## Rapport de stage Ingénieur

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

# Implémentation d'un ordonnanceur temps réel sur plateforme multi-cœur hétérogène

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

## BELPOIS Vincent 2023





## Table des matières

Ta	able (	des figures	:
1	Intr	roduction	;
2	os	compatibles avec la carte	2
	2.1	Présentation de la carte de développement	
	2.2	Installation d'un système d'exploitation	
		2.2.1 Installation d'une image précompilée	
		2.2.2 Compilation de Linux depuis le code source	ļ
		2.2.3 Compilation croisée	(
	2.3	Etude des versions de Linux compatibles	(
		2.3.1 Comment Linux gère le suport d'un processeur	(
		2.3.2 Essais de différentes versions	1
3	LIT	$^{ m CMUS^{RT}}$	٤
	3.1	Présentation de LITMUS <sup>RT</sup>	į
	3.2	Présentation de feather-trace	į
	3.3	Implémentation d'un ordonnanceur EDF partitionné	į
		3.3.1 Algorithme considéré	ä
		3.3.2 Implémentation	9
	3.4	Implémentation d'un ordonnanceur RM partitionné	9
$\mathbf{C}$	onclu	ısion	10
A	$\mathbf{n}\mathbf{n}\mathbf{e}\mathbf{x}$	e	1
Bi	ibilio	graphie	19
$\mathbf{G}$	lossa	ire	19





#### 1 Introduction

J'ai pu réaliser mon stage ingénieur, durant ma deuxième année d'étude à l'ISAE-ENSMA, au laboratoire du LIAS de Chasseneuil-du-Poitou. Le LIAS, ou Laboratoire d'Informatique et d'Automatique pour les Systèmes, regroupe plusieurs dizaines d'enseignants chercheurs dans les domaines de l'automatique, le génie électrique et l'informatique. Le site de Chasseneuil-du-Poitou regroupe deux équipes, l'équipe Ingénierie des Données et des moDèles (IDD) et l'équipe Systèmes Embarqués Temps Réel (SETR).

J'ai été accueilli au sein de cette dernière afin de travailler avec Antoine BERTOUT et Thomas GASPARD sur le projet SHRIMP. Mon stage s'intéresse à l'implémentation d'un ordonnanceur sur plateforme hétérogène[1], tandis que le reste du projet s'intéresse entre autre à la conception d'un ordonnanceur temps réel global et dynamique pour des plateformes unrelated.

Mon stage aura donc pour objectif d'identifier une solution permettant de programmer un ordonnanceur temps réel sur une carte de développement particulière. Il me faudra ensuite étudier les mécanismes les plus adaptés pour la migration tâches sur cette plateforme. L'objectif final sera alors d'implémenter une politique d'ordonnancement temps réel globale hétérogène naïve, voir plus évoluée en fonction de l'avancement des travaux de thèse.





## 2 Systèmes d'exploitation compatibles avec la carte ROCK960

Affin d'étudier les systèmes d'exploitations temps réel compatibles avec la carte de développement qui m'a été fourni, je me suis d'abord familiariser avec celle-ci avant d'en étudier la compatibilité avec des systèmes très complexes.

#### 2.1 Présentation de la carte de développement

Le stage s'intéressant à l'implémentation d'un algorithme d'ordonnacement sur une plateforme hétérogène, une carte possédant un tel processeur est mis à ma disposition. Cette carte se nomme ROCK960 et est fabriquée par l'entreprise 96Boards. Cette carte de développement contient de nombreuses interfaces mais nous nous contenteront d'utiliser l'interface Série TTL à laquelle nous nous connecterons via un convertisseur USB vers TTL. Cela me permettra d'interfacer via un terminal qui fonctionnera avec une liaison série.

Au centre de la carte est un SOC Rockchip RK3399. Ce processeur contient deux type de cœurs, ou processeurs. Deux d'entre eux sont des processeurs Cortex-A72 et les quatre autres sont des processeurs Cortex-A53. Ces 6 processeurs utilisent le même jeu d'instruction : ARMv8-A 64-bit. Cela sera important par la suite afin de faciliter la migration de tache entre les processeurs, en effet si les jeux d'instructions des processeurs étaient différents, plusieurs copies du code compilé devrait exister tout en maintenant un lien d'équivalence entre les deux codes. Cela est bien au delà de la portée de mon stage mais sera un point intéressant à explorer.

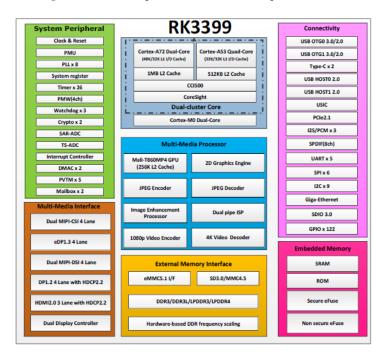


Figure 1 – Architecture du processeur RK3399

Le SOC RK3399 contient bien d'autres composants et peut interfacer avec de nombreux périphériques (écran HDMI, USB, caméra MPI-CSI, SPI, UART, I2C, etc...) comme le montre la figure 1. Ce diagramme nous montre aussi que les deux cluster de processeurs ne partagent pas les cache L1 ni L2 mais sont interconnectés par une interface CCI-500 qui, selon le site des développeurs ARM, permet la cohérence des caches des deux clusters.

#### 2.2 Installation d'un système d'exploitation

#### 2.2.1 Installation d'une image précompilée

Pour premier tester l'Installation de linux sur la carte de développement, j'ai utilisé une image de la distribution Ubuntu fournie par le fabriquant 96Boards disponible sur leur site. Cette image se présente sous la forme d'une archive au format .tar.gz. Elle contient à la fois le bootloader, le noyau Linux, et le système de fichier. Cette image (system.img) peut alors être gravée (ou flashée) sur une carte micro SD.





Depuis un terminal, en se déplaçant dans le dossier de l'archive extraite, on exécute la commande suivante :

```
$ sudo dd if=system.img of=/dev/XXX bs=4M oflag=sync status=noxfer
```

Listing 1 – Linux Command

#### EXPLIQUER CE QUE FAIT CETTE COMMANDE

Aussi dire en quoi on s'en servira dans des scripts afin d'accélérer le développement.

#### 2.2.2 Compilation de Linux depuis le code source

Afin d'utiliser une version de Linux différente de la version précompilé par le fabriquant de la carte de développement, il faut se premièrement se procurer le code source du noyau Linux. Celui-ci est disponible sur un dépôt de code git hébergé par GitHub. Il est disponible a l'adresse https://github.com/torvalds/linux, sous le profile du créateur de Linux : Linus Torvalds. Durant mon stage j'étais libre d'utiliser le logiciel de gestion de version de mon choix, j'ai donc principalement utilisé git en ligne de commande et j'ai parfois utilisé un client git nommé GitKraken afin plus facilement explorer les anciens commits de certains projets comme LITMUS<sup>RT</sup>.

Une fois le code source du noyau téléchargé, et en se déplaçant dans le dossier linux depuis un terminal, on peu alors procédé a la compilation. Pour mes premiers essais j'ai premièrement décidé de compiler Linux pour une machine virtuelle que je ferai tourner sur ma machine de travail.

Le noyau Linux est un programme ayant une compilation basée sur la configuration : cela signifie que certaines parties du code peuvent rajouter ou omises par le simple biais d'une fichier de configuration. Ce configuration se présente sous la forme d'un fichier .config qui doit être créé à la racine du noyau. Pour créer ce fichier, des utilitaires sont mise a notre disposition dans le noyau :

- make defconfig: cet outil est utilisé pour générer une configuration pas défaut. Ici l'architecture de la machine qui réalise la compilation sera sélectionnée. Dans mon cas, éxécuter cette commande créer un fichier de configuration basé sur la config 'x86\_64\_defconfig'.
- make menuconfig: cet outil permet d'éditer la configuration actuelle du fichier .config via une interface graphique. Ce menu permet aussi de rechercher des paramètres, de voir leur description et d'enregistrer différentes configurations.

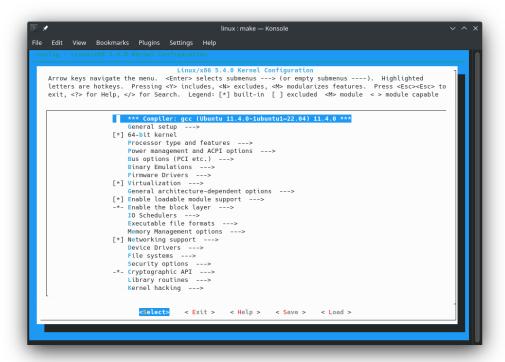


FIGURE 2 – Interface de configuration du noyau





# EXPLIQUER ou est exactement stockée cette config expliquer que l'on peut stocker ce fichier manuellement.

Une fois la configuration crée, nous pouvons passer à la compilation du noyau. Linux utilise l'utilitaire de compilation  $GNU\ Make$ : il permet l'automatisation de la compilation, la gestion des dépendances et gère la personnalisation de la compilation de chaque dossier. Ces règles sont alors dictés par des fichiers MakeFile présent dans chaque dossier contenant des fichiers à compiler du projet.

Note: chaque distribution Linux possède un ensemble différent de programmes préinstallés, il faudra alors peut-être installer des programmes nécessaires a la compilation. Par exemple, installer libelf-dev "une bibliothèque partagée qui permet de lire et écrire des fichiers ELF à un niveau élevé" <sup>1</sup>.

\$ make -j 16

Listing 2 – Compilation sur plusieurs processeurs

Le paramètre -j 16 signifie que l'on veux exécuter la compilation avec 16 tâches en parallèles. Il est recommandé sur internet par beaucoup d'utiliser comme nombre de tâches, le double du nombre de processeurs dans l'ordinateur qui réalise la compilation.

Par la suite il me sera parfois nécessaires de changer la version de Linux que je compile afin de tester si celle si fonctionne. Sur le dépôt de code de linux, les différentes versions sont stockés sous forme d'un certain commit qui à été "tagé" afin de le retrouver. On peut alors changer de version en revenant à ce commit grâce à la commande checkout de git :

| \$ git checkout v5.4

Listing 3 – Retour sur un commit tagé

On peut avoir la list de ces commits tagés de la manière suivante :

\$ git tag -1

Listing 4 – Comment lister les tags

On aura alors l'ensemble des tags de tout le dépôt de code, et on peut filtrer ces résultats avec grep par exemple si l'on veut retrouver une version particulière.

Bien que j'étais déjà familier avec git, cela m'a pris un certain temps de comprendre comment ce changement de version s'effectuait. La nuance que l'on ne changeait pas de branche dans le dépôt, mais que l'on revenait simplement au commit correspondant à la version étais était la plus compliquée a comprendre. Tout au long de ce stage j'ai pu utiliser git afin d'explorer comment certains projet ont été construits en remontant l'historique de leurs commits, mais j'ai pu aussi utilisé git pour géré le stockage du code que j'ai développé, que ce soit des outils ou des modifications du noyau.

#### 2.2.3 Compilation croisée

Nous ne pouvons malheureusement pas compiler directement le noyau linux pour la carte de développement dû à la différence

Toolchain : qu'est ce que c'est, de quoi elle est constituée? Expliquer que l'on compile sur du x86 mais qu'on veut compiler pour du ARMv8xxx.

Variables d'environement? Qu'est ce que c'est sous linux, comparer a des

Réalisation de scripts linux pour accélérer le développement. Que doit on charger pour charger le nouveau code compilé?

Copy de l'image du noyau pour faire encore plus rapide.

#### 2.3 Etude des versions de Linux compatibles

#### 2.3.1 Comment Linux gère le suport d'un processeur

fichier de configuration de la carte? du processeur? Problème rencontré avec le wifi

 $1.\ d'après\ la\ description\ sur\ packages. debian.org/fr/sid/libelf-dev$ 





#### 2.3.2 Essais de différentes versions

Expliquer quels versions de linux sont compatibles avec la carte. Quelles versions de LITMUS sont disponibles.





#### 3 LITMUS<sup>RT</sup>

### 3.1 Présentation de LITMUS<sup>RT</sup>

LITMUS<sup>RT</sup>, qui signifie Linux Testbed for Multiprocessor Scheduling in Real-Time Systems est un moyen de développer des applications temps réel sur le noyau Linux. Il contient des modifications au noyau habituel de Linux, des interfaces utilisateurs permettant d'interagir a bas niveau avec l'ordonnancement des taches sous Linux, ainsi qu'une infrastructure de traçage de l'exécution de l'ordonnanceur. LITMUS<sup>RT</sup>à été développé par Björn B Brandenburg [3] afin de faciliter la recherche et la comparaison des algorithmes d'ordonnancement. Actuellement, beaucoup de publications utilisent LITMUS<sup>RT</sup>afin de comparer différents protocoles de gestion de resources partagées par plusieurs processeurs. Mais LITMUS<sup>RT</sup>est aussi utilisé pour sa facilité à être implémenté sur des plateformes récente dù au fait qu'il est construit par dessus le noyau Linux et que ce dernier est le système d'exploitation qui supporte le plus de plateformes.

Ce dernier point est principalement pourquoi nous avons choisis LITMUS<sup>RT</sup>comme système d'exploitation sur lequel nous implémenterons des algorithmes d'ordonnancement pour la carte de développement ROCK960. Les autres candidats, comme FreeRTOS, étaient souvent dirigés vers les microcontrôleurs ou bien n'étaient simplement pas compatibles avec la carte de développement.

#### 3.2 Présentation de feather-trace

Feather-trace [2] est outil de suivi d'événements léger conçu pour être intégré dans des applications, systèmes d'exploitation ou systèmes embarqués. Il est dans notre cas, à la fois intégré dans le noyau modifié LITMUS<sup>RT</sup>, mais aussi dans les algorithmes d'ordonnancement que nous implémenterons. Il a été choisi pour sa simplicité et sa légèreté. Il permet d'enregistrer sous forme de fichier de log de multiples données de l'ordonnancement, par exemple l'arrivée d'une nouvelle tache, le début d'un nouveau job de cette tache, la date de la fin d'exécution, et bien d'autres événements. De multiples wrapper des fonctions de base de feather-trace sont fournie dans LITMUS<sup>RT</sup>afin de pouvoir log des informations supplémentaires, comme le processeur depuis lequel l'exécution du log est effectuée ou encore depuis quelle fonction l'appel est fait.

Cela a été très utile lorsque j'ai développé des nouveaux ordonnanceur sous LITMUS<sup>RT</sup>afin de corriger des erreurs. Mais cet outil m'a aussi été essentiel afin de comprendre comment fonctionnait les algorithmes d'ordonnancement fournis avec LITMUS<sup>RT</sup>. J'ai aussi pu comprendre comment le noyau Linux communiquait avec les ordonnanceur en activant des sorties de debug additionnels dans la configuration du noyau.

Enfin, des outils permettant d'extraire, de synthétiser ou de tracer des graphique de certaines données de ces fichiers de logs sont mis à notre disposition sur un dépôt de code présent sur github nommé feather-trace-tools. Voici un exemple du tracé de l'ordonnancement réel de INSERER ORDONBANCEUR:

#### METTRE UNE IMAGE D'UN DES TRACES

Pour cela, les temps d'exécution, les débuts et les fins de chaque jobs s'exécutant sur chaque processeur ont été enregistrés sur la carte de développement avec l'outil st-trace-schedule du dépôt de code mentionnée précédemment. Cet outil générer autant de fichiers que de processeurs sont présents. On peut alors tracer l'exécution réel avec cette fois ci l'outil st-draw en lui fournissant les fichiers générés au préalable. Ici une durée de XXXXX a aussi été donnée en argument afin de limiter la durée du tracé.

#### 3.3 Implémentation d'un ordonnanceur EDF partitionné

Le but du stage étant l'implémentation d'algorithmes d'ordonnancement sur platforme hétérogène avec migration de taches et de jobs entre les différent processeur, il faudra être capable de réalise des préemptions de jobs (une exécution de tache), les migrer, assurer le traitement d'égalités et bien d'autre problèmes.

#### 3.3.1 Algorithme considéré

On cherche alors, pour commencer, à implémenter un algorithme d'ordonnancement simple afin de se familiariser avec les méthodes et fonctions fourni par LITMUS<sup>RT</sup>. J'ai donc choisi un algorithme partitionné pour la simplicité d'ordonnancement par processeur que cela offre. Un algorithme EDF (*Earliest Deadline First*) est alors choisi pour la simplicité du choix de la tache





a exécuter. Comme son nom l'indique, on choisi à chaque instant la tache ayant l'échéance la plus proche. On nommera par la suite cet algorithme P-EDF (Partitionned Earliest Deadline First).

Pour montrer le fonctionnement de cet algorithme, si l'on se place sur un même processeur, on peut visualiser l'exécution de deux tache periodiques :

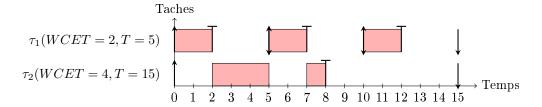


FIGURE 3 – Exemple de EDF à 2 taches

On a ici une première tache  $\tau_1$  avec un pire temps d'éxécution (Worst Case Execution Time) de 2 et une période de 5, et une seconde tache  $\tau_2$  avec un pire temps d'éxécution de 4 et une période de 15. On a alors préemption de la  $\tau_2$  à t=5 afin d'éxécuter  $\tau_1$ . Cela est dû au réveil de la tâche  $\tau_1$  (représenté par la flêche montante) et à la date d'échéance plus proche de cette dernière.

#### 3.3.2 Implémentation

La construction d'un plugin d'ordonnancement nécessite la déclaration d'un module au sens de Linux. Pour Linux un module est un élément de code qui peut être chargé dynamiquement lors de l'exécution du système d'exploitation. Un module permet alors d'étendre les fonctionnalités du noyau, il a donc ont accès aux fonctions du noyau, à ses resources et peut aussi réaliser des appels systèmes.

Pour que notre nouvel ordonnanceur soit reconnu par le noyau Linux modifié (LITMUS<sup>RT</sup>); il faut alors déclarer une fonction d'initialisation :

```
#include #include init/module.h> // used for calling module_init()

static int __init init_p_edf(void)
{
    return 0; // indicates a successful initialisation
}

module_init(init_p_edf); // specify the entry point of the module
```

On peut alors enregistrer ce fichier sous le nom sched\_p\_edf.c pour suivre la nomenclature des autres ordonnanceurs fournis avec avec LITMUS $^{\rm RT}$ . Ce fichier est enregistré dans le dossier llinux /litmus. On peut alors modifier le fichier Makefile de ce dossier afin de l'ajouter au fichier à compiler :

```
obj-y = sched_p_edf.o
```

On place notre fichier à compiler sous le mot clé obj-y pour signifier que l'on veut ce module compilé et inclus lors de la compilation du noyau Linux.

Une fois le makefile modifié, la compilation de notre module sera exécutée lors de la compilation du noyau Linux à l'aide de make. La compilation du noyau est discuté dans la partie 2.2.2.

#### 3.4 Implémentation d'un ordonnanceur RM partitionné





## Conclusion





#### Annexe

Listing 5 - linux/litmus/Makefile

```
# Makefile for LITMUS^RT
   #
3
   obj-y = sched_plugin.o litmus.o \
          preempt.o \
          litmus_proc.o \
          budget.o \
          clustered.o \
          jobs.o \
          sync.o \
          rt_domain.o \
          edf_common.o \
13
          fp_common.o \
14
          fdso.o \
          locking.o \
          srp.o \
          bheap.o \
          binheap.o \
          ctrldev.o \
          uncachedev.o \
          sched_gsn_edf.o \
          sched_psn_edf.o \
          sched_pfp.o \
           sched_p_edf.o
26
   obj-$(CONFIG_PLUGIN_CEDF) += sched_cedf.o
   obj-$(CONFIG_PLUGIN_PFAIR) += sched_pfair.o
   obj-$(CONFIG_FEATHER_TRACE) += ft_event.o ftdev.o
   obj-$(CONFIG_SCHED_TASK_TRACE) += sched_task_trace.o
   obj-$(CONFIG_SCHED_DEBUG_TRACE) += sched_trace.o
   obj-$(CONFIG_SCHED_OVERHEAD_TRACE) += trace.o
   obj-y += sched_pres.o
36
   obj-y += reservations/
```

Listing  $6 - linux/litmus/sched_p_edf.c$ 

```
#include <linux/module.h>
   #include <linux/percpu.h>
   #include <linux/sched.h>
   #include <litmus/litmus.h>
   #include <litmus/budget.h>
   #include <litmus/edf_common.h>
   #include <litmus/jobs.h>
   #include <litmus/litmus_proc.h>
   #include <litmus/debug_trace.h>
   #include <litmus/preempt.h>
   #include <litmus/rt_domain.h>
   #include <litmus/sched_plugin.h>
12
   #include <litmus/sched_trace.h>
1.3
   struct p_edf_cpu_state {
15
          rt_domain_t local_queues;
16
          int cpu;
```





```
struct task_struct* scheduled;
   };
   static DEFINE_PER_CPU(struct p_edf_cpu_state, p_edf_cpu_state);
   #define cpu_state_for(cpu_id) (&per_cpu(p_edf_cpu_state, cpu_id))
   #define local_cpu_state()
                                 (this_cpu_ptr(&p_edf_cpu_state))
24
                             (&per_cpu(p_edf_cpu_state, cpu).local_queues)
   #define remote_edf(cpu)
   #define remote_pedf(cpu) (&per_cpu(p_edf_cpu_state, cpu))
   #define task_edf(task)
                             remote_edf(get_partition(task))
   static struct domain_proc_info p_edf_domain_proc_info;
   static long p_edf_get_domain_proc_info(struct domain_proc_info **ret)
31
32
33
          *ret = &p_edf_domain_proc_info;
          return 0;
34
   }
36
   static void p_edf_setup_domain_proc(void)
38
          int i, cpu;
          int num_rt_cpus = num_online_cpus();
40
41
          struct cd_mapping *cpu_map, *domain_map;
42
          memset(&p_edf_domain_proc_info, 0, sizeof(p_edf_domain_proc_info));
          init_domain_proc_info(&p_edf_domain_proc_info, num_rt_cpus, num_rt_cpus);
45
          p_edf_domain_proc_info.num_cpus = num_rt_cpus;
46
          p_edf_domain_proc_info.num_domains = num_rt_cpus;
47
          i = 0;
49
          for_each_online_cpu(cpu) {
                  cpu_map = &p_edf_domain_proc_info.cpu_to_domains[i];
                  domain_map = &p_edf_domain_proc_info.domain_to_cpus[i];
                  cpu_map->id = cpu;
54
                  domain_map->id = i;
                  cpumask_set_cpu(i, cpu_map->mask);
                  cpumask_set_cpu(cpu, domain_map->mask);
                  ++i;
58
          }
59
   /* This helper is called when task 'prev' exhausted its budget or when
   * it signaled a job completion. */
   static void p_edf_job_completion(struct task_struct *prev, int budget_exhausted)
64
          sched_trace_task_completion(prev, budget_exhausted);
      TRACE_TASK(prev, "job_completion(forced=%d).\n", budget_exhausted);
       tsk_rt(prev)->completed = 0;
          /* Call common helper code to compute the next release time, deadline,
          * etc. */
71
          prepare_for_next_period(prev);
   }
73
7.4
   /* Add the task 'tsk' to the appropriate queue. Assumes the caller holds the
       ready lock.
   static void p_edf_requeue(struct task_struct *tsk, struct p_edf_cpu_state *
```





```
cpu_state)
    {
           if (is_released(tsk, litmus_clock())) {
7.9
                   /* Uses __add_ready() instead of add_ready() because we already
                      * hold the ready lock. */
                   __add_ready(&cpu_state->local_queues, tsk);
82
                  TRACE_TASK(tsk, "added to ready queue on reschedule\n");
83
           } else {
                   /* Uses add_release() because we DON'T have the release lock. */
                   add_release(&cpu_state->local_queues, tsk);
86
                  TRACE_TASK(tsk, "added to release queue on reschedule\n");
           }
89
    static int p_edf_check_for_preemption_on_release(rt_domain_t *local_queues)
           struct p_edf_cpu_state *state = container_of(local_queues,
                                                struct p_edf_cpu_state,
                                                    local_queues);
           /* Because this is a callback from rt_domain_t we already hold
               * the necessary lock for the ready queue. */
9.8
           if (edf_preemption_needed(local_queues, state->scheduled)) {
                  preempt_if_preemptable(state->scheduled, state->cpu);
                  return 1:
           }
           return 0;
104
    static long p_edf_activate_plugin(void)
108
           int cpu;
           struct p_edf_cpu_state *state;
           for_each_online_cpu(cpu) {
                  TRACE("Initializing CPU%d...\n", cpu);
                   state = cpu_state_for(cpu);
                   state->cpu = cpu;
114
                   state->scheduled = NULL;
                   edf_domain_init(&state->local_queues,
                                 p_edf_check_for_preemption_on_release,
                                 NULL);
118
           }
           p_edf_setup_domain_proc();
           return 0;
    }
123
124
    static long p_edf_deactivate_plugin(void)
           destroy_domain_proc_info(&p_edf_domain_proc_info);
           return 0;
128
    }
    static struct task_struct* p_edf_schedule(struct task_struct * prev)
           struct p_edf_cpu_state *local_state = local_cpu_state();
           /* next == NULL means "schedule background work". */
137
```





```
struct task_struct *next = NULL;
           /* prev's task state */
140
           int exists, out_of_time, job_completed, self_suspends, preempt, resched;
           raw_spin_lock(&local_state->local_queues.ready_lock);
143
144
           BUG_ON(local_state->scheduled && local_state->scheduled != prev);
           BUG_ON(local_state->scheduled && !is_realtime(prev));
146
147
           exists = local_state->scheduled != NULL;
           self_suspends = exists && !is_current_running();
149
           out_of_time = exists && budget_enforced(prev) && budget_exhausted(prev);
           job_completed = exists && is_completed(prev);
           /* preempt is true if task 'prev' has lower priority than something on
153
           * the ready queue. */
154
           preempt = edf_preemption_needed(&local_state->local_queues, prev);
           /* check all conditions that make us reschedule */
           resched = preempt;
           /* if 'prev' suspends, it CANNOT be scheduled anymore => reschedule */
              (self_suspends) {
                  resched = 1;
           }
           /* also check for (in-)voluntary job completions */
              (out_of_time || job_completed) {
                   p_edf_job_completion(prev, out_of_time);
                  resched = 1;
168
           }
169
           if (resched) {
                   /* First check if the previous task goes back onto the ready
                   * queue, which it does if it did not self_suspend.
                   */
174
                   if (exists && !self_suspends) {
                          p_edf_requeue(prev, local_state);
                   }
                  next = __take_ready(&local_state->local_queues);
178
           } else {
                   /* No preemption is required. */
                  next = local_state->scheduled;
           }
182
183
           local_state->scheduled = next;
184
           if (exists && prev != next) {
185
                  TRACE_TASK(prev, "descheduled.\n");
           }
           if (next) {
188
                   TRACE_TASK(next, "scheduled.\n");
189
           /* This mandatory. It triggers a transition in the LITMUS^RT remote
           * preemption state machine. Call this AFTER the plugin has made a
           * local scheduling decision.
194
           */
           sched_state_task_picked();
           raw_spin_unlock(&local_state->local_queues.ready_lock);
198
```





```
return next;
    }
200
201
    static long p_edf_admit_task(struct task_struct *tsk)
203
           if (task_cpu(tsk) == get_partition(tsk)) {
204
                   TRACE_TASK(tsk, "accepted by p_edf plugin.\n");
205
           }
207
           return -EINVAL;
208
    }
    static void p_edf_task_new(struct task_struct *tsk, int on_runqueue,
211
                              int is_running)
212
    {
213
214
           /* We'll use this to store IRQ flags. */
           unsigned long flags;
215
           struct p_edf_cpu_state *state = cpu_state_for(get_partition(tsk));
216
           lt_t now;
           TRACE_TASK(tsk, "is a new RT task %11u (on runqueue: %d, running: %d) \n",
219
                       litmus_clock(), on_runqueue, is_running);
221
           /* Acquire the lock protecting the state and disable interrupts. */
222
           raw_spin_lock_irqsave(&state->local_queues.ready_lock, flags);
224
           now = litmus_clock();
           /* Release the first job now. */
227
           release_at(tsk, now);
228
           if (is_running) {
                   /* If tsk is running, then no other task can be running
231
                       * on the local CPU. */
                   BUG_ON(state->scheduled != NULL);
                   state->scheduled = tsk;
234
           } else if (on_runqueue) {
235
236
                   p_edf_requeue(tsk, state);
           }
238
           if (edf_preemption_needed(&state->local_queues, state->scheduled))
239
                   preempt_if_preemptable(state->scheduled, state->cpu);
240
           raw_spin_unlock_irqrestore(&state->local_queues.ready_lock, flags);
242
244
    static void p_edf_task_exit(struct task_struct *tsk)
245
246
           unsigned long flags;
           struct p_edf_cpu_state *state = cpu_state_for(get_partition(tsk));
           raw_spin_lock_irqsave(&state->local_queues.ready_lock, flags);
249
           rt_domain_t*
                              edf;
250
251
           /* For simplicity, we assume here that the task is no longer queued
252
               anywhere else. This
               * is the case when tasks exit by themselves; additional queue
253
                   management is
               * is required if tasks are forced out of real-time mode by other tasks
                   . */
255
           if (is_queued(tsk)){
256
```





```
edf = task_edf(tsk);
                   remove(edf,tsk);
258
           }
              (state->scheduled == tsk) {
261
                   state->scheduled = NULL;
262
263
           preempt_if_preemptable(state->scheduled, state->cpu);
265
           raw_spin_unlock_irqrestore(&state->local_queues.ready_lock, flags);
266
    }
267
    /* Called when the state of tsk changes back to TASK_RUNNING.
269
       * We need to requeue the task.
270
271
       * NOTE: If a sporadic task is suspended for a long time,
        * this might actually be an event-driven release of a new job.
273
274
    static void p_edf_task_resume(struct task_struct *tsk)
           unsigned long flags;
277
           struct p_edf_cpu_state *state = cpu_state_for(get_partition(tsk));
278
           lt t now;
279
           TRACE_TASK(tsk, "wake_up at %llu\n", litmus_clock());
           raw_spin_lock_irqsave(&state->local_queues.ready_lock, flags);
281
           now = litmus_clock();
           if (is_sporadic(tsk) && is_tardy(tsk, now)) {
285
                   /* This sporadic task was gone for a "long" time and woke up past
286
                       * its deadline. Give it a new budget by triggering a job
                       * release. */
288
                   inferred_sporadic_job_release_at(tsk, now);
289
                   TRACE_TASK(tsk, "woke up too late.\n");
           }
           /* This check is required to avoid races with tasks that resume before
293
               \ast the scheduler "noticed" that it resumed. That is, the wake up may
294
               * race with the call to schedule(). */
           if (state->scheduled != tsk) {
296
                   TRACE_TASK(tsk, "is being requed\n");
                   p_edf_requeue(tsk, state);
                   if (edf_preemption_needed(&state->local_queues, state->scheduled))
                          preempt_if_preemptable(state->scheduled, state->cpu);
300
                   }
301
           }
302
303
           raw_spin_unlock_irqrestore(&state->local_queues.ready_lock, flags);
304
    }
306
307
    static struct sched_plugin p_edf_plugin = {
308
                                  = "P-EDF",
           .plugin_name
           .schedule
                                  = p_edf_schedule,
           .task_wake_up
                                  = p_edf_task_resume,
311
           .admit_task
                                  = p_edf_admit_task,
312
           .task_new
                                  = p_edf_task_new,
           .task_exit
                                  = p_edf_task_exit,
314
           .get_domain_proc_info = p_edf_get_domain_proc_info,
315
           .activate_plugin
                                  = p_edf_activate_plugin,
316
```





```
.deactivate_plugin
                                   = p_edf_deactivate_plugin,
            .complete_job
                                   = complete_job,
318
    };
319
    static int __init init_p_edf(void)
321
322
            return register_sched_plugin(&p_edf_plugin);
323
    }
324
325
    module_init(init_p_edf);
```

Listing 7 – Partie du fichier .config liée a LITMUS<sup>RT</sup>

```
# I.TTMUS^RT
   #
   #
   # Scheduling
   CONFIG_PLUGIN_PFAIR=y
   # CONFIG_RELEASE_MASTER is not set
   CONFIG_PREFER_LOCAL_LINKING=y
   CONFIG_LITMUS_QUANTUM_LENGTH_US=1000
   CONFIG_BUG_ON_MIGRATION_DEADLOCK=y
   # end of Scheduling
14
   # Real-Time Synchronization
15
   CONFIG_NP_SECTION=y
17
   CONFIG_LITMUS_LOCKING=y
18
   # end of Real-Time Synchronization
   # Performance Enhancements
23
   CONFIG_ALLOW_EARLY_RELEASE=y
   # CONFIG_EDF_TIE_BREAK_LATENESS is not set
   CONFIG_EDF_TIE_BREAK_LATENESS_NORM=y
   # CONFIG_EDF_TIE_BREAK_HASH is not set
   # CONFIG_EDF_PID_TIE_BREAK is not set
   # end of Performance Enhancements
30
   # Tracing
32
33
   CONFIG_FEATHER_TRACE=y
34
   CONFIG_SCHED_TASK_TRACE=y
   CONFIG_SCHED_TASK_TRACE_SHIFT=9
   CONFIG_SCHED_OVERHEAD_TRACE=y
   CONFIG_SCHED_OVERHEAD_TRACE_SHIFT=22
   CONFIG_SCHED_DEBUG_TRACE=y
   CONFIG_SCHED_DEBUG_TRACE_SHIFT=18
   CONFIG_SCHED_DEBUG_TRACE_CALLER=y
   # CONFIG_PREEMPT_STATE_TRACE is not set
  # CONFIG_REPORT_TIMER_LATENCY is not set
   # end of Tracing
   # end of LITMUS^RT
```





# Table des figures

1	Architecture du processeur RK3399	4
2	Interface de configuration du noyau	١
3	Exemple de EDF à 2 taches	Ç





RÉFÉRENCES Glossaire

#### Références

[1] Antoine Bertout, Joël Goossens, Emmanuel Grolleau, and Xavier Poczekajlo. Workload assignment for global real-time scheduling on unrelated multicore platforms. In *Proceedings of the 28th International Conference on Real-Time Networks and Systems*, pages 139–148, 2020.

- [2] B Brandenburg and J Anderson. Feather-trace: A lightweight event tracing toolkit. In *Proceedings of the third international workshop on operating systems platforms for embedded real-time applications*, pages 19–28. Citeseer, 2007.
- [3] Bjorn B Brandenburg. Scheduling and locking in multiprocessor real-time operating systems. PhD thesis, The University of North Carolina at Chapel Hill, 2011.

#### Glossaire

**bootloader** court programme chargé au démarrage de l'ordinateur initialisant le système d'exploitation. 4

cluster ensemble interconnecté de plusieurs processeurs. 4

git système de gestion de versions décentralisé, utilisé pour suivre les modifications apportées à des fichiers sources dans un projet de développement logiciel. 5, 6

plateforme hétérogène système formé d'un ensemble de processeurs différents. 3

**préemption** processus par lequel un système d'exploitation interrompt temporairement l'exécution d'une tâche en cours pour donner la priorité à une autre tâche de plus haute priorité.

processeur Ca c'est la définition. 8, 9

SHRIMP Scheduling of Real-Time Heterogeneous Multiprocessor Platform ou Ordonnancement Temps réel de Plateforme Multiprocesseur Hétérogène. 3

 ${f SOC}$  ou  ${\it Syst\`eme~On~a~Chip~est}$  . 4



