

Parallelisierung von Echtzeitanwendungen

Lukas Lehnert

24.11.2015



Grundlagen

sequentiell vs. parallel

Chancen & Grenzen der Parallelisierung

Verzögerungen

Sprachkonstrukte vs. BS-Schnittstelle

Analysierbarkeit

Synchronisation

Ablaufplanung



Grundlagen



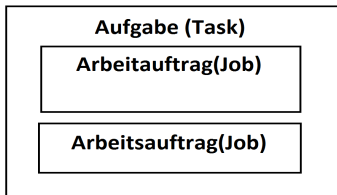


Abbildung 1: Aufgabe und Arbeitsauftrag

$n : m$

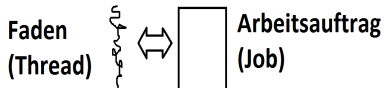


Abbildung 2: Faden und Arbeitsauftrag

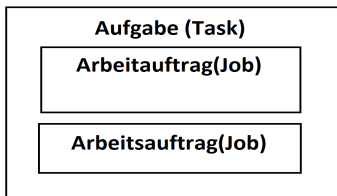


Abbildung 1: Aufgabe und Arbeitsauftrag

$n : m$

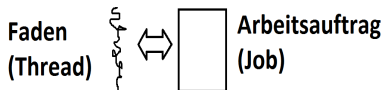
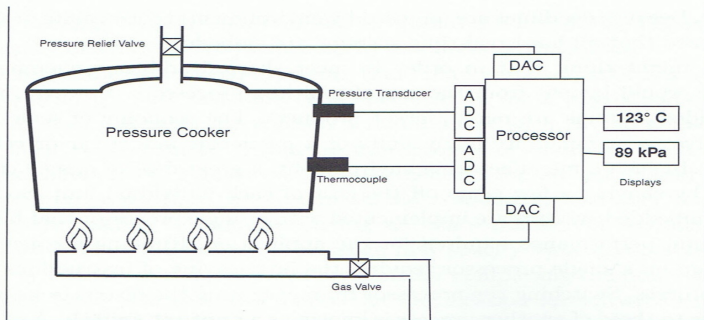


Abbildung 2: Faden und Arbeitsauftrag

Task \neq Ada-Task = Faden



Anwendung eines Echtzeitsystems



ADC: analog to digital converter

DAC: digital to analog converter

Abbildung 3: Bsp. für eine Echtzeitanwendung



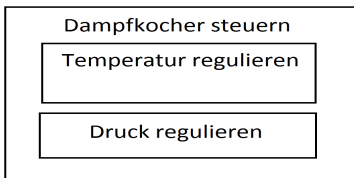


Abbildung 4: Aufgabe und Arbeitsauftrag praktisch

Druck regulieren:

- Hole Eingabe des ADC der Druckmessung
- Berechne neue Einstellung des Entlassungsventils
- Setze mit dem DAC die berechnete Einstellung
- Zeige Druck am Display an.

Temperatur regulieren:

- Hole Eingabe des ADC der Temperaturmessung
- Berechne neue Einstellung des Gasventils
- Setze mit dem DAC die berechnete Einstellung
- Zeige Temperatur



Druckregulierungsfaden:

```
loop
  Druck regulieren
  warte bis 3 Sekunden seit der letzten Druckmessung
end loop;
```

Temperaturregulierungsfaden:

```
loop
  Temperatur regulieren
  warte bis 5 Sekunden seit der letzten Temperaturmessung
end loop;
```



Dampfkochersteuerungsfaden :

loop

 Temperatur regulieren

 Druck regulieren

 warte bis $t + 3s$; $t = t + 3s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 2s$; $t = t + 2s$;

 Temperatur regulieren

 warte bis $t + 1s$; $t = t + 1s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 3s$; $t = t + 3s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 1s$; $t = t + 1s$;

 Temperatur regulieren

 warte bis $t + 2s$; $t = t + 2s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 3s$; $t = t + 3s$;

end loop;

Druck	Temperatur
0s	0s
3s	
	5s
6s	
9s	
	10s
12s	



$$\sqrt{k} * \text{Rechenleistung} = k * \text{Komplexität}$$

bei Verdoppelung der Komplexität wäre das $\sqrt{2} \approx 1,41$ -fache der Rechenleistung



$$s = \frac{1}{(1 - P) + \frac{P}{N}}$$

s : **speedup**

P : parallelisierbarer Codeanteil

N : Anzahl an Prozessoren



$$s = \frac{1}{(1 - P) + \frac{P}{N}}$$

s : **speedup**

P : parallelisierbarer Codeanteil

N : Anzahl an Prozessoren

Beispiel:

$$P = 0.7 \quad N = 2$$

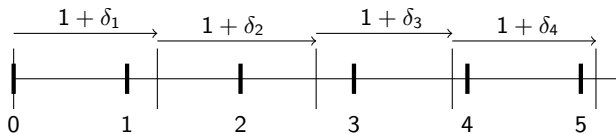
$$\Rightarrow s \approx 1.54$$



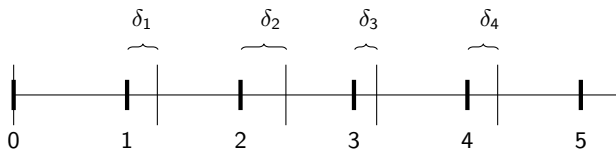
- relative Verzögerung
 - ab jetzigem Zeitpunkt

- absolute Verzögerung
 - ab Startzeitpunkt





a) Phasenverschiebung bei relativer Verzögerung



b) Phasenverschiebung bei absoluter Verzögerung

Abbildung 5: Fehler bei relativer/absoluter Verzögerung

Sprachkonstrukte vs. Betriebssystemschnittstelle



- Ada
 - `delay`
 - `delay until`
- eCos
 - `cyg_thread_delay`
- Real Time Java
 - `RelativeTime` / `AbsoluteTime`
 - `sleep`



- Ada
 - **Ada-Tasks** in Sprache integriert
- eCos
 - `cyg_thread_create` erfordert Anlegung von Verwaltungsdaten
- Real Time Java
 - mit `RealTimeThread` Java-typischer Klassenaufbau

	Speicher explizit	expliziter Start
Real-Time Java		x
eCos	x	x
Ada		

Tabelle 1: Aufwand bei der Erstellung von Fäden



Beispiel: absolute Verzögerung in Ada

```
1  task Faden;  
2  task body Faden is  
3  Next      : Ada.Real_Time.Time := Clock;  
4  Period    : const Time_Span    := Seconds(3);  
5  begin  
6      loop  
7          --...  
8          Next := Next + Period;  
9          delay until Next;  
10     end loop;  
11 end Faden;
```



- statische Allokation
- Stack
 - `pragma Storage_Size (1000)`
- Heap
 - `pragma type Integer_Ptr is access Integer;`
N : Integer_Ptr;
N := new Integer;



- Ada
 - Ada-Tasks und delay-Anweisungen werden nativ in der Sprache unterstützt
- eCos
 - Verwendung externer Bibliotheken
 - Ressourcen müssen explizit angelegt werden
- Real Time Java
 - Verwendung externer Bibliothek
 - Klassenmodell



Analysierbarkeit



- in Ada 2005 Sprachstandard integriert
- Einschränkung der Sprachkonstrukte
- sequentielle Programmierung wird kaum eingeschränkt
- bessere Analysierbarkeit
- `pragma profile (Ravenscar)`

`No_Relative_Delay`

`No_Implicit_Heap_Allocations`



- weite POSIX-Unterstützung in Betriebssystemen
- POSIX sprachunabhängiger Standard
- schlechtere Portabilität von Ada-POSIX Anwendungen



"From its beginnings, Ada was designed to allow such analysis in as easy a way as possible"

Building Parallel, Embedded, and Real-Time Applications with Ada

Ansätze

- Messungen
- statische Analyse



"From its beginnings, Ada was designed to allow such analysis in as easy a way as possible"

Building Parallel, Embedded, and Real-Time Applications with Ada

Ansätze

- Messungen
- statische Analyse



Synchronisation



- nicht blockierende Synchronisation
 - transaktionaler Speicher
 - Volatile/Volatile_Components
 - atomares Lesen/Schreiben
 - Atomic/Atomic_Components
 - transaktionales Programm
 - CAS
 - LL/SC
- blockierende Synchronisation
 - Semaphore
 - Monitor
 - Ada: protected
 - Java: synchronized



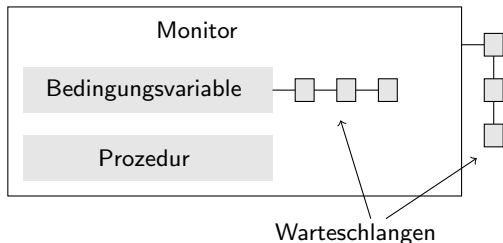


Abbildung 6: Monitorkonzept

- **Hansen:** alle aus Bedingungs warteschlange "bereit"; blockiert
- **Hoare:** einer aus Bedingungs warteschlange "bereit"; blockiert
- **Mesa:** einer oder alle aus Bedingungs warteschlange "bereit"

Ablaufplanung



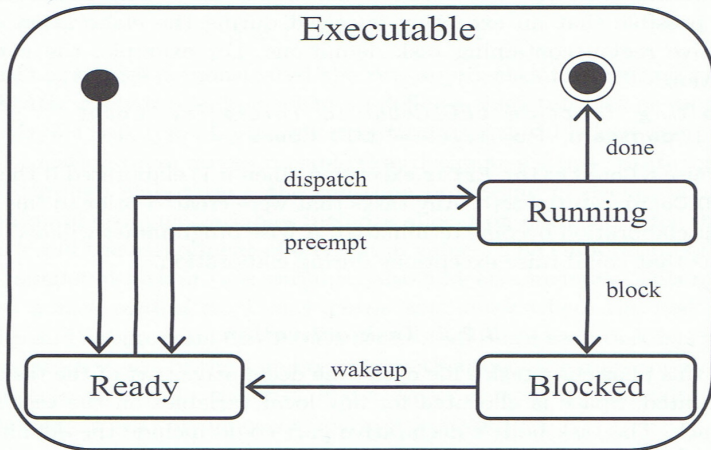


Abbildung 7: Prozesszustände

- zur Laufzeit dynamische Priorität (dynamic priority scheduling)
- vor Laufzeit festgelegte Priorität (fixed priority scheduling)
 - Dringlichkeit (urgency)
 - in Abh. von Periode (Rate Monotonic)
 - kürzeste Deadline (Deadline Monotonic)
 - Relevanz (criticality)
 - geteilte Ressourcen (shared resources)
 - Vorrang (precedence)



Übersicht Ablaufplanung

- zur Laufzeit dynamische Priorität (dynamic priority scheduling)
- vor Laufzeit festgelegte Priorität (fixed priority scheduling)
 - Dringlichkeit (urgency)
 - in Abh. von Periode (Rate Monotonic)
 - kürzeste Deadline (Deadline Monotonic)
 - Relevanz (criticality)
 - geteilte Ressourcen (shared resources)
 - Vorrang (precedence)
- dynamisch zur Laufzeit bestimmte Ablaufplanung (on-line scheduler)
- vor Laufzeit festgelegte Ablaufplanung (off-line scheduler)



Übersicht Ablaufplanung

- zur Laufzeit dynamische Priorität (dynamic priority scheduling)
- vor Laufzeit festgelegte Priorität (fixed priority scheduling)
 - Dringlichkeit (urgency)
 - in Abh. von Periode (Rate Monotonic)
 - kürzeste Deadline (Deadline Monotonic)
 - Relevanz (criticality)
 - geteilte Ressourcen (shared resources)
 - Vorrang (precedence)
- dynamisch zur Laufzeit bestimmte Ablaufplanung (on-line scheduler)
- vor Laufzeit festgelegte Ablaufplanung (off-line scheduler)
- verdrängende Ablaufplanung (preemptive scheduler)
- nicht verdrängende Ablaufplanung (non-preemptive scheduler)



EDF vs. fixed priority scheduling

	Fixed Priority scheduling	EDF
Effizienz	69 % (Rate Monotonic)	100%
Vorhersagbarkeit	hoch	niedrig
Systemüberlastung	deterministischer	nicht deterministisch



Prioritätsinversion

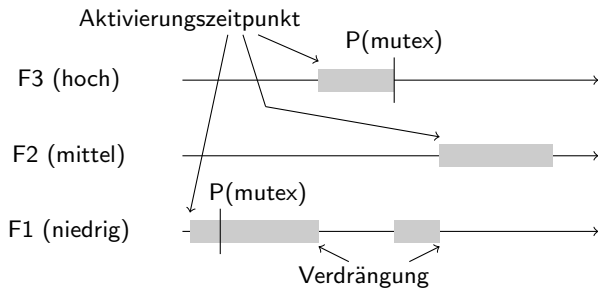


Abbildung 8: Prioritätsinversion



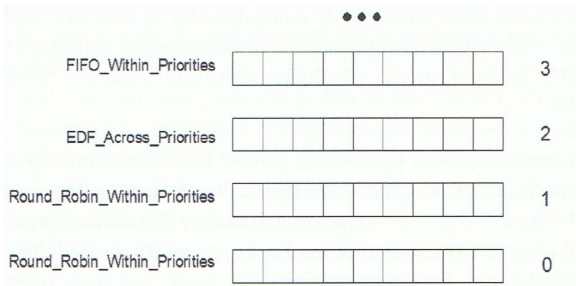


Abbildung 9: Ablaufplanung in Ada

- `pragma Priority_Specific_Dispatching`
 `(FIFO_Within_Priorities, 3, 31);`
- `pragma Task_Dispatching_Policy`
 `(FIFO_Within_Priorities);`
- `pragma Locking_Policy` `(Ceiling_Locking);`

Dampfkochersteuerungsfaden :

loop

 Temperatur regulieren

 Druck regulieren

 warte bis $t + 3s$; $t = t + 3s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 2s$; $t = t + 2s$;

 Temperatur regulieren

 warte bis $t + 1s$; $t = t + 1s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 3s$; $t = t + 3s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 1s$; $t = t + 1s$;

 Temperatur regulieren

 warte bis $t + 2s$; $t = t + 2s$;

 Druck regulieren

 warte bis $t + 3s$; $t = t + 3s$;

end loop;

Druck	Temperatur
0s	0s
3s	
	5s
6s	
9s	
	10s
12s	
ab 15s Hyperperiodenende	

Hyperperiode:

kleinstes gemeinsames Vielfaches
aller Zykluszeiten.



- Motivation
 - seq. vs. parallele Algorithmen
 - Regel von Pollack
 - speedup
- Verzögerungen
 - absolut
 - relativ
- Sprachunterstützung vs. externe Bibliotheken
- gute Analysierbarkeit von Ada
- blockierende vs. nicht blockierende Synchronisation
- Ablaufplanung
 - dynamisch/festgelegte Prioritäten
 - Prioritäten & unteilbare Betriebsmittel



- G. Bollella, B. Brosgol, P. Dibble, S. Furr, J. Gosling, D. Hardin, and M. Turnbull. The Real-Time Specification for Java. Addison-Wesley, 2000
- B. Brandenburg, J. Calandrino, A. Block, H. Leontyev, and J. Anderson. Synchronization on real-time multiprocessors: To block or not to block, to suspend or spin? In Proceedings of the 14th IEEE Real-Time and Embedded Technology and Applications Symposium, pages 342-353, 2008.
- A. Burns and A. Wellings. Concurrent and Real-Time Programming in Ada. Cambridge University Press, Cambridge, 2007.
- A. Burns and A. Wellings. Locking Policies for Multiprocessor Ada. ACM Ada Letters, 33(2):59-65, 2013.



- E. G. Coffman, Jr., M. J. Elphick, A. Shoshani. System deadlocks. ACM Computing Surveys (CSUR), 3(2):67-78, 1971.
- Free Software Foundation, Inc. eCos Reference Manual, <http://ecos.sourceware.org/docs-3.0/pdf/ecos-3.0-refa4.pdf> 2008.
- J. W. McCormick, F. Singhoff, and J. Hugues. Building Parallel, Embedded, and Real-Time Applications with Ada. Cambridge University Press, Cambridge, 2011.
- Oracle Corporation. Deterministic garbage collection: Unleash the power of java with oracle jrockit real time, <http://www.oracle.com/us/technologies/java/oraclejrockit-real-time-1517310.pdf> 2008.
- B. Venu. Multi-core processors - an overview. CoRR, abs/1110.3535, 2011.



John W. McCormick, Frank Singhoff and Jérôme Hugues: Building Parallel, Emebedded, and Real-Time Applications with Ada, Cambridge University Press, Cambridge, 2011

- Abbildung 3: S. 16
- Abbildung 5: S. 301
- Abbildung 7: S. 112
- Abbildung 8: S. 279
- Abbildung 9: S.312



Fragen?

42

