BRUNO JACIEL DE MELLO MARIA JULIA LAMIM SEVERINO

CONCORRÊNCIA E MULTITHREAD EM STR

Relatório apresentado como requisito parcial para a obtenção da M2 da disciplina de Sistema em Tempo Real do curso de Engenharia de Computação pela Universidade do Vale do Itajaí da Escola Politécnica.
Orientador Prof. Felipe Viel.

1. PROJETO

Uma fabricante de automóveis quer testar um novo sistema de monitoramento do comportamento de várias áreas de um veículo no qual ela está projetando. O projeto é novo e permitirá controle e noção do que está acontecendo em todo o veículo. A empresa, em um primeiro momento, dividiu o carro em 4 subsistemas: (i) motor; (ii) frenagem; (iii) equipamentos de suporte a vida; e (iv) LVT (luz, vidros e travas). No motor, deve-se monitorar e controlar a injeção eletrônica e temperatura interna. Na frenagem, deve-se monitorar e controlar o ABS nas duas rodas dianteiras. Nos equipamentos de suporte a vida, deve-se monitorar e controlar o airbag e cinto de segurança. Já no LVT, deve-se monitorar e controlar a luz dos faróis dianteiros, sistema de vidros elétricos do motorista e passageiro (só parte da frente) e trava das duas portas da frente. Todos os sistemas se conectam a um computador de bordo central, que deve fornecer, reter e controlar ações destes sistemas. Cada sistema conta com um sensor e um controlador (totalizando 12 sensores e 12 controladores). Você deve assumir que todos os sensores e controladores estão na mesma distância (1 m) do computador de bordo e que o tempo de envio de dados é de 1 Mbps, sendo que os dados podem demorar até 10us para se propagar pelo fio (do nodo até o computador). Os deadlines relativos para uma ação de controle (após detecção do sensor) são:

- Injeção eletrônica: 500 us após alteração no pedal
- Temperatura do motor: 20 ms após detecção de temperatura acima do limite
- ABS: 100 ms após acionamento no pedal
- Airbag: 100 ms após detecção de choque
- Cinto de segurança: 1 segundo após carro em movimento
- LVT: 1 segundo após interação do usuário

O computador de bordo deve também alimentar um display para o usuário com alertas de informações (mensagens com caracteres). A atualização do display deverá sempre ser de 500 ms.

A empresa avaliou em uma reunião técnica que os resultados das implementações poderiam ser melhores com o uso de múltiplos núcleos (mais que 2) e que a aplicação de multithread (concorrência e paralelismo) se torna viável. Ela gostaria de monitorar todos os sensores indicados acima e, após amostrar todos os sensores, exibir em um display (ou tela) o estado dos sensores (que indicam o estado dos subsistemas monitorados). A empresa exige que você expanda sua solução para trabalhar com multithread. Além disso, ele gostaria de que você apresentasse uma análise, com implementação, de utilização de diferentes esquemas de escalonamento e despacho por afinidade (carga de trabalho) por processador usando API disponíveis na linguagem de escolha.

Outras considerações para a análise temporal:

- sensor demora 1 us para fazer a aquisição da amostra
- o controlador demora 5 us para agir.

2. DESENVOLVIMENTO

O sistema foi criado utilizando a linguagem C e incorpora bibliotecas como pthread, que facilita a criação de threads. Além disso, utilizamos x86intrin e time.h para medir o tempo e os ciclos consumidos por cada função.

Após isso, foram identificados os threads com requisitos temporais classificadas conforme descrito abaixo:

• Temperatura do motor: soft

• ABS: hard

• Airbag: hard

• Cinto de segurança: hard

• LVT: soft

Injeção eletrônica: hard

Os requisitos classificados como "hard" são aqueles que possui maior importância para o funcionamento do veículo ou sua segurança. Os demais foram classificados como "soft". Em relação a medição do tempo e ciclos gastos, foi coletado o tempo inicial quando é acionado a tecla, é coletado o tempo final após encerramento do acionamento do atuador, e por fim é feito a subtração do tempo final com tempo inicial para obter o tempo gasto.

```
if ((int)key == 122){ //z electronic injection
    pthread_mutex_lock(&em);
    begin = __rdtsc();
    clock_gettime(CLOCK_MONOTONIC, &start);
    car_system_sensors[0] = 1;
    pthread_mutex_unlock(&em);
}
```

Tabela 1: Momento da coleta do tempo

```
void thr_electronic_injection(void) {
  while(1){
    pthread_mutex_lock(&em);
    if(car_system_sensors[0] == 1){
      read_sensor(0);
      execute_actuator(0);
      car_system_sensors[0] = 0;
      //TIME
      elapsedEL = get_time_clock(endEL, start);
      cycles_spentEL = get_time_cycle(begin, endCycleEL);
    }
    pthread_mutex_unlock(&em);
}
```

Tabela 2: Momento da chamada de função da coleta do tempo

```
double get_time_clock(struct timespec end, struct timespec start){
   clock_gettime(CLOCK_MONOTONIC, &end);
   return (end.tv_sec - start.tv_sec) + 1e-9 * (end.tv_nsec - start.tv_nsec);
}

uint64_t get_time_cycle(uint64_t begin, uint64_t endCycle){
   endCycle = __rdtsc();
   return (endCycle - begin);
}
```

Tabela 3: Funções responsáveis para retornar o valor do tempo e ciclos gastos

Além disso, para simulação de acionamentos dos sensores, foi utilizado teclas correspondentes que acionavam a posição indicada do sistema do carro, no qual foi representado um vetor booleano.

Foi utilizado também mutex para proteger a seção crítica, a onde se encontrava variáveis críticas do carro e acionamento das teclas.

3. RESULTADOS

O sistema foi testado em uma máquina com processador Intel Core i 78ª geração, com 32GBs de RAM e obtemos o seguinte resultado:

```
ENGINE: Actuator electronic injection: 1 | Actuator internal temperature: 1
BRAKE: ABS right: 1 | ABS left: 1
LSE: Airbag: 1 | Seat belt: 1
LVT: FHL right: 1 | FHL left: 1 | PWS right: 1 | PWS left: 1 | TDL right: 1 | TDL left: 1

Deadline electronic injection: Spent cycles: 74472 | Elapsed time: 0.000022 seconds

Deadline internal temperature: Spent cycles: 52670 | Elapsed time: 0.000012 seconds

Deadline ABS: Spent cycles: 104569 | Elapsed time: 0.000036 seconds

Deadline AIRBAG: Spent cycles: 66901 | Elapsed time: 0.000018 seconds

Deadline seat belt: Spent cycles: 57786 | Elapsed time: 0.000014 seconds

Deadline LVT: Spent cycles: 137342 | Elapsed time: 0.000027 seconds
```

Imagem 1: Saída do programa

Para obter o tempo médio, foi coletado 10 amostras do tempo e ciclos gastos, executando todos os sensores ao mesmo tempo, para simular o pior caso se o sistema consegue cumprir todos os deadlines conforme o enunciado.

| Sistemas | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 |
|----------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| Injeção | 74472 | 106546 | 177874 | 161512 | 73776 | 61051 | 133669 | 362125 | 201179 | 167670 |
| Temp | 52670 | 96348 | 25912 | 115898 | 34504 | 147180 | 120374 | 184659 | 41730 | 58508 |
| ABS | 104569 | 27911 | 50146 | 190333 | 190638 | 129930 | 173822 | 42283 | 251325 | 26462 |
| AIRBAG | 66901 | 120411 | 128265 | 49214 | 61522 | 166058 | 52713 | 133653 | 91116 | 289356 |
| Cinto | 57786 | 173996 | 220470 | 156288 | 165436 | 214932 | 156856 | 124001 | 223978 | 293958 |
| LVT | 137342 | 243988 | 435367 | 281038 | 402523 | 392318 | 341627 | 364403 | 605643 | 565537 |

Tabela 4: Coleta de ciclos gastos

| Sistemas | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 |
|----------|------|------|-------|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Injeção | 22us | 38us | 72us | 61us | 22us | 12us | 49us | 155us | 79us | 66us |
| Temp | 12us | 33us | 3us | 41us | 4us | 51us | 43us | 74us | 7us | 16us |
| ABS | 36us | 2us | 14us | 74us | 75us | 43us | 67us | 10us | 101us | 2us |
| AIRBAG | 18us | 44us | 48us | 10us | 17us | 59us | 10us | 51us | 29us | 121us |
| Cinto | 14us | 68us | 91us | 59us | 64us | 81us | 59us | 47us | 89us | 123us |
| LVT | 27us | 79us | 172us | 91us | 149us | 130us | 119us | 137us | 237us | 195us |

Tabela 5: Coleta de tempo gastos

| Sistemas | Ciclos Gastos Médio (us) | Tempo Estimado Médio (us) | | | |
|---------------------|--------------------------|---------------------------|--|--|--|
| Injeção eletrônica | 151987,4 | 57,6 | | | |
| Temperatura interna | 87778,3 | 28,4 | | | |
| ABS | 118741,9 | 42,4 | | | |
| AIRBAG | 115920,9 | 40,7 | | | |
| Cinto de segurança | 178770,1 | 69,5 | | | |
| LVT | 376978,6 | 133,6 | | | |

Tabela 6: Tempo e ciclo médio dos sistemas correspondentes

Com os resultados seguintes, foi possível que todos os sistemas serão cumpridos dentro do deadline. Como sugestão de melhoria do projeto, seria utilizar mutex com protocolo de herança de prioridade e comparar os seguintes resultados.

4. REFERÊNCIAS

Threads com padrão POSIX (pthreads) - Embarcados https://embarcados.com.br/threads-posix/ ASCII Chart. Disponível em: https://www.commfront.com/pages/ascii-chart.