

# Echtzeitsysteme

Physikalisches Objekt  $\leftrightarrow$  Kontrollierendes Rechensystem

Peter Ulbrich

Lehrstuhl Informatik 4

14. Oktober 2014

# Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Fallbeispiel Quadrocopter
  - Kontrolliertes Objekt
  - Kontrollierendes Rechensystem
  - Zusammenspiel
  - Rolle der Echtzeitanwendung
- 3 Programmunterbrechung
  - synchron vs. asynchron
  - Ausnahmebehandlung
  - Zustandssicherung
- 4 Zusammenfassung

# Fragestellungen

- Welche Berührungspunkte gibt es zwischen dem physikalischen Objekt und dem kontrollierenden Echtzeitsystem?
  - Woher stammen die **Terminvorgaben** für das Echtzeitrechnungssystem?
- Welche Rolle spielt überhaupt die **Echtzeitanwendung**?
  - Wie ist sie in das Echtzeitrechnungssystem eingepasst?
  - Welche Elemente gehören noch zum kontrollierenden Rechnungssystem?
- Was beeinflusst das Laufzeitverhalten der Echtzeitanwendung?
  - Was muss man für die Beurteilung der Rechtzeitigkeit betrachten?
  - Welche Rolle spielen beispielsweise **Unterbrechungen**?
  - Wie hoch sind die **Verwaltungsgemeinkosten** von Unterbrechungen?

# Gliederung

## 1 Überblick

## 2 Fallbeispiel Quadrokoopter

- Kontrolliertes Objekt
- Kontrollierendes Rechensystem
- Zusammenspiel
- Rolle der Echtzeitanwendung

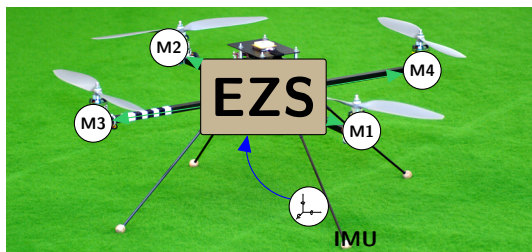
## 3 Programmunterbrechung

- synchron vs. asynchron
- Ausnahmebehandlung
- Zustandssicherung

## 4 Zusammenfassung

# Aufbau des Demonstrators

Eine elementare Kontrollschleife: Die Fluglageregelung



Quadrocopter sind **inhärent instabil**  $\leadsto$  ständige, aktive Kontrolle  
**Aufgabe** des Echtzeitsystems: **Fluglageregelung** (Stabilisierung)

- Bewegung im Raum bestimmen (engl. **i**nertial **m**asurement **u**nit)
- Vorgabe der Motor- und damit der Rotordrehzahl

$\leadsto$  Setzt sich zusammen aus: **Objekt**, **Rechensystem**, **Anwendung**

# Kontrolliertes Objekt

Schrittfunktion (engl. *step function*) und Antwortfunktion (engl. *response function*)

Die **Schrittfunktion** verändert den Zustand des kontrollierten Objekts, die Zustandsänderung wird durch die **Antwortfunktion** beschrieben.

Eine **Änderung der Rotordrehzahl** des Quadrokopter beeinflusst dessen **Lage im Raum**, bis ein **Gleichgewicht** zwischen Sollzustand und tatsächlichem Zustand hergestellt wurde:

- **Wie lange dauert es** bis zum Gleichgewicht?  $\leadsto$  **Objektdynamik**
  - Gewicht, Leistungsfähigkeit der Motoren, Bauart der Rotorblätter, ...

**Zeitparameter** zur Charakterisierung der Schritt-/Antwortfunktion:

$d^{object}$  Zeitdauer bis sich die Lage des Quadrokopter zu ändern beginnt

- hervorgerufen durch die (initiale) Trägheit des Objektes
- auch als Prozessverzögerung (engl. *process lag*) bezeichnet

$d^{rise}$  Zeitdauer bis zum (erneuten) Gleichgewicht

# Kontrollierendes Rechensystem

## Echtzeitrechensystem

Die Lage des Quadrokopter wird zyklisch abgetastet, um Abweichungen der aktuellen Lage von der Gleichgewichtslage zu erkennen:

$d^{sample}$  Zeitabstand (konstant) zwischen zwei Abtastungen

- analoge auf digitale Werte abbilden  $\leadsto$  A/D-Wandlung
- Faustregel:  $d^{sample} < (d^{rise}/10)$ 
  - quasi-kontinuierliches Verhalten des diskreten Systems

$f^{sample}$  Abtastfrequenz, entspricht  $1/d^{sample}$

Abweichung (Ist-/Sollwert) bestimmen und dem Regelungsalgorithmus zur Berechnung des neuen Stellwertes zuführen:

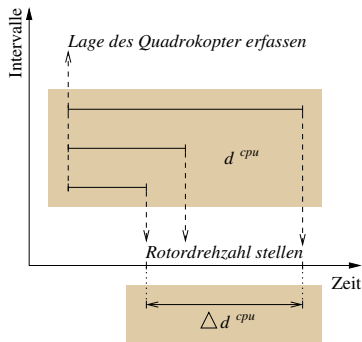
$d^{cpu}$  Zeitdauer bis zur Ausgabe des neuen Stellwertes

- digitale auf analoge Werte abbilden  $\leadsto$  D/A-Wandlung
- Randbedingung:  $d^{cpu} < d^{sample}$

$\Delta d^{cpu}$  Differenz zwischen Minimum und Maximum von  $d^{cpu}$

# Kontrollierendes Rechensystem (Forts.)

Schwankung (engl. *jitter*) in den Messergebnissen



$d^{cpu}$  ist trotz konstantem Rechenaufwand zur Stellwertbestimmung variabel

- verdrängende Einplanung
- überlappende Ein-/Ausgabe
- Programmunterbrechungen
- Busüberlastung, DMA

$\Delta d^{cpu}$  fügt Unschärfe zum Zeitpunkt der Lagebestimmung hinzu

- bewirkt zusätzlichen Fehler
- beeinträchtigt die Dienstgüte

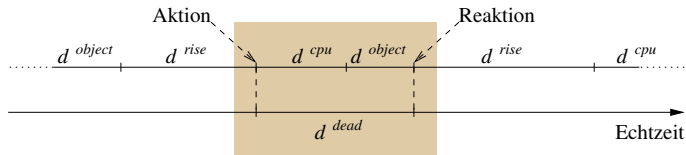
- **unbekannte variable Verzögerungen** können bei der Regelung nicht kompensiert werden, aber bekannte konstante Verzögerungen
- Randbedingung:  $\Delta d^{cpu} \ll d^{cpu}$

# Kontrolliertes Objekt $\leftrightarrow$ Kontrollierendes Rechensystem

Totzeit des offenen Regelkreises

$d^{dead}$  Zeitintervall zwischen Start der Aktion zur Stellwertberechnung und Wahrnehmung einer Reaktion nach erfolgter Steuerung

- setzt sich zusammen aus  $d^{cpu}$  und  $d^{object}$ , d.h.:
  - 1 der Implementierung des kontrollierenden Rechensystems
  - 2 der Dynamik des kontrollierten Objektes

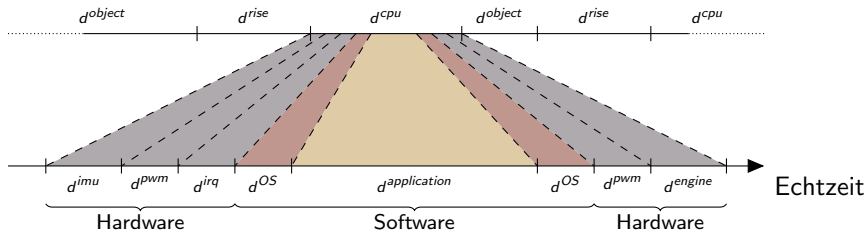


- beeinträchtigt Güte und **Stabilität** der Kontrollschleife
  - insbesondere in Anbetracht der mit  $d^{cpu}$  gegebenen Varianz
- gibt eine relative Ungewissheit über die erzielte Wirkung

# Vorgänge im Rechengesystem – Echtzeitanwendung

Aus welchen Komponenten setzt sich  $d^{cpu}$  zusammen?

Das kontrollierende Rechengesystem setzt sich aus verschiedenen Sensoren, Peripherie-Elementen und Softwarekomponenten zusammen.



☞ **Alle Komponenten** eines Echtzeitsystems müssen bedacht werden!

**Sensoren/Aktoren** Abtastzeit ( $\sim d^{imu}$ ), Motorleistung ( $\sim d^{engine}$ )

**Mikrocontroller** Signalverarbeitung ( $\sim d^{pwm}$ ), IRQ ( $\sim d^{irq}$ )

**Betriebssystem** Unterbrechungslatenz, Kontextwechsel ( $\sim d^{OS}$ )

**Anwendung** Steuerung, Regelung ( $\sim d^{application}$ )

# Zeitbedarf im kontrollierenden Rechensystem

Welche Komponenten benötigen wie viel Zeit?

Häufig ist eine eigenständige Beurteilung des Zeitbedarfs nicht möglich, Herstellerangaben ermöglichen die Abschätzung des **schlimmsten Falls**.

$d^{imu}$  Gyroskop ITG-3200 – Abtastrate: 4 Hz – 8 kHz [1]

$d^{adc}$  Infineon TriCore ADC: 280 ns – 2,5  $\mu$ s @ 10 Bit [2]

$d^{irq}$  Infineon TriCore Arbitrierung: 5 - 11 Takte @ 150 MHz [2]

$d^{OS}$  CiAO OS Fadenwechsel:  $\leq$  219 Takte @ TriCore (50 MHz) [3]

Alleine die **Anwendung** kann (fast) komplett kontrolliert werden.<sup>1</sup>

---

<sup>1</sup>Lässt man zugeliferte Bibliotheksfunktionen oder zugekaufte Codegeneratoren außer Acht.


# Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Fallbeispiel Quadrocopter
  - Kontrolliertes Objekt
  - Kontrollierendes Rechensystem
  - Zusammenspiel
  - Rolle der Echtzeitanwendung
- 3 Programmunterbrechung
  - synchron vs. asynchron
  - Ausnahmebehandlung
  - Zustandssicherung
- 4 Zusammenfassung

# Zeitliches Verhalten von Echtzeitanwendungen

Welche Elemente beeinflussen das zeitliche Verhalten einer Echtzeitanwendung?

- Welche Elemente müssen betrachtet werden?
  - Kann man sich auf die Echtzeitanwendung selbst beschränken?
  - Kann das Betriebssystem oder das Laufzeitsystem ignoriert werden?
  - Wie stark hängt dies vom verwendeten Prozessor ab?
- Auf welcher Ebene muss man diese Betrachtung durchführen?
  - Genügt es eine hohe Abstraktionsebene heranzuziehen?
  - Wo entscheidet sich das zeitliche Ablaufverhalten?

 exemplarische Illustration anhand von Programmunterbrechungen

# Unterbrechungsarten

Zwei Arten von Programmunterbrechungen werden unterschieden:

**synchron** die „Falle“ (engl. *trap*)

**asynchron** die „Unterbrechung“ (engl. *interrupt*)

Unterschiede ergeben sich hinsichtlich. . .

- Quelle
- Synchronität
- Vorhersagbarkeit
- Reproduzierbarkeit

👉 Behandlung ist zwingend und grundsätzlich prozessorabhängig

Wiederholung/Vertiefung empfohlen. . .


- zu Unterbrechungen siehe auch „Betriebssystemtechnik“ [4]

# Synchrone Programmunterbrechung

- unbekannter Befehl, falsche Adressierungsart oder Rechenoperation
- Systemaufruf, Adressraumverletzung, unbekanntes Gerät

*Trap*  $\mapsto$  synchron, vorhersagbar, reproduzierbar

- geschieht abhängig vom Arbeitszustand des laufenden Programms:
  - unverändertes Programm, mit den selben Eingabedaten versorgt
  - auf ein und dem selben Prozessor zur Ausführung gebracht
- die Unterbrechungsstelle im Programm ist vorhersehbar

 die Programmunterbrechung/-verzögerung ist deterministisch

# Asynchrone Programmunterbrechung

- Signalisierung „externer“ Ereignisse
- Beendigung einer DMA- bzw. E/A-Operation

*Interrupt*  $\mapsto$  asynchron, unvorhersagbar, nicht reproduzierbar

- tritt unabhängig vom Arbeitszustand des laufenden Programms auf:
  - hervorgerufen durch einen „externen Prozess“ (z.B. ein Gerät)
  - ein Ereignis signalisierend
- die Unterbrechungsstelle im Programm ist nicht vorhersehbar

☞ die Programmunterbrechung/-verzögerung ist **nicht deterministisch**

# Trap/Interrupt $\leadsto$ Ausnahmesituationen

**Ereignisse**, oftmals unerwünscht aber nicht immer eintretend:

- Signale von der Peripherie (z.B. E/A, Zeitgeber oder „Wachhund“)
- Wechsel der Schutzdomäne (z.B. Systemaufruf)
- Programmierfehler (z.B. ungültige Adresse)
- unerfüllbare Speicheranforderung (z.B. bei Rekursion)
- Einlagerung auf Anforderung (z.B. beim Seitenfehler)
- Warnsignale von der Hardware (z.B. Energiemangel)

**Ereignisbehandlung**, die problemspezifisch zu gewährleisten ist:

- als Ausnahme während der „normalen“ Programmausführung

# Ausnahmebehandlung

## Abrupter Zustandswechsel

Programmunterbrechungen implizieren **nicht-lokale Sprünge**:

- vom  $\left\{ \begin{array}{c} \text{unterbrochenen} \\ \text{behandelnden} \end{array} \right\}$  zum  $\left\{ \begin{array}{c} \text{behandelnden} \\ \text{unterbrochenen} \end{array} \right\}$  Programm

Sprünge (und Rückkehr davon), die **Kontextwechsel** nach sich ziehen:

- erfordert Maßnahmen zur Zustandssicherung/-wiederherstellung
- Mechanismen dazu liefert das behandelnde Programm selbst
  - bzw. eine tiefer liegende Systemebene (Betriebssystem, CPU)

☞ der **Prozessorstatus** unterbrochener Programme muss invariant sein

# Zustandssicherung

Prozessorstatus invariant halten

**Hardware** (CPU) sichert einen Zustand minimaler Größe<sup>2</sup>

- Statusregister (SR)
- Befehlszeiger (engl. *program counter*, PC)

**Software** (Betriebssystem/Kompilierer) sichert den restlichen Zustand

- alle  $\left\{ \begin{array}{c} \text{dann noch ungesicherten} \\ \text{flüchtigen} \\ \text{im weiteren Verlauf verwendeten} \end{array} \right\}$  CPU-Register

👉 je nach CPU werden dabei wenige bis sehr viele Daten(bytes) bewegt

---

<sup>2</sup>Möglicherweise aber auch den kompletten Registersatz.

# Prozessorstatus sichern und wiederherstellen

Unabhängigkeit von der Sprachebene der Behandlungsprozedur

... alle dann noch ungesicherten CPU-Register:

Zeile

1:

2:

3:

4:

5:

x86

train:

pushal

call handler

popal

iret

m68k

train:

moveml d0-d7/a0-a6,a7@-

jsr handler

moveml a7@+,d0-d7/a0-a6

rte

**train** (trap/interrupt):

- Arbeitsregisterinhalte im RAM sichern (2) und wiederherstellen (4)
- Unterbrechungsbehandlung durchführen (3)
- Ausführung des unterbrochenen Programms wieder aufnehmen (5)

# Prozessorstatus sichern und wiederherstellen (Forts.)

Abhängigkeit von der Sprachebene der Behandlungsprozedur

... alle **flüchtigen Register**<sup>3</sup> (engl. *volatile register*) der CPU:

## x86

```
train:
    pushl %edx
    pushl %ecx
    pushl %eax
    call  handler
    popl  %eax
    popl  %ecx
    popl  %edx
    iret
```

## m68k

```
train:
    moveml d0-d1/a0-a1,a7@-
    jsr handler
    moveml a7@+,d0-d1/a0-a1
    rte
```

---

<sup>3</sup>Register, deren Inhalte nach Rückkehr von einem Prozeduraufruf verändert worden sein dürfen: festgelegt in den **Prozedurkonventionen** des Kompilers.

# Prozessorstatus sichern und wiederherstellen (Forts.)

Abhängigkeit von den Eigenschaften des Kompilierers

... alle im weiteren Verlauf verwendeten CPU-Register:

```
gcc
void __attribute__((interrupt)) train () {
    handler();
}
```

`__attribute__((interrupt))`

- Generierung der speziellen Maschinenbefehle durch den **Kompilierer**
  - zur Sicherung/Wiederherstellung der Arbeitsregisterinhalte
  - zur Wiederaufnahme der Programmausführung
- nicht jeder „Prozessor“ (für C/C++) implementiert dieses Attribut

# Aktivierungsblock (engl. *activation record*)

Sicherung/Wiederherstellung nicht-flüchtiger Register (engl. *non-volatile register*)

## Türme von Hanoi

```
void hanoi (int n, char from, char to, char via) {  
    if (n > 0) {  
        hanoi(n - 1, from, via, to);  
        printf("schleppe Scheibe %u von %c nach %c\n", n, from, to);  
        hanoi(n - 1, via, to, from);  
    }  
}
```

Aufwand je nach CPU, Prozedur, Kompilierer: `gcc -O6 -S hanoi.c`

### hanoi()-Eintritt

```
pushl %ebp  
movl %esp,%ebp  
pushl %edi  
pushl %esi  
pushl %ebx  
subl $12,%esp
```

### hanoi()-Austritt

```
leal -12(%ebp),%esp  
popl %ebx  
popl %esi  
popl %edi  
popl %ebp  
ret
```

Für eine Prozedur aufrufende Ebene **inhaltsinvariante Register** der CPU, deren Inhalte jedoch innerhalb einer aufgerufenen Prozedur verändert werden:

`gcc/x86 ~ ebp, edi, esi, ebx`

# Verwaltungsgemeinkosten des schlimmsten Falls

(engl. **w**orst-case **a**dministrative **o**verhead, WCAO)

**Latenz** ... bis zum Start der Unterbrechungsbehandlung:

- ① Annahme der Unterbrechung durch die Hardware
- ② Sicherung der Inhalte der (flüchtigen) CPU-Register
- ③ Aufbau des Aktivierungsblocks der Behandlungsprozedur

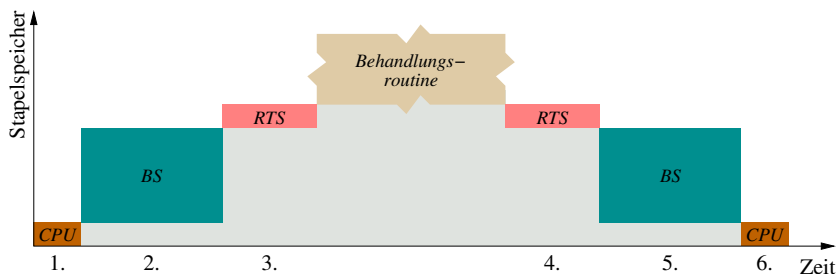
... bis zur Fortführung des unterbrochenen Programms:

- ④ Abbau des Aktivierungsblocks der Behandlungsprozedur
- ⑤ Wiederherstellung der Inhalte der (flüchtigen) CPU-Register
- ⑥ Beendigung der Unterbrechung

👉 **Zeitpunkte** und **Häufigkeit** der Gemeinkosten sind i. A. unbestimmbar

# Verwaltungsgemeinkosten des schlimmsten Falls (Forts.)

## Speicherplatz vs. Laufzeit



Systemkonstanten bzw. **Werte mit fester oberer Schranke** sind gefordert:

- CPU resp. Hardware
- Betriebssystem (BS), Laufzeitsystem (engl. *run-time system*, RTS)
- „Anwendung“ (Behandlungsroutine)

# Gliederung

## 1 Überblick

## 2 Fallbeispiel Quadrocopter

- Kontrolliertes Objekt
- Kontrollierendes Rechensystem
- Zusammenspiel
- Rolle der Echtzeitanwendung

## 3 Programmunterbrechung

- synchron vs. asynchron
- Ausnahmebehandlung
- Zustandssicherung

## 4 Zusammenfassung

# Resümee

**Zusammenspiel** Kontrolliertes Objekt  $\leftrightarrow$  Kontrollierendes Rechensystem

- die **Objektdynamik** definiert den zeitlichen Rahmen durch Termine
- die Echtzeitanwendung muss diese Termine einhalten
- ihr Anteil am kontrollierenden Rechensystem ist eher gering

**Programmunterbrechung** in synchroner oder asynchroner Ausprägung

- beeinflussen den Ablauf der Echtzeitanwendung
- Zustandssicherung, Verwaltungsgemeinkosten des schlimmsten Falls

# Literaturverzeichnis

- [1] INC., I. :  
*ITG-3200 Product Specification Revision 1.4.*  
<http://invensense.com/mems/gyro/documents/PS-ITG-3200A.pdf>, 2010. –  
Data Sheet
- [2] INFINEON TECHNOLOGIES AG (Hrsg.):  
*TC1796 User's Manual (V2.0).*  
St.-Martin-Str. 53, 81669 München, Germany: Infineon Technologies AG, Jul. 2007
- [3] LOHMANN, D. ; HOFER, W. ; SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. ; STREICHER, J. ; SPINCZYK, O. :  
CiAO: An Aspect-Oriented Operating-System Family for Resource-Constrained Embedded Systems.  
In: *Proceedings of the 2009 USENIX Annual Technical Conference.*  
Berkeley, CA, USA : USENIX Association, Jun. 2009. –  
ISBN 978-1-931971-68-3, S. 215-228
- [4] SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. :  
*Betriebssystemtechnik.*  
<http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/BST>, 2009. –  
Lecture Notes