

# Systèmes d'exploitation temps réel

**Application au cas OSEK-VDX** 

#### **Yvon Trinquet**

IRCCyN - UMR CNRS 6597
École Centrale de Nantes, École des Mines de Nantes
Université de Nantes

Équipe « Systèmes Temps Réel »

Yvon.Trinquet@irccyn.ec-nantes.fr

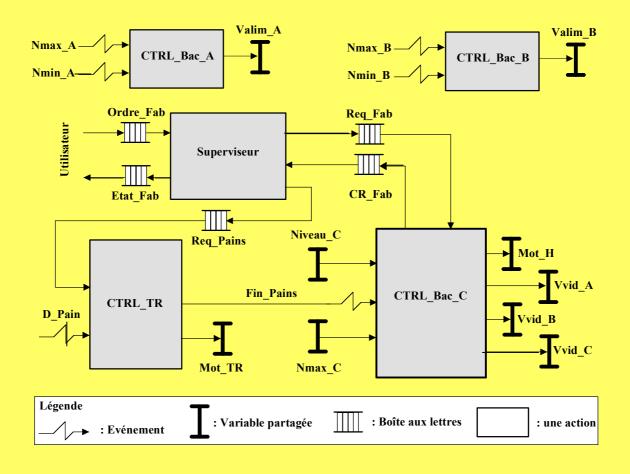


## Plan

- Généralités
- Le noyau temps réel OSEK/VDX OS
- La communication OSEK/VDX COM
- Évolutions, modèles d'application



## Exemple d'architecture fonctionnelle (ou logicielle) d'une application





# **Quelle implémentation?**

- choix de la configuration matérielle
  - contraintes topologiques
  - contraintes de sûreté de fonctionnement
  - contraintes temporelles
- lien « Tâche Événement activeur »
  - approche « synchrone »
  - approche « asynchrone »



- la démarche synchrone :
  - ✓ Hypothèse « temps nul » pour les calculs et les réactions
  - ✓ Simultanéité possible des événements
  - ✓ Cadre formel → vérification formelle

#### mais ... le « monde » est asynchrone

- la démarche asynchrone :
  - ✓ Les calculs prennent du temps
  - ✓ Les événements ne sont jamais simultanés
  - ✓ Il faut accepter la préemption et ordonnancer, protéger les ressources partagées
  - ✓ Modèles beaucoup plus complexes, plus durs à vérifier

Un support d'exécution : l'exécutif temps réel

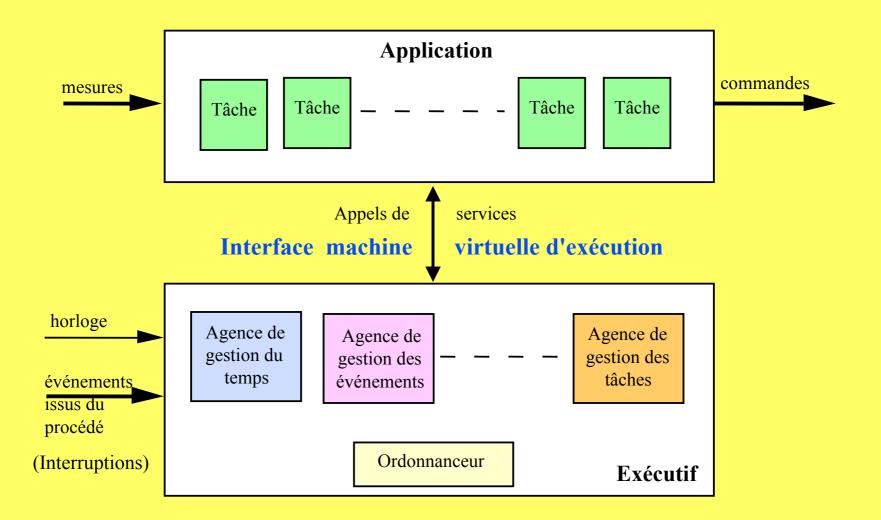


# Types d'exécutifs

- les exécutifs « <u>généralistes</u> » beaucoup de produits commerciaux (VxWorks ...) un standard OSEK-VDX pour de petits systèmes embarqués
- les exécutifs Unix TR
  - approche Posix (standards IEEE) : extensions temps réel pour Unix (ordonnancement, sémaphores, multi-threads ...)
  - approche Linux temps réel : RT-Linux, RTAI
- les exécutifs « recherche » : Mars (Kopetz), Spring kernel (Stankovic), ARTS (Lehoczky) ...



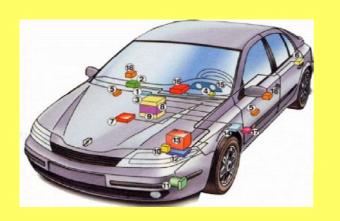
# L 'exécutif et l 'application

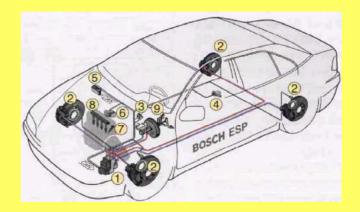




## contexte d'OSEK/VDX (1)

#### celui de « l'électronique » embarquée dans les véhicules





- contraintes temps réel (dures et souples) : (powertrain, chassis, body, telematics)
- sûreté de fonctionnement élevée
  - ✓ mais mission en principe interruptible
  - ✓ avènement du X by Wire



# contexte d'OSEK/VDX (2)

- support matériel minimal (peu de RAM, ECU 8 et 16 bits)
- architecture distribuée autour de ≠ réseaux : CAN, LIN ... puis TTP/C, FlexRay ...
- fonctions transversales : inter-opérabilité des sous-systèmes pour réaliser la fonction
- flexibilité de l'architecture :
  - ✓ ajout de fonctions,
  - ✓ portabilité et réutilisabilité des fonctions logicielles)

Et tout cela ... au moindre coût!



# **OSEK/VDX**: historique

- Proposition du groupe OSEK, constitué :
  - ✓ de constructeurs (BMW, DaimlerChrysler, Renault, PSA, etc.)
  - ✓ d'équipementiers (Bosch, Siemens, etc.)
  - ✓ d'universitaires (Univ. Karlsruhe)
- Fusion des projets **OSEK** (Allemand) et **VDX** (GIE PSA-Renault)

• Travaux commencés en 1995 pour OSEK, vers 1992 pour VDX



## SEK/VDX:

OSEK/VDX OS version 2.2, septembre 2001

noyau du système d'exploitation

OSEK/VDX COM version 3.0.1, janvier 2003

services pour la communication

OSEK/VDX NM version 2.5.1 Mai 2000 gestion et surveillance du réseau

OSEK/VDX OIL version 2.4.1 janvier 2003 langage de description des applications

Le site Web de référence : http://www.osek-vdx.org



# Le noyau temps réel

**OSEK-VDX OS** 



# Principaux services d'OSEK/VDX OS

- Services pour les tâches
- Services de synchronisation (événements)
- Services d 'exclusion mutuelle
- Services pour les phénomènes récurrents (compteurs et alarmes)
- Service pour la communication (dans OSEK/VDX COM)
- Services pour la gestion des interruptions
- Services systèmes et gestion des erreurs

Tous les objets sont statiques : - pas de création dynamique d'objets

- pas de suppression dynamique d'objets

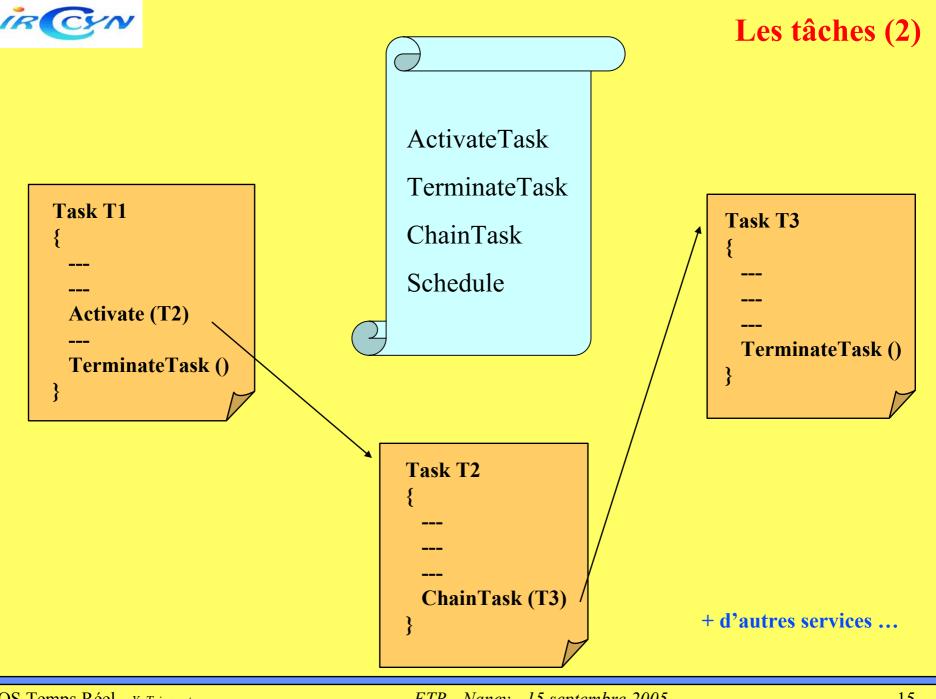




## **Tâche** = objet actif de l'application

- La tâche « Basique » :
  - module sans point bloquant
  - doit se terminer
  - 3 états : suspended / ready / running
- activations multiples: mise en file des requêtes d'activation si la tâche est active (pas d'instanciation)



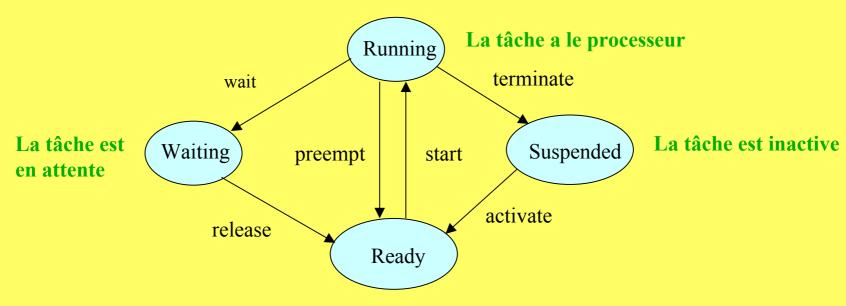






- La tâche « Étendue » :
  - un ou plusieurs modules
  - peut attendre une occurrence d'événement
  - 4 états : waiting en plus

#### Diagramme des états





## \* ordonnancement (1)

- priorité fixe non modifiable (la valeur 0 est la plus faible priorité)
- 3 modes d'ordonnancement :
  - ✓ **préemptif** : toutes les tâches en mode préemptif
    - Une tâche peut être interrompue au profit d'une autre plus prioritaire
  - ✓ non préemptif : toutes les tâches en mode non-préemptif
    - Une tâche perd le processeur lorsqu'elle le demande explicitement
  - ✓ mixte (attributs des tâches : préemptif ou non préemptif)
    - Intérêts du non-préemptif dans un contexte préemptif :
      - si temps d'exécution faible, peu différent du temps de commutation de contexte
      - engendre moindre consommation de RAM
      - Non préemption pour protection d'une ressource



## \* ordonnancement (2)

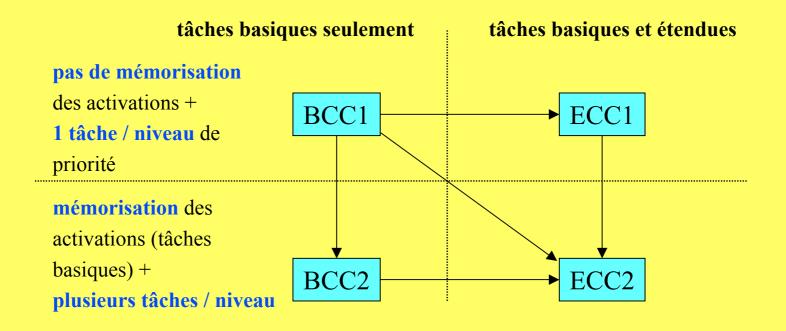
- gestion des ressources partagées avec « Priority Ceiling Protocol » qui influe sur l'ordonnancement.
- notion de groupe de tâches :
  - ✓ Un groupe = un ensemble de tâches liées par une ressource interne
  - ✓ Les tâches internes au groupe, partageant une ressource ne peuvent se préempter :
    - C'est intéressant pour des tâches coopérantes (à l'aide d'une même ressource)
    - C'est plus simple que la gestion classique de ressource car complètement transparent à l'application
  - ✓ Pour les tâches externes qui ont une priorité ≤ à la plus haute priorité du groupe, les tâches du groupe sont non-préemptives
  - ✓ Pour les tâches externes qui ont une priorité > à la plus haute priorité du groupe, les tâches du groupe sont préemptives



# **classes de conformité (1)**

créées pour adapter le noyau :

- aux besoins de l'application
- aux ressources matérielles disponibles







# **synchronisation par événements**

- événements **privés** : 1 événement est la propriété d'une tâche étendue (c'est l'implémentation qui fixe le nombre d'événement d'une tâche)
  - > seul le propriétaire peut invoquer le service d'attente
- modèle n producteurs / 1 consommateur
  - n tâches peuvent invoquer le service de signalisation 1 tâche invoque le service d'attente
- attente explicite des consommateurs (synchrone)
  - par opposition à la signalisation asynchrone d'Unix



# **synchronisation par événements**

- occurrences mémorisées, effacement explicite
  - l'effacement de l'occurrence est à la charge du propriétaire
- attente possible sur une liste d'événements en OU
  - la première occurrence réveille la tâche
    - si elle est survenue lors de l'appel la tâche n'est pas bloquée
- pas de chien de garde dans les services (attente non gardée)
  - utilisation des alarmes pour cela



# Événements (3)

```
SetEvent
ClearEvent
WaitEvent
GetEvent
```

```
Task T3
   SetEvent (T2, EV2)
   TerminateTask ()
                                      Task T2
Tâche basique
                                       Loop
                                         WaitEvent (EV1, EV2)
                                          ClearEvent(EV1,EV2)
Tâche basique
 Task T1
                                        EndLoop
                                    Tâche étendue
   SetEvent (T2, EV1)
   TerminateTask ()
```





## **&** Les ressources et l'exclusion mutuelle

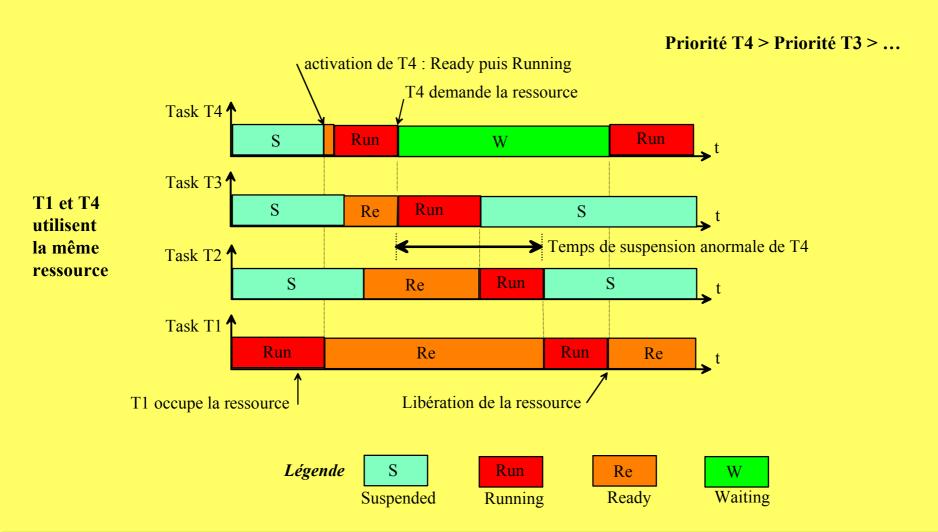
- Ressources à usage unique : code, périphérique ...
- Besoin d'un accès coordonné aux ressources à usage exclusif :
  - section critique 

    exclusion mutuelle d'accès
- La gestion des ressources doit assurer que :
  - ✓ 2 tâches n'occupent pas la ressource en même temps
  - ✓ il n'y a pas d'inversion de priorité
  - ✓ il n'y a pas **d'interblocage** entre tâches





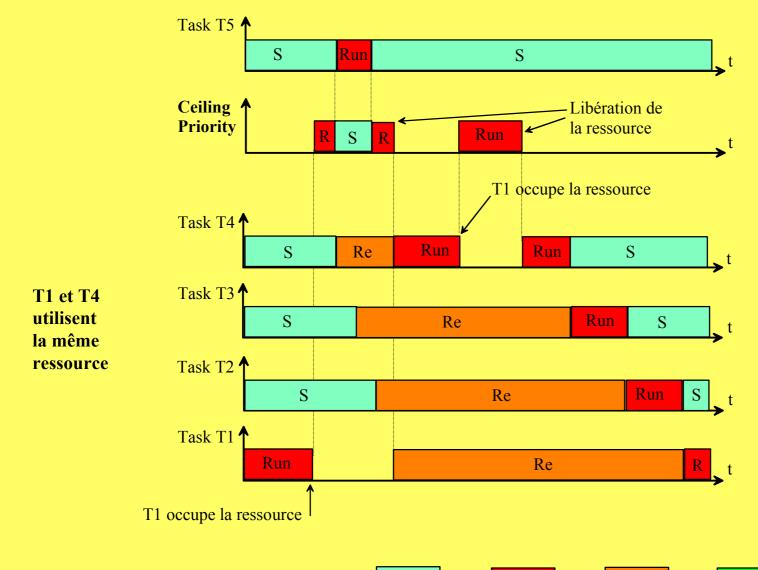
# L'inversion de priorité





## Le protocole « Priority Ceiling Protocol »

# Ressources (3)



Légende

S

Priorité T5 > Priorité T4 > Priorité T3

> ...

Re

W

Run



## **&** Les ressources et l'exclusion mutuelle

- services pour **prendre** et **relâcher** explicitement une ressource
- utilisation du protocole **PCP** pour éviter :
  - les inversions de priorités
  - les blocages inter-tâches



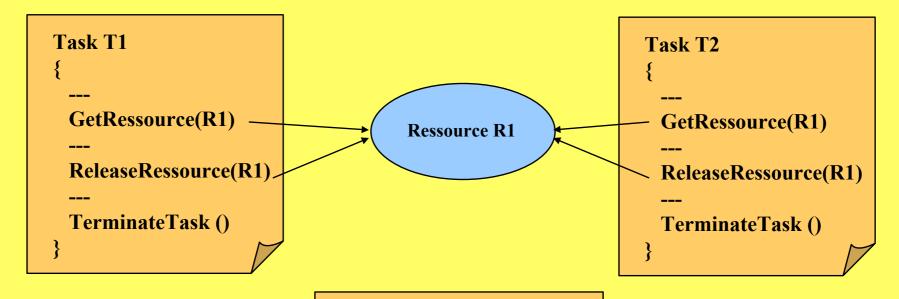
- une ressource standard : Res\_scheduler (passage en mode non-préemptif)
- restriction d'appels de services à l'intérieur d'une section critique

TerminateTask, ChainTask, Schedule, WaitEvent : ne doivent pas être appelés dans une section critique





## Ressources (5)



```
Task T3
{
    ---
    GetRessource(Res-Scheduler)
    ---
    ReleaseRessource(Res_Scheduler)
    ---
    TerminateTask ()
}
```

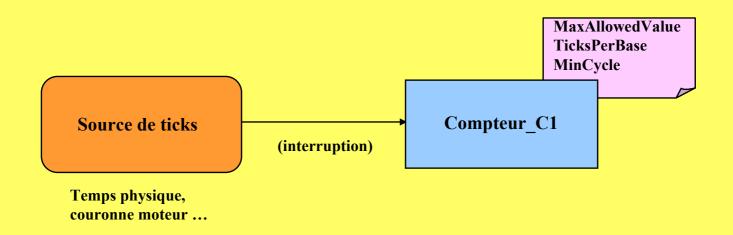




# **\*** alarmes et compteurs

## • compteur

- ✓ manipulable au travers de OIL (Osek Implementation Language)
- ✓ enregistrement de « ticks » externes, éventuelle pré-division
- ✓ compteur **fini** avec RAZ automatique



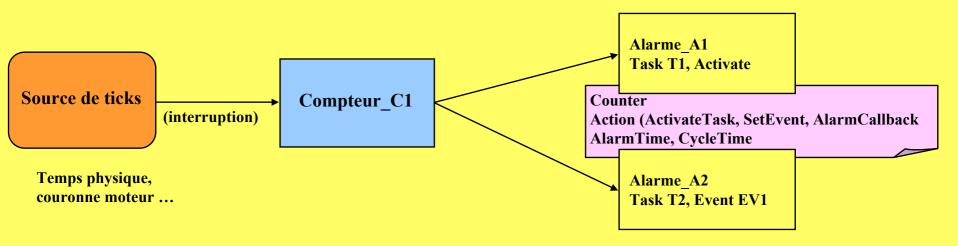




# **\*** alarmes et compteurs

#### alarme

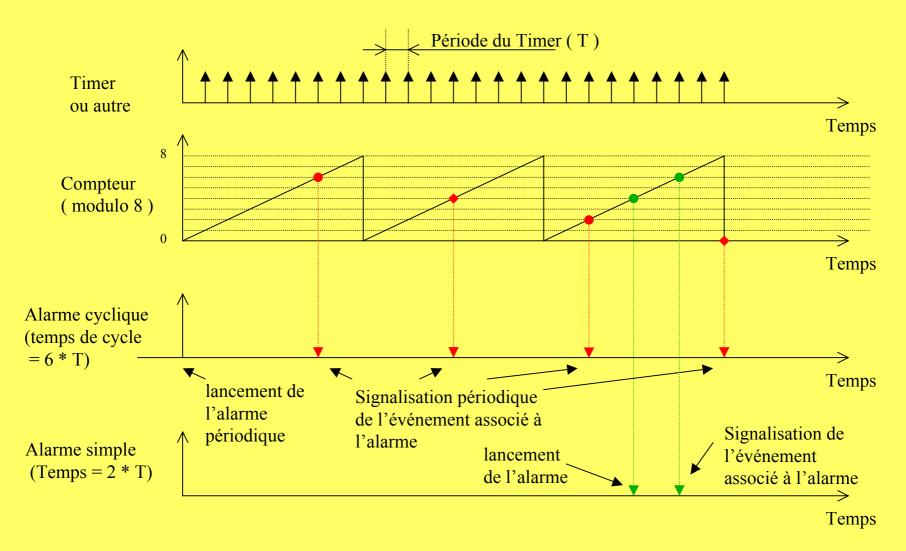
- ✓ attachée à 1 compteur et 1 tâche
- ✓ unique ou cyclique, déclenchement absolu ou relatif
- ✓ l'alarme est déclenchée lorsque le **compteur** atteint une valeur de référence
- ✓ sur expiration : activation de la tâche, ou
  - signalisation d'un événement, ou
  - exécution d'une routine « Callback ».







# \* exemples







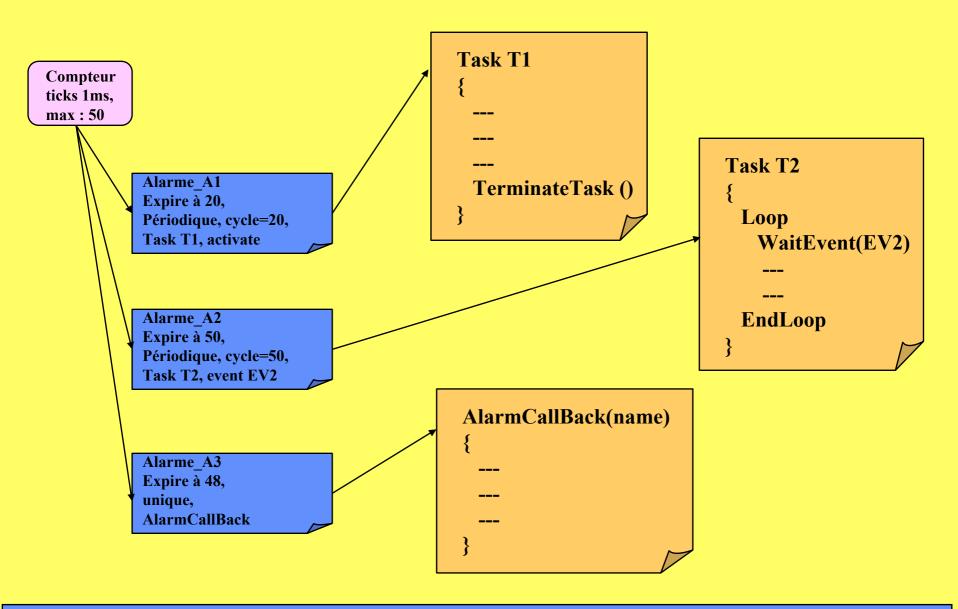
# \* Applications

- activation de tâches périodiques ou non
- **signalisation** d'occurrences d'**événement** périodiques ou non périodiques
- garde temporelle

SetRelAlarm SetAbsAlarm GetAlarm CancelAlarm



## Alarmes (5)





# La communication

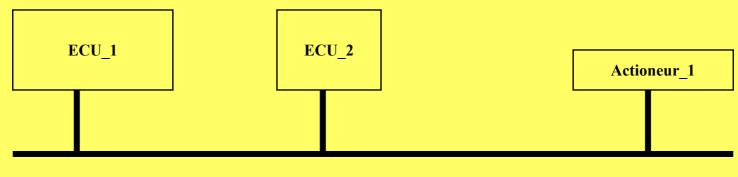
# **OSEK-VDX COM**





#### **&** La communication

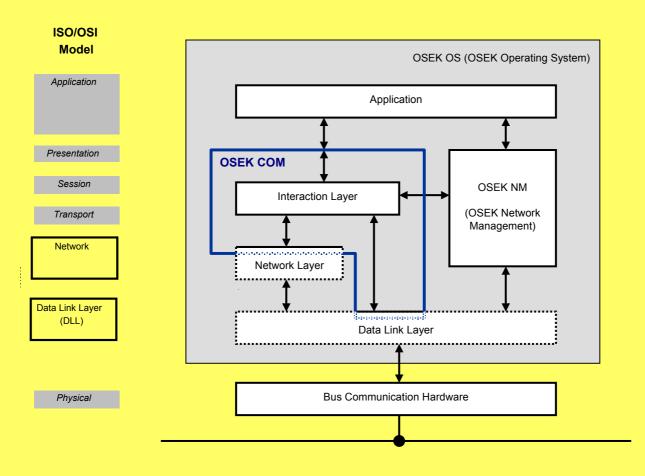
- Portabilité, réutilisation et inter-opérabilité des logiciels d'application
  - ✓ Même interface pour les communications internes et externes
  - ✓ Indépendance vis-à-vis du protocole de communication sous-jacent
- Adaptation au contexte (scalability)
- Configuration statique de la communication



Médium de communication







OSEK-VDX / COM v3.0

(courtoisie Christophe Marchand (PSA))





• services basés autour des objets messages

1 message = 1 nom + 1 type de données + des attributs

- modèle de communication m:n:
  - ✓ Écriture dans le message : plusieurs écrivains possibles (même site)
  - ✓ Lecture du message : plusieurs lecteurs possibles (un site, sites ≠)
- des classes de conformité pour s'adapter au contexte
  - ✓ CCCA et CCCB : communication **interne** à un site seulement
  - ✓ CCC0 et CCC1 : communication intra et inter-sites





- Modèle de communication asynchrone
  - ✓ structure « tableau noir » (Unqueued message), variable rafraîchie
  - ✓ structure à file FIFO (Queued message), boîte aux lettres classique
- pas de suspension de la tâche émettrice pendant la transmission
   pas de blocage si message non disponible pour la tâche réceptrice

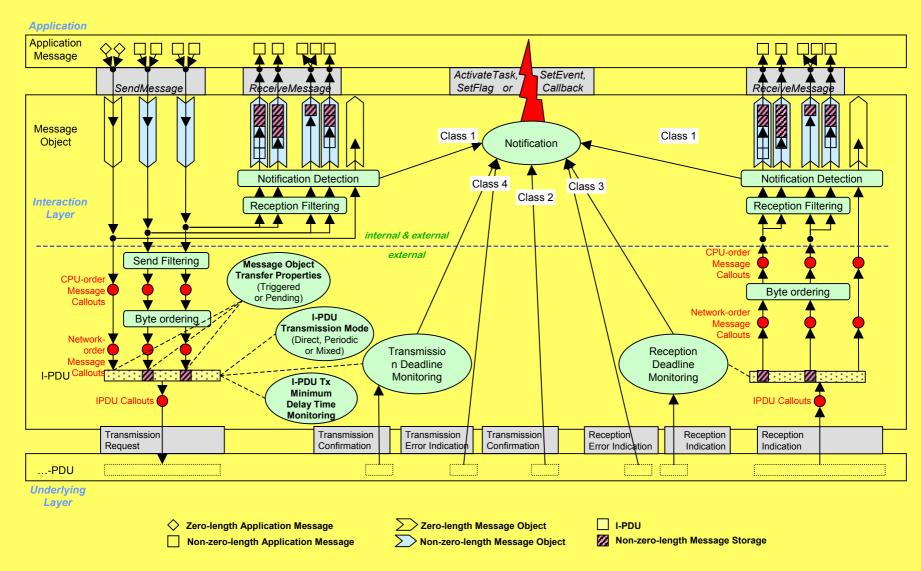


#### resynchronisation par

- polling (sur une variable d'état)
- activation tâche sur fin d'envoi ou réception
- signalisation d'occurrence sur fin d'envoi ou réception
- exécution routine Callback
- alarme sur garde temporelle (émission / réception)



## OSEK COM (10)



(courtoisie Christophe Marchand (PSA))



OS Temps Réel - Y. Trinquet

#### Filtrage sur les messages

Source doc OSEK-VDX COM

Algorithm Reference	Algorithm	Description
F_Always	True	No filtering is performed so that the message always passes
F_Never	False	The filter removes all messages
F_MaskedNewEqualsX	$(new\_value\&mask) == x$	Pass messages whose masked value is equal to a specific value
F_MaskedNewDiffersX	(new_value&mask) != x	Pass messages whose masked value is not equal to a specific value
F_NewIsEqual	new_value == old_value	Pass messages which have not changed
F_NewIsDifferent	new_value != old_value	Pass messages which have changed
F_MaskedNewEqualsMaskedOld	(new_value&mask) == (old_value&mask)	Pass messages where the masked value has not changed
F_ MaskedNewDiffersMaskedOld	(new_value&mask) != (old_value&mask)	Pass messages where the masked value has changed
F_NewIsWithin	min <= new_value <= max	Pass a message if its value is within a predefined boundary
F_NewIsOutside	(min > new_value) OR (new_value > max)	Pass a message if its value is outside a predefined boundary
F_NewIsGreater	new_value > old_value	Pass a message if its value has increased
F_NewIsLessOrEqual	new_value <= old_value	Pass a message if its value has not increased
F_NewIsLess	new_value < old_value	Pass a message if its value has decreased
F_NewIsGreaterOrEqual	new_value >= old_value	Pass a message if its value has not decreased





## Exemples de services



SendDynamicMessage

ReceiveMessage

ReceiveDynamicMessage

SendZeroMessage

GetMessageStatus



# **Evolutions: OSEKtime, OSEK FT Com**

Modèles d'application



# \* Évolutions

## Évolution conjointe avec une approche TT (Time-Triggered)

- OSEKtime OS 1.0 juillet 2001
- OSEK FT com 1.0 juillet 2001 (Fault-Tolerant Communication)



# Aperçu d'OSEKtime OS

Contexte: TTCAN - TTP/C - FlexRay

- 2 types de tâches :
  - Les tâches TT
  - Les tâches OSEK-VDX OS (classiques, services précédents)
- Tâche TT = un module (point d'activation, point de sortie) (suspended, running, preempted)
- Plan statique d'ordonnancement calculé hors-ligne
- Surveillance des échéances (marques dans le plan d'ordonnancement)
- Utilisation des temps libres pour l'exécution des tâches OSEK-VDX classiques



# Modèles d'application (1)

Classes de conformité : souci d'implémentation, pas de vérification

- → Modèles d'application
  - du plus simple (analysable formellement)
  - au plus complexe (validation par simulation)

### Exemples de modèles

- Tâches basiques, périodiques, indépendantes
   (la coopération par message « unqueued » n'est pas une dépendance)
- Tâches basiques, périodiques, indépendantes avec offset initial (l'offset peut être géré par une alarme non périodique)



# **Modèles d'application (2)**

#### Exemples de modèles (suite)

- Tâches basiques, périodiques, avec partage de ressource
- Tâches basiques, périodiques + apériodiques (gestion par un serveur de tâches), indépendantes
- Tâches basiques, périodiques, dépendantes par messages (« queued ») internes à un site ou inter-sites
- Tâches basiques périodiques, tâches étendues périodiques (infos sur les causes et temps de blocage)
- ----
- Tâches étendues cycliques, coopérant via le réseau, partageant des ressources, préemptives et non-préemptives ...



## **Conclusion**

- OSEK/VDX OS, COM, NM, OIL
   une proposition mature et complète
- OSEKtime OS et FTCom

une architecture TT + communication FT (à promouvoir)

- Des produits industriels (Motorola, WindRiver ...) et des produits propriétaires (équipementiers)
- Un pas important vers la portabilité des applications, la réutilisation de composants dans les ECU ...