

Echtzeitsysteme

Grundlegende Abfertigung nicht-periodischer Echtzeitsysteme

Peter Ulbrich

Lehrstuhl für Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg

<https://www4.cs.fau.de>

02. Dezember 2015



- Unterschied periodische und nicht-periodische Aufgaben?
 - Wo spielen nicht-periodische Aufgaben eine Rolle?
 - Welche Herausforderungen ergeben sich für ihre Abfertigung?

- Basistechniken für ihre Abarbeitung?
 - Sind diese Techniken auf Anwendungsebene umsetzbar?
 - Benötigt man spezielle Unterstützung des Betriebssystems?
 - Welche Risiken, Vorteile und Nachteile beinhalten diese Techniken?

- Schlupfzeit – Verwendung für nicht-periodische Aufgaben?
 - Wie bestimmt man die Schlupfzeit?



- 1 Nicht-periodische Aufgaben
 - Nicht-periodische Echtzeitanwendungen
 - Zeitliche Parameter
 - Herausforderung: Mischbetrieb
- 2 Erweiterte Behandlung nicht-periodischer Aufgaben
 - Unterbrecherbetrieb
 - Hintergrundbetrieb
 - Periodischer Zusteller
- 3 Slack-Stealing
 - Taktgesteuerte Systeme
 - Ereignisgesteuerte Systeme
- 4 Zusammenfassung



Quelle nicht-periodischer Aufgaben

Nicht-periodische Aufgaben behandeln Ereignisse, die sich aus **Zustandsänderungen** des zu kontrollierenden Systems ableiten (vgl. *event trigger*, Folie III-2/5).

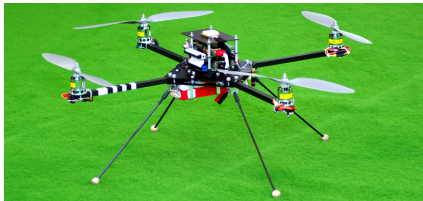
■ Beispiele für Zustandsänderungen:

- Mensch-Maschine-Interaktion

- ⚠ Menschliches Verhalten ist kaum quantifizierbar

- Kommunikation

- Fehlerbehandlung



Beispiel I4Copter:

- Steuerkommandos

- Empfang über die Fernbedienung
 - Schlimmster Fall: Alle 100 ms

- Telemetriedaten-Übertragung

- Füllen eines internen Puffers
 - Schlimmster Fall: Alle 9 ms



Mathematische Ansätze zur **zeitlichen Analyse** periodischer Echtzeitsysteme bedingen häufig **starke Einschränkungen**:

A1 ~~Alle Aufgaben sind periodisch~~

A2 Alle Arbeitsaufträge können an ihren Auslösezeitpunkten eingeplant und ausgeführt werden

A3 Termine und Perioden sind identisch

A4 Kein Arbeitsauftrag gibt die Kontrolle über den Prozessor ab

A5 Alle Aufgaben sind unabhängig¹

A6 Die Kosten durch Unterbrechungen, Ablaufplanung und Verdrängung sind vernachlässigbar

A7 Alle Aufgaben verhalten sich voll-präemptiv

¹D.h. die einzige gemeinsame Ressource ist die CPU und es existieren keine Einschränkungen hinsichtlich der Auslösezeiten der Arbeitsaufträge voneinander.



Nicht-periodische Aufgabe (engl. *non-periodic task*)

Bieten deutlich weniger verwertbares Vorwissen

Nicht-periodische Aufgaben

Erbringen in **unregelmäßigen Zeitintervallen** eine vorgegebene Systemfunktion. Jede nicht-periodische Aufgabe (T_i) ist eine Abfolge von Arbeitsaufträgen ($J_{i,j}$) mit vorgegebenen zeitlichen Eigenschaften.



Nicht-periodische Aufgabe $T_i = (i_i, e_i, D_i)$

i_i Minimale Zwischenankunftszeit (engl. *minimum interarrival-time*)

e_i Maximale Ausführungszeit (WCET)

D_i Relativer Termin (engl. *deadline*)

$J_{i,j} = (r_{i,j}, e_{i,j}, d_{i,j})$

■ **Weiche/feste** Termine $\mapsto$ **Aperiodische Aufgabe** (engl. *aperiodic task*)

■ **Harte Termine** $\mapsto$ **Sporadische Aufgaben** (engl. *sporadic tasks*)

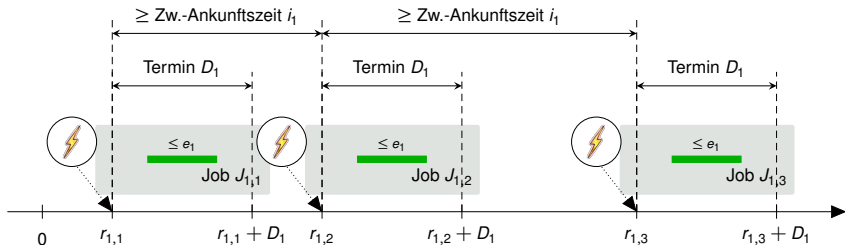


A-priori deutlich **weniger Wissen** als für periodische Aufgaben verfügbar

- Kaum Aussagen zum **Zeitpunkt ihrer Auslösung** möglich



Nicht-periodische Aufgaben auf der Echtzeitachse



WCET e_i Maximale Ausführungszeit aller Aufträge $J_{i,j}$ in T_i

relativer Termin D_i Maximale Spanne zwischen Auslösezeit $r_{i,j}$ und Fertigstellung
→ absoluter Termin $d_{i,j}$ von $J_{i,j}$

Zwischenankunftszeit i_i Minimales Intervall $[r_{i,j}; r_{i,j+1}]$ zwischen den Auslösezeiten der Aufträge in T_i





Erhaltung statischer Garantien für periodische Arbeitsaufträge

- Einfluss nicht-periodischer Arbeitsaufträge begrenzen



Koexistenz periodischer und nicht-periodischer Arbeitsaufträge

- Einordnung in das (periodische) Prioritätsgefüge

→ Gekoppelte Einplanung nicht-periodischer Arbeitsaufträge

■ Aperiodische Arbeitsaufträge $\mapsto$ **Antwortzeitminimierung**

- Zusicherungen an periodische und bereits zugelassene sporadische Aufträge bleiben erhalten

■ Sporadische Arbeitsaufträge $\mapsto$ **Termingarantie**

- Einplanung unter Sicherstellung des vorgegebenen Termins
- Zusicherungen an periodische und bereits zugelassene sporadische Aufträge bleiben erhalten

→ **Zulassung** oder **Abweisung** des sporadischen Arbeitsauftrags





Übernahmeprüfung (engl. *acceptance test*) für sporadische Aufträge bei ereignisbedingter Auslösung

- Arbeitsauftrag wird **angenommen** falls gemeinsame Ausführung mit allen anderen Aufträgen machbar ist:

- Test ist **gekoppelt mit der Einplanung** $\mapsto$ *online*
- Gegenwärtige Ablaufplan muss **genügend Schlupf** aufweisen
 - Schlupf $\sigma \geq \text{WCET}$ e des sporadischen Auftrags
 - Ausführungszeit ggf. erst zum Auslösezeitpunkt bekannt

⚠ Nur Schlupf **vor dem Termin** ist von Relevanz

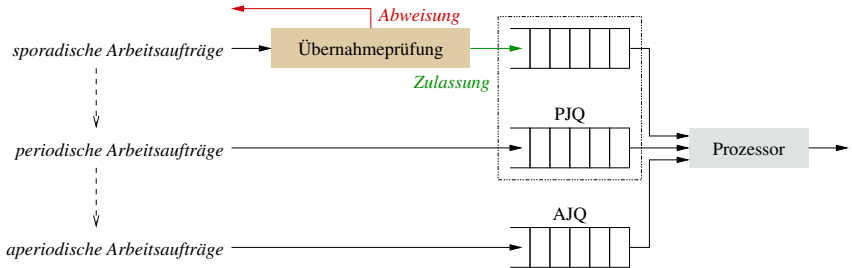
- Der sporadische Auftrag wird bei negativem Test **abgewiesen**
 - Anwendung wird eine **schwerwiegende Ausnahmesituation** angezeigt
- Fehlerfall und Ausnahmebehandlung



Gleichzeitige sporadische Aufträge werden oft nach EDF getestet



Prioritätswarteschlangen im Betriebssystem



Erweiterung des MLQ-Schedulers (vgl. IV-1/33)

- Periodische Arbeitsaufträge → **Periodic Job Queue**
 - Implementierung durch Ablaufabelle oder -liste
- Sporadische Arbeitsaufträge → **Zweistufiger Prozess**:
 - 1 Ausgelöste Arbeitsaufträge warten auf Übernahmeprüfung
 - 2 Zugelassene Arbeitsaufträge → Eigene Queue oder PJQ
- Aperiodische Arbeitsaufträge → **Aperiodic Job Queue**



- 1 Nicht-periodische Aufgaben
 - Nicht-periodische Echtzeitanwendungen
 - Zeitliche Parameter
 - Herausforderung: Mischbetrieb
- 2 **Erweiterte Behandlung nicht-periodischer Aufgaben**
 - Unterbrecherbetrieb
 - Hintergrundbetrieb
 - Periodischer Zusteller
- 3 Slack-Stealing
 - Taktgesteuerte Systeme
 - Ereignisgesteuerte Systeme
- 4 Zusammenfassung



Behandlung nicht-periodischer Aufgaben

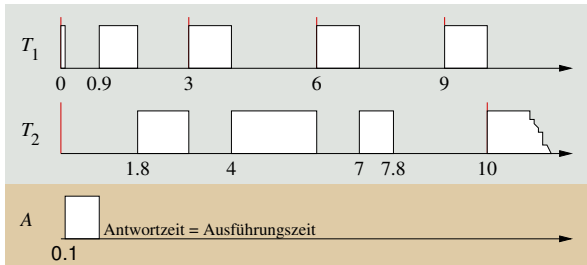
Grundlegende Behandlungsmethoden für nicht-periodische Ereignisse lassen sich mit minimaler Unterstützung des Laufzeitsystems umsetzen. Sie sind sowohl für takt- als auch für vorranggesteuerte Systeme geeignet und teilweise vollständig auf Anwendungsebene umsetzbar.

- **Unterbrecherbetrieb** $\leadsto$ **Nicht-periodische Aufgaben haben Vorfahrt**
 - Ereignisbehandlung direkt in der Unterbrechungsbehandlung
 - $\rightarrow$ Mittels **Ausnahmebehandlungen** (vgl. III-1/17 ff)
- **Hintergrundbetrieb** $\leadsto$ **Periodische Aufgaben haben Vorfahrt**
 - Phasen der Untätigkeit für nicht-periodische Aufgaben nutzen
 - $\rightarrow$ Mittels **Verdrängung** (vgl. III-2/12 ff)
- **Periodischer Zusteller** $\leadsto$ **Alles ist eine periodische Aufgabe**
 - Abfragen nicht-periodische Ereignisse durch periodische Aufgaben
 - $\rightarrow$ **Einphasen** nicht-periodischer Aufträge mit bekannten Mitteln





Nicht-periodische Arbeitsaufträge werden sofort ausgeführt



Beispiel:

- Periodische Aufgaben $T_1 = (3, 1)$ und $T_2 = (10, 4)$ (nach RM)
- Aperiodische Aufgabe A mit $r_A = [0.1, \infty]$, $e_A = 0.8$



Verdrängung in Ausführung befindlicher periodischer Aufträge

- Erhöht das Risiko von **Schwankungen** (engl. *jitter*) im Ablauf periodischer Aufgaben





Bevorzugung nicht-periodischer Arbeitsaufträge

→ **Termineinhaltung** periodischer Aufgaben **nicht gesichert**

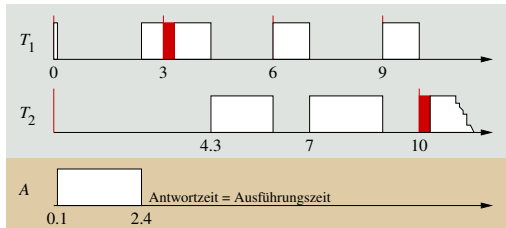
■ Beispiel (vgl. Folie 13):

- WCET $e_A = 2.3$
- *run to completion*



periodische Tasks

- Terminverletzung T_1
- Terminverletzung T_2



Fortsetzung der unterbrochenen periodischen Aufgabe nach Ablauf der **Schlupfzeit** (vgl. III-2/27)



- 1 Rendezvousradar² wurde vor Beginn der Landung eingeschaltet
⚠ Falsche Vorgabe der Checkliste an die Astronauten
- 2 Radarsteuerprogramm beanspruchte jedoch zu viel Rechenzeit
 - Netzteile von Radar und Landeeinheit waren nicht synchronisiert
 - Rendezvousradar erzeugte eine Flut von **Scheinunterbrechungen**
 - Dadurch wurden etwa 15 % an unerwarteter Rechenlast erzeugt
→ Verzögerung/Ausfall von Berechnungen zur Landungskontrolle
- 3 Landungskontrolle hatte minimalen Treibstoffverbrauch als Ziel
 - Kontrollprogramm erzeugt alle zwei Sekunden ein Stellwert
 - Stabilisierung durch Autopilot alle 100 ms
- 4 Landephase war mit einer Dauer von 11 Minuten geplant
 - Fehlerbedingt fielen gut eine Minute lang alle Kontrollkommandos aus
 - Erfolgreiche Landung durch Umschaltung auf manuelle Kontrolle

²Messung von Zeitintervallen zwischen bekannten Landmarken und Überprüfung von Position und Geschwindigkeit des Landemoduls relativ zum Kommandomodul.





Unterbrechungen erschweren eine deterministische Ausführung periodischer Aufgaben oder machen dies gar unmöglich:

- Zeitpunkt ihres Auftretens ist a-priori **nicht bekannt**
- Sie werden gegenüber aktuell ausgeführten Jobs **bevorzugt**

Quelle	max. Frequenz
Messerschalter	333
loser Draht	500
Kippschalter	1000
Wippschalter	1300
serielle Schnittstelle (115 kbps)	11500
Ethernet (10 Mbps)	14880
CAN-Bus	15000
I2C-Bus	50000
USB	90000
Ethernet (100 Mbps)	148800
Ethernet (1 Gbps)	1488000

max. Raten verschiedener Unterbrechungsquellen [5]

- Selbst unscheinbare Komponenten können signifikante Last durch Unterbrechungen erzeugen
- Periodische Aufgaben stehen Unterbrechungen wehrlos gegenüber

 Gefahr der **Überlast**





Echtzeitrechnungssysteme sollten in kritischen Situation nur bis zu einem vorgegebenen Maximum belastet werden

- Deutlich unter 100 % CPU-Auslastung (vgl. IV-2/26)



Bestimmung der kritischen Situationen und freizuhaltende Kapazitäten ist eine große Herausforderung

- Unterbrechungsbedingte Verzögerungen und Last im Voraus einzuplanen benötigt fundiertes Expertenwissen
- Erfordert durchgehende Anforderungsanalyse³



Der Fehlerfall ist dennoch nie auszuschließen (Scheinunterbrechungen sind kaum vorherzusagen)

³(engl. *requirements engineering*), Fundament und Teilaktivität systematischer Softwareentwicklung – hier aber nicht nur Software.





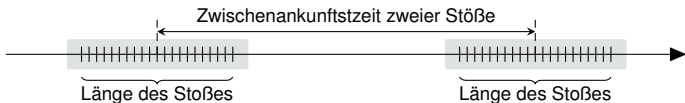
Ansatzpunkt: Beschränkung des Auftretens von Unterbrechungen

1 Überwachung der **minimalen Zwischenankunftszeit**

- Nächste Unterbrechung wird erst nach Ablauf der minimalen Zwischenankunftszeit angenommen

2 Überwachung von **Unterbrechungsstößen** (engl. *bursts*)

- Nach einem Unterbrechungsstoß werden Unterbrechungen eine Zeit lang abgeblockt



■ Einsatz in der Praxis: **OSEKtime** [4] und **AUTOSAR OS** [1] schränken die minimale Zwischenankunftszeit ein oder überwachen sie



Ausführung aperiodischer Aufträge **im Hintergrund**

→ Wenn keine periodischen Aufträge zur Ausführung anstehen

- **Untätigkeit des Prozessors ausnutzen**

■ Schlupf auf der gesamten Echtzeitachse kann genutzt werden

- Ruhephasen werden mit nicht-periodischen Aufträgen aufgefüllt
- **Verdrängung** nicht-periodischer Aufträge
- Einplanungsentscheidung erfolgt zur Laufzeit



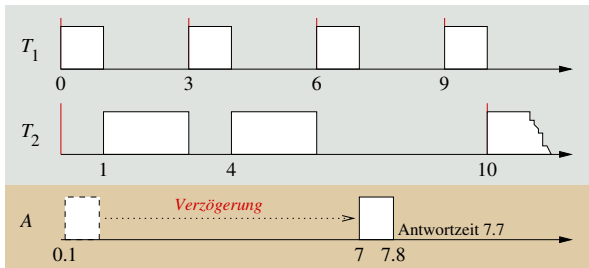
Nicht-periodische Aufträge werden zugunsten periodischer Aufträge **verzögert**

- Ihre Antwortzeit verschlechtert sich
- Termineinhaltung bei sporadischen Aufgaben wird schwieriger
- Ansprechempfindlichkeit des Systems lässt nach





Aperiodische Arbeitsaufträge werden nur ausgeführt falls keine periodischen/sporadischen Aufträge zur Ausführung anstehen



■ Beispiel:

- Periodische Aufgaben $T_1 = (3, 1)$ und $T_2 = (10, 4)$ (nach RM)
- Aperiodische Aufgabe A mit $r_A = [0.1, \infty]$, $e_A = 0.8$



Antwortzeiten nicht-periodischer Arbeitsaufträge bleibt unberücksichtigt $\leadsto$
schlechtes Antwortverhalten





Zusteller: Spezialisierung einer periodischen Aufgabe

- Definiert durch **Periode** p_s und **Ausführungszeit** e_s
 - Verhältnis $u_s = e_s/p_s \mapsto$ Größe (engl. *size*) des Zustellers
 - **Ausführungsbudget** (engl. *execution budget*) in Form der e_s
 - Budget wird um bis zu e_s Einheiten aufgefüllt (engl. *replenished*)
 - **Auffüllperiode** p_s (engl. *replenishment period*)
 - Das Budget des Zustellers wird regelmäßig erneuert
 - **Auffüllzeit** (engl. *replenishment time*)
- Begrenzung der Ausführungszeit nicht-periodischer Arbeitsaufträge im Zeitintervall p_s auf maximal e_s Zeiteinheiten



Verschiedene Varianten: abfragend, aufschiebbar, sporadisch



Ein **periodischer Zusteller** ist i.d.R. für die Ausführung der Aufträge **mehrerer sporadischer/aperiodischer Aufgaben** zuständig



Periodischer Zusteller – Phasen



Phasen der Auslösung, Bereitstellung und Ausführung eines Zustellers:

- 1 **Untätig** (engl. *idle*):
 - Warteschlange des Zusteller ist leer
- 2 **Zurückgestellt** (engl. *backlogged*):
 - Mit Auslösung eines nicht-periodischen Arbeitsauftrags
 - Mindestens ein nicht-periodischer Auftrag ist ausführungsbereit
- 3 **Kommt in Frage** (engl. *is eligible*):
 - Ist zurückgestellt und weist **Auftragsüberhang** (engl. *backlog*) auf
 - **Ausführungsbudget** ist vorhanden
- 4 **In Einplanung** (engl. *scheduling*):
 - Teilnahme am Einplanungsverfahren periodischer Aufgaben
 - Reguläre periodische Aufgabe mit $T_s = (p_s, e_s)$
- 5 **Verbraucht** (engl. *consumes*):
 - Budget sinkt mit der Ausführung
- 6 **Erschöpft** (engl. *exhausted*):
 - Ausführungsbudget ist auf Null abgesunken
 - Wechsel zu zurückgestellt, warten auf Wiederauffüllung





Abfrager (engl. *poller*) $\mapsto T_P = (p_P, e_P)$

- Abfrageperiode (engl. *polling period*) p_P
- Zyklisch bereitgestelltes Budget von e_P Zeiteinheiten
- Schrittweise Abfertigung von nicht-periodischen Aufträgen



Ohne Auftragsüberhang **verfällt das Budget unverzüglich**

→ Sobald der Abfrager Untätigkeit feststellt

- Prüfung erfolgt nur am Anfang der Abfrageperiode⁴



Antwortzeiten nicht-periodischer Arbeitsaufträge unterliegen mitunter **starken Schwankungen**

- Abhängig vom Auslösezeitpunkt des Auftrag / Zustand des Abfragers

⁴Eintreffende aperiodische Arbeitsaufträge nachdem der Abfrager seine Untätigkeit festgestellt hat, kommen frühestens in der nächsten Abfrageperiode zum Zuge.



Abfragender Zusteller – Beispiel (1)

Grundlegende Funktionsweise abfragender Zusteller

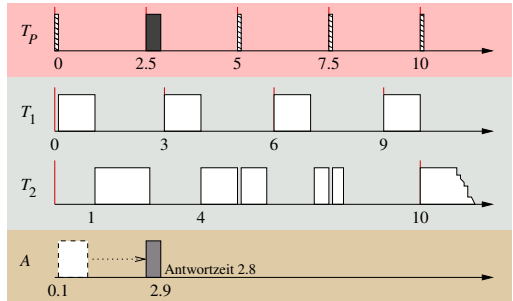
Aufgabensystem:

- periodische Tasks

- $T_p = (2.5, 0.5)$
- $T_1 = (3, 1)$
- $T_2 = (10, 4)$
- RM

- aperiodischer Job

- $A \mapsto (0.4, [0.1, \infty])$



1 Zusteller T_p hat kürzeste Periode $\leadsto$ höchste Priorität (RM)

2 Zu Beginn der Abfrageperioden t_0 ist die AJQ leer

→ Das Budget von T_p **verfällt**

3 Auslöszeitpunkt von A ist $t_{0,1}$

- Kurz nach dem Abfragezeitpunkt t_0

→ Ausführung von A erfolgt in Abfrageperiode $t_{2,5}$

■ Hier kommt das Laufzeitsystem ohne Verdrängung aus

- Budget erlaubt dem Zusteller vollständige Abarbeitung von A



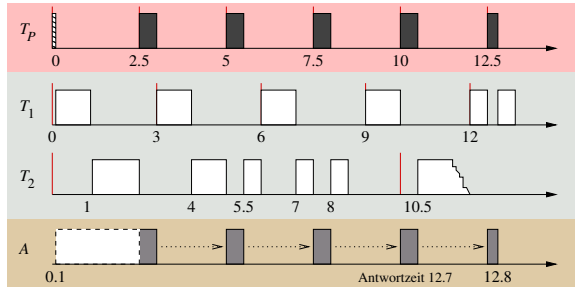
Abfragender Zusteller – Beispiel (2)

Aufteilung eines aperiodischen Arbeitsauftrags auf mehrere Auffüllperioden

Aufgabensystem:

$$\left. \begin{array}{l} T_P \\ T_1 \\ T_2 \end{array} \right\} \text{ wie gehabt}$$

$$A \mapsto (2.3, [0.1, \infty])$$



Ausführung von A benötigt (mindestens) fünf Abfrageperioden:

4×0.5 Zeiteinheiten (dem Budget von T_P)

- Abfrageperioden $t_{2.5}$, t_5 , $t_{7.5}$ und t_{10}

1×0.3 Zeiteinheiten (bis A beendet ist)

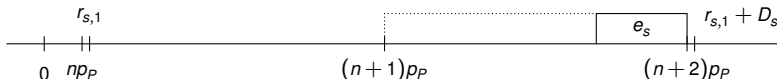
- Abfrageperiode $t_{12.5} \leadsto$ AJQ ist leer, T_P wird **untätig**

Das Laufzeitsystem muss Verdrängung unterstützen

Abfragende Zusteller und sporadische Aufgaben

Wenn der Abfragebetrieb in der Ereignissteuerung an seine Grenzen stößt...

- Periodische Zusteller $T_P = (p_P, e_P)$ behandelt sporadische Aufgabe $T_S = (i_S, e_S, D_S)$ mit Auslösezeitpunkt $r_{s,1}$ von $J_{s,1}$



- Schlimmstenfalls wird der Abtastzeitpunkt np_P verpasst: $r_{s,1} > np_P$
→ Abarbeitung von $J_{s,1}$ beginnt mit der zweiten Abfrageperiode



T_P kann durch ereignisgesteuerte Einplanung verzögert werden

- Fertigstellung zur 3. Abfrageperiode $(n+2)p_P$



Termin von T_S muss aber gehalten werden: $(n+2)p_P \leq r_{s,1} + D_S$

- Termin D_S begrenzt die Auffüllperiode p_P : $p_P \leq D_S/2$

→ $D_S \leq i_S$, falls $J_{s,1}$ vor $r_{s,2}$ fertiggestellt sein muss

⚠ Gefahr der **Überlast** – normalerweise gilt: $i_S \ll \overline{r_{s,i+1} - r_{s,i}}$

- Minimale Zwischenankunftszeiten sind u.U. sehr kurz!





Verfall des noch nicht vollständig ausgeschöpften Ausführungsbudgets eines untätigen Abfragers

- **Längere Antwortzeiten** im Falle aperiodischer Aufgaben
- **Überlast** im Fall sporadischer Aufgaben
 - Sporadische Ereignisse müssen sehr hochfrequent abgefragt werden



Eintreffende nicht-periodische Arbeitsaufträge bleiben in der laufenden Abfrageperiode unberücksichtigt

- Zu späte Aufträge werden frühestens in der nächsten Abfrageperiode behandelt
- Vergleiche Beispiel Folie 24
- Ansammlung in der Warteschlange, der Abfrager wird zurückgestellt



Restbudget eines Abfragers müsste bewahrt werden

- Dazu mehr in der nächsten Woche 😊



■ Unterbrecherbetrieb:

- + Sehr gute Antwortzeiten für nicht-periodische Arbeitsaufträge
- Erfordert die Behandlung von Unterbrechungen
- Verzögert periodische Arbeitsaufträge $\leadsto$ Überlastgefahr

■ Hintergrundbetrieb:

- + Liefert korrekte Ablaufpläne⁵
- Benötigt Verdrängung
- Lange Antwortzeiten für nicht-periodische Arbeitsaufträge

■ Abfragender Zusteller:

- + Einfache Implementierung auf Anwendungsebene
 - Nicht-periodischer Arbeitsaufträge $\mapsto$ periodische Aufgabe
- + Liefert korrekte Ablaufpläne⁵
- Lange Antwortzeiten durch Aufgabe des Ausführungsbudgets
- Hoher Overhead durch den Abfragebetrieb

⁵Aus Sicht der periodischen Aufgaben und deren mathematischen Annahmen.



- 1 Nicht-periodische Aufgaben
 - Nicht-periodische Echtzeitanwendungen
 - Zeitliche Parameter
 - Herausforderung: Mischbetrieb
- 2 Erweiterte Behandlung nicht-periodischer Aufgaben
 - Unterbrecherbetrieb
 - Hintergrundbetrieb
 - Periodischer Zusteller
- 3 Slack-Stealing
 - Taktgesteuerte Systeme
 - Ereignisgesteuerte Systeme
- 4 Zusammenfassung



- Echtzeitbetrieb bedeutet **Rechtzeitigkeit** (vgl. Folie II/10)
 - ☞ Fertigstellung von Arbeitsaufträgen **vor ihrem Termin** unnötig
 - Kurz vor oder genau zum Termin ausreichend
- Verschiebung periodischer Aufträge um ihre Schlupfzeit
 - Ausführung nicht-periodischer Aufträge in den entstehenden Lücken

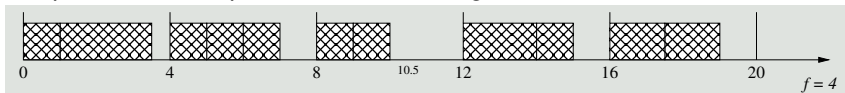
→ **Schlupfdieb** (engl. *slack stealing*)
- ⚠ Termine periodischer Aufträge dürfen nicht gefährdet werden
 - Nach dem Aufbrauchen des Schlupfs
 - Suspendierung des gerade ausgeführten nicht-periodischen Auftrags
 - Direkte Einlastung des verzögerten periodischen Auftrags
- Slack-Stealing existiert für **takt-** und für **ereignisgesteuerte Systeme**



Ausgangspunkt: Taktsteuerung

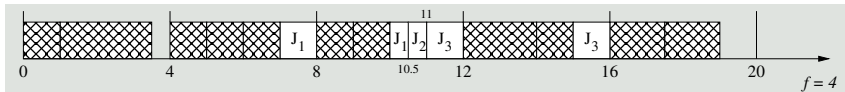
Beispiel: *Major Cycle* eines zyklischen Ablaufplans (vgl. IV-3/10)

■ Beispiel: Fünf Schlupfbereiche im ersten große Durchlauf



- Schraffierte Bereiche $\rightarrow$ statisch eingeplante periodische Aufträge

■ Aperiod. Jobs $J_1 \mapsto 1.5(4, \infty]$, $J_2 \mapsto 0.5(9.5, \infty]$, $J_3 \mapsto 2(10.5, \infty]$

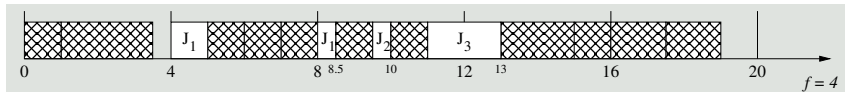


- Ausführungszeiten 1.5, 0.5 und 2
- zulässige Ausführungsintervalle (*earliest*, *latest*)
- ∞ meint: der Job hat keinen, einen weichen oder festen Termin

■ Mittlere Antwortzeit: $((10.5 - 4) + (11 - 9.5) + (16 - 10.5))/3 = 4.5$



- Schlupf in Rahmen k ist die **Zeitspanne** $f - e_p$, mit e_p Zeiteinheiten für periodische Aufträge in k
- ☞ Periodischen Aufträgen **Zeitpuffer am Rahmenende entziehen**
 - Berechnung des Schlupfes geschieht einmal vor der Laufzeit und hängt nur vom aktuellen Rahmen ab
 - Periodische Aufträge werden ans Ende ihres Rahmens geschoben
- Jobs J_1 , J_2 und J_3 , wie gehabt (vgl. V-1/31):



- J_1 wird sofort eingelastet, muss jedoch verdrängt werden
- J_2 wird ebenso behandelt, kann aber komplett durchlaufen
- J_3 wird verzögert bis der laufende periodische Auftrag fertig ist
- Mittlere Antwortzeit: $((8.5 - 4) + (10 - 9.5) + (13 - 10.5))/3 = 2.5$



- Konzeptionell ist Slack-Stealing auch hier einfach
 - **Schlupfzeit-Dieb** (engl. *slack-stealer*) arbeitet anstehende nicht-periodische Arbeitsaufträge ab, auf:
 - höchster Priorität, wenn Schlupfzeit vorhanden ist, und auf
 - niedrigster Priorität, wenn keine Schlupfzeit vorhanden ist

Aufwändige Berechnung der Schlupfzeit [3, S. 233 ff.]

- EDF mit dynamischen Prioritäten
 - Statische vorberechnete Schlupfzeiten
 - ↳ Berücksichtigung der kompletten Hyperperiode
 - Dynamischen Berechnung
 - ↳ Betrachtung des aktuellen Tätigkeitsintervalls⁶
 - Buchführung über Untätigkeit, gestohlenen Schlupf und bereits verbrauchte Rechenzeit der periodischen Aufträge notwendig
- RM mit statischen Prioritäten
 - Schlupfzeit hängt von ihrem Verwendungszeitpunkt ab
 - Schlupfzeit-Dieb darf daher nicht gierig (engl. *greedy*) sein

⁶Dessen Länge zunächst mit Hilfe der Zeitbedarfsanalyse (vgl. IV-2/27 ff) bestimmt werden muss.

- 1 Nicht-periodische Aufgaben
 - Nicht-periodische Echtzeitanwendungen
 - Zeitliche Parameter
 - Herausforderung: Mischbetrieb
- 2 Erweiterte Behandlung nicht-periodischer Aufgaben
 - Unterbrecherbetrieb
 - Hintergrundbetrieb
 - Periodischer Zusteller
- 3 Slack-Stealing
 - Taktgesteuerte Systeme
 - Ereignisgesteuerte Systeme
- 4 Zusammenfassung



Nicht-periodische Aufgaben werden ereignisgesteuert ausgelöst

- **Harte** o. **feste/weiche Termine** (sporadische/aperiodische Aufgaben)
- **Mischbetrieb** ist eine Herausforderung

Unterbrecherbetrieb bevorzugt nicht-periodische Aufgaben

- Sehr gut Antwortzeiten, anfällig für **Überlast**
- **Gefährdet statische Garantien** $\leadsto$ kontrollierter Unterbrecherbetrieb

Hintergrundbetrieb stellt nicht-periodische Aufgaben hinten an

- **Antwortzeiten** hängen von der Last periodischer Aufgaben ab

Abfragende Zusteller konvertieren sie in periodische Aufgaben

- **Schlechte Antwortzeiten**, Ausführungsbudget, Auffüllperiode

Slack-Stealing ist ein guter Kompromiss

- Einfache Umsetzung in gut strukturierten, zeitgesteuerten Systemen
- **Nicht praktikabel** in vorrangesteuerten Systemen



- [1] AUTOSAR:
Specification of Operating System (Version 4.0.0) / Automotive Open System Architecture GbR.
2009. –
Forschungsbericht

- [2] Jr., S. R. M.:
My Fascinating Interview with Allan Klumpp.
http://www.unt.edu/UNT/departments/CC/Benchmarks/benchmarks_html/sepoct95/lunar.htm, 1995

- [3] Liu, J. W. S.:
Real-Time Systems.
Englewood Cliffs, NJ, USA : Prentice Hall PTR, 2000. –
ISBN 0–13–099651–3

- [4] 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>



- [5] Regehr, J. ; Duongsaa, U. :
Preventing Interrupt Overload.
In: *Proceedings of the 2005 ACM SIGPLAN/SIGBED Conference on Languages, Compilers and Tools for Embedded Systems (LCTES '05)*.
New York, NY, USA : ACM Press, 2005. –
ISBN 1–59593–018–3, S. 50–58
- [6] Zühlsdorf, R. :
Protokoll des Funkverkehrs bei der ersten Landung auf dem Mond.
<http://members.fortunecity.de/rogerzuehlsdorf/Ap11d.htm>, 1999

