

Betriebsmittelprotokolle

Florian Franzmann Tobias Klaus Florian Korschin
Florian Schmaus Peter Wägemann

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg
Lehrstuhl Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
<https://www4.cs.fau.de>

20. Januar 2016



Wiederholung: Übernahmeprüfung bei terminbasierter Einplanung



Konkurrenz und Koordination

- Betriebsmittelarten \rightsquigarrow einseitige/mehrseitige Synchronisation
- Konkurrenz \rightsquigarrow Vergabe/Freigabe (P/V)
- Konflikt \rightsquigarrow Streit um begrenzte bzw. unteilbare BM

Synchronisation

- \rightsquigarrow Nichtfunktionale Eigenschaft
- Prioritätsumkehr \rightsquigarrow kontrolliert vs. unkontrolliert

Synchronisationsprotokolle

- Verdrängungssteuerung
- Prioritätsvererbung
- Prioritätsobergrenzen
- Blockierungszeit \rightsquigarrow direkt vs. durch Vererbung



Verdrängungssteuerung (NPCS)

- Unterbindet Verdrängung im kritischen Abschnitt
- Blockierungszeit $\leadsto \max(cs)$
- + **Deadlock Prevention** \leadsto Kein „hold and wait“
- + Kein à priori Wissen nötig; einfach; gut für wenige BM
- Verzögerung höher priorer Jobs ohne Konflikt

Prioritätsvererbung (Priority Inheritance)

- Priorität zeitweise erhöhen (von höher Prioreren erben)
- Blockierungszeit $\leadsto \min(n, k) \cdot \max(cs)$
- + Verbessert Verzögerung von Jobs ohne Konflikt
- Transitive Blockierung möglich; Deadlocks möglich



Prioritätsbergrenzen (Priority Ceiling Protocol)

- Variante der PV mit Prioritätsbergrenzen
- BM-Obergrenze $\rightsquigarrow \max(p_i)$ aller Jobs die das BM nutzen
- Systemobergrenze \rightsquigarrow höchstprioreres, belegtes BM (zur *Laufzeit*)
- Betriebsmittelvergabe \rightsquigarrow BM-Graph (lineare Ordnung)
- Blockierungszeit $\rightsquigarrow \max(cs)$ (wie NPCCS)
- + **Deadlock Avoidance** \rightsquigarrow Kein „cyclic wait“
- + Vermeidet transitive Blockierung
- à priori Wissen nötig; aufwendig; avoidance blocking

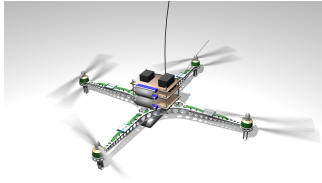
Stackbasierte Prioritätsbergrenzen

- Vereinfachung des klassischen PCP \rightsquigarrow Stack-based PCP
- Implementiert z. B. in OSEK; Keine Selbstsuspendierung erlaubt!



- 1 Rekapitulation
 - Übernahmeprüfung
 - Kapitel 7
- 2 Exkurs: Zustandsautomaten
- 3 Zugriffskontrolle in eCos
- 4 Hinweise zu Aufgabe 7

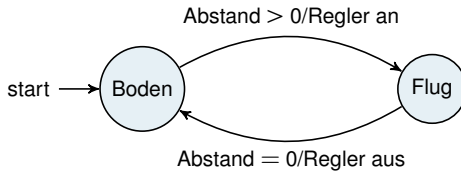




- I4Copter grundsätzlich instabil
- ↪ Fluglageregelung zwingend erforderlich
- Im Flug: Regelkreis geschlossen
- **Aber:** Am Boden Regelkreis offen
- ↪ Regler darf am Boden nicht laufen
 - Andernfalls **Verfälschung des Reglerzustands**

⇒ Zustandsmaschine mit zwei Zuständen






```
1  enum FlightState {
2      Landed,
3      InFlight
4  };

5  enum Event {
6      GroundDistanceGreaterThanZero,
7      GroundDistanceZero
8  };

9  static FlightState g_flightState;
```



```
1 static void state_init(void) {
2     calibrateSensors();
3     initializeController();
4
5     g_flightState = Landed;
6 }
7
1 static void event_loop(void) {
2     state_init();
3     while (true) {
4         Event event = waitForEvent();
5         state_transition(event);
6     }
7 }
```



Zustandsübergang

```
1  static void state_transition(Event event) {
2      switch (g_flightState) {
3          case Landed:
4              state_transition_landed(event);
5              break;
6          case InFlight:
7              state_transition_inFlight(event);
8              break;
9      }
10 }
11 static void state_transition_landed(Event event) {
12     if (event == GroundDistanceGreaterThanZero) {
13         action_controllerOn();
14         g_flightState = InFlight;
15     }
16 }
17 static void state_transition_inFlight(Event event) {
18     if (event == GroundDistanceZero) {
19         action_controllerOff();
20         g_flightState = Landed;
21     }
22 }
```



- 1 Rekapitulation
 - Übernahmeprüfung
 - Kapitel 7
- 2 Exkurs: Zustandsautomaten
- 3 Zugriffskontrolle in eCos**
- 4 Hinweise zu Aufgabe 7



kritischer Abschnitt durch Sperren des Schedulers

Kerneldatenstrukturen durch Sperren des Schedulers geschützt

~> **Big Kernel Lock** (BKL)

- **Sperre:** `void cyg_scheduler_lock(void);`
 - Sofortiges Anhalten des Scheduling
 - Verzögerung der DSR-Ausführungen
 - **ISRs werden weiterhin zugestellt!**
- **Freigabe:** `void cyg_scheduler_unlock(void);`
 - Sofortige Abarbeitung angelaufener DSRs
- Alle **Systemaufrufe** werden per NPCS synchronisiert
- Anwendungen sollten Mutexe, Semaphore, etc. nutzen
 - **Ausnahme:** Synchronisation zwischen DSR und Thread

Was sind die Vor- bzw. Nachteile des BKL Konzepts?

¹ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-schedcontrol.html



■ Initialisierung

```
void cyg_mutex_init(cyg_mutex_t* mutex);
```

■ Protokoll auswählen:

```
void cyg_mutex_set_protocol(cyg_mutex_t* mutex,  
                           enum cyg_mutex_protocol  
                           protocol);
```

- CYG_MUTEX_NONE keine Prioritätsvererbung
- CYG_MUTEX_INHERIT erbe Priorität des aktuellen Inhabers
- CYG_MUTEX_CEILING erbe Prioritätsobergrenze

■ nur bei CYG_MUTEX_CEILING: Prioritätsobergrenze setzen

```
void cyg_mutex_set_ceiling(cyg_mutex_t* mutex,  
                           cyg_priority_t priority);
```

²ecos.sourceware.org/docs/latest/ref/kernel-mutexes.html



■ Mutex belegen

```
cyg_bool_t cyg_mutex_lock(cyg_mutex_t* mutex);
```

Rückgabewert

- true falls Belegen erfolgreich
- false sonst

■ Mutex freigeben:

```
void cyg_mutex_unlock(cyg_mutex_t* mutex);
```



```
1  static cyg_mutex_t s_mutex;
2  void cyg_user_start(void) {
3      // Mutex initialisieren
4      cyg_mutex_init(&s_mutex);
5
6      // Protokoll auswaehlen
7      cyg_mutex_set_protocol(&s_mutex, CYG_MUTEX_CEILING);
8
9      // Prioritaetsobergrenze festlegen
10     cyg_mutex_set_ceiling(&s_mutex, 3);
11
12     // Tasks, Alarme etc.
13 }
14
15 void task_entry(cyg_addrword_t data) {
16     cyg_mutex_lock(&s_mutex); // auf Freigabe warten
17
18     // kritischer Abschnitt
19
20     cyg_mutex_unlock(&s_mutex); // Mutex freigeben
21 }
```



- 1 Rekapitulation
 - Übernahmeprüfung
 - Kapitel 7
- 2 Exkurs: Zustandsautomaten
- 3 Zugriffskontrolle in eCos
- 4 Hinweise zu Aufgabe 7**



Aufgabensysteme

1. 3 Aufgaben, 1 Betriebsmittel \rightsquigarrow Pathfinder-Beispiel
2. 3 Aufgaben, 3 Betriebsmittel \rightsquigarrow Transitive Blockierung
3. 2 Aufgaben, 2 Betriebsmittel \rightsquigarrow Deadlocks

Implementierung von 1–3

- aufgabe_1.c \rightsquigarrow Verdrängungssteuerung
- aufgabe_2.c \rightsquigarrow Prioritätsvererbung
- aufgabe_3.c \rightsquigarrow Prioritätsobergrenzen



Aktuelles Problem im I4Copter

- **Problem:** Gemeinsame Nutzung des **synchronen** SPI Busses per DMA
- **Forderung:**
 - Faden gibt Kontrolle über die CPU während der Übertragung ab!
~> Kein aktives Warten!
 - Unbeteiligte (niederpriore) Fäden sollen laufen dürfen!
 - Nachrichten sollen mit der Fadenpriorität versendet werden!
 - Kein extra Faden für die Buskoordinierung!
- **Problem:** Klassische Zugriffskontrolle (NPCS, PI, PCP) nicht anwendbar!

Lösungsprämie

**Für jede fundierte Lösung (textuell oder codiert) spendieren wir 5€
Guthaben auf unserer Kaffeekasse! 😊**

