

Kosynnteza systemów wbudowanych

P. Wlazły, T. Yerniyazov

Czerwiec 2024

1 Opis

Program zawiera implementację dwóch algorytmów stosowanych do kosynntezy systemów wbudowanych:

1. algorytm konstrukcyjny;
2. przydział nieprzewidzianych zadań.

2 Algorytm konstrukcyjny

Użytkownik podaje graf zadań oraz wartości maksymalnego dopuszczanego kosztu i czasu. Te dwie liczby mają istotny wpływ na przebieg całego algorytmu, gdyż są stosowane podczas liczenia 3.

2.1 Kryterium wyboru

Algorytm konstrukcyjny przydziela jednostki obliczeniowe poszczególnym zadaniom, stosując kryterium opierające się na znalezieniu wartości minimalnej z sumy trzech składowych standaryzowanych wcześniej do rozkładu o średniej równej 0 i odchyleniu standardowym równym 1:

$$Std(x_i) = \frac{x_i - \mu}{\sigma} \quad (1)$$

- x_i - i-ta wartość,
- μ - średnia arytmetyczna wszystkich wartości,
- σ - odchylenie standardowe.

Mając przygotowaną w postaci grafu zadań specyfikację systemu wbudowanego, wiemy, jakie są koszt zakupu zasobu, koszt oraz czas wykonania na tym zasobie rozważanego zadania. Nadając każdej z tych wartości określoną wagę, jesteśmy w stanie sterować na bieżąco tym, jaki wpływ poszczególny parametr wywiera na wybór typu jednostki obliczeniowej:

$$L = \min(w_1Std(p) + w_2Std(c) + w_3Std(t)) \quad (2)$$

- w_i - i-ta waga,

- p - koszt zakupu z tabeli @proc,
- c - koszt wykonania zadania z tabeli @cost,
- t - czas wykonania zadania z tabeli @times,
- $\text{Std}(\bullet)$ - przekształcenie standaryzujące.

Po znalezieniu najlepszego zgodnie z zadaniem kryterium typu zasobu są najpierw sprawdzane jednostki obliczeniowe alokowane dotychczas. Jeżeli w spodziewanej chwili rozpoczęcia zadania odpowiedni zasób zakupiony wcześniej jest wolny, to zadanie jest wykonywane na tym zasobie. W przeciwnym razie, alokowany jest dodatkowy zasób. Przy liczeniu czasu rozpoczęcia zadań uwzględniane są: szyna danych łącząca zadanie z poprzednikiem; czas przesyłu określonej ilości danych; sytuacja, w której zadanie może zostać wykonane na tym samym procesorze, co poprzednie zadanie.

Trzeba zwrócić uwagę na to, że nowe zadania nie czekają na zwolnienie zasobów, a zadania o potencjalnie krótszym czasie wykonania nie zawsze korzystają z "okienek" pojawiających się w harmonogramach poszczególnych jednostek obliczeniowych. Dlatego proponujemy stosowanie naszego algorytmu do przygotowania punktu startowego algorytmów rafinacyjnych, które potrafią zoptymalizować początkowe rozwiązanie.

2.2 Aktualizacja wag

Współczynniki definiujące wagi do 2 są zmieniane za pomocą podejścia opartego na pędzie obiektów fizycznych, czyli na wektorowej wielkości opisującej mechanikę, a więc ruch i oddziaływanie obiektów:

$$\vec{p} = m\vec{v} \quad (3)$$

gdzie:

$$m = 1 + \frac{n}{N}$$

- n - liczba zadań, dla których dotychczas zostały zaalokowane zasoby (całkowita liczba zasobów do alokacji jest szacowana, bo jest szansa, że skorzystamy z zakupionych wcześniej zasobów),
- N - liczba wszystkich zadań;

$$\vec{v} = \frac{c}{C} - \frac{t}{T}$$

dla wartości z tabel @proc i @cost oraz:

$$\vec{v} = \frac{t}{T} - \frac{c}{C}$$

dla wartości z tabeli @times; Przy czym:

- c - aktualna wartość kosztu systemu wbudowanego,

- C - maksymalny dopuszczalny koszt;
- t - aktualna wartość czasu wykonania (czas zakończenia zadania, które ma zasób i zostanie wykonane najpóźniej),
- T - maksymalny dopuszczalny czas;

Dzięki temu, że wektor prędkości \vec{v} ma inny zwrot przy liczeniu wag do kosztów i wagi do czasu wykonania, jesteśmy w stanie zwiększać bądź zmniejszać wpływ każdego z tych czynników. Ponadto, analogia do masy obiektu pozwala na zmianę tego, jak mocno wektory pędu przesuwają współczynniki do przodu bądź do tyłu w przestrzeni jednowymiarowej: jeżeli jesteśmy dopiero na samym początku procesu alokowania zasobów i przed nami jest jeszcze duża liczba N zadań, to aktualizacja wag będzie dosyć wolna. Zbliżając się do momentu, kiedy zostaje coraz mniej zadań do załatwienia, chcemy przyspieszyć proces aktualizacji współczynników w_i , gdyż pamiętamy o ograniczeniach czasowych i finansowych podanych przez użytkownika podczas uruchomienia programu.

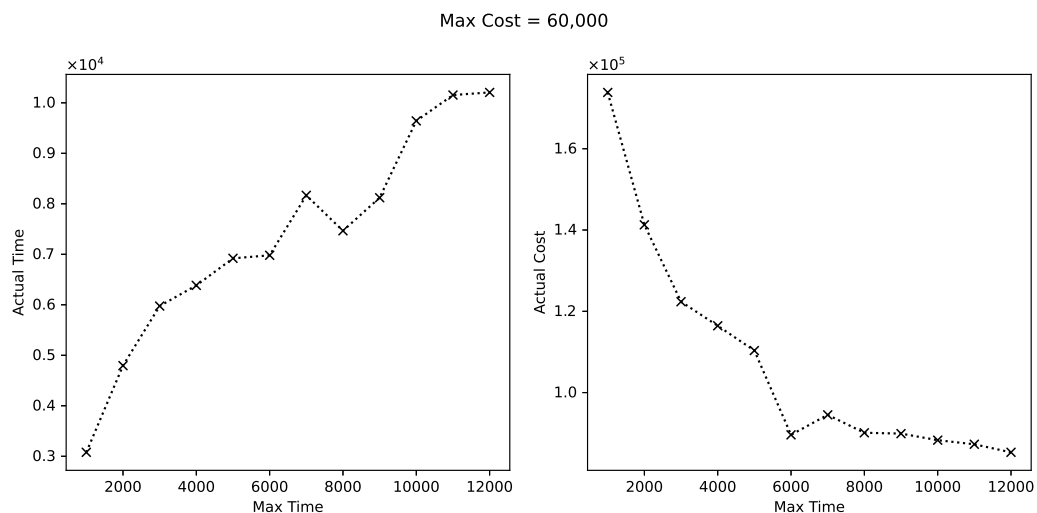
Żeby zapobiec potencjalnej niestabilności numerycznej wynikającej ze zmiany wag przez długi okres w przypadku dużych grafów zadań, postanowiliśmy stosować normalizację przesuniętych współczynników do prawdopodobieństwa za pomocą funkcji Softmax:

$$\text{Softmax}(x_i) = \frac{e^{x_i}}{\sum_{j=1}^3 e^{x_j}} \quad (4)$$

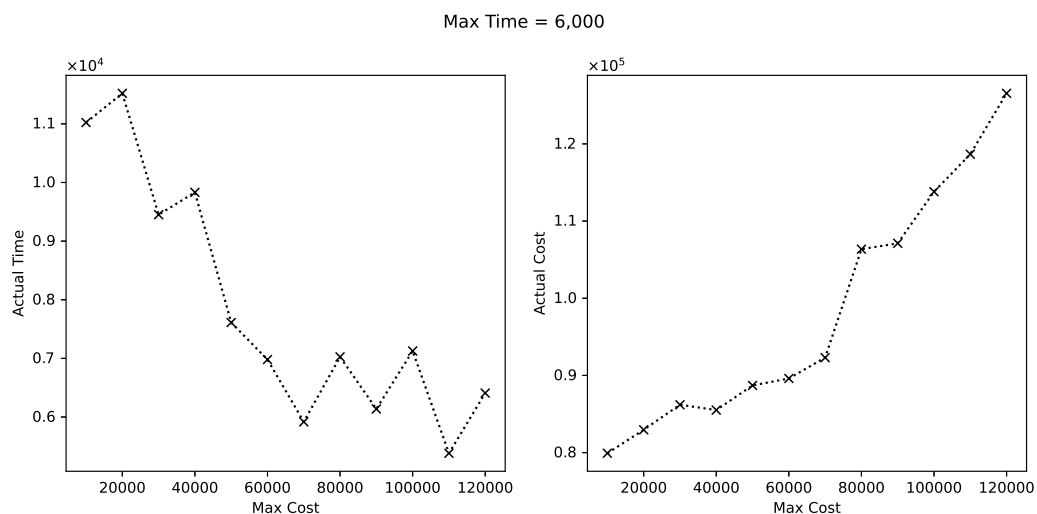
Dzięki temu wagi inicjalizowane pierwotnie jako $\frac{1}{3}$ zawsze mieszczą się w zakresie od 0 do 1 (stąd też dodanie 1.0 do masy, bo mnożenie ułamków tłumiloby cały postęp).

2.3 Skuteczność

Sprawdziliśmy na dużym grafie testowym (200 zadań), jakie wyniki otrzymujemy dla różnych wartości maksymalnego czasu i kosztu. Zachowanie algorytmu przy ustalonym koszcie maksymalnym, ale zmiennym czasie maksymalnym, widoczne jest na wykresie 1. Odwrotne podejście (zmienialiśmy wartość maksymalnego dopuszczalnego kosztu, mając ustalony maksymalny czas) daje zachowanie przedstawione na wykresie 2.



Rysunek 1: Obserwacja zmiany całkowitego kosztu i czasu systemu wbudowanego przy różnych wartościach maksymalnego czasu i stałej wartości maksymalnego dopuszczalnego kosztu ($c_{max} = 60000$).



Rysunek 2: Obserwacja zmiany całkowitego kosztu i czasu systemu wbudowanego przy różnych wartościach maksymalnego kosztu i stałej wartości maksymalnego dopuszczalnego czasu ($t_{max} = 6000$).

Poniżej załączony jest wynik uruchomienia innego grafu, który zawierał 10 zadań. Podano w tym przypadku parametry $t_{max} = 1000$ i $c_{max} = 600$.

Alokacja zasobów metodą standaryzacji:

T0 --> HC1_0 [startTime: 0, endTime: 15]

T1 --> HC1_1 [startTime: 18.8, endTime: 36.8]

```

T2 --> PP1_0 [startTime: 45.8, endTime: 240.8]
T3 --> PP1_1 [startTime: 47.6, endTime: 182.6]
T4 --> HC1_1 [startTime: 246, endTime: 257]
T5 --> PP1_2 [startTime: 194.4, endTime: 231.4]
T6 --> HC1_0 [startTime: 244.8, endTime: 261.8]
T7 --> PP1_3 [startTime: 189.8, endTime: 462.8]
T8 --> PP1_2 [startTime: 250.6, endTime: 318.6]
T9 --> HC1_1 [startTime: 272.6, endTime: 290.6]

```

Całkowity czas wykonania: 462.8

Całkowity koszt: 7855

Widać, że przekroczony został maksymalny koszt, co jest dozwolone w naszej implementacji algorytmu konstrukcyjnego.

3 Przydział nieprzewidzianych zadań

Program wczytuje dane z grafu zadań zawierającego nieprzewidziane zadania oznaczone jako "uT" (z ang. *unexpected task*). Następnie przydzielane są zasoby do każdego zadania, przy czym nieprzewidziane zadania mają dostęp wyłącznie do zasobów uniwersalnych. Stosowane kryterium to:

$$L = \min(t \times c) \quad (5)$$

- t - wartość z tabeli @times,
- c - wartość z tabeli @cost.

Zakładamy, że posiadamy po jednej kopii każdego typu zasobu, w związku z czym kolejny krok polega na dokonaniu szeregowania listowego, obliczając ścieżki krytyczne. Przydział nieprzewidzianych zadań nie uwzględnia szyn komunikacyjnych, ponieważ nie wiemy, jak postąpić w sytuacji, kiedy przewidziane zadania nie mogą zostać wykonane na dostępnych zasobach ze względu na brak połączeń między tymi, co jest możliwe po usunięciu z listy zasobów jednostek specjalistycznych.

Wynik uruchomienia programu na przykładowym grafie wygląda następująco:

Początkowy przydział zasobów

```

T0 --> HC1
T1 --> HC1
T2 --> HC1
T3 --> HC1
T4 --> HC1
T5 --> HC1
T6 --> HC1
T7 --> HC1
T8 --> HC1
T9 --> HC1
uT10 --> PP1

```

uT11 --> PP2
uT12 --> PP1
uT13 --> PP2

Poszerzowane zadania (w tym nieprzewidziane):

T0 --> T1 --> T2 --> T3 --> T7 --> uT11 --> T4 --> T5 --> T8
--> uT10 --> uT13 --> uT12 --> T6 --> T9

4 Podsumowanie

W niniejszym dokumencie przedstawiono różne od siebie problemy kossyntezy systemów wbudowanych oraz opisano metody ich rozwiązania: algorytm konstrukcyjny i algorytm przydziału nieprzewidzianych zadań. Podczas implementacji obu algorytmów napotkano szereg wyzwań, z którymi należało się zmierzyć. Pierwszym z nich było zaprojektowanie kryterium wyboru optymalnego typu zasobu dla każdego zadania. Wymagało to uwzględnienia wielu czynników, takich jak koszt zakupu, koszt wykonania oraz czas wykonania zadania. Ponadto, konieczne było odpowiednie skalowanie tych czynników poprzez nadanie im odpowiednich wag oraz zapewnienie, aby wpływ każdego czynnika na ostateczny wybór był odpowiednio zrównoważony. Kolejnym wyzwaniem było efektywne zarządzanie zasobami podczas przydziału nieprzewidzianych zadań. Konieczne było skonstruowanie algorytmu, który uwzględniał minimalny iloczyn czasu i kosztu, jednocześnie zapewniając, że zadania te były wykonywane w sposób zbliżony do optymalnego i w miarę zminimalizowany kosztowo. W rezultacie, oba algorytmy zostały zaimplementowane i przetestowane na przykładowych danych, demonstrując swoją skuteczność. Pomimo napotkanych trudności, uzyskane wyniki stanowią niezłą podstawę do dalszych badań i ewentualnych udoskonaleń algorytmów w przyszłości.