

# Echtzeitsysteme

## Abfertigung periodischer Echtzeitsysteme

Peter Ulbrich

Lehrstuhl für Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg

[https://www4.cs.fau.de/Lehre/WS19/V\\_EZS/](https://www4.cs.fau.de/Lehre/WS19/V_EZS/)

11. November 2019



## Fragestellungen

- Was zeichnet periodische Echtzeitsysteme aus?
  - Welches **Vorwissen** ist in solchen Systemen verfügbar?
  - Reicht dies aus, um **sinnvolle Anwendungen** umzusetzen?
  - Welchen **Restriktionen** unterliegen solche Echtzeitsysteme?

- Basismechanismen für die Abarbeitung periodischer Aufträge
  - Zeitgesteuerte Ausführung**
    - Offline-Einplanung (vgl. III-2/17)
    - Getaktete Abfertigung von Arbeitsaufträgen
    - „Busy Loop“ vs. Ablauftabellen
  - Ereignisgesteuerte Ausführung**
    - Online-Einplanung (vgl. III-2/17)
    - Unterschied zwischen festen und dynamischen Prioritäten
    - Berechnungskomplexität



## Gliederung

- Periodische Aufgaben
  - Zeitparameter periodischer Aufgaben
  - Periodische Echtzeitanwendungen
  - Restriktionen
- Zeitgesteuerte Ausführung
  - Naive Implementierung
  - Ablauftabellen
  - Einlastung und Laufzeitkontrolle
  - Stapelbasierte Ablaufplanung
- Ereignisgesteuerte Ausführung
  - Feste und dynamische Prioritäten
  - Verdrängbarkeit
  - Ereignisorientierter Planer
  - Berechnungskomplexität
- Zusammenfassung



## Periodische Aufgabe (engl. *periodic task*)

Vorwissen

### Periodische Aufgaben

Aufgaben die in **regelmäßigen Zeitintervallen**<sup>1</sup> kontinuierlich eine vorgegebene Systemfunktion erbringen.

Eine periodische Aufgabe ( $T_i$ ) ist eine Abfolge von Arbeitsaufträgen ( $J_{i,j}$ ) mit vorgegebenen zeitlichen Eigenschaften.



$$T_i = (p_i, e_i, D_i, \phi_i)$$

$p_i$  Periode (engl. *period*)

$e_i$  Maximale Ausführungszeit (WCET)

$D_i$  Relativer Termin (engl. *deadline*)

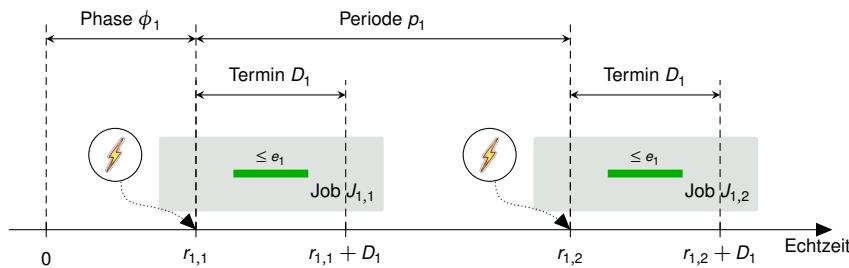
$\phi_i$  Phase (engl. *phase*)

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

<sup>1</sup>Nach [1, S. 40 ff] ist eine periodische Aufgabe nicht wirklich periodisch, da die Abstände zwischen den **Auslösezeiten** (engl. *interrelease time*) eines Arbeitsauftrags einer periodischen Aufgabe nicht der Periode selbst entsprechen müssen. Anderswo werden solche Aufgaben verschiedentlich als sporadische Aufgaben bezeichnet.



## 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  $\rightarrow$  absoluter Termin  $d_{i,j}$  von  $J_{i,j}$   
**Periode  $p_i$**  Minimale Länge aller Zeitintervalle  $[r_{i,j}, r_{i,j+1}]$  zwischen den Auslösezeiten der Aufträge in  $T_i$   
**Phase  $\phi_i$**  Auslösezeit  $r_{i,1}$  des ersten Auftrags  $J_{i,1}$  in  $T_i$  (Abstand von Beginn der Hyperperiode)



## Periodische Echtzeitsysteme in der Praxis

Lassen sich Echtzeitsysteme ausschließlich aus periodischen Aufgaben aufbauen?

### Rückgekoppelte Regelschleife (engl. *feedback control loop*)

```

initialisiere Stellwert;
initialisiere Zeitgeber und Unterbrecher;
bei Zeitgeberunterbrechung erledige /* abtasten, regeln, steuern */
  A/D-Wandlung der Echtzeitinstanz, Echtzeitabbild ziehen;
  Echtzeitdatenbasis aktualisieren, neuen Stellwert berechnen;
  D/A-Wandlung des Stellwerts, Echtzeitinstanz verändern;
basta
  
```

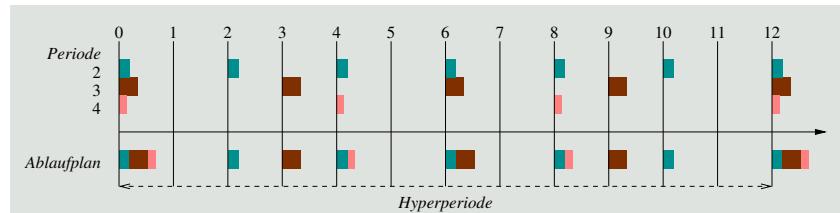
Die Berechnung von Stellwerten für Aktoren ist eine typische Aufgabe von Echtzeitsystemen

- Das kontrollierte Objekt erfährt eine **direkte digitale Regelung**
- Regelungsanwendungen zeigen dabei eine hohe **Regelmäßigkeit**
- Meist endlose Sequenz von Regelzyklen



## Hyperperiode

Wiederholung eines periodischen Aufgabensystems



### Die Hyperperiode $H$

- Kleinstes gemeinsame Vielfache aller Perioden:  $kgV(p_1 \dots p_i)$
- Startpunkt für Phasenversatz und Berechnung der Auslastung
- Maximale Anzahl aller Arbeitsaufträge in  $H$  ist  $\sum_{i=1}^n H/p_i$ 
  - Hier:  $(12/2) + (12/3) + (12/4) = 13$

Phasenversatz  $\leadsto$  Schwankungen in den Einlastungszeiten

→ Falls mehrere Arbeitsaufträge zum selben Auslösezeitpunkt anstehen



## Periodische Echtzeitsysteme in der Praxis (Forts.)

Lassen sich Echtzeitsysteme ausschließlich aus periodischen Aufgaben aufbauen?



### Periodische Regelungsaufgaben im I4Copter:

- alle 3 ms Sensorabtastung, Sensordatenfusion
- alle 9 ms Fluglageregelung
- alle 21 ms Höhenregelung

⚠ Die zeitliche Auflösung der Regelung richtet sich nach der **Objektdynamik** (vgl. Folie III-1/7)



## Restriktionen des periodischen Modells

Verzicht auf Entwicklungskomfort zugunsten einer realistischeren Analyse

⚠ Mathematische Ansätze zur **zeitlichen Analyse** periodischer Echtzeitssysteme 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 unabhängig<sup>2</sup>
- A6** Die Kosten durch Unterbrechungen, Ablaufplanung und Verdrängung sind vernachlässigbar
- A7** Alle Aufgaben verhalten sich voll-präemptiv

<sup>2</sup>D.h. die einzige gemeinsame Ressource ist die CPU und es existieren keine Einschränkungen hinsichtlich der Auslösezeiten der Arbeitsaufträge voneinander.



## Gliederung

- 1** Periodische Aufgaben
  - Zeitparameter periodischer Aufgaben
  - Periodische Echtzeitanwendungen
  - Restriktionen
- 2** Zeitgesteuerte Ausführung
  - Naive Implementierung
  - Ablauftabellen
  - Einlastung und Laufzeitkontrolle
  - Stapelbasierte Ablaufplanung
- 3** Ereignisgesteuerte Ausführung
  - Feste und dynamische Prioritäten
  - Verdrängbarkeit
  - Ereignisorientierter Planer
  - Berechnungskomplexität
- 4** Zusammenfassung



## Implikationen

Einschränkungen, die Einfluss auf Anwendungen ausüben

- **Betriebsmittel:** Gemeinsame Betriebsmittel sind **nicht möglich**
  - ⚠ Implizieren Synchronisation
  - Aufgaben sind nicht mehr unabhängig
  - ⚡ **I4Copter:** Sensoren teilen sich den SPI-Bus
- **Rangordnung:** Komplexe Aufgaben können **nicht geteilt werden**
  - ⚠ Kooperative Diensterbringung ↗ Koordinierung mehrerer Aufgaben
  - Aufgaben sind nicht mehr unabhängig
  - ⚡ **I4Copter:** Sensorik, Fusion und Regelung sind aufgeteilt
- **Kommunikation:** Aufgaben können **nicht synchron kommunizieren**
  - ⚠ Fortschritt hängt von Nachrichtenhandhabung ab
  - Aufgaben sind nicht mehr unabhängig
  - ⚡ **I4Copter:** Synchron Telemetriedatenübertragung



## Die Busy Loop

Die wirklich einfachste Variante für die Implementierung zyklischer Systeme?

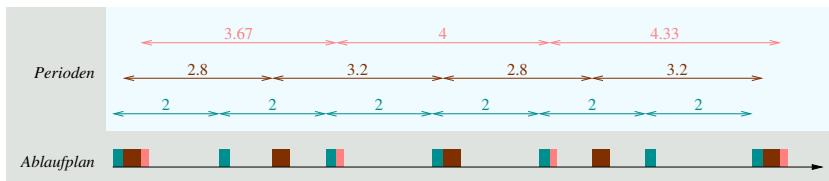
- ☞ Periodische Aufgaben wiederholt in einer Schleife ausführen

```
int main(void) {
    unsigned long cnt = 0;
    while(1) {
        warte_durchlauf();
        kontrolle_start();
        aufgabe1();
        kontrolle_stop();
        if(cnt % 2 == 0) {
            aufgabe2_1();
        }
        10ms_nach_aufgabe1();
        if(cnt % 2 == 0) {
            aufgabe2_2();
        }
        ++cnt;
    }
    return 0;
}
```

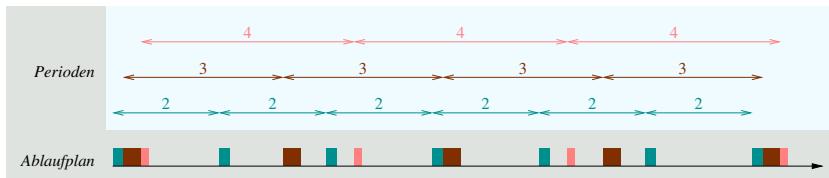


## Genauigkeit periodischer Aufgaben

### Einfluss der Einplanung auf Schwankungen in der Einlastung



- Bis auf Periode 2 sind alle anderen Aufträge nicht wirklich periodisch



- Alle Aufträge laufen wirklich periodisch ab: Auftragsabstand = Periode



## Abarbeitung statischer Ablaufpläne

### Tabellengesteuerte Einlastung von Arbeitsaufträgen



#### Vorberechneter (statischer) Ablaufplan $\rightarrow$ Ablauftabelle

- Jeder Tabelleneintrag entspricht einer Einplanungsentscheidung zu einem (vorab) bestimmten Zeitpunkt auf der Echtzeitachse
- Bei Einlastung wird ein **Zeitgeber** (engl. *timer*) programmiert und der Arbeitsauftrag wird gestartet
  - Kurzzeitwecker auf nächsten Entscheidungszeitpunkt stellen
  - Einzustellender Wert ist im aktuellen Tabelleneintrag zu finden
- Ein **Zeitgebersignal** schaltet zum nächsten Tabelleneintrag weiter



#### Am Tabellenende wird wieder zum -anfang gesprungen

- **Zyklischer Ablaufplan** (engl. *cyclic schedule*) periodischer Aufgaben
- Die **Hyperperiode** (siehe Folie 6) gibt die Tabellengröße vor



## Ein Ablaufplan gibt den Takt vor

### Falls alle Parameter der Arbeitsaufträge im Voraus bekannt sind ...



**Vorabwissen** ermöglicht Ablaufpläne *off-line* zu erstellen (vgl. III-2/17)

- Alle Programme und das System verhalten sich **deterministisch**
  - Oder noch besser **vorhersagbar** (vgl. Folien II/15 ff)



#### Statischer Ablaufplan $\rightarrow$ exakter Fahrplan

- Feste Angaben wann welche Arbeitsaufträge auszuführen sind
- Zugeteilte Prozessorzeit  $\rightarrow$  maximalen Ausführungszeit (WCET)
- Einlastung der Arbeitsaufträge geschieht streng nach Fahrplan
  - Alle Termine werden im Normalfall sicher eingehalten
- ⚠ Unvorhergesehene Ausnahmen<sup>3</sup> führen zu Terminüberschreitungen



Durch *off-line* Einplanung können Algorithmen mit **hoher** Berechnungskomplexität zum Einsatz kommen

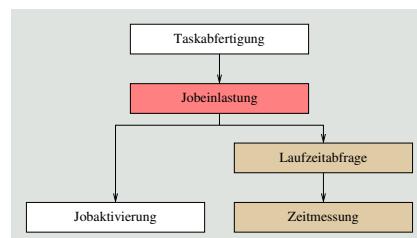


<sup>3</sup> Gemeint sind hier die synchronen Programmunterbrechungen (d.h., *Traps*), z.B. aufgrund von Berechnungs- und/oder Adressierungsfehlern.



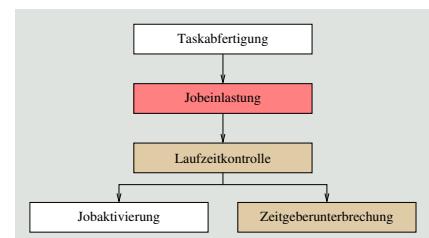
## Abfertigung von Arbeitsaufträgen

### Abfragebetrieb (engl. *polling mode*) vs. Unterbrecherbetrieb (engl. *interrupt mode*)



Abfragebetrieb

(Folie 18 bis 19)



Unterbrecherbetrieb

(Folie 20 bis 22)



## Tabellengesteuerte Einlastung zyklischer Arbeitsaufträge

Taskabfertigung: Grundsätzliche Verfahrensweise

erledige *Dispatcher* (Ablauftabelle, Tabellenlänge):

setze Laufzähler auf ersten Eintrag der Ablauftabelle;

*solange* der Betrieb läuft *tue*

erledige

läste Ablauftabelle[Laufzähler].Arbeitsauftrag ein;

wenn Laufzähler < Tabellenlänge dann erhöhe Laufzähler um 1

sonst setze Laufzähler auf ersten Eintrag der Ablauftabelle;

basta;

basta.

☞ Einlastung der Arbeitsaufträge verläuft in drei grundsätzlichen Schritten:

1 Laufzeitüberwachung des anstehenden Arbeitsauftrags aufsetzen

2 Anstehenden Arbeitsauftrag starten und ausführen

3 Sich auf den nächsten Entscheidungszeitpunkt synchronisieren



## Abfragebetrieb im Rückblick

Verzögerungsproblematik bei Taktzähler und Zeitkontrolle

☞ Abtastung des Zeitgebers durch das **im Vordergrund** laufende Programm

→ Nachdem ein aktiverter Arbeitsauftrag komplett durchgelaufen ist

- Arbeitsaufträge erhalten einen gewissen Vertrauensvorschuss
- Evtl. Terminüberschreitungen werden erst im Nachhinein erkannt

⚠ Schwache/strikte Echtzeitfähigkeit liegt ganz in Anwendungshand

**Schwach:** Bei Terminüberschreitung, Ergebnis findet Verwendung

- Der nachfolgende Arbeitsauftrag startet verspätet
- Als Folge kann das System komplett aus den Takt geraten

**Strikt:** Termineinhaltung ist jederzeit garantiert

→ Die WCET muss die Behandlung evtl. Fehlersituationen einschließen

☞ Alternative: Zeitgeberunterbrechung (engl. *timer interrupt*)



## Synchronisation durch Abfrage eines Taktzählers

Auftrageinlastung, Laufzeitabfrage und Zeitmessung

erledige *laste ein* (Arbeitsauftrag):

interpretiere Arbeitsauftrag.Entscheidungszeitpunkt als Taktzahl;

aktiviere Arbeitsauftrag;

*solange* Taktzähler < Taktzahl *tue* nichts;

basta.



Grundlage bildet **Taktzähler** (engl. *clock counter*) der Hardware

- Entscheidungszeitpunkt muss als Taktzahl vorliegen oder in eine Taktzahl umgerechnet werden können
  - Taktzahl wird nach Beendigung des Arbeitsauftrags abgewartet
- Gezählt werden z.B. die CPU-Takte bei Befehlsausführung



Verzögerung von Arbeitsaufträgen kann Spätfolgen nach sich ziehen



## Synchronisation durch unterbrechenden Zeitgeber

Auftrageinlastung: Einseitige Synchronisation mit Zeitgeberunterbrechung

erledige *laste ein* (Arbeitsauftrag):

stelle Zeitgeber ein auf Arbeitsauftrag.Entscheidungszeitpunkt;

kontrolliere Arbeitsauftrag;

*solange* Zeitgebersignalmarke ungesetzt ist *tue* nichts;

setze Zeitgebersignalmarke zurück;

basta.



Anzeige des Zeitgebersignals durch ein **im Hintergrund** arbeitendes Gerät

■ Ausführungsfreigabe durch **Softwaresignal** der Behandlungsroutine

- Zeitgebersignalmarke, die beim Konsumieren gelöscht wird
- *Dispatcher* synchronisiert sich mit dem Zeitgeber

■ Abbruch des Arbeitsauftrags als Folge einer Zeitgeberunterbrechung

- Sofern der Arbeitsauftrag dann noch in Ausführung befindlich war
- Ist in Bezug auf die WCET des Arbeitsauftrags ein Ausnahmefall



## Synchronisation durch unterbrechenden Zeitgeber (Forts.)

Laufzeitkontrolle, Zeitgeberunterbrechung: Bedingter Auftragabbruch

erledige Behandlungsroutine zum *Timer Interrupt*:

- wenn Arbeitsauftrag.Zustand = laufend dann breche Arbeitsauftrag ab;
- setze Zeitgebersignalmarke;
- basta.

### ■ Erfüllung der Wartebedingung für den *Dispatcher*

- Ggf. Abbruch eines seinen Termin überschreitenden Arbeitsauftrags

erledige kontrolliere (Arbeitsauftrag):

- setze Arbeitsauftrag.Zustand auf laufend;
- aktiviere Arbeitsauftrag;
- setze Arbeitsauftrag.Zustand auf beendet;
- basta.

Schönheitsfehler:

- Zustand
- Signalmarke
- unnötiger *Interrupt*



## Stapelbasierte Abarbeitung von Ablauftabellen

Mischung aus lang andauernden und häufig wiederkehrenden Aufträgen unterstützen



Batch Processing führt einen Auftrag nach dem anderen aus

- Lang andauernde Aufträge verzögern kurze, häufig wiederkehrende Aufträge
- Diese Aufträge verpassen u.U. deshalb ihre Termine
  - Alternativ müssen lange Aufträge aufgeteilt werden



Stapelbasierte Abarbeitung von Ablauftabellen

- Eingelastete Auftrag verdrängt den aktuell ausgeführten Auftrag
  - ⚠ Der ausgeführte Auftrag wird nicht abgebrochen
- Mehrere kurze Aufträge während eines langen Auftrags ausführen



Kontrolle des ausgeführten Auftrags wird schwieriger

- Entscheidungszeitpunkte ermöglichen Einlastung oder Kontrolle eines Auftrags, beides zugleich ist i.A. nicht möglich
- Ausführungszeit eines Auftrags muss explizit protokolliert werden
- Alternativ wird eine Terminüberwachung statt einer Laufzeitkontrolle durchgeführt (z.B. OSEKtime [2])



## Synchronisation durch unterbrechende Zeitkontrolle

Auftrageinlastung, Laufzeitkontrolle, Zeitgeberunterbrechung: Unbedingter Auftragabbruch

erledige Behandlungsroutine zum *Timer Interrupt*:

- breche Arbeitsauftrag ab;
- basta.

Ausnahmefall:

- Zeitkontrolle läuft bei Überschreitung der WCET des Arbeitsauftrags ab

erledige kontrolliere (Arbeitsauftrag):

- lasse Unterbrechung durch Zeitkontrolle zu;
- aktiviere Arbeitsauftrag;
- wehre Unterbrechung durch Zeitkontrolle ab;
- basta.

erledige laste ein (Arbeitsauftrag):

- richte Zeitkontrolle aus auf Arbeitsauftrag.Entscheidungszeitpunkt;
- kontrolliere Arbeitsauftrag;
- solange Zeitkontrolle  $\neq 0$  tue nichts;
- basta.

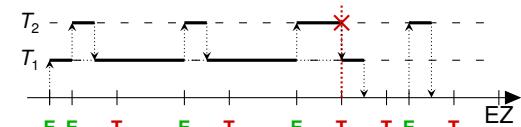


## Stapelbasierte Abarbeitung von Ablauftabellen

Beispiel –  $T_1 = (p : 20, e : 10, D : 15, \phi : 0)$ ,  $T_2 = (5, 1, 2, 1)$

mögliche Ablauftabelle:

Aktion	Aufgabe	Zeit
E	$T_1$	0
E	$T_2$	1
T	$T_2$	3
E	$T_2$	6
T	$T_2$	8
E	$T_2$	11
T	$T_2$	13
T	$T_1$	15
E	$T_2$	16
T	$T_2$	18



$t = 0$   $T_1$  einlasten

$t = 1, 6, 11$   $T_2$  einlasten,  $T_1$  verdrängen

$t = 2, 7$   $T_2$  terminiert,  $T_1$  fortsetzen

$t = 13$   $T_2$  verfehlt seinen Termin  
→ Ausnahme auslösen,  $T_2$  abbrechen

$t = 14$   $T_1$  terminiert

$t = 16$   $T_2$  einlasten

$t = 17$   $T_2$  terminiert



## Gliederung

- 1 Periodische Aufgaben
  - Zeitparameter periodischer Aufgaben
  - Periodische Echtzeitanwendungen
  - Restriktionen
- 2 Zeitgesteuerte Ausführung
  - Naive Implementierung
  - Ablauftabellen
  - Einlastung und Laufzeitkontrolle
  - Stapelbasierte Ablaufplanung
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
  - Feste und dynamische Prioritäten
  - Verdrängbarkeit
  - Ereignisorientierter Planer
  - Berechnungskomplexität
- 4 Zusammenfassung



## Prioritätsorientierte Algorithmen

### Klassifikation

☞ Verfahren zur **prioritätsorientierten Einplanung** periodischer Arbeitsaufträge werden folglich in zwei Gruppen eingeteilt:

#### Feste Priorität (engl. *fixed priority* oder *static priority*)

- Priorität der Aufträge einer Aufgabe sind **unveränderlich**
- Die Aufgabenpriorität steht unabhängig von der Auslösung bzw. Beendigung von Arbeitsaufträgen fest
- Prioritäten werden **statisch zum Entwurfszeitpunkt** vergeben

#### Dynamische Priorität (engl. *dynamic priority*)

- Priorität der Aufträge einer Aufgabe sind **veränderlich**
- Aufgabenpriorität variiert relativ zu anderen Aufgaben, wenn Arbeitsaufträge ausgelöst bzw. beendet werden
- Prioritäten werden **dynamisch zur Laufzeit** vergeben



## Ereignisorientierte Einplanung

(engl. *event-driven scheduling*)



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*)



## Verfeinerte Klassifikation

Ein Frage der Betrachtungsebene . . .

☞ Verschiedene Kategorien von Einplanungsalgorithmen

- **Feste Priorität** wie gehabt (siehe IV-1/27)
- **Dynamische Priorität** (engl. *task-level dynamic-priority*)
  - Feste Priorität auf **Auftragsebene** (engl. *job-level fixed-priority*)
  - Dynamische Priorität auf **Auftragsebene** (engl. *job-level dynamic-priority*)

⚠ Praxisrelevanz haben Verfahren, die Aufträgen feste Prioritäten zuweisen

- Zuweisung erfolgt jedoch zum Auslösezeitpunkt eines Auftrags
  - Wenn er ereignisbedingt auf die **Bereitliste** (engl. *ready list*) kommt
- Die Priorität eines ausgelösten Auftrags bleibt gleich
- Auf Auftragsebene sind die Prioritäten fest, auf Taskebene aber variabel

☞ **Dynamische Priorität** → dynamisch auf Task- und fest auf Auftragsebene



## Verdrängbarkeit

Verschränkung (engl. *interleaving*) von Arbeitsaufträgen

- ⚠ Arbeitsaufträge kann(t)en verschränkt ausgeführt werden, wenn:
  - Diese verdrängbar sind (typischerweise durch den Planer)
  - Die Zeitbedingungen (engl. *time constraints*) es erlauben
- ☞ Präemptivität (engl. *preemptivity*) ist eine Eigenschaft des jeweiligen Arbeitsauftrags:
  - **Verdrängbar** (engl. *preemptable*) ist ein Arbeitsauftrag, wenn seine Ausführung suspendiert werden darf
    - An beliebigen Stellen (engl. *fully preemptive*)
    - An ausgewiesenen Stellen (engl. *preemption points*)
  - **Unverdrängbar** (engl. *non-preemptable*), sonst
    - Der Arbeitsauftrag läuft durch (engl. *run-to-completion*)

☞ Mischbetrieb ↗ Präemptivität als **Auftragattribut** implementiert



## Aufbau und Berechnungskomplexität

Feste/Dynamische Prioritäten und Ablauftabellen/-listen

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



## Ereignisorientierter Planer

(engl. *event-driven scheduler*)

- 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

☞ Auch **prioritätsorientierter Planer** (engl. *priority-driven scheduler*)



## Berechnungskomplexität (Forts.)

Ablaufliste vs. Ablauftabelle

### 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() ↗ n Suchschritte  
extract() ↗ 1 Entnahme

### 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;  
}
```

⚠ Feste Anzahl an Aufträgen

release ↗ 1 Einsetzung  
extract ↗ n Suchschritte



## Multi-Level-Queue-Scheduler, MLQ-Scheduler

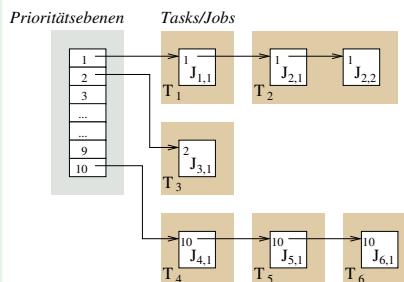
Häufig anzutreffende Sonderform der Ablauftabelle

- 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 < prios; 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



## Gliederung

- 1 Periodische Aufgaben
  - Zeitparameter periodischer Aufgaben
  - Periodische Echtzeitanwendungen
  - Restriktionen
- 2 Zeitgesteuerte Ausführung
  - Naive Implementierung
  - Ablauftabellen
  - Einlastung und Laufzeitkontrolle
  - Stapelbasierte Ablaufplanung
- 3 Ereignisgesteuerte Ausführung
  - Feste und dynamische Prioritäten
  - Verdrängbarkeit
  - Ereignisorientierter Planer
  - Berechnungskomplexität
- 4 Zusammenfassung



## Zusammenfassung

Periodische Aufgaben haben in Echtzeitsystemen eine weite Verbreitung

- Periode, Phase, Hyperperiode, digitale Kontrollschleife
- Restriktionen periodischer Aufgaben und ihre Einschränkungen

Zeitgesteuerte Ausführung periodischer Aufgaben

- naive „Busy Loop“-Implementierung und Ablauftabellen
- Laufzeitkontrolle im Abfrage- und Unterbrecherbetrieb
- stapelbasierte Ablaufplanung

Ereignisgesteuerte Ausführung periodischer Aufgaben

- Ereignis- bzw. prioritätsorientierte Einplanung
- Feste und dynamische Prioritäten auf Task- bzw. Auftrag-Ebene
- Auslösung vs. Auswahl, Ablaufliste vs. Ablauftabelle
- Multi-Level-Queue-Scheduler

## Literaturverzeichnis

- [1] Liu, J. W. S.:  
*Real-Time Systems*.  
Englewood Cliffs, NJ, USA : Prentice Hall PTR, 2000. –  
ISBN 0-13-099651-3
- [2] 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>



# EZS – Cheat Sheet

## Typographische Konvention

Der erste Index gibt die Aufgabe an (z. B.  $D_i$ ), der Zweite (optional) bezieht sich auf den Arbeitsauftrag (z. B.  $d_{i,j}$ ). Exponenten zeigen verschiedene Varianten einer Eigenschaft an (z. B.  $T^{HI}, T^{MED}, T^{LO}$ ). Funktionen beschreiben zeitlich varierende Eigenschaften (z. B.  $P(t)$ ).

## Eigenschaften

$t$  (Real-)Zeit  
 $d$  Zeitverzögerung (engl. delay)

## Strukturelemente

$E_i$  Ereignis (engl. event)  
 $R_i$  Ergebnis (engl. result)  
 $T_i$  Aufgabe (engl. task)  
 $J_{i,j}$  Arbeitsauftrag (engl. job) der Aufgabe  $T_i$

## Temporale Eigenschaften

Allgemein  
 $r_i$  Auslösezeitpunkt (engl. release time)  
 $e_i$  Maximale Ausführungszeit (WOET)  
 $D_i$  Relativer Termin (engl. deadline)  
 $d_i$  Absoluter Termin  
 $\omega_i$  Antwortzeit (engl. response time)  
 $\sigma_i$  Schlupf (engl. slack)  
Periodische Aufgaben  
 $p_i$  Periode (engl. period)  
 $\phi_i$  Phase (engl. phase)

## Aufgaben – Tupel

$T_p = (p, e, D, \phi)$  Periodische Aufgabe ohne Priorität (zeitgesteuert oder dynamische Taskpriorität)

