

Echtzeitsysteme

Verteilte Echtzeitsysteme

Peter Ulbrich

Lehrstuhl Informatik 4

13. Januar 2015

Fragestellungen

- Warum sind Echtzeitsysteme häufig auch **verteilte Systeme**?
 - Wären **zentralisierte Rechensysteme** nicht einfacher handhabbar?
 - Welche Vorteile bietet eine verteilte Lösung?
- Welche **Anforderungen** stellen wir an verteilte Echtzeitsysteme?
 - Wie helfen uns verteilte Systeme, um die **Rechenleistung** eines Echtzeitsystems zu steigern und dessen **Komplexität** zu beherrschen?
- Wie ist der **grundlegende Aufbau** verteilter Echtzeitsysteme?
 - Welche Elemente verteilter Echtzeitsysteme werden unterschieden?
- Was zeichnet **echtzeitfähige Kommunikationssysteme** aus?

Gliederung

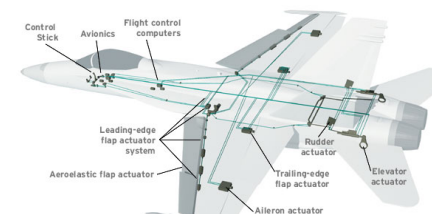
- 1 Überblick & Motivation
- 2 Anforderungen an verteilte Echtzeitsysteme
- 3 Aufbau verteilter Echtzeitsysteme
- 4 Kommunikationssysteme
- 5 Zusammenfassung

Echtzeitsysteme sind inhärent verteilt!

Orientierung an der physikalischen Verteilung des zu kontrollierenden Objekts

Elemente wie Sensoren, Aktoren und Bedienpulte unterliegen häufig einer natürlichen Verteilung, die durch das physikalische Objekt vorgegeben ist.

Beispiel: Fly-By-Wire-Systeme moderner Flugzeuge



Quelle: IEEE Spectrum [3]

weitere Beispiele:

- Automobile, Schienenverkehr (Züge und Signalanlagen), Industrieanlagen (Kraftwerke, Fertigungsstraßen, ...), ...

- Bedienpult → Cockpit
- Triebwerke → Heck, Flügel
- Leitwerke → Heck, Flügel
- Fahrwerk → Rumpf
- Steuerrechner → Rumpf

Echtzeitsysteme sind komplex!

Ein Beispiel: Modernes Fahrzeug

In einem Fahrzeug übernehmen Echtzeitrechensysteme viele Aufgaben:

- von einfach Fensterhebern (aber mit Einklemmschutz),
- über zeitkritische Motorsteuerungen (bei bis zu 10.000 U/min),
- bis zu komplexen Fahrerassistenzsystemen

Die **Vielfalt** der abzuarbeitenden Aufgaben ist enorm, ihr **Rechenzeitbedarf** ist durch monolithische Systeme nicht zu erfüllen.

Verteilung der Aufgaben auf mehrere Knoten erhöht die Rechenleistung

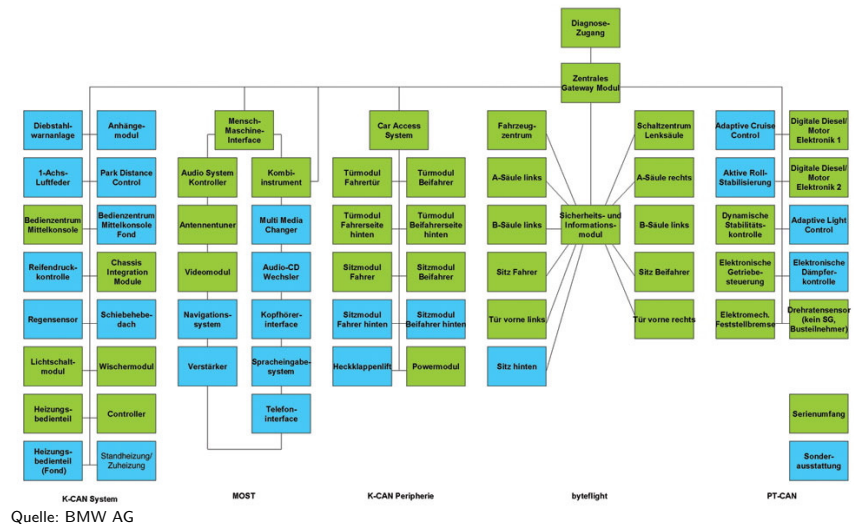
- die Motorsteuerung wird z.B. oft exklusiv von einem einzigen Steuergerät übernommen

Aufteilung in Subsysteme reduziert die Komplexität

- eigene Bereiche für Antriebssteuerung, Komfortfunktionen (z.B. Klimaanlage) oder Infotainment im verteilten System „Automobil“

Verteiltes System auf Rädern

Vernetzung beim 7er BMW, Baureihe E65



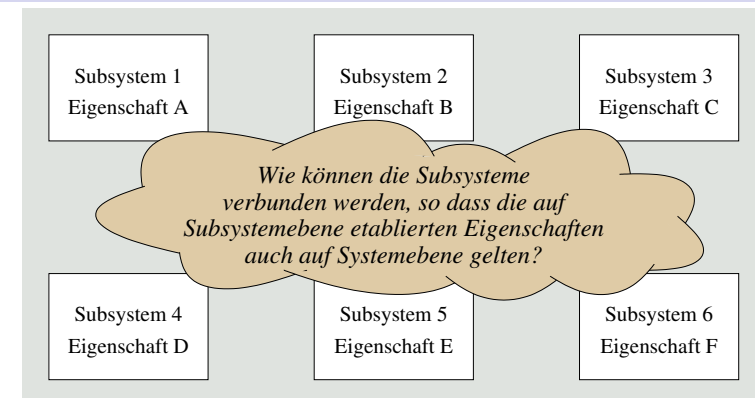
Quelle: BMW AG

Gliederung

- 1 Überblick & Motivation
- 2 Anforderungen an verteilte Echtzeitsysteme
- 3 Aufbau verteilter Echtzeitsysteme
- 4 Kommunikationssysteme
- 5 Zusammenfassung

Kompositionsproblem

Zentrale Rolle von Echtzeitkommunikationssystemen bzw. der Netzwerkschnittstelle

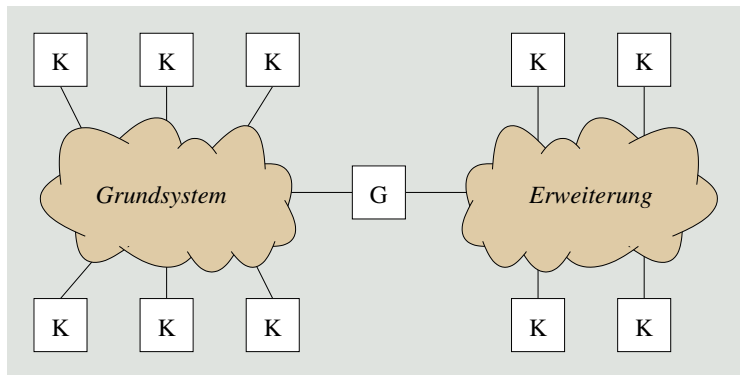


Architekturen sind zusammensetzbar (engl. *composable*) hinsichtlich einer spezifizierten Eigenschaft, wenn die Systemintegration diese vorher für ein Subsystem festgelegte Eigenschaft weiterhin aufrecht erhält

- **Rechtzeitigkeit** (engl. *timeliness*), Testbarkeit (engl. *testability*)

Transparenter Ausbau einer Gerätegruppe

Hinzunahme von Knoten \leadsto Andocken neuer Gerätegruppen



- neue Anforderungen sind keine Ausnahme, sondern die Regel
- eine **skalierbare Architektur** ist offen für Änderungen...

Erweiterbarkeit

Graduelle Leistungszunahme — bzw. Leistungsabnahme, bei Schrumpfung

Architekturen dürfen **keine zentralen Flaschenhälse** aufweisen, um skalierbar zu sein in Bezug auf Rechen- und Kommunikationsleistung

- eine Hinzunahme von Knoten richtet sich nach der noch freien Kommunikationskapazität der Gerätegruppe
 - lediglich die Rechenleistung des Systems wird erhöht
- ist die Kommunikationskapazität einer Gerätegruppe erschöpft, so eröffnet der neue Knoten eine neue Gerätegruppe
 - ein Knoten der alten Gruppe „mutiert“ zum Netzübergangsknoten
 - der „geopferte“ und der neue Knoten bilden eine neue Gruppe
 - der Netzübergang ist transparent für andere Knoten
- die Zuordnung von Funktion zu Knoten muss weiterhin einer globalen Verteilungsdisziplin gehorchen
 - **Lastausgleich** (statisch, dynamisch)

nur eine **verteilte Architektur** ermöglicht unbegrenztes Wachstum

Komplexität

Komponentenanzahl, Anzahl und Art der Komponenteninteraktionen

The partitioning of a system into subsystems, the encapsulation of the subsystem, the preservation of the abstractions in case of faults, and most importantly, a strict control over the interaction patterns among subsystems, are thus the key mechanisms for controlling the complexity of a large system.

[6, S. 37]2

Komplexität eines großen Systems kann reduziert werden, wenn...

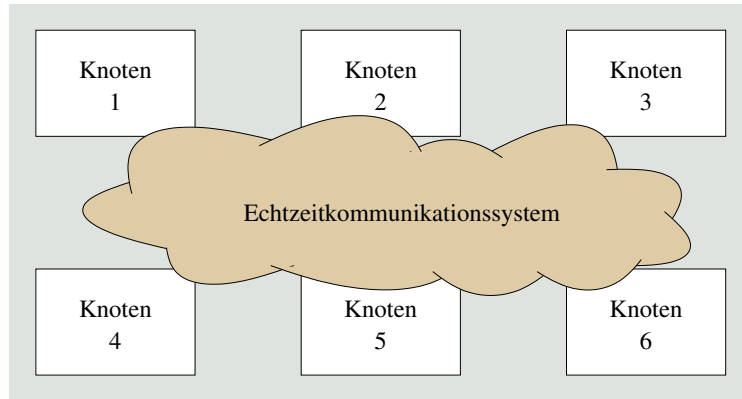
- das **innere Verhalten** der Subsysteme verborgen/gekapselt ist,
- zur Abkapselung **stabile Schnittstellen** Verwendung finden und
- diese Schnittstellen der Subsysteme „einfach und verständlich“ sind

Gliederung

- 1 Überblick & Motivation
- 2 Anforderungen an verteilte Echtzeitsysteme
- 3 **Aufbau verteilter Echtzeitsysteme**
- 4 Kommunikationssysteme
- 5 Zusammenfassung

Verteiltes Echtzeitrechnungssystem

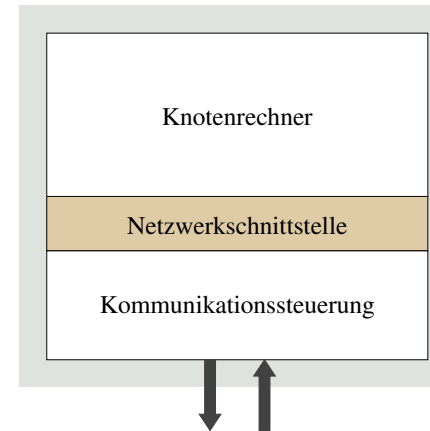
Rechenbetonte Gerätegruppe (engl. *computational cluster*)



- jeder Knoten erbringt eine Teilfunktion des Gesamtsystems
- ein **Kommunikationssystem** (KS) sorgt für die enge/lose Kopplung

Grobstruktur eines Knotens

Partitionierung in zwei Subsysteme: Knotenrechner und Kommunikationssteuerung



Echtzeitkommunikationssystem

- Menge der Subsysteme zur Kommunikationssteuerung der Knoten der Gerätegruppe
- zusammen mit dem jeweiligen phys. Verbindungsmedium

Netzwerkschnittstelle

- **Transportschicht** des ISO OSI Referenzmodells [4]
- wichtigster Bestandteil des Echtzeit-KS

Kommunikationssteuerung (engl. *communication controller*)

- Gerätetreiber und Netzsteuerung (Hardware und Software)

Netzwerkschnittstelle

Semantik von Daten und Strategie der Steuerung

Abstraktion von den Details der Protokolllogik und der physikalischen Struktur des Kommunikationsnetzwerks. . .

- einerseits in Bezug auf die **Datensemantik**, die Nachrichteninhalte als Ereigniseintritt oder Zustandswert versteht
 - da jedes **Ereignis** signifikant ist, sind alle Nachrichten entsprechend ihrer Ereigniszeitpunkte zwischenspeichern \mapsto sortierte Schlange
 - Nachrichtenverlust bedeutet ggf. Synchronisationsverlust
 - da nur aktuelle **Zustandswerte** signifikant sind, ist immer nur die zuletzt empfangene Nachricht zu speichern \mapsto überschreiben
- andererseits in Bezug auf die **Steuerungsstrategie**, die zwischen zwei Kontrollbereichen differenziert
 - externe Kontrolle** im Knotenrechner, die vom Kommunikationssystem die Anzeige von Kontrollsignalen erfordert \leadsto **Ereignissteuerung**
 - autonome Kontrolle** im Kommunikationssystem, die Knotenrechner ununterbrochen weiter arbeiten lässt \leadsto **Taktsteuerung**

Nachrichten besonderer Bedeutung

Ereigniseintritt vs. Zustandswert

Ereignisnachricht (engl. *event message*)

- kombiniert Ereignissemantik mit externer Kontrolle:
 - jede eingehende Nachricht wird beim Empfänger gepuffert
 - Entsorgung erfolgt durch Konsumierung (d.h., bei Verarbeitung)
- erfordert 1-zu-1-Synchronisation zwischen Sender und Empfänger
 - zur Vermeidung von Pufferüberlauf bzw. Empfängerblockaden
- korrespondiert zum „klassischen“ Botschaftenaustausch \mapsto IPC

Zustandsnachricht (engl. *state message*)

- kombiniert Zustandswertsemantik mit autonomer Kontrolle
 - entspricht der Semantik globaler Variablen, jedoch. . .
 - das Kommunikationssystem garantiert unteilbares schreiben
 - es gibt nur 1 Schreiber (engl. *multiple reader, single writer*; MRSW)
 - gestattet eine losere Kopplung zwischen Sender und Empfänger
- korrespondiert zu den Anforderungen von Steuerungsanwendungen

Interagierende Gerätegruppen

Netzübergang (engl. *gateway*)

Netzübergangsknoten (engl. *gateway nodes*) schlagen Brücken zwischen verschiedenen Gerätegruppen (engl. *cluster*)

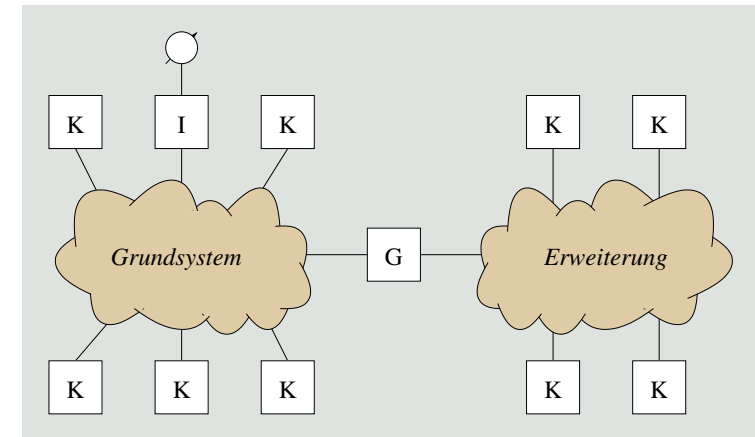
- Netzübergänge kommen mit zwei Ausprägungen von Schnittstellen:
 - 1 eine Instrumenten- und eine Kommunikationsschnittstelle
 - auch als **Schnittstellenknoten** (engl. *interface node*) bezeichnet
 - 2 zwei Kommunikationsschnittstellen (d.h., Netzwerkschnittstellen)
- sie bilden einen „Umschlagplatz für relevante Informationen“
 - in nicht allen Gerätegruppen ist jede Information signifikant
 - Datenformate bzw. -repräsentationen können verschieden sein
 - Nachrichtenweiterleitung bedingt Transformationsvorgänge

Netzübergangsknoten stellen **stabile Schnittstellen** zur Verfügung, ihr **funktionales Verhalten**, d.h. Typ und Semantik der umgeschlagenen Nachrichten, und ihr

zeitliches Verhalten, d.h. zu welchen Zeitpunkten, diese Nachrichten weitergeleitet werden,

sind idealerweise eindeutig spezifiziert.

Netzübergangsknoten

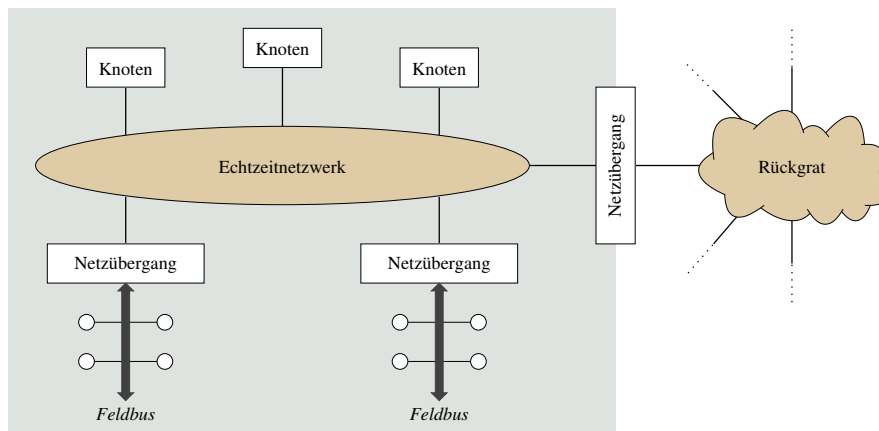


Knoten G verbindet zwei Subsysteme \mapsto Netzübergangsknoten

Knoten I bindet einen Sensor ein \mapsto Schnittstellenknoten

Netzwerkföderation

Organisation von Echtzeitnetzen [6, S. 156]



Netzwerkföderation (Forts.)

Typen von Echtzeitnetzen

Echtzeitnetzwerk (engl. *real-time network*) Kern einer Gerätegruppe

- zuverlässige und zeitlich vorhersagbare Nachrichtenübertragung
 - insb. periodische Zustandsnachrichten mit impliziter Flusskontrolle
- Unterstützung für Fehlertoleranz: replizierte Knoten/Kanäle
 - Mitgliedsdienst (engl. *membership service*), Knotenausfallerkennung
- **Uhrensynchronisation** mit Auflösung im Mikrosekundenbereich

Feldbus (engl. *field bus*) Anschluss von Sensoren und Aktoren

- Netz von Mikrocontrollern ($\mu C \mapsto$ Sensor und/oder Aktor)
- periodisch übertragene, kurze Nachrichten mit Zustandsdaten
- strikte Echtzeitanforderungen an Latenz und Latenzschwankungen
 - zieht meist präzise Uhrensynchronisation auf Busebene nach sich

Rückgrat (engl. *backbone network*) Verbindung zur „Außenwelt“

- Austausch zeitunkritischer Daten mit anderen Rechensystemen

Gliederung

- 1 Überblick & Motivation
- 2 Anforderungen an verteilte Echtzeitsysteme
- 3 Aufbau verteilter Echtzeitsysteme
- 4 Kommunikationssysteme**
- 5 Zusammenfassung

Unterstützung für Zusammensetzbarkeit

Architektonische Gesichtspunkte

Abkapselung des Zeitverhaltens von Knoten (engl. *temporal isolation*)

- Zeitverhalten an der Netzwerkschnittstelle ist vollständig bekannt
- **Brandmauer** (engl. *firewall*) gegen Steuerfehlerausbreitung
 - isolierte Prüfung der zeitl. Randbedingung von Anwendungssoftware

~> dadurch werden präzise Aussagen über einzelne Nachrichtenlaufzeiten im Kommunikationssystem möglich


Verpflichtungen der Klienten nachkommen \mapsto Schutz des Anbieters

- **Überlastung** der Anbieter (engl. *server*) **vermeiden**
 - zuviele oder unkoordinierte Anforderungsnachrichten unterbinden
- Flusskontrolle der Dienstanforderungen der Klienten
 - Klienten helfen, ihre zeitlichen Verpflichtungen erfüllen zu können
- Anbietern ermöglichen, ihre Termine einhalten zu können
 - d.h. Nachrichten rechtzeitig zum Versand bereitstellen zu können

Ereignisgesteuerte Kommunikationssysteme

Kommunikation basiert auf **Ereignisnachrichten** (s. Folie VIII/16)

- ~> der genaue Zeitpunkt des Nachrichtenversands ist **nicht bekannt**
 - der Knotenrechner entscheidet über die Versandoperation
 - dieser Zeitpunkt hängt von der dort gegenwärtigen Lastsituation ab
- ~> die Lastsituation im Kommunikationssystem ist **nicht bekannt**
 - sie hängt von den Versandoperationen einzelner Knoten ab
- ~> nimmt man neue Rechenknoten in das verteilte Systeme auf, können sie die Kommunikation existierender Knoten **erheblich beeinflussen**
 - auch wenn das Kommunikationssystem noch genügend Kapazität für neue Knoten besitzt und keine Überlastsituation erzeugt wird

 **Ereignisgesteuerte Kommunikationssysteme** sind nicht für die Kapselung des Zeitverhaltens geeignet!

Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme

Kommunikation basiert auf **Zustandsnachrichten** (s. Folie VIII/16)

- zumindest ist das Kommunikationssystem **autonom gesteuert**
- **Uhrensynchronisation** zwischen allen Kommunikationsteilnehmern
- ~> Nachrichten können nur an **definierten Zeitpunkten** versandt werden
 - das Kommunikationssystem unterbindet den unkoordinierten Nachrichtenversand und schützt somit den Kommunikationskanal
 - festgelegt durch **statische Sende- und Empfangstabellen**
- ~> im Kommunikationssystem ist die **Auslastung bestimmbar**
 - die Auslastung hängt lediglich von der Kommunikationssteuerung und nicht von den teilnehmenden Knoten ab
- ~> neu hinzukommende Knoten können die Kommunikation existierender Knoten nicht beeinflussen
 - nur die verfügbare Kommunikationsbandbreite entscheidet, ob ein neuer Knoten in das verteilte System aufgenommen werden kann

 **Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme** kapseln das zeitliche Verhalten eines Knotens!

Regelung des Datenflusses

Aufgabe der Netzwerkschicht des ISO OSI Referenzmodells [4]

Steuerung der Geschwindigkeit des Informationsflusses zwischen Sender Empfänger, so dass der Empfänger mit dem Sender Schritt halten kann

- Sender werden veranlasst, nur so viele Nachrichten zu übertragen, wie der Empfänger auch aufnehmen kann
- Empfänger bestimmen **maximale Kommunikationsgeschwindigkeit**

Zweck der Maßnahme ist es, eine Überschreitung der Aufnahmekapazität des Empfängers zu vermeiden und diesen nicht zu überlasten

- ereignisgesteuerte Systeme sind besonders von Überlast bedroht:
 - Nachrichtenversand/-empfang verursacht Unterbrechungen
 - Pufferplatz für zu sendende/empfangende Nachrichten ist begrenzt
 - Nachrichten werden von einzuplanenden/-lastenden Jobs verarbeitet
- die Steuerung des Informationsflusses geschieht **explizit** oder **implizit**

Explizite Flusskontrolle (Forts.)

Bedeutung (für Echtzeitsysteme) haben Protokolle, die nach dem Schema „sende und warte“ (engl. *send and wait*, auch *stop and wait*) arbeiten

PAR (engl. *positive acknowledgement and retransmission*)

senderseitige Schritte \leadsto **Fehlermaskierung**

- die Quelle sendet ein Paket, startet einen Zeitgeber und erwartet eine Empfangsbestätigung, bevor ein neues Paket gesendet wird
- bleibt die Empfangsbestätigung aus, läuft der Zeitgeber ab und das Paket wird wiederholt gesendet
- ist die maximale Anzahl von Wiederholungen (desselben Pakets) erreicht, wird der Sendevorgang abgebrochen \mapsto **Exception**

empfangsseitige Schritte \leadsto **Duplikatunterdrückung**

- nimmt die Senke ein eingetroffenes Paket an, sendet sie eine Empfangsbestätigung an die Quelle zurück
- gleicht die Laufnummer des Pakets der des von derselben Quelle zuletzt empfangenen Pakets, wird das Paket verworfen

Explizite Flusskontrolle

Voraussetzung — die jedoch oft übersehen wird — ist, dass sich ein Sender im Kontrollbereich eines Empfängers befindet

- ein Empfänger kann **Gegendruck** (engl. *back pressure*) auf den Sender ausüben, indem er die Übertragungsrate kontrolliert
 - **Flusskontrolle durch Gegendruck** (engl. *back-pressure flow control*)
- der Gegendruck des Empfängers äußert sich dadurch, dass beim Sender die Übertragung weiterer Daten hinausgezögert wird
 - empfangene Nachrichten werden ohne weitere Behandlung verworfen
 - Empfangsbestätigungen werden bewusst und gezielt zurückgehalten
- das weitere Vorankommen des Senders hängt ab vom Zustand und vom Verhalten des Empfängers

Protokolle mit **1-zu-1-Synchronisation** zwischen Sender und Empfänger bilden die Grundlage für **Ereignisnachrichten**

- Maximierung der Bandbreitenausnutzung ist nebensächlich (in EZS)

Explizite Flusskontrolle (Forts.)

Gefahr vor Überlast durch „Flattern“ (engl. *thrashing*)

Wiederholungen von Nachrichten bei **Zeitüberschreitung** (engl. *timeout*)

- Ursache kann sein, dass das Kommunikationssystem die gegebene Last kaum noch bzw. nicht mehr bewältigen kann
 - anfällig sind Systeme, deren Normallast nahe der Maximallast liegt
 - Wiederholungen wegen Übertragungsfehler sind dann bes. kritisch
 - ein abrupter Leistungsabfall (Durchsatz) kann die Folge sein
- Überlast erhöht das Risiko von Zeitüberschreitungen, woraufhin zusätzliche Last anfällt. . .
 - die die bereits vorhandene Überlast weiter ansteigen lässt
 - die Zeitüberschreitungen dadurch noch wahrscheinlicher macht
- ebenso abrupt, wie die Überlastsituation aufgetreten ist, wird sie auch wieder verschwinden
 - ggf. muss nur eine einzige Kommunikation erfolgreich abschließen

Thrashing ist unbedingt zu vermeiden (\mapsto *rare-event situation*) und d.h.:

- kontinuierliche Überwachung der Betriebsmittelanforderungen
- Flusskontrolle durch Gegendruck, bei beobachtetem Leistungsabfall

Implizite Flusskontrolle

Voraussetzung ist globale Zeit (engl. *global time*)

Sender und Empfänger treffen vorher (z.B. beim Systemstart) eine Übereinkunft über die Sendezeitpunkte von Nachrichten

- der Sender verpflichtet sich, Nachrichten nur zu den vereinbarten Zeitpunkten zum Empfänger zu versenden
- der Empfänger verpflichtet sich, alle Nachrichten des Senders zu empfangen, solange dieser seine Verpflichtung einhält

unidirektionale Kommunikation \mapsto Bestätigungen für eingetroffene

Nachrichten entfallen, Fehlererkennung ist Aufgabe des Empfängers:

- er weiß, wann eine erwartete Nachricht nicht mehr eintreffen kann
- globale Zeit erlaubt ihm, den Zeitpunkt auf $t_s + d_{max}$ festzulegen
 - für jeden ihn betreffenden Sendezeitpunkt t_s
 - und für die maximale Protokolllatenz d_{max}

Fehlertoleranz (aktive Redundanz) durch *Multicast* ist gut umsetzbar

- gleichzeitige Übertragung von k Kopien derselben Nachricht
- bevorzugt über mehrere Kanäle, soweit verfügbar und möglich

Ereignisgesteuerte Kommunikationssysteme

Transport von Ereignisnachrichten

Rechtzeitigkeit bzw. zeitliche Kontrolle ist eine **globale Angelegenheit** des gesamten verteilten Rechensystems

- bei ereignisgesteuerten Protokollen ist zeitliche Kontrolle an der Netzwerkschnittstelle undefiniert; das bedeutet:
 - ein einziger gemeinsamer Transportkanal schürt **Zugriffskonflikte**
 - Lösungsansätze sind zufällige Zugriffe (Ethernet), vorgegebene Zugriffsreihenfolgen (*token ring*) und priorisierte Nachrichten (CAN)
 - ohne jedoch das Grundproblem vom Tisch zu bekommen...
 - bei getrennten Transportkanälen droht **Überlastung** des Empfängers
- diese Kontrolle ist weiter oberhalb (des KS) sicherzustellen
 - in der Diensteschicht (engl. *middleware*) bzw. verteilten Anwendung
 - sie muss **nicht deterministisches Systemverhalten** „kaschieren“
 - vergleichsweise leicht bei weicher Echtzeit, schwer bis unmöglich sonst

☞ die Architektur ist **nicht zusammensetzbar** bzgl. Rechtzeitigkeit

Gegenüberstellung

Vor dem Hintergrund *Hard Real-Time System* (HRTS, [6, S. 153])

Charakteristik	Flusskontrolle		HRTS
	explizit	implizit	
Steuersignal	Der Empfänger muss in der Lage sein, die Sendeereignisse des Senders steuern zu können.	Die Signale werden bei Fortschreiten der Echtzeit mit konstanter Rate generiert.	Der Empfänger kann die Ereignisse im Kontrollbereich des Senders nicht völlig kontrollieren.
Fehlererkennung	Sender	Empfänger	Empfänger
<i>Thrashing</i>	anfällig	nicht anfällig	ist zu vermeiden
<i>Multicast</i>	schwer	einfach	gefordert

Flusskontrolle macht die **Prozessschnittstelle** zwischen kontrolliertem Objekt und Echtzeitsystem besonders kritisch

- nicht alle Ereignisse, die im kontrollierten Objekt anfallen, werden im Kontrollbereich des Echtzeitsystems liegen
- ein **Alarmschauer** kann die Folge sein, wenn mehr Ereignisse im kontrollierten Objekt anfallen, als im Entwurf angenommen wurde

Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme

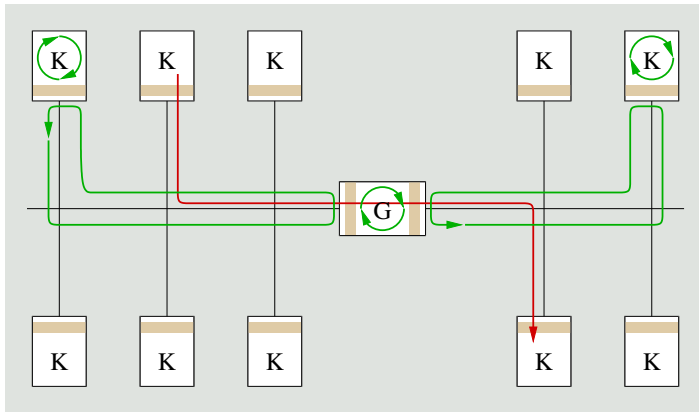
Transport von Zustandsnachrichten

Rechtzeitigkeit bzw. zeitliche Kontrolle ist eine **lokale Angelegenheit** des Kommunikationssystems

- bei zeitgesteuerten Protokollen ist die zeitliche Kontrolle an der Netzwerkschnittstelle wohl definiert
 - Nachrichten werden zu festen, vorgegebenen Zeitpunkten transferiert
 - auf Basis einer **Ablaufabelle** in der Kommunikationssteuerung
 - Knotenrechner haben keinen Einfluss auf das Zeitverhalten des KS
 - die Netzwerkschnittstelle ist frei von Steuersignalen
 - sie hat eine **Daten teilende** (engl. *data sharing*) **Semantik**
 - **Steuerfehlerausbreitung** (*control-error propagation*) ist **unmöglich**
- sämtliche zeitlichen Eigenschaften wurden beim Entwurf festgelegt
 - Knoten sind unabhängig von der Netzwerkschnittstelle testbar
 - Systemintegration verändert nicht das Zeitverhalten der Schnittstelle

☞ die Architektur ist **zusammensetzbar** in Bezug auf Rechtzeitigkeit

Zeitgesteuerte vs. Ereignisgesteuerte Kommunikation



Ereignissteuerung \mapsto Steuersignale passieren die Netzwerkschnittstelle!

Zeitsteuerung \mapsto Steuersignale passieren die Netzwerkschnittstelle nicht!

Gliederung

- 1 Überblick & Motivation
- 2 Anforderungen an verteilte Echtzeitsysteme
- 3 Aufbau verteilter Echtzeitsysteme
- 4 Kommunikationssysteme
- 5 Zusammenfassung

Resümee

Erscheinungsform \mapsto **verteiltes Echtzeitrechnungssystem**

- physikalische Verteilung, steigende Komplexität

Anforderungen an verteilte Echtzeitsysteme

- Erhöhung der Rechenleistung, Beherrschung von Komplexität
- Zusammensetzbarkeit, Skalierbarkeit, Verlässlichkeit

grundlegender Aufbau verteilter Echtzeitrechnungssystem

- Netzwerkschnittstelle, Kommunikationssteuerung, Topologie
- externe vs. autonome Kontrolle; Ereignis- vs. Zustandsnachrichten

Kommunikationssysteme für verteilte Echtzeitsysteme

- **Ereignissteuerung**: externe Kontrolle + Ereignisnachricht
- **Zeitsteuerung**: autonome Kontrolle + Zustandsnachricht
- **zeitliche Kapselung** + **implizite Flusskontrolle** \leadsto zusammensetzbar

Literaturverzeichnis

- [1] BERWANGER, J. ; PELLER, M. ; GRIESSBACH, R. :
byteflight — A New Protocol for Safety Critical Applications.
In: *Proceedings of the 28th FISITA World Automotive Congress.*
Seoul, Korea : FISITA, Jun. 12–15, 2000
- [2] FLEXRAY CONSORTIUM:
FlexRay protocol specification 2.1 Revision A.
FlexRay Consortium, 2005. –
<http://www.flexray.com>
- [3] HESS, R. K. ; BASS, D. I. ; BACA, J. B.:
Control systems: crashproof code.
In: *IEEE Spectr.* 41 (2004), Sept., S. 48–53.
<http://dx.doi.org/10.1109/MSPEC.2004.1330810>. –
DOI 10.1109/MSPEC.2004.1330810. –
ISSN 0018–9235
- [4] INTERNATIONAL ORGANIZATION FOR STANDARDIZATION:
Information technology – Open Systems Interconnection – Basic Reference Model: The Basic Model.
ISO, 1994 (ISO/IEC 7498-1)

Literaturverzeichnis (Forts.)

- [5] INTERNATIONAL ORGANIZATION FOR STANDARDIZATION:
Road vehicles — Control area network (CAN) — Parts 1–4.
ISO, 2003 (ISO 11898)
- [6] KOPETZ, H. :
Real-Time Systems: Design Principles for Distributed Embedded Applications.
Kluwer Academic Publishers, 1997. –
ISBN 0-7923-9894-7
- [7] KOPETZ, H. ; GRÜNSTEIDL, G. :
TTP—A Time-Triggered Protocol for Fault-Tolerant Real-Time Systems.
In: *Proceedings of the Twenty-Third Annual International Symposium on Fault-Tolerant Computing (FTCS-23).*
Toulouse, France : IEEE, Jun. 22–24, 1993, S. 524–533
- [8] MALEK, M. :
Responsive Computer Systems.
In: *Real-Time Systems 7* (1994), Nr. 3. –
Special Issue

Literaturverzeichnis (Forts.)

- [9] POLEDNA, S. :
Replica Determinism in Faul-Tolerant Distributed Real-Time Systems.
Vienna, Austria, Technical University of Vienna, Diss., 1995. –
Research Report 28/95