



UNIVERSITÉ DE TECHNOLOGIE DE  
COMPIÈGNE

MI11

## Rapport du TP2 Xenomai

*Clément BLANQUET et Rafik CHENNOUF*

Juin 2017

# Sommaire

<b>1</b>	<b>TP2 Xenomai</b>	<b>3</b>
	Exercice : Pathfinder . . . . .	3
1.1	Question 1 . . . . .	3
1.2	Question 2 . . . . .	3
1.3	Question 3 . . . . .	4
1.4	Question 4 . . . . .	4
1.5	Question 5 . . . . .	5
1.6	Question 6 . . . . .	7
1.7	Question 7 . . . . .	7
1.8	Question 8 . . . . .	8
1.9	Question 9 . . . . .	9
1.10	Question 10 . . . . .	9

## Table des figures

1.1	Résultat avec ORDO_BUS . . . . .	5
1.2	Enchaînement avec meilleur cas pour METEO (40ms) . . . . .	6
1.3	Enchaînement avec pire cas pour METEO (60ms) . . . . .	6
1.4	Reset avec le cas extrême pour METEO (60ms) . . . . .	7
1.5	Chronogramme illustrant l'inversion de priorité . . . . .	8
1.6	Résultat avec un mutex . . . . .	9

## TP2 Xenomai

### Exercice : Pathfinder

#### 1.1 Question 1

La fonction *create\_and\_start\_rt\_task* sert, comme son nom l'indique, à créer et lancer une tâche. Elle commence par créer la tâche (avec *rt\_task\_create*), puis lui assigne une période (avec *rt\_task\_set\_periodic*) et enfin la lance (*rt\_task\_start*).

La fonction *rt\_task* permet de simuler l'exécution d'une tâche temps réel en effectuant une attente active d'une durée d'une période grâce à la fonction *busy\_wait*.

Elle permet d'obtenir les informations suivantes :

- à chaque nouvelle période, le nom de la tâche s'affiche
- la priorité de base et la priorité actuelle de la tâche
- à la fin de la période, le nom de la tâche s'affiche avec un "ok" (qui montre la fin de la période)

La structure *task\_descriptor* permet d'obtenir des informations de la tâche en cours, c'est à dire :

- la tâche elle même (de type *RT\_TASK*)
- le pointeur vers la fonction associée
- la période de la tâche
- la durée d'exécution la tâche
- la priorité de la tâche
- si la tâche utilise une ressource ou non

#### 1.2 Question 2

La fonction *rt\_task\_name* sert à obtenir le nom de la tâche en cours grâce à la structure *RT\_TASK\_INFO* et son champ *name*. Cette structure a d'autres champs :

- *bprio* : priorité de base (ne change pas au cours du temps)
- *cprio* : priorité actuelle (peut changer au cours du temps)
- *status* : statut de la tâche
- *relpoint* : temps restant avant la prochaine exécution
- *exectime* : temps d'exécution de la tâche depuis son lancement

- modeswitches : nombre de changements de mode primaire / secondaire
- ctxswitches : nombre de changements de contextes
- pagefaults : nombre de défauts de page

### 1.3 Question 3

Voici notre fonction *busy\_wait* :

```
1 void busy_wait(RTIME time)
2 {
3     static RT_TASK_INFO info;    // info sur la tâche
4     rt_task_inquire(NULL,&info); // initialisation des infos dont
5     exectime
6     RTIME begin = info.exectime; // recuperation du temps d'
7     execution initial (> 0)
8
9     while(info.exectime - begin < time)
10         rt_task_inquire(NULL,&info); // initialisation des infos
11     dont exectime
12 }
```

On commence par acquérir les informations relatives à la tâche grâce à une structure `RT_TASK_INFO` et à la fonction `rt_task_inquire`. La champ *exectime* de cette structure nous permet d'obtenir le temps d'exécution de la tâche depuis son lancement (donc il y a certainement eu plusieurs occurrences). On appelle ce temps *begin*. Ce qu'on veut, c'est simuler le temps d'une exécution de la tâche.

Pour cela, on va, dans une boucle, vérifier la différence entre le temps d'exécution actuel de la tâche (avec le champ *exectime* de `RT_TASK_INFO` mis à jour) et le temps d'exécution de la tâche initial (qu'on a appelé *begin*). Dès que cette différence atteint la durée voulue (durée d'exécution de la tâche donnée en paramètre), on peut sortir de la boucle et de la fonction. De cette façon, on a réalisé une attente active pendant la durée recherchée.

### 1.4 Question 4

On se sert de la fonction `time_since_start` dans la fonction `rt_task` pour avoir un point de repère temporel :

```
rt_printf("doing %s      time : %d\n",rt_task_name(), time_since_start
());
```

Voici le résultat de l'exécution du programme :

```
root@devkit8600-xenomai:~# ./pathfinder
started task ORDO_BUS, period 125ms, duration 25ms, use resource 0
doing ORDO_BUS    time : 125
doing ORDO_BUS ok  time : 150
doing ORDO_BUS    time : 250
doing ORDO_BUS ok  time : 275
doing ORDO_BUS    time : 375
doing ORDO_BUS ok  time : 400
doing ORDO_BUS    time : 500
doing ORDO_BUS ok  time : 525
doing ORDO_BUS    time : 625
doing ORDO_BUS ok  time : 650
doing ORDO_BUS    time : 750
doing ORDO_BUS ok  time : 775
doing ORDO_BUS    time : 875
doing ORDO_BUS ok  time : 900
doing ORDO_BUS    time : 1000
doing ORDO_BUS ok  time : 1025
doing ORDO_BUS    time : 1125
doing ORDO_BUS ok  time : 1150
doing ORDO_BUS    time : 1250
doing ORDO_BUS ok  time : 1275
```

FIGURE 1.1 – Résultat avec ORDO\_BUS

Le timing est bon : 25ms d'exécution et 125ms de période.

## 1.5 Question 5

Pour une bonne coordination des tâches, le sémaphore doit être utilisé comme suit :

- Faire un `sem_p` (-1) dans `acquire_resource` et un `sem_v` (+1) dans `release_resource` sur le sémaphore
- Initialisation du sémaphore à 0 (bloque tout)
- Initialisation de toutes les tâches (et donc toutes les tâches sont bloquées)
- Faire un `sem_v` (+1) sur le sémaphore juste après ces initialisations (ce qui débloquent la tâche la plus prioritaire)

De cette façon, les tâches s'enchaîneront de la bonne manière selon leurs priorités.

```
doing METEO      time : 5226
doing ORDO_BUS   time : 5250
doing ORDO_BUS ok time : 5275
doing RADIO      time : 5275
doing RADIO ok   time : 5300
doing CAMERA     time : 5300
doing CAMERA ok  time : 5325
doing METEO ok   time : 5341
doing DISTRIB_DONNEES time : 5341
doing DISTRIB_DONNEES ok time : 5366
doing PILOTAGE   time : 5366
doing ORDO_BUS   time : 5375
doing ORDO_BUS ok time : 5400
doing PILOTAGE ok time : 5400
doing DISTRIB_DONNEES time : 5400
doing DISTRIB_DONNEES ok time : 5425
doing ORDO_BUS   time : 5500
doing ORDO_BUS ok time : 5525
```

FIGURE 1.2 – Enchaînement avec meilleur cas pour METEO (40ms)

```
doing METEO      time : 5226
doing ORDO_BUS   time : 5250
doing ORDO_BUS ok time : 5275
doing RADIO      time : 5275
doing RADIO ok   time : 5300
doing CAMERA     time : 5300
doing CAMERA ok  time : 5325
doing METEO ok   time : 5361
doing DISTRIB_DONNEES time : 5361
doing ORDO_BUS   time : 5375
doing ORDO_BUS ok time : 5400
doing DISTRIB_DONNEES ok time : 5411
doing PILOTAGE   time : 5411
doing PILOTAGE ok time : 5436
doing DISTRIB_DONNEES time : 5436
doing DISTRIB_DONNEES ok time : 5461
doing ORDO_BUS   time : 5500
doing ORDO_BUS ok time : 5525
```

FIGURE 1.3 – Enchaînement avec pire cas pour METEO (60ms)

On se rend compte que, lors du meilleur cas pour la tâche METEO (soit 40ms), ORDO\_BUS n'a pas encore terminé sa période et n'est donc pas prêt pour exécution avant le début de la tâche PILOTAGE ou la fin de DISTRIB\_DONNEES. Dans le pire cas pour la tâche METEO (soit 60ms), ORDO\_BUS a atteint sa période et est donc exécuté avant la tâche PILOTAGE et s'intercale entre le début et le fin de l'exécution de DISTRIB\_DONNEES.

## 1.6 Question 6

Pour être sûr qu'entre deux exécutions de `ORDO_BUS`, `DISTRIB_DONNEES` s'est exécutée entièrement, nous pouvons utiliser une seconde sémaphore en mode `S_PRIO` (comme la première) qui vaut 1 avant la création des tâches pour que la tâche `ORDO_BUS` puisse s'exécuter au début. Nous créons ensuite deux nouvelles fonctions `rt_task_ordo_bus` et `rt_task_distrib_donnees` pour remplacer la fonction de base `rt_task`. Dans la fonction `rt_task_distrib_donnees`, lors de l'exécution de la tâche `DISTRIB_DONNEES`, il faut incrémenter la sémaphore pour prévenir la tâche `ORDO_BUS` que la tâche `DISTRIB_DONNEES` est en cours d'exécution. Si la tâche `DISTRIB_DONNEES` est en cours d'exécution et qu'on est en train d'exécuter la tâche `ORDO_BUS` alors il faut lancer un reset et terminer le programme. Pour cela, dans la fonction `rt_task_ordo_bus`, il faut vérifier si une unité du sémaphore est disponible, si c'est le cas alors on exécute la tâche normalement sinon on lance un reset et on termine le programme. Il faut faire attention de ne pas bloquer la tâche `ORDO_BUS` sur le sémaphore car la suite du code doit pouvoir s'exécuter.

## 1.7 Question 7

Nous avons testé notre programme pour le cas extrême du temps d'exécution de `METEO` (60ms) sans terminer notre programme après le reset afin de mieux voir ce qu'il se passe. Voici le résultat obtenu :

```
doing METEO    time : 5226
doing ORDO_BUS time : 5250
doing ORDO_BUS ok time : 5275
doing RADIO    time : 5275
doing RADIO ok time : 5300
doing CAMERA   time : 5300
doing CAMERA ok time : 5325
doing METEO ok  time : 5361
doing DISTRIB_DONNEES time : 5361
RESET

doing ORDO_BUS time : 5375
doing ORDO_BUS ok time : 5400
doing DISTRIB_DONNEES ok time : 5411
doing PILOTAGE time : 5411
```

FIGURE 1.4 – Reset avec le cas extrême pour `METEO` (60ms)



On voit que le reset se place entre le début de la tâche DISTRIB\_DONNEES et le début de la tâche ORDO\_BUS ce qui valide le fonctionnement de la solution.

Cependant, on remarque que lorsque la tâche METEO démarre elle s'empare du sémaphore puis elle est préemptée par la tâche ORDO\_BUS de plus haute priorité. A la fin de la tâche ORDO\_BUS, la tâche DISTRIB\_DONNEES démarre mais elle est bloquée par le sémaphore car c'est la tâche METEO qui le possède. Ensuite, après les exécutions des tâches RADIO et CAMERA, la tâche METEO reprend la main et se termine en libérant le sémaphore ce qui permet à la tâche DISTRIB\_DONNEES de reprendre son exécution avant le Reset. Ceci est problématique car une tâche de plus haute priorité (DISTRIB\_DONNEES) ne peut pas avoir accès au processeur car une tâche de plus faible priorité (METEO) l'utilise. C'est ce qu'on appelle une inversion de priorité. Le chronogramme suivant illustre ce qu'il se passe :

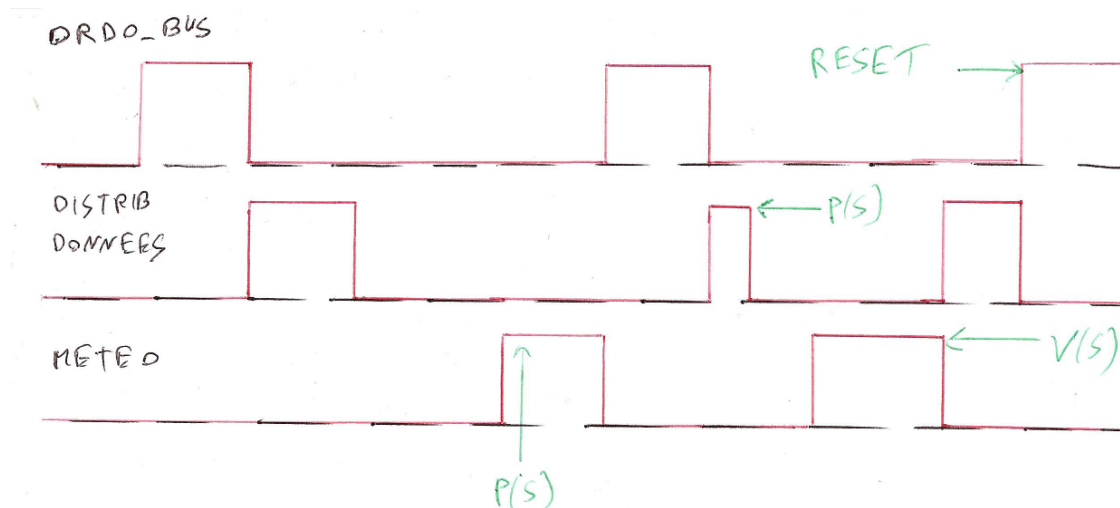


FIGURE 1.5 – Chronogramme illustrant l'inversion de priorité

## 1.8 Question 8

Afin de résoudre ce problème, nous pouvons utiliser un mutex à la place de notre premier sémaphore. En effet, un mutex hérite de la priorité la plus élevée parmi celles de toutes les tâches qui le demandent et une tâche s'exécute avec la priorité la plus élevée parmi celles de tous les mutex qu'il tient.

## 1.9 Question 9

Après lancement du programme, nous obtenons le résultat suivant :

```
Name : ORDO_BUS Base prio : 7 Current prio : 7
doing ORDO_BUS ok time : 10275
Name : METEO Base prio : 1 Current prio : 6
doing METEO ok time : 10275
doing DISTRIB_DONNEES time : 10275
Name : DISTRIB_DONNEES Base prio : 6 Current prio : 6
doing DISTRIB_DONNEES ok time : 10300
```

FIGURE 1.6 – Résultat avec un mutex

On voit bien que la tâche METEO a hérité de la priorité de la tâche DISTRIB\_DONNEES (6) ce qui lui permet de reprendre son exécution normalement et de se terminer. Ensuite la tâche DISTRIB\_DONNEES prend la main et s'exécute. Il n'y a plus du tout d'inversion de priorité.

## 1.10 Question 10

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <stdbool.h>
4 #include <sys/mman.h>
5
6 #include <native/task.h>
7 #include <native/timer.h>
8 #include <native/sem.h>
9 #include <native/mutex.h>
10 #include <rtdk.h>
11
12 #define TASK_MODE T_JOINABLE
13 #define TASK_STKSZ 0
14
15 RTIME init_time;
16 RT_SEM sem;
17 RT_SEM semReset;
18 RT_MUTEX mutex;
19
20
21 typedef struct task_descriptor{
22     RT_TASK task;
23     void (*task_function)(void*);
```

```

25  RTIME period;
    RTIME duration;
    int priority;
27  bool use_resource;
    } task_descriptor;
29
    //////////////////////////////////////
31 char* rt_task_name(void) {
    static RT_TASK_INFO info;
33  rt_task_inquire(NULL,&info);

    return info.name;
    }
37
    //////////////////////////////////////
39 int time_since_start(void) {
    return (rt_timer_read()-init_time)/1000000;
41 }

    //////////////////////////////////////
43 void acquire_resource(void) {
45
    // Version non fonctionnelle avec sémaphore
47  // rt_sem_p (&sem, TM_INFINITE );

    // Version fonctionnelle avec mutex
    rt_mutex_acquire (&mutex, TM_INFINITE);
51 }

    //////////////////////////////////////
53 void release_resource(void) {
55
    // Version non fonctionnelle avec sémaphore
57  // rt_sem_v (&sem);

    // Version fonctionnelle avec mutex
    rt_mutex_release(&mutex);
61 }

    //////////////////////////////////////
63 void busy_wait(RTIME time)
65 {
    static RT_TASK_INFO info;      // Info sur la tâche

67
    // Initialisation des infos dont exectime
69  rt_task_inquire(NULL,&info);

71
    // Recuperation du temps d'execution initial (> 0)
    RTIME begin = info.exectime;

```

```

73
75     while(info.exectime - begin < time)
76     {
77         // Mise à jour des infos dont exectime
78         rt_task_inquire(NULL,&info);
79     }
80 }
81
82 void rt_task(void *cookie) {
83     struct task_descriptor* params=(struct task_descriptor*)cookie;
84
85     rt_printf("started task %s, period %ims, duration %ims, use
86             resource %i\n",rt_task_name(),(int)(params->period/1000000),(int)(
87             params->duration/1000000),params->use_resource);
88
89     while(1) {
90         rt_task_wait_period(NULL);
91         if(params->use_resource) acquire_resource();
92         rt_printf("doing %s      time : %d\n",rt_task_name(),
93             time_since_start());
94         busy_wait(params->duration);
95
96         static RT_TASK_INFO info;      // Info sur la tâche
97         rt_task_inquire(NULL,&info);    // Initialisation des infos
98
99         // Test du mutex avec priorité de base et priorité courrante
100        rt_printf("Name : %s Base prio : %d Current prio : %d\n", info.
101            name, info.bprio, info.cprio);
102
103        rt_printf("doing %s ok      time : %d\n",rt_task_name(),
104            time_since_start());
105        if(params->use_resource) release_resource();
106    }
107 }
108
109 // Fonction de la tâche ORDO_BUS implémentant le RESET
110 void rt_task_ordo_bus(void *cookie) {
111     struct task_descriptor* params=(struct task_descriptor*)cookie;
112
113     rt_printf("started task %s, period %ims, duration %ims, use
114             resource %i\n",rt_task_name(),(int)(params->period/1000000),(int)(
115             params->duration/1000000),params->use_resource);
116
117     while(1) {
118         rt_task_wait_period(NULL);
119         if(params->use_resource) acquire_resource();

```

```

115 // Si la décrémentation n'est pas possible, on ne bloque pas la tâche
117 if(rt_sem_p (&semReset, TM_NONBLOCK ) == -EWOULDBLOCK )
119 {
121     rt_printf("RESET\n\n\n\n\n\n\n\n\n\n\n"); // Affichage du RESET
    exit(-1); // Exit du programme
123 }

125 rt_printf("doing %s      time : %d\n",rt_task_name() ,
time_since_start());
    busy_wait(params->duration);

127 static RT_TASK_INFO info;
    rt_task_inquire(NULL,&info);

129 // Test du mutex avec priorité de base et priorité courante
    rt_printf("Name : %s Base prio : %d Current prio : %d\n", info.
name, info.bprio, info.cprio);

131 rt_printf("doing %s ok      time : %d\n",rt_task_name() ,
time_since_start());
133 if(params->use_resource) release_resource();
135 }

137 // Fonction de la tâche DISTRIB_DONNEES implémentant le RESET
139 void rt_task_distrib_donnees(void *cookie) {

141     struct task_descriptor* params=(struct task_descriptor*)cookie;

143     rt_printf("started task %s, period %ims, duration %ims, use
resource %i\n",rt_task_name() ,(int)(params->period/1000000) ,(int)(
params->duration/1000000),params->use_resource);

145     while(1) {
        rt_task_wait_period(NULL);
147         if(params->use_resource) acquire_resource();
        rt_printf("doing %s      time : %d\n",rt_task_name() ,
time_since_start());
149         busy_wait(params->duration);

151         static RT_TASK_INFO info;
        rt_task_inquire(NULL,&info);

153         // Test du mutex avec priorité de base et priorité courante
        rt_printf("Name : %s Base prio : %d Current prio : %d\n", info.
name, info.bprio, info.cprio);

```

```
157     rt_printf("doing %s ok    time : %d\n",rt_task_name() ,
time_since_start());

159     // Incrémentation du sémaphore pour le RESET
rt_sem_v (&semReset);

161     if(params->use_resource) release_resource();

163

165 }

167 }

169 int create_and_start_rt_task(struct task_descriptor* desc, char* name)
{
171     int status=rt_task_create(&desc->task, name, TASK_STKSZ, desc->
priority, TASK_MODE);
    if(status!=0) {
173         printf("error creating task %s\n", name);
        return status;
175     }

177     status=rt_task_set_periodic(&desc->task, TM_NOW, desc->period);
    if(status!=0) {
179         printf("error setting period on task %s\n", name);
        return status;
181     }

183     status=rt_task_start(&desc->task, desc->task_function, desc);
    if(status!=0) {
185         printf("error starting task %s\n", name);
    }
    return status;
187 }

189

191 int main(void) {
193     /* Avoids memory swapping for this program */
    mlockall(MCL_CURRENT|MCL_FUTURE);

195

197     rt_print_auto_init(1);

199     init_time=rt_timer_read();

201     // Version non fonctionnelle avec sémaphore
    //rt_sem_create (&sem, "sem", 0, S_PRIO);
```

```
203 // Version fonctionnelle avec mutex
205 rt_mutex_create (&mutex, "mutex");
207 // Sémaphore pour le RESET
209 rt_sem_create (&semReset, "semReset", 1, S_PRIO);
211 // Initialisation, création et lancement de la tâche ORDO_BUS
213 task_descriptor* ORDO_BUS_Descriptor = (task_descriptor*)malloc(
    sizeof(task_descriptor));
215 ORDO_BUS_Descriptor->task_function = rt_task_ordo_bus;
217 ORDO_BUS_Descriptor->priority = 7;
219 ORDO_BUS_Descriptor->duration = 25000000;
221 ORDO_BUS_Descriptor->period = 125000000;
223 ORDO_BUS_Descriptor->use_resource = 0;
225
227 create_and_start_rt_task(ORDO_BUS_Descriptor, "ORDO_BUS");
229
231 // Initialisation, création et lancement de la tâche
233 DISTRIB_DONNEES
235 task_descriptor* DISTRIB_DONNEES_Descriptor = (task_descriptor*)
    malloc(sizeof(task_descriptor));
237 DISTRIB_DONNEES_Descriptor->task_function = rt_task_distrib_donnees
    ;
239 DISTRIB_DONNEES_Descriptor->priority = 6;
241 DISTRIB_DONNEES_Descriptor->duration = 25000000;
243 DISTRIB_DONNEES_Descriptor->period = 125000000;
245 DISTRIB_DONNEES_Descriptor->use_resource = 1;
247
249 create_and_start_rt_task(DISTRIB_DONNEES_Descriptor, "
    DISTRIB_DONNEES");
251
253 // Initialisation, création et lancement de la tâche PILOTAGE
255 task_descriptor* PILOTAGE_Descriptor = (task_descriptor*)malloc(
    sizeof(task_descriptor));
257 PILOTAGE_Descriptor->task_function = rt_task;
259 PILOTAGE_Descriptor->priority = 5;
261 PILOTAGE_Descriptor->duration = 25000000;
263 PILOTAGE_Descriptor->period = 250000000;
265 PILOTAGE_Descriptor->use_resource = 1;
267
269 create_and_start_rt_task(PILOTAGE_Descriptor, "PILOTAGE");
271
273 // Initialisation, création et lancement de la tâche RADIO
275 task_descriptor* RADIO_Descriptor = (task_descriptor*)malloc(sizeof
    (task_descriptor));
```

```
245 RADIO_Descriptor->task_function = rt_task;
    RADIO_Descriptor->priority = 4;
247 RADIO_Descriptor->duration = 25000000;
    RADIO_Descriptor->period = 250000000;
249 RADIO_Descriptor->use_resource = 0;

251 create_and_start_rt_task(RADIO_Descriptor, "RADIO");

253
255 // Initialisation, création et lancement de la tâche CAMERA
    task_descriptor* CAMERA_Descriptor = (task_descriptor*)malloc(
        sizeof(task_descriptor));
    CAMERA_Descriptor->task_function = rt_task;
257 CAMERA_Descriptor->priority = 3;
    CAMERA_Descriptor->duration = 25000000;
259 CAMERA_Descriptor->period = 250000000;
    CAMERA_Descriptor->use_resource = 0;

261 create_and_start_rt_task(CAMERA_Descriptor, "CAMERA");

263
265 // Initialisation, création et lancement de la tâche MESURES
    task_descriptor* MESURES_Descriptor = (task_descriptor*)malloc(
        sizeof(task_descriptor));
267 MESURES_Descriptor->task_function = rt_task;
    MESURES_Descriptor->priority = 2;
269 MESURES_Descriptor->duration = 50000000;
    MESURES_Descriptor->period = 500000000;
271 MESURES_Descriptor->use_resource = 1;

273 create_and_start_rt_task(MESURES_Descriptor, "MESURES");

275
277 // Initialisation, création et lancement de la tâche METEO
    task_descriptor* METEO_Descriptor = (task_descriptor*)malloc(sizeof
        (task_descriptor));
    METEO_Descriptor->task_function = rt_task;
279 METEO_Descriptor->priority = 1;
    METEO_Descriptor->duration = 60000000; // 40000000
281 METEO_Descriptor->period = 500000000;
    METEO_Descriptor->use_resource = 1;

283 create_and_start_rt_task(METEO_Descriptor, "METEO");

285
287 // Version non fonctionnelle avec sémaphore
    // rt_sem_v (&sem); // Incrémentation du sémaphore principal

289 getchar();
```



---

```
291 |  return  EXIT_SUCCESS;  
    | }
```

---