

Betriebssysteme (BS)

VL 5 – Unterbrechungen, Synchronisation

Daniel Lohmann

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

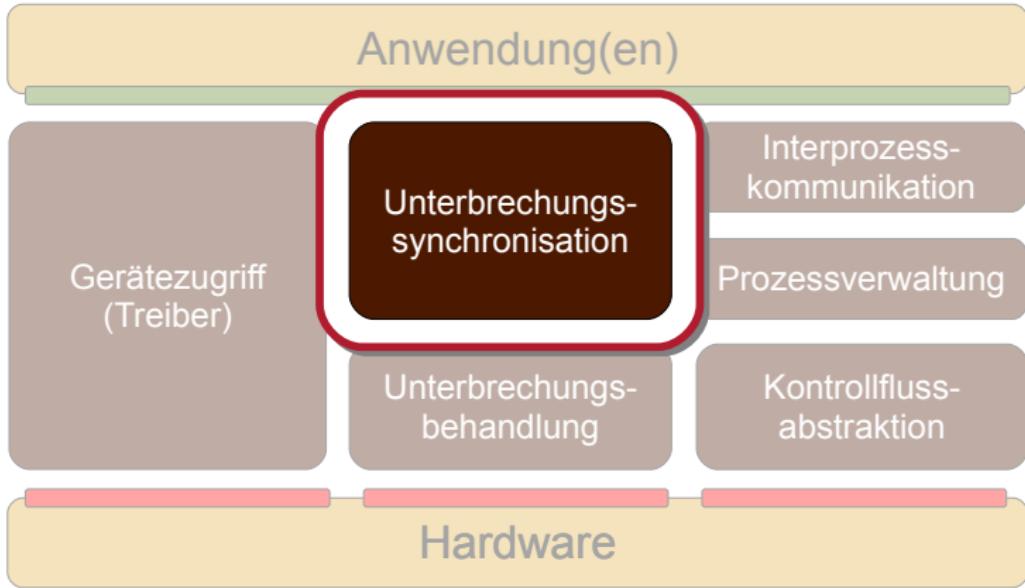
Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen Nürnberg

WS 12 – 17. November 2012



http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/WS12/V_BS

Überblick: Einordnung dieser VL



Einleitung
Prioritätsebenenmodell
Harte Synchronisation
Weiche Synchronisation
Prolog/Epilog-Modell
Zusammenfassung
Referenzen



Einleitung

Prioritätsebenenmodell

Harte Synchronisation

Weiche Synchronisation

Prolog/Epilog-Modell

Zusammenfassung

Referenzen



Motivation: Konsistenzprobleme

Beispiel 1: Systemzeit

- hier schlummert möglicherweise ein Fehler ...
 - das Lesen von `global_time` erfolgt nicht notwendigerweise atomar!

32-Bit-CPU:
`mov global_time, %eax`

16-Bit-CPU (little endian):
`mov global_time, %r0; lo`
`mov global_time+2, %r1; hi`

- kritisch ist eine Unterbrechung zwischen den beiden Leseinstruktionen bei der 16-Bit-CPU

Instruktion	global_time	Resultat
	hi / lo	r1 / r0
?	002A FFFF	?
<code>mov global_time, %r0</code>	002A FFFF	?
/* Inkrementierung */	002B 0000	?
<code>mov global_time+2, %r1</code>	002B 0000	002B FFFF

dl Betriebssysteme (VL 4 | WS 12)

Unterbrechungen, Software

Beispiele aus der letzten Vorlesung

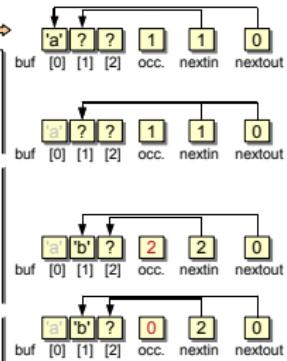
Beispiel 2: Ringpuffer

auch die Pufferimplementierung ist kritisch ...

Ausführung

Zustand

```
char consume() {  
    int elements = occupied; // 1  
    if (elements == 0) return 0;  
    char result = buf[nextin]; // 'a'  
    nextout++; nextout %= SIZE;  
}  
  
void produce(char data) { // 'b'  
    int elements = occupied; // 1!  
    if (elements == SIZE) return;  
    buf[nextin] = data;  
    nextin++; nextin %= SIZE;  
    occupied = elements + 1; // 2  
}  
  
occupied = elements - 1; // 0  
return result; // 'a'  
}
```



dl Betriebssysteme (VL 4 | WS 12)

Unterbrechungen, Software

4 - 39

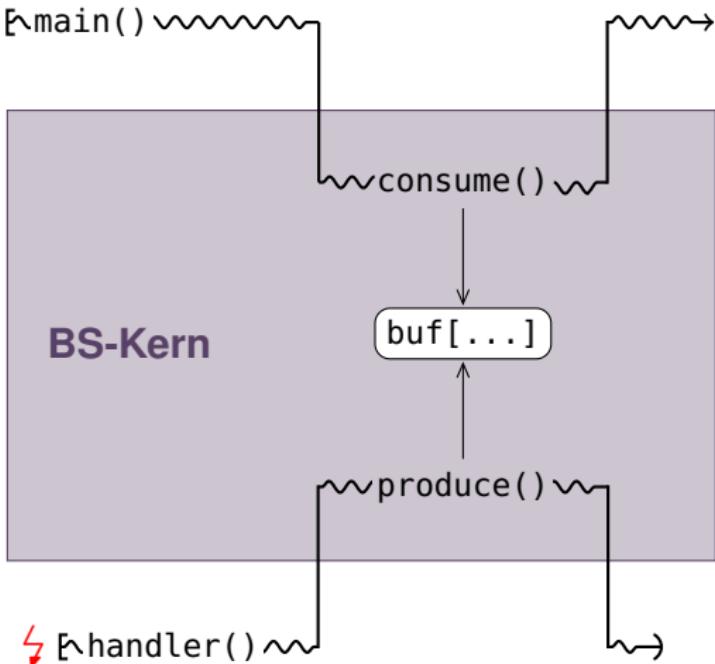
Motivation: Ursache

Kontrollflüsse
“von oben”

“begegnen”
sich im Kern

und “von unten”

Anwendungskontrollfluss (A)



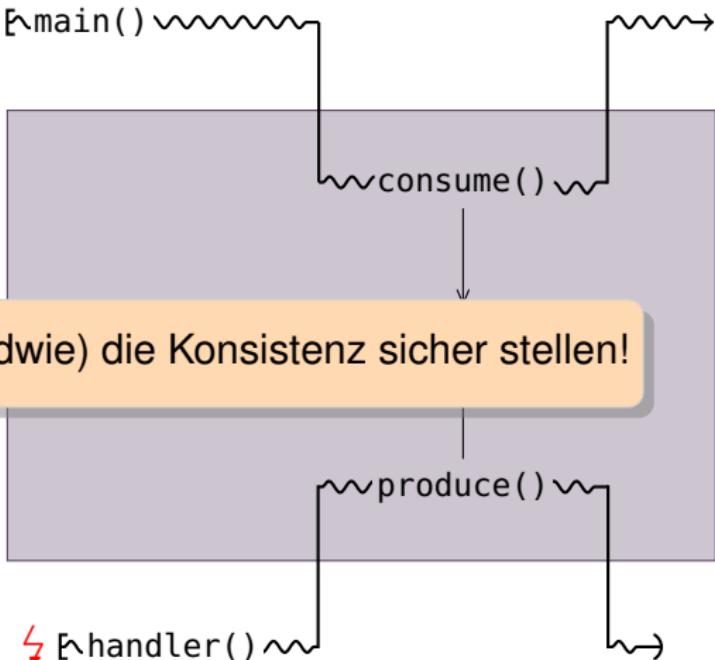
Unterbrechungskontrollfuss (UB)



Motivation: Ursache

Kontrollflüsse
“von oben”

Anwendungskontrollfluss (A)



“b” Wir müssen (irgendwie) die Konsistenz sicher stellen!
sich

und “von unten”

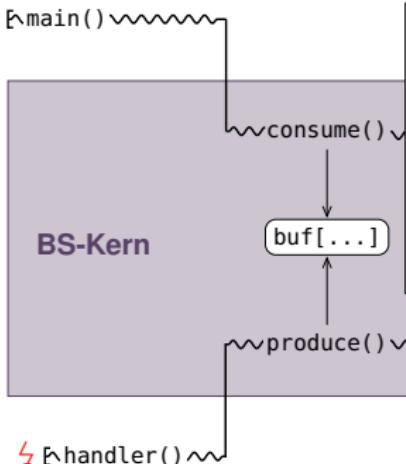
Unterbrechungskontrollfuss (UB)



■ Zweiseitige Synchronisation

- gegenseitiger Ausschluss durch Mutex, *Spin-Lock*, ... (vgl. [SP])
- wie zwischen zwei Prozessen

Anwendungskontrollfluss (A)



```
char consume() {  
    mutex.lock();  
    ...  
    char result = buf[nextout++];  
    ...  
    mutex.unlock();  
    return result;  
}  
  
void produce(char data) {  
    mutex.lock();  
    ...  
    buf[nextin++] = data;  
    ...  
    mutex.unlock();  
}
```

Unterbrechungskontrollfuss (UB)



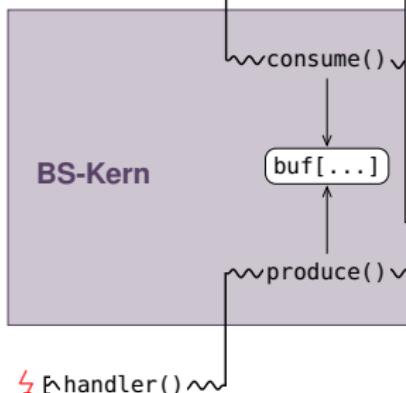
■ Zweiseitige Synchronisation

- gegenseitiger Ausschluss durch Mutex
- wie zwischen zwei Prozessen

Zweiseitige Synchronisation
funktioniert **natürlich nicht!**

Anwendungskontrollfluss (A)

```
main()~~~~~
```



```
char consume() {
    mutex.lock();
    ...
    char result = buf[nextout++];
    ...
    mutex.unlock();
    return result;
}
```

```
void produce(char data) {
    mutex.lock();
    ...
    buf[nextin++] = data;
    ...
    mutex.unlock();
}
```

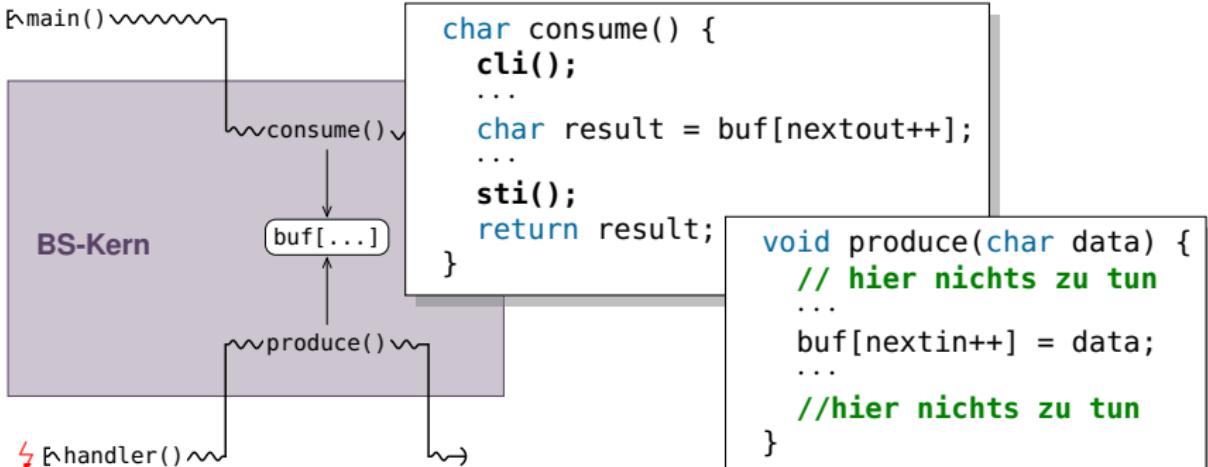
Unterbrechungskontrollfuss (UB)



■ Einseitige Synchronisation

- Unterdrückung der Unterbrechungsbehandlung im Verbraucher
- Operationen `disable_interrupts()` `enable_interrupts()`
(im Folgenden o. B. d. A. in „Intel“-Schreibweise: `cli()` / `sti()`)

Anwendungskontrollfluss (A)



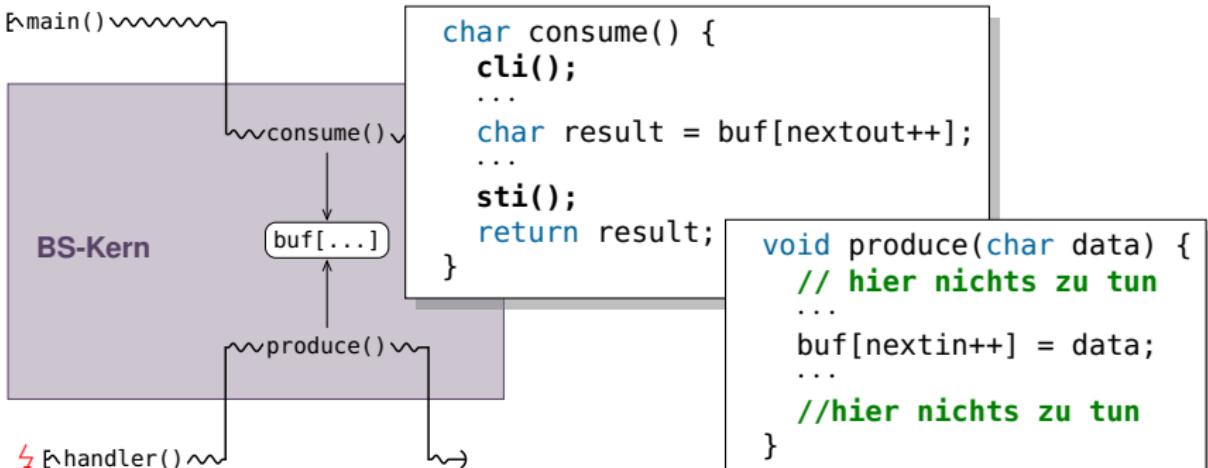
Unterbrechungskontrollfuss (UB)



■ Einseitige Synchronisation

- Unterdrückung der Unterbrechungen: Einseitige Synchronisation
- Operationen `disable_interrupts()` funktioniert. [Warum?]
(im Folgenden o. B. d. A. in „Intel“-Schreibweise)

Anwendungskontrollfluss (A)



Unterbrechungskontrollfuss (UB)



- Konsistenzsicherung zwischen
 - Anwendungskontrollfluss (A) und
 - Unterbrechungsbehandlung (UB)
- muss **anders erfolgen** als zwischen Prozessen
- Die Beziehung zwischen A und UB ist **asymmetrisch**
 - Es handelt sich um „verschiedene Arten“ von Kontrollflüssen
 - UB **unterbricht** Anwendungskontrollfluss
 - implizit, an beliebiger Stelle
 - hat immer Priorität, läuft durch (*run-to-completion*)
 - A kann UB **unterdrücken** (besser: **verzögern**)
 - explizit, mit cli/sti (Grundannahme 5 aus VL 4)
- Synchronisation / Konsistenzsicherung erfolgt **einseitig**

Diese Tatsachen müssen wir **beachten!**

(Das heißt aber auch: Wir können sie **ausnutzen**)



Einleitung

Prioritätsebenenmodell

Harte Synchronisation

Weiche Synchronisation

Prolog/Epilog-Modell

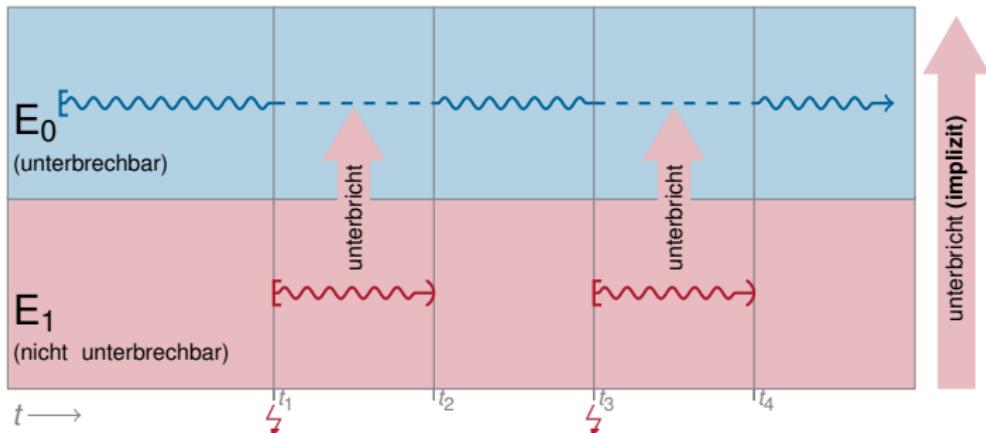
Zusammenfassung

Referenzen



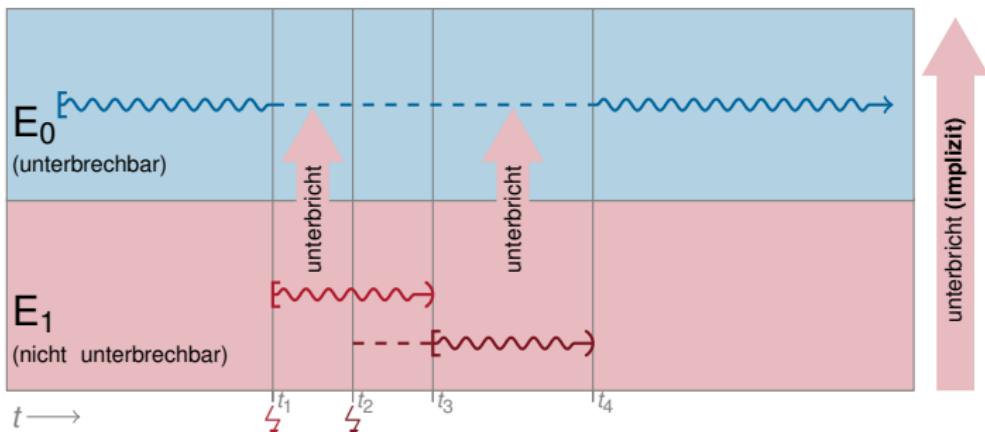
Prioritätsebenenmodell

- E_0 sei die Anwendungskontrollfluss-Ebene (A)
 - Kontrollflüsse dieser Ebene sind jederzeit unterbrechbar (durch E_1 -Kontrollflüsse, implizit)
- E_1 sei die Unterbrechungsbehandlungen-Ebene (UB)
 - Kontrollflüsse dieser Ebene sind nicht unterbrechbar (durch $E_{0/1}$ -Kontrollflüsse, implizit)



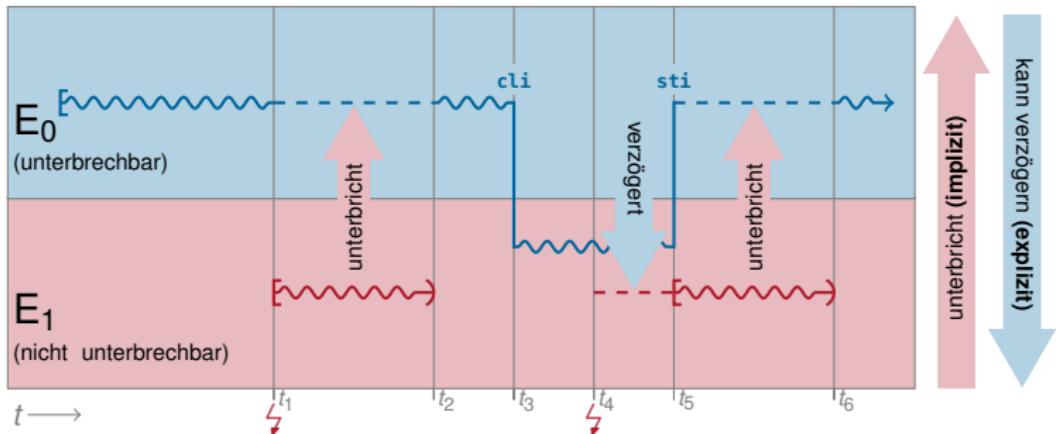
Prioritätsebenenmodell

- Kontrollflüsse derselben Ebene werden **sequentialisiert**
 - Sind mehrere Kontrollflüsse in einer Ebene anhängig, so werden diese **nacheinander** abgearbeitet (*run-to-completion*)
 - damit ist auf jeder Ebene höchstens ein Kontrollfluss aktiv
 - Die Sequentialisierungsstrategie selber ist dabei beliebig
 - FIFO, LIFO, nach Priorität, zufällig, ...
 - Für E_1 -Kontrollflüsse auf dem PC implementiert der (A)PIC die Strategie



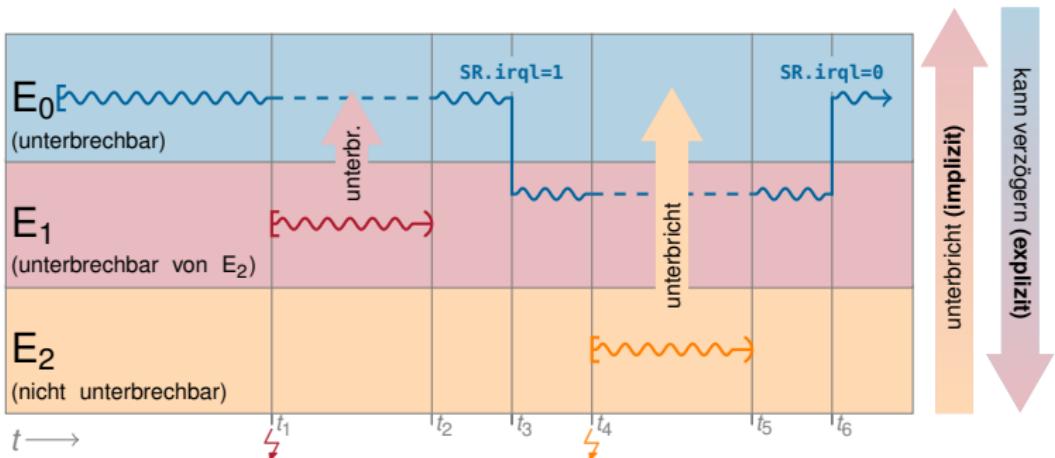
Prioritätsebenenmodell

- Kontrollflüsse können die Ebene wechseln
 - Mit `cli` wechselt ein E_0 -Kontrollfluss explizit auf E_1
 - er ist ab dann nicht mehr unterbrechbar
 - andere E_1 -Kontrollflüsse werden verzögert
 - Mit `sti` wechselt ein E_1 -Kontrollfluss explizit auf E_0
 - er ist ab dann (wieder) unterbrechbar
 - anhängige E_1 -Kontrollflüsse „schlagen durch“



Prioritätsebenenmodell

- Verallgemeinerung für mehrere Unterbrechungsebenen:
 - Kontrollflüsse auf E_i werden
 1. jederzeit unterbrochen durch Kontrollflüsse von E_m (für $m > i$)
 2. nie unterbrochen durch Kontrollflüsse von E_k (für $k \leq i$)
 3. sequentialisiert mit weiteren Kontrollflüssen von E_i
 - Kontrollflüsse können die Ebene **wechseln**
 - durch spezielle Operationen (hier: Modifizieren des Statusregisters)



- Jede Zustandsvariable ist (logisch) genau einer Ebene E , zugeordnet
 - Zugriffe aus E , sind implizit konsistent (\leftarrow Sequentialisierung)
 - Konsistenz bei Zugriff aus höheren / tieferen Ebenen muss explizit sichergestellt werden
- Maßnahmen zur Konsistenzsicherung bei Zugriffen:
 - „von oben“ (aus E_k mit $k < l$) durch **harte Synchronisation**
 - **explizit die Ebene auf E , wechseln** beim Zugriff (Verzögerung)
 - damit erfolgt der Zugriff aus derselben Ebene (\rightarrow Sequentialisierung)
 - „von unten“ (aus E_m mit $m > l$) durch **weiche Synchronisation**
 - **algorithmisch sicherstellen**, dass Unterbrechungen nicht stören
 - erfordert unterbrechungstransparente Algorithmen



- Einleitung
- Prioritätsebenenmodell
- Harte Synchronisation**
- Weiche Synchronisation
- Prolog/Epilog-Modell
- Zusammenfassung
- Referenzen

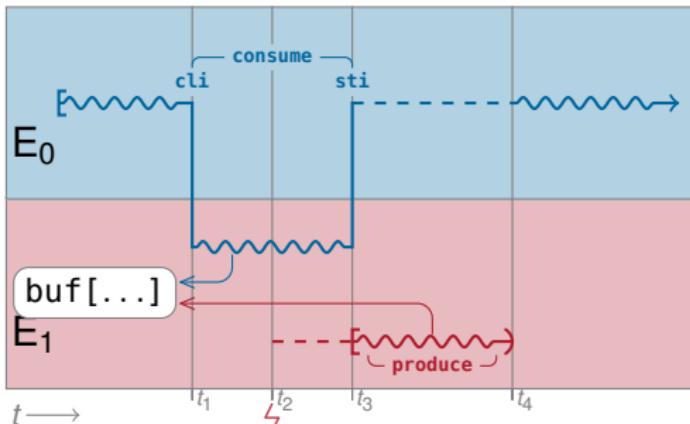


Bounded Buffer – Lösung mit harter Synchronisation

Zugriff „von oben“ wird hart synchronisiert: Für die Ausführung von `consume()` wechselt der Kontrollfluss auf E_1

```
char consume() {  
    cli();  
    ...  
    char result = buf[nextout++];  
    ...  
    sti();  
    return result;  
}
```

```
void produce(char data) {  
    // hier nichts zu tun  
    ...  
    buf[nextin++] = data;  
    ...  
    // hier nichts zu tun  
}
```



Zustand liegt (logisch) auf E_1



■ Vorteile

- Konsistenz ist sicher gestellt
 - auch bei komplexen Datenstrukturen und Zugriffsmustern
 - unabhängig davon, was der Compiler macht
- einfach anzuwenden, „funktioniert immer“
 - im Zweifelsfall legt man einfach sämtlichen Zustand auf die höchstpriore Ebene

■ Nachteile

- Breitbandwirkung
 - Es werden pauschal alle Unterbrechungsbehandlungen (Kontrollflüsse) auf und unterhalb der Zustandsebene verzögert
- Prioritätsverletzung
 - Es werden Kontrollflüsse höherer Priorität verzögert
- prophylaktisches Verfahren
 - Nachteile werden in Kauf genommen, obwohl die Wahrscheinlichkeit, dass tatsächlich eine relevante Unterbrechung eintrifft sehr klein ist.



- Ob die Nachteile erheblich sind, hängt ab von
 - Häufigkeit,
 - durchschnittlicher Dauer,
 - maximaler Dauerder Verzögerung.
- Kritisch ist vor allem die **maximale Dauer**
 - hat direkten Einfluss auf die anzunehmende Latenz
 - Wird die Latenz zu hoch, können Daten verloren gehen
 - *edge-triggered* Unterbrechungen gehen verloren
 - Daten werden zu langsam von EA-Gerät abgeholt

Fazit

Harte Synchronisation ist eher **ungeeignet** für die Konsistenzsicherung **komplexer Datenstrukturen**



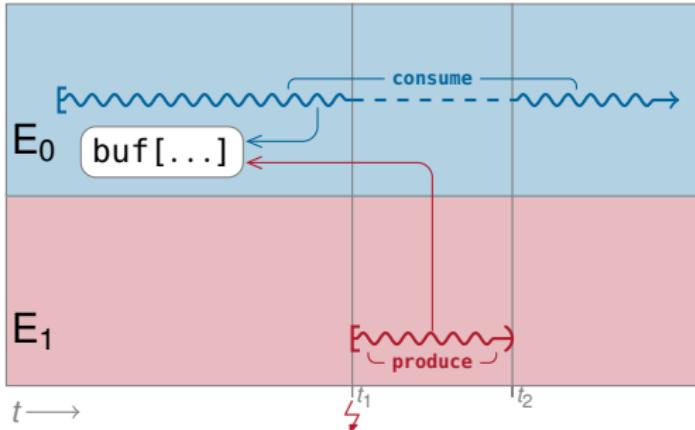
Einleitung
Prioritätsebenenmodell
Harte Synchronisation
Weiche Synchronisation
Prolog/Epilog-Modell
Zusammenfassung
Referenzen



Zugriff „von unten“ wird weich synchronisiert:
consume() liefert ein korrektes Ergebnis, auch wenn während der Abarbeitung produce() ausgeführt wurde.

```
char consume() {  
    ?  
}
```

```
void produce(char data) {  
    ?  
}
```



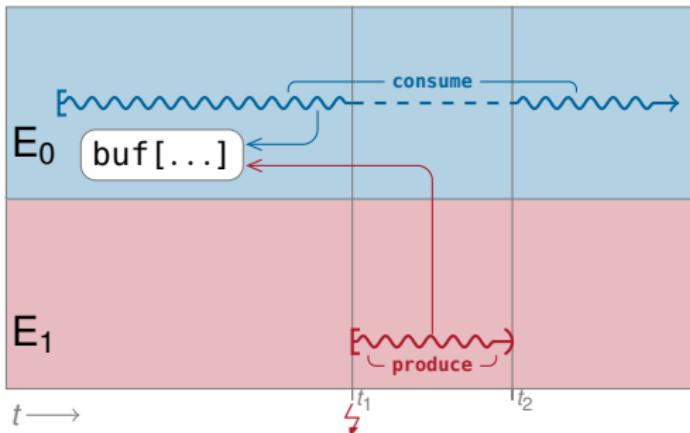
Zustand liegt (logisch) auf E_0

■ Konsistenzbedingung

- Ergebnis einer unterbrochenen Ausführung soll äquivalent sein zu dem einer sequentiellen Ausführung der Operation
 - *entweder consume() vor produce() oder consume() nach produce()*

■ Annahmen

- `produce()` unterbricht `consume()`
 - alle anderen Kombinationen kommen nicht vor
- `produce()` läuft immer durch (*run-to-completion*)



Kritisch ist der gemeinsam verwendete Zustand

```
// Pufferklasse in C++
class BoundedBuffer {
    char buf[SIZE]; int occupied; int nextin, nextout;
public:
    BoundedBuffer(): occupied(0), nextin(0), nextout(0) {}
    void produce(char data) {    // Unterbrechungsbehandlung:
        int elements = occupied;    // Elementzaehler merken
        if (elements == SIZE) return; // Element verloren
        buf[nextin] = data;        // Element schreiben
        nextin++; nextin %= SIZE;  // Zeiger weitersetzen
        occupied = elements + 1;   // Zaehler erhoehen
    }
    char consume() {            // normaler Kontrollfluss:
        int elements = occupied;    // Elementzaehler merken
        if (elements == 0) return 0; // Puffer leer, kein Ergebnis
        char result = buf[nextout]; // Element lesen
        nextout++; nextout %= SIZE; // Lesezeiger weitersetzen
        occupied = elements - 1;   // Zaehler erniedrigen
        return result;            // Ergebnis zurueckliefern
    }
};
```



Kritisch ist der gemeinsam verwendete Zustand

```
// Pufferklasse in C++
class BoundedBuffer {
    char buf[SIZE]; int occupied; int nextin; int nextout;
public:
    BoundedBuffer(): occupied(0), nextin(0), nextout(0) {}
    void produce(char data) {    // Unterbrechungsbehandlung:
        int elements = occupied;    // Elementzaehler merken
        if (elements == SIZE) return; // Element verloren
        buf[nextin] = data;        // Element schreiben
        nextin++; nextin %= SIZE;  // Zeiger weitersetzen
        occupied = elements + 1;   // Zaehler erhoehen
    }
    char consume() {            // normaler Kontrollfluss:
        int elements = occupied;    // Elementzaehler merken
        if (elements == 0) return 0; // Puffer leer, kein Ergebnis
        char result = buf[nextout]; // Element lesen
        nextout++; nextout %= SIZE; // Lesezeiger weitersetzen
        occupied = elements - 1;   // Zaehler erniedrigen
        return result;            // Ergebnis zurueckliefern
    }
};
```

Insbesondere Zustand,
auf den von beiden Seiten
schreibend zugegriffen wird.



Bounded Buffer – Alternative Implementierung

```
// Pufferklasse in C++ (alternativ)
class BoundedBuffer {
    char buf[SIZE]; int nextin, nextout;
public:
    BoundedBuffer(): nextin(0), nextout(0) {}
    void produce(char data) {

        if ((nextin + 1) % SIZE == nextout) return;
        buf[nextin] = data;
        nextin = (nextin + 1) % SIZE;

    }
    char consume() {

        if (nextout == nextin) return 0;
        char result = buf[nextout];
        nextout = (nextout + 1) % SIZE;

        return result;
    };
}
```

Diese alternative Implementierung kommt ohne gemeinsam beschriebenen Zustand aus.



Bounded Buffer – Alternative Implementierung

```
// Pufferklasse in C++ (alternativ)
class BoundedBuffer {
    char buf[SIZE]; int nextin, nextout;
public:
    BoundedBuffer(): nextin(0), nextout(0) {}
    void produce(char data) {

        if ((nextin + 1) % SIZE == nextout) return;
        buf[nextin] = data;
        nextin = (nextin + 1) % SIZE;

    }
    char consume() {

        if (nextout == nextin) return 0;
        char result = buf[nextout];
        nextout = (nextout + 1) % SIZE;

        return result;
    }
};
```

Allerdings gibt es hier jetzt Zustand, der von einer Seite gelesen und von der jeweils anderen beschrieben wird.

An genau diesen Stellen müssen wir prüfen, ob die Konsistenzbedingung gilt.



- Angenommen, die Unterbrechung von `consume()` erfolgt:

- aus der Sicht von `consume()`

- vor dem Lesen von `nextin`
 - nach dem Lesen von `nextin`

⇒ `consume()` nach `produce()`



⇒ `consume()` vor `produce()`



- aus der Sicht von `produce()`

- vor dem Schreiben von `nextout`
 - nach dem Schreiben von `nextout`

⇒ `produce()` vor `consume()`



⇒ `produce()` nach `consume()`



```
char consume() {  
    if (nextout == nextin) return 0;  
    char result = buf[nextout];  
    nextout = (nextout + 1) % SIZE;  
    return result;  
}
```

Konsistenzbedingung
ist in jedem Fall erfüllt!

```
void produce(char data) {  
    if ((nextin + 1) % SIZE == nextout) return;  
    buf[nextin] = data;  
    nextin = (nextin + 1) % SIZE;  
}
```



```
/* globale Zeitvariable */  
extern volatile time_t global_time;
```

```
/* Systemzeit abfragen */  
  
time_t time () {  
    return global_time;  
}
```

```
/* Unterbrechungs- */  
/* behandlung */  
void timerHandler () {  
    global_time++;  
}
```

h8300-hms-g++ (16-Bit-Architektur)

```
time:  
    mov global_time, %r0; lo  
    mov global_time+2, %r1; hi  
    ret
```

Problem:
Daten werden nicht
atomar gelesen.



- Konsistenzbedingung
 - Ergebnis einer unterbrochenen Ausführung soll äquivalent sein zu dem einer sequentiellen Ausführung der Operation
 - *entweder time() vor timerHandler() oder umgekehrt*
- Annahmen
 - timerHandler() unterbricht time()
 - alle anderen Kombinationen kommen nicht vor
 - timerHandler() läuft immer durch (*run-to-completion*)
- Lösungsansatz: In time() **optimistisch** herangehen
 1. lese Daten unter der Annahme, nicht unterbrochen zu werden
 2. überprüfe, ob Annahme zutraf – wurden wir unterbrochen?
 3. falls unterbrochen, setze neu auf ab Schritt 1



```
/* globale Zeitvariable */  
extern volatile time_t global_time;  
extern volatile bool interrupted;
```

```
/* Systemzeit abfragen */  
time_t time () {  
    time_t res;  
    do {  
        interrupted = false;  
        res = global_time;  
    } while (interrupted);  
    return res;  
}
```

```
/* Unterbrechungsbehandlung */  
void timerHandler () {  
    interrupted = true;  
    global_time++;  
}
```

Konsistenzbedingung ist
nun in jedem Fall erfüllt!



■ Vorteile

- Konsistenz ist sichergestellt (durch Unterbrechungstransparenz)
- Priorität wird nie verletzt
 - Kontrollflüsse der höherprioren Ebenen kommen immer durch
- Kosten entstehen entweder gar nicht oder nur im Konfliktfall
 - gar nicht ~ Beispiel Bounded Buffer
 - im Konfliktfall ~ optimistische Verfahren, Beispiel Systemzeit (zusätzliche Kosten durch Wiederaufsetzen)

■ Nachteile

- Lösungen häufig sehr komplex
 - Wenn man überhaupt eine Lösung findet, ist diese in der Regel schwer zu verstehen – und noch schwieriger zu verifizieren
- Lösungen häufig sehr fragil (bezüglich Randbedingungen)
 - Kleinste Änderungen können die Konsistenzgarantie zerstören
 - Codegenerierung des Compilers ist zu beachten
- Bei größeren Datenmengen steigen die Wiederaufsetz-Kosten



Fazit

- Weiche Synchronisation durch Unterbrechungs- transparenz ist **grundsätzlich erstrebenswert!**
- Es handelt sich bei den Algorithmen jedoch immer um **Speziallösungen für Spezialfälle.**
- Als allgemein verwendbares Mittel für die Sicherung **beliebiger Datenstrukturen** ist sie **nicht geeignet.**

Hinweis: Das Thema wird in „Betriebssystemtechnik“ im Sommersemester noch vertieft behandelt [BST].



Agenda

Einleitung

Prioritätsebenenmodell

Harte Synchronisation

Weiche Synchronisation

Prolog/Epilog-Modell

Ansatz

Implementierung

Bewertung

Verwandte Konzepte

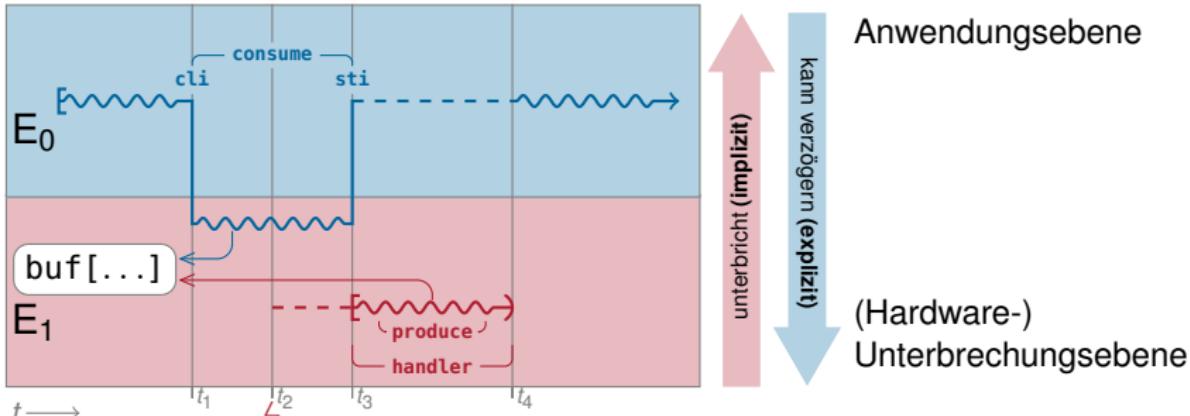
Zusammenfassung

Referenzen



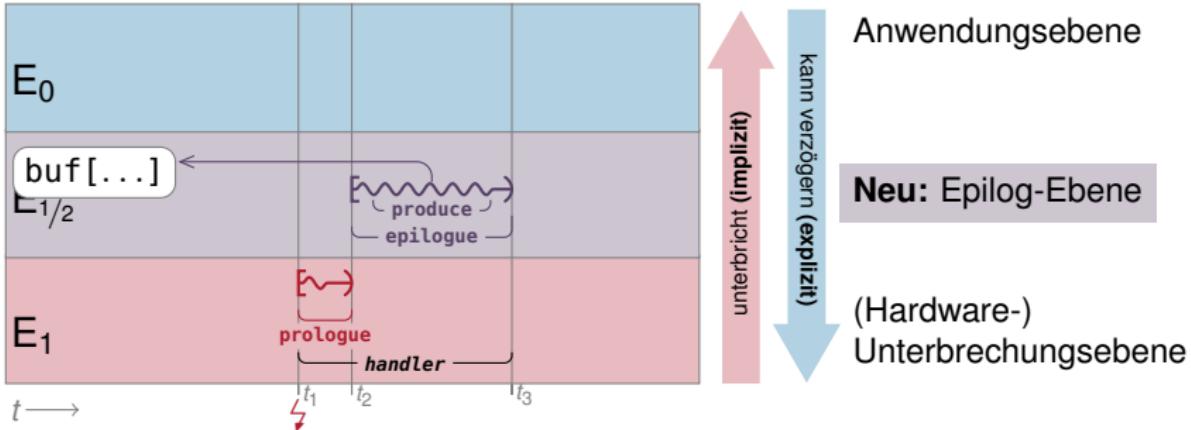
■ Reprise: Harte Synchronisation

- einfach, korrekt, „funktioniert immer“ ✓
- Hauptproblem ist die hohe Latenz ✗
 - Verzögerung bei **Zugriff auf den Zustand** aus höheren Ebenen
 - Verzögerung bei **Bearbeitung des Zustands** in der UB selbst
- letztlich dadurch verursacht, dass der Zustand (logisch) auf der/einer Hardwareunterbrechungsebene $E_{1\dots n}$ liegt.



Prolog/Epilog-Modell – Ansatz

- **Ansatz:** Latenzverbergung durch zusätzliche Ebene
 - Wir fügen eine weitere *logische Ebene* ein: $E_{1/2}$
 - $E_{1/2}$ liegt zwischen der Anwendungsebene E_0 und den UB-Ebenen $E_{1\dots n}$
 - Unterbrechungsbehandlung wird *zweigeteilt* in **Prolog** und **Epilog**
 - Prolog arbeitet auf Unterbrechungsebene $E_{1\dots n}$
 - Epilog arbeitet auf der neuen (Software-)Ebene $E_{1/2}$ (**Epilogebene**)
 - Zustand liegt (so weit wie möglich) auf der Epilogebene
 - eigentliche Unterbrechungsbehandlung wird nur noch kurz gesperrt



- Unterbrechungsbehandlungs Routinen werden zweigeteilt
 - beginnen im **Prolog** (immer)
 - werden fortgesetzt im **Epilog** (bei Bedarf)
- **Prolog** (↔ Hardwareunterbrechung)
 - läuft auf Hardwareunterbrechungsebene
 - hat damit Priorität über Anwendungsebene und Epilogebene
 - ist **kurz**, fast wenig oder gar keinen Zustand an
 - Üblicherweise wird nur der Hardware-Zustand gesichert und bestätigt
 - Unterbrechungen bleiben nur kurz gesperrt (↔ Latenzminimierung)
 - kann bei Bedarf einen Epilog für die weitere Verarbeitung anfordern
- **Epilog** (↔ Softwareunterbrechung)
 - läuft auf Epilogebene $E_{1/2}$ (zusätzliche Kontrollflussebene)
 - Ausführung erfolgt verzögert zum Prolog
 - erledigt die eigentliche Arbeit (↔ Latenzverbergung)
 - hat Zugriff auf größten Teil des Zustands
 - Zustand wird auf Epilogebene synchronisiert



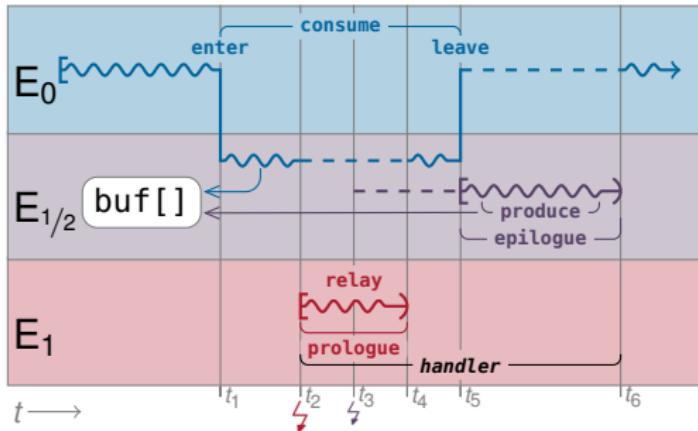
- Die Epilogebene wird (ganz oder teilweise) in **Software** implementiert
 - trotzdem handelt es sich um eine ganz normale Prioritätsebene des Ebenenmodells
 - es müssen daher auch dieselben Gesetzmäßigkeiten gelten
- Es gilt: Kontrollflüsse auf der Epilogebene $E_{1/2}$ werden
 1. **jederzeit unterbrochen** durch Kontrollflüsse der Ebenen $E_{1\dots n}$
 - ~ Prolog (Unterbrechungen) haben Priorität über Epilog
 2. **nie unterbrochen** durch Kontrollflüsse der Ebene E_0
 - ~ Epiloge haben Priorität über Anwendungskontrollflüsse
 3. **sequentialisiert** mit anderen Kontrollflüssen von $E_{1/2}$
 - ~ Anhängige Epiloge werden nacheinander abgearbeitet.
 - ~ Bei Rückkehr zur Anwendungsebene sind alle Epiloge abgearbeitet.



- Benötigt werden Operationen, um
 1. explizit die Epilogebene zu betreten: **enter()**
 - entspricht dem cli bei der harten Synchronisation
 2. explizit die Epilogebene zu verlassen: **leave()**
 - entspricht dem sti bei der harten Synchronisation
 3. einen Epilog anzufordern: **relay()**
 - entspricht dem Hochziehen der IRQ-Leitung beim PIC



Prolog/Epilog-Modell – Ablaufbeispiel



E_1 -Unterbrechungen werden nie gesperrt.

Aktivierungslatenz der Unterbrechungsbehandlung ist minimal.

- t_1 Anwendungskontrollfluss betritt Epiloge Ebene $E_{1/2}$ (`enter()`).
- t_2 Unterbrechung ↳ auf Ebene E_1 wird signalisiert ↷ Prolog wird ausgeführt.
- t_3 Prolog fordert Epilog für die nachgeordnete Bearbeitung an (`relay()` ↳).
- t_4 Prolog terminiert, unterbrochener $E_{1/2}$ -Kontrollfluss läuft weiter.
- t_5 Anwendungskontrollfluss verlässt die Epiloge Ebene $E_{1/2}$ (`leave`)
↗ zwischenzeitlich aufgelaufene Epiloge werden nun abgearbeitet.
- t_6 Epilog terminiert, Anwendungskontrollfluss fährt auf E_0 fort.



- Benötigt werden Operationen, um

1. explizit die Epilogebene zu betreten: **enter()**
 - entspricht dem cli bei der harten Synchronisation
2. explizit die Epilogebene zu verlassen: **leave()**
 - entspricht dem sti bei der harten Synchronisation
3. einen Epilog anzufordern: **relay()**
 - entspricht dem Hochziehen der IRQ-Leitung beim PIC

- Außerdem Mechanismen, um

4. anhängige Epiloge zu „merken“: **queue** (z. B.)
 - entspricht dem IRR (Interrupt-Request-Register) beim PIC
5. sicherzustellen, dass anhängige Epiloge abgearbeitet werden
 - entspricht bei der harten Synchronisation dem Protokoll zwischen CPU und PIC

Dieser Punkt muss etwas genauer betrachtet werden!



5. sicherzustellen, dass anhängige Epiloge abgearbeitet werden
 - entspricht bei der harten Synchronisation dem Protokoll zwischen CPU und PIC

Wann müssen anhängige Epiloge abgearbeitet werden?

Immer unmittelbar, bevor die CPU auf E_0 zurückkehrt!

1. bei explizitem Verlassen der Epilogebene mit `leave()`
 - während der Anwendungskontrollfluss auf $E_{1/2}$ gearbeitet hat könnten Epiloge aufgelaufen sein (↔ Sequentialisierung).
2. nach Abarbeitung des letzten Epilogs
 - während der Epilogabarbeitung könnten weitere Epiloge aufgelaufen sein (↔ Sequentialisierung).
3. wenn der **letzte** Unterbrechungsbehandler terminiert
 - während der Abarbeitung von $E_{1\dots n}$ -Kontrollflüssen könnten Epiloge aufgelaufen sein (↔ Priorisierung).



- Implementierungsvarianten
 - rein softwarebasiert
 - mit Hardwareunterstützung durch einen **AST** (☞ Übung, [BST]) (☞ [2, 3])
- Ein **AST** (*asynchronous system trap*) ist eine Unterbrechung, die (nur) durch Software angefordert werden kann.
 - z. B. durch Setzen eines Bits in einem bestimmten Register
 - ansonsten technisch vergleichbar mit einer Hardware-Unterbrechung
 - AST wird (im Gegensatz zu Traps/Exceptions) **asynchron** abgearbeitet
 - AST läuft auf eigener Unterbrechungsebene zwischen der Anwendungsebene und den Hardware-UBs (☞ unsere $E_{1/2}$)
 - Gesetzmäßigkeiten des Ebenenmodells gelten (AST-Ausführung ist verzögerbar, wird automatisch aktiviert, ...)
- Sicherstellung der Epilogabarbeitung wird damit sehr einfach!
 - Abarbeitung der Epiloge erfolgt im AST
 - ☞ und damit automatisch, bevor die CPU auf E_0 zurückkehrt
 - bleibt nur noch die Verwaltung der anhängigen Epiloge



- Beispiel TriCore: Implementierung mit AST
 - AST hier als Unterbrechung der E₁ konfiguriert (\Leftrightarrow unsere E_{1/2})
 - Geräteunterbrechungen laufen auf E_{2...n}

```
void enter() {
    CPU::setIRQL(1);           // betrete E1, verzoegere AST
}
void leave() {
    CPU::setIRQL(0);           // erlaube AST (anhaengiger
}                                // AST wurde jetzt abgearbeitet)
void relay(<Epilog>) {
    <haenge Epilog an queue an>
    CPU_SRC1::trigger();      // aktiviere Level-1 IRQ (AST)
}
void __attribute__((interrupt_handler)) irq1Handler() {
    while(<Epilog in queue>) {
        <entferne Epilog aus queue>
        <arbeite Epilog ab>
    }
}
```



■ Beispiel TriCore: Implementierung mit AST

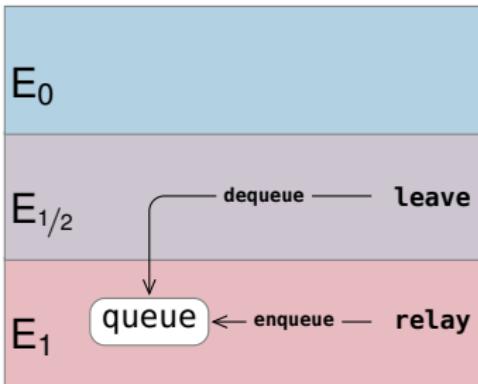
- AST hier als Unterbrechung der E_1 konfiguriert (\Leftrightarrow unsere $E_{1/2}$)
- Geräteunterbrechungen laufen auf $E_{2\dots n}$

```
void enter() {  
    CPU::setIRQL(1);           // b  
}  
void leave() {  
    CPU::setIRQL(0);           // e  
}  
void relay(<Epilog>) {  
    <haenge Epilog an queue an>  
    CPU_SRC1::trigger();       // aktiviere Level-1 IRQ (AST)  
}  
void __attribute__((interrupt_handler)) irq1Handler() {  
    while(<Epilog in queue>) {  
        <entferne Epilog aus queue>  
        <arbeite Epilog ab>  
    } }  
Bietet die Hardware (wie z. B.  
IA-32) kein AST-Konzept, so  
kann man dieses in Software  
nachbilden.  
Näheres dazu in der Übung.
```



Prolog/Epilog-Modell – Ziel erreicht?

- Kern-Zustand kann jetzt auf Epilog-Ebene verwaltet und synchronisiert werden.
 - Hardware-UBs müssen nicht (mehr) gesperrt werden!
- Ein Problem bleibt noch: Die Epilog-Warteschlange
 - Zugriff erfolgt aus Prologen und der Epilog-Ebene
 - muss also entweder hart synchronisiert werden (im Bild)
 - oder man sucht eine Speziallösung mit weicher Synchronisation



Harte Synchronisation erscheint hier **akzeptabel**, da die Sperrzeit (\Leftrightarrow Ausführungszeit von `dequeue()`) kurz und **deterministisch** ist.

Eine Lösung mit **weicher Synchronisation** (z. B. [6]) wäre natürlich schöner! \rightsquigarrow [BST]



■ Vorteile

- Konsistenz ist sichergestellt
(durch Synchronisation auf Epilog-Ebene)
- Programmiermodell entspricht dem (einfach verständlichen) Modell der harten Synchronisation
- Auch komplexer Zustand kann synchronisiert werden
 - ohne das dabei Unterbrechungsanforderungen verloren gehen
 - ermöglicht es, den gesamte BS-Kern auf Epilog-Ebene zu schützen

■ Nachteile

- Zusätzliche Ebene führt zu zusätzlichem Overhead
 - Epilogaktivierung könnte länger dauern als direkte Behandlung
 - Komplexität für den BS-Entwickler wird erhöht
- Unterbrechungsperren lassen sich nicht vollständig vermeiden
 - Gemeinsamer Zustand von Pro- und Epilog muss weiter hart oder weich synchronisiert werden



Fazit

- Das Prolog/Epilog-Modell ist ein **guter Kompromiss** für die Synchronisation des Kernzustands.
- Es ist auch für die Konsistenzsicherung **komplexer Datenstrukturen geeignet**



- UNIX: top/bottom half [4]
 - Aktivitäten der bottom half (→ E₁) sind asynchron zu den Aktivitäten der top half (→ E_{1/2}) und dürfen keine Systemfunktionen aufrufen
- Windows: ISRs / deferred procedure calls (DPCs) [7]
 - Unterbrechungsbehandler (→ Prolege) können DPCs (→ Epiloge) in eine Warteschlange einhängen. Diese wird verzögert abgearbeitet, bevor die CPU auf Faden-Ebene zurückkehrt
- Linux: top halves / bottom halves, tasklets [1, 5]
 - Zu jedem Unterbrechungsbehandler (ISR) gibt es ein Bit in einer Bitmaske, durch das eine verzögerte bottom half (BH → Epilog) angefordert werden kann. Die BHs werden vor dem Verlassen des Kerns ausgeführt.
 - Neuere Linux-Kerne verwenden tasklets, vgl. mit Windows DPCs
- eCos: ISRs / deferred service routines (DSRs)
- ...

Nahezu alle Betriebssysteme, die Unterbrechungsbehandlung verwenden, bieten auch eine „Epilog-Ebene“.



Agenda

Einleitung
Prioritätsebenenmodell
Harte Synchronisation
Weiche Synchronisation
Prolog/Epilog-Modell
Zusammenfassung
Referenzen



- Konsistenzsicherung im BS-Kern
 - muss anders erfolgen als zwischen Prozessen – einseitig
 - Kontrollflüsse arbeiten auf verschiedenen Prioritätsebenen
- Maßnahmen zur Konsistenzsicherung
 - harte Synchronisation (durch Unterbrechungssperren)
 - einfach, jedoch negative Auswirkungen auf Latenz
 - Unterbrechungsanforderungen können verloren gehen
 - weiche Synchronisation (durch Unterbrechungstransparenz)
 - gut und effizient, jedoch nur in Spezialfällen möglich
 - Implementierung kann sehr komplex werden
 - Prolog/Epilog-basierte Synchronisation (Zweiteilung der Unterbrechungsbehandlung)
 - guter Kompromiss
 - Stand der Technik in heutigen Betriebssystemen



Beachte: Unterbrechungsbehandlung \neq Parallelität

- Techniken funktionieren (so) nur bei echter Unterbrechungsemantik: A und UB werden auf **demselben** Prozessor ausgeführt
- Wird die UB „echt parallel“ (auf einem weiteren Prozessor) ausgeführt, kommt es zu Problemen
 - Annahmen des Prioritätsebenenmodells gelten nicht mehr! (Sequentialisierung, Priorisierung, *run-to-completion*)
 - Asymmetrie (UB unterbricht A) ist nicht länger gegeben (weiche Synchronisation wird dadurch viel schwieriger)
- Zusätzlich erforderlich: **Inter-Prozessor-Synchronisation**
 - „hart“ \rightarrow zweiseitig blockierend, z. B. mit *Spin-Locks* \rightsquigarrow Übung
 - „weich“ \rightarrow algorithmisch nichtblockierend (**schwer!**) \rightsquigarrow [BST]



- [1] Daniel P. Bovet and Marco Cesati. *Understanding the Linux Kernel*. O'Reilly, 2001. ISBN: 0-596-00002-2.
- [2] Digital Equipment Corporation. *VAX-11 Architecture Reference Manual*. Document Number EK-VAXAR-RM-001. Digital Equipment Corporation. Maynard, MA, USA: Digital Press, May 1982.
- [3] Samuel J. Leffler, Marshall Kirk McKusick, Michael J. Karels, et al. *The Design and Implementation of the 4.3 BSD UNIX Operating System*. Addison-Wesley, May 1989. ISBN: 0-201-06196-1.
- [4] John Lions. *Lions' Commentary on UNIX (6th Edition)*. Peer-to-Peer Communications Inc., 1977. ISBN: 978-1573980135.
- [5] Robert Love. *Linux Kernel Development (2nd Edition)*. Novell Press, 2005. ISBN: 978-0672327209.
- [6] Friedrich Schön, Wolfgang Schröder-Preikschat, Olaf Spinczyk, et al. "On Interrupt-Transparent Synchronization in an Embedded Object-Oriented Operating System". In: *Proceedings of the 3rd IEEE International Symposium on Object-Oriented Real-Time Distributed Computing (ISORC '00)*. (Newport Beach, CA, USA). IEEE Computer Society Press, Mar. 2000, pp. 270–277. DOI: [10.1109/ISORC.2000.839540](https://doi.org/10.1109/ISORC.2000.839540).



- [BST] Wolfgang Schröder-Preikschat. *Betriebssystemtechnik*. Vorlesung mit Übung. Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg, Lehrstuhl für Informatik 4, 2010 (jährlich). URL:
http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/SS10/V_BST.
- [SP] Wolfgang Schröder-Preikschat. *Systemprogrammierung*. Vorlesung mit Übung. Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg, Lehrstuhl für Informatik 4, 2009 (jährlich). URL:
http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/WS09/V_SP.
- [7] David A. Solomon and Mark Russinovich. *Inside Microsoft Windows 2000 (3rd Edition)*. Microsoft Press, 2000. ISBN: 3-86063-630-8.

