

Sistemas de Tempo-Real

Aula 3

Executivos (*kernels*) de tempo-real

**Os estados de uma tarefa
Arquitetura genérica de um executivo de tempo-real
Estruturas e funções típicas do executivo**

Adaptado dos slides desenvolvidos pelo Prof. Doutor Luís Almeida
para a disciplina “Sistemas de Tempo-Real”
Revisto em 24.Set.2013 por Paulo Pedreiras

Aula anterior (2)

- Modelos computacionais (**modelo de tempo-real**)
- Tarefas de tempo-real: periódicas, esporádicas e aperiódicas
- Restrições temporais do tipo **deadline**, janela, sincronismo e distância
- Implementação de tarefas e utilização de um **kernel multitasking**
- **Controlo lógico e controlo temporal**
- Tarefas **event-triggered** e **time-triggered**

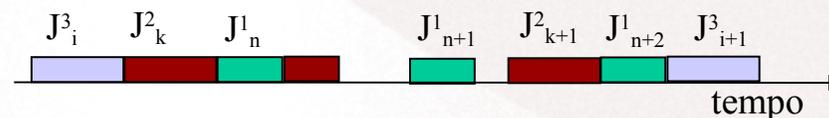
Estados de uma tarefa

Criação de uma tarefa

associação do código (e.g. função em linguagem “C”) a um espaço de variáveis privado (*private stack*) e a uma estrutura de gestão (*task control block – TCB*)

Execução de uma tarefa

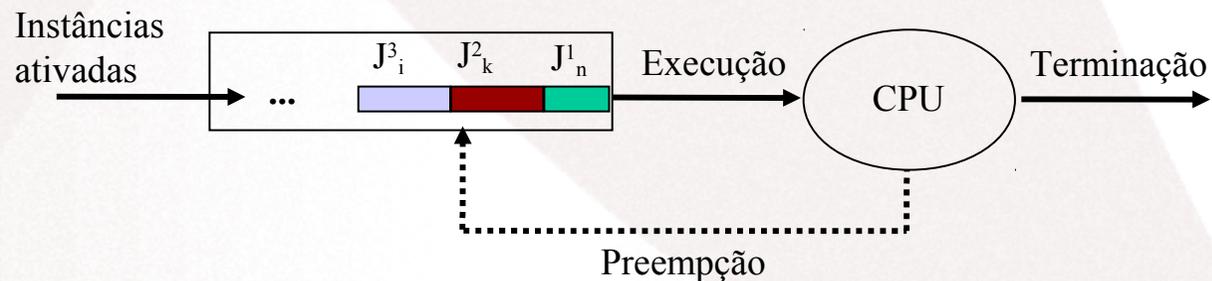
Execução concorrente do código da tarefa, usando o respetivo espaço privado de variáveis, sob controlo do *kernel*, com reativação de cada instância periodicamente ou como resposta a um evento externo.



Estados de uma tarefa

Execução das instâncias das tarefas

As instâncias **prontas a executar**, i.e. depois de ativadas, aguardam em **fila** pela atribuição de CPU (para execução). A fila é **ordenada** por um determinado critério de **escalonamento**, não necessariamente por ordem de chegada!

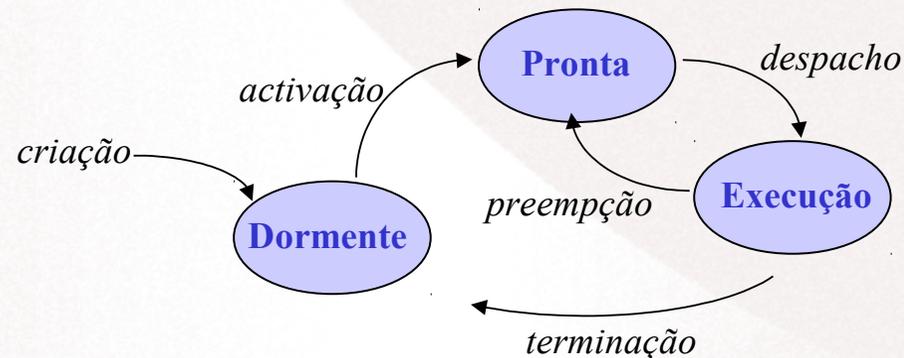


Estados de uma tarefa

Estados dinâmicos da tarefa

As instâncias das tarefas podem estar a **aguardar** execução (prontas) ou em **execução**. Após terminação de cada instância, a tarefa respetiva fica num estado dormente (*idle*), a aguardar a ativação da próxima instância.

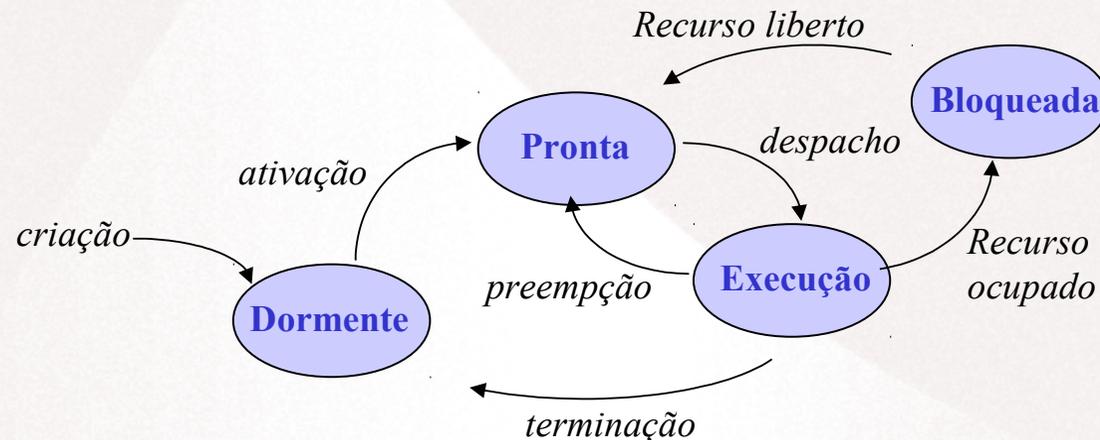
Assim, considera-se que uma tarefa pode estar **pronta**, em **execução** ou **dormente**.



Estados de uma tarefa

Outros estados: Bloqueio

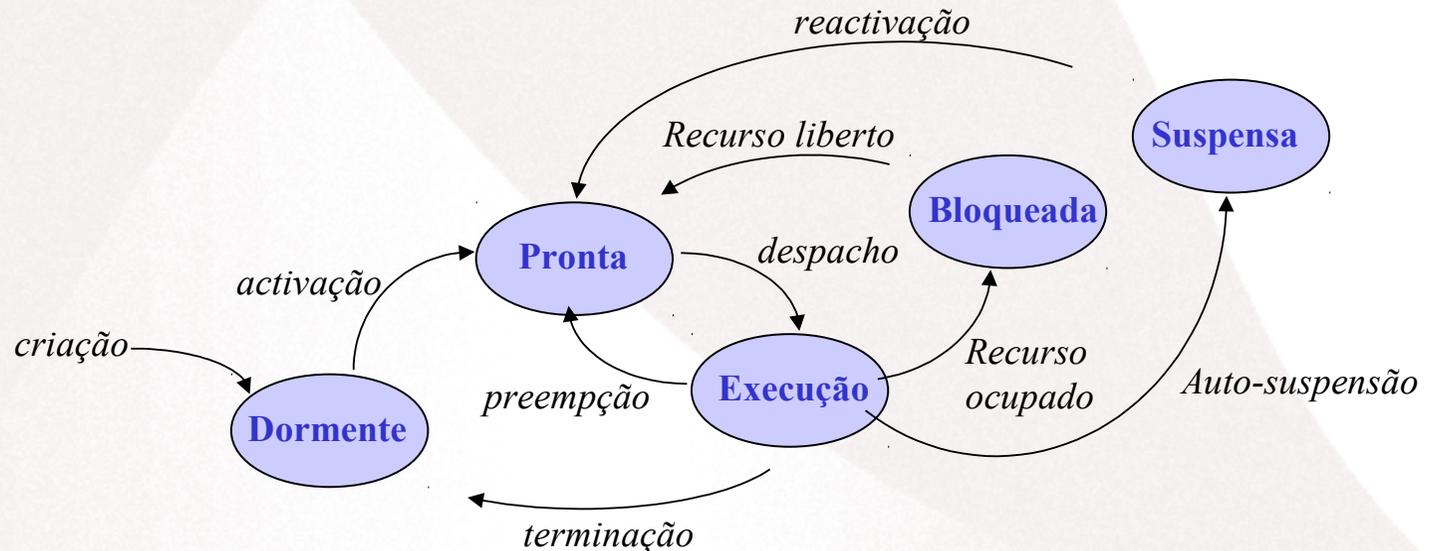
Quando uma tarefa em execução tenta aceder a um recurso partilhado (e.g. uma porta de comunicação, um *buffer* em memória) que está ocupado em modo exclusivo por uma tarefa pronta, a primeira diz-se que fica **bloqueada**. Quando o recurso é libertado, a tarefa bloqueada fica novamente pronta para execução.



Estados de uma tarefa

Auto-suspensão (sleep)

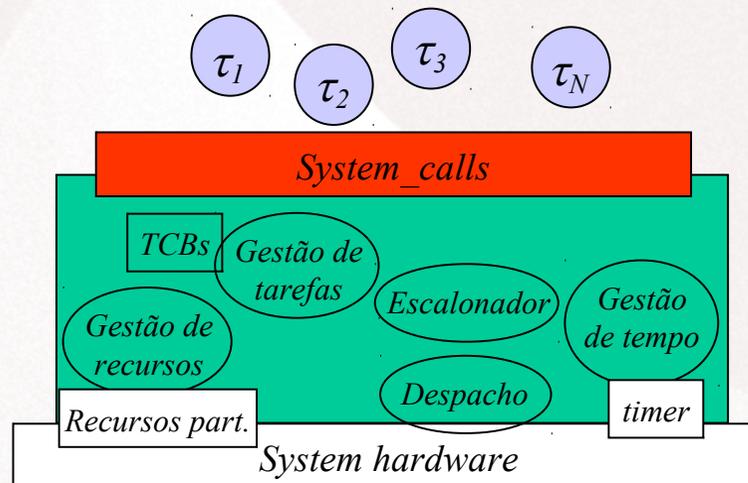
Em certas aplicações pode ser útil uma tarefa em execução auto-suspender-se e retomar a execução mais tarde, ainda durante a mesma instância. Diz-se que a tarefa fica **suspensa**.



Arquitetura de um kernel tempo-real

Serviços básicos

- Gestão de tarefas (criação , destruição, ativação inicial, estado)
- Gestão do tempo (ativações, policiamento, medição de intervalos)
- Escalonamento de tarefas (escolha da tarefa a executar)
- Despacho de tarefas (colocação em execução)
- Gestão de recursos partilhados (*mutexes*, semáforos, monitores)



Estruturas de gestão

TCB (task control block)

Esta estrutura é fundamental num *kernel* e serve para caracterizar a tarefa, bem como para gerir a respetiva execução.

Alguns campos usuais:

- Identificador
- Ponteiro para o código a ser executado
- Ponteiro para o *stack* privado (salvaguarda do contexto)
- Atributos de ativação (periódica, (fase inicial), esporádica, aperiódica)
- Atributos de criticalidade (*hard*, *soft*, não *real-time*)
- Outros atributos (*deadline*, prioridade)
- Estado dinâmico de execução e outras variáveis para controlo de ativação (*timers* de SW, *deadline* absoluta)

Estruturas de gestão

TCB do RTKPIC

```
typedef struct {
    unsigned char id;           /* task id - 0..14 */
    void (*func_ptr)(void);     /* task first instruction address */
    unsigned char state;       /* task state */
    unsigned int period;       /* task period in ticks */
    unsigned int deadline;     /* task deadline relative to activation */
    unsigned long nx_activ;    /* task next activation in absolute ticks */
    unsigned long nx_deadline; /* task next deadline in absolute ticks */
    unsigned char priority;    /* task priority */
} TASK;

/* Number of tasks */
#define NTASKS      14           /* main + 13 user tasks */

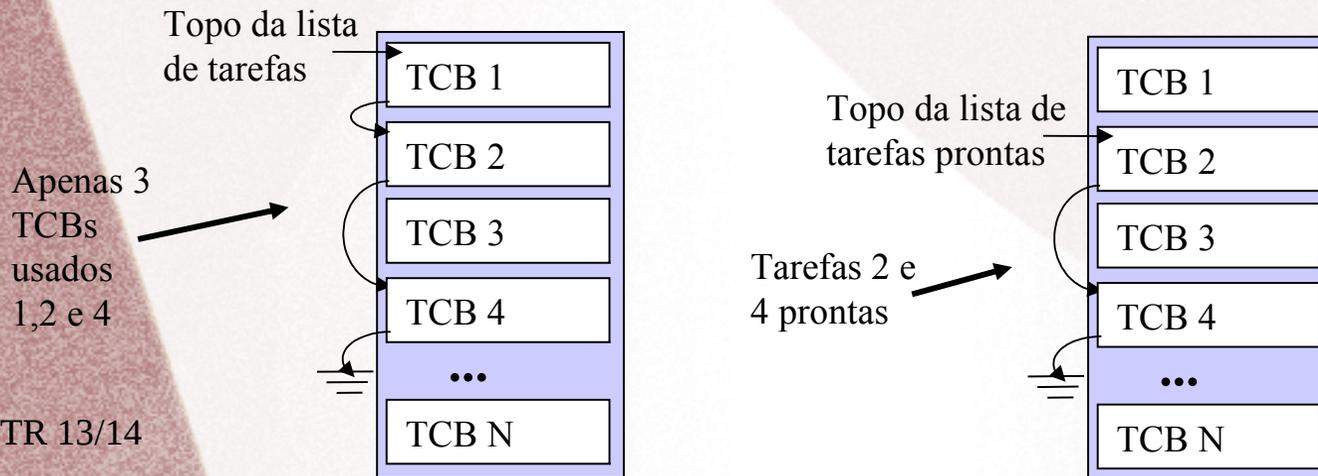
/* Task Control Table */
TASK tcb[NTASKS]
```

Estruturas de gestão

Estrutura de TCBs

Normalmente, os TCBs estão definidos num *array* estático mas estruturados segundo uma lista ligada para facilitar buscas sobre o conjunto das tarefas (poderá haver mais TCBs que tarefas!)

Qualquer lista ordenada (e.g. das tarefas prontas – *ready queue*) pode ser facilmente realizada sobre a estrutura de TCBs através de um ponteiro (pode ser um índice) para o próximo TCB na lista.



Estruturas de gestão

Estrutura de TCBs no RTKPIC18

O RTKPIC18 foi concebido para aplicações com pequeno número de tarefas. Neste caso optou-se por não realizar as filas de tarefas com listas. Sempre que é necessário fazer uma busca, e.g. para efetuar a ativação de tarefas, percorre-se todo o *array* !

Percorre
todo o
array

Testa se
deve
activar

/* Secção do "tick handler" */

```
for (temporary_i = 1; temporary_i < n_task; temporary_i++)  
{
```

```
    temporary_task_i = tcb + temporary_i;  
    if (temporary_task_i->nx_activ == system_clock)  
    {  
        /* new activation */
```

```
        if ((temporary_task_i->state == READY) || (temporary_task_i->state == RUN))  
            deadline_miss |= (0x01 << temporary_i); /* deadline missing */
```

Altera o
estado e
invoca o
escalonador

```
        temporary_task_i->state = READY;  
        temporary_task_i->nx_activ += temporary_task_i->period;
```

```
        if ((preempt_sys == PREEMPT) || (run_task_id == 0))  
            Call_scheduler = 1; /* New task READY: Call scheduler */
```

```
        if (sch_alg == EDF)  
            Call_EDF = 1; /* Call EDF priority set */
```

```
    }
```

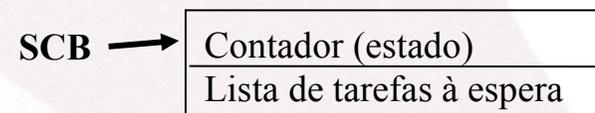
Testa se
ocorreu
violação de
deadline

Estruturas de gestão

Acesso a recursos partilhados

Os recursos partilhados com acesso exclusivo (**regiões críticas**) têm, tal como o CPU, de ser geridos de forma apropriada de modo a serem acedidos por uma tarefa de cada vez. Uma forma comum de efetuar este controlo é recorrer a **flags atómicas** (*mutexes*), **monitores** (execução não preemptiva) ou **semáforos**.

No caso de se utilizarem **semáforos**, deverá haver uma estrutura por semáforo que indique o respetivo estado bem como a lista de tarefas a aguardar acesso – **SCB (semaphore control block)**



No **RTKPIC** apenas existe apenas controlo da **preempção**, a qual pode ser inibida.

Funções de gestão

Gestão do tempo

A gestão do tempo num *kernel* é fundamental e serve para:

- **Ativar** as tarefas periódicas
- **Verificar** cumprimento de restrições temporais
- **Medir** intervalos de tempo (inclusive para **auto-suspensão**)

É efetuada com recurso a um *timer* do sistema. O timer pode ser programado como:

- **Periodic tick**: gerar interrupções periódicas (ticks). O respetivo *handler* faz a gestão do tempo. Os atributos temporais são múltiplos inteiros do *tick*.
- **Single-shot/One-shot/tickless**: o timer é programado para gerar interrupções apenas nos precisos instantes em que existe ativação de uma ou mais tarefas.

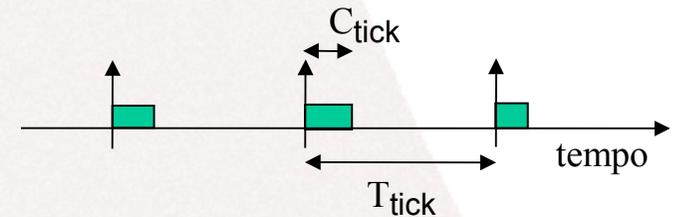
Funções de gestão

Sistemas baseados em tick

A duração do tick estabelece a resolução temporal do sistema.
Quanto menor o *tick*, melhor a resolução !

E.g. tick de 10ms => períodos das tarefas $T_1=20\text{ms}$, $T_2=1290\text{ms}$, $T_3=25\text{ms}$

A gestão temporal (atendimento do *tick*) representa *overhead* ($C_{\text{tick}}/T_{\text{tick}}$)
Quanto maior o *tick*, menor o *overhead* !!



Compromisso: ***tick* = MDC (T_i , $i=1..N$)**

E.g. $T_1=20\text{ms}$, $T_2=1290\text{ms}$, $T_3=25\text{ms}$ => $\text{MDC}(20,1290,25)=5\text{ms}$
mas ***tick* > min_tick** imposto pela velocidade do CPU !

Funções de gestão

Medição de intervalos de tempo

Em sistemas com *ticks*, o *kernel* mantém uma variável que conta o n° de *ticks* desde a respetiva ativação

- e.g. no RTKPIC “unsigned long system_clock”, lida pela macro `get_sys_time()`
- com *tick*=10ms, esta variável faz *wrap around* após 1,6 anos

Para maior precisão é necessário ler diretamente o *timer*. Para maior longevidade é necessário usar outro contador suplementar.

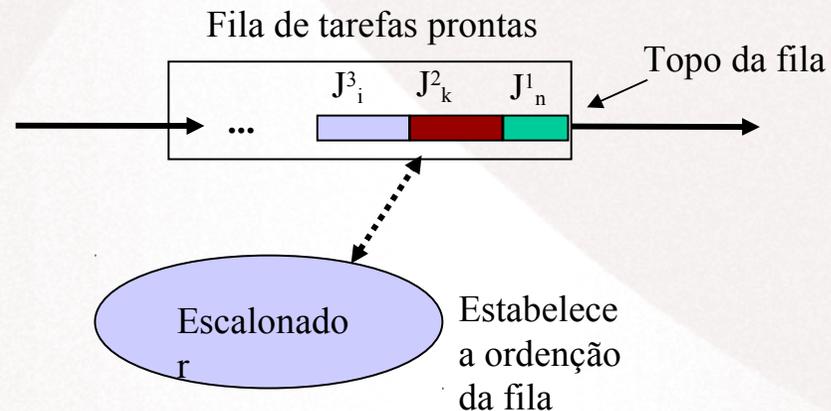
Em CPUs Pentium, com um relógio de 1GHz, o TSC faz *wrap around* após 486 anos !!!

Funções de gestão

Escalonador

Escolhe qual a **próxima tarefa** a executar de entre as **tarefas prontas**

Deve usar um **critério determinístico** para permitir calcular o atraso máximo (pior caso) que uma tarefa pode sofrer na fila

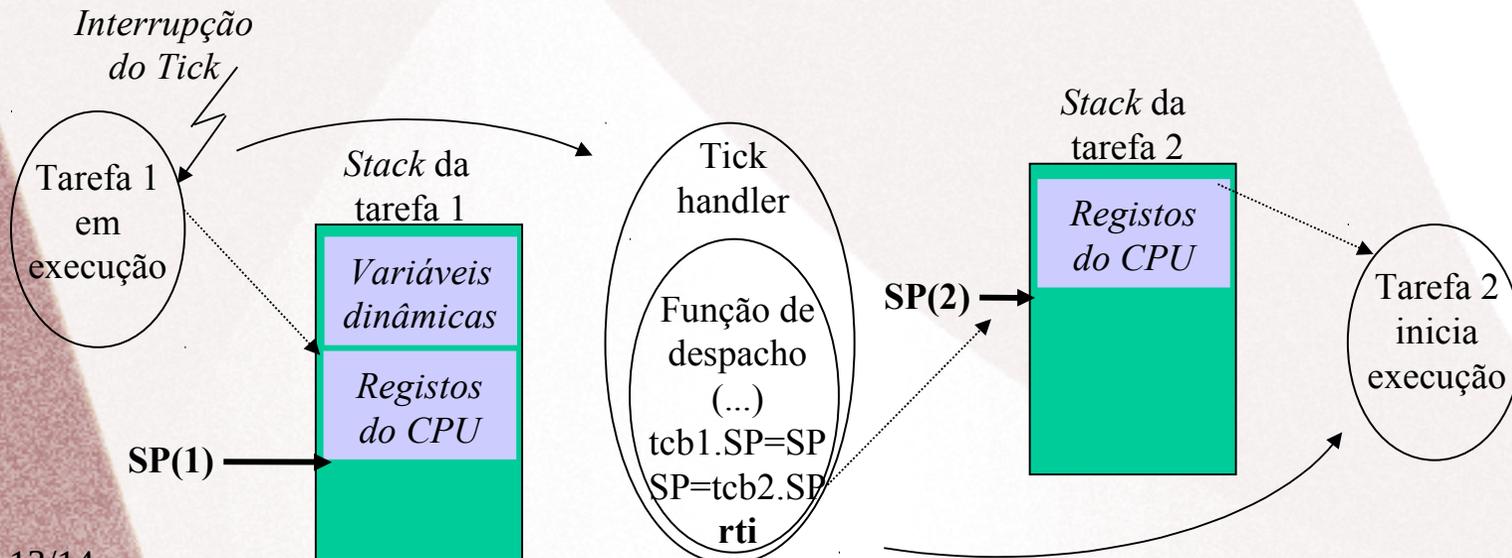


Funções de gestão

Despacho

Coloca uma tarefa seleccionada em execução.

Se o sistema admitir preempção pode ser necessário interromper a tarefa que está em execução. Nestes sistemas o mecanismo de despacho é baseado em manuseamento da *stack*.



ReTMiK – Real Time Micro-mouse Kernel

<http://sweet.ua.pt/~lda/retmik/retmik.html>

- Baseado em *ticks*.
- Corre em arquiteturas x86 (há uma versão para PC)
- Código das tarefas é acíclico
- Escalonador inserido no código do *kernel* (necessário recompilar para alterar)
- Sincronização entre tarefas por inibição de preempção (monitor)
- IPC por variáveis globais
- Gera aplicação monolítica (código de aplicação + *kernel*)

```
main()  
{  
  init_system();  
  /* para cada tarefa */  
  t= atributos;  
  create_task (t);  
  start_all();  
  while(1)  
  {  
    /* background */  
  }  
}
```

```
task_n()  
{  
  /* código da tarefa  
   SEM ciclo infinito */  
}
```

RTKPIC – Real-Time Kernel for PIC18

Baseado no ReTMiK

- Baseado em ticks
- Corre em processadores PIC18FXXX
- Código das tarefas é cíclico
- Escalonador inserido no código do kernel (necessário recompilar para alterar)
- Controlo de preempção
- IPC por variáveis globais
- Gera aplicação monolítica (código de aplicação + *kernel*)

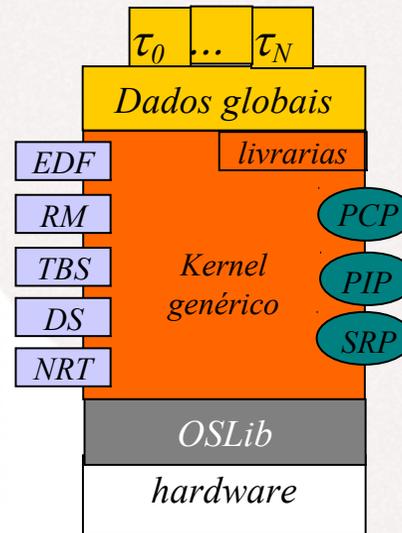
```
main()  
{  
    create_system(... );  
    /* para cada tarefa */  
    create_task (...);  
  
    config_system();  
    release_system( );  
    while(1)  
    {  
        /* background */  
    }  
}
```

```
task_n( )  
{  
    task_init();  
  
    while(1) {  
        /* código da  
        tarefa*/  
    }  
}
```

SHaRK – Soft and Hard Real Time Kernel

<http://shark.sssup.it/>

- Objetivo principal de obter flexibilidade na modificação das políticas de escalonamento quer para CPU quer para recursos partilhados
- POSIX (parcial/ compatível)
- Arquiteturas x86 >= i386
- Código das tarefas cíclico
- Variados métodos de IPC
- Conceito de *Task Model* (HRT, SRT, NRT, per, aper) e de *Scheduling Module*
- Policiamento, controlo de admissão
- Gera aplicação monolítica



```
InitFile
(declaração dos módulos)

tarefa __init__
(inicializações e chama main())
```

```
int main () {
/* outras inicializações */
/* definir tarefas de acordo com
o Task Model */
    task_create ();
    task_activate ();
/* pode terminar ou esperar
para fechar o sistema */
while (keyb_getchar () != ESC);
sys_end ();}
```

```
void * TaskBody (void *arg) {
/* inicialização */
while (cond) {
    /* código da tarefa */
    (...)
    task_endcycle ();}
/* termina com "cond" */
return my_val;}
```

Xenomai: Real-Time Framework for Linux

<http://www.xenomai.org/>

- Objetivo de permitir usar o SO Linux em aplicações de tempo-real
- Usa o conceito de módulo carregado dinamicamente
- Tarefas correm em kernel ou user space
- POSIX (parcial/ compatível)
- Código das tarefas cíclico
- Variados métodos de IPC, quer entre tarefas TR quer com tarefas NRT (pipe, queue, buffer, ...)

```
// A task
void task_a(void *cookie) {
    /* Set task as periodic */
    err=rt_task_set_periodic(NULL, TM_NOW, TASK_A_PERIOD_NS);
    for(;;) { // Forever
        err=rt_task_wait_period(&overruns);
        // Task load
    }
    return;
}

// Main
int main(int argc, char *argv[]) {
    .... // Init code
    /* Create RT task */
    err=rt_task_create(&task_a_desc, "Task a", TASK_STKSZ,
TASK_A_PRIO, TASK_MODE);
    rt_task_start(&task_a_desc, &task_a, 0);
    ....
    /* wait for termination signal */
    wait_for_ctrl_c();
    return 0;
}
```

Resumo da Aula 3

- Os **estados de execução** de uma tarefa
 - diagrama de transição de estados
- A **arquitetura genérica** de um kernel de tempo-real
- Os **componentes básicos** de um kernel de tempo-real, estruturas de dados e funções
- Exemplos: ReTMiK, RTKPIC18, SHaRK e XENOMAI