



دانشگاه صنعتی شریف
دانشکده مهندسی کامپیوتر

عنوان:

الگوها در سیستم های نهفته بی درنگ

نویسنده

علی محسنی نژاد

استاد

دکتر رامان رامسین

مرداد ۱۴۰۳

۶	الگوهای طراحی برای دسترسی به سخت افزار	۱.۲
۶	الگوی Hardware Proxy	۱.۱.۲
۷	الگوی Hardware Adapter	۲.۱.۲
۷	الگوی Mediator	۳.۱.۲
۸	الگوی Observer	۴.۱.۲
۹	الگوی Debouncing	۵.۱.۲
۹	الگوی Interrupt	۶.۱.۲
۱۰	الگوی Polling	۷.۱.۲
۱۰	الگوهای طراحی برای همزمانی نهفته و مدیریت حافظه	۲.۲
۱۰	الگوی Cyclic Executive	۱.۲.۲
۱۱	الگوی Static Priority	۲.۲.۲
۱۱	الگوی Critical Region	۳.۲.۲
۱۳	الگوی Guarded Call	۴.۲.۲
۱۳	الگوی Queuing	۵.۲.۲
۱۳	الگوی Rendezvous	۶.۲.۲
۱۳	الگوی Simultaneous Locking	۷.۲.۲
۱۳	الگوی Ordered Locking	۸.۲.۲
۱۳	الگوهای طراحی برای ماشین های حالت	۳.۲
۱۳	الگوی Single Event Receptor	۱.۳.۲
۱۳	الگوی Multiple Event Receptor	۲.۳.۲
۱۳	الگوی State Table	۳.۳.۲
۱۴	الگوی State	۴.۳.۲
۱۴	And States	۵.۳.۲
۱۴	الگوی Decomposed And State	۶.۳.۲
۱۴	الگوهای امنیت و قابلیت اطمینان	۴.۲
۱۴	الگوی One's Complement	۱.۴.۲
۱۴	الگوی CRC	۲.۴.۲
۱۴	الگوی Smart Data	۳.۴.۲
۱۴	الگوی Channel	۴.۴.۲
۱۴	الگوی Protected Single Channel	۵.۴.۲
۱۴	الگوی Dual Channel	۶.۴.۲
۱۴	الگوهای معماری زیربخش ها و اجزا	۵.۲
۱۵	الگوی Layered	۱.۵.۲
۱۵	الگوی Five Layer	۲.۵.۲
۱۵	الگوی Microkernel	۳.۵.۲
۱۵	الگوی Channel	۴.۵.۲
۱۵	الگوی Recursive Containment	۵.۵.۲
۱۵	الگوی Hierarchical Control	۶.۵.۲
۱۶	الگوی Virtual Machine	۷.۵.۲
۱۶	معماری Component-Based	۸.۵.۲
۱۶	الگوی ROOM	۹.۵.۲
۱۶	الگوهای معماری همزمانی	۶.۲

۱۶	Message Queuing	الگوی	۱.۶.۲	
۱۷	Interrupt	الگوی	۲.۶.۲	
۱۷	Guarded Call	الگوی	۳.۶.۲	
۱۷	Rendezvous	الگوی	۴.۶.۲	
۱۷	Cyclic Execution	الگوی	۵.۶.۲	
۱۷	Round Robin	الگوی	۶.۶.۲	
۱۷	Static Priority	الگوی	۷.۶.۲	
۱۸	Dynamic Priority	الگوی	۸.۶.۲	
۱۸	معماری حافظه	الگوهای	۷.۲	
۱۸	Static Allocation	الگوی	۱.۷.۲	
۱۸	Pool Allocation	الگوی	۲.۷.۲	
۱۸	Fixed Sized Buffer	الگوی	۳.۷.۲	
۱۸	Smart Pointer	الگوی	۴.۷.۲	
۱۹	Garbage Collection	الگوی	۵.۷.۲	
۱۹	Garbage Compactor	الگوی	۶.۷.۲	
۱۹	معماری منابع	الگوهای	۸.۲	
۱۹	Critical Section	الگوی	۱.۸.۲	
۱۹	Priority Inheritance	الگوی	۲.۸.۲	
۱۹	Highest Locker	الگوی	۳.۸.۲	
۲۰	Priority Ceiling	الگوی	۴.۸.۲	
۲۰	Simultaneous Locking	الگوی	۵.۸.۲	
۲۰	Ordered Locking	الگوی	۶.۸.۲	
۲۰	معماری توزیع	الگوهای	۹.۲	
۲۰	Shared Memory	الگوی	۱.۹.۲	
۲۰	Remote Method Call	الگوی	۲.۹.۲	
۲۱	Observer	الگوی	۳.۹.۲	
۲۱	Data Bus	الگوی	۴.۹.۲	
۲۱	Proxy	الگوی	۵.۹.۲	
۲۱	Broker	الگوی	۶.۹.۲	
۲۱	معماری امنیت و قابلیت اطمینان	الگوهای	۱۰.۲	
۲۱	Protected Single Channel	الگوی	۱.۱۰.۲	
۲۲	Homogeneous Redundancy	الگوی	۲.۱۰.۲	
۲۲	Triple Modular Redundancy	الگوی	۳.۱۰.۲	
۲۲	Heterogeneous Redundancy	الگوی	۴.۱۰.۲	
۲۲	Monitor-Actuator	الگوی	۵.۱۰.۲	
۲۲	Sanity Check	الگوی	۶.۱۰.۲	
۲۲	Watchdog	الگوی	۷.۱۰.۲	
۲۳	Safety Executive	الگوی	۸.۱۰.۲	
۲۳	سخت‌افزاری برای سیستم‌های Safety-Critical	الگوهای	۱۱.۲	
۲۳	Homogeneous Duplex	الگوی	۱.۱۱.۲	
۲۳	Heterogeneous Duplex	الگوی	۲.۱۱.۲	
۲۳	Triple Modular Redundancy	الگوی	۳.۱۱.۲	
۲۳	M-Out-Of-N	الگوی	۴.۱۱.۲	
۲۳	Monitor-Actuator	الگوی	۵.۱۱.۲	
۲۳	Sanity Check	الگوی	۶.۱۱.۲	
۲۳	Watchdog	الگوی	۷.۱۱.۲	
۲۳	Safety Executive	الگوی	۸.۱۱.۲	

۲۴	الگوهای نرم افزاری برای سیستم‌های Safety-Critical	۱۲.۲
۲۴	N-Version Programming الگوی	۱.۱۲.۲
۲۴	Recovery Block الگوی	۲.۱۲.۲
۲۴	Acceptance Voting الگوی	۳.۱۲.۲
۲۴	N-Self Checking Programming الگوی	۴.۱۲.۲
۲۵	Recovery Block with Backup Voting الگوی	۵.۱۲.۲
۲۵	الگوهای ترکیبی سخت افزار و نرم افزار برای سیستم‌های Safety-Critical	۱۳.۲
۲۵	Protected Single Channel الگوی	۱.۱۳.۲
۲۵	3-Level Safety Monitoring الگوی	۲.۱۳.۲
۲۶		۳ تحلیل
۲۷		۴ مراجع

۱ مقدمه

این گزارش به طور مفصل به توضیح الگوهای معرفی شده در مقالات و کتب مختلف در حوزه سیستم‌های نهفته و بی‌درنگ می‌پردازد. برای درک عمیق‌تر این الگوها، باید ابتدا مشخص شود که منظور از سیستم‌های نهفته بی‌درنگ چیست. سیستم‌های نهفته در بخش‌های زیادی از زندگی روزمره وجود دارند؛ به طور مثال سیستم‌های رادیویی، سیستم‌های ناوبری، سیستم‌های تصویربرداری. به طور کلی یک سیستم نهفته را می‌توان اینگونه تعریف کرد: «یک سیستم کامپیوتری که به طور مشخص برای انجام یک کار در دنیای واقعی تخصیص داده شده و هدف آن ایجاد یک محیط کامپیوتری با کاربری عام نیست» [۱]. یک دسته مهم از سیستم‌های نهفته، سیستم‌های بی‌درنگ هستند. «سیستم‌های بی‌درنگ، سیستم‌هایی هستند که در آن‌ها قیدهای زمانی مشخص باید برآورده شوند تا سیستم بتواند به درستی کار کند» [۱].

حال که مفهوم سیستم‌های نهفته بی‌درنگ را دریافتیم، باید تعریفی از الگو در این سیستم‌ها ارائه دهیم. منابع متنوع تعاریف متفاوتی از الگوها ارائه کرده‌اند و بسیاری از آن‌ها این تعریف را به الگوهای طراحی محدود می‌کنند [۱]. هدف این گزارش تقسیم‌بندی الگوهای نرم‌افزاری به طور کلی نیست و صرفاً می‌خواهیم الگوهای مورد استفاده در سیستم‌های نهفته و بی‌درنگ را بررسی کنیم. Zalewski [۲] می‌گوید: «یک الگو یک مدل یا یک قالب نرم‌افزاری است که به فرایند ایجاد نرم‌افزار کمک می‌کند.» این تعریف در عین سادگی، جامع است؛ به طوری که الگوهای طراحی، معماری و فرایندی را در خود شامل می‌شود. با این حال این مقاله نیز مانند بسیاری از دیگر مقالات، تعریف جدیدی از الگوها در سیستم‌های نهفته بی‌درنگ ارائه نکرده‌اند و برای تعریف آن به تعریف Gamma و دیگران [۳] از الگوهای طراحی ارجاع داده‌اند. گزارش پیش رو ابتدا در فصل ۲ به مطالعه کارهای پیشین در حوزه الگوهای سیستم‌های نهفته بی‌درنگ می‌پردازد. ساختار ارائه شده در این بخش به صورت خطی، کتاب‌ها و مقالات بیان شده را بررسی کرده و الگوهای بیان شده از طرف ایشان را با همان ساختار و دسته‌بندی مورد نظر آن منبع ذکر کرده‌است.

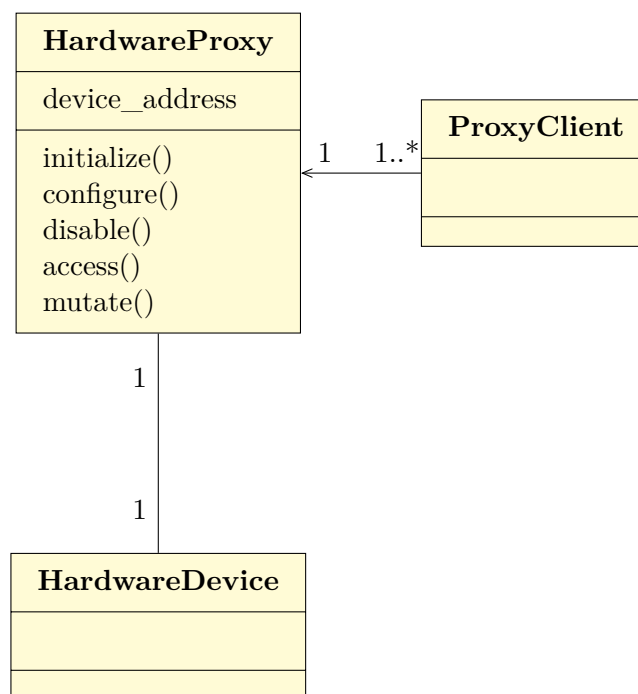
۲ پیشینه پژوهش

۱.۲ الگوهای طراحی برای دسترسی به سخت افزار

نرم افزارهای نهفته بر روی یک بستر سخت افزاری مستقر می شوند و معمولاً بسیاری از قابلیت های آن ها ملزم به ارتباط با سخت افزار می شود. به همین دلیل Douglass [۱] یک دسته از الگوها را با عنوان الگوهای دسترسی به سخت افزار معرفی می کند.

۱.۱.۲ الگوی Hardware Proxy

این الگو با ایجاد یک رابط روی یک جزء سخت افزاری، یک دسترسی مستقل از پیچیدگی های اتصال به سخت افزار برای کلاینت ایجاد می کند. این الگو با معرفی یک کلاس به نام پروکسی بین سخت افزار و کلاینت، باعث می شود که تمامی عملیات وابسته به سخت افزار در پروکسی انجام شود و در صورت تغییر در سخت افزار، هیچ تغییری به کلاینت تحمیل نشود. در این الگو بر روی یک جزء سخت افزاری، یک پروکسی قرار گرفته و کلاینتان متعدد می توانند از آن سرویس بگیرند. لازم به ذکر است که ارتباط پروکسی و سخت افزار بر پایه یک «رابط قابل آدرس دهی توسط نرم افزار» است. دیاگرام کلاس این الگو در شکل ۱ رسم شده است.



شکل ۱: دیاگرام کلاس Hardware Proxy

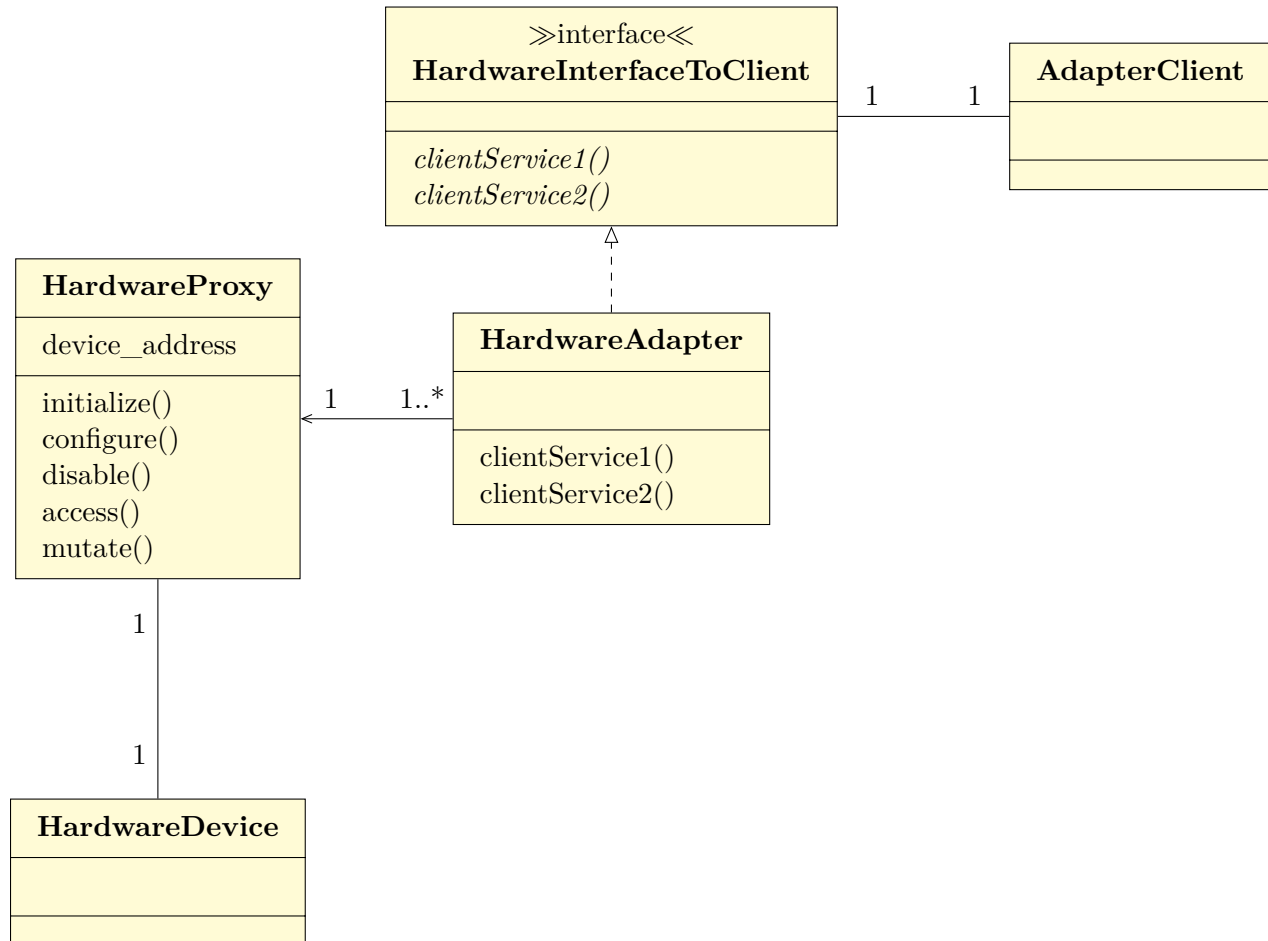
همانطور که در شکل ۱ دیده می شود، کلاس پروکسی توابع مشخصی را در اختیار کلاینت ها قرار می دهد^۱. توضیحات مربوط به هر یک از توابع کلاس پروکسی در شکل زیر داده شده است:

- initialize: این تابع برای آماده سازی اولیه ارتباط با سخت افزار استفاده می شود و معمولاً تنها یک بار صدا زده می شود.
- configure: این تابع برای ارسال تنظیمات برای سخت افزار استفاده می شود. معمولاً باید در سخت افزار تنظیماتی قرار داده شود که آن را قابل استفاده کند.
- disable: این تابع برای غیرفعال کردن سخت افزار به صورت امن استفاده می شود.
- access: این تابع برای دریافت اطلاعات از طرف سخت افزار استفاده می شود.
- mutate: این تابع برای فرستادن اطلاعات به سمت سخت افزار استفاده می شود.

^۱توابع دیگری نیز در [۱] گفته شده ولی اینجا تنها توابع public کلاس پروکسی را بررسی می کنیم.

۲.۱.۲ الگوی Hardware Adapter

این الگو مشابه الگوی Adapter که Gamma و دیگران [۳] معرفی کرده‌اند تعریف شده. استفاده از این الگو این اجازه را می‌دهد که کلاینتی که انتظار یک رابط خاص با سخت‌افزار را دارد، بتواند با سخت‌افزارهای مختلف بدون این که متوجه تفاوت‌های آن‌ها شود ارتباط بگیرد. این الگو روی ساختار الگوی Hardware Proxy بنا شده‌است و دیاگرام کلاس آن در شکل ۲ ترسیم شده‌است.



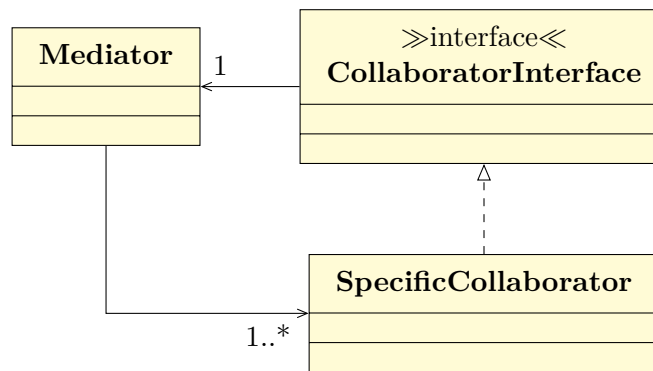
شکل ۲: دیاگرام کلاس Hardware Adapter

همانطور که در شکل ۲ دیده می‌شود، کلاس کلاینت سرویس‌های مورد انتظار خود را از رابط HardwareInterfaceToClient انتظار دارد. در این ساختار، کلاس آداپتور، سرویس‌های مورد انتظار کلاینت را به سرویس‌های ارائه‌شده از طرف سخت‌افزار ترجمه می‌کند. این کار اجازه می‌دهد که در صورت تغییر سخت‌افزار (و متناظراً پروکسی)، تنها با ایجاد پیاده‌سازی جدید برای رابط آداپتور، نیازی به تغییر در کلاینت نباشد.

۳.۱.۲ الگوی Mediator

این الگو با معرفی یک کلاس میانجی‌گر بین چند کلاس همکار، کمک می‌کند که چند سخت‌افزار را با هم مدیریت کند. ساختار این الگو در شکل ۳ ترسیم شده‌است.

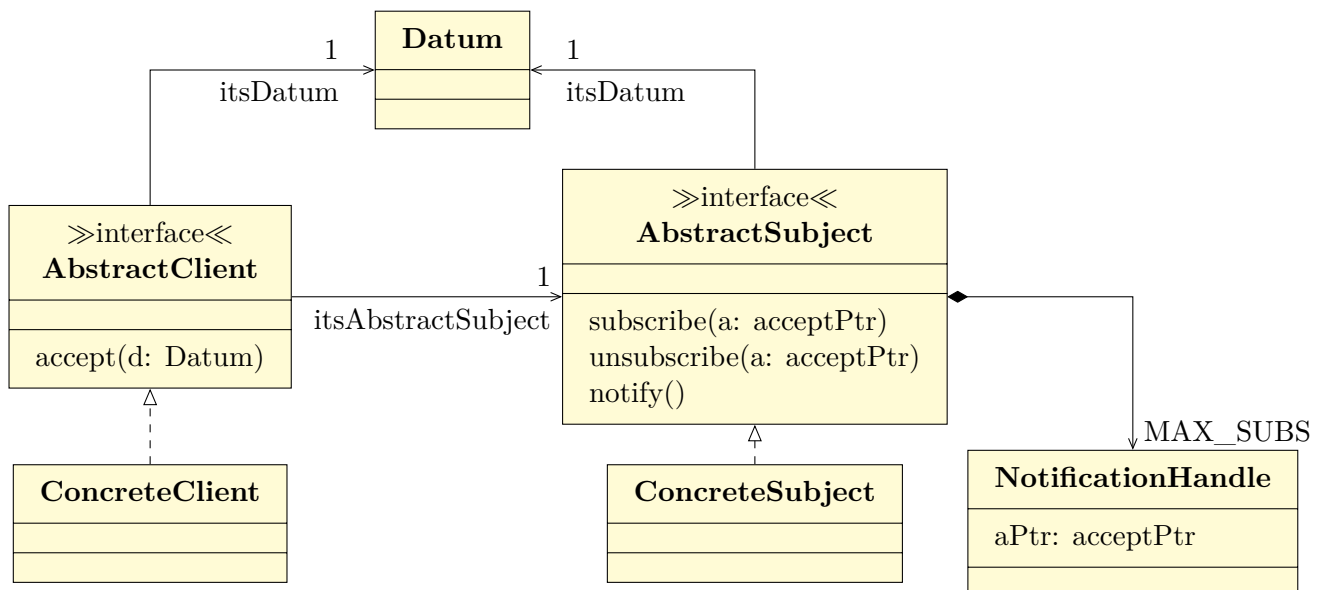
همانطور که در شکل مشخص است، کلاس میانجی با هر یک از کلاس‌های همکار ارتباط دارد. این ارتباط به این شکل است که کلاس میانجی تمامی پیاده‌سازی‌های رابط همکار را می‌شناسد و با آن‌ها ارتباط دارد. این کلاس‌ها خودشان نیز همانطور که نشان‌داده شده، میانجی را می‌شناسند و با آن ارتباط دارند. هر یک از کلاس‌های همکار، با سخت‌افزار در ارتباط هستند و حتی می‌توانند خود یک پروکسی باشند (الگوی Hardware Proxy). ولی به هر صورت در این الگو برای ارتباط با یکدیگر، باید برای میانجی سیگنال بفرستند و میانجی وظیفه ارتباطات بین همکارها را دارد (با ایجاد ارتباط غیر مستقیم). به طور کلی فرایندهایی که در آن استفاده از چند سخت‌افزار و نیاز است، توسط میانجی کنترل می‌شود.



شکل ۳: دیگرام کلاس Mediator

۴.۱.۲ الگوی Observer

یکی از پرکاربردترین الگوها در حوزه سیستم‌های نهفته، الگوی Observer است. این الگو به شیء‌های برنامه این اجازه را می‌دهد که به یک شیء دیگر برای دریافت اطلاعات گوش دهند. این به این معنی است که اگر یک کلاینت به دنبال دریافت داده از یک سرور است، به جای این که هر دفعه درخواست دریافت داده‌ها را برای سرور بفرستد، برای آن سرور درخواست عضویت فرستاده و سرور هرگاه که داده‌های جدید در دسترس بودند، آن‌ها را برای کلاینت‌های عضو شده بفرستد. یکی از مهم‌ترین کاربردهای این الگو در دریافت داده‌ها از سنسورها است. یکی از قابلیت‌های خوب این الگو این است که کلاینت‌ها می‌توانند در زمان اجرای برنامه عضویت خود را قطع یا ایجاد کنند. در شکل ۴ دیگرام کلاس این الگو را می‌بینیم.



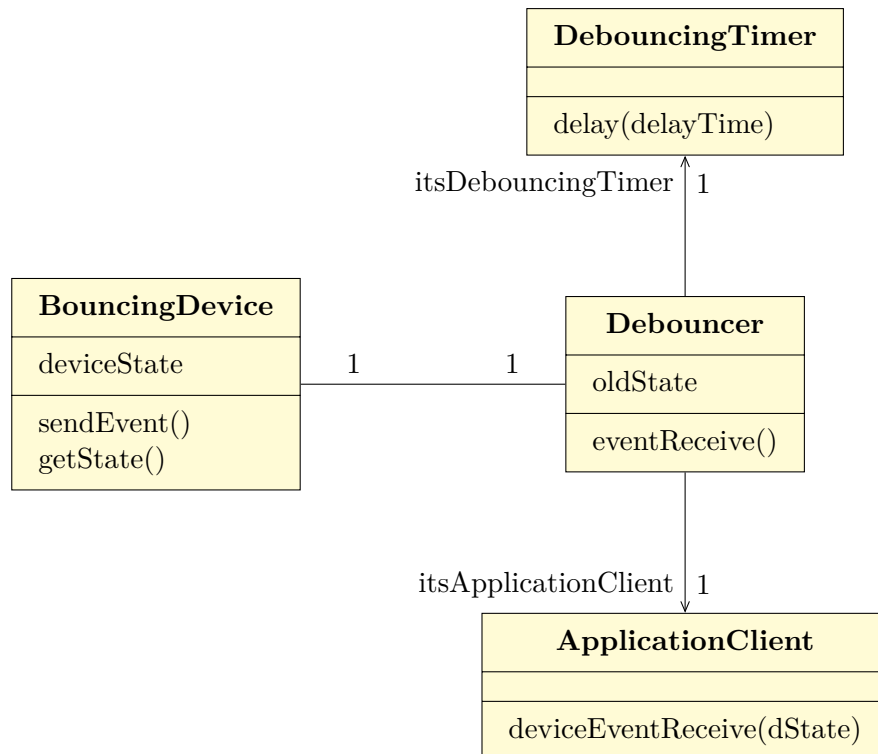
شکل ۴: دیگرام کلاس Observer

در این ساختار کلاینت‌ها با فرستادن یک اشاره‌گر به کلاس سابجکت، درخواست عضویت برای سرویس می‌فرستند. کلاس سابجکت نیز با ذخیره کردن اشاره‌گرهای مختلف از طرف کلاینت‌ها زمانی که داده جدید آماده می‌شود، با فراخوانی تابع notify، تابع accept که اشاره‌گرهایش را در NotificationHandle قرار داده، با پاس دادن ورودی به فرمت Datum صدا می‌زند. اینگونه این داده برای تمامی کلاینت‌های عضو سرویس فرستاده می‌شود. کلاینت‌ها می‌توانند در حین اجرای برنامه، عضویت خود برای سرویس را لغو کنند. دقت شود که خود کلاس‌های سابجکت معمولاً از نوع پروکسی هستند (الگوی [Hardware Proxy](#)).

۵.۱.۲ الگوی Debouncing

در سخت افزار بسیاری از ورودی ها به صورت دکمه ها و سویچ هایی هستند که بر اثر ایجاد اتصال دو فلز با یکدیگر، باعث فعال شدن یک پایه شده و آغازگر یک عملیات در نرم افزار نهفته هستند. اتصال این دو فلز با یکدیگر دارای تعدادی حالت میانی است. به این صورت که اتصال با کمی لرزش همراه بوده و اتصال برای چند میلی ثانیه چند بار قطع و وصل می شود. این قطع و وصل شدن، باعث می شود که نتوانیم حالت فعلی سخت افزار را به درستی در نرم افزار ضبط کنیم.

این الگو به ما کمک می کند که با صبر کردن برای یک مدت کوتاه، مقدار ورودی را زمانی که پایدار شده است بخوانیم. با این کار دغدغه معتبر بودن مقدار خوانده شده را در کلاینت نخواهیم داشت. دیاگرام کلاسی این الگو در شکل ۵ نمایش داده شده است.



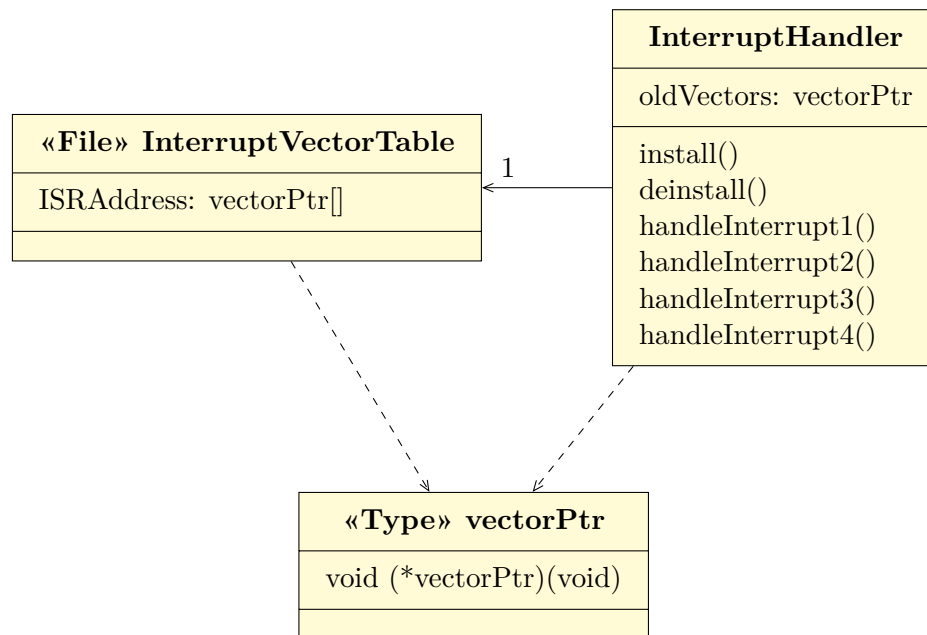
شکل ۵: دیاگرام کلاس Debouncing

در این ساختار، BouncingDevice همان سخت افزار مورد بررسی است. تابع sendEvent می تواند یک نوع اینترپت سخت افزاری باشد که نرم افزار را از تغییر در سخت افزار باخبر می سازد و getState می تواند یک عملیات خواندن از حافظه باشد. کلاس Debouncer وظیفه ارائه حالت پایدار سخت افزار به کلاینت را دارد. این کار با استفاده از یک کلاس زمان سنج انجام می شود که با ایجاد یک تاخیر نرم افزاری تا پایدار شدن شرایط خروجی سخت افزار، خواندن حالت سخت افزار را به تعویق می اندازد.

۶.۱.۲ الگوی Interrupt

یکی از واحدهای مهم در سیستم های سخت افزاری، واحد Interrupt است. Interrupt برای هندل کردن وقایعی است که توسط سخت افزار جرقه زده می شوند. زمانی که یک interrupt رخ می دهد، نرم افزار فرایند کاری اصلی خود را متوقف کرده و یک فرایند رسیدگی به interrupt اتفاق افتاده آغاز می شود. با انجام این فرایند و رسیدگی به interrupt، فرایند اصلی نرم افزار دوباره از سر گرفته می شود. ساختار این الگو در شکل ۶ نمایش داده شده است.

در این الگو، کلاس InterruptHandler کار اصلی را انجام می دهد. این کلاس دارای بردار Interruptهاست. با فراخوانی تابع install می توان این بردار را با یک بردار جدید جایگزین کرد. این بردار در اصل تعدادی اشاره گر به توابعی است که در صورت بروز Interrupt باید فراخوانی شوند. با تابع deinstall نیز می توان بردار را به حالت قبلی برگرداند. فایل InterruptVectorTable شامل یک لیست از اشاره گرها به توابع Interrupt Service Routine است. و vectorPtr صرفاً یک نوع اشاره گر به تابعی است که از نوع آن در InterruptVectorTable استفاده شده است.



شکل ۶: دیاگرام کلاس Interrupt

۷.۱.۲ الگوی Polling

این الگو یک روش دیگر برای دریافت داده‌ها از سنسورها است و زمانی استفاده می‌شود که استفاده از الگوی Interrupt ممکن نیست یا این که داده‌هایی که می‌خواهیم ضبط کنیم آن قدر اضطراری نیستند و می‌توان برای دریافت آن‌ها صبر کرد. عملکرد این الگو به این صورت است که با سرکشی کردن به صورت دوره‌ای داده‌ها را دریافت می‌کنیم. حال این الگو در دو شکل بیان می‌شود: سرکشی داده‌ها به صورت دوره‌ای و به صورت فرصتی. در نوع اول با استفاده از یک تایمر، در زمان‌های مشخصی، برای دریافت داده‌های جدید سرکشی می‌کنیم که ساختار کلاسی آن نیز در شکل ۷ نشان داده شده‌است. در نوع دوم زمانی عمل سرکشی را انجام می‌دهیم که برای سیستم ممکن باشد و قیده‌های زمانی سیستم به ما این اجازه را بدهد. ساختار کلاسی این نوع نیز در شکل ۸ رسم شده‌است.

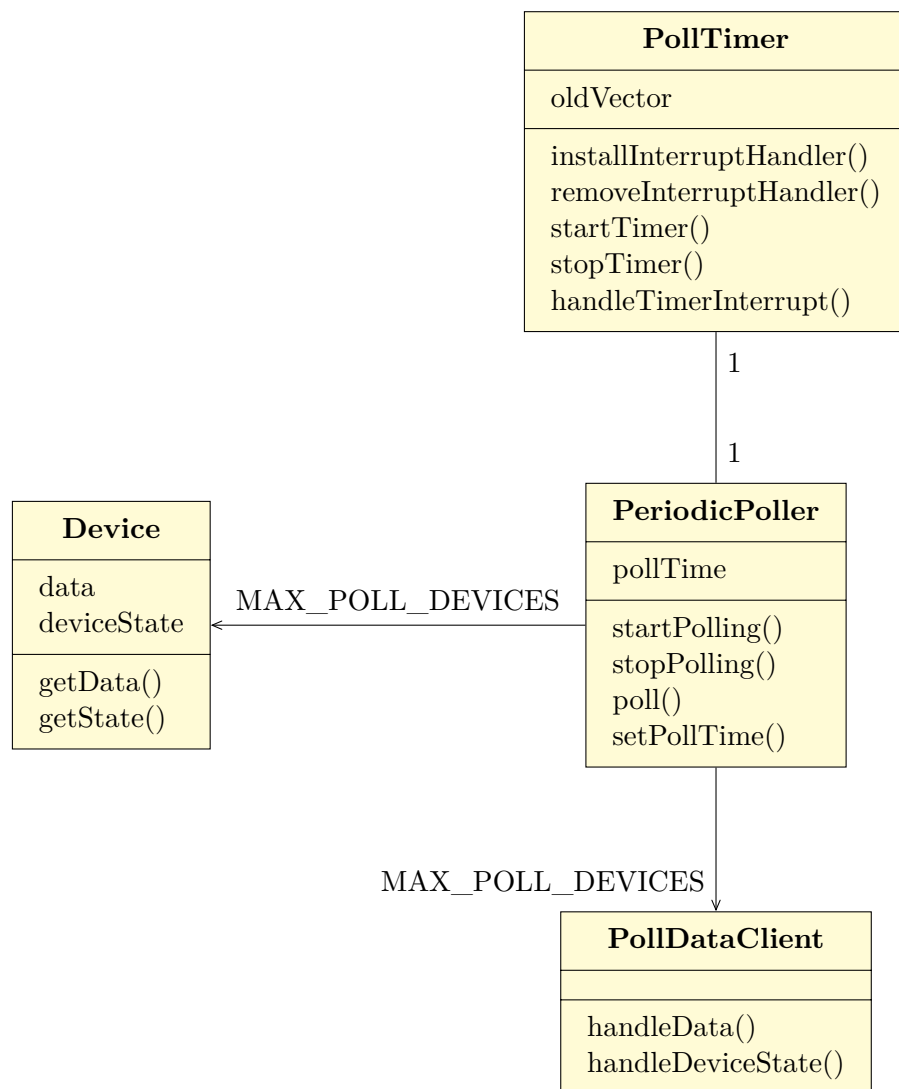
در این الگو کلاس Device همان سخت‌افزار/حافظه... هست که می‌خواهیم داده‌هایش را دریافت کنیم. کلاس PollDataClient نیز کلاینتی است که می‌خواهد داده‌های Device را دریافت کند. در ساختار شکل ۷، کلاس PeriodicPoller با سرکشی از Device داده‌های آن را دریافت می‌کند. این سرکشی زمانی انجام می‌شود که کلاس PollTimer تابع poll را از PeriodicPoller صدا بزند. زمانی که فرمان startPolling به بیاید، تایمر کار خود را شروع می‌کند و در هر Interruptی که تایمر می‌خورد، تابع poll را صدا می‌زند. با فراخوانی تابع stopPolling، تایمر متوقف می‌شود. در ساختار ۸ تفاوت در این است که تابع poll زمانی صدا زده می‌شود که کلاس ApplicationProcessingElement بخواهد. یعنی زمانی که این کلاس در فرایندهای خود لازم می‌بیند که لازم است داده‌های جدید از Device گرفته شود، این تابع صدا زده می‌شود.

۲.۲ الگوهای طراحی برای همزمانی نهفته و مدیریت حافظه

در بسیاری از مواقع در سیستم‌های نهفته لازم است که فعالیت‌های متنوع به صورت همزمان انجام شوند. به همین دلیل Douglass [۱] یک دسته از الگوها به نام الگوهای برنامه‌ریزی را معرفی کرده‌است.

۱.۲.۲ الگوی Cyclic Executive

این الگو یکی از ساده‌ترین روش‌های زمانبندی در سیستم‌ها است. در این روش، هر تسک شانس مساوی برای اجرا شدن دارد و تمامی تسک‌ها در یک حلقه بی‌نهایت به صورت نوبتی جلو می‌روند. این الگو در دو موقعیت مشخص کاربرد دارد. موقعیت اول زمانی است که سیستم مورد بررسی یک سیستم نهفته بسیار کوچک است و می‌خواهیم بدون نیاز به الگوریتم‌های پیچیده زمانبندی به یک ساختار شبه‌هم‌زمان برسیم. موقعیت دوم زمانی است که سیستم مورد بررسی یک سیستم بسیار امن است و می‌خواهیم به طور قطع از انجام درست فرایند برنامه‌ریزی برای تسک‌ها و تحقق ددلاین‌ها مطمئن باشیم. ساختار کلاسی این الگو در شکل ۹ رسم شده‌است.



شکل ۷: دیاگرام کلاس Periodic Polling

کلاس **CyclicExecutive** با داشتن یک حلقه تکرار همیشگی، تابع `run` را از هر یک از **AbstractCEThread**هایی که وجود دارد صدا می‌زند.^۲

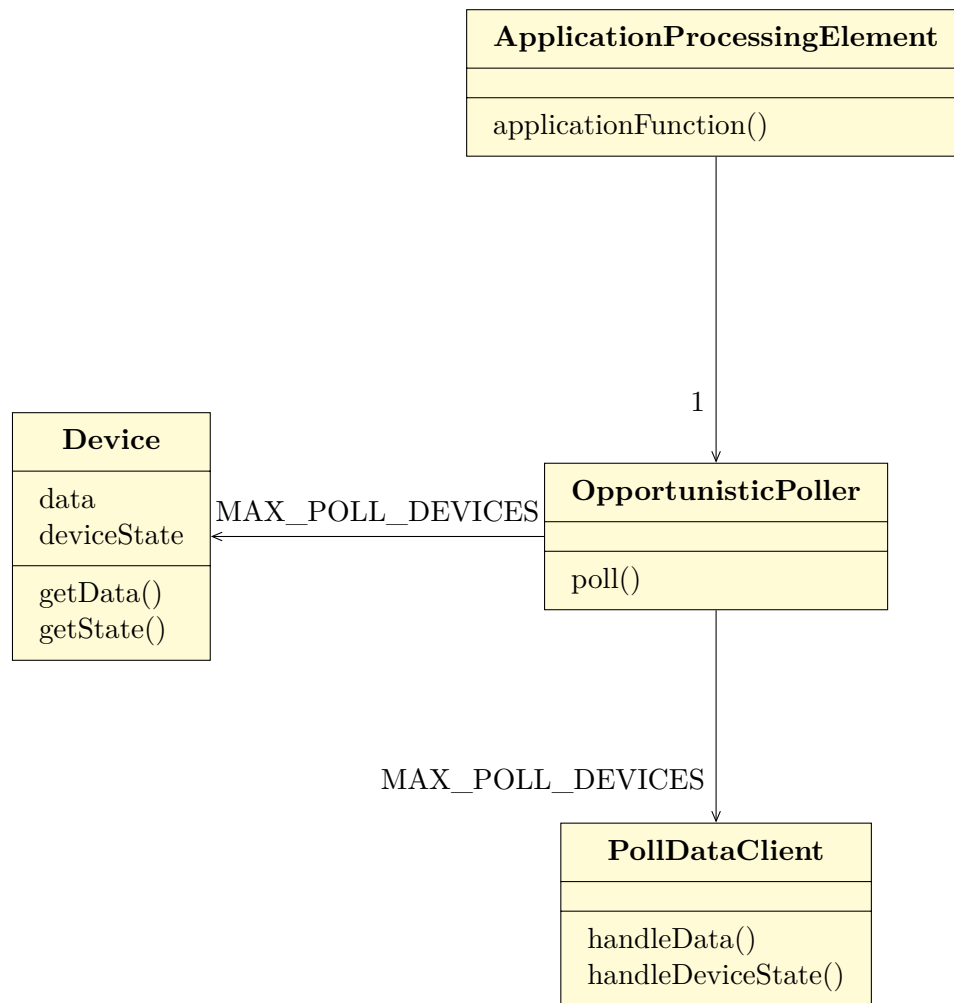
۲.۲.۲ الگوی Static Priority

این یکی از پرکاربردترین الگوهای برنامه‌ریزی در سیستم‌های نهفته بی‌درنگ است. این الگو به ما این قدرت را می‌دهد تا بتوانیم با استفاده از یک سیستم اولویت‌دهی به تسک‌ها، آن‌ها را انجام دهیم. در این سیستم فرض می‌شود که همه تسک‌ها از نوع سنکرون هستند و آن‌ها را بر اساس زمان ددلاینشان اولویت‌دهی می‌کنیم. به این شکل که تسک با نزدیک‌ترین ددلاین بالاترین اولویت را داشته‌باشد. این الگو نسبت به الگوی **Cyclic Executive** پیچیده‌تر بوده و هدف استفاده از آن، اولویت‌دهی به تسک‌های ضروری‌تر است.

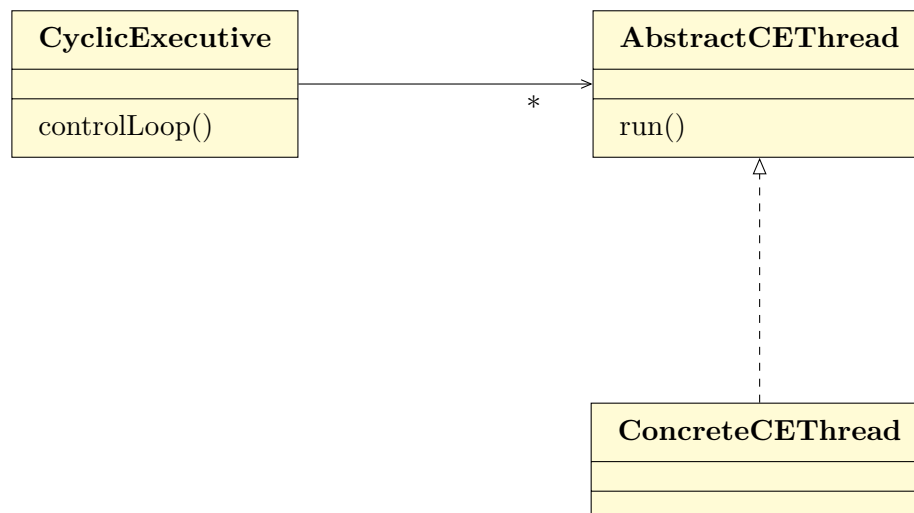
۳.۲.۲ الگوی Critical Region

این الگو برای زمانی استفاده می‌شود که می‌خواهیم یک تسک به خصوص بدون مزاحمت کار خود را به پایان برساند. این عملیات به این صورت است که زمانی که این تسک به خصوص انجام می‌شود، فرایند سوییچ کردن بین تسک‌ها را متوقف می‌کنیم تا زمانی که این تسک به پایان برسد. سپس دوباره فرایند زمان‌بندی تسک‌ها و سوییچ کردن بین آن‌ها به حالت عادی بازمی‌گردد. استفاده از این الگو معمولاً در دو

^۲ در [۸]، یک کلاس دیگر نیز با نام **CycleTimer** وجود دارد. اما به دلیل کاربر کم، در اینجا درباره آن بحثی نمی‌کنیم.



شکل ۸: دیاگرام کلاس Opportunistic Polling



شکل ۹: دیاگرام کلاس Cyclic Executive

سناریو انجام می‌شود. اول، زمانی که تسک خاصی می‌خواهد از منبعی استفاده کند که تنها یک تسک باید به آن در یک لحظه دسترسی داشته‌باشد؛ در این صورت باید تا زمانی که این منبع در دسترس این تسک قرار گرفته‌است، از سوییچ کردن بین تسک‌ها خودداری کنیم. دوم،

زمانی که می‌خواهیم یک تسک به خصوص کار خود را در کوتاه‌ترین زمان ممکن انجام دهد؛ در این صورت نیز باید سوییچ کردن بین تسک‌ها را در زمان انجام این تسک متوقف کنیم.

۴.۲.۲ الگوی Guarded Call

این الگو با سری‌سازی دسترسی تسک‌ها به یک سرویس خاص، از استفاده همزمان آن جلوگیری می‌کند و جلوی تداخل‌های احتمالی را می‌گیرد. این الگو با استفاده از Semaphore این کار را انجام می‌دهد.

۵.۲.۲ الگوی Queuing

این الگو با بهره‌گیری از یک سیستم FIFO، می‌تواند بین تسک‌ها و رشته‌های مختلف برنامه پیام رد و بدل کند. استفاده از این سیستم برای تسک‌های آسنکرون بسیار ایده‌آل است. یکی دیگر از کاربردهای این الگو، در به اشتراک‌گذاری یک منبع مشترک بین تسک‌ها است. این الگو با ارسال داده‌ها از یک منبع به صورت pass by value مانع آلوده شدن منبع اصلی می‌شود و از Race جلوگیری می‌کند. مشکل این الگو این است که پیامی که از یک تسک به دیگری می‌رود، در همان لحظه پردازش نمی‌شود و باید تا فرارسیدن نوبت آن در صف صبر کند.

۶.۲.۲ الگوی Rendezvous

این الگو زمانی کاربرد دارد که شروط لازم برای سنکرون شدن تسک‌ها با یکدیگر پیچیده باشد. در این صورت الگوی Guarded Call و الگوی Queuing نمی‌توانند موثر واقع شوند و باید از الگوی Rendezvous استفاده کرد. این الگو با استفاده از یک شیء مجزا برای تحقق بخشیدن به سنکرون‌سازی تسک‌ها، تعدادی شرط تعریف می‌کند که با انجام آن‌ها، تسک‌ها سنکرون شده و آزاد می‌شوند. این کار به این صورت انجام می‌شود که هر یک از تسک‌ها خود را پیش شیء Rendezvous رجیستر کرده و تا زمانی که این کلاس تصمیم بگیرد متوقف می‌شوند.

۷.۲.۲ الگوی Simultaneous Locking

این الگو با هدف جلوگیری از Deadlock به وجود آمده است. این کار را به این روش انجام می‌دهد که اجازه نمی‌دهد هیچ تسکی یک منبع را زمانی قفل کند که خود منتظر آزاد شدن یک منبع دیگر است.

۸.۲.۲ الگوی Ordered Locking

این الگو نیز برای جلوگیری از بروز Deadlock استفاده می‌شود. روش جلوگیری به این شکل است که منابع را به ترتیبی مرتب می‌کنیم و کلاینت‌های این منابع را مجبور می‌کنیم که این منابع را به همین ترتیب قفل و رها کنند. این کار جلوی صبر کردن چرخه‌ای تسک‌ها برای یکدیگر را می‌گیرد.

۳.۲ الگوهای طراحی برای ماشین‌های حالت

۱.۳.۲ الگوی Single Event Receptor

این الگو یک دریافت‌کننده رویداد را به کلاینت‌ها عرضه می‌کند که می‌تواند رویدادهای سنکرون و آسنکرون را دریافت کند. در این الگو، ورودی این دریافت‌کننده علاوه بر نوع رویدادی که رخ داده است، باید دارای داده‌های مربوط به رویداد نیز باشد.

۲.۳.۲ الگوی Multiple Event Receptor

در این الگو، برای هر یک از رویدادهای ممکن که توسط کلاینت رخ می‌دهد، یک دریافت‌کننده مجزا داریم. این الگو تنها برای رویدادهای سنکرون کاربرد دارد.

۳.۳.۲ الگوی State Table

این الگو یک نوع الگوی آفرینشی است که به صورت به خصوص برای ساخت ماشین حالت‌های با تعداد حالت‌های بسیار زیاد استفاده می‌شود. این الگو با ساخت یک جدول دوبعدی از نحوه گذار حالت‌ها از حالتی به حالت دیگر، ساختار ماشین حالت را می‌سازد. ساختار جدول به این شکل است که دارای تعدادی عملیات است که می‌گوید در صورت حضور در هر حالت و با آمدن هر رویدادی، باید چه عملیاتی انجام شود و حالت بعدی چیست.

۴.۳.۲ الگوی State

این الگو دقیقاً همان الگوی State است که Gamma و دیگران در [۳] گفته‌اند. این الگو، با واسپاری حالت سیستم به یک شیء مجزا، وظیفه مدیریت حالت را به آن می‌دهد. در این الگو، تمامی رویدادهای دریافتی به این شیء پاس داده می‌شوند و او با توجه به این که حالت بعدی را می‌شناسد، خود را با شیء مربوط به حالت جدید جایگزین می‌کند.

۵.۳.۲ And States

۶.۳.۲ الگوی Decomposed And State

۴.۲ الگوهای امنیت و قابلیت اطمینان

۱.۴.۲ الگوی One's Complement

این الگو برای تشخیص آلودگی در حافظه است که ممکن است به دلیل اثرات بیرونی رخ داده‌باشد یا خطای سخت‌افزار باشد. با استفاده از این الگو می‌توان آلودگی را برای یک یا چند بیت از حافظه تشخیص داد. عملکرد کلی الگو به این شکل است که داده‌ها را دو بار ذخیره می‌کند. یک بار به صورت معمولی و یک بار به صورت 1's Complement. در زمان خواندن داده‌ها، اگر مقدار داده با 1's Complement گرفته‌شده آن دقیقاً قرینه بودند، آن‌گاه داده بدون خطا ذخیره شده‌است و اگر اینگونه نباشد، نوشتن این داده با خطا مواجه شده‌بود.

۲.۴.۲ الگوی CRC

این الگو با استفاده از یک کد باینری با طول ثابت CRC، یک الگوریتم خطایابی ارائه می‌دهد که برای ساختار داده‌های بزرگ بسیار کاربرد خواهد داشت.

۳.۴.۲ الگوی Smart Data

این الگو با تولید گاردهایی روی داده‌ها و تعریف پیش‌شرط‌هایی روی آن‌ها در توابع مختلف تلاش می‌کند تا حد ممکن رفتار برنامه و توابع را به یک صورت Safe ایجاد کند. این شروط در زمان اجرا برنامه چک می‌شوند و نه در زمان کامپایل.

۴.۴.۲ الگوی Channel

کانال‌ها همان‌های نرم‌افزاری هستند که یک پردازش end-to-end انجام می‌دهند. این الگو با تعریف کانال‌هایی که مقدار زیادی اضافات در خود دارند، باعث می‌شوند که بتوانیم از آن‌ها در کاربردهای امنیت و قابلیت اطمینان استفاده کنیم. به طور مثال در این الگو، می‌توانیم با اینکه یک خطا تشخیص داده شده‌است، همچنان سرویس مورد نظر را ارائه دهیم.

۵.۴.۲ الگوی Protected Single Channel

این الگو بر پایه الگوی Channel ایجاد شده است. این الگو با پیاده‌سازی تعدادی چک و گاردهای تعبیه‌شده در بخش‌های مهم کانال، می‌خواهد مراتبی برای ایجاد امنیت بسازد. میزان اضافات داده در این الگو کمتر از الگوی Channel است و به همین دلیل در صورت تشخیص خطا، نمی‌تواند به کار خود ادامه دهد اما در صورتی که خطا به صورت گذرا باشد، ممکن است که بتواند این کار را انجام دهد.

۶.۴.۲ الگوی Dual Channel

این الگو با ایجاد چند کانال و ایجاد اضافات در سطحی بالاتر، امنیت را تحقق می‌بخشد. اگر کانال‌ها از یک نوع باشند، این الگو -Homo Redundancy Channel و در غیر این صورت Heterogeneous Redundancy Channel خوانده می‌شود. این الگو با تولید تعداد اضافاتی از کانال‌ها و مدیریت این که کدام یک از آن‌ها اکنون فعال هستند کار می‌کند. به طور کلی اگر در یکی از کانال‌ها خطایی رخ دهد، این الگو با سوییچ کردن روی یک کانال دیگر، سیستم را از حالت خطا خارج می‌کند.

۵.۲ الگوهای معماری زیربخش‌ها و اجزا

الگوهای معماری الگوهایی هستند که سطوح مختلف یک سیستم و نحوه چینش آن‌ها کنار یکدیگر را بیان می‌کنند. این الگوها ساختار زیربخش‌ها و اجزای درشت‌دانه یک سیستم هستند. این بخش براساس [۴] نوشته شده‌است.

۱.۵.۲ الگوی Layered

الگوی لایه‌ای دامنه‌های سیستم را بر اساس سطوح انتزاعی مختلف به صورت سلسله‌مراتبی سازمان‌دهی می‌کند. مفاهیم انتزاعی‌تر در یک دامنه با استفاده از مفاهیم ملموس‌تر در دامنه‌های دیگر پیاده‌سازی می‌شوند. این ساختار به متخصصان اجازه می‌دهد تا به طور موثر در زمینه تخصصی خود کار کنند بدون اینکه نیاز به درک تمامی جزئیات زیرین داشته باشند. به همین ترتیب، در توسعه نرم‌افزار، دامنه‌های انتزاعی با استفاده از دامنه‌های ملموس‌تر پیاده‌سازی می‌شوند که این امر موجب سازمان‌دهی و قابلیت تطبیق‌پذیری بیشتر بین پلتفرم‌های مختلف می‌شود.

۲.۵.۲ الگوی Five Layer

الگوی معماری پنج‌لایه یک تطبیق خاص از الگوی Layered است که برای ساختاردهی بسیاری از سیستم‌های نهفته و بی‌درنگ مفید است. این الگو معماری منطقی را به پنج لایه تقسیم می‌کند که این امر به توسعه‌دهندگان کمک می‌کند تا به راحتی ساختار سیستم‌های جدید را درک کنند. این الگو از قابلیت انتقال بین پلتفرم‌های مختلف پشتیبانی می‌کند و یک پلتفرم انتزاعی فراهم می‌کند که تطبیق برنامه‌ها را آسان‌تر می‌سازد. در حالی که این الگو بسیاری از مزایای الگوی Layered را دارد، از جمله کارایی بالا به دلیل تعداد کم لایه‌ها، ممکن است برای تجزیه کافی سیستم‌های پیچیده مناسب نباشد.

۳.۵.۲ الگوی Microkernel

الگوی معماری میکروکرنل برای سیستم‌هایی که دارای مجموعه‌ای اصلی از خدمات هستند که می‌توانند در زمان ساخت با خدمات اضافی گسترش یابند، مفید است. این الگو با ارائه قابلیت پیکربندی در زمان ساخت، قابلیت استفاده مجدد و تنظیم‌پذیری را افزایش می‌دهد و به توسعه‌دهندگان اجازه می‌دهد تا خدمات مورد نیاز برای یک برنامه را انتخاب کنند. یک مثال معمولی، سیستم‌عامل بی‌درنگ است که دارای خدمات اصلی مانند مدیریت وظایف و تخصیص حافظه است و می‌تواند با مؤلفه‌های ارتباطات، خدمات فایل، شبکه و میان‌افزار گسترش یابد. این الگو از مقیاس‌پذیری و تطبیق‌پذیری در طیف گسترده‌ای از برنامه‌ها، از سیستم‌های کوچک با محدودیت حافظه تا سیستم‌های پیچیده و شبکه‌ای، پشتیبانی می‌کند.

۴.۵.۲ الگوی Channel

الگوی معماری کانال در دو موقعیت اصلی مفید است: زمانی که داده‌ها در یک جریان داده به صورت ترتیبی از طریق چندین مرحله تبدیل می‌شوند و زمانی که اطمینان از قابلیت اطمینان بالا و ایمنی در برنامه‌های حیاتی مورد نیاز است. این الگو یک کانال را به عنوان یک لوله در نظر می‌گیرد که داده‌ها را به صورت ترتیبی پردازش می‌کند و هر عنصر داخلی یک عملیات ساده انجام می‌دهد. چندین کانال می‌توانند با پردازش همزمان عناصر مختلف داده‌ها توان عملیاتی را افزایش دهند و از طریق افزودنی قابلیت اطمینان و ایمنی را بهبود بخشند. این الگو به ویژه برای الگوریتم‌هایی که نیاز به تبدیل‌های مکرر دارند موثر است و امکان پردازش موازی کارآمد و تحمل خطا را فراهم می‌کند.

۵.۵.۲ الگوی Recursive Containment

الگوی تجزیه و تحلیل بازگشتی برای مدیریت سیستم‌های بسیار پیچیده با نیازمندی‌های فراوان مؤثر است. این الگو شامل شکستن سیستم به اجزای مرتبط در سطوح مختلف جزئیات است، مانند استفاده از میکروسکوپ با سطوح مختلف بزرگ‌نمایی. در هر سطح، اشیاء واسطه‌هایی برای هم‌تایان خود فراهم می‌کنند و وظایف را به اجزای کوچک‌تر داخلی تفویض می‌کنند، این تجزیه و تحلیل به صورت بازگشتی ادامه می‌یابد تا هر بخش دارای مسئولیت ساده و متمرکز شود. این رویکرد امکان تجزیه و تحلیل مقیاس‌پذیر را فراهم می‌کند و تأیید موارد استفاده بزرگ انتزاعی را در هر مرحله ممکن می‌سازد و سطوح مختلفی از جزئیات رفتار سیستم را ارائه می‌دهد.

۶.۵.۲ الگوی Hierarchical Control

الگوی کنترل سلسله‌مراتبی یک نسخه تخصصی از الگوی Recursive Containment است که الگوریتم‌های پیچیده کنترلی را بین اجزای مختلف توزیع می‌کند. این الگو از دو نوع واسط استفاده می‌کند: واسط‌های کنترلی که نحوه دستیابی به رفتارها را نظارت و کنترل می‌کنند و واسط‌های عملکردی که خدمات کنترل‌شده توسط واسط‌های دیگر را فراهم می‌کنند. واسط‌های کنترلی کیفیت خدمات، مانند دقت و صحت، را تعیین می‌کنند و سیاست‌های اجرایی را تنظیم می‌کنند. واسط‌های عملکردی رفتار مطلوب را با استفاده از کیفیت خدمات و سیاست‌های تنظیم شده توسط واسط کنترلی اجرا می‌کنند. این الگو با استفاده از نمودارهای حالت برای هماهنگی اجزای زیرمجموعه و تجمیع اجزای جزء به کنترل‌کننده از طریق ترکیب، ساختار سلسله‌مراتبی قابل تنظیم و مقیاس‌پذیری را فراهم می‌کند. در این الگو، کنترل‌کننده وظیفه هماهنگی درخواست‌های خدمات به عناصر جزء را دارد و اغلب از نمودارهای حالت برای نشان دادن حالت‌های تنظیمات

اجزای زیرمجموعه استفاده می‌کند. این روش به ویژه زمانی مفید است که حالت‌های مختلف اجزای زیرمجموعه مستقل نباشند و با استفاده از نمودارهای حالت و انطباق حالت‌ها، سازگاری میان اجزا حفظ شود.

۷.۵.۲ الگوی Virtual Machine

الگوی ماشین مجازی اولویت را به قابلیت انتقال برنامه‌ها می‌دهد تا به کارایی در زمان اجرا، و برای برنامه‌هایی که نیاز به اجرای روی پلتفرم‌های مختلف دارند اما عملکرد حداکثری ضروری نیست، مناسب است. برنامه‌ها برای یک ماشین انتزاعی نوشته می‌شوند و یک ماشین مجازی نرم‌افزاری این دستورات را بر روی سخت‌افزار واقعی تفسیر می‌کند. این الگو انتقال برنامه‌ها به محیط‌های جدید را ساده می‌کند، زیرا فقط نیاز است ماشین مجازی برای پلتفرم هدف تطبیق داده شود. اگرچه برنامه‌ها ممکن است کندتر از برنامه‌های کامپایل شده بومی اجرا شوند، اما مزایای آن شامل ساده‌سازی انتقال و اندازه کوچک‌تر برنامه‌ها به دلیل اشتراک کتابخانه‌ها در داخل ماشین مجازی است. با این حال، ماشین‌های مجازی می‌توانند منابع زیادی مصرف کنند و ممکن است برای دستگاه‌های با محدودیت حافظه مناسب نباشند. در چنین شرایطی ممکن است الگویی مانند الگوی **Microkernel** مناسب‌تر باشد.

۸.۵.۲ معماری Component-Based

در UML، یک Component یک اثر زمان اجرا و یک واحد قابل جایگزینی اساسی در نرم‌افزار است که مشابه یک شیء بزرگ مقیاس شامل اشیاء کوچک‌تری است که واسط آن را پیاده‌سازی می‌کنند. Componentها دارای کیسوله‌سازی قوی و واسط‌های مستقل از زبان برنامه‌نویسی و کاملاً تعریف شده هستند. سیستم‌های مبتنی بر Component که از این اشیاء بزرگ مقیاس به عنوان واحدهای معماری استفاده می‌کنند، از نگهداری آسان، جداسازی عیوب، استقلال از زبان منبع، سادگی توسعه و قابلیت استفاده مجدد بهره‌مند می‌شوند. Componentها معمولاً اشیاء کوچک‌تری را برای هدف رفتاری مشترک زمان اجرا جمع می‌کنند. آنها دارای واسط‌های مبهم هستند، به این معنا که جزئیات داخلی آنها از کلاینت مخفی است که این امر جایگزینی را تضمین می‌کند اما ممکن است منجر به ناکارآمدی شود. الگوی معماری مبتنی بر مؤلفه معماری سیستم را قوی و قابل استفاده مجدد فراهم می‌کند اما ممکن است به دلیل استفاده از کل Componentها حتی اگر فقط بخشی از عملکرد آنها استفاده شود، منابع اضافی مصرف کند.

۹.۵.۲ الگوی ROOM

ROOM^۲ یک روش قدیمی‌تر است که پیش از UML وجود داشته است، با این حال UML می‌تواند ROOM را مدل‌سازی کند، همان‌طور که توسط تطابق UML-RT نشان داده شده است. ROOM نقش‌های خاصی برای رابط‌های دوطرفه به نام پورت‌ها شناسایی می‌کند و از کلاس‌های پروتکل برای کنترل این تعاملات استفاده می‌کند و کیسوله‌سازی قوی ارائه می‌دهد. این روش از نمودارهای حالت برای اجرای رفتار استفاده می‌کند و برای سیستم‌هایی با تعاملات پیچیده بین اشیاء درشت‌دانه مناسب است، چه توزیع شده باشند یا نه. این روش شناسایی کیسول‌ها را معرفی می‌کند که می‌توانند زیرکیسول‌ها را شامل شوند و از پورت‌های رله برای ارسال پیام استفاده کنند. با وجود مزایای آن در مدیریت رابط‌ها و تعاملات پیچیده، ماهیت سنگین ROOM می‌تواند روابط ساده را پیچیده کند و باید با دقت انتخابی اعمال شود تا از محدودیت بیش از حد جلوگیری شود.

۶.۲ الگوهای معماری هم‌زمانی

همان‌طور که Douglass در [۴] می‌گوید، یکی از مسائل مهم در معماری سیستم‌ها، کنترل و زمان‌بندی بخش‌های مختلف معماری سیستم است. در UML، هم‌زمانی از طریق Threadها مدیریت می‌شود که هر Thread در یک شیء «فعال» ریشه دارد و اشیاء «غیرفعال» را مدیریت می‌کند. توسعه‌دهندگان Threadها را شناسایی کرده و هر کدام را به یک شیء «فعال» اختصاص می‌دهند. این اشیاء فعال مدیریت پیام و اجرا را در Threadهای خود انجام می‌دهند. این بخش نیز براساس [۴] نوشته شده است.

۱.۶.۲ الگوی Message Queuing

الگوی صف پیام روشی ساده برای ارتباط بین Threadها فراهم می‌کند. علی‌رغم اینکه این روش نسبتاً سنگین برای اشتراک‌گذاری اطلاعات است، اما به‌طور گسترده استفاده می‌شود زیرا توسط بیشتر سیستم‌عامل‌ها پشتیبانی می‌شود و به راحتی قابل اثبات صحت است. این الگو از مشکلات Mutual Exclusion جلوگیری می‌کند زیرا هیچ منبع اشتراکی نیاز به محافظت ندارد، که همگام‌سازی را ساده کرده و یکپارچگی داده‌ها را تضمین می‌کند. در این الگو، اطلاعات به جای ارجاع، به صورت مقدار عبور می‌کنند و از مسائل فساد داده‌ای که در سیستم‌های هم‌زمان رایج است، جلوگیری می‌کند. با این حال، این روش برای پردازش ساختارهای داده بزرگ کارایی کمتری دارد و اشتراک‌گذاری اطلاعات بسیار کارآمد را تسهیل نمی‌کند. (این الگو همان الگوی **Queueing** است که در [۱] گفته شده.)

۲.۶.۲ الگوی Interrupt

وقفه‌ها به دلیل کارایی و اجرای سریع‌شان بسیار توصیه می‌شوند و در سیستم‌های بی‌درنگ و نهفته برای پاسخ به رویدادهای اضطراری ضروری هستند. این وقفه‌ها در مواقعی که پاسخ‌ها کوتاه و غیرقابل قطع هستند، عملکرد عالی دارند. با این حال، آنها برای همه موقعیت‌ها مناسب نیستند، به ویژه زمانی که پاسخ‌های طولانی‌تری مورد نیاز است یا سیستم بسیار فعال است. وقفه‌ها برای صف‌بندی پاسخ‌ها برای پردازش بعدی و به عنوان مکمل سایر استراتژی‌های هم‌زمانی بهترین استفاده را دارند. باید دقت شود که پردازنده‌های وقفه کوتاه باشند تا از خرابی سیستم جلوگیری شود. اشتراک‌گذاری اطلاعات بین پردازنده‌های وقفه چالش‌برانگیز است زیرا نیاز به دسترسی محافظت‌شده بدون بلاک کردن دارند. (این الگو همان الگوی Interrupt است که در [۱] گفته شده).

۳.۶.۲ الگوی Guarded Call

الگوی فراخوانی محافظت‌شده راهی برای دستیابی به همگام‌سازی به موقع بین Threadها از طریق فراخوانی همزمان متدها در یک Thread دیگر ارائه می‌دهد و از Mutual Exclusion Semaphores برای جلوگیری از فساد داده و Deadlock استفاده می‌کند. در حالی که ارتباطات غیرهمزمان مانند الگوی Message Queuing اغلب منجر به تبادل اطلاعات کندتر می‌شود، الگوی فراخوانی محافظت‌شده با اجازه دادن به فراخوانی مستقیم متدها، زمان پاسخ‌دهی سریع‌تری را تضمین می‌کند. این الگو زمانی که همگام‌سازی فوری مورد نیاز است بسیار مفید است، اگرچه باید با دقت پیاده‌سازی شود تا از مشکلات Mutual Exclusion جلوگیری شود. اگر منابع قفل باشند، بدون تحلیل مناسب نمی‌توان پاسخ‌دهی به موقع را تضمین کرد. (این الگو همان الگوی Guarded Call است که در [۱] گفته شده).

۴.۶.۲ الگوی Rendezvous

الگوی Rendezvous نسخه ساده‌تری از الگوی Guarded Call است که برای همگام‌سازی Threadها یا اجازه اشتراک‌گذاری داده‌ها بین آنها استفاده می‌شود. این الگو از یک شیء Rendezvous برای مدیریت همگام‌سازی استفاده می‌کند که ممکن است شامل داده‌های اشتراکی یا فقط اعمال سیاست‌های همگام‌سازی باشد. ساده‌ترین شکل آن، الگوی Thread Barrier است که Threadها را بر اساس تعداد مشخصی که در یک نقطه ثبت‌نام می‌کنند، همگام می‌کند. پیش‌شرط‌ها برای همگام‌سازی باید برآورده شوند که اغلب توسط ماشین‌های حالت در زبان‌های طراحی مانند UML مدیریت می‌شوند. این الگو تضمین می‌کند که Threadها منتظر می‌مانند تا همه شرایط برآورده شود و سپس ادامه می‌دهند. این الگو بسیار انعطاف‌پذیر است، برای نیازهای همگام‌سازی پیچیده کاربرد دارد و به خوبی با تعداد زیادی از Threadها و شروط، مقیاس‌پذیر است. (این الگو همان الگوی Rendezvous است که در [۱] گفته شده).

۵.۶.۲ الگوی Cyclic Execution

الگوی Cyclic Execution در سیستم‌های کوچک یا سیستم‌هایی که نیاز به اجرای قابل پیش‌بینی دارند، مانند سیستم‌های هوانوردی، به طور گسترده‌ای استفاده می‌شود. این الگو با سادگی و پیش‌بینی‌پذیری خود، پیاده‌سازی آسانی دارد و برای محیط‌های محدود به حافظه که یک سیستم‌عامل بی‌درنگ کامل عملی نیست، مناسب است. این الگو وظایف را در یک حلقه ثابت و تکراری اجرا می‌کند و اطمینان می‌دهد که هر وظیفه به نوبت اجرا می‌شود. سادگی آن نقطه قوت اصلی آن است، اما انعطاف‌پذیری ندارد و برای رسیدگی به رویدادهای با ضرب‌الاجل‌های محدود بهینه نیست. وظایف نمی‌توانند در زمان اجرا اضافه یا حذف شوند و سیستم به تنظیمات زمانی حساس است. وظایف نادرست می‌توانند کل سیستم را مختل کنند و الگو در شرایط بار زیاد ناپایدار است. با وجود محدودیت‌ها، برای سیستم‌های کوچک و پایدار با دینامیک‌های قابل درک مناسب است. (این الگو همان الگوی Cyclic Executive است که در [۱] گفته شده).

۶.۶.۲ الگوی Round Robin

الگوی Round Robin با دادن فرصت به همه وظایف برای پیشرفت، اطمینان از عدالت در اجرای وظایف را فراهم می‌کند و برای سیستم‌هایی مناسب است که پیشرفت کلی سیستم مهم‌تر از برآورده شدن ضرب‌الاجل‌های خاص است. برخلاف الگوی Cyclic Execution، الگوی Round Robin از پیش‌دستی زمانی استفاده می‌کند و مانع از متوقف شدن سیستم توسط یک وظیفه نادرست می‌شود. با این حال، این الگو محدودیت‌هایی مانند پاسخ‌دهی نامطلوب به رویدادها و عدم پیش‌بینی‌پذیری در شرایط بار بسیار زیاد را دارد. با این که این الگو در مقایسه با الگوی Cyclic Execution بهتر به تعداد بیشتری از وظایف مقیاس‌پذیر است، اما با افزایش تعداد وظایف، می‌تواند منجر به تشدید وظایف شود و زمان مؤثر هر وظیفه کاهش یابد. مکانیزم‌های اشتراک‌گذاری داده‌ها ابتدایی هستند و پیاده‌سازی مدل‌های پیچیده را دشوار می‌کنند.

۷.۶.۲ الگوی Static Priority

(این الگو همان الگوی Static Priority است که در [۱] گفته شده).

۸.۶.۲ الگوی Dynamic Priority

الگوی Dynamic Priority، اولویت وظایف را بر اساس فوریت در زمان اجرا تنظیم می‌کند و معمولاً از استراتژی نزدیک‌ترین ضرب‌الاجل استفاده می‌کند، جایی که وظیفه‌ای که نزدیک‌ترین ضرب‌الاجل را دارد بالاترین اولویت را دریافت می‌کند. این روش بهینه است زیرا اگر وظایف بتوانند توسط هر الگوریتمی زمان‌بندی شوند، می‌توانند توسط این الگوریتم نیز زمان‌بندی شوند. با این حال، این الگو ناپایدار است، به این معنی که پیش‌بینی اینکه کدام وظایف در شرایط بار زیاد شکست می‌خورند، ممکن نیست. این الگو برای سیستم‌های پیچیده با وظایف تقریباً برابر از نظر اهمیت و جایی که تحلیل استاتیک غیرممکن است، مناسب است. در مقابل، الگوی Static Priority برای سیستم‌های ساده‌تر که وظایف و زمان‌بندی آن‌ها می‌تواند به دقت شناخته و برنامه‌ریزی شود، بهتر است.

۷.۲ الگوهای معماری حافظه

در این بخش به بررسی الگوهای مدیریت حافظه و به اشتراک‌گذاری منابع در سیستم نرم‌افزاری می‌پردازیم. این دسته از الگوها از [۴] آورده شده‌است.

۱.۷.۲ الگوی Static Allocation

الگوی Static Allocation برای سیستم‌های ساده با بارهای حافظه قابل پیش‌بینی و ثابت طراحی شده است. این الگو از تخصیص حافظه پویا اجتناب می‌کند تا مشکلاتی مانند زمان‌بندی غیرقابل پیش‌بینی و تکه‌تکه شدن حافظه را از بین ببرد. در عوض، همه اشیاء در زمان راه‌اندازی سیستم تخصیص داده می‌شوند که منجر به زمان راه‌اندازی طولانی‌تر اما عملکرد زمان اجرای قابل پیش‌بینی‌تر و سریع‌تر می‌شود. این الگو زمانی مفید است که نیازهای حافظه در بدترین حالت مشخص باشد و حافظه کافی برای برآورده کردن آن‌ها وجود داشته باشد. این الگو طراحی و نگهداری سیستم را ساده می‌کند اما انعطاف‌پذیری کمتری دارد و ممکن است به حافظه بیشتری نسبت به تخصیص پویا نیاز داشته باشد. مزیت اصلی آن حذف تکه‌تکه شدن حافظه و بهبود پیش‌بینی‌پذیری است.

۲.۷.۲ الگوی Pool Allocation

الگوی Pool Allocation برای سیستم‌هایی که بسیار پویا هستند و تخصیص ایستا برای آن‌ها مناسب نیست، اما همچنان می‌خواهند از مشکلات تخصیص حافظه پویا اجتناب کنند، مناسب است. این الگو شامل ایجاد Pool‌هایی از اشیاء در زمان راه‌اندازی است که بر اساس درخواست کلاينت‌ها در دسترس قرار می‌گیرند. این الگو برای سیستم‌هایی که به مجموعه‌ای از اشیاء برای اهداف مختلف در زمان‌های مختلف اجرای سیستم نیاز دارند، مانند اشیاء داده یا پیام، که نمی‌توان در زمان طراحی به‌طور بهینه پیش‌بینی یا توزیع کرد، مفید است. اشیاء از Pool‌ها تخصیص داده می‌شوند، استفاده می‌شوند و سپس به آن بازگردانده می‌شوند، بنابراین از مشکلات تخصیص حافظه در زمان اجرا و تکه‌تکه شدن حافظه اجتناب می‌شود. با این حال، نیاز است که تعداد بهینه اشیاء مختلف در زمان طراحی تعیین شود و این الگو اجازه رشد دینامیک تقاضای سیستم را نمی‌دهد.

۳.۷.۲ الگوی Fixed Sized Buffer

این الگو مشکل تکه‌تکه شدن حافظه را در تخصیص حافظه پویا برطرف می‌کند، که این مسئله برای سیستم‌های بی‌درنگ نهفته که باید برای مدت‌های طولانی به‌طور قابل اعتماد عمل کنند، بسیار مهم است. این الگو با استفاده از بلوک‌های حافظه با اندازه ثابت از تکه‌تکه شدن جلوگیری می‌کند، اگرچه منجر به هدر رفتن بخشی از حافظه به دلیل استفاده غیر بهینه می‌شود. این مصالحه معمولاً در بسیاری از سیستم‌های عامل بی‌درنگ قابل قبول است که اغلب از تخصیص بلوک‌های با اندازه ثابت به صورت داخلی پشتیبانی می‌کنند.

۴.۷.۲ الگوی Smart Pointer

الگوی اشاره‌گر هوشمند یک راه‌حل طراحی برای کاهش مشکلات رایج مربوط به اشاره‌گرها در برنامه‌نویسی است، مانند نشت حافظه، Dangling Pointers، اشاره‌گرهای مقداردهی نشده، و نقص‌های محاسباتی اشاره‌گر. با کپسوله کردن اشاره‌گرها در اشیاء، اشاره‌گرهای هوشمند قوانین مدیریت صحیح حافظه را از طریق سازنده‌ها و مخرب‌ها اعمال می‌کنند و در نتیجه قابلیت اطمینان و نگهداری را افزایش می‌دهند. در حالی که مفید هستند، نیاز به انضباط شدید دارند تا از مخلوط کردن اشاره‌گرهای خام و هوشمند جلوگیری کنند و در زمینه‌های Multi-Thread با دقت مدیریت شوند. علاوه بر این، آنها هنوز هم می‌توانند منجر به نشت حافظه شوند اگر ارجاعات چرخشی بین اشیاء وجود داشته باشد.

۵.۷.۲ الگوی Garbage Collection

الگوی Garbage Collection به مشکلات مدیریت حافظه مانند نشت حافظه و Dangling Pointer با خودکارسازی فرآیند آزادسازی حافظه پرداخته و نیاز به آزادسازی صریح حافظه توسط برنامه‌نویسان را حذف می‌کند. این الگو به طور قابل توجهی مشکلات مرتبط با حافظه را کاهش داده و برای سیستم‌های با دسترسی بالا که نیاز به اجرای طولانی مدت بدون راه‌اندازی مجدد دارند، ایده‌آل است. با این حال، این الگو به دلیل طبیعت دوره‌ای خود، سرشار زمان اجرا و عدم پیش‌بینی‌پذیری در اجرا را به همراه دارد و مشکل تکه‌تکه شدن حافظه را حل نمی‌کند که می‌توان آن را با استفاده از الگوی [Garbage Compactor](#) مدیریت کرد.

۶.۷.۲ الگوی Garbage Compactor

الگوی فشرده‌سازی زباله نسخه‌ای از الگوی [Garbage Collection](#) است که به تکه‌تکه شدن حافظه نیز می‌پردازد. این الگو با نگهداری دو بخش حافظه در Heap و جابجایی دوره‌ای اشیای زنده از یک بخش به بخش دیگر، حافظه آزاد را به صورت پیوسته نگه می‌دارد. این الگو تکه‌تکه شدن حافظه را حذف کرده و بلوک‌های پیوسته حافظه آزاد را فراهم می‌کند و اطمینان می‌دهد که درخواست‌های تخصیص حافظه همیشه در صورت وجود حافظه کافی، برآورده می‌شوند. با این حال، به دلایل گفته‌شده، این الگو به دو برابر حافظه بیشتر نسبت به الگوی [Garbage Collection](#) نیاز دارد و به دلیل نیاز به کپی کردن اشیای بین بخش‌ها، بار اضافی بر CPU وارد می‌کند. این الگو برای سیستم‌هایی با محدودیت‌های سخت‌گیرانه در حافظه مناسب نیست و نیاز به مدیریت دقیق نحوه finalize کردن اشیاء دارد.

۸.۲ الگوهای معماری منابع

این دسته از الگوها که در [۴] نام برده شده‌اند، به ما می‌گویند که چگونه می‌توان منابع را در یک سیستم بی‌درنگ نهفته به اشتراک گذاشت و مدیریت کرد. در سیستم‌های نهفته، منابع بسیار محدود هستند و این الگوها از این منظر بسیار حائز اهمیت هستند.

۱.۸.۲ الگوی Critical Section

(این الگو همان الگوی [Critical Region](#) است که در اینجا با نامی دیگر بیان شده‌است.)

۲.۸.۲ الگوی Priority Inheritance

الگوی Priority Inheritance برای کاهش وارونگی اولویت در سیستم‌های بی‌درنگ نهفته طراحی شده است که با تنظیم اولویت‌های وظایفی که منابع را قفل می‌کنند، انجام می‌شود. این الگو، اگرچه کامل نیست، اما وارونگی اولویت را با سرشار اجرایی نسبتاً کم به حداقل می‌رساند. وارونگی اولویت می‌تواند به خرابی‌های سیستم منجر شود که تشخیص آنها دشوار است، زیرا وظایف گاهی مهلت‌ها را از دست می‌دهند بدون اینکه علل واضحی داشته باشند. این الگو تضمین می‌کند که یک وظیفه با اولویت بالا، در بدترین حالت، تنها توسط یک وظیفه با اولویت پایین‌تر مسدود می‌شود و به این ترتیب وارونگی اولویت بی‌نهایت را حل می‌کند.

هنگامی که چندین منبع قفل شده باشند، مسدودسازی زنجیره‌ای رخ می‌دهد، به طوری که یک وظیفه دیگری را در یک زنجیره مسدود می‌کند. با این حال، این الگو به طور قابل توجهی مسدودسازی بی‌نهایت را محدود می‌کند، به طوری که تعداد وظایف مسدود شده در هر زمان کمتر از تعداد وظایف و منابع قفل شده است. سرشار زمانی از مدیریت اولویت‌های وظایف در هنگام مسدودسازی و رفع مسدودسازی ناشی می‌شود، اما اگر مسدودسازی نادر باشد، سرشار کمی باقی می‌ماند.

این الگو مشکلات Deadlock را حل نمی‌کند و می‌تواند باعث ایجاد سرشار ناشی از جابه‌جایی وظایف و تنظیمات اولویت شود، به ویژه اگر رقابت بر سر منابع بالا باشد.

۳.۸.۲ الگوی Highest Locker

این الگو به هدف کاهش وارونگی اولویت، سقف اولویتی برای هر منبع تعیین می‌کند. وظیفه‌ای که مالک منبع است، در بالاترین سقف اولویت از بین همه منابعی که در اختیار دارد اجرا می‌شود، به شرطی که وظایف با اولویت بالاتر را مسدود نکند. این الگو که نوعی تصحیح شده از الگوی [Priority Inheritance](#) است، وارونگی اولویت را به یک سطح واحد محدود می‌کند، به شرطی که وظایف در حین داشتن منابع خود را معلق نکنند. بر خلاف الگوی [Priority Inheritance](#)، این الگو مانع از مسدودسازی زنجیره‌ای در صورت پیش‌دستی وظیفه‌ای در حین مالکیت منبع می‌شود.

این الگو سقف اولویت‌ها را در زمان طراحی با شناسایی بالاترین اولویت بین کلاینت‌های هر منبع و افزودن یک واحد به آن تعریف می‌کند. این الگو به طور موثری وارونگی اولویت را محدود می‌کند، اما می‌تواند منجر به بلوکه شدن بیشتر در این سطح واحد نسبت به روش‌های دیگر شود. به عنوان مثال، اگر یک وظیفه با اولویت پایین یک منبع با سقف اولویت بالا را قفل کند، وظایف با اولویت متوسط ممکن

است بیشتر مسدود شوند. برای مدیریت این وضعیت، می توان افزایش اولویت را تا زمانی که وظیفه دیگری تلاش برای قفل کردن منبع کند، به تعویق انداخت.

این الگو از Deadlock جلوگیری می کند، به شرطی که تسک ها در حین داشتن منابع خود را معلق نکنند، زیرا اولویت تسک قفل کننده بالاتر از دیگر مشتریان منبع است. با این حال، سربرار محاسباتی در مدیریت سقف اولویت ها و اطمینان از اجرای صحیح تسک ها بدون تعلیق وجود دارد.

۴.۸.۲ الگوی Priority Ceiling

این الگو یک روش پیچیده برای حل مشکلات وارونگی اولویت و Deadlock در سیستم های چندوظیفه ای بسیار قابل اعتماد است. این الگو وارونگی اولویت و زمان های مسدود شدن وظایف را محدود می کند و از وقوع Deadlock های ناشی از رقابت بر سر منابع جلوگیری می کند. اگرچه پیچیده تر و با سربرار بیشتری نسبت به روش های دیگر مانند **الگوی Highest Locker** است، این الگو تضمین می کند که یک وظیفه با اولویت بالا تنها می تواند توسط یک وظیفه با اولویت پایین تر که مالک یک منبع مورد نیاز است مسدود شود.

در این الگو، ممکن است یک وظیفه در حال اجرا نتواند به یک منبع دسترسی پیدا کند حتی اگر آن منبع قفل نباشد، اگر سقف اولویت آن منبع کمتر از سقف منابع سیستم فعلی باشد. این امر با حذف احتمال وقوع شرایط انتظار حلقوی به جلوگیری از Deadlock کمک می کند. با این حال، پیچیدگی و سربرار محاسباتی افزوده باعث می شود این الگو کمتر توسط سیستم عامل های بی درنگ تجاری پشتیبانی شود و اغلب نیاز به افزونه های سفارشی برای پیاده سازی دارد.

۵.۸.۲ الگوی Simultaneous Locking

(این الگو همان **الگوی Simultaneous Locking** است که در [۱] بیان شده است.)

۶.۸.۲ الگوی Ordered Locking

(این الگو همان **الگوی Ordered Locking** است که در [۱] بیان شده است.)

۹.۲ الگوهای معماری توزیع

توزیع یک جنبه مهم در معماری است که سیاست ها، رویه ها و ساختار سیستم هایی را که ممکن است به طور همزمان در چند فضای آدرس وجود داشته باشند، تعریف می کند. معماری های توزیع به دو نوع اصلی نامتقارن و متقارن تقسیم می شوند. در معماری نامتقارن، اتصال اشیا به فضاهای آدرس در زمان طراحی مشخص است، در حالی که در معماری متقارن این اتصال تا زمان اجرا مشخص نمی شود. این بخش از [۴] به بررسی معماری های توزیع در سطح برنامه کاربردی می پردازد و تمرکز آن بر چگونگی یافتن و ارتباط اشیا با یکدیگر است.

۱.۹.۲ الگوی Shared Memory

این الگو به پردازنده های متعدد امکان می دهد داده ها را با استفاده از یک ناحیه حافظه مشترک که معمولاً توسط چیپ های RAM چند پورت تسهیل می شود، به اشتراک بگذارند. این الگو ساده و مفید است وقتی که نیاز به اشتراک گذاری داده ها بین پردازنده ها وجود دارد، بدون نیاز به پاسخ های فوری به پیام ها یا رویدادها. این راه حل معمولاً ترکیبی از سخت افزار و نرم افزار است، به طوری که سخت افزار با ارائه Semaphore های چرخه واحد CPU و دسترسی به حافظه از درگیری ها جلوگیری می کند، در حالی که نرم افزار دسترسی مطمئن را تضمین می کند. برای داده های فقط خواندنی، ممکن است چنین مکانیزم های همزمانی لازم نباشد.

این الگو برای سیستم هایی که نیاز به اشتراک گذاری مقادیر زیادی از داده ها به صورت پایدار بین پردازنده ها دارند، مانند پایگاه های داده مشترک یا کد اجرایی، ایده آل است. این الگو معمولاً در کاربردهایی که سخت افزار و نرم افزار به طور مشترک طراحی می شوند، استفاده می شود و نه راه حل های تجاری آماده. سخت افزار ممکن است تعداد بلوک های قفل پذیر را محدود کند و نرم افزار باید Semaphore ها را برای کنترل دسترسی مدیریت کند و شرایط مسابقه را برای اطمینان از نوشتن موفق بررسی کند.

حافظه مشترک برای ذخیره داده های بزرگ که به چندین پردازنده با سربرار کم قابل دسترسی هستند، موثر است، اگرچه ممکن است تحویل پیام ها به موقع نباشد زیرا کلاینت ها حافظه مشترک را برای به روزرسانی ها بررسی می کنند.

۲.۹.۲ الگوی Remote Method Call

روش های RMCs Remote Method Call در سیستم های بی درنگ نهفته مشابه RPCs Remote Procedure Call هستند و امکان فراخوانی سرویس های همزمان بین پردازنده ها را فراهم می کنند. این روش ها مانند فراخوانی متدهای محلی عمل می کنند؛ به این صورت که کلاینت یک سرویس را بر روی سرور فراخوانی می کند و تا زمان تکمیل عملیات در حالت مسدود شده منتظر می ماند. RMC ها که توسط

سیستم‌عامل‌های مختلف پشتیبانی می‌شوند، ارتباطات بین فرآیندی IPC را به صورت انتزاعی‌تر فراهم کرده و ارتباطات کلاینت-سرور را بر روی شبکه‌ها ساده‌تر می‌کنند. اگرچه تأخیرهای شبکه و پیچیدگی‌های مدیریت خطا ذاتی هستند، RMCها نسبت به IPC سنتی فرایند را ساده‌تر می‌کنند. انتخاب پروتکل انتقال مناسب، مانند TCP به جای UDP غیرقابل اعتماد، می‌تواند نگرانی‌های مربوط به به‌موقع بودن و قابلیت اطمینان را برطرف کند.

۳.۹.۲ الگوی Observer

این الگو همان الگوی Observer است که در [۱] گفته شده است؛ اما در این جا تعریف خود را به کاربردها ارتباط با سنسور محدود نکرده است و در ساختار سیستم‌های توزیع شده معنا پیدا می‌کند.

۴.۹.۲ الگوی Data Bus

این الگو الگوی Observer را با ارائه یک گذرگاه مشترک گسترش می‌دهد که در آن چندین سرور اطلاعات خود را منتشر می‌کنند و چندین کلاینت رویدادها و داده‌ها را دریافت می‌کنند. این الگو برای سیستم‌هایی که سرورها و کاربران زیادی باید داده‌ها را به اشتراک بگذارند مناسب است و توسط گذرگاه‌های سخت‌افزاری مانند گذرگاه CAN پشتیبانی می‌شود. گذرگاه داده به عنوان یک مرکز مشترک برای به اشتراک گذاری داده‌ها در پردازنده‌ها عمل می‌کند و به مشتریان اجازه می‌دهد که داده‌ها را دریافت کنند یا برای دریافت آنها مشترک شوند. این الگو به عنوان یک الگوی Hardware Proxy با یک مخزن داده متمرکز عمل می‌کند و می‌تواند اشیاء داده مختلف را مدیریت کند. گذرگاه داده بسیار قابل گسترش است و انواع داده‌های جدید را می‌توان بدون تغییر ساختار اصلی در زمان اجرا اضافه کرد. با این حال، مکان گذرگاه داده باید از پیش تعیین شده باشد و مدیریت ترافیک آن ممکن است ظرفیت گره را برای انجام کارهای دیگر محدود کند. این الگو برای معماری‌های متقارن که سرورها در پردازنده‌های کمتر قابل دسترس قرار دارند، مؤثر است.

۵.۹.۲ الگوی Proxy

الگوی پروکسی با استفاده از یک کلاس جایگزین، سرور واقعی را از کلاینت انتزاع می‌کند و جداسازی و پنهان‌سازی ویژگی‌های خاص سرور از کلاینت‌ها را امکان‌پذیر می‌سازد. این الگو در سیستم‌های نهفته که سرورها ممکن است در فضای آدرس‌های مختلف باشند بسیار مفید است و به کلاینت‌ها اجازه می‌دهد بدون اطلاع از مکان سرور با آن تعامل کنند. این انتزاع طراحی مشتریان را ساده می‌کند و تغییرات سیستم را بدون تغییر در تعاملات کلاینت-سرور تسهیل می‌کند. الگوی پروکسی به مدیریت شفافیت ارتباطات کمک کرده و روش تماس با سرورهای راه دور را محصور می‌کند. این الگو ترافیک ارتباطات را با کاهش تعداد پیام‌های ارسال شده در شبکه و استفاده از سیاست اشتراک برای انتقال داده کاهش می‌دهد.

۶.۹.۲ الگوی Broker

الگوی بروکر یک نسخه متقارن از الگوی Proxy است که برای شرایطی طراحی شده که مکان کلاینت و سرورها در زمان طراحی مشخص نیست. این الگو یک بروکر را معرفی می‌کند، که یک مخزن ارجاع شیء است و برای هر دو کلاینت و سرورها قابل مشاهده است و به کلاینت‌ها در یافتن سرورها کمک می‌کند. این امکان استقرار معماری‌های متقارن مانند تعادل بار پویا را فراهم می‌کند. الگوی بروکر مسائل شفافیت ارتباطات را حل کرده و نیاز به دانش قبلی از مکان سرورها را از بین می‌برد، که به افزایش مقیاس‌پذیری سیستم و پنهان‌سازی جزئیات زیرین پردازنده‌ها و ارتباطات کمک می‌کند. اگرچه Object Request Brokerهای تجاری به خوبی از این الگو پشتیبانی می‌کنند، اما ممکن است منابع بیشتری نسبت به سیستم‌های کوچکتر نیاز داشته باشند، که در این موارد می‌توان از ORBهای کوچکتر یا پیاده‌سازی سفارشی استفاده کرد.

۱۰.۲ الگوهای معماری امنیت و قابلیت اطمینان

همانطور که در بخش‌های قبلی گفته شده، یکی از مهم‌ترین مسائل در سیستم‌های نهفته، مسئله امنیت (Safety) و قابلیت اطمینان (Reliability) است. در این بخش به الگوهایی که در [۴] گفته شده می‌پردازیم.

۱.۱۰.۲ الگوی Protected Single Channel

redundancy کامل در سیستم‌هایی که امنیت در آن‌ها حیاتی است، پرهزینه است، هم در تکرار سخت‌افزار و هم در توسعه آن. این الگو یک جایگزین سبک برای افزایش ایمنی و قابلیت اطمینان است که با افزودن چک‌های اضافی و مقداری سخت‌افزار اضافی این کار را انجام می‌دهد. این الگو از یک کانال برای حسگر و تحریک استفاده می‌کند و خطاهای گذرا را شناسایی و مدیریت می‌کند، اما خطاهای پایدار را نمی‌تواند مدیریت کند. این رویکرد از نظر هزینه‌های تکراری و توسعه مقرون به صرفه است و برای سیستم‌هایی که نیاز به عملکرد در حضور

خطاهای پایدار ندارند یا حساس به هزینه هستند، مناسب است. با این حال، به دلیل نقاطی که یک خطای منفرد می‌تواند باعث از دست رفتن کل سیستم شود، برای همه سیستم‌های مرتبط با ایمنی مناسب نیست.

۲.۱۰.۲ الگوی Homogeneous Redundancy

این الگو با استفاده از چندین کانال برای انجام وظایف، قابلیت اطمینان سیستم را بهبود می‌بخشد. این کانال‌ها می‌توانند به صورت متوالی یا به صورت موازی عمل کنند. این الگو از سیستم در برابر خطاهای تصادفی محافظت می‌کند و در صورت خرابی به کانال پشتیبان سوئیچ می‌کند تا عملکرد مداوم را تضمین کند. این الگو ساده طراحی می‌شود و برای خطاهای تصادفی مؤثر است اما از خطاهای سیستماتیک محافظت نمی‌کند، زیرا هر خطای سیستماتیک در یک کانال در کپی‌های آن نیز وجود خواهد داشت. در حالی که این الگو قابلیت اطمینان بالایی در محیط‌های سخت ارائه می‌دهد، هزینه‌های بالاتری به دلیل نیاز به سخت‌افزار تکراری دارد.

۳.۱۰.۲ الگوی Triple Modular Redundancy

الگوی تکرار سه‌گانه مدولار (TMR) با استفاده از سه کانال موازی برای پردازش تسک‌ها، مقایسه خروجی‌ها و اعمال قانون دو از سه در صورت اختلاف، قابلیت اطمینان و ایمنی را افزایش می‌دهد. این الگو به سیستم اجازه می‌دهد تا در حضور خطاهای تصادفی بدون از دست دادن داده‌های ورودی یا نیاز به زمان اضافی برای تصحیح، به کار خود ادامه دهد. در حالی که هدف آن محافظت در برابر خطاهای تصادفی مشابه الگوی [Homogeneous Redundancy](#) است، عملیات موازی TMR آن را از نظر زمانی کارآمدتر می‌کند. با این حال، بدون استفاده از کانال‌های ناهمگن، از خطاهای سیستماتیک محافظت نمی‌کند. TMR به دلیل تکرار سخت‌افزار هزینه بالایی دارد، اما برای برنامه‌های بسیار حیاتی با نیاز به قابلیت اطمینان بالا و بدون وضعیت ایمن ضروری است.

۴.۱۰.۲ الگوی Heterogeneous Redundancy

الگوی تکرار ناهمگن با استفاده از چندین کانال که به‌طور مستقل طراحی شده‌اند، تشخیص خطاها را بهبود می‌بخشد و هم خطاهای سیستماتیک و هم خطاهای تصادفی را شناسایی می‌کند. این الگو به دلیل افزایش تلاش‌های توسعه و هزینه‌های تکراری، پرهزینه‌تر از تکرار همگن است. برای سیستم‌های با ایمنی و قابلیت اطمینان بالا مناسب است و عملکرد مداوم را حتی در صورت بروز خطاها تضمین می‌کند. با این حال، هزینه‌های بالا به دلیل نیاز به طراحی‌های مستقل، معمولاً توسط تیم‌های مختلف به منظور جلوگیری از خطاهای سیستماتیک، ناشی می‌شود. این الگو حفاظت قوی در برابر خطاها ارائه می‌دهد اما با هزینه بیشتر، و به‌عنوان امن‌ترین اما پرهزینه‌ترین گزینه معماری در نظر گرفته می‌شود. ترکیب این الگو با الگوی [Triple Modular Redundancy](#) می‌تواند در دسترس بودن را بیشتر افزایش دهد.

۵.۱۰.۲ الگوی Monitor-Actuator

این الگو یک راهکار ایمنی مقرون‌به‌صرفه است که در سیستم‌هایی با نیازمندی‌های دسترسی متوسط تا پایین و حالت ایمن تعریف‌شده استفاده می‌شود. این الگو شامل یک حسگر مستقل است که کانال فعال‌سازی را برای شناسایی خطاها نظارت می‌کند و اطمینان می‌دهد که سیستم در صورت لزوم به حالت ایمن وارد می‌شود. این الگو شکل خاصی از الگوی [Heterogeneous Redundancy](#) است که به جای تکرار کامل کانال، نظارت را فراهم می‌کند. زمانی که سیستم می‌تواند با ورود به حالت ایمن، خطاها را تحمل کند، مناسب است و با کمترین تکرار اطمینان حاصل می‌شود که اگر یک کانال خراب شود، کانال دیگر می‌تواند خطا را شناسایی کرده یا به کار خود ادامه دهد.

۶.۱۰.۲ الگوی Sanity Check

این الگو در سیستم‌های نهفته بی‌درنگ یک روش سبک و کم‌هزینه برای اطمینان از عملکرد معقول سیستم، حتی اگر کاملاً دقیق نباشد، است. این الگو پوشش خطای حداقلی ارائه می‌دهد و برای شرایطی طراحی شده است که کنترل دقیق برای ایمنی حیاتی نیست، اما اقدامات نادرست می‌توانند ضرر رسان باشند. این الگو از حسگرهای ارزان‌قیمت و کم‌دقت برای شناسایی خطاهای قابل توجه در عملکرد استفاده می‌کند و مطمئن می‌شود که سیستم در صورت بروز انحرافات جزئی آسیب نمی‌بیند. این الگو یک نوع تغییر یافته از الگوی [Monitor-Actuator](#) است که به یک حالت ایمن در صورت بروز خطاهای بزرگ نیاز دارد و یک راه‌حل ساده و مقرون به صرفه برای محافظت حداقلی فراهم می‌کند.

۷.۱۰.۲ الگوی Watchdog

این الگو یک روش سبک و کم‌هزینه برای اطمینان از عملکرد صحیح فرآیندهای محاسبات داخلی است. برخلاف الگوی [Sanity Check](#) که خروجی سیستم را با استفاده از حسگرهای خارجی نظارت می‌کند، الگوی Watchdog بررسی می‌کند که محاسبات به درستی و به موقع انجام شوند. این الگو پوشش خطای حداقلی ارائه می‌دهد و عمدتاً خطاهای پایه زمانی و غیر افتادن احتمالی را شناسایی می‌کند. این

الگو اغلب با الگوهای ایمنی دیگر ترکیب می‌شود تا قابلیت اطمینان سیستم را افزایش دهد، به‌ویژه در برنامه‌های حساس به زمان که محاسبات باید ضرب‌الاجل‌های دقیقی را رعایت کنند.

۸.۱۰.۲ الگوی Safety Executive

این الگو برای سیستم‌هایی طراحی شده است که اقدامات ایمنی پیچیده‌ای دارند و نمی‌توان آنها را به سادگی با خاموش کردن سیستم به دست آورد. این الگو یک جزء مجری ایمنی معرفی می‌کند تا چندین کانال و اقدامات ایمنی را مدیریت و هماهنگ کند و سیستم را از طریق یک سری مراحل به وضعیت ایمن هدایت کند. این الگو به‌ویژه برای سیستم‌هایی که با مواد خطرناک یا حالت‌های پرانرژی کار می‌کنند و خاموشی فوری می‌تواند خطرناک باشد، مفید است. پیاده‌سازی این الگو پیچیده است و معمولاً برای سیستم‌های بسیار حساس به ایمنی استفاده می‌شود و در چنین محیط‌هایی حفاظت عالی در برابر خطا ارائه می‌دهد.

۱۱.۲ الگوهای سخت‌افزاری برای سیستم‌های Safety-Critical

این دسته از الگوها که توسط Armoush در [۵] معرفی شده، شامل الگوهایی است که دارای تکرار در سخت‌افزار هستند و در حوزه امنیت و قابلیت اطمینان استفاده می‌شوند.

۱.۱۱.۲ الگوی Homogeneous Duplex

(این الگو همان الگوی [Homogeneous Redundancy](#) است که در [۴] گفته شده)

۲.۱۱.۲ الگوی Heterogeneous Duplex

(این الگو همان الگوی [Heterogeneous Redundancy](#) است که در [۴] نوشته شده.)

۳.۱۱.۲ الگوی Triple Modular Redundancy

(این الگو همان الگوی [Triple Modular Redundancy](#) است که در [۴] نوشته شده.)

۴.۱۱.۲ الگوی M-Out-Of-N

الگوی M out of N با ارائه تکرار همگن، شامل N ماژول یکسان است که به‌طور موازی برای مخفی کردن خطاهای تصادفی و افزایش ایمنی و قابلیت اطمینان سیستم کار می‌کنند. این الگو نیاز دارد که حداقل M از N ماژول برای عملکرد سیستم موفق شوند و از یک الگوریتم رأی‌گیری برای مدیریت خطاهای تصادفی بدون از دست دادن داده‌های ورودی استفاده می‌کند. این الگو برای سیستم‌هایی با نرخ بالای خطاهای تصادفی و بدون محدودیت تکرار مناسب است. تأثیر کمی بر قابلیت تغییرسیستم یا زمان اجرا دارد، اما در برابر خطاهای سیستماتیک بی‌اثر است، زیرا کانال‌های یکسانی دارند که دارای همان خطاهای احتمالی هستند. استفاده از چندین حسگر برای جلوگیری از خرابی نقطه‌ای واحد ممکن است به مشکلاتی منجر شود، به‌ویژه به دلیل تفاوت در زمان پاسخ حسگرها.

۵.۱۱.۲ الگوی Monitor-Actuator

(این الگو همان الگوی [Monitor-Actuator](#) است که در [۴] نوشته شده.)

۶.۱۱.۲ الگوی Sanity Check

(این الگو همان الگوی [Sanity Check](#) است که در [۴] نوشته شده.)

۷.۱۱.۲ الگوی Watchdog

(این الگو همان الگوی [Watchdog](#) است که در [۴] نوشته شده.)

۸.۱۱.۲ الگوی Safety Executive

(این الگو همان الگوی [Safety Executive](#) است که در [۴] نوشته شده.)

۱۲.۲ الگوهای نرم‌افزاری برای سیستم‌های Safety-Critical

این دسته از الگوها که در [۵] بیان شده‌اند، با استفاده از ساختارهای تکراری در نرم‌افزار می‌خواهند شرایط قابلیت اطمینان و امنیت را ایجاد کنند.

۱.۱۲.۲ الگوی N-Version Programming

الگوی (N-Version Programming (NVP یک روش نرم‌افزاری تحمل خطا است که بر تنوع نرم‌افزار و مخفی‌سازی خطاها متکی است. این روش شامل ایجاد N نسخه نرم‌افزاری معادل عملکردی ($N - 2$) به صورت مستقل از مشخصات اولیه است. این نسخه‌ها به طور موازی اجرا می‌شوند و وظیفه یکسانی را با ورودی یکسان انجام می‌دهند تا N خروجی تولید کنند. در این الگو، یک رأی‌گیر برای تعیین خروجی صحیح با استفاده از نتایج N نسخه به کار می‌رود. NVP برای سیستم‌های با ایمنی بسیار بالا مناسب است، زمانی که نیاز به نرم‌افزار بسیار قابل اعتماد وجود دارد، هزینه بالای توسعه نسخه‌های متعدد قابل تحمل است، تیم‌های مستقل برای توسعه نسخه‌های مختلف موجود هستند و واحدهای سخت‌افزاری تکراری برای اجرای این نسخه‌ها به صورت موازی قابل استفاده هستند. با این حال، NVP دارای معایبی مانند پیچیدگی و هزینه بالای توسعه نسخه‌های مستقل و وابستگی به مشخصات اولیه است که می‌تواند خطاها را به تمامی نسخه‌ها منتقل کند و ایمنی و قابلیت اطمینان سیستم را تحت تأثیر قرار دهد.

۲.۱۲.۲ الگوی Recovery Block

این الگو یک روش نرم‌افزاری تحمل خطا است که از تشخیص خطا با آزمون‌های پذیرش و بازیابی خطا به عقب برای جلوگیری از خرابی سیستم استفاده می‌کند. مشابه الگوی N-Version Programming، این روش شامل ایجاد N نسخه نرم‌افزاری متنوع، مستقل و معادل عملکردی از مشخصات اولیه است. این نسخه‌ها به نسخه اصلی و $N-1$ نسخه ثانویه تقسیم می‌شوند. اجرای هر نسخه با یک آزمون پذیرش دنبال می‌شود. اگر نسخه اصلی در آزمون خود شکست بخورد، یک نسخه ثانویه Recovery Block اجرا می‌شود و پس از آن آزمون پذیرش انجام می‌شود. این فرآیند تا زمانی که یک نسخه آزمون پذیرش را بگذارد یا همه نسخه‌ها شکست بخورند و یک خرابی کلی سیستم گزارش شود، تکرار می‌شود. این روش برای سیستم‌های با ایمنی بسیار بالا مناسب است، زمانی که نرم‌افزار بسیار قابل اعتماد و ایمنی نیاز است، امکان ساخت آزمون پذیرش برای اطمینان از عملکرد صحیح نرم‌افزار و تشخیص خروجی‌های ممکن نادرست وجود دارد، تیم‌های مستقل برای توسعه نسخه‌های مختلف موجود هستند و هزینه بالای توسعه نسخه‌های متعدد قابل تحمل است. معایب اصلی شامل وابستگی زیاد به کیفیت آزمون پذیرش، احتمال قطع سرویس در حین بازیابی و مشکلات مشترک با الگوی N-Version Programming مانند هزینه بالای توسعه، پیچیدگی توسعه نسخه‌های مستقل و وابستگی به مشخصات اولیه که ممکن است خطاهای نرم‌افزاری را به همه نسخه‌ها منتقل کند، می‌باشد.

۳.۱۲.۲ الگوی Acceptance Voting

الگوی رأی‌گیری پذیرش (AVP) یک روش نرم‌افزاری تحمل خطای ترکیبی است که عناصر الگوی N-Version Programming (NVP) و الگوی Recovery Block (RB) را ترکیب می‌کند. این روش شامل تولید مستقل ($N - 2$) N ماژول نرم‌افزاری معادل از نظر عملکردی از مشخصات اولیه است. این نسخه‌ها به صورت موازی اجرا می‌شوند و همان وظیفه را بر روی همان ورودی انجام می‌دهند تا N خروجی تولید کنند. هر خروجی تحت آزمون پذیرش قرار می‌گیرد تا از صحت آن اطمینان حاصل شود. خروجی‌هایی که آزمون پذیرش را می‌گذرانند، به عنوان ورودی به یک رأی‌گیر پویا استفاده می‌شوند که خروجی صحیح را بر اساس یک طرح رأی‌گیری تعیین می‌کند. این الگو برای توسعه نرم‌افزار تحمل خطا برای سیستم‌های بسیار بحرانی از نظر ایمنی مناسب است، جایی که نیاز به نرم‌افزار بسیار قابل اعتماد است، آزمون‌های پذیرش قابل ساخت هستند، هزینه بالای پیاده‌سازی‌های متعدد قابل تحمل است، تیم‌های مستقل برای توسعه نسخه‌های مختلف موجود هستند و امکان استفاده از واحدهای سخت‌افزاری اضافی برای اجرای نسخه‌ها به صورت موازی وجود دارد. مشابه روش اصلی الگوی N-Version Programming، معایب اصلی AVP شامل تلاش برای توسعه نسخه‌های نرم‌افزاری متنوع و وابستگی زیاد به مشخصات اولیه است که ممکن است خطاها را به همه نسخه‌ها منتقل کند. با این حال، آزمون پذیرش یک اقدام اضافی برای تشخیص خطاهای وابسته فراهم می‌کند و مشکل خطاهای وابسته در این الگو کمتر بحرانی است.

۴.۱۲.۲ الگوی N-Self Checking Programming

این الگو یک روش نرم‌افزاری تحمل خطای بسیار پرهزینه است که بر تنوع طراحی نرم‌افزار و خود بررسی از طریق تکرار تأکید دارد. این روش شامل تولید مستقل حداقل چهار ماژول نرم‌افزاری معادل عملکردی از مشخصات اولیه است. این نسخه‌ها به گروه‌هایی به نام اجزای مرتب می‌شوند، که هر جزء شامل دو نسخه و یک الگوریتم مقایسه برای بررسی صحت نتایج است. در طول اجرا، یک جزء به طور فعال خدمت مورد نیاز را ارائه می‌دهد، در حالی که اجزای دیگر به عنوان یدک‌های آماده عمل می‌کنند. برای اطمینان از تحمل خطا برای یک خطا، حداقل

چهار نسخه باید بر روی چهار واحد سخت‌افزاری اجرا شوند، که آن را به پرهزینه‌ترین روش در مقایسه با سایر روش‌ها تبدیل می‌کند. این الگو برای توسعه نرم‌افزار تحمل خطا برای سیستم‌های بسیار بحرانی از نظر ایمنی مناسب است، جایی که نیاز به نرم‌افزار بسیار قابل اعتماد است، هزینه بالای پیاده‌سازی‌های متعدد قابل تحمل است، تیم‌های مستقل برای توسعه نسخه‌های مختلف موجود هستند و امکان استفاده از واحدهای سخت‌افزاری اضافی برای اجرای این نسخه‌ها به صورت موازی وجود دارد. معایب اصلی این الگو شامل وابستگی زیاد به مشخصات اولیه که ممکن است خطاها را به همه نسخه‌ها منتقل کند، تعداد بالای نسخه‌های متنوع و ماژول‌های سخت‌افزاری مورد استفاده در مقایسه با سایر الگوها که همان تعداد خطا را تحمل می‌کنند، و پیچیدگی توسعه N نسخه مستقل و معادل عملکردی است.

۵.۱۲.۲ الگوی Recovery Block with Backup Voting

این الگو یک الگوی ترکیبی است که ایده‌های الگوی Recovery Block را با الگوی N-Version Programming ترکیب می‌کند تا قابلیت اطمینان را به ویژه در مواقعی که ساخت آزمون پذیرش مؤثر دشوار است، بهبود بخشد. این الگو از N ماژول نرم‌افزاری مستقل و متنوع و معادل از نظر عملکردی که از همان مشخصات اولیه توسعه یافته‌اند، استفاده می‌کند. این الگو به مشکل موارد منفی کاذب در آزمون‌های پذیرش که در آن خروجی‌های صحیح به اشتباه به عنوان خروجی‌های نادرست شناسایی می‌شوند، می‌پردازد. در این الگو، نسخه اصلی ابتدا اجرا می‌شود و سپس یک آزمون پذیرش انجام می‌شود. اگر نسخه اصلی موفق نشود، خروجی آن در حافظه کش به عنوان پشتیبان ذخیره می‌شود و نسخه جایگزین بعدی برای انجام عملکرد مورد نیاز فراخوانی می‌شود. این فرآیند تا زمانی ادامه می‌یابد که یک نسخه جایگزین آزمون پذیرش را بگذرانند. اگر همه نسخه‌های جایگزین شکست بخورند، خروجی‌های ذخیره شده به عنوان ورودی به یک روش رأی‌گیری استفاده می‌شوند تا نتیجه معتبری تعیین شود. این الگو برای توسعه نرم‌افزار برای سیستم‌های بسیار بحرانی از نظر ایمنی مناسب است که نیاز به نرم‌افزار بسیار قابل اعتماد دارند، ساخت یک آزمون پذیرش مؤثر دشوار است، تیم‌های مستقل برای توسعه نسخه‌های مختلف در دسترس هستند و هزینه بالای پیاده‌سازی‌های متعدد قابل تحمل است. هدف این الگو بهبود قابلیت اطمینان نرم‌افزار و رفع مشکل موارد منفی کاذب در آزمون‌های پذیرش ضعیف است. معایب اصلی این الگو مشابه الگوی Recovery Block است، از جمله پیچیدگی توسعه N نسخه مستقل، هزینه‌های بالای توسعه و وابستگی زیاد به مشخصات اولیه که ممکن است خطاها را به تمام نسخه‌ها منتقل کند.

۱۳.۲ الگوهای ترکیبی سخت‌افزار و نرم‌افزار برای سیستم‌های Safety-Critical

این دسته از الگوها که در [۵] آمده‌است، به صورت واضح درباره تکرار هیچ‌کدام از سخت‌افزار یا نرم‌افزار صحبت نمی‌کند.

۱.۱۳.۲ الگوی Protected Single Channel

این الگو همان الگوی Protected Single Channel است که در [۴] آمده‌است.

۲.۱۳.۲ الگوی 3-Level Safety Monitoring

این الگو یک ترکیب از الگوی Monitor-Actuator و الگوی Watchdog است که برای برنامه‌هایی مناسب است که نیاز به مانیتورینگ ایمنی مداوم دارند و شامل یک حالت ایمن در صورت خرابی هستند، بدون اینکه به سخت‌افزارهای تکراری زیادی نیاز داشته باشند. این الگو شامل یک کانال سخت‌افزاری واحد است که به سه سطح تقسیم می‌شود: سطح عملکرد، مانیتورینگ و کنترل. سطح عملکرد زیربرنامه‌ای را برای انجام عملکرد مورد نظر اجرا می‌کند، سطح مانیتورینگ سطح عملکرد را نظارت می‌کند و سطح کنترل سطح مانیتورینگ و کل کانال سخت‌افزاری را کنترل می‌کند. علاوه بر این، یک Watchdog که از طریق پیام‌های دوره‌ای با سطح کنترل ارتباط برقرار می‌کند، برای بازنشانی سیستم به حالت ایمن در صورت خرابی استفاده می‌شود.

این الگو برای توسعه سیستم‌های نهفته با یک حالت ایمن یا اقدام اصلاحی مشخص و بدون تکرار سخت‌افزاری مناسب است. هدف آن بهبود ایمنی سیستم تعبیه شده با هزینه معقول در حضور خرابی در سیستمی با حالت ایمن است. علاوه بر این، چگونه می‌توان سطح ایمنی مورد نیاز را حفظ کرد و اطمینان حاصل کرد که سیستم آسیبی وارد نمی‌کند، زمانی که انحرافی در خروجی Acuatorها از نقطه تنظیم فرمان وجود دارد. عیب اصلی این الگو این است که شامل یک کانال سخت‌افزاری واحد است؛ بنابراین، نمی‌توان از آن برای تحمل خرابی‌های سخت‌افزاری در برنامه‌هایی با نیازهای بالای قابلیت اطمینان و دسترسی استفاده کرد.

۳ تحلیل

۴ مراجع

- Douglass, Bruce Powel. Design patterns for embedded systems in C: an embedded software [۱]
engineering toolkit. Elsevier, 2010.
- Zalewski, Janusz. "Real-time software architectures and design patterns: Fundamental con- [۲]
cepts and their consequences." Annual Reviews in Control 25 (2001): 133-146.
- Gamma, Erich, et al. "Design patterns: Abstraction and reuse of object-oriented design." [۳]
ECOOP'93—Object-Oriented Programming: 7th European Conference Kaiserslautern, Ger-
many, July 26–30, 1993 Proceedings 7. Springer Berlin Heidelberg, 1993.
- Douglass, Bruce Powel. Real-time design patterns: robust scalable architecture for real-time [۴]
systems. Addison-Wesley Professional, 2003.
- Armoush, Ashraf. Design patterns for safety-critical embedded systems. Diss. RWTH Aachen [۵]
University, 2010.