

Echtzeitsysteme

Übungen zur Vorlesung

Simple Scope

Simon Schuster Peter Wägemann

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

23. November 2018



Zwei Vorgriffe auf Inhalte der Vorlesung

- Für Übungsbetrieb notwendig
- Inhalte
 - 1 Zeitgesteuerte Echtzeitsysteme
 - Vorlesung: zeitgesteuerte Ablaufplanung
 - Übung: Vergleich zeit- vs. ereignisgesteuerte EZS
 - tt-eCos vs. eCos?
 - 2 Ausführungsmodelle
 - Vorlesung: Rangfolge
 - Übung: Ausführungsmodell von eCos?



1 Wiederholung

- Ereignisorientierter Planer
- Berechnungskomplexität
- Ereignisgesteuerte & zeitgesteuerte Echtzeitsysteme

2 eCos-Vertiefung

- Alarme
- Time-Triggered eCos

3 Hinweise zu Aufgabe 4

- Graphische Ausgabe
- Software-Tracing



1

Wiederholung

- Ereignisorientierter Planer
- Berechnungskomplexität
- Ereignisgesteuerte & zeitgesteuerte Echtzeitsysteme

2

eCos-Vertiefung

- Alarme
- Time-Triggered eCos

3

Hinweise zu Aufgabe 4

- Graphische Ausgabe
- Software-Tracing





Einplanung von Arbeitsaufträgen erfolgt zu Ereigniszeitpunkten

- Ihr Auftreten ist nicht (exakt) vorhersehbar
 - Ereignisauslöser sind kontrollierte Objekte/andere Arbeitsaufträge
- Die Ereignisverarbeitung unterliegt einer gewissen Dringlichkeit





Einplanung von Arbeitsaufträgen erfolgt zu **Ereigniszeitpunkten**

- Ihr Auftreten ist nicht (exakt) vorhersehbar
- Ereignisauslöser sind kontrollierte Objekte/andere Arbeitsaufträge
- Die Ereignisverarbeitung unterliegt einer gewissen **Dringlichkeit**



Ereignisse haben Prioritäten die dem Ereignisauslöser und/oder der Ereignisverarbeitung zugeordnet sind

Feste Zuordnung → Ereignisverarbeitung/-auslöser

- Arbeitsaufträge erhalten **absolute Priorität**

Variable Zuordnung → Ereignisverarbeitung

- Arbeitsaufträge erhalten **relative Priorität**





Einplanung von Arbeitsaufträgen erfolgt zu **Ereigniszeitpunkten**

- Ihr Auftreten ist nicht (exakt) vorhersehbar
- Ereignisauslöser sind kontrollierte Objekte/andere Arbeitsaufträge
- Die Ereignisverarbeitung unterliegt einer gewissen **Dringlichkeit**



Ereignisse haben Prioritäten die dem Ereignisauslöser und/oder der Ereignisverarbeitung zugeordnet sind

Feste Zuordnung → Ereignisverarbeitung/-auslöser

- Arbeitsaufträge erhalten **absolute Priorität**

Variable Zuordnung → Ereignisverarbeitung

- Arbeitsaufträge erhalten **relative Priorität**

Auch **prioritätsorientierte Einplanung** (engl. *priority-driven scheduling*)



- Einplanung ereignisbedingt ausgelöster Arbeitsaufträge resultiert in einer dynamischen Datenstruktur → sortierte Liste



- Einplanung ereignisbedingt ausgelöster Arbeitsaufträge resultiert in einer **dynamischen Datenstruktur** \mapsto sortierte Liste



Kritisch ist die **Berechnungskomplexität** und wann sie anfällt

- Gekoppelt mit der Einlastung: **online scheduling** (siehe III-2/15 ff)
 - Konstant oder variabel, dann jedoch mit oberer Schranke \mapsto WCET
- \rightarrow Zum **Auslöse-** oder **Auswahlzeitpunkt** von Arbeitsaufträgen



- Einplanung ereignisbedingt ausgelöster Arbeitsaufträge resultiert in einer **dynamischen Datenstruktur** → sortierte Liste



Kritisch ist die **Berechnungskomplexität** und wann sie anfällt

- Gekoppelt mit der Einlastung: **online scheduling** (siehe III-2/15 ff)
 - Konstant oder variabel, dann jedoch mit oberer Schranke → WCET
- Zum **Auslöse-** oder **Auswahlzeitpunkt** von Arbeitsaufträgen



Priorität bildet den **Sortierschlüssel** (engl. *sort key*)

- Ergibt sich ggf. erst zum Ereigniszeitpunkt aus der Priorität der von ihm zu verarbeitenden **Ereignissen**
- Ist eindeutig abzubilden auf einen endlichen Wertebereich



- Einplanung ereignisbedingt ausgelöster Arbeitsaufträge resultiert in einer **dynamischen Datenstruktur** → sortierte Liste



Kritisch ist die **Berechnungskomplexität** und wann sie anfällt

- Gekoppelt mit der Einlastung: **online scheduling** (siehe III-2/15 ff)
 - Konstant oder variabel, dann jedoch mit oberer Schranke → WCET
- Zum **Auslöse-** oder **Auswahlzeitpunkt** von Arbeitsaufträgen



Priorität bildet den **Sortierschlüssel** (engl. *sort key*)

- Ergibt sich ggf. erst zum Ereigniszeitpunkt aus der Priorität der von ihm zu verarbeitenden **Ereignissen**
- Ist eindeutig abzubilden auf einen endlichen Wertebereich



- Ablaufliste \mapsto **Dynamische** Datenstruktur
 - Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
 - Das (relative) Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**



- Ablaufliste \mapsto **Dynamische** Datenstruktur
 - Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
 - Das (relative) Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**
 - Linearer Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Vorabwissen zur **WCET des Sortiervorgangs** ist gefordert



- Ablaufliste \mapsto **Dynamische** Datenstruktur
 - Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
 - Das (relative) Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**
 - Linearer Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Vorabwissen zur **WCET des Sortiervorgangs** ist gefordert
 - Nahezu konstanter Berechnungsaufwand zum Auswahlzeitpunkt
 - Aufträge vom Kopf her der (ggf. einfach verketteten) Liste entnehmen



- Ablaufliste \mapsto **Dynamische** Datenstruktur
 - Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
 - Das (relative) Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**
 - Linearer Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Vorabwissen zur **WCET des Sortiervorgangs** ist gefordert
 - Nahezu konstanter Berechnungsaufwand zum Auswahlzeitpunkt
 - Aufträge vom Kopf her der (ggf. einfach verketteten) Liste entnehmen
- Ablauftabelle \mapsto **Statische** Datenstruktur
 - Prioritäten werden fest auf Tabellenindizes abgebildet
 - Zur Laufzeit unveränderliches Gefüge absoluter Prioritäten
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **fester Prioritäten**



- Ablaufliste \mapsto **Dynamische** Datenstruktur
 - Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
 - Das (relative) Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**
 - Linearer Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Vorabwissen zur **WCET des Sortiervorgangs** ist gefordert
 - Nahezu konstanter Berechnungsaufwand zum Auswahlzeitpunkt
 - Aufträge vom Kopf her der (ggf. einfach verketteten) Liste entnehmen
- Ablauftabelle \mapsto **Statische** Datenstruktur
 - Prioritäten werden fest auf Tabellenindizes abgebildet
 - Zur Laufzeit unveränderliches Gefüge absoluter Prioritäten
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **fester Prioritäten**
 - Konstanter Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Aufträge durch indizierte Adressierung in die Tabelle aufnehmen
 - Ggf. ist ein Tabelleneintrag eine Auftragsliste (FIFO) gleicher Priorität



- **Ablaufliste** \mapsto **Dynamische** Datenstruktur
 - Prioritäten entsprechen der Position innerhalb der Ablaufliste
 - Das (relative) Prioritätsgefüge passt sich zur Laufzeit an
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **dynamischer Prioritäten**
 - Linearer Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Vorabwissen zur **WCET des Sortiervorgangs** ist gefordert
 - Nahezu konstanter Berechnungsaufwand zum Auswahlzeitpunkt
 - Aufträge vom Kopf her der (ggf. einfach verketteten) Liste entnehmen
- **Ablauf Tabelle** \mapsto **Statische** Datenstruktur
 - Prioritäten werden fest auf Tabellenindizes abgebildet
 - Zur Laufzeit unveränderliches Gefüge absoluter Prioritäten
 - \rightarrow Eignung für die Implementierung **fester Prioritäten**
 - Konstanter Berechnungsaufwand zum Auslösezeitpunkt
 - Aufträge durch indizierte Adressierung in die Tabelle aufnehmen
 - Ggf. ist ein Tabelleneintrag eine Auftragsliste (FIFO) gleicher Priorität
 - Linearer Berechnungsaufwand zum Auswahlzeitpunkt
 - Vorabwissen zur **WCET des Suchvorgangs** ist gefordert
 - Tabelleneinträge können leer sein und sind zu überspringen



Ablaufliste

```
Job *list = 0;

void release(Job *item) {
    Job* last = 0, tail = list;
    while(tail && outrank(tail, item)) {
        last = tail;
        tail = last->next;
    }
    if(!last) {
        item->next = list; list = item;
    } else {
        item->next = tail;
        last->next = item;
    }
}

Job* extract() {
    Job* item = list;
    if(item) list = item->next;
    return item;
}
```



Ablaufliste

```
Job *list = 0;

void release(Job *item) {
    Job* last = 0, tail = list;
    while(tail && outrank(tail, item)) {
        last = tail;
        tail = last->next;
    }
    if(!last) {
        item->next = list; list = item;
    } else {
        item->next = tail;
        last->next = item;
    }
}

Job* extract() {
    Job* item = list;
    if(item) list = item->next;
    return item;
}
```

release $O(n)$

extract $O(1)$



Ablaufliste

```
Job *list = 0;

void release(Job *item) {
    Job* last = 0, tail = list;
    while(tail && outrank(tail, item)) {
        last = tail;
        tail = last->next;
    }
    if(!last) {
        item->next = list; list = item;
    } else {
        item->next = tail;
        last->next = item;
    }
}

Job* extract() {
    Job* item = list;
    if(item) list = item->next;
    return item;
}
```

release $O(n)$


extract $O(1)$

Ablauftabelle

```
Job* table[Jobs];

void release(Job *item) {
    assert((priority(item) >= 0)
        && (priority(item) <= Jobs - 1));
    item->state = Ready;
}

Job* extract() {
    for(uint slot = 0; slot < Jobs; slot++)
        if(table[slot]->state == Ready) {
            table[slot]->state = Selected;
            return table[slot];
        }
    return 0;
}
```

 **Fest** Anzahl an Aufträgen



Ablaufliste

```
Job *list = 0;

void release(Job *item) {
    Job* last = 0, tail = list;
    while(tail && outrank(tail, item)) {
        last = tail;
        tail = last->next;
    }
    if(!last) {
        item->next = list; list = item;
    } else {
        item->next = tail;
        last->next = item;
    }
}

Job* extract() {
    Job* item = list;
    if(item) list = item->next;
    return item;
}
```

release $O(n)$


extract $O(1)$

Ablauftabelle

```
Job* table[Jobs];

void release(Job *item) {
    assert((priority(item) >= 0)
        && (priority(item) <= Jobs - 1));
    item->state = Ready;
}

Job* extract() {
    for(uint slot = 0; slot < Jobs; slot++)
        if(table[slot]->state == Ready) {
            table[slot]->state = Selected;
            return table[slot];
        }
    return 0;
}
```

 **Fest** Anzahl an Aufträgen

release $O(1)$

extract $O(n)$



- Eine Ablaufliste je Priorität, organisiert als **FIFO**
- Ablauflisten werden in einer Ablauftabelle verwaltet

Multi-Level-Queue

```
Job* table[Jobs];

void release(Job *item) {
    assert((prio(item) >= 0)
        && (prio(item) <= Jobs - 1));
    item->state = Ready;
    append(table[prio(item)], item);
}

Job* extract() {
    for(uint slot = 0; slot < priors; slot++)
        if(!empty(table[slot])) {
            Job *item = head(table[slot]);
            item->state = Selected;
            return item;
        }
    return 0;
}
```

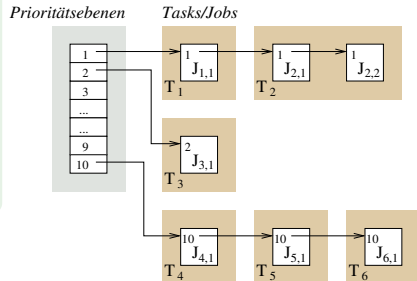


- Eine Ablaufliste je Priorität, organisiert als **FIFO**
- Ablauflisten werden in einer Ablaufabelle verwaltet

Multi-Level-Queue

```
Job* table[Jobs];  
  
void release(Job *item) {  
    assert((prio(item) >= 0)  
        && (prio(item) <= Jobs - 1));  
    item->state = Ready;  
    append(table[prio(item)], item);  
}  
  
Job* extract() {  
    for(uint slot = 0; slot < priors; slot++)  
        if(!empty(table[slot])) {  
            Job *item = head(table[slot]);  
            item->state = Selected;  
            return item;  
        }  
    return 0;  
}
```

- Mehrere Tasks pro Priorität
- Mehrere Aufträge pro Task
- Reihenfolge der Auslösung



Auftragsauslösung mit konstantem Aufwand $O(1)$ möglich?



Auftragslösung mit konstantem Aufwand $O(1)$ möglich?

- 1 Ablaufplan ist dynamische Datenstruktur (Tabelle) aus mehrere Prioritätsebenen

Wartelisten \mapsto LIFO

Warteschlangen \leadsto FIFO



Auftragsauslösung mit konstantem Aufwand $O(1)$ möglich?

- 1 Ablaufplan ist dynamische Datenstruktur (Tabelle) aus mehrere Prioritätsebenen
 - Wartelisten \mapsto LIFO
 - Warteschlangen \leadsto FIFO
- 2 Aufträge die über denselben Tabelleneintrag erfasst werden besitzen dieselbe Priorität
 - Sonst könnte LIFO/FIFO **Prioritätsverletzung** zur Folge haben



Auftragslösung mit konstantem Aufwand $O(1)$ möglich?

- 1 Ablaufplan ist dynamische Datenstruktur (Tabelle) aus mehrere Prioritätsebenen
 - Wartelisten \mapsto LIFO
 - Warteschlangen \leadsto FIFO
- 2 Aufträge die über denselben Tabelleneintrag erfasst werden besitzen dieselbe Priorität
 - Sonst könnte LIFO/FIFO **Prioritätsverletzung** zur Folge haben
- 3 Anzahl der Tabelleneinträge entspricht mindestens der Anzahl statisch zugewiesener Prioritäten
 - Ggf. werden dann nahezu alle Tabelleneinträge nur einen Auftrag erfassen
 - Abhängig von der Echtzeitanwendung und dem Einplanungsverfahren



Auftragsauslösung mit konstantem Aufwand $O(1)$ möglich?

- 1 Ablaufplan ist dynamische Datenstruktur (Tabelle) aus mehrere Prioritätsebenen
 - Wartelisten \mapsto LIFO
 - Warteschlangen \leadsto FIFO
- 2 Aufträge die über denselben Tabelleneintrag erfasst werden besitzen dieselbe Priorität
 - Sonst könnte LIFO/FIFO **Prioritätsverletzung** zur Folge haben
- 3 Anzahl der Tabelleneinträge entspricht mindestens der Anzahl statisch zugewiesener Prioritäten
 - Ggf. werden dann nahezu alle Tabelleneinträge nur einen Auftrag erfassen
 - Abhängig von der Echtzeitanwendung und dem Einplanungsverfahren

Auftragsauswahl ist unter diesen Bedingungen nicht in $O(1)$ möglich:

- Leere Tabelleneinträge sind ggf. zu überspringen





Vorrangsteuerung ist mit grundsätzlichen Konflikt konfrontiert:

- Entweder Auftragsauslösung oder Auftragsauswahl mit $O(1)$ zu versehen
 - Beides zugleich geht nicht





Vorrangsteuerung ist mit grundsätzlichen Konflikt konfrontiert:

- Entweder Auftragsauslösung oder Auftragsauswahl mit $O(1)$ zu versehen
 - Beides zugleich geht nicht



Für Auftragsauslösung in $O(1)$ spricht:

- Ereignisgesteuerte Auslösung benötigen konstante Zeit
 - Z.B. als Folge eines *Interrupts* oder der Zustellung eines *Zeitsignals*
 - Bedeutsam für voll-verdrängbare Systeme
- Ereignisbedingte Auftragverzögerungen lassen sich exakt bestimmen





Vorrangsteuerung ist mit grundsätzlichen Konflikt konfrontiert:

- Entweder Auftragsauslösung oder Auftragsauswahl mit $O(1)$ zu versehen
 - Beides zugleich geht nicht



Für Auftragsauslösung in $O(1)$ spricht:

- Ereignisgesteuerte Auslösung benötigen konstante Zeit
 - Z.B. als Folge eines *Interrupts* oder der Zustellung eines *Zeitsignals*
 - Bedeutsam für voll-verdrängbare Systeme

→ Ereignisbedingte Auftragverzögerungen lassen sich exakt bestimmen



Für Auftragsauswahl in $O(1)$ spricht:

- Übergang zum nachfolgenden Auftrag benötigt konstante Zeit
 - Z.B. wenn der aktuelle Auftrag durchgelaufen ist oder blockiert





Vorrangsteuerung ist mit grundsätzlichen Konflikt konfrontiert:

- Entweder Auftragsauslösung oder Auftragsauswahl mit $O(1)$ zu versehen
 - Beides zugleich geht nicht



Für Auftragsauslösung in $O(1)$ spricht:

- Ereignisgesteuerte Auslösung benötigen konstante Zeit
 - Z.B. als Folge eines *Interrupts* oder der Zustellung eines *Zeitsignals*
 - Bedeutsam für voll-verdrängbare Systeme

→ Ereignisbedingte Auftragverzögerungen lassen sich exakt bestimmen

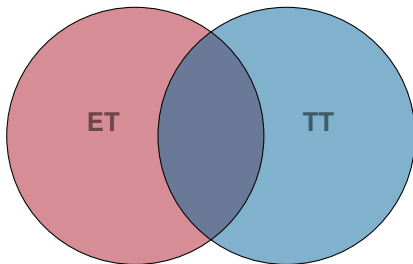


Für Auftragsauswahl in $O(1)$ spricht:

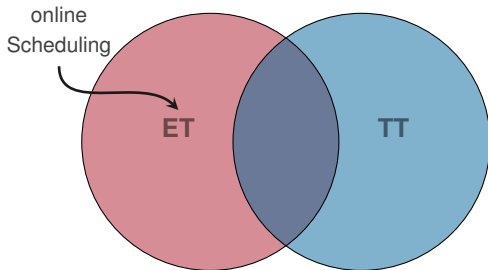
- Übergang zum nachfolgenden Auftrag benötigt konstante Zeit
 - Z.B. wenn der aktuelle Auftrag durchgelaufen ist oder blockiert

Linux (bis 2.6), Mach, QNX, . . . , VxWorks verhelfen Auftragsauslösung zu $O(1)$

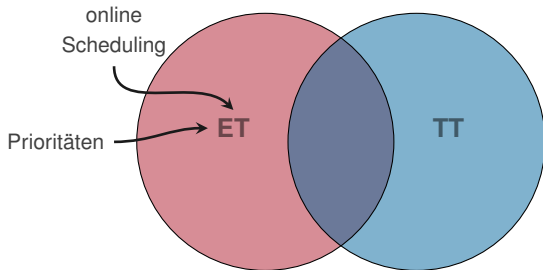




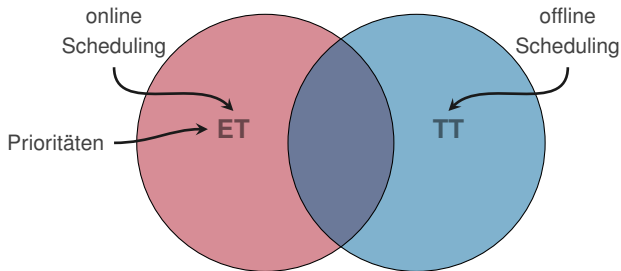
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



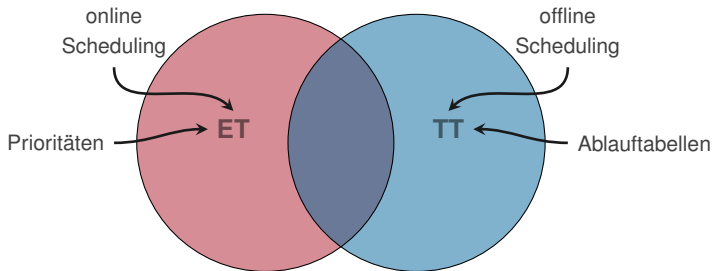
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



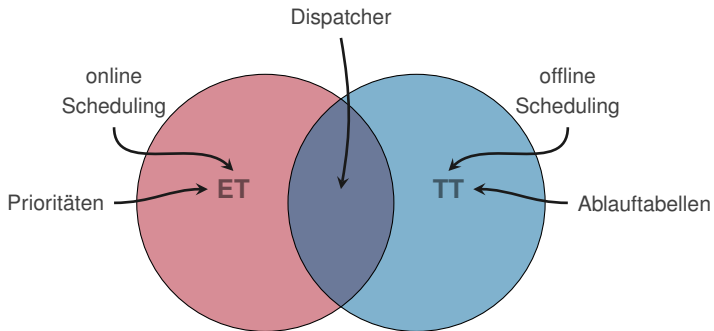
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



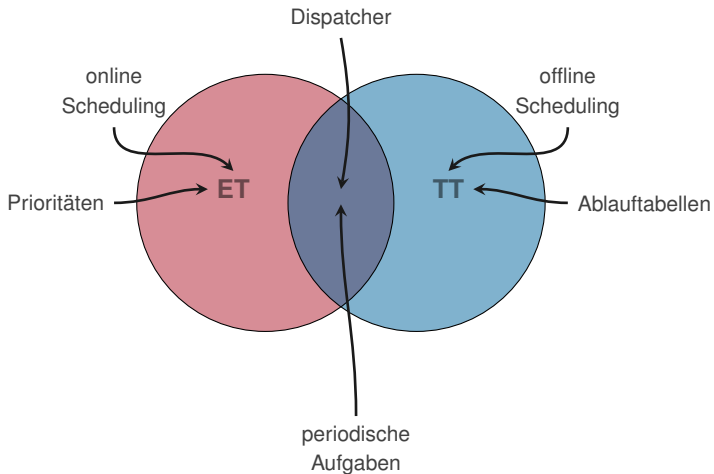
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



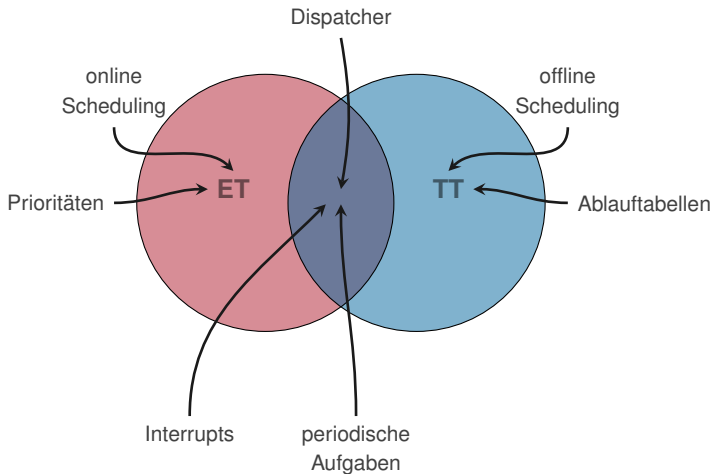
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



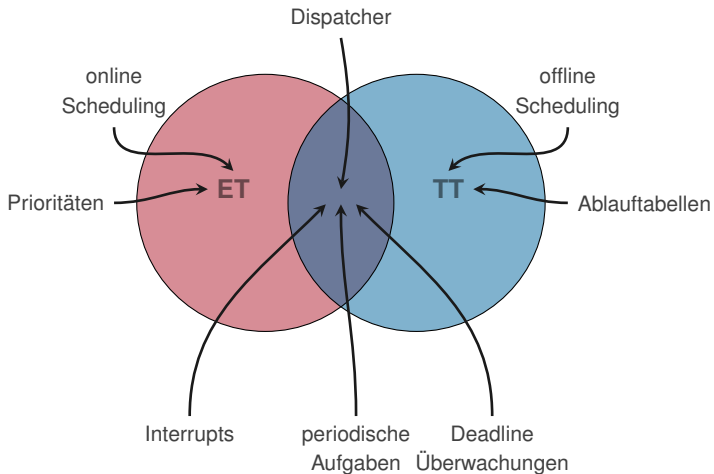
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



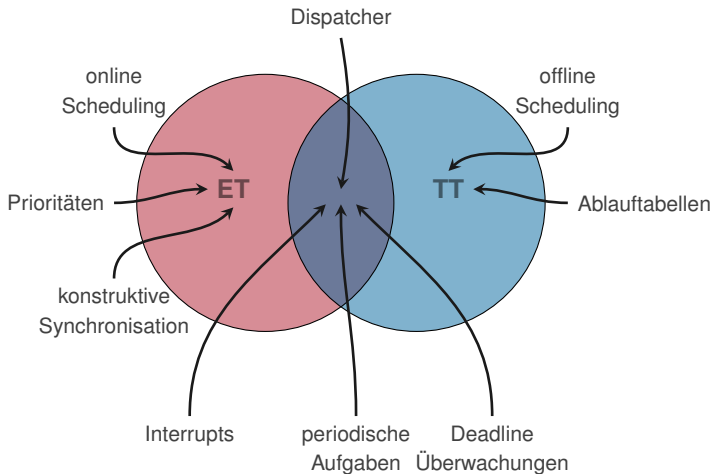
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



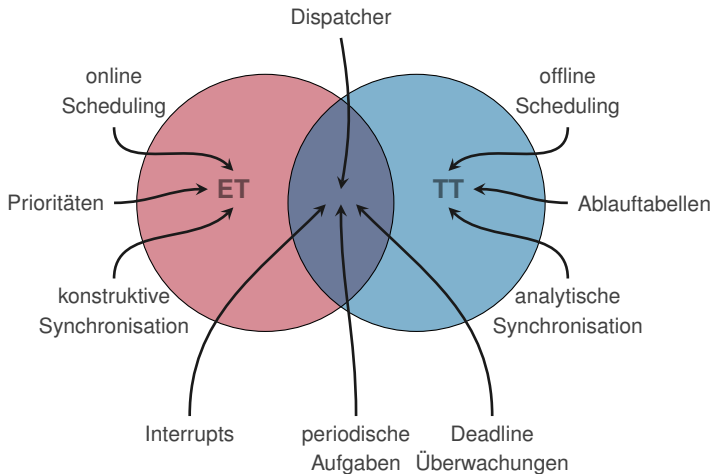
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



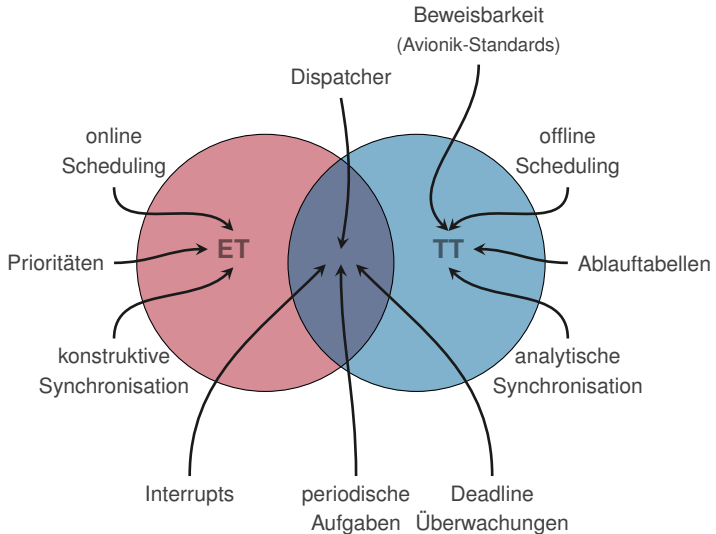
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



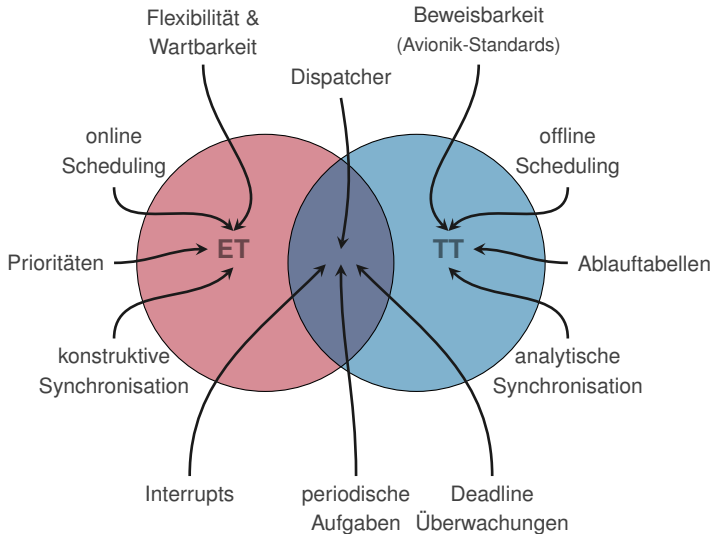
Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



Ereignisgesteuerte vs. zeitgesteuerte EZS



1

Wiederholung

- Ereignisorientierter Planer
- Berechnungskomplexität
- Ereignisgesteuerte & zeitgesteuerte Echtzeitsysteme

2

eCos-Vertiefung

- Alarme
- Time-Triggered eCos

3

Hinweise zu Aufgabe 4

- Graphische Ausgabe
- Software-Tracing



eCos-*Alarmer* basieren auf eCos-*Zählern* (Counter¹)

■ Anlegen eines Zähler für bestimmtes Ereignis

```
1 void cyg_counter_create(cyg_handle_t* handle,  
2 cyg_counter* counter)
```

■ Inkrementieren:

```
1 void cyg_counter_tick(cyg_handle_t counter)
```

■ Zeitgeberunterbrechung (→ DSR)

→ eCos-interne Uhr als Zähler

■ externes Ereignis (Taster, etc.)

→ Zähler wird „in Software“ inkrementiert (→ DSR, → Faden)

■ eCos verwaltet Zählerstand *intern*

■ Zugriff auf Zählerstand:

```
1 cyg_tick_count_t cyg_counter_current_value(cyg_handle_t ctr);  
2 void cyg_counter_set_value(cyg_handle_t ctr, cyg_tick_count_t val);
```

¹<http://ecos.sourceware.org/docs-la/ref/kernel-counters.html>



eCos-*Uhren* (Clocks²) sind spezialisierte *Zähler*

- Basierend auf *Zeitgeberunterbrechung*
- Festgelegte Zeitaufösung beim Erstellen
- Einzige vorgegebene Uhr: die eCos Uhr

```
1 cyg_handle_t cyg_real_time_clock(void);
```

- Abfragen:

```
1 cyg_tick_count_t cyg_current_time(void)
```

- Handle auf Uhr-internen Zähler holen

```
1 void cyg_clock_to_counter(cyg_handle_t clock,  
2                           cyg_handle_t* counter);
```

- Inkrementieren:

```
1 void cyg_counter_tick(cyg_handle_t counter);
```

- Uhr anlegen: `cyg_clock_create()`

²<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-clocks.html>



eCos-*Alarm*³ führt Aktion bei Erreichen eines Zählerstandes aus

1 Anlegen:

```
1 void cyg_alarm_create(cyg_handle_t counter,  
2                       cyg_alarm_t* alarmfn,  
3                       cyg_addrword_t data,  
4                       cyg_handle_t* handle,  
5                       cyg_alarm* alarm);
```

- counter: zugeordneter Zähler
- alarmfn: Alarmbehandlung (Funktionspointer)
- data: Parameter für Alarmbehandlung
- handle: Alarm Handle (vgl. Threaderzeugung)
- alarm: Speicher für Alarmobjekt (vgl. Threaderzeugung)

³<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-alarms.html>

eCos-*Alarm*³ führt Aktion bei Erreichen eines Zählerstandes aus

1 Anlegen:

```
1 void cyg_alarm_create(cyg_handle_t counter,  
2                       cyg_alarm_t* alarmfn,  
3                       cyg_addrword_t data,  
4                       cyg_handle_t* handle,  
5                       cyg_alarm* alarm);
```

- counter: zugeordneter Zähler
- alarmfn: Alarmbehandlung (Funktionspointer)
- data: Parameter für Alarmbehandlung
- handle: Alarm Handle (vgl. Threaderzeugung)
- alarm: Speicher für Alarmobjekt (vgl. Threaderzeugung)

☞ alarmfn wird im DSR-Kontext ausgeführt
→ `cyg_thread_resume()`

³<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-alarms.html>

eCos-*Alarm*⁴ führt Aktion bei Erreichen eines Zählerstandes aus

2 Alarminitialisierung:

```
1 void cyg_alarm_initialize(cyg_handle_t alarm,  
2                           cyg_tick_count_t trigger,  
3                           cyg_tick_count_t interval);
```

- alarm: Alarmhandle
- trigger: *Absolute* Zählerticks der *ersten* Aktivierung
 - Nutze `cyg_current_time()` + $x \leadsto$ *Phase*
 - **Vorsicht:** `cyg_current_time()` kann bei jedem Aufruf anderen Wert liefern
 - trigger **muss** in der Zukunft liegen. **Warum?**
- interval: Zählerintervall für folgende *periodische* Aktivierungen

3 Alarm freischalten

```
1 void cyg_alarm_enable(cyg_handle_t alarm)
```

⁴<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-alarms.html>

eCos ist eigentlich *ereignisgesteuert*

~> Studienarbeit: Time-Triggered eCos

- Zeitgesteuerte Ausführung von Tasks in **Ablauf tabellen**
- Terminüberwachung mit **Ausnahmebehandlung**
- Angelehnt an **OSEKtime** (Automobilstandard)

Ausführliche Dokumentation

→ Ausarbeitung der Studienarbeit von Michael Lang:

https://opus4.kobv.de/opus4-fau/files/674/sa_michael_lang.pdf



Ablauf Tabellen und Tasks werden statisch (global) angelegt:

- 1 Definition der Ablauf Tabellen unter Angabe der maximalen Ereignisseinträge. (Makro!)

```
1 tt_DispatcherTable(string    <Tabellenname>,  
2                        tt_uint32 <Eintragsanzahl>)
```

- 2 Definition der Task(s) und Implementierung des Task-Programms

```
1 tt_Task ( string <Task-Name>) { .. Programm ..}
```

- 3 Definition des Idletasks und optionaler Hook-Routinen.

```
1 tt_IdleTask{.. Programm ..}
```



Initialisierung zur Laufzeit (in `cyg_user_start()`):

1 Initialisierung der Tasks unter Angabe ihrer Terminüberwachungsmethode

```
1 tt_InitTask (tt_tasktype      <Task-Name>,  
2             tt_deadlinemethod <Terminmethode>);
```

2 Initialisierung der Ablaufabelle(n)

```
1 tt_InitDispatcherTable( tt_dispatcher_tabletype <Tabellenname>)
```

■ Mehrere Tabellen möglich

→ Wechsel zur Laufzeit

```
1 tt_statustype tt_switchtable(tt_dispatcher_tabletype <Tabellenname>)
```



■ Definition der Ereignisse der einzelnen Tabellen.

```
1 tt_bool tt_DispatcherTableEntry(  
2     tt_dispatchertabletype <Tabellenname>,  
3     tt_ticktype           <Zeitpunkt>,  
4     tt_action              <Ereignis>,  
5     tt_tasktype            < Task-ID> )
```

■ Starten des Betriebssystems.

```
1 void tt_startos( tt_dispatchertabletype <Anfangstabelle> )
```

Zeitpunkte?

Schon wieder Ticks...:

```
1 cyg_resolution_t ttEcos_get_resolution(void)
```



Für jeden Thread mittels `tt_deadlinemethod` konfigurierbar:

- **TT_STRINGENT**: Strikte Terminüberprüfung
 - *direkt* nach Ablauf des Termins
- **TT_NONSTRINGENT**: Nicht-Strikte Terminüberprüfung
 - einem späteren Zeitpunkt
 - Terminverletzung möglich
 - Mehr Flexibilität und Effizienz

Einplanung von Taskstart oder Terminüberwachung (`tt_action`):

- **TT_START_TASK**: Task-Einplanung
- **TT_DEADLINE**: Terminüberprüfung

```
1 tt_bool tt_DispatcherTableEntry(  
2     tt_dispatchertabletype <Tabellenname>,  
3     tt_ticktype             <Zeitpunkt>,  
4     tt_action                <Ereignis>,  
5     tt_tasktype              <Task-ID>)
```



- *Auftragsorientiertes* Ausführungsmodell (\neq prozessorientiert!)
 - *keine* Endlosschleife in der Anwendung
 - Betriebssystem startet Faden, der Jobs abarbeitet und sich beendet
- Einlastung erfolgt *verdrängend*
 - Neue Aufgabe unterbricht Ausführung laufender Aufgabe
 - Anschliessend Fortsetzung der unterbrochenen Aufgabe
 - Terminüberprüfung möglich
- *Aber*: Faden blockiert sich nie selbst
 - sonst würde kein Fortschritt mehr stattfinden
 - *run-to-completion-Semantik*

Vergleich mit eCos: *Prozessorientiertes* Ausführungsmodell

- Anwendungsthread implementiert *Endlosschleife* ...
- ... die sich blockiert und auf Ereignis wartet



1

Wiederholung

- Ereignisorientierter Planer
- Berechnungskomplexität
- Ereignisgesteuerte & zeitgesteuerte Echtzeitsysteme

2

eCos-Vertiefung

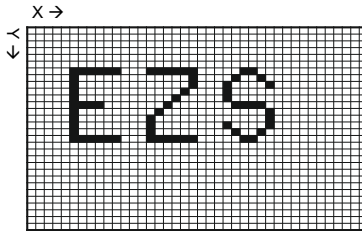
- Alarme
- Time-Triggered eCos

3

Hinweise zu Aufgabe 4

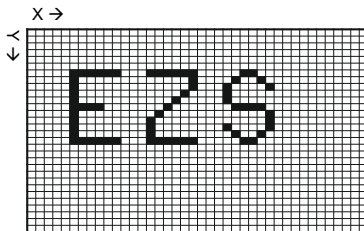
- Graphische Ausgabe
- Software-Tracing





- **Framebuffer** \leadsto Grafische Ausgabe
- eCos bietet einheitliche, *hardwareunabhängig Schnittstelle*
- Darstellung auf Host-PC: `ezs_*` \leadsto `make doc`
- Auflösung in unserem Fall: **800x600**
 - Zwecks Portabilität immer Variablen nutzen:
 - Breite: `CYG_FB_WIDTH(FRAMEBUF)`
 - Höhe: `CYG_FB_HEIGHT(FRAMEBUF)`

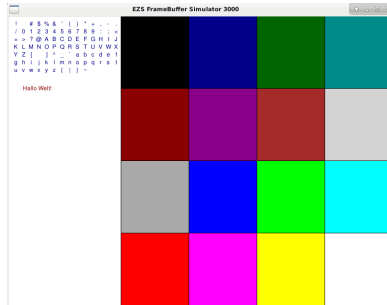




Nützliche Funktionen:

```
1 void ezs_fb_init(void);
2
3 void ezs_fb_clear(cyg_fb_colour color);
4
5 void ezs_fb_fill_block(cyg_ccount16 x, cyg_ccount16 y,
6     cyg_ccount16 width, cyg_ccount16 height, cyg_fb_colour color);
7
8 void ezs_fb_print_string(char* c, cyg_ccount16 x,
9     cyg_ccount16 y, cyg_fb_colour color);
```





Nützliche Funktionen:

```
1 void ezs_fb_init(void);
2
3 void ezs_fb_clear(cyg_fb_colour color);
4
5 void ezs_fb_fill_block(cyg_ucount16 x, cyg_ucount16 y,
6     cyg_ucount16 width, cyg_ucount16 height, cyg_fb_colour color);
7
8 void ezs_fb_print_string(char* c, cyg_ucount16 x,
9     cyg_ucount16 y, cyg_fb_colour color);
```



- `printf` geht nicht mehr
 - ~> `ezs_printf` verwenden
- Serieller Port wird gemultiplext
 - Cutecom muss ab sofort neues serielles Gerät verwenden
 - ~> `/tmp/<username>-ezs-serial`
- In Cutecom Version 0.30 ist Terminal-Pfad nicht mehr frei konfigurierbar
 - Cutecom 0.22 im CIP installiert
 - ~> `/proj/i4ezs/tools/cutecom`
- Wir unterstützen nur eine beschränkte Anzahl Farben
 - ~> `libEzs/include/ezs_io_fel.h`
- Gängige Probleme:
 - Fehlende Ausgaben (Text/Framebuffer)
 - Fehlerhafte Ausgaben im cutecom: `5c63:RPC:GUI:fill_block...`
 - ~> Überlappende Ausgaben: XTerm des Framebuffers beachten



- `printf` geht nicht mehr

→ `ezs_printf` verwenden

- Serieller Port v

- Cutecom mu

→ `/tmp/<user`

- In Cutecom Ve

- Cutecom 0.2

→ `/proj/i4ez`

- Wir unterstütz

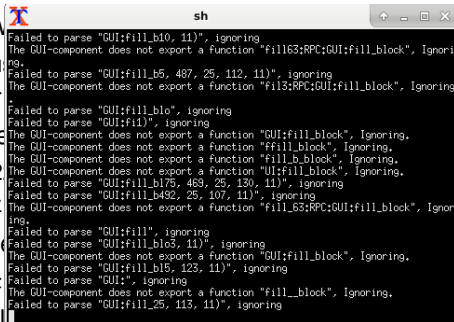
→ `libEVS/inc`

- Gängige Probl

- Fehlende Ausgaben (Text/Framebuffer)

- Fehlerhafte Ausgaben im cutecom: `5c63:RPC:GUI:fill_block...`

→ Überlappende Ausgaben: XTerm des Framebuffers beachten



```
sh
Failed to parse "GUI:fill_b10, 11)", ignoring
The GUI-component does not export a function "fill63:RPC:GUI:fill_block", Ignor
ng.
Failed to parse "GUI:fill_b5, 487, 25, 112, 11)", ignoring
The GUI-component does not export a function "fil3:RPC:GUI:fill_block", Ignoring
.
Failed to parse "GUI:fill_b10", ignoring
Failed to parse "GUI:fill1)", ignoring
The GUI-component does not export a function "GUI:fill_block", Ignoring.
The GUI-component does not export a function "ffill_block", Ignoring.
The GUI-component does not export a function "fill_b_block", Ignoring.
The GUI-component does not export a function "UI:fill_block", Ignoring.
Failed to parse "GUI:fill_b175, 469, 25, 130, 11)", ignoring
Failed to parse "GUI:fill_b492, 25, 107, 11)", ignoring
The GUI-component does not export a function "fill_63:RPC:GUI:fill_block", Ignor
ing.
Failed to parse "GUI:fill1", ignoring
Failed to parse "GUI:fill_b103, 11)", ignoring
The GUI-component does not export a function "GUI:fill_block", Ignoring.
Failed to parse "GUI:fill_b15, 123, 11)", ignoring
Failed to parse "GUI:", ignoring
The GUI-component does not export a function "fill__block", Ignoring.
Failed to parse "GUI:fill_25, 113, 11)", ignoring
```



- `printf` geht nicht mehr
 - ~> `ezs_printf` verwenden
- Serieller Port wird gemultiplext
 - Cutecom muss ab sofort neues serielles Gerät verwenden
 - ~> `/tmp/<username>-ezs-serial`
- In Cutecom Version 0.30 ist Terminal-Pfad nicht mehr frei konfigurierbar
 - Cutecom 0.22 im CIP installiert
 - ~> `/proj/i4ezs/tools/cutecom`
- Wir unterstützen nur eine beschränkte Anzahl Farben
 - ~> `libEzs/include/ezs_io_fel.h`
- Gängige Probleme:
 - Fehlende Ausgaben (Text/Framebuffer)
 - Fehlerhafte Ausgaben im cutecom: `5c63:RPC:GUI:fill_block...`
 - ~> Überlappende Ausgaben: XTerm des Framebuffers beachten



- Erfassen analoger Spannungen
- Inverse Operation des DACs
- Kenngrößen
 - Abtastrate 10e3–10e9 Samples pro Sekunde (kSPS–GSPS)
 - Auflösung 10-24 Bit
 - Latenz zwischen Messung und Verfügbarkeit der Werte



Bei uns:

- „simulierter“ ADC mit verdrahtetem Muster → „unendliche“ Abtastfrequenz
- 8 bit Auflösung

Zugriff

```
1 void ezs_adc_init(void)
2
3 uint8_t ezs_adc_get(void)
```



Leistungsdichtespektrum in libEVS

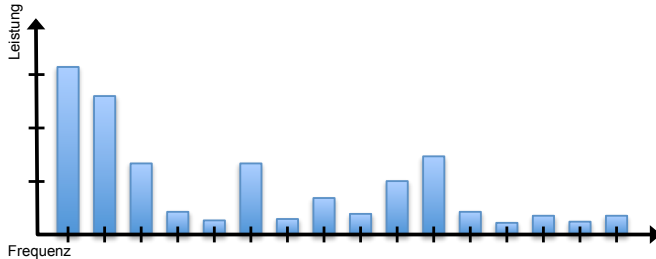
```
1 void evs_power_density_spectrum(float in[], float out[], int N)
```

- in[] *Eingabe*, Abschnitt des Zeitbereichssignals
- out[] *Ausgabe*, Leistungsdichtespektrum (LDS)
- N *Anzahl der Abtastwerte*, wobei N Zweierpotenz
- Zeitbereichssignal der Länge N \mapsto LDS⁵ der Länge $\frac{N}{2}$
- Höchste Frequenz im Spektrum aus Abtasttheorem

$$\Rightarrow f_{\max} = \frac{f_{\text{Abtast}}}{2} \quad (1)$$

⁵http://en.wikipedia.org/wiki/Spectral_density



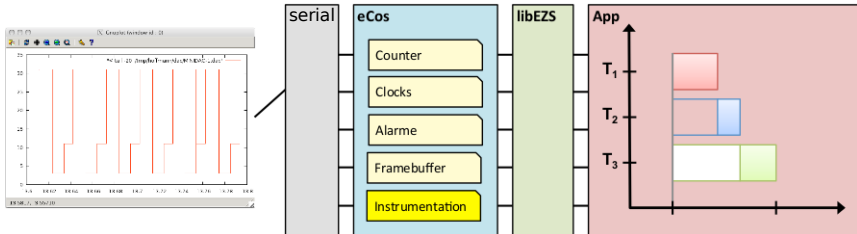


- Darstellung mit 16 Werten:
 - LDS der Länge 32 notwendig
- 1Hz Abstand \leadsto Spektrum bis 16 Hz erfassen
 - Abtastfrequenz 32 Hz



Balken repräsentieren **Leistung**





■ **Visualisierung der Threads** \leadsto Softwarebasiertes Tracing

■ eCos Instrumentations⁶

■ Ausgabe der **Priorität** \leadsto *Ablaufgraph*

\leadsto **eindeutige Zuordnung** Faden \rightarrow Priorität notwendig

⁶<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/user-guide/kernel-instrumentation.html>

Besprechung der Übungsaufgabe

„SimpleScope“

