سخنرانی :10همزمان MoCهای واکنشی و زمان دار

سید حسین عطارزاده نیاکی

چند اسلاید از ادوارد لی و تام هنزینگر

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

1

بررسی کنید

•CoMهای جریان داده

•قابلیت تجزیه و تحلیل مدل های جریان داده

-برنامه ریزی

-اندازه بافر

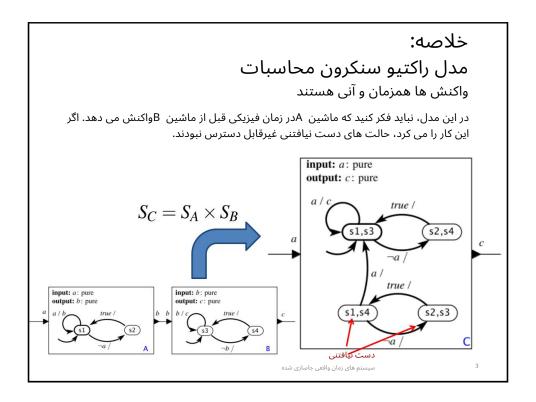
•جریان داده همزمان •انواع دیگر CoMهای Dataflow

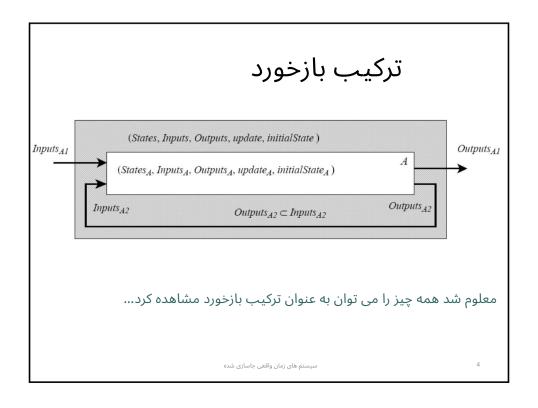
- HSDF

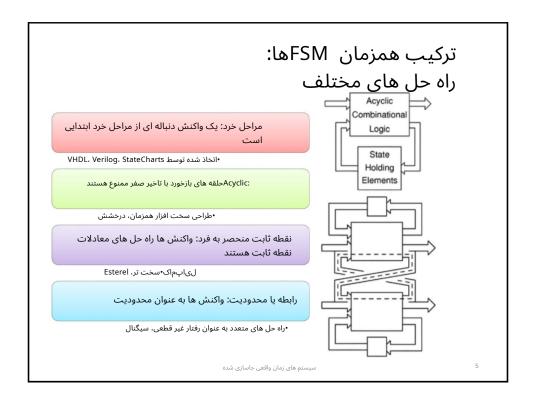
- BDF

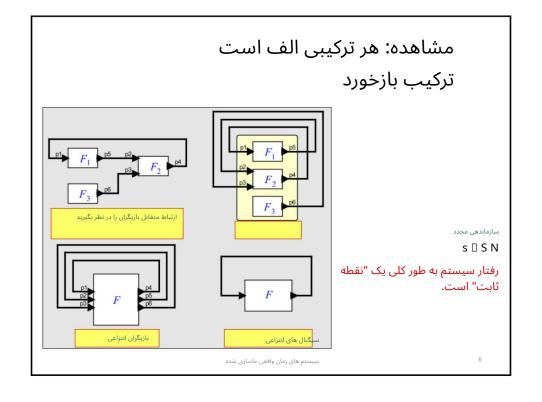
•مقایسه CoMهای جریان داده

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

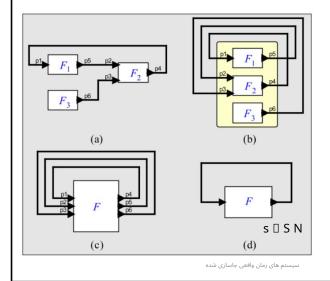












ما به دنبال یک S N □ sهستیم که F(s) = sرا برآورده کند.

چنین sیک نقطه ثابت نامیده

می شود.

ما دوست داریم نقطه ثابت وجود داشته باشد

و منحصر به فرد باشد و ما می خواهیم یک

سازنده

روش برای پیدا کردن آن

رفتار نظام است .

7

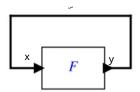
بازخورد خوب شكل گرفته

At the *n*-th reaction, we seek $s(n) \in V_y \cup \{absent\}$ such that

$$s(n) = (f(n))(s(n))$$

There are two potential problems:

- 1. It does not exist.
- 2. It is not unique.

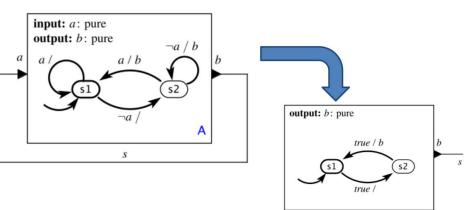


In either case, we call the system **ill formed**. Otherwise, it is **well formed**.

Note that if a state is not reachable, then it is irrelevant to determining whether the machine is well formed.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

نمونه بازخورد خوب شکل گرفته



In state **S1**, we get the unique s(n) = absent.

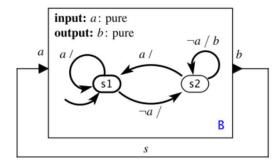
In state **s2**, we get the unique s(n) = present.

Therefore, s alternates between absent and present.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

9

مثال نادرست 1(وجود)



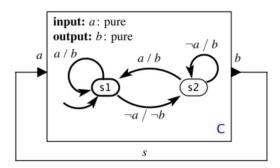
In state \$1, we get the unique s(n) = absent.

In state \$2, there is no fixed point.

Since state **\$2** is reachable, this composition is ill formed.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

مثال نادرست 2(یگانه بودن)

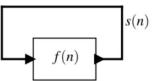


In s1, both s(n) = absent and s(n) = present are fixed points. In state s2, we get the unique s(n) = present. Since state s1 is reachable, this composition is ill formed.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

11

معناشناسی سازنده: سیگنال واحد



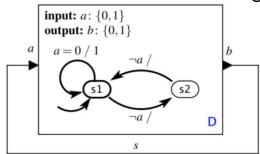
- 1. Start with s(n) unknown.
- 2. Determine as much as you can about (f(n))(s(n)).
- 3. If s(n) becomes known (whether it is present, and if it is not pure, what its value is), then we have a unique fixed point.

A state machine for which this procedure works is said to be **constructive**.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

غیر سازنده به خوبی شکل گرفته است

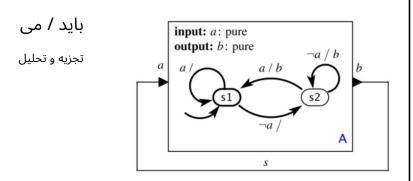
ماشین حالت



In state \$1, if the input is unknown, we cannot immediately tell what the output will be. We have to try all the possible values for the input to determine that in fact s(n) = absent for all n.

For non-constructive machines, we are forced to do **exhaustive search**. This is only possible if the data types are finite, and is only practical if the data types are small.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده



For the above constructive machine, in state \$1, we can immediately determine that the machine *may not* produce an output. Therefore, we can immediately conclude that the output is *absent*, even though the input is unknown.

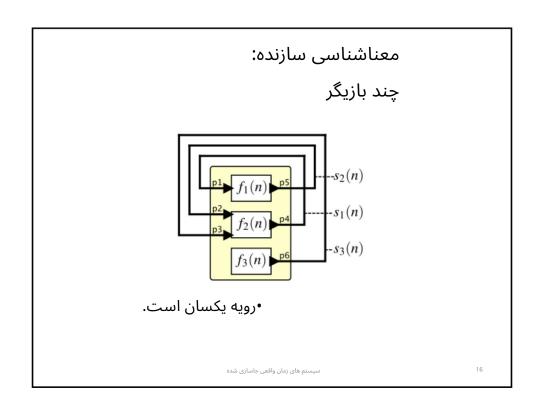
In state **\$2**, we can immediately determine that the machine *must* produce an output, so we can immediately conclude that the output is *present*.

سستم های زمان واقعی حاسازی شده

معناشناسی سازنده: $s_1(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معناشناسی $s_3(n)$ عناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معناشناسی $s_1(n)$ معناشناسی $s_2(n)$ معنا

- 2. Determine as much as you can about $(f(n))(s_1(n), \dots, s_N(n))$.
- 3. Using new information about $s_1(n), \dots, s_N(n)$, repeat step (2) until no information is obtained.
- 4. If $s_1(n), \dots, s_N(n)$ all become known, then we have a unique fixed point and a constructive machine.

A state machine for which this procedure works is said to be constructive.







•ابزارهای مبتنی بر SR MoC در حوزه سیستم های تعبیه شده از نظر ایمنی بسیار موفق بوده است.

• SCADE Suite (جمله ، SCADE Suite (SCADE Suite) SCADE Suite (SCADE Suite) اسیاری از تامین کنندگان SCADE KCG و بسیاری از تامین کنندگان AA380 اصلی آن برای توسعه بیشتر نرم افزارهای حیاتی A340 (A340-500/600 و برای سیستم فرماندهی ثانویه پرواز A340-500/600 استفاده می شود. هواپیما در حال استفاده عملیاتی از اوت



•فرانسوا پیلارسکی، چارچوب مهندسی سیستم -مهندسی مدیر ارشد، سیستم ها و تست های یکپارچه سازی. ایرباس فرانسه



سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

مدل های زمان بندی شده محاسباتی

زمان-باعث شد مدل ها

گسسته-رویداد (DE)مدل ها

پیوسته-مدل های زمان

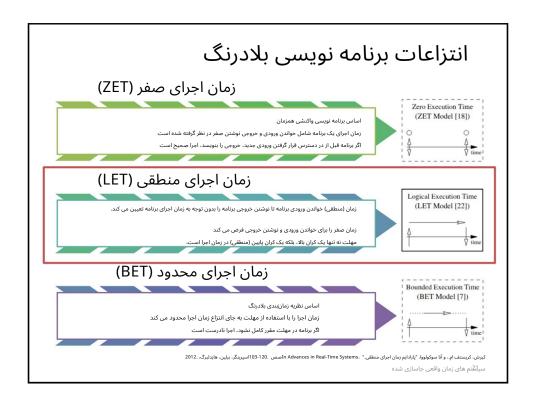
سیستم های زمان واقعی جاسازی شده



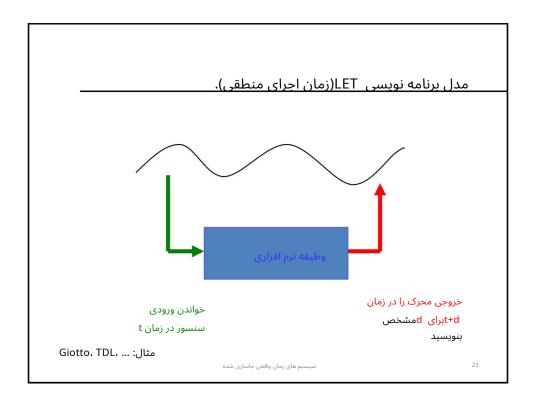
مدلهای فعال در زمان: معماری زمان تریگر

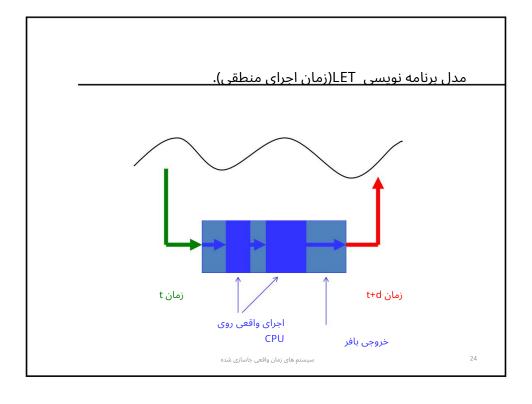
- •به طور دوره ای محاسبات توزیع شده را بر اساس یک ساعت توزیع شده فعال کنید
- •استفاده عملی در طراحی سیستم های اویونیک حیاتی ایمنی و خودرو
 - •بر خلاف ،SR MoCمحاسبات زمان بر است
 - -زمان اجرای منطقی

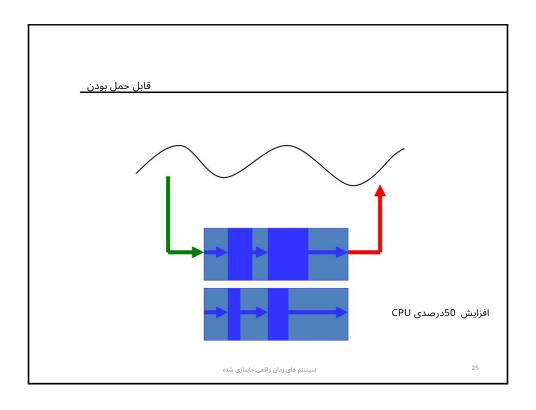
سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

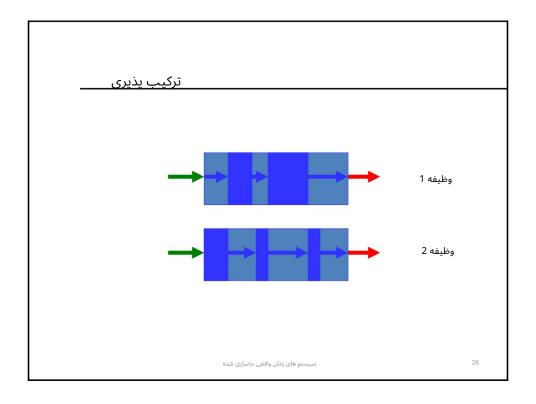


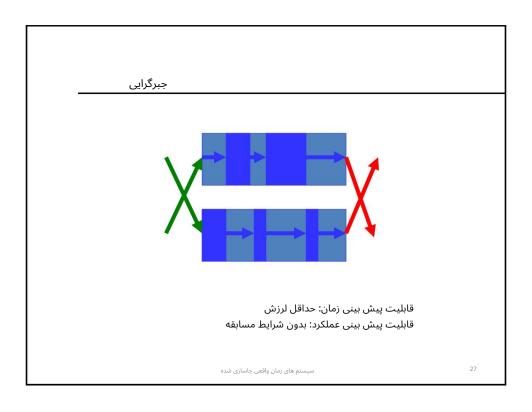


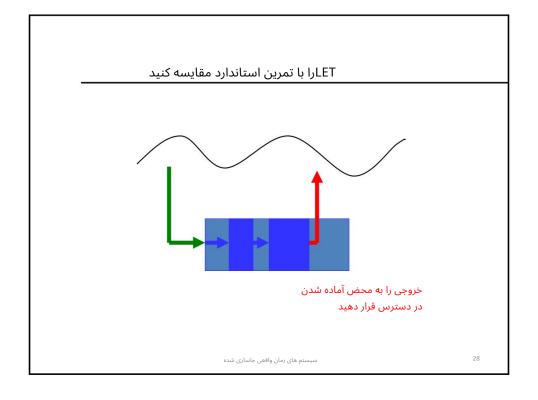


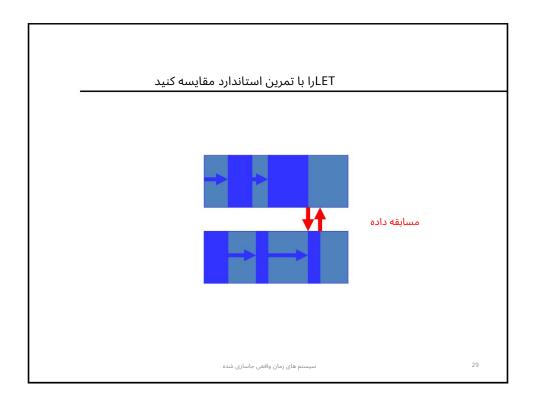


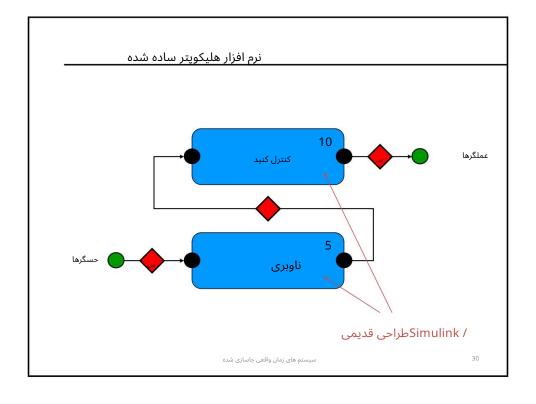


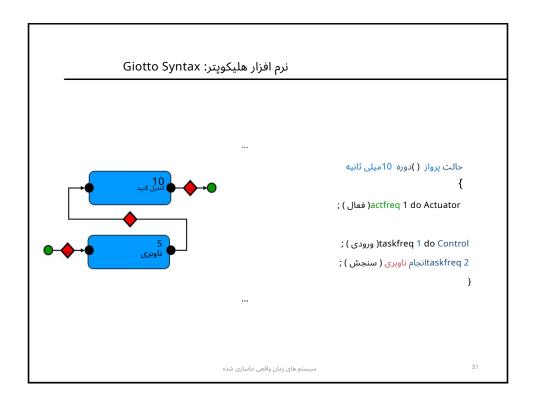


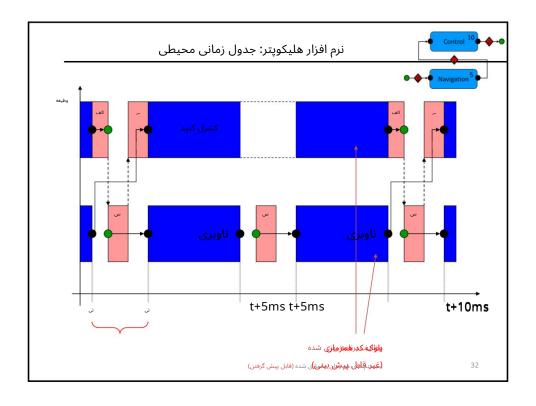












MoCرویداد گسسته

•ده ها سال برای ساخت استفاده شده است شبیه سازی برای کاربردهای مختلف

DEVS • توسعه ماشین های مور است که طول عمر غیر صفر را با هر حالت مرتبط می کند

•در DE رویدادها با مهر زمان وقف می شوند

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

33

MoCرویداد گسسته

•مدل DE شبکه ای از بازیگران است که در آن بازیگران

-به رویدادهای ورودی به ترتیب مهر زمانی واکنش نشان دهید -تولید رویدادهای خروجی به ترتیب مهر زمان

•برای اجرا، از صف رویداد، که لیستی از رویدادها است که بر اساس مهر زمانی مرتب شده اند، استفاده می شود

> -اولین رویداد را در صف رویداد انتخاب کنید و تعیین اینکه کدام بازیگر باید آن رویداد را دریافت کند

-بازیگر واکنش نشان می دهد ("آتش") و می تواند خروجی تولید کند رویدادها (قرار گرفته در صف)

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

سخنرانی بعدی

•پردازنده های جاسازی شده

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

اسلایدهای یدکی

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

تمدید SR MoCبا زمان: Ptides MoC

•تیک های ساعت همزمان را برای رخ دادن در یک زمان در برخی از مدل های زمان تعریف کنید.

سیگنالهای بین بازیگران اکنون شامل رویدادهای مهر زمانی است .

[به لی و ژنگ، "بهره گیری از اصول زبان همزمان برای مدل سازی و طراحی ناهمگن سیستم های جاسازی شده مراجعه کنید."

EMSOFT، 30سيتامبر، 3اكتبر ،2007سالزبورگ، اتريش]

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

37

ریشه های ایده

Using Time Instead of Timeout for Fault-Tolerant Distributed Systems

LESLIE LAMPORT SRI International



A general method is described for implementing a distributed system with any desired degree of faulttolerance. Instead of relying upon explicit timeouts, processes execute a simple clock-driven algorithm. Reliable clock synchronization and a solution to the Byzantine Generals Problem are assumed.

Categories and Subject Descriptors: C.2.4 [Computer-Communications Networks]: Distributed Systems—network operating systems; D.1.3 [Programming Techniques]: Concurrent Programming; D.4.1 [Operating Systems]: Process Management—synchronization; D.4.3 [Operating Systems]: File Systems Management—distributed file systems; D.4.5 [Operating Systems]: Reliability—fault-tolerance; D.4.7 [Operating Systems]: Organization and Design—distributed systems; real-time systems

General Terms: Design, Reliability

Additional Key Words and Phrases: Clocks, transaction commit, timestamps, interactive consistency, Byzantine Generals Problem

تراکنش های ACMروی زبان ها و سیستم های برنامه نویسی، .1984

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

Ptides - A Robust Distributed DE MoC برای برنامه های IoIT

in Proceedings of the 13th IEEE Real-Time and Embedded Technology and Applications Symposium (RTAS 07) , Bellevue, WA, United States.

A Programming Model for Time-Synchronized Distributed Real-Time Systems

Yang Zhao EECS Department UC Berkeley Jie Liu Microsoft Research One Microsoft Way Edward A. Lee EECS Department UC Berkeley

چکیده: مدلهای رویداد گسسته (DE)مشخصات سیستم رسمی هستند که رفتارهای قطعی قابل تحلیل دارند. با استفاده از یک مفهوم جهانی و ثابت از زمان، اجزای IDEز طریق رویدادهای دارای مهر زمانی ارتباط برقرار می کنند. مدلهای DEعمدتاً در مدلسازی و شبیهٔسازی عملکرد استفاده میاشوند، جایی که مهرهای زمانی یک ویژگی مدلسازی هستند که هیچ ارتباطی با زمان واقعی در طول اجرای مدل ندارند. در این مقاله، مدلهای DEرا با قابلیت ربط دادن رویدادهای خاص به زمان فیزیکی گسترش میادهیم.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

39

– Google Spannerیک اختراع مجدد

Spanner: Google's Globally-Distributed Database

گوگل به طور مستقل تکنیک بسیار مشابهی را توسعه داد و آن را در پایگاه های داده توزیع شده به کار

James C. Corbett, Jeffrey Dean, Michael Epstein, Andrew Fikes, Christopher Frost, JJ Furman, Sanjay Ghemawat, Andrey Gubarev, Christopher Heiser, Peter Hochschild, Wilson Hsieh, Sebastian Kanthak, Eugene Kogan, Hongyi Li, Alexander Lloyd, Sergey Melnik, David Mwaura, David Nagle, Sean Quinlan, Rajesh Rao, Lindsay Rolig, Yasushi Saito, Michal Szymaniak, Christopher Taylor, Ruth Wang, Dale Woodford

Google, Inc.

Abstract

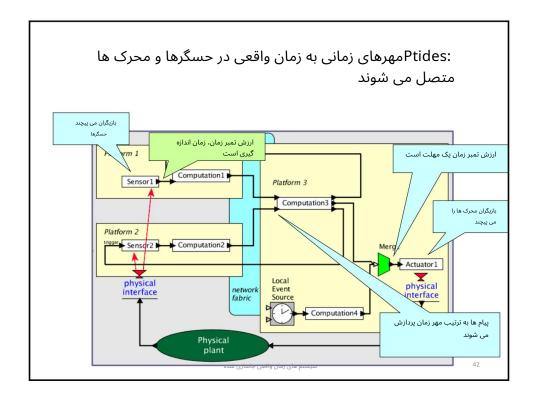
Spanner is Google's scalable, multi-version, globallydistributed, and synchronously-replicated database. It is the first system to distribute data at global scale and support externally-consistent distributed transactions. This paper describes how Spanner is structured, its feature set, the rationale underlying various design decisions, and a novel time API that exposes clock uncertainty. This API and its implementation are critical to supporting external consistency and a variety of powerful features: nonblocking reads in the past, lock-free read-only transactions, and atomic schema changes, across all of Spanner. tency over higher availability, as long as they can survive 1 or 2 datacenter failures.

Spanner's main focus is managing cross-datacenter replicated data, but we have also spent a great deal of time in designing and implementing important database features on top of our distributed-systems infrastructure. Even though many projects happily use Bigtable [9], we have also consistently received complaints from users that Bigtable can be difficult to use for some kinds of applications: those that have complex, evolving schemas, or those that want strong consistency in the presence of wide-area replication. (Similar claims have been made by other authors [371.) Many applications at Google

مجموعه مقالات OSDI 2012

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده





قطعی توزیع شدہ زمان واقعی

حدود را در نظر بگیرید:

•خطای همگام سازی ساعت

•تأخير شبكه

سپس رویدادها به ترتیب مهر زمانی در هر جزء پردازش می شوند. اگر علاوه بر آن فرض کنیم

•محدودیت در زمان اجرا

سپس رویدادها به موقع به محرک ها تحویل داده می شوند.

به http://chess.eecs.berkeley.edu/ptidesمراجعه کنید

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده

43

اینهمه فرضیه؟

ساعت های غیر همگام

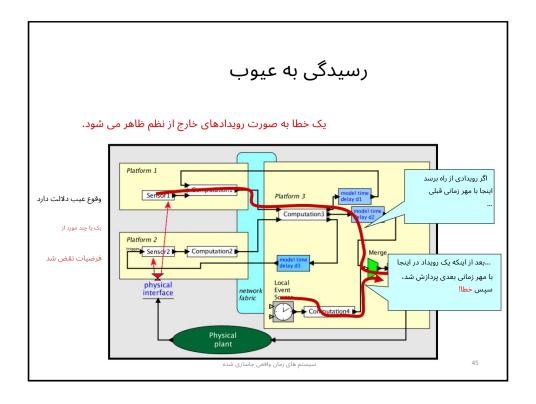
•همه مفروضات با فناوری امروزی قابل دستیابی هستند و به هر حال برای سیستم های بلادرنگ نیازمندی هستند.

•یک مدل Ptidesالزامات را واضح می کند.

•نقض الزامات به عنوان رویدادهای خارج از نظم قابل تشخیص است و می تواند به عنوان خطا در نظر گرفته شود .



سیستم های زمان واقعی جاسازی شده



پتیدها

•همگام سازی ساعت با دقت بالا در همه جا حاضر خواهد شد.

•شبکه ها قادر خواهند بود تاخیرهای محدود را "تضمین" کنند.

•زمان مناسب است.

سیستم های زمان واقعی جاسازی شده