

Operační systémy reálného času



Kurz: Signálové procesory

Autor: Petr Sysel

Lektor: Petr Sysel

Obsah přednášky

Víceúlohové operační systémy

Operační systémy reálného času

Systém DSP/BIOS

- Vlastnosti

- Moduly

- Správa vláken

- Synchronizace vláken

- Modul statistických informací

- Modul časování

- Modul logování běhu programu

Motto:

Chybovat je lidské,
ale něco dokonale
zašmodrchat, k tomu
je potřeba počítač.

Víceúlohové operační systémy

- Snaha o efektivní využití procesorového času,
- program tvořený nekonečnou smyčkou je neefektivní,
- navíc nezaručuje správné časování.

Řešením jsou víceúlohové systémy:

- cooperative multitasking:
 - úloha je povinna předávat řízení jádru,
 - přepnutí je možné pouze se souhlasem úlohy,
- preemptive multitasking:
 - jádro pomocí přerušení od časovače odebírá řízení úloze,
 - přepnutí může provést jádro bez ohledu na úlohu.

Problémy víceúlohových operačních systémů

- Procesy se nesmí ovlivňovat – proces má svůj kontext:
 - každý proces má svou oddělenou paměť,
 - paměť je chráněna před přístupem druhého procesu,
 - kontext uchovává i obsahy registrů a stav procesoru,
- při přepnutí procesu dojde k přepnutí kontextu,
- pro zjednodušení vznikl multithreading:
 - vlákna sdílí paměť,
 - přepínají se pouze obsahy registrů,
 - eventuálně se přepíná zásobník,
- atomické operace – některé operace musí být dokončeny bez přepnutí.

Operační systémy reálného času

- Real Time Operating System (RTOS):
 - minimální zpoždění (latence) reakce na událost,
 - minimální zpoždění při přepínání vláken,
 - minimalizace časových okamžiků, kdy je zakázáno přerušení,
 - preemptivní multitasking,
- soft RTOS – dovoluje drobné odchylky časování,
- hard RTOS – zpoždění je deterministické a vždy stejné:
 - preemptivní plánovač,
 - velký počet nastavitelných priorit vláken,
 - přesné hodiny reálného času.

DSP/BIOS

- Systém vyvíjený firmou Texas Instruments,
- preemptivní multitasking,
- modulární linkovaný staticky,
- abstrakce hardware,
- vstupně/výstupní operace nezávislé na zařízení,
- funkce pro přepínání vláken.

DSP/BIOS

- Moduly pro konfiguraci:
 - globální konfigurace – GBL,
 - konfiguraci paměti – MEM,
- moduly pro monitorování běhu programu:
 - záznam správ – LOG,
 - sledování statistik – STS,
 - správa trasování – TRC,
- moduly pro komunikaci v reálném čase:
 - komunikace typu stream – PIP,
 - komunikaci s hostitelským systémem – HST,
 - přenos dat v reálném čase – RTDX.

DSP/BIOS moduly

- Moduly pro správu vláken:
 - správa hardwarových přerušení – HWI,
 - správa softwarových přerušení – SWI,
 - správa vláken – TSK,
 - správa vláken při nečinnosti – IDL,
 - správa systémových hodin – CLK,
 - správa periodicky volaných funkcí – PRD,
- moduly pro synchronizaci vláken:
 - správa semaforů – SEM,
 - správa zámků zdrojů – LCK,
 - správa datových schránek – MBX,
- další moduly.

Priorita vláken

| | | |
|-----|----|---|
| HWI | 0 | hardwarové přerušení s nejvyšší prioritou – RESET |
| | : | |
| | 15 | hardwarové přerušení s nejnižší prioritou |
| SWI | 14 | softwarové přerušení s nejvyšší prioritou |
| | : | |
| | 0 | softwarové přerušení s nejnižší prioritou |
| TSK | 15 | vlákno s nejvyšší prioritou |
| | : | |
| | 1 | vlákno s nejnižší prioritou |
| IDL | 0 | vlákna na pozadí |

Rozdíl mezi hardwarovým a softwarovým přerušením

| | |
|----------------------|------------------------|
| hardwarové přerušení | softwarové přerušení |
| vyvoláno hardwarem | vyvoláno softwarově |
| okamžitá reakce | může dojít ke zpoždění |

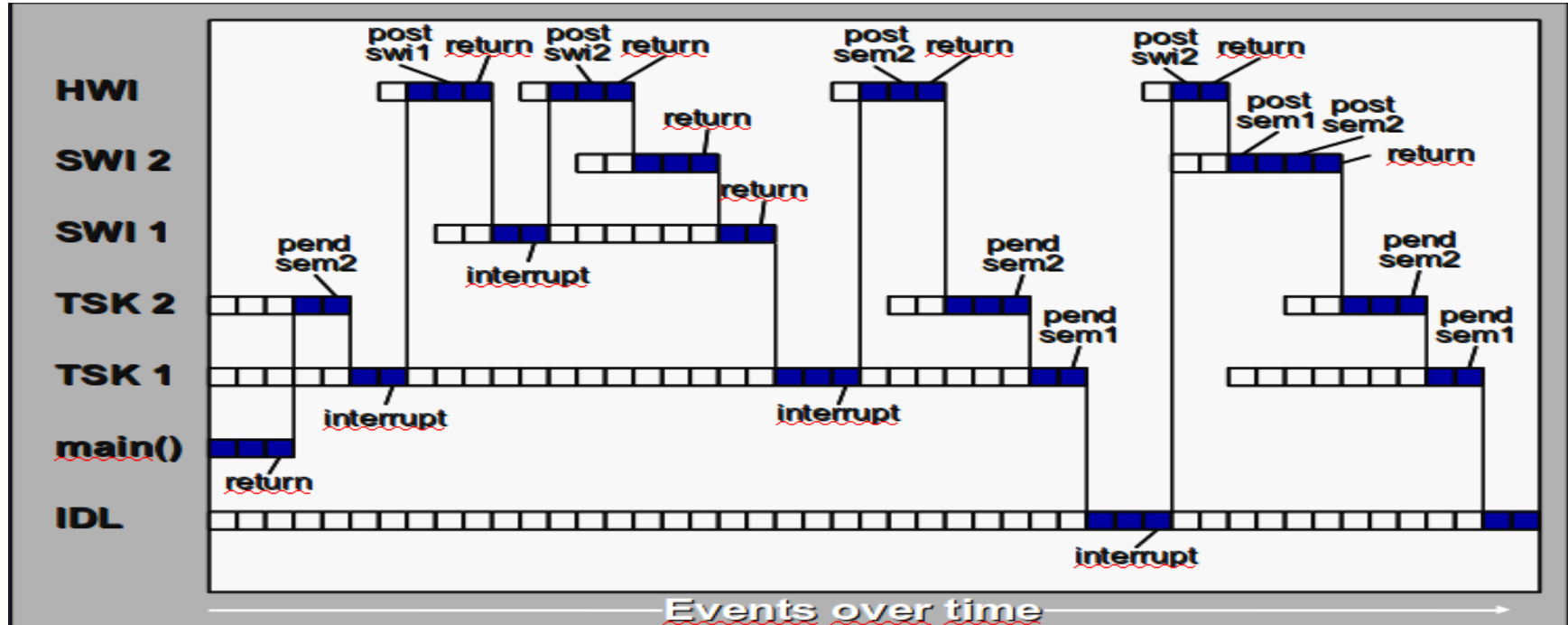
Rozdíl mezi přerušením a vláknem

| přerušení (HWI/SWI) | vlákno (TSK) |
|-----------------------------------|------------------------------|
| nedochází k přepnutí kontextu | dojde k přepnutí kontextu |
| zálohují se pouze měněné registry | zálohují se všechny registry |
| sdílí zásobník | má samostatný zásobník |
| nesmí čekat na událost | může čekat na událost |

Rozdíl mezi vláknem a vláknem na pozadí

- vlákno (TSK):
 - činnosti, které vyžadují čekání na vstupní parametry,
- vlákno na pozadí (IDL):
 - činnosti, které je možné provést kdykoliv,
 - nevyžadují čekání na cokoliv,
 - v podstatě klasická nekonečná smyčka.

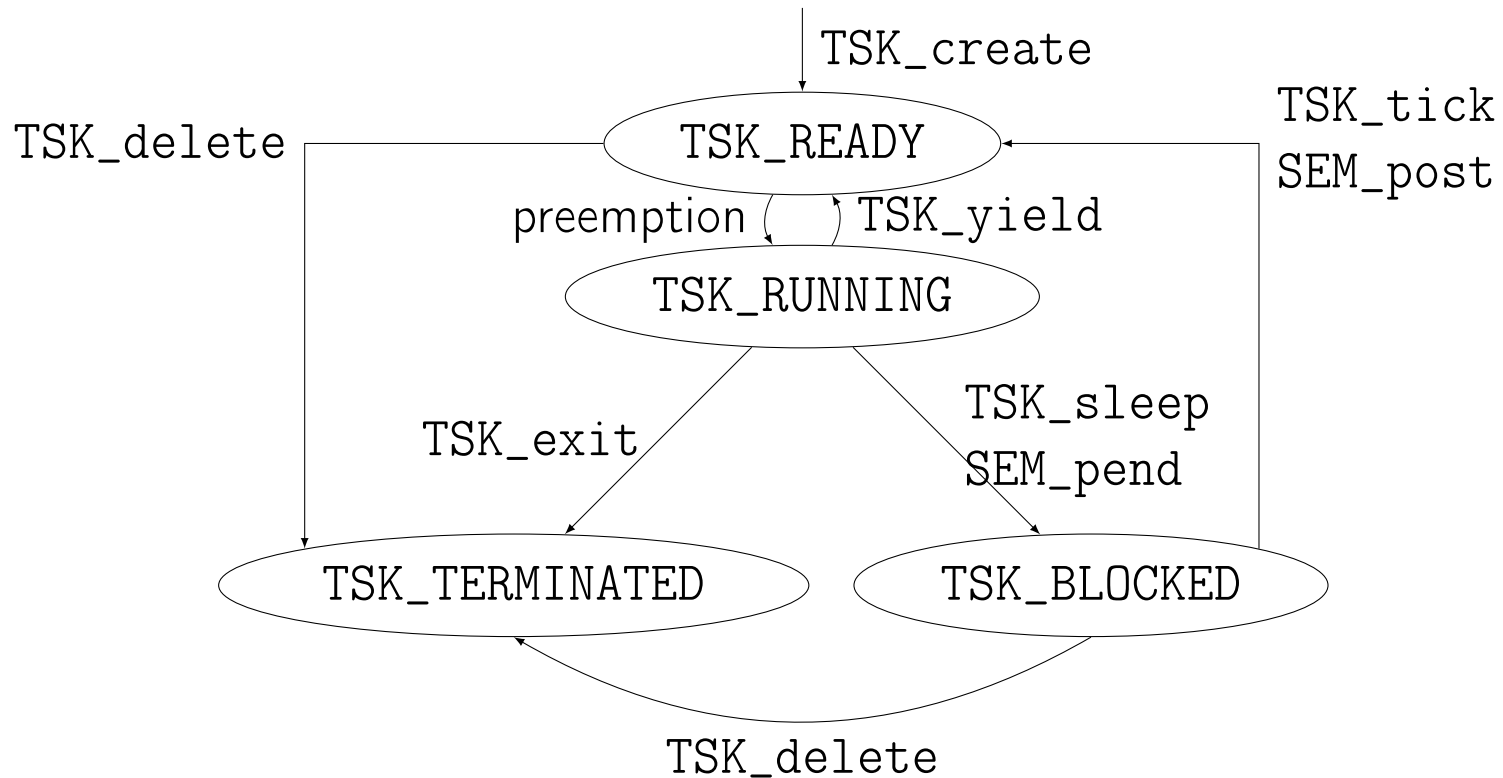
Příklad přepínání vláken



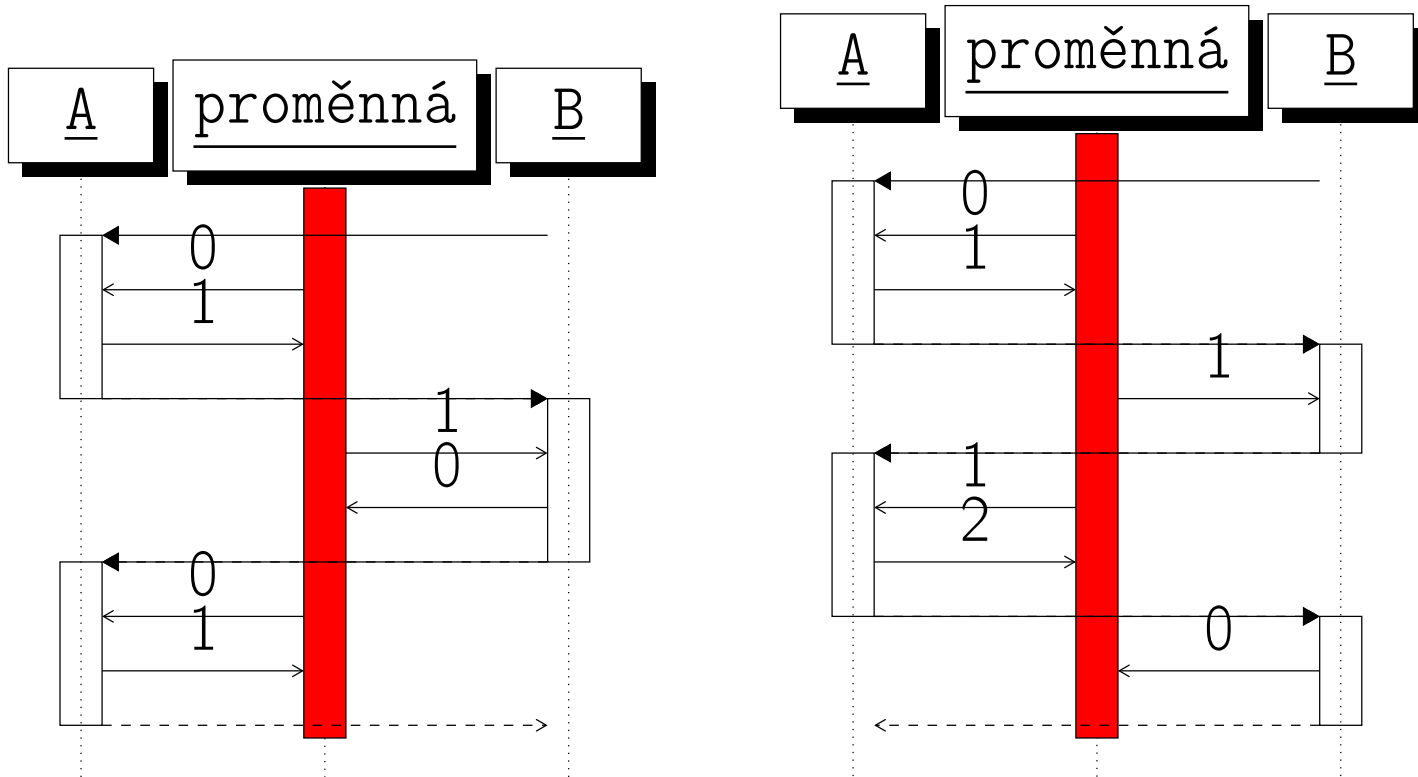
Funkce pro práci s vlákny

| | |
|---------------------------------------|---|
| <code>TSK_yield(void);</code> | předání řízení vláknu se stejnou prioritou |
| <code>TSK_sleep(Uint nticks);</code> | uspání vlákna na <code>nticks</code> period |
| <code>TSK_exit(void);</code> | ukončení vlákna |
| <code>TSK_delete(TSK_Handle);</code> | násilné ukončení vlákna |
| <code>TSK_disable(void);</code> | vypnutí multitaskingu |
| <code>TSK_enable(void);</code> | zapnutí multitaskingu |

Stavy vláken



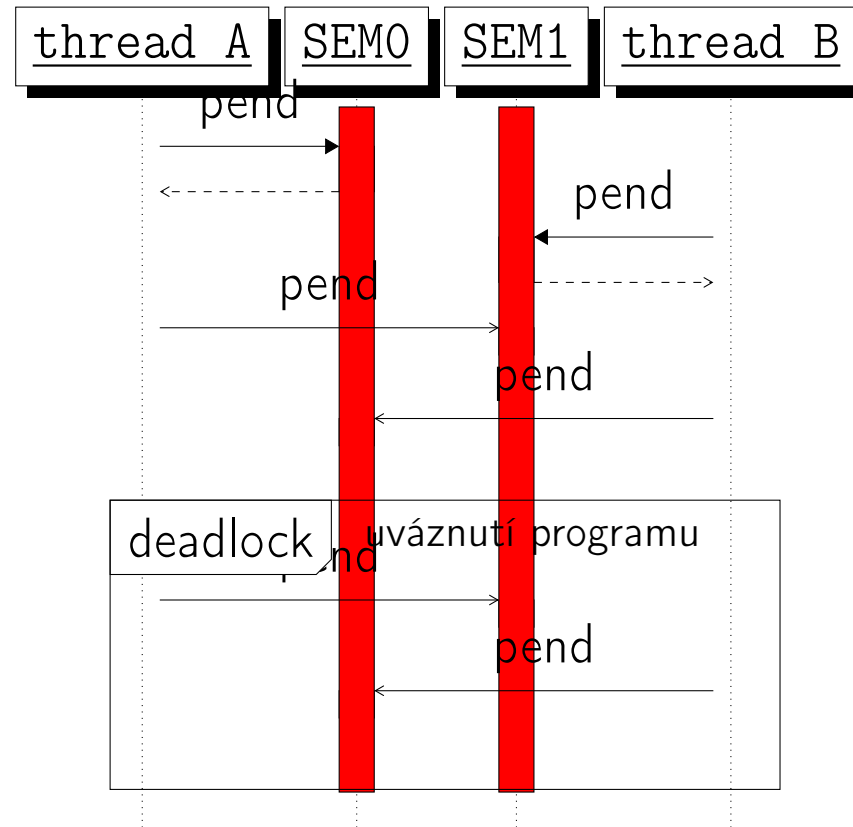
Problém výhradního přístupu



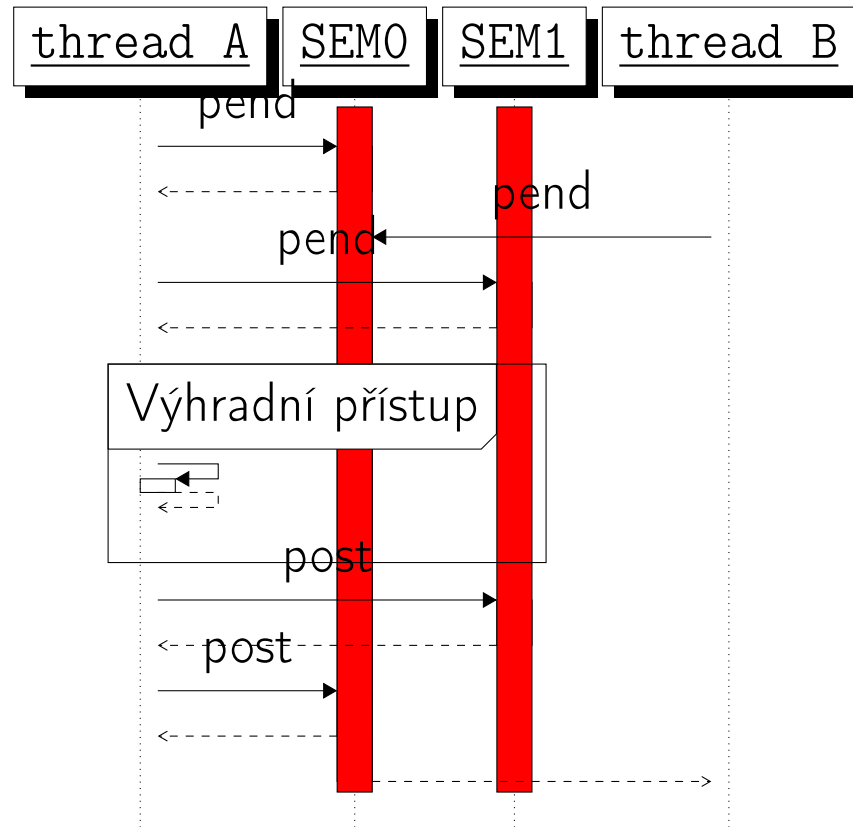
Funkce pro práci se semaforey

- zajišťují atomické operace – je zaručeno jejich dokončení bez přepnutí,
- `SEM_pend(SEM_handle, Uns timeout);`
 - pokud je hodnota semaforu nenulová provede dekrementaci a vrátí `TRUE`,
 - pokud je hodnota semaforu nulová, čeká `timeout` period na její zvýšení
 - pokud se v době zvýší, dekrementuje ji a vrátí `TRUE`,
 - pokud se v době nezvýší, vrátí `FALSE`,
 - pokud je `timeout` roven `-1`, čeká do nekonečna,
 - nesmí se používat v přerušeních,
- `SEM_post(SEM_handle);`
 - provede inkrementaci semaforu,
 - pokud nějaké vlákno čeká na semafor, provede jeho probuzení,
- obě funkce jsou i ve verzi `SEM_pendBinary, SEM_postBinary`
 - hodnota semaforu je binární – 0 nebo 1.

Řešení uváznutí programu



Problém uváznutí programu



Modul statistik

- Umožňuje sledovat statistiku nějakého údaje:
 - `Count` – počet volání,
 - `Total` – celkový součet,
 - `Maximum` – maximální hodnotu,
 - `Average` – průměrnou hodnotu,
- `STS_add(STS_handle, Uns);` – přidání hodnoty,
- `STS_set(STS_handle, Uns);` – nastavení hodnoty,
- `STS_delta(STS_handle, Uns);` – přidání rozdílu mezi nastavenou a aktuální hodnotou,
- `STS_reset(STS_handle)` – vynulování hodnoty.

Modul časování

- Umožňuje nastavit periodu přepínání nebo zjistit aktuální čas:
- `CLK_gettime(void)`; – vrátí počet period od spuštění programu,
- `CLK_gettime(void)`; – vrátí čas od spuštění programu ve velkém rozlišení.
- ve spojení s STS modulem lze použít pro zjištění časové náročnosti:
`STS_set(STS_Narocnost, CLK_gettime());`
...
...
`STS_delta(STS_Narocnost, CLK_gettime());`

Modul logování

- Umožňuje ladicí výpisy,
- rychlejší než `printf`,
- uchovává pouze 4 parametry výpisu, ale formátování se provede až v hostitelském systému,
- `LOG_printf("fstring", arg1, arg2, arg3);` – přidá do tabulky odkaz na formátovací řetězec a tři parametry,
- po obsazení tabulky se výpisy ignorují nebo se začnou přepisovat (circular).