

M1 ALMA
Université de Nantes
2010-2011

Projet de Travaux pratiques : Systèmes Distribués Mini -projet1

MARGUERITE Alain
RINCE Romain

Université de Nantes
2 rue de la Houssinière, BP92208, F-44322 Nantes cedex 03, FRANCE

Encadrant : QUEUDET Audrey



UNIVERSITÉ DE NANTES



Table des matières

Table des matières	1
1 Cahier des charges	2
1.1 Données en entrées	2
1.2 Fonctionnement	2
2 Analyse et solutions du problème	4
2.1 Introduction et choix du langage	4
2.2 Modelisation du problème	4
2.3 Génération de tâches dans un fichier	4
2.3.1 Détail dur la génération aléatoire	6
2.4 Algorithmes et structures mises en oeuvre	6
2.4.1 Première Partie	6
2.4.2 Deuxième partie	6
2.5 Interface proposée	9
3 Manuel utilisateur	10
4 Jeux d'essais	11
4.1 Cas de RMBG	11
5 Bilan et conclusion	13
5.1 Génération des tâches	13
5.2 Mise en oeuvre des algorithmes	13
Table des figures	14

1 Cahier des charges

Introduction : L'objectif est de définir un outil de simulation d'ordonancement de tâche en temps réel. Parmi ses fonctionnalités, l'outil devra pour tester les contraintes temporelles d'un ensemble de tâches générées au préalable. La génération de ces tâches entre par dans la conception de l'outil. Cet outil permettra d'exporter le résultat dans un fichier d'extension *.ktr* pour être exploité directement par l'outil graphique Kiwi.

1.1 Données en entrées

L'outil doit pouvoir permettre à l'utilisateur de rentrer des tâches périodiques et ou apériodiques lui même (en précisant chacune des attributs) ou de demander une génération aléatoire pour les deux catégories.

1.2 Fonctionnement

- Une analyse d'ordonnabilité. L'outil affichera à l'utilisateur les résultats des différents test s'afficheront avec les conclusions qui en découlent.
- Un environnement de simulation. L'outil lors du calcul de de l'ordonancement devra afficher les différents événements. Un bilan de ces action sera résumé dans un fichier au terme de l'exécution (facultatif).

L'outil doit pouvoir proposer plusieurs politiques d'ordonnement. À savoir :

- Pour les tâches périodiques :
 - Rate Monotonic
 - EDF
- Pour les tâches apériodique :
 - BG
 - TBS
- Un fichier d'extension *.ktr* sera généré au terme de l'exécution, et contiendra le déroulement de l'ordonnement jusqu'à son terme.

- L'outil doit communiquer au terme de l'exécution différents résultats de performance qu'il aura lui même calculés. Les informations à fournir sont les suivantes :
 - Le nombre de violations d'échéances.
 - le nombre de commutations de contexte et de préemptions.
 -

2 Analyse et solutions du problème

2.1 Introduction et choix du langage

Dans le cadre du module Systèmes Distribués, l'opportunité de spécifier et concevoir un générateur de tâches temps réel nous est proposé. Le langage d'implémentation étant libre, notre binome a opté pour Java. Ce choix est basé principalement par le fait qu'il s'agissait du langage le plus maîtrisé. Cela nous a permis de concentrer nos efforts sur la mise en place des algorithmes et non sur des problèmes de langage. L'objectif est de définir un outil de simulation d'ordonancement de tâche en temps réel.

2.2 Modelisation du problème

Le cahier des charges demandait une gestion de taches périodique et apériodiques. blah blah blah d'ordonancement

2.3 Génération de tâches dans un fichier

La première partie du projet avait pour objectif d'obtenir un nombre n de taches périodiques et apériodiques pour de futurs traitements décrits dans la partie 2 : rajouter lien dym. À nouveau le choix du format d'un tel fichier nous était laissé. Nous avons choisis de générer un fichier xml (à nouveau pour des raisons de simplicité) à la syntaxe suivante :

- Des balises `<genTache.AbstractTache-array>` encadrent la totalité du fichier.
- Une tâche périodique sera définie dans une balise `<genTache.TachePeriodique>`
- Une tâche apériodique sera définie dans une balise `<genTache.TacheAPeriodique>`
- Dans une tâche tous ses attributs seront définis de la manière suivante
`<nom_attribut>valeur_attribut</nom_attribut>`

Voici un exemple d'un respectant le format décrit ci-dessus :

```
1 <genTache.AbstractTache-array>
2   <genTache.TachePeriodique>
3     <Pi>377</Pi>
4     <ri>0</ri>
5     <id>1</id>
6     <Ci>1</Ci>
7     <Di>1</Di>
8   </genTache.TachePeriodique>
9   <genTache.TachePeriodique>
10    <Pi>162</Pi>
11    <ri>0</ri>
12    <id>2</id>
13    <Ci>6</Ci>
14    <Di>30</Di>
15  </genTache.TachePeriodique>
16  <genTache.TacheAperiodique>
17    <ri>859</ri>
18    <id>3</id>
19    <Ci>26</Ci>
20    <Di>71</Di>
21  </genTache.TacheAperiodique>
22 </genTache.AbstractTache-array>
```

On remarque que les taches périodiques sont identifiées par :

- Pi : période d'activation.
- ri : date de réveil.
- id : L'id de la tâche.
- Ci : durée d'exécution maximale.
- Di : délai critique

Alors que les tâches apériodiques ont seulement :

- ri : date de réveil
- id : L'id de la tâche.
- Ci : durée d'exécution maximale.
- Di : délai critique.

2.3.1 Détail dur la génération aléatoire

Le cahier des charges spécifiait que la génération se devait d'offrir la possibilité de générer les tâches aléatoirement ou bien en laissant l'utilisateur choisir les paramètres de chacune d'elle. Cependant la génération de tâches aléatoires pose de nombreux problèmes.

Le premier problème est de savoir qu'elle est la taille maximale que l'on peut attribuer à un C_i ou un P_i . Il aurait été possible de laisser le choix à l'utilisateur mais dès que le nombre de tâches est grand ou que leur P_i est grand, l'hyperpériode explose. L'objectif étant par la suite de pouvoir générer un fichier pour kiwi, il aurait pu se présenter le cas où les durées d'ordonnancements dépassent les possibilités des valeurs pour kiwi.

Un autre problème étant de savoir comment générer les tâches pour offrir une palette large vis-à-vis des propriétés des tâches.

Au final le programme de génération des tâches aléatoires est peu sûr et laisse la possibilité, à l'utilisateur, d'entrer des informations contradictoires qui peuvent, dans la majorité des cas, faire échouer la génération. Par exemple l'utilisateur peut rentrer un nombre de tâches aléatoires non nulle mais mettre ensuite une utilisation processeur non nulle pour ces mêmes tâches, ayant pour conséquence de retourner une erreur lors de la génération.

2.4 Algorithmes et structures mises en oeuvre

2.4.1 Première Partie

Calcul des tâches ap Le calcul des tâches ap est effectué selon la formule suivante : $U_a = \frac{\sum_{i=1}^m C_i}{ppcm(P_i)}$ L'utilisateur entre la variable Uap et le nombre de tâche ap qu'il désire (m) les variables restantes charge des ap sur une hyperpériode

2.4.2 Deuxième partie

La deuxième partie du projet, consistait à partir du fichier de tâches (cf Première Partie), de créer un simulateur proposant deux types de fonctionnalités :

- une analyse d'ordonnabilité,
- un environnement de simulation.

Le premier sujet de réflexion était donc dans quelles structures de donnée stocker les tâches et par quels moyens. Le choix des ArrayList s'est fait naturellement grâce en premier plan à sa facilité de manipulation. Par ailleurs la fonctionnalité de la bibliothèque xstream permettant d'extraire le contenu d'un fichier xml dans une ArrayList en quelques lignes nous a d'emblée convaincu. Une fois

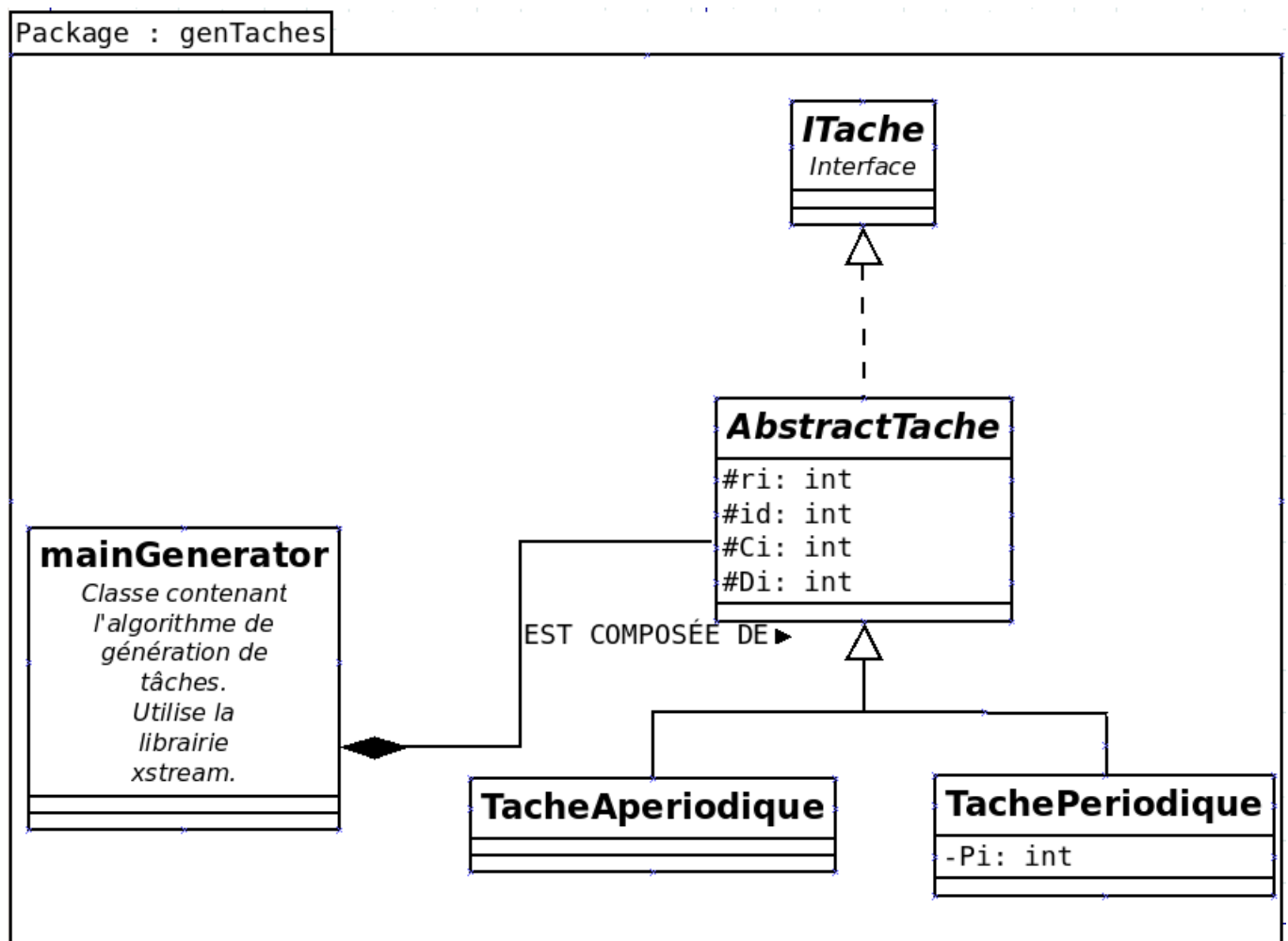


FIGURE 2.1 – Package générateur de tâches temps réel

cette première difficulté franchie une seconde de taille est apparue. Nous avons compris qu'il serait délicat de modifier directement les tâches dans les ArrayList. Notre idée initiale était de modifier son Ci d'une tâche après son traitement dans l'algorithme. Ce qui dans le cas des tâches périodique par exemple, serait problématique. En effet par définition les tâches périodiques sont susceptibles à être traitées à plusieurs reprises. Il faut donc garder leurs propriétés initiales intactes. Nous avons donc choisi d'organiser notre programmation en plusieurs classes pour bien séparer les opérations de manipulation des données d'une part, les opérations mettant en jeu les algorithmes d'ordonnement et enfin celles écrivant dans le fichier de sortie au format .ktr

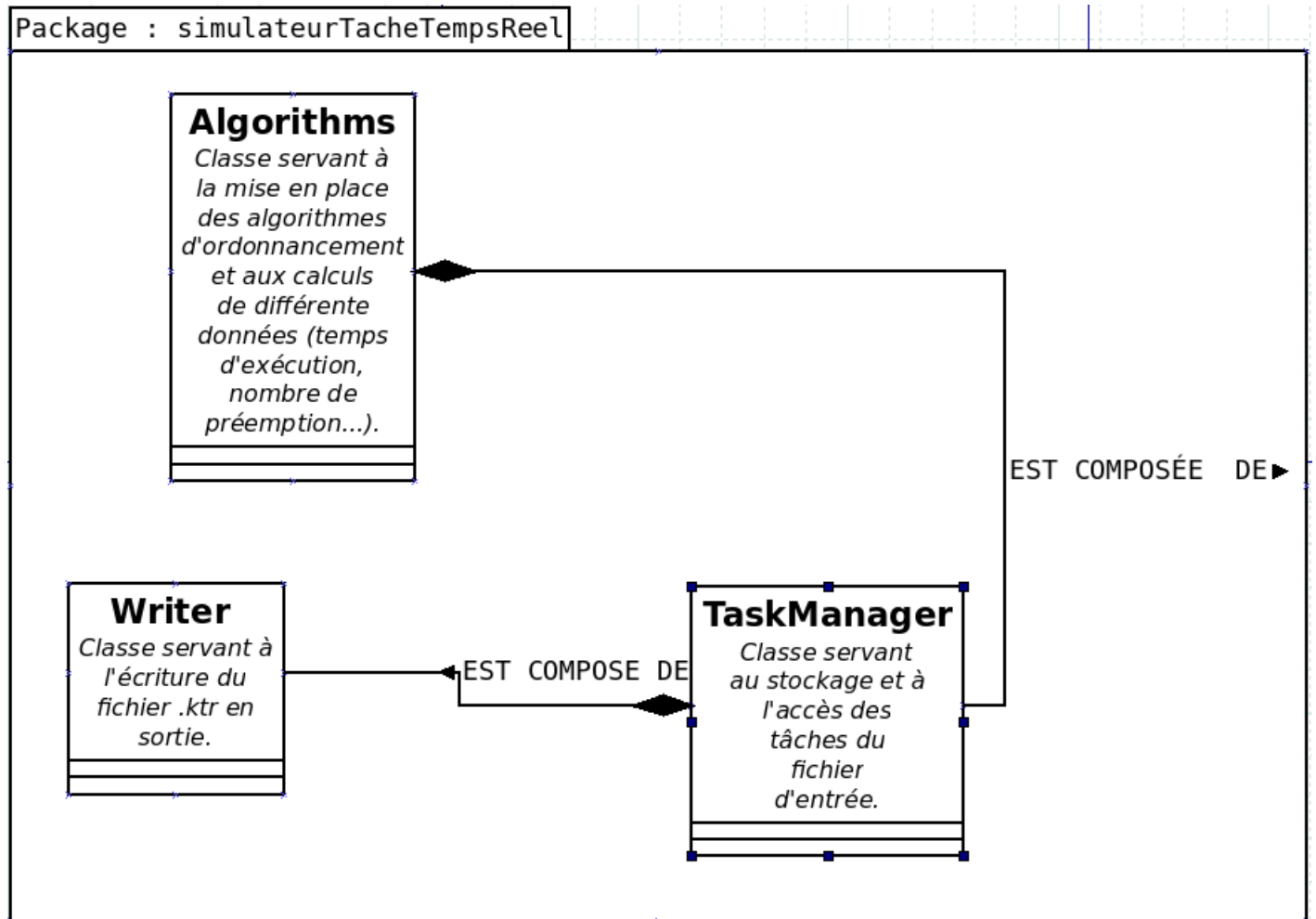


FIGURE 2.2 – Package : Simulateur de systèmes temps réel

2.5 Interface proposée

Toutes l'interface de l'outil est en ligne de commande. L'absence d'IHM graphique est due au manque de temps et au peu d'intérêt que cela représentait pour le problème étudié. De même l'outil ne prend en compte aucune option. Même si cet aspect aurait apporté un certain confort à l'utilisateur, nous avons opté pour la solution de lui demandé au fur et à mesure de l'exécution du programme les diverses options et paramètres requis. Nous avons regretté ce choix lors de la phase des test (la répétitions sans cesse des divers option est fastidieuse). Cependant nous avons gagné un temps de conception non négligeable.

3 Manuel utilisateur



4 Jeux d'essais

4.1 Cas de RMBG

L'utilisation de la combinaison des algorithmes Rate Monotonic et BackGround : donne le fichier kiwi suivant : On obtient les résultat suivants suivants :

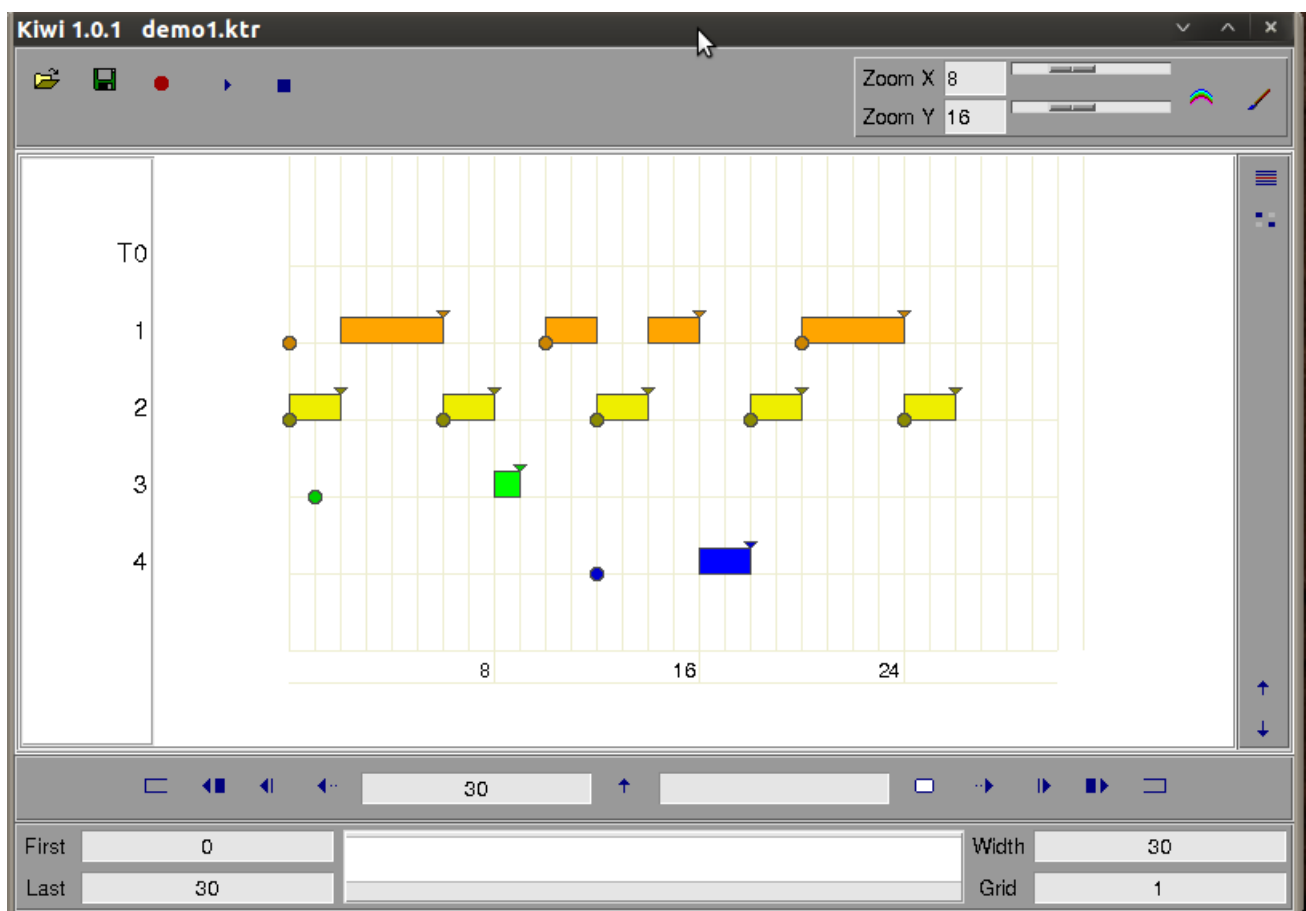


FIGURE 4.1 – Résultat de l'appelle à RMBG

****BILAN ET ANALYSE**** Temps d'exécution : 30 Temps creux : 5 Utilisation du processeur :83 Nombre de préemptions :1 ****TacheAp**** Temps de réponse min : 4 Temps de

réponse max : 7 Temps de réponse moy : 6.5

5 Bilan et conclusion

5.1 Génération des tâches

Bien que la partie de génération ne fut pas la partie la plus ardue, il a été nécessaire de revenir dessus pour tenir en compte les divers informations et spécifications grapillées sur le sujet auprès des enseignants. Le code a donc souvent été modifié à la volée le rendant petit à petit illisible voire erroné.

On peut aussi regretter que la génération aléatoire de tâches entraîne l'impossibilité d'étudier leur ordonnancement dans kiwi à cause du problème de l'hyperpériode précédemment évoqué.

5.2 Mise en oeuvre des algorithmes

Les résultats des différents algorithmes sont plutôt satisfaisant. En effet pour chacun d'entre eux les tests de vérifications ont été concluant. Nous regrettons cependant de ne pas avoir eu le temps d'effectuer plus de tests à partir de la génération automatique des tâches. À propos des algorithmes RMBG et EDFBG. Nous avons rencontré des difficultés à produire un code court et clair. Nous avons perdu beaucoup de temps à débbugger un code lourd. Avec du recul, même si les résultats sont positifs, il aurait été peut être été plus judicieux de repartir à zéro et repenser le design de ces deux algorithmes. L'algorithme EDF-TBS a d'ailleurs été le plus rapide à implémenter vu qu'il a été fait sans se servir de RMBG et EDFBG.

Table des figures

2.1	Package générateur de tâches temps réel	7
2.2	Package : Simulateur de systèmes temps réel	8
4.1	Résultat de l'appelle à RMBG	11