglichen Wertebereich des Index wichtig
 - Welcher konkrete Wert wann angenommen wird, ist nicht von Belang.
- 👉 Einsatz einer **abstrakten Programmsemantik**



- Die **abstrakte Semantik** stellt eine Approximation dar
 - **Korrektheit** (Vollständigkeit) ist entscheidend
 - Nur so kann man einen **Sicherheitsnachweis** führen
 - Die Approximation muss **präzise** sein
 - Nur so kann man **Fehlalarme** vermeiden
 - Gleichzeitig eine **geringe Komplexität** aufweisen
 - Nur so kann sie **effizient berechnet** werden

→ Abstraktion und Konkretisierung implizieren keinen Präzisionsverlust!
- Beschreibung durch ein **Transitionssystem**
 - **Pfadsemantiken** beschreiben die konkrete Programmsemantik
 - Approximation durch **Pfadpräfixe** und **Sammelsemantik**
- Mathematische Grundlagen der abstrakter Interpretation
 - **Formalisierung** durch **Galoiseinbettungen**, geordnete Mengen & Verbände
 - **Optimierung** durch Widening-Operator

→ Kein Bestandteil der Prüfung



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertolerenz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

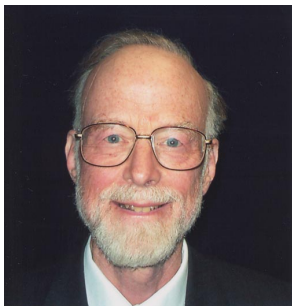
12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract



- Überprüfung benutzerdefinierte Korrektheitsbedingungen
 - Angabe als Vor- und Nachbedingungen \leadsto „Design by Contract“
- Hoare-Kalkül/WP-Kalkül \leadsto denotationelle Semantik
 - Schließt die Brücke zwischen Vertrag und Implementierung



C.A.R. Hoare



Edger W. Dijkstra

Funktionale Programmeigenschaften \mapsto Zusicherungen

- Vorbedingungen, Nachbedingungen und Invarianten
- Beschrieben durch Ausdrücke der Prädikatenlogik

Prädikamentransformation \leadsto symbolische Ausführung

- Bildet Semantik durch Transformation von Zusicherungen nach
- Strongest postcondition, weakest precondition

Hoare-Kalkül \leadsto deduktive Ableitung von Nachbedingungen

- Hoare-Tripel, Axiome für leere Anweisungen und Zuweisungen
- Ableitungsregeln für Sequenzen, Verzweigungen und Iterationen
- Konsequenzregel passt Vor-/Nachbedingungen an

WP-Kalkül \mapsto „Hoare-Kalkül rückwärts“

Praxisbezug \leadsto Astreé implementiert dieses Konzept nur teilweise!



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertolerenz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

02. Juni 2015

Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse



Der Stapelspeicher (Stack)

In eingebetteten Systemen typischerweise die einzige Form dynamischen Speichers

- Überabschätzung führt zu unnötigen Kosten

⚠ Unterabschätzung des Speicherverbrauchs führt zu Stapelüberlauf

- Schwerwiegendes und komplexes Fehlermuster
- undefiniertes Verhalten, Datenfehler oder Programmabsturz

→ Schwer zu finden, reproduzieren und beheben!

👉 Messbasierter Ansatz (Die Praxis!!)

- Water-Marking, Überwachung zur Laufzeit

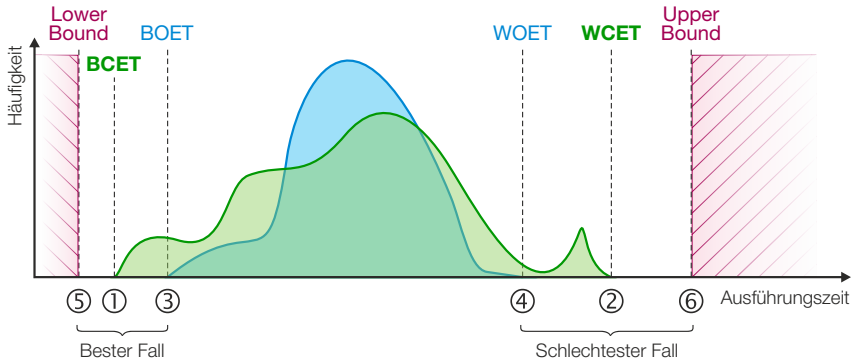
→ Reaktiv \leadsto Keine Aussagen zum maximalen Verbrauch

👉 Statische Programmanalyse

- Pufferüberlauf als weitere Form von Laufzeitfehler

→ Bestimmt obere Schranke für den Speicherverbrauch





- Messbasierte Laufzeitbestimmung \leadsto Beobachtung
- Statische WCET-Analyse \leadsto Obere/untere Schranke
 - Zu finden: Längster Pfad (Timing Schema, Zeitanalysegraph)
 - Dauer der Elementaroperationen: Hardware-Analyse
 - \rightarrow Die Analyse ist **sicher** (sound) falls $\text{Upper Bound} \geq \text{WCET}$



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertoleranz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

19. Mai 2015

Kapitel VIII

Fehlertoleranz durch Redundanz

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

02. Juni 2015

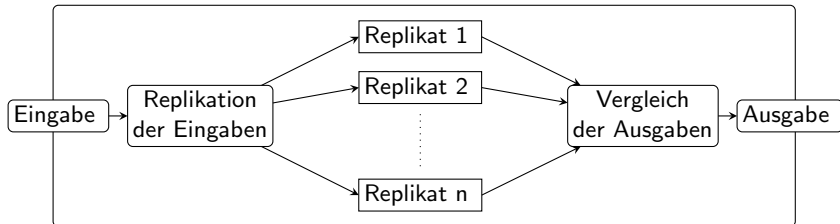
Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse



Redundante Ausführung

- Fehlertoleranz erfordert **Redundanz**
 - Redundanz in der **Struktur**, **Funktion**, **Information** oder **Zeit**
- Maskierung von Fehlern durch **redundante Ausführung** (Replikation)
 - Ein **Mehrheitsentscheid** kann ihre weitere Ausbreitung verhindern



- Reduktion der Kosten durch **Redundanz auf Prozessebene**
 - Replikation der Ausführung anstelle kompletter Knoten
- Ausnutzung aktueller Mehrkernprozessoren



Fehlertypen \mapsto Toleranz von SDCs und DUEs

Redundanz \mapsto hat mehrere Dimensionen

- {hot, warm, cold} standby
- Fehlererkennung, -diagnose, -eindämmung, -maskierung

Replikation \mapsto koordinierter Einsatz von struktureller Redundanz

- Replikation der Eingaben, Abstimmung der Ausgaben
- Fehlererkennung durch Relativtest
- Zeitliche und räumliche Isolation einzelner Replikate

Triple Modular Redundancy \mapsto Hardwareredundanz

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

Process Level Redundancy \mapsto „TMR in Software“

- Reduziert Kosten von TMR, zulasten eines geringeren Schutzes

Diversität \mapsto versucht Gleichtaktfehler auszuschließen



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertoleranz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

19. Mai 2015

Kapitel VIII

Fehlertoleranz durch Redundanz

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

09. Juni 2015

Kapitel IX

Härtung v. Daten- & Kontrollfluss

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

02. Juni 2015

Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse



Fehlererkennung Durch arithmetische Codierung

- Einsatz von **Informationsredundanz** durch Prüfbits
- Fehlererkennung durch **Absoluttest** (auch Akzeptanztest)

AN-Codierung → Fehler im Wertbereich

- Codierung: **Multiplikation** mit einem konstanten Faktor A
- (nicht-)systematisch und (nicht-)separiert
- Codierte Addition, Subtraktion, Multiplikation, Division
- Aussagenlogik, **Schiebeoperatoren**, **Fließkommaarithmetik**

ANBD-Codierung Erweitert die AN-Codierung

- Um **statische Signaturen** und **dynamische Zeitstempel**
- Vollständige Fehlererfassung von **Operanden-**, **Berechnungs-** und **Operatorfehlern**
- Codierung des Kontrollflusses → **Signaturen für Grundblöcke**

CoRed-Ansatz → selektive Anwendung der ANBD-Codierung

- **Durchgehende arithmetische Codierung** wäre zu teuer



Härtung von Code & Daten (Forts.)

■ ANBD-Codierung härtet Daten und Kontrollfluss

- Operanden-, Berechnungs- und Operatorfehler

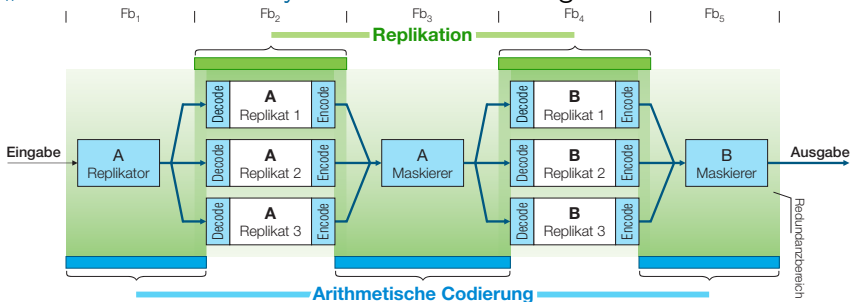
$$v_c = Av + B_v + D; \quad A > 1 \wedge B_v + D < A$$

- Signatur B_v und Zeitstempel D

~ **Nachteil:** enorme hohe Laufzeitkosten



„Combined Redundancy“ ~ ANBD-Codierung selektiv anwenden



- Sichert den „single point of failure“ replizierter Ausführung

~ Codierte Implementierung des Mehrheitsentscheids



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertoleranz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

19. Mai 2015

Kapitel VIII

Fehlertoleranz durch Redundanz

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

09. Juni 2015

Kapitel IX

Härtung v. Daten- & Kontrollfluss

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

16. Juni 2015

Kapitel X

Fehlerinjektion

02. Juni 2015

Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse



- Verifikation von Fehlertoleranzimplementierungen
 - Durch das gezielte einbringen von Fehlern
- ☞ Der Kreis schließt sich
- Evaluation der Fehlertoleranz ist im Produktivbetrieb nicht möglich



- Der durch Fehler verursachte Schaden ist nicht hinnehmbar
- Das Auftreten von Fehlern ist nicht deterministisch/reproduzierbar



FARM-Modell Für Fehlerinjektion

- Fault, Activation, Readout, Measure
- Auswahl, Ausführung, Beobachtung, Auswertung
- Abstraktionsebenen – axiomatisch, empirisch, physikalisch
- Genereller Aufbau und Ablauf von Fehlerinjektionswerkzeugen

Fehlerinjektionstechniken \mapsto grundlegende Kategorisierung

- {hardware, software, simulations, emulations}-basiert

FAIL* \mapsto Grundlage für generische Fehlerinjektion?

- Basierend auf virtuellen Zielsystemen
- Flexible Plattform für Fehlerinjektion
- Schnelle Experimentdurchführung durch Parallelisierung



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertoleranz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

19. Mai 2015

Kapitel VIII

Fehlertoleranz durch Redundanz

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

09. Juni 2015

Kapitel IX

Härtung v. Daten- & Kontrollfluss

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

16. Juni 2015

Kapitel X

Fehlerinjektion

02. Juni 2015

Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse

30. Juni 2015

Kapitel XI

Fehlertoleranz durch Verteilung





Hochgradig anwendungsspezifisch

- Zuschnitt und Platzierung von Funktionen
- Schnittstellen behalten im Fehlerfall ihre Gültigkeit
- Beispiel: Fly-by-Wire von Airbus



Das Kommunikationssystem ist der technische Unterbau!

- Fehlererkennung auch im verteilten Fall?
- Fehlereingrenzung durch eine Sicherheitshüllen

■ Ereignisgesteuerte Kommunikation

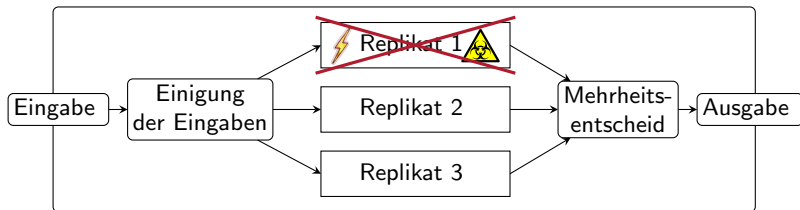
- Übertragung abhängig von Lastsituation
- Ereignisnachrichten \leadsto Keine zeitliche Kapselung

■ Zeitgesteuerte Kommunikation

- Auslastung vorab bestimmbar
 - Zustandsnachrichten \leadsto Zeitliche Kapselung
- Aufwendige Uhrensynchronisation erforderlich



- Ein Replikate fällt aus! \leadsto **Was dann?**



- Solange die verbliebenen Replikate korrekt arbeiten, ist alles in Ordnung.
- Was aber, wenn sie unterschiedliche Ergebnisse liefern?
 - Welches Replikat hat recht? \leadsto Patt-Situation



Eine „Reparatur“ ist für einen dauerhaften Betrieb unausweichlich

- 1 Fehlererkennung und -diagnose
- 2 Rekonfiguration \leadsto Isolation des fehlerhaften Knotens
- 3 Fehlererholung und Reintegration



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertolerenz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

19. Mai 2015

Kapitel VIII

Fehlertoleranz durch Redundanz

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

09. Juni 2015

Kapitel IX

Härtung v. Daten- & Kontrollfluss

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

16. Juni 2015

Kapitel X

Fehlerinjektion

02. Juni 2015

Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse

30. Juni 2015

Kapitel XI

Fehlertoleranz durch Verteilung

07. Juli 2015

Kapitel XII

Fallstudie: Sizewell B



■ Wie werden **echte verlässliche Echtzeitsysteme** entwickelt?

- Wie wird die Korrektheit von Software sichergestellt?
- Welche Laufzeitfehler sind insbesondere von Belang?
- Welche Fehlertoleranzmechanismen werden implementiert?



Betrachtung am Beispiel des primären Reaktorschutzsystems (PPS) des Sizewell B Kernkraftwerks



Sizewell B \leadsto primäres Reaktorschutzsystem

- Einziger Zweck: sichere Abschaltung des Reaktors

Redundanz \leadsto Absicherung gegen Systemausfälle

- Vierfach

Diversität \leadsto Abfedern von Software-Defekten

- Unterschiedliche Hardware und Software
- Analoges Sekundärsystem

Isolation \leadsto Abschottung der einzelnen Replikate

- Technisch \mapsto optische Kommunikationsmedien
- Zeitlich \mapsto nicht-gekoppelte, eigenständige Rechner
- Räumlich \mapsto verschiedene Aufstellorte und Kabelrouten

Verifikation \leadsto umfangreiche statische Prüfung von Software

- Vielschichtiger Prozess, Betrachtung von Quell- und Binärcode



14. April 2015

Kapitel II

Einleitung

21. April 2015

Kapitel III

Softwaredefekte ← **Grundlagen** → **Fehlertolerenz**

28. April 2015

Kapitel IV

Dynamisches Testen

19. Mai 2015

Kapitel VIII

Fehlertoleranz durch Redundanz

05. Mai 2015

Kapitel V

Statische Programmanalyse

09. Juni 2015

Kapitel IX

Härtung v. Daten- & Kontrollfluss

12. Mai 2015

Kapitel VI

Design-by-Contract

16. Juni 2015

Kapitel X

Fehlerinjektion

02. Juni 2015

Kapitel VII

Stack- und WCET-Analyse

30. Juni 2015

Kapitel XI

Fehlertoleranz durch Verteilung

07. Juli 2015

Kapitel XII

Fallstudie: Sizewell B

23. Juni 2015 & 07. Juli 2015

—

Vorträge: Industrie & Forschung



1 Zusammenfassung

- Einleitung
- Grundlagen
- Testen
- Statische Programmanalyse
- Design-by-Contract
- Statische Analyse nicht-funktionaler Eigenschaften
- Redundante Ausführung
- Härtung von Daten- und Kontrollfluss
- Fehlerinjektion
- Fehlertoleranz in verteilten Systemen
- Fallstudie: Sizewell B
- Vorträge

2 Abschlussarbeiten



{B, M}-Arbeiten ... Promotion

Forschungs-/Entwicklungsprojekte: Universität, Forschungseinrichtungen, Industrie

<https://www4.cs.uni-erlangen.de/Theses>
oder besser noch: Kommt vorbei!

