

Echtzeitsysteme

Abfertigung periodischer Echtzeitsysteme

Fabian Scheler

Lehrstuhl Informatik 4

04. November 2014

Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Periodische Aufgaben
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
- 4 Zeitgesteuerte Ausführung
- 5 Zusammenfassung

Fragestellungen

- Was zeichnet **periodische Echtzeitsysteme** aus?
 - Welches **Vorabwissen** ist in solchen Systemen verfügbar?
 - Reicht dies aus, um **sinnvolle Anwendungen** umzusetzen?
 - Welchen **Restriktionen** unterliegen solche Echtzeitsysteme?
- Basismechanismen für die Abarbeitung periodischer Jobs
 - **Ereignisgesteuerte Ausführung**
 - ereignisorientierte Einplanung
 - feste und dynamische Prioritäten
 - Berechnungskomplexität: Ablaufabelle vs. Ablaufliste
 - **Zeitgesteuerte Ausführung**
 - „*Busy Loop*“ vs. Ablaufabellen
 - zeitgesteuerte Abfertigung von Arbeitsaufträgen

Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Periodische Aufgaben
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
- 4 Zeitgesteuerte Ausführung
- 5 Zusammenfassung

Periodische Aufgabe (engl. *periodic task*)

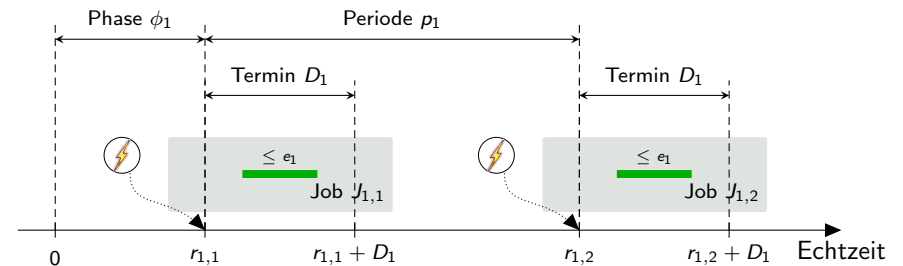
Vorabwissen

Aufgaben, die in (halb-) regelmäßigen Zeitintervallen kontinuierlich eine vorgegebene Systemfunktion erbringen¹. Jede periodische Aufgabe $T_i = (p_i, e_i, D_i, \phi_i)$ ist eine Abfolge von Arbeitsaufträgen mit

- p_i der Periode (engl. *period*)
- e_i der maximalen Ausführungszeit (WCET)
- D_i dem relativen Termin (engl. *deadline*)
- ϕ_i der Phase (engl. *phase*)

¹Nach [1] ist eine periodische Aufgabe nicht wirklich periodisch, da die Abstände zwischen den Auslösezeiten (engl. *interrelease time*) eines Arbeitsauftrags einer periodischen Aufgabe nicht der Periode selbst entsprechen müssen. Anderswo werden solche Aufgaben verschiedentlich als sporadische Aufgaben bezeichnet.

Periodische Aufgaben auf der Echtzeitachse



Ausführungszeit e_i maximale Ausführungszeit aller Jobs $J_{i,j}$ in T_i

relativer Termin D_i maximale Zeitspanne zwischen Auslösezeit $r_{i,j}$ und Fertigstellung eines Jobs $J_{i,j}$ in T_i

Periode p_i minimale Länge aller Zeitintervalle $[r_{i,j}; r_{i,j+1}]$ zwischen den Auslösezeiten der Jobs in T_i

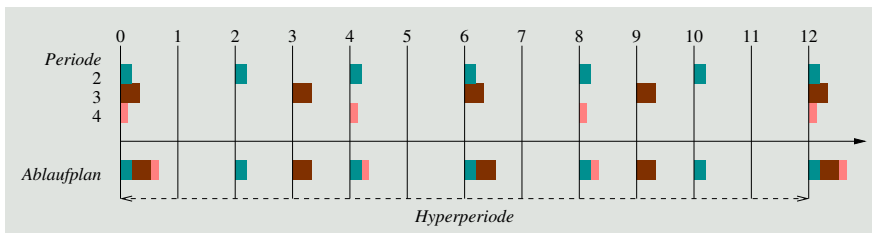
Phase ϕ_i Auslösezeit $r_{i,1}$ des ersten Jobs $J_{i,1}$ in T_i

Hyperperiode

Mix verschiedener Aufgaben mit unterschiedlichen Perioden

Zeitintervall, in dem alle periodischen Aufgaben (mindestens einmal) durchgelaufen sind und erneut zusammen zur Ausführung anstehen:

- **Hyperperiode H** , das kleinste gemeinsame Vielfache aller Perioden
- führt ggf. zu **Schwankungen in den Einlastungszeiten**



- maximale Anzahl aller Arbeitsaufträge in H ist $\sum_{i=1}^n H/p_i$
 - im vorliegenden Beispiel: $(12/2) + (12/3) + (12/4) = 13$

Periodische Echtzeitsysteme in der Praxis

Kann man Echtzeitsysteme ausschließlich aus periodischen Aufgaben aufbauen?

Echtzeitrechnungssysteme berechnen Stellwerte für Aktoren oft ohne ein zugrunde liegendes konventionelles (analoges) Kontrollsystem

- das kontrollierte Objekt erfährt dann eine **direkte digitale Kontrolle**
- die Kontrollanwendungen zeigen dabei eine hohe **Regelmäßigkeit**
 - eine meist endlose Sequenz von Kontrollperioden

Rückgekoppelte Kontrollschleife (engl. *feedback control loop*)

initialisiere Stellwert;

initialisiere Zeitgeber und Unterbrecher;

bei Zeitgeberunterbrechung **erledige** /* abtasten, regeln, steuern */

A/D-Wandlung der Echtzeitinstanz, Echtzeitabbild ziehen;

Echtzeitdatenbasis aktualisieren, neuen Stellwert berechnen;

D/A-Wandlung des Stellwerts, Echtzeitinstanz verändern;

basta.

Periodische Echtzeitsysteme in der Praxis (Forts.)

Kann man Echtzeitsysteme ausschließlich aus periodischen Aufgaben aufbauen?



periodische Regelungsaufgaben:

alle 3 ms z.B. Sensorabtastung, Sensordatenfusion, Fluglageregelung

alle 9 ms z.B. Höhenregelung

Die **zeitliche Auflösung** (d^{sample}) der Regelung richtet sich nach der **Objektdynamik** (d^{object} bzw. d^{rise}) (siehe Folie III-1/6).

Implikationen

Einschränkungen, die Einfluss auf Anwendungen ausüben

Betriebsmittel: *gemeinsame Betriebsmittel sind nicht möglich!*

- gemeinsame Betriebsmittel \leadsto implizieren Synchronisation
- Aufgaben sind nicht mehr unabhängig

⚡ **I4Copter:** mehrere Sensoren am selben SPI-Bus

Rangordnung: *komplexe Aufgaben können nicht geteilt werden!*

- eine komplexe Aufgabe wird in mehrere, einfachere Aufgaben aufgeteilt, die kooperativ einen Dienst zur Verfügung stellen
- Aufgaben sind nicht mehr unabhängig

⚡ **I4Copter:** Filter, Fusion und Regelung sind aufgeteilt

Kommunikation: *Aufgaben können nicht synchron kommunizieren!*

- synchroner Nachrichtenversand/-empfang
- Aufgaben sind nicht mehr unabhängig

Restriktionen des periodischen Modells

Verzicht auf Entwicklungskomfort zugunsten einer realistischeren Analyse

Mathematische Ansätze zur Analyse periodischer Echtzeitsysteme schränken solche Systeme häufig stark ein:

- A1 Alle Aufgaben sind periodisch.
- A2 Alle Arbeitsaufträge können an ihren Auslöszeitpunkten eingeplant und ausgeführt werden.
- A3 Termine und Perioden sind identisch.
- A4 Kein Arbeitsauftrag gibt die Kontrolle über den Prozessor ab.
- A5 Alle Aufgaben sind unabhängig voneinander, d.h. die einzige gemeinsame Ressource ist die CPU und es existieren keine Einschränkungen hinsichtlich der Auslösezeiten der Arbeitsaufträge.
- A6 Der Overhead durch Unterbrechungen, Ablaufplanung oder Verdrängung ist vernachlässigbar.
- A7 Alle Aufgaben verhalten sich voll-präemptiv.

Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Periodische Aufgaben
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
- 4 Zeitgesteuerte Ausführung
- 5 Zusammenfassung

Ereignisorientierte Einplanung

(engl. *event-driven scheduling*)

Einplanung von Arbeitsaufträgen erfolgt zu Ereigniszeitpunkten, die zufällig auftreten und somit nicht vorhersehbar sind

- die Ereignisverarbeitung unterliegt einer gewissen **Dringlichkeit**
- Ereignisauslöser sind kontrollierte Objekte/andere Arbeitsaufträge


Ereignisse haben Prioritäten, die dem Ereignisauslöser und/oder der Ereignisverarbeitung zugeordnet sind

feste Zuordnung \mapsto Ereignisverarbeitung/-auslöser

- gibt Arbeitsaufträgen eine **absolute Priorität**

variable Zuordnung \mapsto Ereignisverarbeitung

- gibt Arbeitsaufträgen eine **relative Priorität**

 auch: **prioritätsorientierte Einplanung** (engl. *priority-driven scheduling*)

Verfeinerte Klassifikation

Ein Frage der Betrachtungsebene. . .

Praxisrelevanz haben Verfahren, die den Jobs feste Prioritäten zuweisen

- die Zuweisung erfolgt jedoch zum Auslösezeitpunkt eines Jobs
 - wenn er ereignisbedingt auf die **Bereitliste** (engl. *ready list*) kommt
- einmal zugewiesen, bleibt die Priorität eines ausgelösten Jobs gleich
 - jedoch immer nur in Relation zu allen anderen Jobs auf der Bereitliste
- auf Jobebene sind die Prioritäten fest, auf Taskebene aber variabel


Konsequenz daraus: verschiedene Kategorien von Einplanungsalgorithmen

feste Priorität wie gehabt (S. IV-1/14)

dynamische Priorität auf Taskebene (engl. *task-level dynamic-priority*)

feste Priorität auf Jobebene (engl. *job-level fixed-priority*)

dynamische Priorität auf Jobebene (engl. *job-level dynamic-priority*)

 **dynamische Priorität** \mapsto dynamisch auf Task- und fest auf Jobebene

Prioritätsorientierte Algorithmen

Klassifikation

Verfahren zur prioritätsorientierten Einplanung periodischer Jobs werden in zwei Gruppen eingeteilt:

feste Priorität (engl. *fixed priority* oder *static priority*)

- alle Jobs einer Task haben dieselbe unveränderliche Priorität
 - d.h., die Taskpriorität ist relativ zu anderen Tasks fest, unabhängig von der Auslösung bzw. Beendigung von Jobs
- \leadsto Prioritäten werden **zum Entwurfszeitpunkt fest** vergeben

dynamische Priorität (engl. *dynamic priority*)

- die Priorität der Jobs einer Task sind veränderlich
 - d.h., die Taskpriorität variiert relativ zu anderen Tasks, wenn Jobs ausgelöst bzw. beendet werden
- \leadsto Prioritäten werden **dynamisch zur Laufzeit** vergeben

Verdrängbarkeit

Verschränkung (engl. *interleaving*) von Arbeitsaufträgen

Arbeitsaufträge könn(t)en verschränkt ausgeführt werden, wenn:

- diese verdrängbar sind (typischerweise durch den Planer),
- die Zeitbedingungen (engl. *time constraints*) es erlauben.

Präemptivität (engl. *preemptivity*) ist eine Eigenschaft des jeweiligen Arbeitsauftrags:


verdrängbar (engl. *preemptable*) ist ein Arbeitsauftrag, wenn seine Ausführung suspendiert werden darf

an beliebigen Stellen (engl. *fully preemptive*)

an ausgewiesenen Stellen (engl. *preemption points*)

unverdrängbar (engl. *non-preemptable*), sonst

- der Job läuft durch

 ggf. Mischbetrieb \leadsto Präemptivität als **Jobattribut** implementiert

Ereignisorientierter Planer

(engl. *event-driven scheduler*)

Einplanung ereignisbedingt ausgelöster Arbeitsaufträge resultiert in einer **dynamischen Datenstruktur** \mapsto „sortierte Liste“

- der Vorgang ist gekoppelt mit der Einlastung: *online scheduling*
- kritisch ist die **Berechnungskomplexität** und wann sie anfällt
 - konstant oder variabel, dann jedoch mit oberer Schranke \mapsto WCET
 - zum Auslöse- oder Auswahlzeitpunkt von Arbeitsaufträgen

Sortierschlüssel (engl. *sort key*) zur Reihung eines Arbeitsauftrags ist die ihm zugeordnete Priorität

- ergibt sich ggf. erst zum Ereigniszeitpunkt aus der Priorität der von ihm zu verarbeitenden **Klasse von Ereignissen**
- ist eindeutig abzubilden auf einen endlichen Wertebereich

 auch: **prioritätsorientierter Planer** (engl. *priority-driven scheduler*)

Berechnungskomplexität

Zeitpunkte ihrer Wirksamwerdung

Auslösezeitpunkt (nach dem Ereigniszeitpunkt)

- konstanter Aufwand, im Falle einer Ablauftabelle
 - Jobs durch indizierte Adressierung in die Tabelle aufnehmen
 - ggf. ist ein Tabelleneintrag eine Jobliste (FIFO) gleicher Priorität
- (beschränkter) linearer Aufwand, im Falle einer Ablaufliste
 - Vorabwissen zur **WCET des Sortiervorgangs** ist gefordert

Auswahlzeitpunkt (nach dem Auslöse-, vor dem Einlastungszeitpunkt)

- nahezu konstanter Aufwand, im Falle einer Ablaufliste
 - Jobs vom Kopf her der (ggf. einfach verketteten) Liste entnehmen
- beschränkter linearer Aufwand, im Falle einer Ablauftabelle
 - Vorabwissen zur **WCET des Suchvorgangs** ist gefordert
 - Tabelleneinträge können leer sein und sind zu überspringen

Berechnungskomplexität (Forts.)

Ablaufliste vs. Ablauftabelle

Ablaufliste

```
Job *list = 0;

void release(Job *item) {
    Job* last = 0, tail = list;

    while(tail && outrank(tail,item)) {
        last = tail;
        tail = last->next;
    }

    if(!last) {
        item->next = list; list = item;
    } else {
        item->next = tail; last->next = item;
    }
}

Job* extract() {
    Job* item = list;
    if(item) list = item->next;
    return item;
}
```

release $O(n)$

extract nahezu $O(1)$

Ablauftabelle

```
Job* table[Jobs];

void release(Job *item) {
    assert((priority(item) >= 0)
        && (priority(item) <= Jobs - 1));
    item->state = Ready;
}

Job* extract() {
    for(unsigned slot = 0; slot < Jobs; slot++)
        if(table[slot]->state == Ready) {
            table[slot]->state == Selected;
            return table[slot];
        }

    return 0;
}
```

release $O(1)$

extract $O(n)$, **obere Schranke** Jobs

Multi-Level-Queue-Scheduler, MLQ-Scheduler

Häufig anzutreffende Sonderform der Ablauftabelle

- eine Ablaufliste je Priorität, organisiert als **FIFO**
- Ablauflisten werden in einer Ablauftabelle verwaltet

Multi-Level-Queue

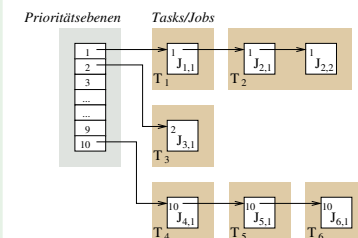
```
Job* table[Jobs];

void release(Job *item) {
    assert((prio(item) >= 0)
        && (prio(item) <= Jobs - 1));
    item->state = Ready;
    append(table[prio(item)],item);
}

Job* extract() {
    for(unsigned slot = 0; slot < prios; slot++)
        if(!empty(table[slot])) {
            Job *item = head(table[slot]);
            item->state == Selected;
            return item;
        }

    return 0;
}
```

- mehrere Tasks pro Priorität
- mehrere Jobs pro Task
- Reihenfolge der Auslösung



Welche Datenstrukturen für welchen Einsatzzweck?

Feste/Dynamische Prioritäten und Ablauftabellen/-listen

Ablauftabellen haben eine **statische** Struktur

- Prioritäten werden fest auf Tabellenindizes abgebildet
- ~ das Prioritätsgefüge ist zur Laufzeit unveränderbar
 - es werden absolute Prioritäten von Aufgaben verwaltet
- ~ Eignung für die Implementierung **fester Prioritäten**

Ablauflisten haben eine **dynamische** Struktur

- Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
- ~ das Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - Prioritäten werden relativ zu anderen Arbeitsaufträgen verwaltet
- ~ Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**
 - auch andere dynamische, (partiell) sortierte Datenstrukturen sind hier denkbar, z.B. binäre Haufen (engl. *binary heap*)

Prioritätsorientierter $O(1)$ -Scheduler (Forts.)

Eine Abwägungsfrage...

Vorrangsteuerung ist mit einem grundsätzlichen Konflikt konfrontiert:

- **entweder** Jobauslösung **oder** Jobauswahl mit $O(1)$ zu verstehen
 - beides zugleich geht nicht

... für **Jobauslösung** in $O(1)$ spricht:

- ereignisgesteuerte Einplanung/Einlastung benötigen konstante Zeit
 - als Folge eines *Interrupts* oder der Zustellung eines „Zeitsignals“
 - bedeutsam für voll-verdrängbare Systeme
- ereignisbedingte Jobverzögerungen lassen sich exakt bestimmen

... für **Jobauswahl** in $O(1)$ spricht:

- der Übergang zum jew. nachfolgenden Job benötigt konstante Zeit
 - wenn z.B. der aktuelle Job durchgelaufen ist oder blockiert

Linux 2.6, Mach, QNX, ..., VxWorks verhelfen Jobauslösung zu $O(1)$

Prioritätsorientierter $O(1)$ -Scheduler

!?

Die Tücke liegt oft im Detail...

Jobauslösung mit **konstantem Aufwand**, $O(1)$, ist möglich, sofern gilt:

- 1 der Ablaufplan ist eine auf mehrere Prioritätsebenen aufgeteilte dynamische Datenstruktur, repräsentiert als Tabelle von...
 - Wartelisten \leadsto LIFO
 - Warteschlangen \leadsto FIFO
- 2 alle Jobs, die über denselben Tabelleneintrag erfasst werden, besitzen auch dieselbe Priorität \leadsto **Prioritätsschlange**
 - sonst könnte LIFO/FIFO **Prioritätsverletzung** zur Folge haben
- 3 die Anzahl der Tabelleneinträge entspricht mindestens der Anzahl statisch zugewiesener Prioritäten
 - ggf. werden dann nahezu alle Tabelleneinträge nur einen Job erfassen
 - hängt ab von der Echtzeitanwendung und dem Einplanungsverfahren

Jobauswahl ist unter diesen Bedingungen nicht in $O(1)$ möglich:

- begrenzt viele leere Tabelleneinträge sind ggf. zu überspringen

Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Periodische Aufgaben
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
- 4 Zeitgesteuerte Ausführung
- 5 Zusammenfassung

Die „Busy Loop“

Die wirklich einfachste Variante für die Implementierung zyklischer Systeme?

Periodische Aufgaben wiederholt in einer Schleife ausführen

```
int main(void) {
    unsigned long cnt = 0;

    while(1) {
        warte_durchlauf();

        kontrolle_start();
        aufgabe1();
        kontrolle_stop();

        if(counter % 2 == 0) {
            aufgabe2_1();
        }

        10ms_nach_aufgabe1();

        if(counter % 2 == 0) {
            aufgabe2_2();
        }

        cnt++;
    }

    return 0;
}
```

- längere Perioden lassen sich durch einen **Rundenzähler** ableiten
 - die Schleife definiert einen **Rahmen**
 - ↳ ausrichtendes Raster für **alle Aktivitäten**
- Explizite Überwachung der **Rahmendauer**
 - Ausführungszeit ist i.d.R. **nicht konstant**
- Schwierige Spezifikation **zeitlichen Versatzes**
 - Abhängigkeit von der **tats. Ausführungszeit**
- Konflikte durch **lange andauernde Jobs**
 - evtl. ist eine **manuelle Aufteilung** nötig
- **Überwachung** der Ausführungszeit
 - schwieriger **Abbruch** des betroffenen Jobs

Ein Ablaufplan gibt den Takt vor

Falls alle Parameter der Arbeitsaufträge im Voraus bekannt sind ...

Vorabwissen bahnt den Weg, um Ablaufpläne *off-line* erstellen zu können

- alle Programme und das System verhalten sich **deterministisch**
 - oder noch besser ↳ **vorhersagbar**

statischer Ablaufplan ↳ exakter Jobfahrplan; enthält feste Angaben darüber, wann welche Arbeitsaufträge auszuführen sind

- die jedem Arbeitsauftrag zugeteilte Prozessorzeit ist gleich seiner maximalen Ausführungszeit ↳ WCET
- Einlastung der Arbeitsaufträge geschieht streng nach Fahrplan
 - alle Termine werden im Normalfall sicher eingehalten
 - unvorhergesehene Ausnahmen² führen zu Terminüberschreitungen
- da die Einplanung *off-line* geschieht, können Algorithmen mit hoher Berechnungskomplexität zum Einsatz kommen

²Gemeint sind hier die synchronen Programmunterbrechungen (d.h., *Traps*), z.B. aufgrund von Berechnungs- und/oder Adressierungsfehlern.

Abarbeitung statischer Ablaufpläne

Tabellengesteuerte Einlastung von Arbeitsaufträgen

Repräsentation vorberechneter (statischer) Ablaufpläne ↳ **Tabelle**

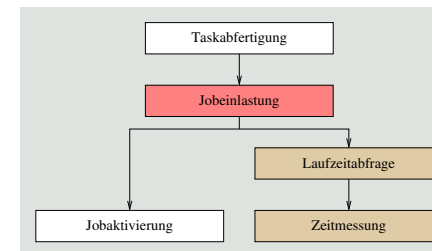
- jeder Tabelleneintrag entspricht einer Einplanungsentscheidung zu einem (vorab) bestimmten Zeitpunkt auf der Echtzeitachse
- bei Einlastung wird ein **Zeitgeber** (engl. *timer*) programmiert und der Arbeitsauftrag wird gestartet
 - „Kurzzeitwecker“ auf nächsten Entscheidungszeitpunkt stellen
 - einzustellender Wert ist im aktuellen Tabelleneintrag zu finden
- ein **Zeitgebersignal** schaltet zum nächsten Tabelleneintrag weiter

Reihumverfahren: am Tabellenende wird wieder zum -anfang gesprungen

- **zyklischer Ablaufplan** (engl. *cyclic schedule*) periodischer Aufgaben

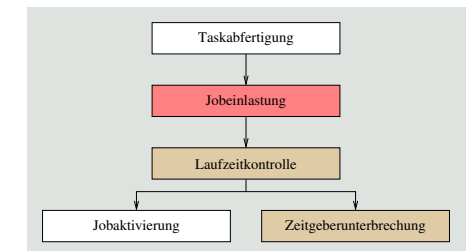
Abfertigung von Arbeitsaufträgen

Abfragebetrieb (engl. *polling mode*) vs. Unterbrecherbetrieb (engl. *interrupt mode*)



Abfragebetrieb

(S. IV-1/30 bis IV-1/31)



Unterbrecherbetrieb

(S. IV-1/32 bis IV-1/34)

Benutzthierarchie

Die Benutzthierarchie [3] in einer funktionalen Hierarchie drückt Abhängigkeiten von der Verfügbarkeit korrekter Implementierungen von Funktionen aus. **A benutzt B**, wenn die korrekte Ausführung von **B** zwingend ist für die Korrektheit von **A**: d.h., die Korrektheit von **A** hängt ab von der Korrektheit von **B** (**A** liegt über **B**).

Tabellengesteuerte Einlastung zyklischer Arbeitsaufträge

Taskabfertigung: Grundsätzliche Verfahrensweise

```

erledige Dispatcher (Ablaufabelle, Tabellenlänge):
  setze Laufzähler auf ersten Eintrag der Ablaufabelle;
  solange der Betrieb läuft tue
    erledige
      laste Ablaufabelle[Laufzähler].Arbeitsauftrag ein;
      wenn Laufzähler < Tabellenlänge dann erhöhe Laufzähler um 1
      sonst setze Laufzähler auf ersten Eintrag der Ablaufabelle;
  basta;
basta.
  
```

Einlastung der Arbeitsaufträge verläuft in drei grundsätzlichen Schritten:

- ① Laufzeitüberwachung des anstehenden Arbeitsauftrags aufsetzen
- ② anstehenden Arbeitsauftrag starten und ausführen
- ③ sich auf den nächsten Entscheidungszeitpunkt **synchronisieren**

Abfragebetrieb im Rückblick

Verzögerungsproblematik bei Taktzähler und Zeitkontrolle

Abtastung des Zeitgebers durch das **im Vordergrund** laufende Programm

- nachdem ein aktivierter Arbeitsauftrag komplett durchgelaufen ist
 - Arbeitsaufträge erhalten einen gewissen Vertrauensvorschuss
 - evtl. Terminüberschreitungen werden erst im Nachhinein erkannt
- schwache/strikte Echtzeitfähigkeit liegt ganz in Anwendungshand
 - schwach** bei Terminüberschreitung, Ergebnis findet Verwendung
 - der nachfolgende Arbeitsauftrag startet verspätet
 - als Folge kann das System komplett aus den Takt geraten
 - strikt** sonst, d.h., wenn Termineinhaltung jederzeit garantiert ist
- die WCET muss die Behandlung evtl. Fehlersituationen einschließen

👉 Alternative: **Zeitgeberunterbrechung** (engl. *timer interrupt*)

Synchronisation durch Abfrage eines Taktzählers

Jobeinlastung, Laufzeitabfrage und Zeitmessung

```

erledige laste ein (Arbeitsauftrag):
  interpretiere Arbeitsauftrag. Entscheidungszeitpunkt als Taktzahl;
  aktiviere Arbeitsauftrag;
  solange Taktzähler < Taktzahl tue nichts;
basta.
  
```

Grundlage bildet ein **Taktzähler** (engl. *clock counter*) in der Hardware

- der Entscheidungszeitpunkt muss als Taktzahl vorliegen oder in eine Taktzahl umgerechnet werden können
 - diese Taktzahl wird nach Beendigung des Arbeitsauftrags abgewartet
- gezählt werden z.B. die CPU-Takte bei Befehlsausführung

👉 Verzögerung von Arbeitsaufträgen kann Spätfolgen nach sich ziehen

Synchronisation durch unterbrechenden Zeitgeber

Jobeinlastung: Einseitige Synchronisation mit Zeitgeberunterbrechung

```

erledige laste ein (Arbeitsauftrag):
  stelle Zeitgeber ein auf Arbeitsauftrag. Entscheidungszeitpunkt;
  kontrolliere Arbeitsauftrag;
  solange Zeitgebersignalmarke ungesetzt ist tue nichts;
  setze Zeitgebersignalmarke zurück;
basta.
  
```

Anzeige des Zeitgebersignals durch ein **im Hintergrund** arbeitendes Gerät

- Ausführungs freigabe durch **Softwaresignal** der Behandlungsroutine
 - hier: die Zeitgebersignalmarke, die beim Konsumieren gelöscht wird
 - der *Dispatcher* synchronisiert sich mit dem Zeitgeber
- Abbruch des Arbeitsauftrags als Folge einer Zeitgeberunterbrechung
 - sofern der Arbeitsauftrag dann noch in Ausführung befindlich war
 - ist in Bezug auf die WCET des Arbeitsauftrags ein Ausnahmefall

Synchronisation durch unterbrechenden Zeitgeber (Forts.)

Laufzeitkontrolle, Zeitgeberunterbrechung: Bedingter Jobabbruch

erledige Behandlungsroutine zum *Timer Interrupt*:

wenn Arbeitsauftrag.Zustand = laufend dann breche Arbeitsauftrag ab;
setze Zeitgebersignalmarke;
basta.

Erfüllung der Wartebedingung für den (aktiv wartenden) *Dispatcher*

- ggf. Abbruch eines seinen Termin überschreitenden Arbeitsauftrags

erledige kontrolliere (Arbeitsauftrag):

setze Arbeitsauftrag.Zustand auf laufend;
aktiviere Arbeitsauftrag;
setze Arbeitsauftrag.Zustand auf beendet;
basta.

„Schönheitsfehler“:

- Zustand
- Signalmarke
- unnötiger *Interrupt*

Synchronisation durch unterbrechende Zeitkontrolle

Jobeinlastung, Laufzeitkontrolle, Zeitgeberunterbrechung: Unbedingter Jobabbruch

erledige Behandlungsroutine zum *Timer Interrupt*:

breche Arbeitsauftrag ab;
basta.

erledige kontrolliere (Arbeitsauftrag):

lasse Unterbrechung durch Zeitkontrolle zu;
aktiviere Arbeitsauftrag;
wehre Unterbrechung durch Zeitkontrolle ab;
basta.

Ausnahmefall die
Zeitkontrolle läuft
bei Überschreitung
der WCET des
Arbeitsauftrags ab

erledige laste ein (Arbeitsauftrag):

richte Zeitkontrolle aus auf Arbeitsauftrag. Entscheidungszeitpunkt;
kontrolliere Arbeitsauftrag;
solange Zeitkontrolle $\neq 0$ tue nichts;
basta.

Stapelbasierte Abarbeitung von Ablauftabellen

Mischung aus lang andauernden und häufig wiederkehrenden Jobs unterstützen

Batch Processing führt einen Job nach dem anderen aus

- lang andauernde Jobs verzögern kurze, häufig wiederkehrende Jobs
- ~ diese Jobs verpassen u.U. deshalb ihre Termine
 - oder lange andauernde Jobs werden in handliche „Happen“ zerteilt

Stapelbasierte Abarbeitung von Ablauftabellen erlaubt Verdrängung

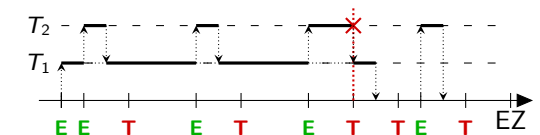
- der eingelastete Job verdrängt den aktuell ausgeführten Job
 - der ausgeführte Job wird nicht abgebrochen
- ~ mehrere *kurze* Jobs *während* eines *langen* Jobs ausführen
- die Kontrolle des ausgeführten Jobs wird schwieriger
 - ein Entscheidungszeitpunkt ermöglicht die Einlastung *oder* die Kontrolle eines Jobs, *beides zugleich ist i.A. nicht möglich*
 - die Ausführungszeit eines Jobs muss explizit protokolliert werden
 - alternativ wird eine **Terminüberwachung** statt einer Laufzeitkontrolle durchgeführt (z.B. OSEKtime [2])

Stapelbasierte Abarbeitung von Ablauftabellen

Beispiel – $T_1 = (20, 10, 15, 0)$, $T_2 = (5, 1, 2, 1)$

mögliche Ablauftabelle:

Aktion	Aufgabe	Zeit
E	T_1	0
E	T_2	1
T	T_2	3
E	T_2	6
T	T_2	8
E	T_2	11
T	T_2	13
T	T_1	15
E	T_2	16
T	T_2	18



$t = 0$ T_1 einlasten

$t = 1, 6, 11$ T_2 einlasten, T_1 verdrängen

$t = 2, 7$ T_2 terminiert, T_1 fortsetzen

$t = 13$ T_2 verfehlt seinen Termin
~ Ausnahme auslösen, T_2 abbrechen

$t = 14$ T_1 terminiert

$t = 16$ T_2 einlasten

$t = 17$ T_2 terminiert

Gliederung

- 1 Überblick
- 2 Periodische Aufgaben
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
- 4 Zeitgesteuerte Ausführung
- 5 Zusammenfassung

Resümee

Periodische Aufgaben haben in Echtzeitsystemen eine weite Verbreitung

- Periode, Phase, Hyperperiode, digitale Kontrollschleife
- Restriktionen periodischer Aufgaben und ihre Einschränkungen

Ereignisgesteuerte Ausführung periodischer Aufgaben

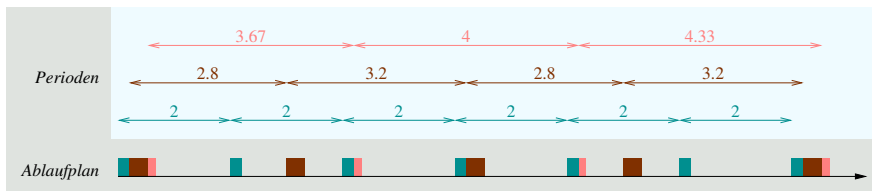
- Ereignis- bzw. prioritätsorientierte Einplanung
- Feste und dynamische Prioritäten auf Task- bzw. Job-Ebene
- Auslösung vs. Auswahl, Ablaufliste vs. Ablauftabelle
- *Multi-Level-Queue-Scheduler*, Prioritätsorientierter $O(1)$ -Scheduler

Zeitgesteuerte Ausführung periodischer Aufgaben

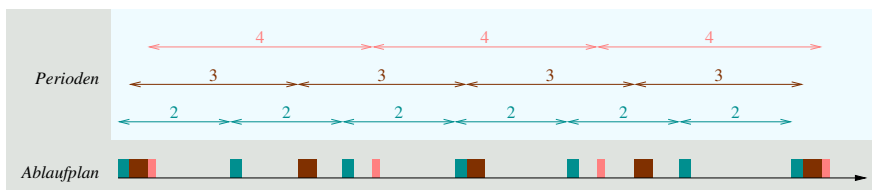
- naive „*Busy Loop*“-Implementierung und Ablauftabellen
- Laufzeitkontrolle im Abfrage- und Unterbrecherbetrieb
- stapelbasierte Ablaufplanung

Genauigkeit periodischer Aufgaben

Einfluss der Einplanung auf Schwankungen in der Einlastung



- bis auf Periode 2 sind alle anderen Jobs nicht wirklich periodisch



- alle Jobs laufen wirklich periodisch ab: Jobabstand = Periode

Literaturverzeichnis

- [1] LIU, J. W. S.:
Real-Time Systems.
Prentice-Hall, Inc., 2000. –
ISBN 0-13-099651-3
- [2] OSEK/VDX GROUP:
Time Triggered Operating System Specification 1.0 / OSEK/VDX Group.
2001. –
Forschungsbericht. –
<http://portal.osek-vdx.org/files/pdf/specs/ttos10.pdf>
- [3] PARNAS, D. L.:
Some Hypotheses About the "Uses" Hierarchy for Operating Systems / TH Darmstadt.
1975 (BS I 75/2). –
Forschungsbericht