

Embedded Betriebssystem

für ARM Cortex-A8

eine Arbeit von

Nicolaj Höss, Marko Petrović, Kevin Wallis

Master Informatik (ITM2)

für die Lehrveranstaltung

**S1: Softwarelösungen für ressourcenbeschränkte
Systeme**

Fachhochschule Vorarlberg

22. Juli 2015, Dornbirn

Abstract

Inhaltsverzeichnis

1	Allgemein	7
1.1	Vorgegebene Anforderungen an das Betriebssystem	7
1.2	Eigene Anforderungen an das Betriebssystem	8
1.3	Resultat des Betriebssystems	8
2	Projektmanagement	9
2.1	Prozessmodell	9
2.2	Versionsverwaltung	9
2.3	Repository	9
2.4	Zeitplan	9
3	Architektur	10
3.1	Art des Kernels	10
3.2	Ansatz für die Abstraktionen im Betriebssystem	10
3.3	Allgemeiner Aufbau der Architektur	10
4	Hardware Abstraction Layer (HAL)	14
4.1	Aufbau der HAL Schnittstelle	14
4.2	Interrupts	14
5	Treiber	15
5.1	Allgemeiner Aufbau eines Treibers	15
5.2	Beispiel Implementierung eines Treibers	15
5.3	DriverManager	16
6	Prozessverwaltung	18
6.1	Prozesszustände	18
6.2	Scheduler Eigenschaften	19
6.3	Vorgehen bei der Prozessverwaltung	19
7	Virtuelle Speicherverwaltung	21
7.1	Grundlegende Funktionsweise	21
7.1.1	Data Abort Handler	22
7.2	Umwandlung virtueller Adressen zu physikalische Adressen	23
7.3	Seitentabellen und Seitentabelleneinträge	24
7.4	Aufteilung des virtuellen Speichers und Mapping	27
7.4.1	Speicherregionen	29
7.4.2	Master Page Table	30
7.5	Allokierung der Page Frames	31
7.5.1	Allokation von Page Frames bei Data Abort Exception	31
7.6	Aktivieren der MMU	31
7.7	Interaktion der MMU mit Prozessen	32

8 Interprozesskommunikation	34
8.1 Aufbau	34
8.2 IpcManager	34
9 System API	35
9.1 Aufbau eines Systemcall Datenpakets	35
9.2 Vorgehensweise bei einem Systemcall	35
10 BenutzerInnen-Anwendung	37
10.1 Grundlegender Aufbau des DMX Protokolls	37
10.2 Messergebnisse des Implementierten DMX Protokolls	39
11 Performanz	42
11.1 Aufbau	42
12 Zusammenfassung	43
12.1 xxx	43
13 Ausblick	44
13.1 Offene Punkte aus den Anforderungen	44
13.2 Punkte mit Verbesserungspotential	44
13.3 Fehlende Punkte für eine praktische Verwendung des Betriebssystems	44

Abbildungsverzeichnis

1	Allgemeiner Aufbau der Architektur	11
2	Erlaubte Prozesszustände und Prozessübergänge	18
3	Sequenzdiagramm der Prozessverwaltung	20
4	Zweistufiges Seitentabellensystem [?, S. B3-1325]	22
5	1 MB Section Translation durch die ARM CPU [?, S. B3-1335]	23
6	Small Page Translation durch die ARM CPU [?, S. B3-1337]	24
7	TTBR0 Format [?, S. B4-1726]	25
8	TTBR1 Format [?, S. B4-1730]	25
9	First-Level Deskriptorformate [?, S. B3-1326]	26
10	Second-Level Deskriptorformate [?, S. B3-1327]	27
11	Memory Map des Betriebssystems	28
12	Beispiel einer Bitmap zur Verwaltung der Page Frames	31
13	Sequenzdiagramm eines Systemcalls	36
14	DMX Protokoll	37
15	DMX Protokoll: Problem fallende Flanke	39
16	DMX Protokoll: Problem Offset Byte	40
17	Funktionierendes DMX Protokoll	41

Abkürzungsverzeichnis

DALI Digital Addressable Lighting Interface (Bus Protokoll)

DFAR Data Fault Address Register

DFSR Data Fault Status Register

DMX Digital Multiplex (Bus Protokoll)

HAL Hardware Abstraction Layer

KNX Konnex-Bus (Bus Protokoll)

MMU Memory Management Unit

MPT Master Page Table

OS Operating System

PTE Page Table Entry

TLB Translation Lookaside Buffer

TTBCR Translation Table Base Control Register

TTBR Translation Table Base Register

VMSAv7 Virtual Memory System Architecture for ARMv7

1 Allgemein

Allgemeine Aspekte zum Betriebssystem werden in diesem Kapitel erläutert. Dazu zählen vorgegebene Anforderungen, eigene Anforderungen und das Ergebnis in Zusammenhang mit den zuvor definierten Anforderungen.

1.1 Vorgegebene Anforderungen an das Betriebssystem

Eine Auflistung aller vorgegebenen Anforderungen an das Betriebssystem sind in Tabelle 1 angegeben.

Anforderung	Erklärung
Single-User	Das Betriebssystem muss zu jedem Zeitpunkt nur einen Benutzer bzw. eine Benutzerin handeln.
Lauffähige Anwendung	Auf dem Betriebssystem muss sich eine lauffähige Anwendung befinden.
Präemptives Multitasking	Das Betriebssystem kann gleichzeitig mehrere Prozesse ausführen.
Konsole	Es muss eine Konsole zur Kommunikation mit dem Betriebssystem geben.
Interprozess-Kommunikation	Das Betriebssystem muss Möglichkeit zu Kommunikation zwischen Prozessen zur Verfügung stellen.
Sicherheit	Es muss eine strikte Trennung zwischen User- und Systemmode vorhanden sein.
Robustheit	Das Betriebssystem darf von Programmabstürzen nicht beeinflusst werden.
Virtueller Speicher	Memory Management muss für größere Anwendungen vorhanden sein.
SD-Karte	Externe Anwendungen sollten von der SD-Karte geladen werden können.
Dateisystem	Das Betriebssystem muss ein Dateisystem (FAT oder FAT32) besitzen.
Portierbarkeit	Für eine Portierbarkeit des Systems muss ein HAL umgesetzt werden.
Integration von Geräten	Das Betriebssystem muss eine einfache Integration von verschiedenen Geräten gewährleisten.
Performanztests	Es müssen Performanztests zur Leistungsfeststellung des Systems durchgeführt werden.

Tabelle 1: Vorgegebene Anforderungen

1.2 Eigene Anforderungen an das Betriebssystem

Eine Auflistung aller eigenen Anforderungen an das Betriebssystem sind in Tabelle 2 angegeben.

Anforderung	Erklärung
Hoher Abstraktionsgrad Intuitiver Aufbau	Alle Komponenten sollten voneinander abstrahiert sein. Die Komponenten des Betriebssystem sollten möglichst selbsterklärend sein.
Leichte Erweiterbarkeit	Laufende Erweiterungen sollten ohne große Veränderungen umgesetzt werden können.
Einfache Wartung	Das Betriebssystem sollte so aufgebaut sein, dass eventuelle Ausbesserungen am Betriebssystem nur an einer dafür zuständigen Komponente vorgenommen werden müssen.

Tabelle 2: Vorgegebene Anforderungen

1.3 Resultat des Betriebssystems

Im Allgemeinen wurden alle zuvor erwähnten Anforderungen an das Betriebssystem erfüllt. Einzelne Verbesserungs- bzw. Erweiterungsvorschläge können aus Kapitel XXX - Ausblick entnommen werden.

Stabilitätstests, welche während dem Projekt durchgeführt wurden, haben aufgezeigt, dass das System über zwölf Stunden fehlerlos durchläuft.

2 Projektmanagement

Im folgenden Abschnitt genauer auf das Projektmanagement eingegangen. Die zentrale Punkte in diesem Kapitel sind: das Prozessmodell, die Versionsverwaltung, das Repository sowie der Zeitplan.

2.1 Prozessmodell

Als Prozessmodell wurde SCRUM mit einigen Abänderungen umgesetzt. Wobei das zentrale Vorgehen in Bezug auf Agilität bestmöglich übernommen wurde. Gründe für die Verwendung von SCRUM sind: Agilität, nach jedem Sprint ein lauffähiges System, klares Ziel für jeden Sprint, einfaches Hinzufügen fehlender Aufgaben (neue Stories), einfaches neu priorisieren von Aufgaben, Ereignisse die den Entwicklungszyklus beeinflussen (z.B. Klausuren) beeinträchtigen das weitere Vorgehen nicht, klare Übersicht der fehlenden Stories.

Alle Aufgaben wurden im Repository als Issues aufgenommen und können unter folgendem Link eingesehen werden:

<https://github.com/Blackjack92/fhvOS/issues>

Insgesamt wurden mehr als einhundert Issues aufgenommen und davon über neunzig Prozent gelöst. Alle offenen Punkte sind mit einer niederen Priorität eingestuft und beeinflussen die korrekte Funktionsfähigkeit des Betriebssystems nicht.

2.2 Versionsverwaltung

Als Versionsverwaltung wurde Git verwendet. Zwei Gründe für die Verwendung von Git sind leichte Einbindung im Zusammenhang mit dem Repository (siehe ??) und die Möglichkeit der Nicht-linearen Entwicklung.

2.3 Repository

Das Repository wurde auf Github angelegt und veröffentlicht. Das Veröffentlichen war nötig, da dies eine Voraussetzung für die kostenlose Nutzung von Github ist. Unter dem folgenden Link kann das Projekt eingesehen werden:

<https://github.com/Blackjack92/fhvOS>

2.4 Zeitplan

Der Zeitplan des Projekts wurde mittels Microsoft Project erstellt und wurde während des gesamten Projekts, bis auf wenige Ausnahmen, eingehalten. In den beiliegenden Unterlagen ist der Zeitplan unter der Bezeichnung XXX zu finden.

3 Architektur

Die Architektur beschreibt den allgemeinen Aufbau des Betriebssystems. Eine genaue Beschreibung zu den einzelnen Teilen sind in weiteren Kapiteln in diesem Dokument enthalten.

3.1 Art des Kernels

Das Betriebssystem ist ein Monolithischer Kernel. Darunter versteht man einen Kernel, welcher neben Funktionen für Speicherverwaltung, Prozessverwaltung und Kommunikation zwischen Prozessen auch Treiber sowie weitere Komponenten (z.B. Dateisystem) enthält. Durch das Beinhalten dieser Komponenten hat der Monolithische Kernel einen Geschwindigkeitsvorteil gegenüber einem Mikrokern (Vgl. XXX). Ein weiterer Grund für einen Monolithischen Kernel ist das entfallen der aufwändigen Kommunikationen zwischen den verschiedenen Komponenten des Betriebssystems.

3.2 Ansatz für die Abstraktionen im Betriebssystem

Um eine möglichst gute Abstraktionen im Betriebssystem zu gewährleisten werden Manager für die einzelnen Komponenten verwendet. Eine Übersicht der einzelnen Manager sowie eine bzw. mehrere zugehörige Funktionen, zum besseren Verständnis, ist in Tabelle 3 gegeben. Eine kurze Beschreibung zu den einzelnen Managern ist unter 3.3 gegeben.

Managername	Beispiel Funktion(en)
DeviceManager	InitDevice, OpenDevice, ReadDevice
DriverManager	GetDriver
FileManager	ListDirectoryContent, OpenFile, OpenExecutable
MemManager	GetFreePagesInProcessRegion, GetRegion
ProcessManager	StartProcess, KillProcess, ListProcesses
IpcManager	RegisterNamespace, SendMessage, HasMessage

Tabelle 3: Übersicht der Manager mit zugehöriger Funktion

3.3 Allgemeiner Aufbau der Architektur

In Abbildung 1 ist der allgemeine Aufbau mit den wesentlichen Teilen der Architektur ersichtlich.



Abbildung 1: Allgemeiner Aufbau der Architektur

Im folgenden wird eine kurze Erläuterung zu den einzelnen Komponenten der Abbildung 1 gegeben. Für eine genauere Beschreibung wird auf die einzelnen Kapitel verwiesen.

Hardware Abstraction Layer (HAL) (Vgl. Kapitel XXX)

Der Hardware Abstraction Layer wird, wie der Name bereits beschreibt, zur Abstraktion der Hardware vom eigentlichen Betriebssystem verwendet.

Driver (Vgl. Kapitel XXX)

Ein Treiber ist eine abstrakte Schnittstelle zu der Hardware, sodass kein direkter Zugriff auf die HAL benötigt wird.

Driver Manager (Vgl. Kapitel XXX)

Der Driver Manager dient zum ansprechen der Treiber, welche vom Betriebssystem zur Verfügung gestellt werden. Sollte ein Treiber benötigt werden, muss dieser nicht erzeugt werden sondern kann über Driver Manager geholt werden.

Device Manager (Vgl. Kapitel XXX)

Der Device Manager dient wie bereits der Driver Manager zur Abstraktion der Treiber. D.h. eine Anwendung verwendet Geräte, welche vom Device Manager zur Verfügung gestellt werden. Ein Beispiel für Devices sind LEDs. Beim Ansprechen einer LED wird ein Treiber benötigt, ohne der Abstraktion auf Geräte müssten bei der Verwendung mehrerer LEDs auch mehrere LED Treiber geschrieben werden oder ein großer Treiber. Der Nachteil eines einzelnen Treibers ist, dass das Ansprechen einzelner LEDs viel Aufwand benötigt.

Kernel (Vgl. Kapitel XXX)

Der Kernel ist der Kern des Betriebssystems und enthält das Starten aller Prozesse und Managern. Dazu zählen: Konsole, Device Manager, Driver Manager, Process Manager, File Manager, IPC Manager, etc.

Process Manager (Vgl. Kapitel XXX)

Der Process Manager ist zuständig für das Starten und Stoppen (Killen) von Prozessen. Es besteht eine starke Kopplung zum Scheduler.

Scheduler (Vgl. Kapitel XXX)

Der Scheduler wechselt die Prozesse in fix definierten Zeitscheiben (10ms). Auch ist das Händeln der verschiedenen Zustände eines Prozesses Aufgabe vom Scheduler. Gültige Zustände sind: Ready, Running, Blocked, Sleeping und Free.

Memory Manager/MMU (Vgl. Kapitel XXX)

Über den Memory Manager können freie Pages in der Prozessregion allokiert werden sowie die eine bestehende Region zurückgeliefert werden.

File Manager (Vgl. Kapitel XXX)

Der File Manager dient zum Verarbeiten von dateiabhängigen Operationen. Auflisten der einzelnen Inhalte in einem Verzeichnis, Öffnen einer Datei, Setzen des aktuellen Verzeichnis, etc. sind die Hauptaufgaben dieses Managers.

Loader (Vgl. Kapitel XXX)

Der Loader ist dafür zuständig ein existierendes Programm in die Prozessregion zu laden. D.h. der Loader ladet ein auszuführendes Programm in den Speicher, sodass dieses Programm als Prozess ausgeführt werden kann.

IPC Manager (Vgl. Kapitel XXX)

Der IPC Manager ist für die Kommunikation zwischen verschiedenen User-Anwendungen zuständig.

System API (Vgl. Kapitel XXX)

Die System API stellt eine Schnittstelle für den Anwendungsentwickler/ die Anwendungsentwicklerin zur Verfügung. Dadurch sind die Betriebssystem Funktionen von der Anwendung entkoppelt. Es werden von der Anwendung nur System API Funktionen aufgerufen und keine System Funktionen. Dies führt zu einer höheren Sicherheit des Systems sowie zu einem einfacheren Implementieren von Endanwendungen.

User Application (Vgl. Kapitel XXX)

Bei der User Application handelt es sich um das Ansprechen eines Moving Heads mittels DMX Protokoll. Vergleichbare Projekte wären das Ansprechen von Komponenten die zur Kommunikation KNX oder DALI verwenden.

High Level Driver (Vgl. Kapitel XXX)

Der High Level Driver ist ein Treiber, welcher dazu dient der eigentlichen BenutzerInnen Anwendung eine verbesserte Schnittstelle zur Verfügung zu stellen. Ansonsten müsste ein Entwickler/ eine Entwicklerin wissen, dass das DMX Protokoll durchgehend sendet, somit wäre in der eigentlichen Anwendung Logik implementiert, welche gar nicht hinein gehört bzw. davon abstrahiert gehört.

4 Hardware Abstraction Layer (HAL)

Der Hardware Abstraction Layer (HAL) dient zur Abstraktion von der eigentlichen Hardware. Dies wird dann benötigt, wenn das Betriebssystem portierbar sein sollte. Ein weiterer Vorteil ist, dass nicht mehr auf die Hardware direkt zugegriffen werden muss, d.h. das Mapping auf Hardwareadressen wird von der HAL abgenommen und es kann mittels abstrakter Komponenten bzw. Ids oder Pins gearbeitet werden.

4.1 Aufbau der HAL Schnittstelle

Die HAL Schnittstelle ist für jede Hardwarekomponente unterschiedlich, dies ist in Listing 1 und Listing 2 dargestellt. Das zuvor erwähnte abstrakte Ansprechen der Komponenten über die Pins ist ebenfalls in den Listings ersichtlich.

```
1 extern void GPIOEnable(uint16_t pin);
2 extern void GPIODisable(uint16_t pin);
3 extern void GPIOReset(uint16_t pin);
4 extern void GPIOSetMux(uint16_t pin, mux_mode_t mux);
5 extern void GPIOSetPinDirection(uint16_t pin, pin_direction_t dir);
6 extern void GPIOSetPinValue(uint16_t pin, pin_value_t value);
7 extern pin_value_t GPIOGetPinValue(uint16_t pin);
```

Listing 1: HAL Schnittstelle für die GPIOs

```
1 extern int UARThalEnable(uartPins_t uartPins);
2 extern int UARThalDisable(uartPins_t uartPins);
3 extern int UARThalSoftwareReset(uartPins_t uartPins);
4 extern int UARThalFifoSettings(uartPins_t uartPins);
5 extern int UARThalSettings(uartPins_t uartPins, configuration_t* config);
6 extern int UARThalFifoWrite(uartPins_t uartPins, uint8_t* msg);
7 extern int UARThalFifoRead(uartPins_t uartPins, uint8_t* msg);
8 extern boolean_t UARThalIsFifoFull(uartPins_t uartPins);
9 extern boolean_t UARThalIsCharAvailable(uartPins_t uartPins);
```

Listing 2: Schnittstelle für die UART

4.2 Interrupts

bla

5 Treiber

Die Treiber stellen eine abstrakte Schnittstelle auf den Hardware Abstraction Layer dar. Dadurch muss nicht mehr direkt auf die einzelnen Hardwarekomponenten zugegriffen werden. Ein wesentlicher Aspekt bei der Architektur der Treiber war Abstraktion. Dadurch wird gewährleistet, dass jeder Treiber über die selbe Schnittstelle angesprochen werden kann. Zudem ist die Verwaltung durch den Driver Manager erleichtert.

5.1 Allgemeiner Aufbau eines Treibers

In Listing 3 ist die allgemeine Schnittstelle für jeden Treiber ersichtlich.

```

1 typedef struct {
2     int (*init)(uint16_t pin);
3     int (*open)(uint16_t pin);
4     int (*close)(uint16_t pin);
5     int (*read)(uint16_t pin, char* buf, uint16_t length);
6     int (*write)(uint16_t pin, char* buf, uint16_t length);
7     int (*ioctl)(uint16_t pin, uint16_t cmd, uint8_t mode, char* buf, uint16_t length);
8 } driver_t;

```

Listing 3: Allgemeine Schnittstelle für einen Treiber

5.2 Beispiel Implementierung eines Treibers

Jeder implementierte Treiber muss diese vorweisen können, ein Beispiel (LED Treiber) dazu ist in Listing 4 zu sehen.

```

1 int LEDInit (uint16_t id)
2 {
3     uint8_t ledCount = BOARD_LED_COUNT;
4     if (id > ledCount - 1) return DRIVER_ERROR;
5     // Set up the GPIO pin
6     GPIOEnable(BOARD_LED(id));
7     GPIOSetMux(BOARD_LED(id), MUX_MODE_LED);
8     GPIOSetPinDirection(BOARD_LED(id), PIN_DIRECTION_OUT);
9     return DRIVER_OK;
10 }
11
12 int LEDOpen (uint16_t id)
13 {
14     uint8_t ledCount = BOARD_LED_COUNT;
15     if (id > ledCount - 1) return DRIVER_ERROR;
16     return DRIVER_OK;
17 }
18
19 int LEDClose (uint16_t id)
20 {
21     // Turn off the led
22     char buf[1] = { 0 };
23     return LEDWrite(id, &buf[0], 1);

```

```

24 }
25
26 int LEDWrite (uint16_t id, char* buf, uint16_t len)
27 {
28     uint8_t ledCount = BOARD_LED_COUNT;
29     if (id > ledCount - 1) return DRIVER_ERROR;
30
31     if (len != 1) return DRIVER_ERROR;
32
33     switch (buf[0])
34     {
35         case '1':
36             GPIOSetPinValue (BOARD_LED(id), PIN_VALUE_HIGH);
37             break;
38         case '0':
39             GPIOSetPinValue (BOARD_LED(id), PIN_VALUE_LOW);
40             break;
41         default:
42             return DRIVER_ERROR;
43     }
44     return DRIVER_OK;
45 }
46
47 int LEDRead (uint16_t id, char* buf, uint16_t len)
48 {
49     return DRIVER_FUNCTION_NOT_SUPPORTED;
50 }
51
52 int LEDIoctl (uint16_t id, uint16_t cmd, uint8_t mode, char* buf, uint16_t len)
53 {
54     return DRIVER_FUNCTION_NOT_SUPPORTED;
55 }

```

Listing 4: Implementierung der allgemeinen Treiberschnittstelle (LED Beispiel)

5.3 DriverManager

Der DriverManager hat die Aufgabe die Treiber zu initialisieren sowie diese dann nach außen hin anzubieten. In Listing 5 ist die Schnittstelle des DriverManagers dargestellt. Eine Implementierung dieser Schnittstelle für das LED Beispiel ist in Listing 6 aufgezeigt. Für das Hinzufügen eines weiteren Treibers beim DriverManager, muss nur die *DriverManagerInit* Funktion angepasst werden. D.h. es muss ein zusätzlicher Treiber mit den seinen zugehörigen Funktionspointern in das *drivers* Array eingefügt werden.¹

```

1 #define DRIVER_ID_LED    123
2
3 extern void DriverManagerInit(void);
4 extern driver_t* DriverManagerGetDriver(driver_id_t driver_id);
5 extern void DriverManagerDestruct(void);

```

¹Die Verwendung von *malloc* ist hier nicht nötig und könnte durch eine nicht dynamische Allokierung ersetzt werden.

Listing 5: Allgemeine Schnittstelle des DriverManagers

```
1 static driver_t* drivers[MAX_DRIVER];
2
3 void DriverManagerInit(void)
4 {
5     // LED Driver
6     driver_t* led = malloc(sizeof(driver_t));
7     led->init = &LEDInit;
8     led->open = &LEDOpen;
9     led->close = &LEDClose;
10    led->read = &LEDRead;
11    led->write = &LEDWrite;
12    led->iocctl = &LEDIoctl;
13    drivers[DRIVER_ID_LED] = led;
14 }
15
16 driver_t* DriverManagerGetDriver(driver_id_t driver_id)
17 {
18     return drivers[driver_id];
19 }
20
21 void DriverManagerDestruct(void)
22 {
23     int i;
24     for (i = 0; i < MAX_DRIVER; i++) {
25         if (drivers[i] != NULL) {
26             free(drivers[i]);
27             drivers[i] = NULL;
28         }
29     }
30 }
```

Listing 6: Implementierung der DriverManager Schnittstelle für den LED Treiber

6 Prozessverwaltung

Als Prozessverwaltung wird hauptsächlich das Verwalten von Prozessen durch das Betriebssystem verstanden (Vgl. <http://www.lowlevel.eu/wiki/Prozessverwaltung>). Jeder Prozess besitzt eine eindeutige Identifikation (PID), durch welche dieser vom System angesprochen werden kann.

6.1 Prozesszustände

Jeder Prozess besitzt zu einem bestimmten Zeitpunkt einen fix definierten Zustand, d.h. es können keine Inkonsistenzen auftreten. Abbildung 2 zeigt die verschiedenen Zustände eines Prozesses sowie die jeweilig erlaubten Übergänge zu einem anderen Zustand auf.

TODO!!!

Abbildung 2: Erlaubte Prozesszustände und Prozessübergänge

Im folgenden wird eine detaillierte Erklärung zu den einzelnen Zuständen aus Abbildung 2 gegeben.

Ready

Der Zustand ready tritt ein, wenn ein Prozess bereit wäre um ausgeführt zu werden.

Running

Ein Prozess weist diesen Zustand auf, wenn er gerade ausgeführt wird. Es gibt immer nur einen running Prozess zu einem bestimmten Zeitpunkt.

Blocked

XXX

Sleeping

XXX

Free

XXX

Es gibt unterschiedliche Zustandsübergänge, welche im Betriebssystem erlaubt sind. Tabelle 4 stellt die verschiedenen Übergänge mit einem dazu passenden Beispiel dar.

Ausgangszustand	Nächster Zustand	Beispiel
Ready	Running	XXX
Running	Blocked	XXX
Running	XXX	XXX
XXX	XXX	XXX

Tabelle 4: Erlaubte Zustandsübergänge mit Beispiel

6.2 Scheduler Eigenschaften

Der Scheduler weist eine Zeitscheibe von $10ms$ auf, d.h. jeder Prozess hat $10ms$ bevor er gewechselt wird. Sollte ein anderer Prozess zur Verfügung stehen wird dieser genommen ansonsten bekommt der gleicher Prozesse erneut eine Zeitscheibe von $10ms$. Diese Zeitscheibendauer wurde aufgrund mehrerer Aspekte gewählt: eine zu große Zeitscheibe $> 100ms$ würde merkbaren Verzögerungen im Betriebssystem führen, bei einer zu kleinen Zeitscheibe $< 1ms$ würde die benötigte Zeit für einen Wechsel im Vergleich zu lange dauern. Durchgeführte Performanztests sind im Kapitel XXX aufgeführt.

Das verwendete Schedulingverfahren ist Round Robin. Bei der Verwendung eines Verfahrens mit Prioritäten hätte der Fall mit einem hoch priorisierten Prozesse beachtet werden müssen. Ein Beispiel dazu: Es gibt drei Prioritäten (hoch, mittel und niedrig). Die Konsole wird als hoch eingestuft alle anderen Prozesse sind niedriger priorisiert. Wie bekommt nun ein mittel/niedrig priorisierter Prozess eine Zeitscheibe?

6.3 Vorgehen bei der Prozessverwaltung

Das Vorgehen bei der Prozessverwaltung wird im Sequenzdiagramm von Figure ?? dargestellt. Ein Client übergibt dem ProcessManager die Aufgabe einen Prozess zu erzeugen. Dieser delegiert das Erzeugen des Prozesses an den Scheduler weiter. Hierbei ist zu beachten, dass die Metadaten vom Prozess nicht weitergegeben werden. Der Scheduler speichert sich diesen neuen Prozess in seiner Prozesstabelle ab. Das MemoryManagement dient zum Allokieren von benötigtem Speicherplatz für den neuen Prozess. Der erzeugte Prozess wird an den ProcessManager zurückgegeben, wobei dieser noch MetaInformationen beifügt (z.B. den Namen des Prozesses). Dem Client wird am Ende mitgeteilt, ob das Erzeugen erfolgreich war. Ein alternativer Rückgabeparameter wäre die PID, wobei hier darauf zu achten ist, dass im Fehlerfall eine ungültige PID zurückgeliefert wird.

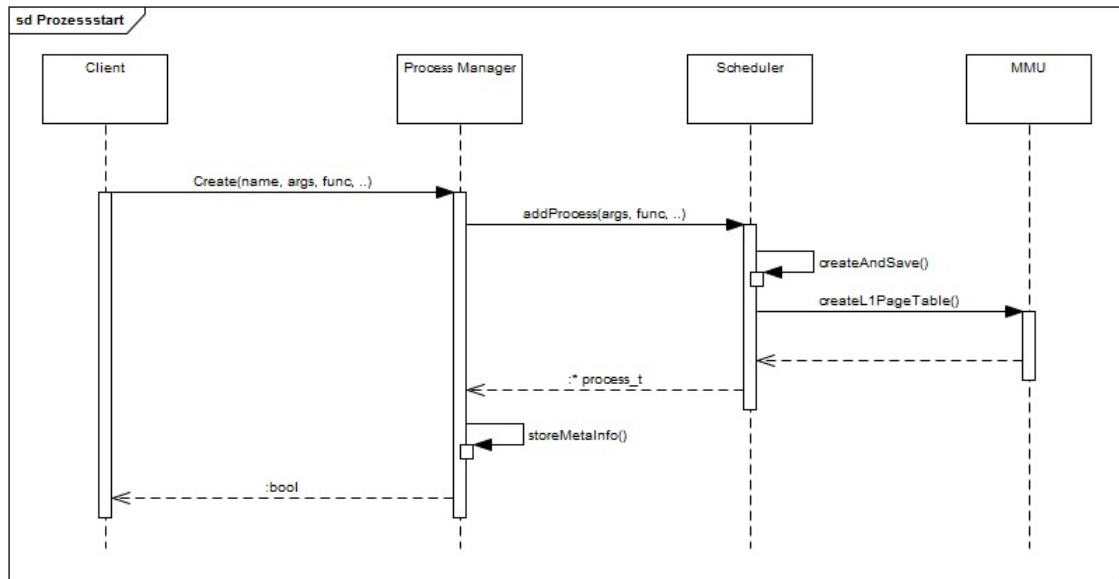


Abbildung 3: Sequenzdiagramm der Prozessverwaltung

7 Virtuelle Speicherverwaltung

Bei der virtuellen Speicherverwaltung erfolgt die Umwandlung von vom ARM Prozessor generierten, virtuellen Adressen in physikalische Adressen durch die Memory Management Unit (MMU). Dieses Kapitel enthält die Beschreibung des Designs und der Implementierung der virtuellen Speicherverwaltung des Betriebssystems sowie der Einstellungen der MMU.

7.1 Grundlegende Funktionsweise

Die Virtual Memory System Architecture for ARMv7 (VMSAv7) definiert zwei unabhängige Formate für translation tables [?, S. B3-1318]:

- *Short-descriptor format:*
 - zweistufige Seitentabelle
 - 32-bit Deskriptoren (PTE)
 - 32-bit virtuelle Eingangsadresse
 - bis zu 40-bit große physikalische Ausgangsadresse
- *Long-descriptor format:*
 - dreistufige Seitentabelle
 - 64-bit Deskriptoren (PTE)
 - verwendet *Large Physical Address Extension* (LPAE)
 - bis zu 40-bit große virtuelle Eingangsadresse
 - bis zu 40-bit große physikalische Ausgangsadresse

Um die Anforderungen an das Betriebssystem zu erfüllen, reicht das zweistufige Seitentablensystem vollkommen aus. Tabelle 5 fasst die wichtigsten gegebenen Eigenschaften unter Verwendung des Short-descriptor format zusammen.

Eigenschaft	Beschreibung
Virtueller Speicher	4 GB
Größe eines Page Table Entry (PTE)	4 Byte
Einträge L1 Page Table	4096
Einträge L2 Page Table	256
Speicherbedarf L1 Page Table	4 Byte * 4096 = 16kB
Speicherbedarf L2 Page Table	4 Byte * 256 = 1kB
Unterstützte Pagegrößen:	<i>small page</i> (4 kB), <i>large page</i> (64 kB)
Unterstützte Sectiongrößen:	<i>section</i> (1 MB), <i>supersection</i> (16 MB)

Tabelle 5: Eigenschaften der virtuellen Speicherverwaltung der ARMv7-Architektur

Generiert die ARM CPU einen Speicherzugriff, wird von der MMU ein Suchlauf durchgeführt. Dieser Suchlauf wird *translation table lookup* genannt. Dabei wird zuerst im Translation Lookaside Buffer (TLB) nachgesehen, ob einer der 64 Einträge des TLB die zur virtuellen Adresse korrespondierende physikalische Adresse enthält. Ist dies der Fall (so genannter *TLB hit*), wird der Suchlauf an dieser Stelle erfolgreich beendet.

Ist die angeforderte virtuelle Adresse nicht im TLB enthalten (TLB miss), wird ein page table walk durchgeführt. Das Funktionsprinzip des zweistufigen Seitentabellensystems zeigt Abbildung 4. Aus einem der zwei Seitentabellenregister wird die Basisadresse der darin zuvor abgelegten L1-Seitentabelle geholt. Das Format der PTE bestimmt dann, um welchen Typ von Verweis es sich handelt. Seitentabellen und ihre Einträge werden im nachfolgenden Abschnitt 7.3 genauer beschrieben.

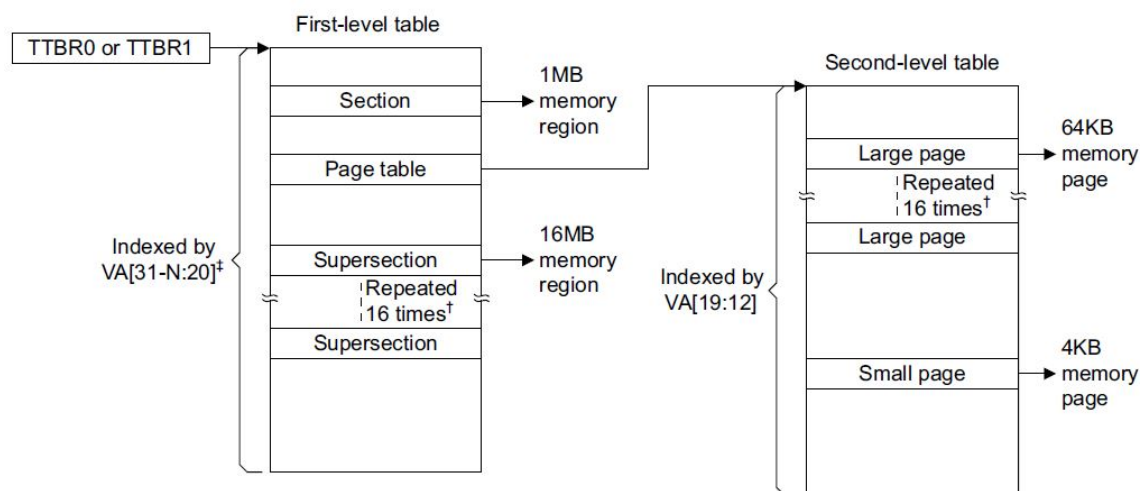


Abbildung 4: Zweistufiges Seitentabellensystem [?, S. B3-1325]

7.1.1 Data Abort Handler

DATA ABORT HANDLER BESCHREIBEN

7.2 Umwandlung virtueller Adressen zu physikalische Adressen

Der genaue Vorgang der Umwandlung einer vom ARM Prozessor erzeugten virtuellen Adresse in eine physikalische Speicheradresse zeigen die nachfolgenden beiden Abbildungen. Abbildung 5 zeigt die Umwandlung einer virtuellen Adresse in die physikalische Adresse einer 1 MB Section ohne Verwendung einer L2-Seitentabelle, Abbildung 6 diejenige einer virtuellen Adresse in ein 4 kB page frame unter Verwendung einer L2-Seitentabelle. Die Umwandlung wird vollständig durch die Prozessor-Hardware durchgeführt.

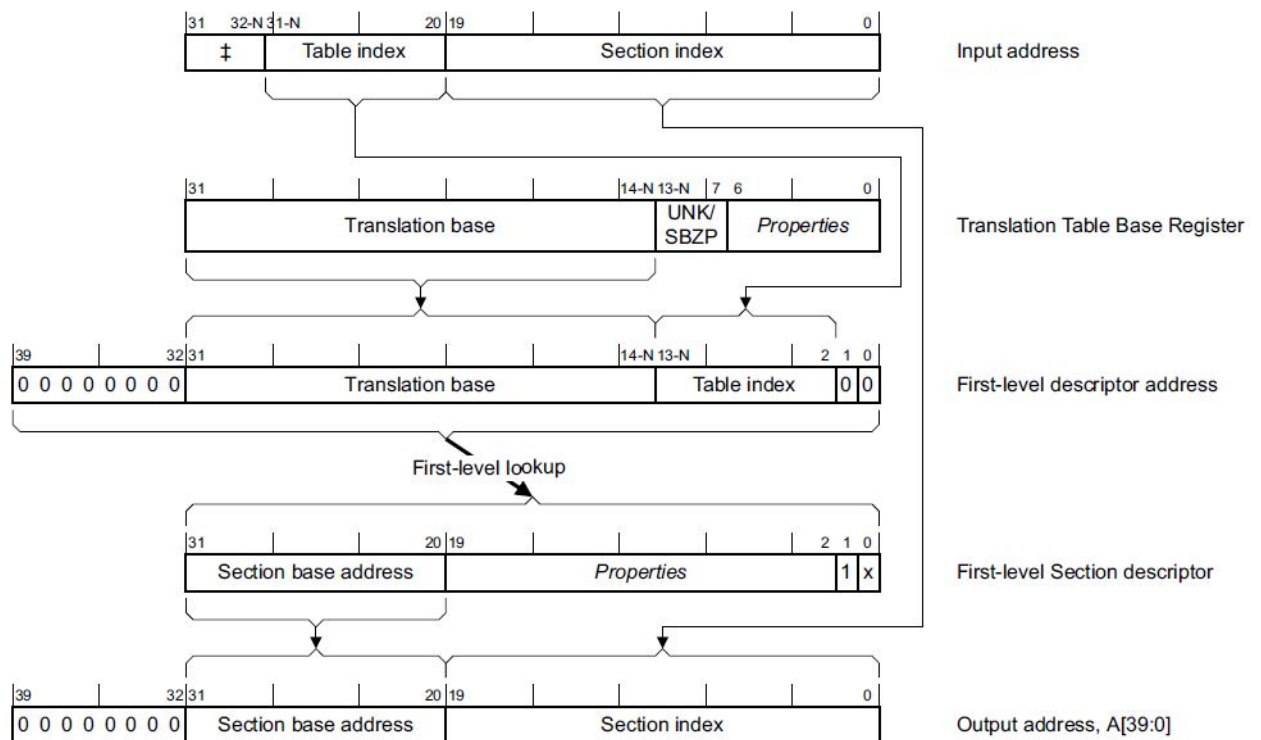


Abbildung 5: 1 MB Section Translation durch die ARM CPU [?, S. B3-1335]

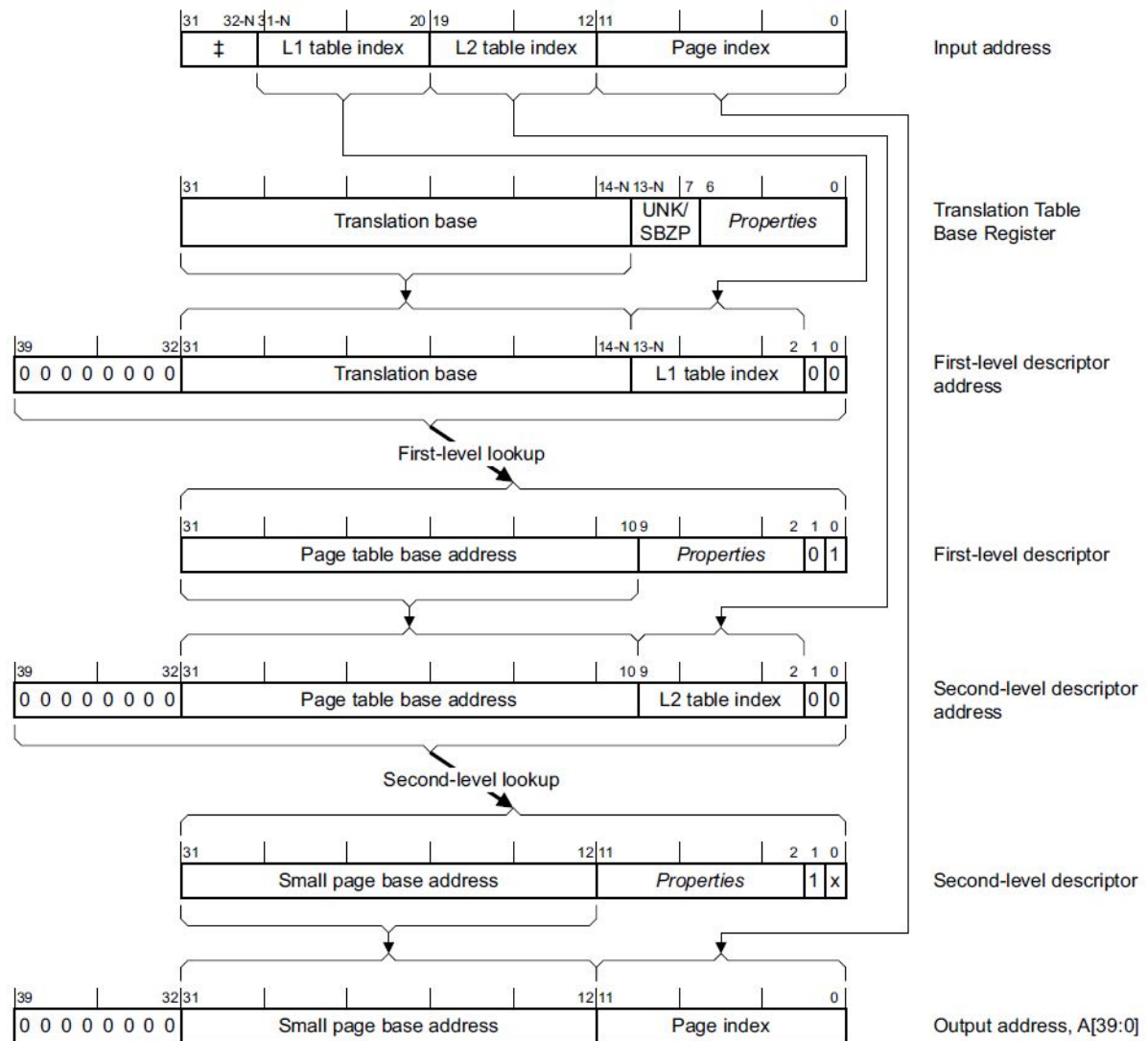


Abbildung 6: Small Page Translation durch die ARM CPU [?, S. B3-1337]

7.3 Seitentabellen und Seitentabelleneinträge

Der verwendete ARM Prozessor verfügt über zwei Register (Translation Table Base Register (TTBR), *TTBR0* und *TTBR1*), welche Startadressen von Seitentabellen enthalten [?, S. B3-1320]. Ihre Formate sind nahezu identisch und in den Abbildungen 7 und 8 zu sehen. Diese Register übernehmen im Betriebssystem die folgende Funktion:

- **TTBR0:** Wird für prozessspezifische Adressen verwendet. Jeder Prozess enthält bei seiner Initialisierung eine eigene L1-Seitentabelle. Bei einem Kontextwechsel erhält das TTBR0 eine Referenz auf L1-Seitentabelle des neuen Kontextes/Prozesses.

- TTBR1: Wird für das Betriebssystem selbst und für memory-mapped I/O verwendet. Diese ändern sich bei einem Kontextwechsel nicht.

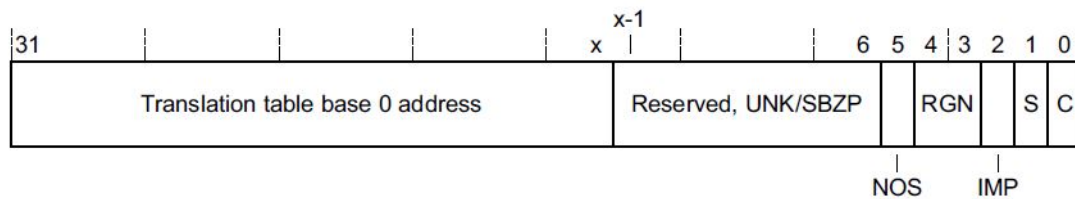


Abbildung 7: TTBR0 Format [?, S. B4-1726]

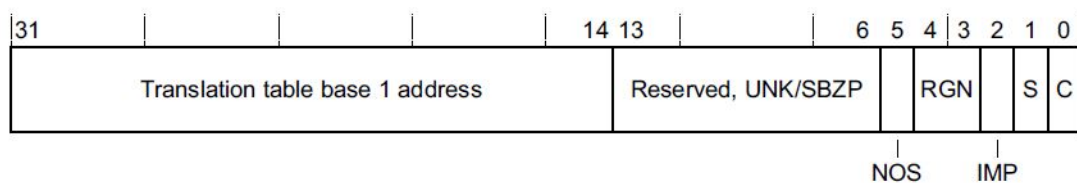


Abbildung 8: TTBR1 Format [?, S. B4-1730]

Das Beschreiben der Seitentabellenregister erfolgt, wie bei nahezu jeder MMU-Funktionalität, mittels Assemblerbefehlen, die auf die CP15 Coprozessor Register zugreifen.

Beim Füllen der Seitentabellen sind vorgegebene Formate für die beiden Typen von Deskriptoren unbedingt zu beachten. Die Abbildungen 9 und 10 fassen die Formate für first-level und second-level Deskriptoren zusammen. Beiden Deskriptortypen gleich ist die vorgeschriebene Länge von 32 Bit.

First-level Deskriptoren

Die First-Level Deskriptortypen werden auf folgende Weise verwendet:

- sections für die Master Page Table (MPT) (siehe Abschnitt 7.4)
- page table für L1-Seitentabellen von Prozessen (siehe Abschnitt 7.4)

Für die Erstellung von first-level Deskriptoren wurde eine Struktur erstellt, welche in Listing 7 aufgeführt ist. Diese Struktur und jene des second-level Deskriptors wird bei den nachfolgenden Erläuterungen zur MMU benötigt.

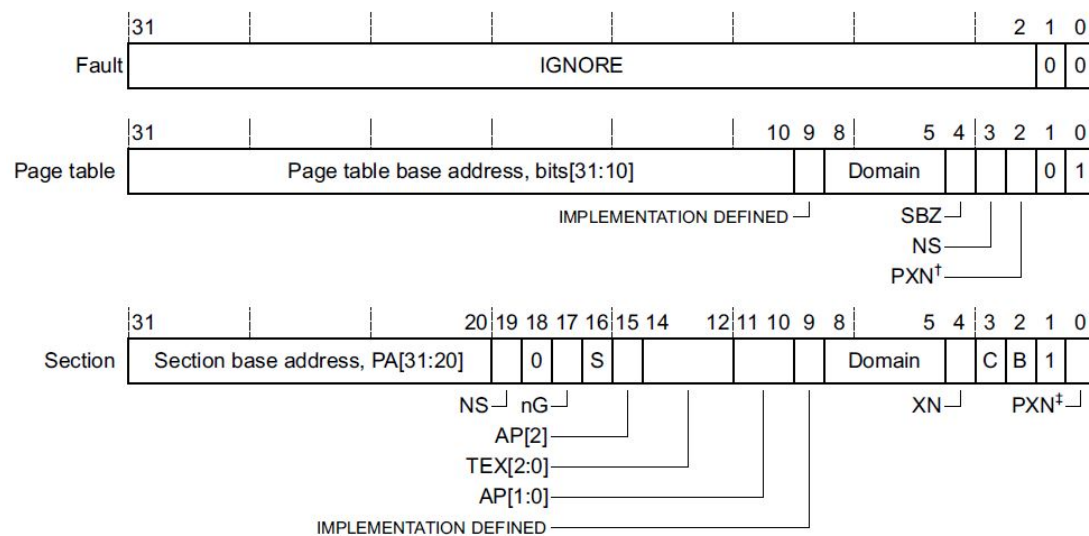


Abbildung 9: First-Level Deskriptorformate [?, S. B3-1326]

```

1 typedef struct
2 {
3     unsigned int sectionBaseAddress;
4     unsigned int accessPermission : 2;
5     unsigned int domain : 4;
6     unsigned int cachedBuffered : 2;
7     unsigned int descriptorType : 2;
8 }
9 firstLevelDescriptor_t;

```

Listing 7: Struktur für first-level Deskriptoren

Second-level Deskriptoren

In der Speicherverwaltung des Betriebssystems werden ausschließlich small pages verwendet. Ausschlaggebende Gründe, warum small pages den Vorzug gegenüber large pages erhielten, sind die folgenden:

- small pages müssen nur einmal in die L2-Seitentabelle eingetragen werden, large pages hingegen 16 mal
- L1- und L2-Seitentabellen, die 16 kB bzw. 1 kB Speicher benötigen, belegen bei ihrer Erzeugung nur vier volle page frames bzw. ein page frame physikalischen Speichers zu einem Viertel. Dadurch wird die Speicherfragmentierung verglichen mit large pages stark verringert

Die Zusammensetzung der Struktur für second-level Deskriptoren ist in Listing 8 dargestellt.

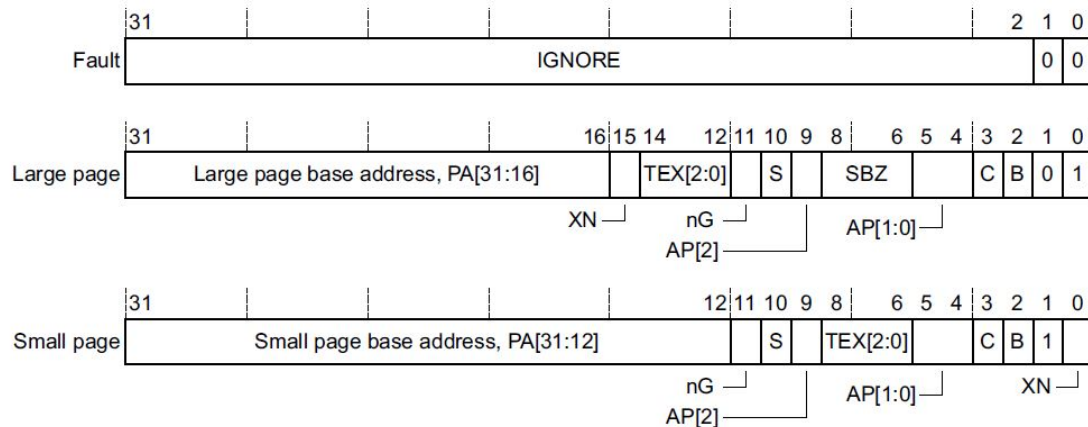


Abbildung 10: Second-Level Deskriptorformate [?, S. B3-1327]

```

1 typedef struct
2 {
3     unsigned int pageBaseAddress;
4     unsigned int accessPermission : 2;
5     unsigned int cachedBuffered : 2;
6     unsigned int descriptorType : 2;
7 } secondLevelDescriptor_t;

```

Listing 8: Struktur für second-level Deskriptoren

7.4 Aufteilung des virtuellen Speichers und Mapping

Die Speicherverwaltung des Betriebssystems kann Abbildung 11 entnommen werden. Die rechte Seite stellt das physikalische Speichermapping dar und wurde dem Datenblatt des ARM [?, S. 155] entnommen. Die linke Seite zeigt die Aufteilung des virtuellen Speichers.

Organisiert ist der virtuelle Speicher in Speicherregionen. Eine zusätzliche Aufteilung betrifft die Zuständigkeitsbereiche für die Seitentabellenregister TTBR0 und TTBR1. Der ARM Cortex-A8 bietet die Möglichkeit, den virtuellen Speicher in einen *Prozessbereich* und einen *Kernelbereich* aufzuteilen. Der Prozessbereich enthält dabei alle virtuellen Adressen, die für Prozesse zugänglich sind. Der Kernelbereich enthält Komponenten, die sich bei Prozesswechseln nicht ändern. Dazu zählen das Betriebssystem selbst sowie die memory-mapped I/O.

Die Einstellungen zur Aufteilung des virtuellen Speichers werden im TTBCR (Translation Table Base Control Register) vorgenommen. Die möglichen Aufteilungsbereiche finden sich in Tabelle B3-1, [?, S. B3-1330].

Physikalisch steht 1 GB Speicher für die page frames zur Verfügung. Dieser wird im virtuellen Speicher an die Adressen 0x00000000 bis 0x3FFFFFFF gemapped. Die Komponenten der Ker-

nelregion, die sich bei Prozesswechseln nicht ändern, beginnen bei Adressen ab 0x40000000. Damit ergibt sich eine Aufteilung des virtuellen Speichers, wie sie in Abbildung 11 dargestellt ist, mit der Bereichsgrenze 0x40000000.

Die Adressen ab der Bereichsgrenze bis zu den vollen 4 GB virtuellem Speicher bei der Adresse 0xFFFFFFFF werden in eine so genannte L1 MPT gemapped. Bei der Aktivierung der MMU wird die Adresse dieser master page table in das Register TTBR1 geschrieben. Danach wird TTBR1 während der Laufzeit des Betriebssystems nicht mehr verändert.

Bei der Initialisierung eines Prozesses wird für den Prozess eine L1 page, die den Prozessbereich abdeckt, angelegt. Soll ein Prozess zur Ausführung gebracht werden, muss seine L1 page table in das TTBR0 geschrieben werden. Das TTBR0 muss zur Laufzeit des Betriebssystems bei Kontextwechseln von Prozessen aktualisiert werden.

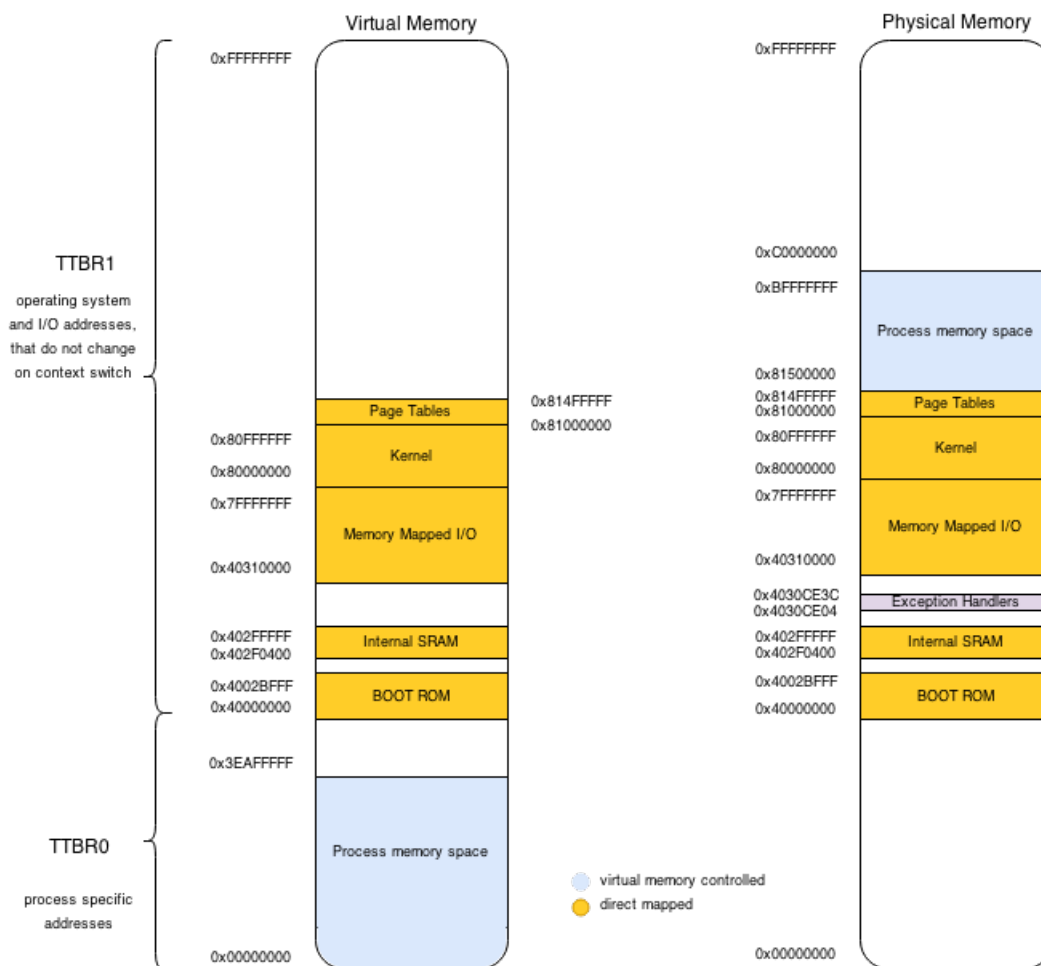


Abbildung 11: Memory Map des Betriebssystems

Eigenschaft	Beschreibung
Größe der Pages	4 kB
Virtueller Speicher für Prozesse	1003 MB
Max. Anzahl von L1 und L2 Page Tables	320 L1 Page Tables oder 1 L1 Page Table + 1276 L2 Page Table
Theoretisch Max. Anzahl von Prozessen	320

Tabelle 6: Eigenschaften der virtuellen Speicherverwaltung des OS

7.4.1 Speicherregionen

Das nachfolgende Listing 9 zeigt die Struktur, mit welcher Regionen im virtuellen Speicher erstellt und verwaltet werden. Sie bieten die Möglichkeit, unterschiedlich große Bereiche des virtuellen Speichers mit denselben Eigenschaften und Zugriffsrechten zu versehen.

Erstellt werden solche Speicherregionen sämtliche in Abbildung 11 gezeigten Bereiche. Sie enthalten die virtuelle Anfangs- und Endadresse der Region sowie Pagegröße und Zugriffsrechte auf die Region. Weiters enthalten sie eine verkettete Liste von Strukturen, die den Status(reserviert oder nicht reserviert) der einzelnen Pages verwaltet.

```

1 typedef struct region
2 {
3     unsigned int startAddress;
4     unsigned int endAddress;
5     unsigned int pageSize;
6     unsigned int accessPermission;
7     unsigned int cacheBufferAttributes;
8     unsigned int reservedPages;
9     pageStatusPointer_t pageStatus;
10 } memoryRegion_t;

```

Listing 9: Struktur für die Verwaltung von Speicherregionen

Zusammengefasst dargestellt sind in Tabelle 7 alle Speicherregionen des Betriebssystems. Ein direktes Mapping bedeutet dabei, dass die virtuelle Adresse der physikalischen entspricht.

Region	Mapping	Größe	Beschreibung
Page Tables	direkt	5 MB	Speicherort für L1 und L2 page tables
Kernel	direkt	16 MB	Speicherort für das Betriebssystem
Memory-Mapped I/O	direkt	1 GB	Peripheriemodule
Exception Handlers	direkt	4 kB	Enthält die Exception vector table
Internal SRAM	direkt	64 kB	Enthält die Exception handler
BOOT ROM	direkt	192 kB	für zukünftige Erweiterungen
Process memory space	virtuell	1 GB	Speicherbereich für Prozesse

Tabelle 7: Angelegte Speicherregionen

7.4.2 Master Page Table

Um das Mapping der MPT verstehen zu können, wird nochmals auf den Adresstranslationsablauf in Abbildung 5 verwiesen. Alle direkt gemappten Regions aus Tabelle 7 werden in die L1 MPT als 1 MB Sections gemapped.

Die Adresse eines Eintrags in der page table setzt sich zusammen aus der Basisadresse der entspreche page table und einem Index. Nach dem setzen der Attribute des page table Eintrags wird durch die Funktion *mmuGetTableIndex* aus den obersten Bits der physikalischen Adresse der Index in der page table berechnet. Der Index muss um 2 bit nach links geschiftet werden, um das Alignment von 4 Byte einzuhalten. Schließlich wird der geschiftete Index noch durch die Datentypgröße von 4 Byte geteilt. Damit wird die korrekte Adresse des zu schreibenden Tabelleneintrags durch Pointerarithmetik ermittelt. An diese Adresse wird nun der Eintrag geschrieben, der zuvor durch die Funktion *mmuCreateL1PageTableEntry* aus der übergebenen first-level Deskriptorstruktur erstellt wurde. Listing 10 zeigt die praktische Ausführung des direkten Mappings in die MPT.

```

1 static void mmuMapDirectRegionToKernelMasterPageTable(memoryRegionPointer_t memoryRegion
    ↳ , pageTablePointer_t table)
2 {
3     unsigned int physicalAddress;
4     firstLevelDescriptor_t pageTableEntry;
5
6     for(physicalAddress = memoryRegion->startAddress; physicalAddress < memoryRegion->
    ↳ endAddress; physicalAddress += 0x100000)
7     {
8         pageTableEntry.sectionBaseAddress = physicalAddress & UPPER_12_BITS_MASK;
9         pageTableEntry.descriptorType     = DESCRIPTOR_TYPE_SECTION;
10        pageTableEntry.cachedBuffered     = WRITE_BACK;
11        pageTableEntry.accessPermission   = AP_FULL_ACCESS;
12        pageTableEntry.domain             = DOMAIN_MANAGER_ACCESS;
13
14        uint32_t tableOffset = mmuGetTableIndex(physicalAddress, INDEX_OF_L1_PAGE_TABLE,
    ↳ TTBR1);
15

```

```

16 // see Format of first-level Descriptor on p. B3-1335 in ARM Architecture Reference
    ↪ Manual ARMv7 edition
17 uint32_t *firstLevelDescriptorAddress = table + (tableOffset << 2)/sizeof(uint32_t);
18 *firstLevelDescriptorAddress = mmuCreateL1PageTableEntry(pageTableEntry);
19 }
20 }

```

Listing 10: Funktion für direktes Mapping in die master page table

7.5 Allokierung der Page Frames

Für die Verwaltung der page frames wurde eine Bitmap verwendet. Abbildung 12 zeigt das Prinzip. Die Bitmap wird durch ein Array der Länge $N/8$ Bytes realisiert. N steht hier für die Anzahl der page frames. Das i -te Bit im n -ten Byte der Bitmap definiert den Verwendungstatus des $(n*8 + i)$ -ten page frame.

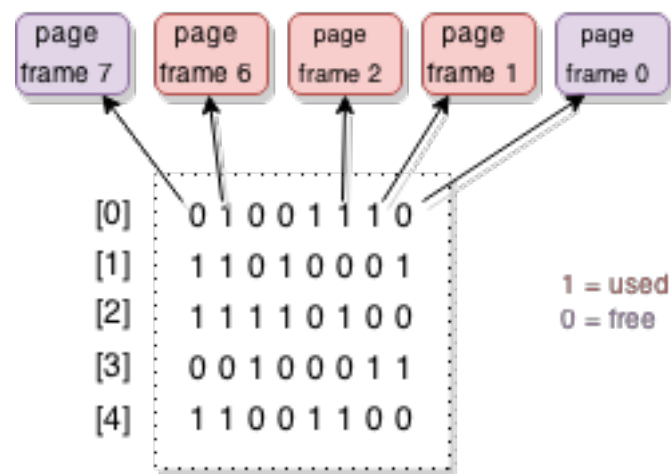


Abbildung 12: Beispiel einer Bitmap zur Verwaltung der Page Frames

7.5.1 Allokation von Page Frames bei Data Abort Exception

7.6 Aktivieren der MMU

Bevor die MMU erfolgreich aktiviert werden kann, muss vorher eine Reihe von Einstellungen gesetzt werden.

Listing 11 zeigt den kompletten Ablauf zur Aktivierung der MMU.

```

1 int MMUInit()
2 {
3     MemoryManagerInit();
4
5     MMUDisable();
6 }

```

```

7 // reserve direct mapped regions so no accidentally reserving of pages can occur
8 MemoryManagerReserveAllDirectMappedRegions();
9
10 // master page table for kernel region must be created statically and before MMU is
    ↳ enabled
11 mmuCreateMasterPageTable(KERNEL_START_ADDRESS, KERNEL_END_ADDRESS);
12 mmuSetKernelMasterPageTable(kernelMasterPageTable);
13 mmuSetProcessPageTable(kernelMasterPageTable);
14
15 // MMU Settings
16 mmuSetTranslationTableSelectionBoundary(BOUNDARY_AT_QUARTER_OF_MEMORY);
17 mmuSetDomainToFullAccess();
18
19 MMUEnable();
20
21 return MMU_OK;
22 }

```

Listing 11: Aktivierung der MMU

7.7 Interaktion der MMU mit Prozessen

Die Schnittstelle der Softwareimplementierung der MMU zeigt Listing 12.

```

1 extern int MMUInit(void);
2 extern int MMUSwitchToProcess(process_t* process);
3 extern int MMUInitProcess(process_t* process);
4 extern void MMUHandleDataAbortException(void);
5 extern int MMUFreeAllPageFramesOfProcess(process_t* process);

```

Listing 12: Softwareschnittstelle der MMU

Die Schnittstellenfunktionen werden auf die folgende Weise verwendet:

MMUInit

Initialisiert die Regionen des virtuellen Speichers und die MMU für die Verwendung. Nach dem Ausführen dieser Funktion ist die MMU eingeschaltet. Bei nach erfolgreichem Ausführen wird als Rückgabewert 1 zurückgeliefert. Diese Funktion wird bei der Initialisierung des Prozess Managers aufgerufen.

MMUSwitchToProcess

Bringt den als Parameter übergebenen Prozess zur Ausführung. Dabei wird der TLB geflusht und die Adresse der L1 page table des Prozesses in das TTBR0 geschrieben.

MMUInitProcess

Erstellt beim Erzeugen eines neuen Prozesses eine L1 page table für diesen Prozess. Die page table wird mit fault entries initialisiert.

MMUHandleDataAbortException

Diese Funktion wird bei jeder Data Abort Exception ausgeführt. Sie wird durch einen in Assembler implementierten Dabt Handler aufgerufen. Die Funktion lädt die virtuelle Adresse, bei deren Zugriff die Data Abort Exception ausgelöst wurde aus dem Data Fault Address Register (DFAR) sowie den Fehlerstatus aus dem Data Fault Status Register (DFSR). Die weitere Vorgehensweise wird in Abhängigkeit vom Fehlerstatus durchgeführt.

MMUFreeAllPageFramesOfProcess

Beim Killen eines Prozesses gibt diese Funktion sämtliche von diesem Prozess belegten page frames in der zur Verwaltung der page frames eingesetzten Bitmap wieder frei.

8 Interprozesskommunikation

Interprozesskommunikation dient zur Kommunikation zwischen verschiedenen Prozessen. Dabei ist entscheidend, dass beiden zu kommunizierenden Prozesse in unterschiedlichen Speicherbereichen bzw. in strikt voneinander getrennten Speicherbereichen sind.

8.1 Aufbau

bla

8.2 IpcManager

Der IpcManager hndelt die Interprozesskommunikation zwischen Prozessen. Listing 13 zeigt die Schnittstelle des Managers.

```
1 extern int IpcManagerRegisterNamespace(char* namespace_name);
2 extern int IpcManagerSendMessage(char* sender_namespace, char* namespace_name, char*
   ↳ message, int len);
3 extern int IpcManagerHasMessage(char* namespace_name);
4 extern int IpcManagerGetNextMessage(char* namespace_name, char* message_buffer, int
   ↳ msg_buf_len, char* sender_namespace, int ns_buf_len);
5 extern int IpcManagerCloseNamespace(char* namespace_name);
6 extern int IpcManagerChannelCount();
7 extern int IpcManagerGetChannel(int index, char* buf, int len);
```

Listing 13: Schnittstelle des IpcManagers

9 System API

Die System API dient als Schnittstelle zum Benutzer bzw. zur Benutzerin. Dabei ist eine saubere Trennung zwischen BenutzerInnen Schnittstelle und Betriebssystem zwingend notwendig.

9.1 Aufbau eines Systemcall Datenpakets

Jedem Systemcall werden Daten mitgegeben, dieses müssen zuvor in eine geeignete Datenstruktur transformiert werden. In Listing 14 ist die gewählte Datenstruktur abgebildet.

```
1 typedef struct {  
2     int callArg;  
3     int callArg2;  
4     int callArg3;  
5     int callArg4;  
6     char* callBuf;  
7     int* returnArg;  
8     char* returnBuf;  
9 } messageArgs_t;
```

Listing 14: Aufbau eines Systemcall Datenpakets

9.2 Vorgehensweise bei einem Systemcall

Das Vorgehen bei einem Systemcall ist in Abbildung 13 ersichtlich.

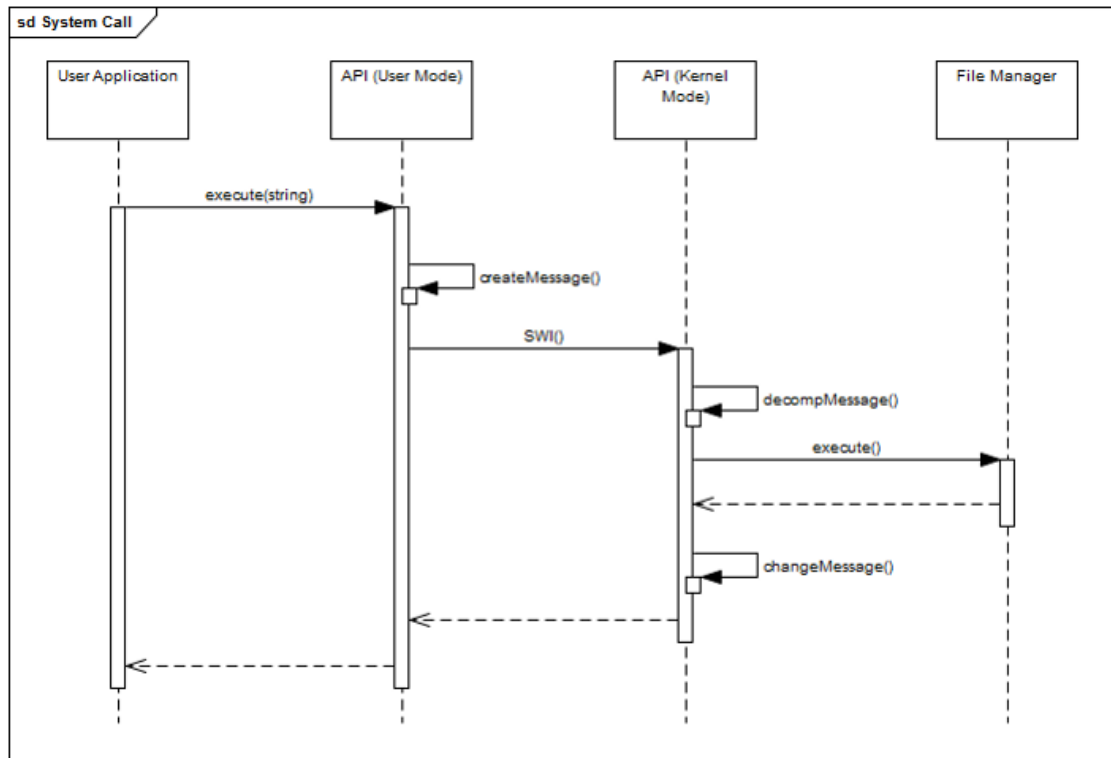


Abbildung 13: Sequenzdiagramm eines Systemcalls

10 BenutzerInnen-Anwendung

Bei der BenutzerInnen-Anwendung handelt es sich um die Ansteuerung eines Moving Heads mittels Digital Multiplex (DMX) Protokoll.

10.1 Grundlegender Aufbau des DMX Protokolls

Es gibt mehrere verschiedene Spezifikationen für das DMX Protokoll. Im folgenden wird eine dieser unterschiedlichen Spezifikationen erläutert und anschließend zu Vergleichszwecken verwendet. Abbildung 14 dient zur Veranschaulichung des DMX-512 Protokolls.

TODO!!!

Abbildung 14: DMX Protokoll

Tabelle 8 beschreibt die einzeln nummerierten Markierungen aus Abbildung 14.

Nummer	Signalname	Min.	Typ.	Max.	Einheit
1	Reset	88.0	88.0	-	μ s
2	Mark zwischen Reset- und Startbyte	8.0	-	1 s	μ s
3	Frame-Zeit	43.12	44.0	44.48	μ s
4	Startbit	3.92	4.0	4.08	μ s
5	LSB (niederwertigstes Datenbit)	3.92	4.0	4.08	μ s
6	MSB (höchstwertigstes Datenbit)	3.92	4.0	4.08	μ s
7	Stopbit	3.92	4.0	4.08	μ s
8	Mark zwischen Frames (Interdigit)	0	0	1.0	s
9	Mark zwischen Paketen	0	0	1.0	s
-	Reset-Reset (Paketabstand)	1094	-	-	μ s

Tabelle 8: Eigenschaften des DMX-512-Protokolls

Die Übertragungsgeschwindigkeit ist bei allen Protokollarten identisch und beträgt 250 kBaud, d.h. jedes Bit hat eine Dauer von 4μ s. Das DMX Protokoll besitzt 512 verschiedene Kanäle, wobei jeder Kanal mithilfe eines Datenbytes gesteuert wird. In Abbildung 14 ist ersichtlich, dass jedes übertragene Datenbyte zusätzlich ein Startbit sowie zwei Stopbits besitzt. Somit ergeben sich für jeden Kanal genau elf Bits.

10.2 Messergebnisse des Implementierten DMX Protokolls

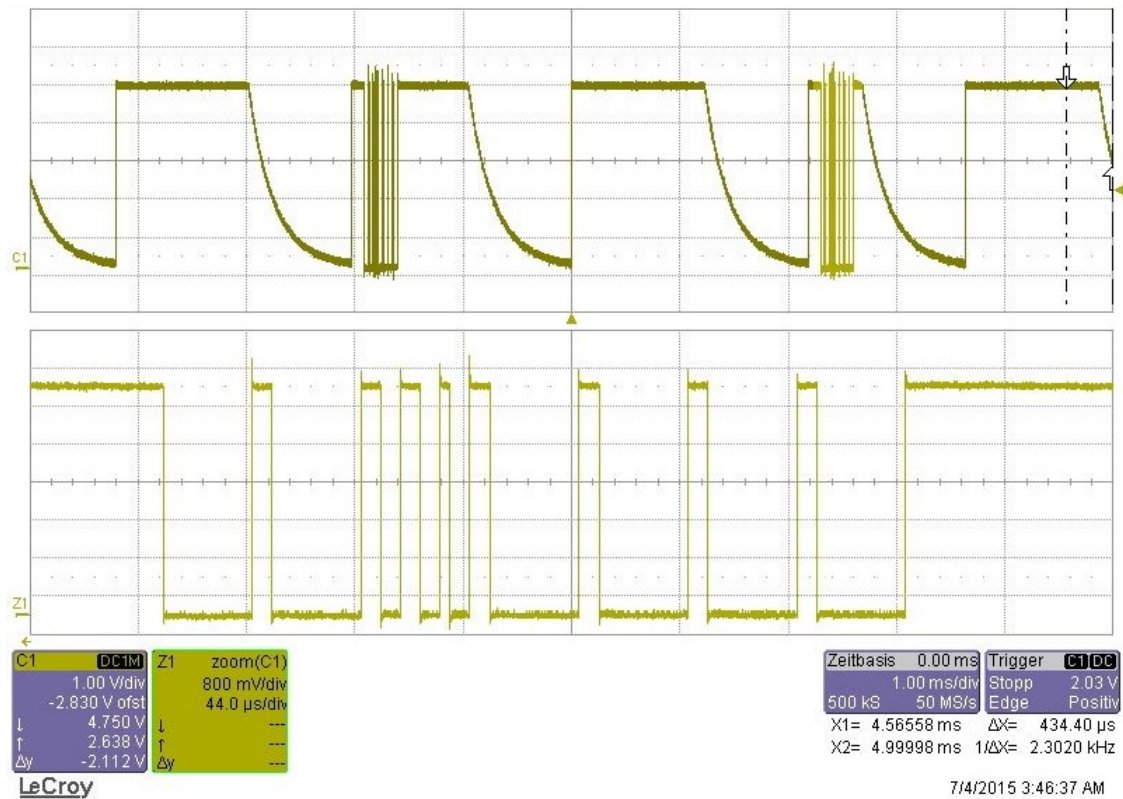


Abbildung 15: DMX Protokoll: Problem fallende Flanke

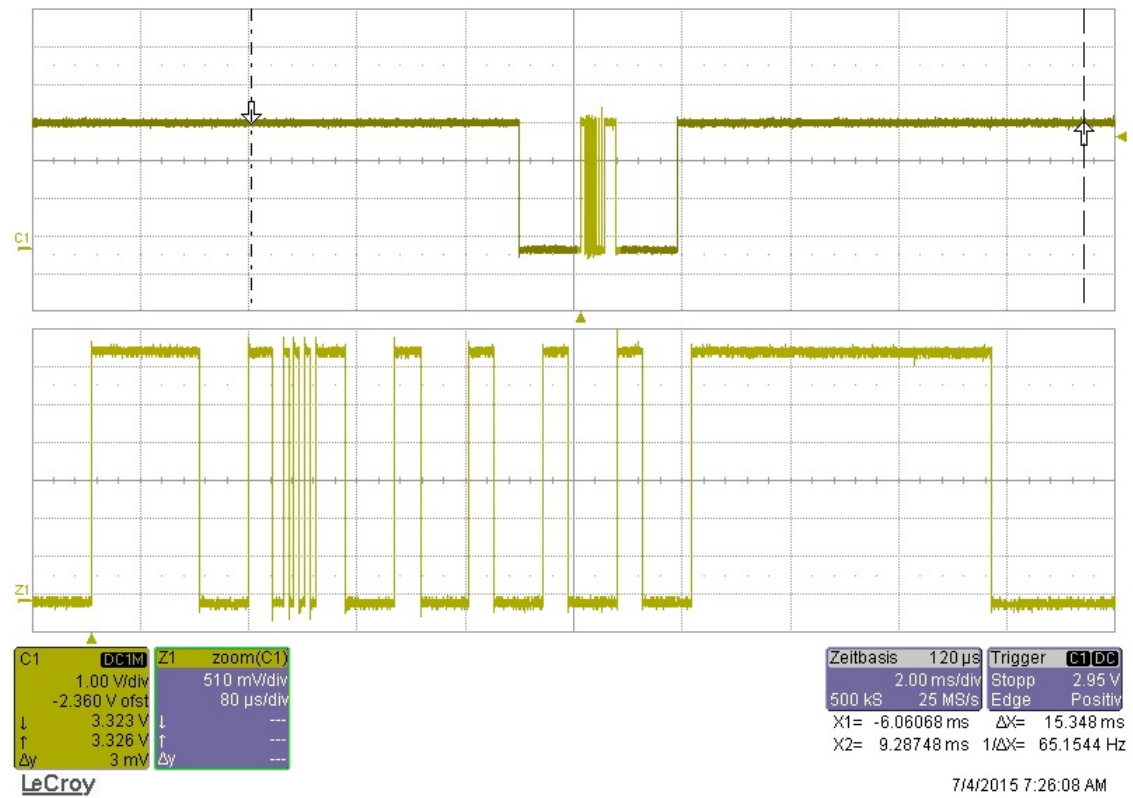


Abbildung 16: DMX Protokoll: Problem Offset Byte

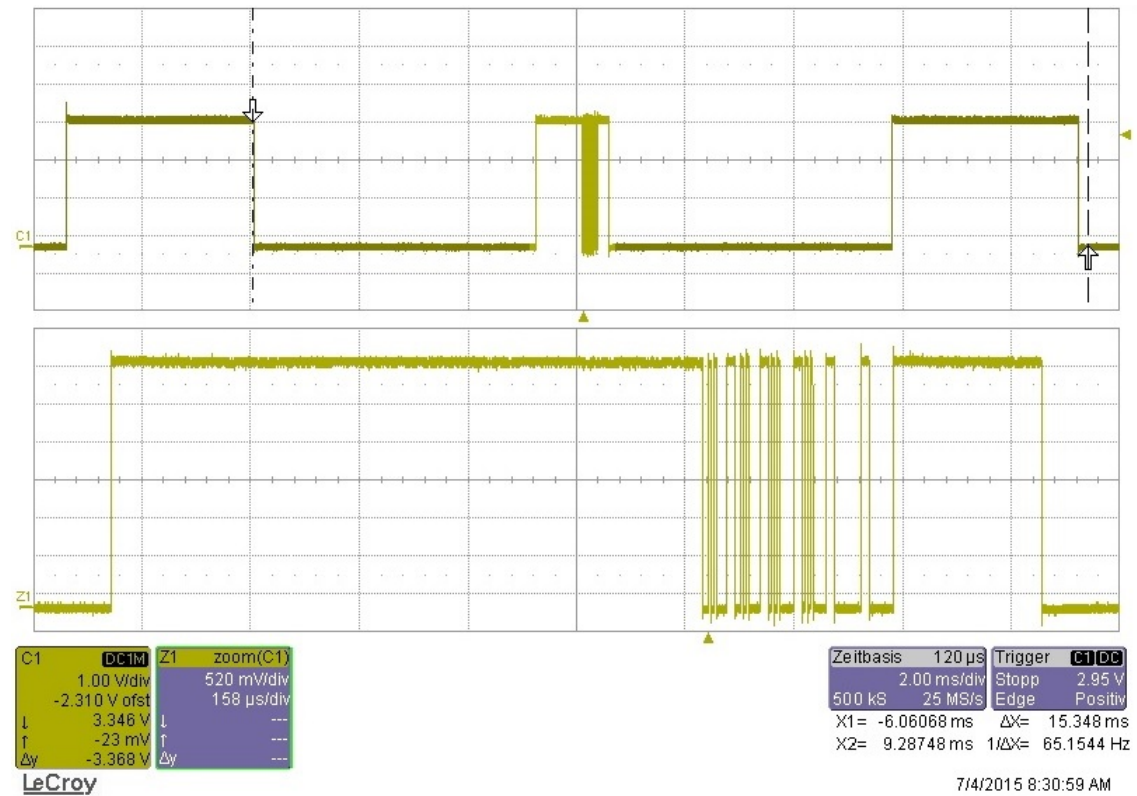


Abbildung 17: Funktionierendes DMX Protokoll

11 Performanz

bla

11.1 Aufbau

bla

12 Zusammenfassung

bla

[?]

[?]

12.1 xxx

bla

13 Ausblick

Dieses Kapitel enthält befasst sich mit Inhalten, welche in diesem Betriebssystem nicht zur Gänze implementiert wurden bzw. noch Verbesserungspotential aufweisen.

13.1 Offene Punkte aus den Anforderungen

Das Betriebssystem schneidet alle Punkte, welche in den Anforderungen erwähnt wurden, zumindest teilweise an.

13.2 Punkte mit Verbesserungspotential

Einige Punkte des Betriebssystem konnten nicht vollständig abgedeckt werden. Diese Punkte mit Verbesserungspotential werden in Tabelle 9 erläutert.

Punkt mit Potential	Beschreibung
XXX	XXX

Tabelle 9: Übersicht der Punkte mit Verbesserungspotential

13.3 Fehlende Punkte für eine praktische Verwendung des Betriebssystems

Das Betriebssystem weist einige wenige Punkte auf, welche noch nicht implementiert wurden, aber für eine praktische Verwendung fehlen. Tabelle 10 zeigt diese Punkte auf.

Fehlender Punkt	Beschreibung
ResourceManager	Dieser Manager ist für die Verwaltung von Ressourcen zuständig. Dazu zählen XXX

Tabelle 10: Übersicht der fehlenden Punkte