

Echtzeitsysteme

Mehrkern-Echtzeitsysteme

Peter Ulbrich

Lehrstuhl für Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg

https://www4.cs.fau.de/Lehre/WS18/V_EZS/

17. Januar 2019





Terminvereinbarung zur mündlichen Prüfung

- Erfolgt elektronisch (Poll) → [Windhundverfahren](#)
- Terminbestätigung → Übertrag in meinCampus

 **Anmeldefrist:** Semesterende (09.02.2019)



¹<https://waffel.informatik.uni-erlangen.de/>, Login notwendig



Terminvereinbarung zur mündlichen Prüfung

- Erfolgt elektronisch (Poll) → [Windhundverfahren](#)
- Terminbestätigung → Übertrag in meinCampus

⚠ **Anmeldefrist:** Semesterende (09.02.2019)



Anmeldevorgang

- Teilnahme per [Waffel](#)¹ → Freigeschaltet ab 17.01.19, 18 Uhr

⚠ Anmeldung beim Prüfungsamt (meinCampus) überprüfen!

¹<https://waffel.informatik.uni-erlangen.de/>, Login notwendig



Terminvereinbarung zur mündlichen Prüfung

- Erfolgt elektronisch (Poll) → [Windhundverfahren](#)
- Terminbestätigung → Übertrag in meinCampus

⚠ **Anmeldefrist:** Semesterende (09.02.2019)



Anmeldevorgang

- Teilnahme per [Waffel](#)¹ → Freigeschaltet ab 17.01.19, 18 Uhr

⚠ Anmeldung beim Prüfungsamt (meinCampus) überprüfen!



Terminliche Probleme, Änderungen und Abmeldung → Mail an mich

- Individuelle Terminvereinbarung in Ausnahmefällen möglich
- Rechtzeitige Abmeldung erlaubt mir Reorganisation

→ Ich beiße nicht!

¹<https://waffel.informatik.uni-erlangen.de/>, Login notwendig



Wie lassen sich **komplexe Echtzeitsysteme** handhaben?

- **Rechenzeitbedarf** ist durch einfache Rechensysteme nicht zu erfüllen
- Beispiel: Moderne Fahrerassistenzsystemen
- Die **Vielfalt** der abzuarbeitenden Aufgaben ist enorm

■ **Herausforderungen** von Mehrkern-Echtzeitsystemen?

- Welche Anomalien entstehen durch Ausführungsparallelität?
- Welche Konsequenzen hat dies für die Ablaufplanung?



Wie sehen **Verfahren** und **Mechanismen** für Mehrkern-Echtzeitsystem aus?

- Ablaufplanung?
- WCET-Analyse?
- Zugriffssteuerung?



1 Herausforderung Mehrkernsystem

2 Ablaufplanung

3 WCET-Analyse

4 Synchronisation

5 Zusammenfassung



- Liu-Layland Planbarkeitskriterium für statische Prioritäten²
 - RMA ist optimal für periodische Aufgabensysteme (vgl. IV-2/5 ff)
 - Planbare Auslastung $u_{RMA} \leq \ln(2) \leadsto 69,3\%$

²Bezogen auf die Priorität der Aufgaben (task priority).



- Liu-Layland Planbarkeitskriterium für statische Prioritäten²
 - RMA ist optimal für periodische Aufgabensysteme (vgl. IV-2/5 ff)
 - Planbare Auslastung $u_{RMA} \leq \ln(2) \leadsto 69,3\%$
- Planungsalgorithmen für dynamische Prioritäten sind optimal¹
 - Beispielsweise EDF für beliebige Aufgabensysteme (vgl. IV-2/13 ff)

²Bezogen auf die Priorität der Aufgaben (task priority).



- Liu-Layland Planbarkeitskriterium für statische Prioritäten²
 - RMA ist optimal für periodische Aufgabensysteme (vgl. IV-2/5 ff)
 - Planbare Auslastung $u_{RMA} \leq \ln(2) \leadsto 69,3\%$
- Planungsalgorithmen für dynamische Prioritäten sind optimal¹
 - Beispielsweise EDF für beliebige Aufgabensysteme (vgl. IV-2/13 ff)
- Ablaufplanung behält auch im positiven Fall ihre Zulässigkeit
 - Wenn sich das System besser verhält als angenommen
 - Antwortzeiten vergrößern sich nicht bei abnehmender Ausführungszeit
 - Auslösezeiten und Termine verschieben sich ausführungsbedingt nicht

²Bezogen auf die Priorität der Aufgaben (task priority).



- Liu-Layland Planbarkeitskriterium für statische Prioritäten²
 - RMA ist optimal für periodische Aufgabensysteme (vgl. IV-2/5 ff)
 - Planbare Auslastung $u_{RMA} \leq \ln(2) \leadsto 69,3\%$
- Planungsalgorithmen für dynamische Prioritäten sind optimal¹
 - Beispielsweise EDF für beliebige Aufgabensysteme (vgl. IV-2/13 ff)
- Ablaufplanung behält auch im positiven Fall ihre Zulässigkeit
 - Wenn sich das System besser verhält als angenommen
 - Antwortzeiten vergrößern sich nicht bei abnehmender Ausführungszeit
 - Auslösezeiten und Termine verschieben sich ausführungsbedingt nicht
- Gleichzeitige Auslösung repräsentiert den kritischen Zeitpunkt
 - Maximale Antwortzeit hängt von der Menge der Aufgaben ab (vgl. IV-2/43)

²Bezogen auf die Priorität der Aufgaben (task priority).



- Liu-Layland Planbarkeitskriterium für statische Prioritäten²
 - RMA ist optimal für periodische Aufgabensysteme (vgl. IV-2/5 ff)
 - Planbare Auslastung $u_{RMA} \leq \ln(2) \leadsto 69,3\%$
- Planungsalgorithmen für dynamische Prioritäten sind optimal¹
 - Beispielsweise EDF für beliebige Aufgabensysteme (vgl. IV-2/13 ff)
- Ablaufplanung behält auch im positiven Fall ihre Zulässigkeit
 - Wenn sich das System besser verhält als angenommen
 - Antwortzeiten vergrößern sich nicht bei abnehmender Ausführungszeit
 - Auslösezeiten und Termine verschieben sich ausführungsbedingt nicht
- Gleichzeitige Auslösung repräsentiert den kritischen Zeitpunkt
 - Maximale Antwortzeit hängt von der Menge der Aufgaben ab (vgl. IV-2/43)



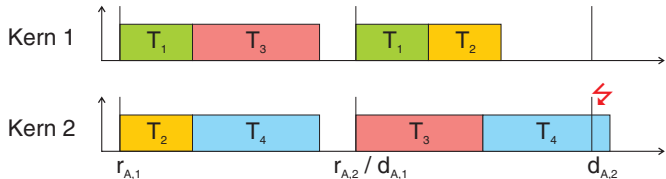
Viele in Einkernsystemen valide Annahmen verlieren in Mehrkernsystemen ihre Gültigkeit!

²Bezogen auf die Priorität der Aufgaben (task priority).



Anomalie: Kritischer Zeitpunkt

Antwortzeit in Abhängigkeit von der Ausführungsreihenfolge



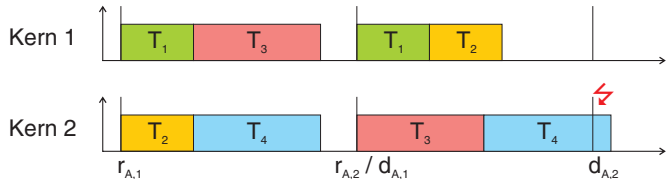
Gleichzeitige Auslösung repräsentiert nicht mehr zwingend den **kritischen Zeitpunkt**

- Antwortzeit der zweiten Periode vergrößert
- Terminverletzung durch Wahl des Kernels



Anomalie: Kritischer Zeitpunkt

Antwortzeit in Abhängigkeit von der Ausführungsreihenfolge



Gleichzeitige Auslösung repräsentiert nicht mehr zwingend den **kritischen Zeitpunkt**

- Antwortzeit der zweiten Periode vergrößert
- Terminverletzung durch Wahl des Kerns



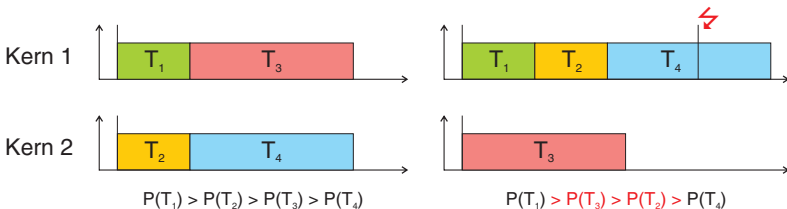
Dhall Effekt [3]

- Garantierte Auslastung wird beliebig schlecht
- Konvergiert im schlimmsten Fall gegen $u = 1$ (Einkernsystem)



Anomalie: Relative Prioritätsordnung

Antwortzeit in Abhängigkeit von der Ausführungsreihenfolge



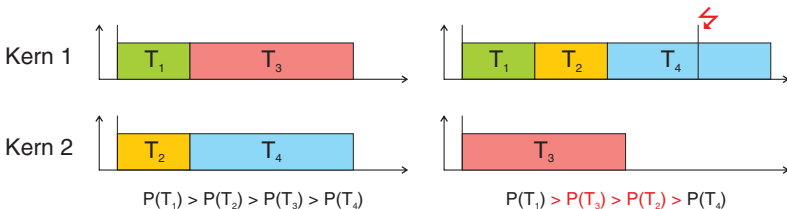
Antwortzeit abhängig vom relativen Prioritätsgefüge

- Höherpriorer Arbeitsaufträge



Anomalie: Relative Prioritätsordnung

Antwortzeit in Abhängigkeit von der Ausführungsreihenfolge



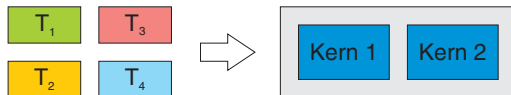
Antwortzeit abhängig vom relativen Prioritätsgefüge

- Höherprioriter Arbeitsaufträge

■ Beispiel: T_4 verpasst seinen Termin

- Vorgezogene Ausführung von T_3 auf Kern 2
 - T_4 wird auf Kern 1 eingeplant und verpasst seinen Termin
- Erschwert signifikant die Antwortzeitanalyse

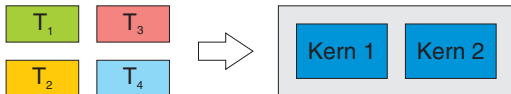




1 Prioritätsproblem (engl. *priority problem*)

→ Wann und in welcher Reihenfolge laufen Arbeitsaufträge?

- Statische Prioritäten für Aufgaben (z.B. RMA)
- Dynamische Prioritäten für Aufgaben (z.B. EDF)
- Dynamische Prioritäten für Aufträge (z.B. PFAIR)



1 Prioritätsproblem (engl. *priority problem*)

→ Wann und in welcher Reihenfolge laufen Arbeitsaufträge?

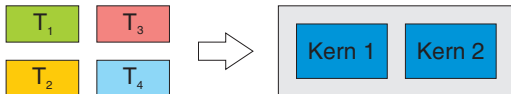
- Statische Prioritäten für Aufgaben (z.B. RMA)
- Dynamische Prioritäten für Aufgaben (z.B. EDF)
- Dynamische Prioritäten für Aufträge (z.B. PFAIR)

2 Allokationsproblem (engl. *allocation problem*)

→ Auf welchem Kern laufen Arbeitsaufträge?

- Keine Migration (engl. *no migration*)
- Migration von Aufgaben (engl. *task-level migration*)
- Migration von Arbeitsaufträgen (engl. *job-level migration*)





1 Prioritätsproblem (engl. *priority problem*)

→ Wann und in welcher Reihenfolge laufen Arbeitsaufträge?

- Statische Prioritäten für Aufgaben (z.B. RMA)
- Dynamische Prioritäten für Aufgaben (z.B. EDF)
- Dynamische Prioritäten für Aufträge (z.B. PFAIR)

2 Allokationsproblem (engl. *allocation problem*)

→ Auf welchem Kern laufen Arbeitsaufträge?

- Keine Migration (engl. *no migration*)
- Migration von Aufgaben (engl. *task-level migration*)
- Migration von Arbeitsaufträgen (engl. *job-level migration*)



Partitionierte, globale und hybride Ablaufplanungsverfahren



1 Herausforderung Mehrkernsystem

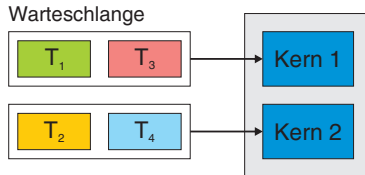
2 Ablaufplanung

3 WCET-Analyse

4 Synchronisation

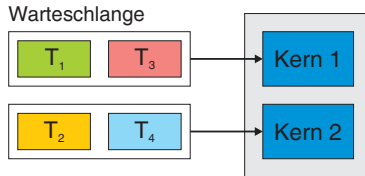
5 Zusammenfassung





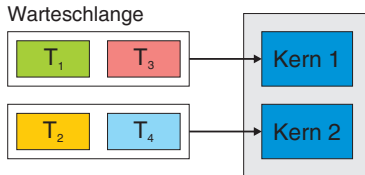
Partitionierte Ablaufplanung (engl. *partitioned scheduling*)

- **Verteilung der Aufgaben** auf Kerne vor der Laufzeit
 - Alle Aufträge einer Aufgabe werden auf demselben Kern ausgeführt
- **Anwendung klassischer EK-Verfahren** auf die lokale Aufgabenmenge



Partitionierte Ablaufplanung (engl. *partitioned scheduling*)

- **Verteilung der Aufgaben** auf Kerne vor der Laufzeit
 - Alle Aufträge einer Aufgabe werden auf demselben Kern ausgeführt
- **Anwendung klassischer EK-Verfahren** auf die lokale Aufgabenmenge
- Verteilung $\mapsto$ **Behälterproblem** (engl. *bin packing problem*)
 - Verteile n Aufgaben der Dichte Δ_i auf m Kerne der Kapazität $\Delta_{max} = 1$
 - Zahlreiche Verfahren verfügbar: **First-Fit**, **Next-Fit**, **Best-Fit**, ...



Partitionierte Ablaufplanung (engl. *partitioned scheduling*)

- **Verteilung der Aufgaben** auf Kerne vor der Laufzeit
 - Alle Aufträge einer Aufgabe werden auf demselben Kern ausgeführt
- **Anwendung klassischer EK-Verfahren** auf die lokale Aufgabenmenge

■ Verteilung → **Behälterproblem** (engl. *bin packing problem*)

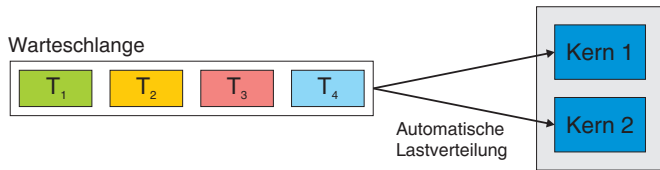
- Verteile n Aufgaben der Dichte Δ_i auf m Kerne der Kapazität $\Delta_{max} = 1$
- Zahlreiche Verfahren verfügbar: **First-Fit**, **Next-Fit**, **Best-Fit**, ...



Planbare Auslastung im schlimmsten Fall $u_{wc} \approx 0,5$ (50 %)

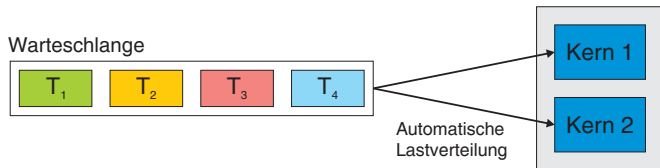
→ Alle Aufgaben haben eine Auslastung wenig größer als $u_i > 0,5$





Globale Ablaufplanung (engl. *global scheduling*)

- Verteilung der Arbeitsaufträge auf Kerne zur Laufzeit
- Aufgaben bzw. Aufträge können zwischen Kernen migrieren



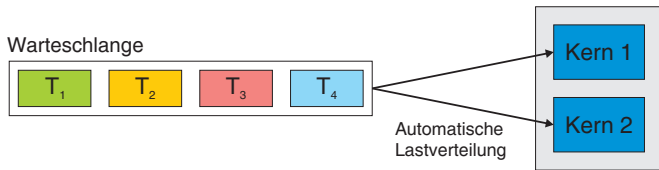
Globale Ablaufplanung (engl. *global scheduling*)

- Verteilung der Arbeitsaufträge auf Kerne zur Laufzeit

→ Aufgaben bzw. Aufträge können zwischen Kernen migrieren

■ Mehrkern-Planungsverfahren auf der globalen Warteschlange

- Statische und dynamische Prioritäten: G-EDF, D-RMA, PFAIR, ...
- Verfahren mit dynamic-job-level Prioritäten (z.B. PFAIR) dominieren alle anderen Planungsverfahren $\leadsto$ Auslastung $u_{opt} = 1$



Globale Ablaufplanung (engl. *global scheduling*)

- Verteilung der Arbeitsaufträge auf Kerne zur Laufzeit

→ Aufgaben bzw. Aufträge können zwischen Kernen migrieren

■ Mehrkern-Planungsverfahren auf der globalen Warteschlange

- Statische und dynamische Prioritäten: G-EDF, D-RMA, PFAIR, ...
- Verfahren mit dynamic-job-level Prioritäten (z.B. PFAIR) dominieren alle anderen Planungsverfahren $\leadsto$ Auslastung $u_{opt} = 1$



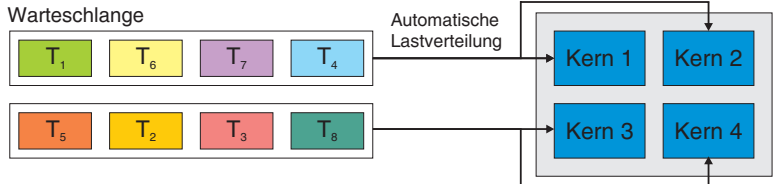
Globale Verfahren können mit erheblichen Kosten und Unwägbarkeiten behaftet sein

- Hohe Migrationskosten, insbesondere bei Migration von Aufträgen
- Analysierbarkeit der Laufzeit nicht mehr praktikabel



Hybride Ansätze (vgl. [2])

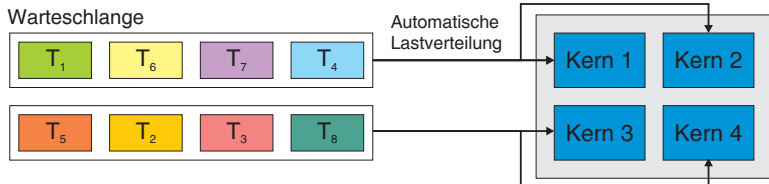
Das Beste aus beiden Welten



Hybride Ablaufplanung (engl. *hybrid scheduling*)

- Kombination globaler und partitionierter Ablaufplanung
- Migration minimieren und Auslastung maximieren



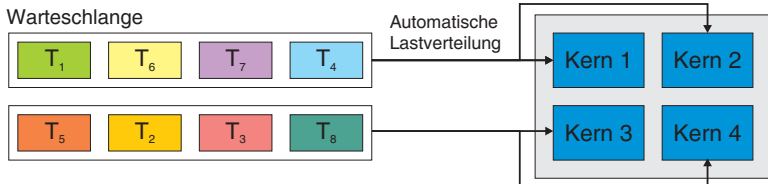


Hybride Ablaufplanung (engl. *hybrid scheduling*)

- Kombination globaler und partitionierter Ablaufplanung
- Migration minimieren und Auslastung maximieren

■ Gruppierende Ablaufplanung (engl. *clustered scheduling*)

- Zusammenfassen von Kernen zu Gruppen (engl. *cluster*) und Partitionierung
- Pro Gruppe eine globale Warteschlange
- Hierarchische Ablaufplanung (vgl. Zusteller V-2/27)



Hybride Ablaufplanung (engl. *hybrid scheduling*)

- Kombination globaler und partitionierter Ablaufplanung
- Migration minimieren und Auslastung maximieren

■ Gruppierende Ablaufplanung (engl. *clustered scheduling*)

- Zusammenfassen von Kernen zu Gruppen (engl. *cluster*) und Partitionierung
- Pro Gruppe eine globale Warteschlange
- Hierarchische Ablaufplanung (vgl. Zusteller V-2/27)

■ Teilpartitionierende Ablaufplanung (engl. *semi-partitioned scheduling*)

- Einschränkung der Migration durch (komplexes) Regelwerk
- Beispiele: Aufgaben dürfen nur zwischen bestimmten Kernen migrieren; Begrenze Zahl migrierbarer Aufgaben



1 Herausforderung Mehrkernsystem

2 Ablaufplanung

3 WCET-Analyse

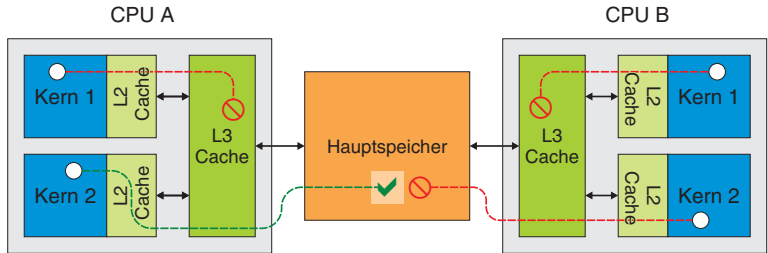
4 Synchronisation

5 Zusammenfassung



Herausforderung: Echte Ausführungsparallelität

Interferenz auf der physikalischen Ebene



Echte Ausführungsparallelität ist das Problem

- Einkernsysteme $\leadsto$ Virtuelle Parallelisierung, Sequentialisierung
- Mehrkernsysteme $\leadsto$ Gemeinsames Betriebsmittel



Beispiel: Simultaner Speicherzugriff

- Impliziter Wettstreit auf physikalischer Ebene



Auswirkungen auf Laufzeitverhalten

- Blockadezeit durch Speicherzugriff und Invalidation des Cache-Inhalts
- Studien zeigen dramatische Zunahme der WCET [1]

→ Abhängig von den Eigenschaften der Hardware!



1 Kosten durch Verdrängung (engl. *preemption costs*)

→ Die Problem sind uns bereits bekannt (vgl. III-3), die **Komplexität** der Analyse bzw. Abstraktion **steigt jedoch im Mehrkernfall dramatisch an**



1 Kosten durch Verdrängung (engl. *preemption costs*)

→ Die Problem sind uns bereits bekannt (vgl. III-3), die **Komplexität** der Analyse bzw. Abstraktion **steigt jedoch im Mehrkernfall dramatisch an**

■ Direkte Kosten

- Unterbrechung, Sicherung und -wiederherstellung des Hardwarekontexts

⚠ Einplanung $\leadsto$ **Synchronisation** im Mehrkernsystem notwendig



1 Kosten durch Verdrängung (engl. *preemption costs*)

→ Die Problem sind uns bereits bekannt (vgl. III-3), die **Komplexität** der Analyse bzw. Abstraktion **steigt jedoch im Mehrkernfall dramatisch an**

■ Direkte Kosten

- Unterbrechung, Sicherung und -wiederherstellung des Hardwarekontexts

⚠ Einplanung $\leadsto$ **Synchronisation** im Mehrkernsystem notwendig

■ Indirekte Kosten

- Wiederaufsetzen / -füllen der Seitentabelle
- Dislokation von Cacheinhalten (engl. *cache evictions*) zwischen Ausführungsrunden

⚠ Ggf. Herstellen der **Cachekoherenz** (engl. *cache coherency*)

⚠ Kommunikation zwischen Kernen/Sockeln

2 Kosten durch Migration (engl. *migration costs*)

⚠ Diese Kosten entstehen nur in Mehrkernsystemen



2 Kosten durch Migration (engl. *migration costs*)

⚠ Diese Kosten entstehen nur in Mehrkernsystemen

■ Direkte Kosten

- Manipulation der **Bereitliste** (engl. *ready queue*) $\leadsto$ Synchronisation
- Sicherung und -wiederherstellung des Hardwarekontexts

2 Kosten durch Migration (engl. *migration costs*)

⚠ Diese Kosten entstehen nur in Mehrkernsystemen

■ Direkte Kosten

- Manipulation der **Bereitliste** (engl. *ready queue*) $\leadsto$ Synchronisation
- Sicherung und -wiederherstellung des Hardwarekontexts

■ Indirekte Kosten

- Laden des aktiven Cachekontextes (engl. *cache working set*) vom Quellkern $\leadsto$ Dislokation von Cacheinhalten
- Laden des restlichen Prozesskontexts (transitive Hülle) $\leadsto$ Cachekohärenz, Kommunikation



2 Kosten durch Migration (engl. *migration costs*)

⚠ Diese Kosten entstehen nur in Mehrkernsystemen

■ Direkte Kosten

- Manipulation der **Bereitliste** (engl. *ready queue*) $\leadsto$ Synchronisation
- Sicherung und -wiederherstellung des Hardwarekontexts

■ Indirekte Kosten

- Laden des aktiven Cachekontextes (engl. *cache working set*) vom Quellkern $\leadsto$ Dislokation von Cacheinhalten
- Laden des restlichen Prozesskontexts (transitive Hülle) $\leadsto$ Cachekohärenz, Kommunikation

⚠ Zusätzlich Kosten durch Verdrängung bei Migration von (laufenden) Arbeitsaufträgen



- 1 Herausforderung Mehrkernsystem
- 2 Ablaufplanung
- 3 WCET-Analyse
- 4 Synchronisation**
- 5 Zusammenfassung





Probleme der (**unkontrollierten**) **Prioritätsumkehr** (siehe VII/13) verschärft sich in Mehrkernsystemen

- Synchronisation erzeugt **kernübergreifende Abhängigkeiten** $\leadsto$ **Entfernte Blockierung** (engl. *remote blocking*)
 - **Relative Prioritätsordnung** (Folie 7) betrifft auch Betriebsmittelnutzung
 - Potentielles Problem: Lokal $\neq$ global höchste Priorität
- Wovon hängt die **Blockierungszeit** (s. VII/42) ab?
- Längster kritischer Abschnitt aller Betriebsmittel?
 - Maximale Verzögerung durch höherpriori Aufgaben auf einem Kern?





Probleme der (**unkontrollierten**) **Prioritätsumkehr** (siehe VII/13) verschärft sich in Mehrkernsystemen

- Synchronisation erzeugt **kernübergreifende Abhängigkeiten** $\leadsto$ **Entfernte Blockierung** (engl. *remote blocking*)
 - **Relative Prioritätsordnung** (Folie 7) betrifft auch Betriebsmittelnutzung
 - Potentielles Problem: Lokal $\neq$ global höchste Priorität
- Wovon hängt die **Blockierungszeit** (s. VII/42) ab?
- Längster kritischer Abschnitt aller Betriebsmittel?
 - Maximale Verzögerung durch höherpriorie Aufgaben auf einem Kern?



Gesucht sind Verfahren, welche:

- Kerne nicht unnötig ungenutzt lassen ($\neq$ NPCS VII/22)
- Sich **ausschließlich** auf die Ausführungszeit der kritischen Abschnitte beziehen ($\neq$ Prioritätsvererbung VII/27)





Prioritätsobergrenzen für Mehrkernsysteme (engl. *Multiprocessor Priority Ceiling Protocol*) (MPCP) [4, S. 352],[5]

- Eine direkte **Erweiterung** des PCP (s. VII/27) für Einkernsysteme
- **Entfernte Blockierung** als Funktion der Ausführungszeit kritischer Abschnitte





Prioritätsobergrenzen für Mehrkernsysteme (engl. *Multiprocessor Priority Ceiling Protocol*) (MPCP) [4, S. 352],[5]

- Eine direkte **Erweiterung** des PCP (s. VII/27) für Einkernsysteme
- **Entfernte Blockierung** als Funktion der Ausführungszeit kritischer Abschnitte

■ Vorgehen und Annahmen

1 Einteilung in **lokale** und **globale** Betriebsmittel

- Lokale Betriebsmittel werden nur von lokalen Aufgaben genutzt $\leadsto$ Synchronisation durch klassisches PCP
- Globale Betriebsmittel werden von Aufgabe auf verschiedenen Kernen genutzt





Prioritätsobergrenzen für Mehrkernsysteme (engl. *Multiprocessor Priority Ceiling Protocol*) (MPCP) [4, S. 352],[5]

- Eine direkte **Erweiterung** des PCP (s. VII/27) für Einkernsysteme
- **Entfernte Blockierung** als Funktion der Ausführungszeit kritischer Abschnitte

■ Vorgehen und Annahmen

1 Einteilung in **lokale** und **globale** Betriebsmittel

- Lokale Betriebsmittel werden nur von lokalen Aufgaben genutzt $\leadsto$ Synchronisation durch klassisches PCP
- Globale Betriebsmittel werden von Aufgabe auf verschiedenen Kernen genutzt

2 Globale Betriebsmittel erhalten eigenen Prioritätenraum

- Prioritätsobergrenze $\hat{\Pi}_i$ eines globalen Betriebsmittels R_i ist höher als die höchstpriorie unabhängige Aufgabe T_H
- $\hat{\Pi}_i = P_{T_H} + 1 + \max(P_{T_i} | T_i \text{ nutzt } R_i)$





Prioritätsobergrenzen für Mehrkernsysteme (engl. *Multiprocessor Priority Ceiling Protocol*) (MPCP) [4, S. 352],[5]

- Eine direkte **Erweiterung** des PCP (s. VII/27) für Einkernsysteme
- **Entfernte Blockierung** als Funktion der Ausführungszeit kritischer Abschnitte

■ Vorgehen und Annahmen

1 Einteilung in **lokale** und **globale** Betriebsmittel

- Lokale Betriebsmittel werden nur von lokalen Aufgaben genutzt $\leadsto$ Synchronisation durch klassisches PCP
- Globale Betriebsmittel werden von Aufgabe auf verschiedenen Kernen genutzt

2 Globale Betriebsmittel erhalten eigenen Prioritätenraum

- Prioritätsobergrenze $\hat{\Pi}_i$ eines globalen Betriebsmittels R_i ist höher als die höchstpriorie unabhängige Aufgabe T_H
- $\hat{\Pi}_i = P_{T_H} + 1 + \max(P_{T_i} | T_i \text{ nutzt } R_i)$

3 Betriebsmittel werden Kernen zugewiesen und nur dort ausgeführt

- Ausführung entfernter cs_i auf Ebene der Prioritätsobergrenze $\hat{\Pi}_i$ ($\rightarrow$ Vererbung)



Beispiel: Prioritätsübergrenzen für Mehrkernsysteme

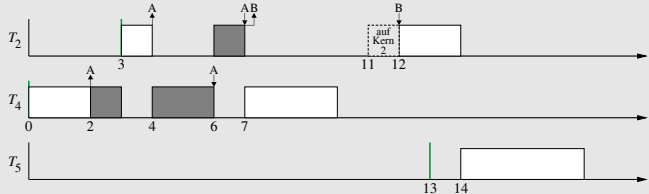
Kern 1

Allokation

$$R_A = \text{■}$$

(lokales BM: T_2 & T_4)

T_2, T_4, T_5



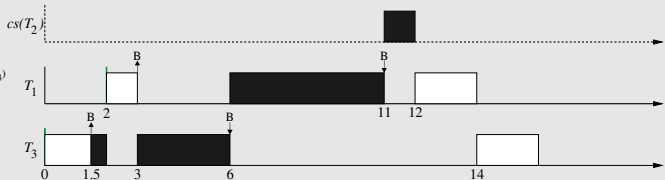
Kern 2

Allokation

$$R_B = \text{■}$$

(globales BM: T_1, T_2, T_3)

T_1, T_3



bis t_6 Normaler Ablauf mit lokalen Betriebsmitteln auf Kern 1 & 2



Beispiel: Prioritätsübergrenzen für Mehrkernsysteme

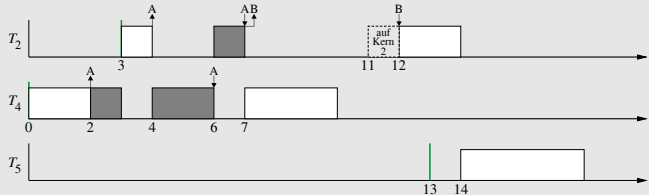
Kern 1

Allokation

$$R_A = \text{[grüner Balken]}$$

(lokales BM: T_2 & T_4)

T_2, T_4, T_5



Kern 2

Allokation

$$R_B = \text{[schwarzer Balken]}$$

(globales BM: T_1, T_2, T_3)

T_1, T_3



bis t_6 Normaler Ablauf mit lokalen Betriebsmitteln auf Kern 1 & 2

t_6 T_2 fordert R_B (globales BM) an $\leadsto$ Suspension von T_2 auf Kern 1



Beispiel: Prioritätsübergrenzen für Mehrkernsysteme

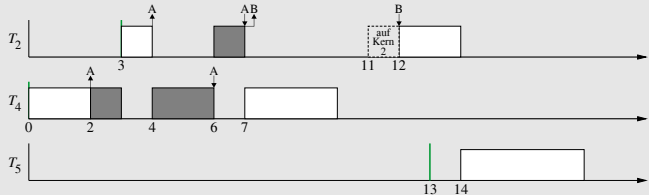
Kern 1

Allokation

$$R_A = \text{[grüner Balken]}$$

(lokales BM: T_2 & T_4)

T_2, T_4, T_5



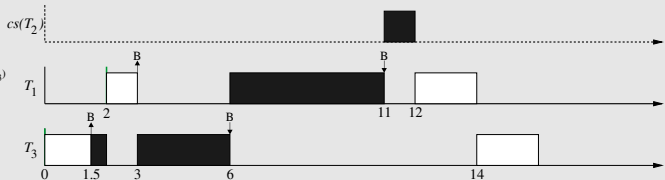
Kern 2

Allokation

$$R_B = \text{[schwarzer Balken]}$$

(globales BM: T_1, T_2, T_3)

T_1, T_3



bis t_6 Normaler Ablauf mit lokalen Betriebsmitteln auf Kern 1 & 2

t_6 T_2 fordert R_B (globales BM) an $\leadsto$ Suspension von T_2 auf Kern 1

t_{11} R_B wird von T_1 freigegeben $\leadsto T_2$ erbt als entfernter Aufrufer $\hat{\Pi}_A$ auf Kern 2



Beispiel: Prioritätsübergrenzen für Mehrkernsysteme

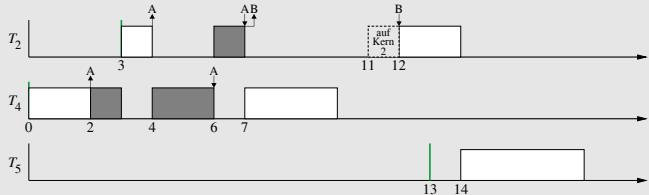
Kern 1

Allokation

$$R_A = \text{[grüner Balken]}$$

(lokales BM: T_2 & T_4)

T_2, T_4, T_5



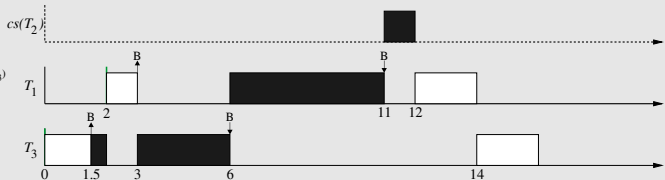
Kern 2

Allokation

$$R_B = \text{[schwarzer Balken]}$$

(globales BM: T_1, T_2, T_3)

T_1, T_3



bis t_6 Normaler Ablauf mit lokalen Betriebsmitteln auf Kern 1 & 2

t_6 T_2 fordert R_B (globales BM) an $\leadsto$ Suspension von T_2 auf Kern 1

t_{11} R_B wird von T_1 freigegeben $\leadsto$ T_2 erbt als entfernter Aufrufer $\hat{\Pi}_A$ auf Kern 2

t_{11} cs von T_2 wird auf Kern 2 mit $P_{\hat{\Pi}_A}(t)$ ausgeführt



1 Herausforderung Mehrkernsystem

2 Ablaufplanung

3 WCET-Analyse

4 Synchronisation

5 Zusammenfassung



- Mehrkernechtzeitsysteme sind die Zukunft
 - Leistungssteigerung durch Parallelisierung
- Ablaufplanung ist eine Herausforderung
 - Wissen aus Einkernsystemen im Allgemeinen nicht übertragbar
 - Zeitliche Anomalien $\leadsto$ Kritischer Zeitpunkt, Prioritätsordnung
 - Prioritätsproblem und Allokationsproblem
- Partitionierte Ablaufplanung
 - Verteilen der Aufgaben auf Kerne zum Entwurfszeitpunkt
 - Transformation in mehrere Einkernsysteme
 - Bekannte Techniken und Algorithmen sind wieder anwendbar
 - Garantiert planbare Auslastung sehr schlecht
- Globale Ablaufplanung
 - Findet zur Laufzeit statt und erfordert Migration
 - Verfahren mit dynamischen Prioritäten auf Auftragsebene erlauben vollständige Auslastung
 - In der Praxis mit hohen Kosten und Unwägbarkeiten behaftet



■ Hybride Ablaufplanung

- Verbinden die Vor- und Nachteile der anderen Verfahren
- Teilpartitionierte und Gruppierende Ablaufplanung

■ WCET-Analyse

- Komplexität nimmt stark zu
- Zusätzliche Kosten durch Migration und Synchronisation



- [1] Baruah, S. ; Bertogna, M. ; Buttazzo, G. :
Multiprocessor Scheduling for Real-Time Systems.
Springer, 2015. –
ISBN 978–3319086958
- [2] Davis, R. I. ; Burns, A. :
A Survey of Hard Real-Time Scheduling for Multiprocessor Systems.
In: *ACM Computing Surveys* 43 (2011), Okt., Nr. 4.
<http://dx.doi.org/10.1145/1978802.1978814>. –
DOI 10.1145/1978802.1978814
- [3] Dhall, S. K. ; Liu, C. :
On a real-time scheduling problem.
In: *Operations research* 26 (1978), Nr. 1, S. 127–140
- [4] Liu, J. W. S.:
Real-Time Systems.
Englewood Cliffs, NJ, USA : Prentice Hall PTR, 2000. –
ISBN 0–13–099651–3
- [5] Rajkumar, R. ; Sha, L. ; Lehoczky, J. P.:
Real-time synchronization protocols for multiprocessors.
In: *Proceedings of the 9th IEEE Real-Time Systems Symposium (RTSS '88)*.
Washington, DC, USA : IEEE Computer Society Press, 1988, S. 259–269

