



Interrupciones y trabajos diferidos

LIN - Curso 2015-2016





1 Introducción a la gestión de interrupciones

2 Mecanismos para diferir el trabajo

- Softirqs
- Tasklets
- Workqueues

3 Temporizadores del kernel





1 Introducción a la gestión de interrupciones

2 Mecanismos para diferir el trabajo

- Softirqs
- Tasklets
- Workqueues

3 Temporizadores del kernel



Introducción

- **Interrupción:** señal que un dispositivo HW envía al procesador cuando requiere su atención
 - Motivación interrupciones:
 - Diferencia de velocidad entre CPU y dispositivos de E/S
 - Evitar *polling* (E/S programada)

Procesamiento de interrupciones en computador con SO

- Al producirse una interrupción, el kernel ejecuta una rutina de tratamiento (RTI)
- Procesamiento típico de RTI:
 - Transferir datos entre dispositivo y memoria principal
 - Reseteo de HW para siguiente interrupción
 - ...
- Los *drivers* de dispositivo (módulos del kernel) son los encargados de realizar procesamiento ligado a una interrupción

RTI teclado matricial placa ARM (EC)

```
void KeyboardInt(void) __attribute__((interrupt ("IRQ")));

void KeyboardInt(void) {
    int value;
    ...
    /* Identificar la tecla */
    value = key_read();

    /* Si la tecla se ha identificado, visualizarla */
    if(value > -1)
        D8Led_symbol(value);

    /* Esperar a se libere la tecla */
    while ((rPDATG & 0x2)==0);

    /* Esperar trd mediante la funcion Delay() */
    Delay(100);

    /* Borrar interrupciones (solo eint1) */
    rI_ISPC= BIT_EINT1;
}
```

- Formato de la RTI es específico de arquitectura
- Código interactúa con controlador de interrupciones específico
- No es posible usar este código en *driver* de Linux independiente de plataforma



Gestión de RTIs en Linux

Aproximación del kernel Linux

1 Las RTIs se implementan típicamente en el kernel

- Código específico de arquitectura (arch/<arquitectura>)

2 Notificaciones al driver

- Para ser notificado, un driver ha de registrar un *manejador de interrupción* (función del *driver*) vía `request_irq()`
 - Necesario especificar la línea de interrupción concreta para disp. E/S
 - Manejador se invoca al producirse una interrupción por esa línea
- El manejador interactúa directamente con el controlador HW del dispositivo de E/S gestionado

3 Controlador de interrupciones se expone al *driver* como una caja negra (**Interfaz** `irq_chip`)

- Oculta detalles de implementación



Manejadores de interrupción

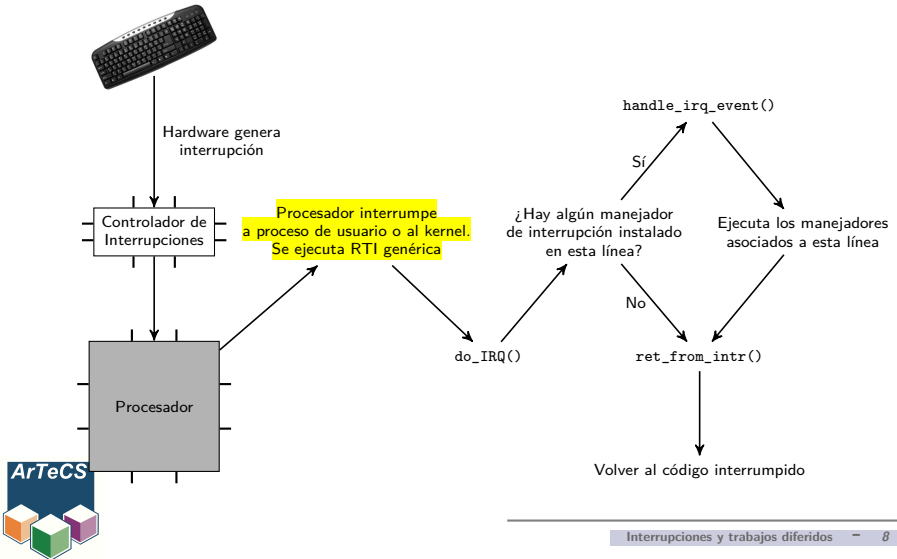
```
int request_irq(unsigned int irq, irq_handler_t handler,  
               unsigned long flags, const char* name, void *dev);
```

■ Descripción parámetros:

- irq: Número de línea de interrupción
- irq_handler: Puntero al manejador de interrupción
 - typedef `irqreturn_t` (*irq_handler_t) (int, void*) irq_handler_t;
- flags: Máscara de bits con propiedades del manejador
 - IRQF_DISABLED: Se ejecuta con todas las interrupciones deshabilitadas en la CPU actual
 - IRQF_SHARED: La línea puede compartirse entre dispositivos
 - IRQF_SAMPLE_RANDOM: Evento de interrupción usado como semilla para generación de números aleatorios
 - IRQF_TIMER: Flag especial para el manejador que gestiona el *system timer*
- name: Nombre del *driver* que gestiona el dispositivo
- dev: Token para identificar qué dispositivo interrumpe



Flujo de procesamiento de interrupciones



API kernel

Función	Descripción
<code>local_irq_disable()</code>	Desactivar interrupciones localmente en CPU actual
<code>local_irq_enable()</code>	Habilitar interrupciones CPU local
<code>local_irq_save()</code>	Guardar estado interrupciones y desactivarlas
<code>local_irq_restore()</code>	Restaurar estado de las interrupciones a estado antiguo
<code>disable_irq()</code>	Desactivar una línea de interrupción específica y esperar a que manejadores activos terminen
<code>disable_irq_nosync()</code>	Desactivar una línea de interrupción específica sin esperar a que manejadores activos terminen
<code>enable_irq()</code>	Activa una línea de interrupción concreta
<code>irqs_disabled()</code>	Devuelve valor distinto de 0 si interrupciones están desactivadas en la CPU local y 0 en caso contrario
<code>in_interrupt()</code>	Devuelve valor distinto de 0 si el flujo de ejecución está ejecutando en contexto de interrupción y 0 en caso contrario
<code>in_irq()</code>	Devuelve valor distinto de 0 si el flujo de ejecución está ejecutandose dentro de un manejador de interrupción y 0 en caso contrario





Restricciones manejadores de interrupción

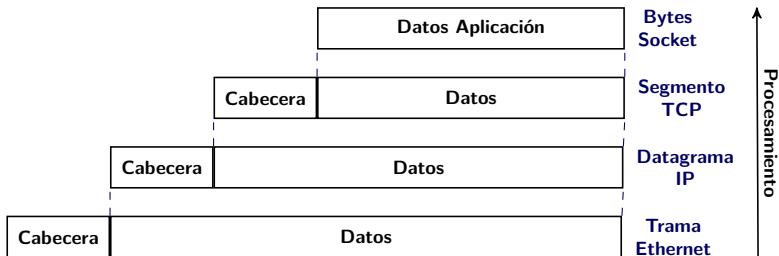
Restricciones

- 1 No es posible ejecutar funciones bloqueantes** en un manejador de interrupción
 - Ejecución en Contexto de Interrupción
- 2 Un manejador ha de ejecutarse lo más rápido posible**
 - Un manejador puede interrumpir a otro manejador
 - Cada manejador se ejecuta con una o todas las líneas de interrupción locales deshabilitadas
 - El HW no puede comunicarse con el SO mientras interrupciones deshabilitadas
 - Crítico para interfaces de red, *system timer*, ...



Ejemplo: Recepción de datos interfaz de red

- Interfaz de red genera interrupción al recibir un paquete
 - Se ejecuta manejador de interrupción del *driver*



- No es posible realizar todo este trabajo en un manejador de interrupción
 - Interrupciones deshabilitadas → posible pérdida de paquetes

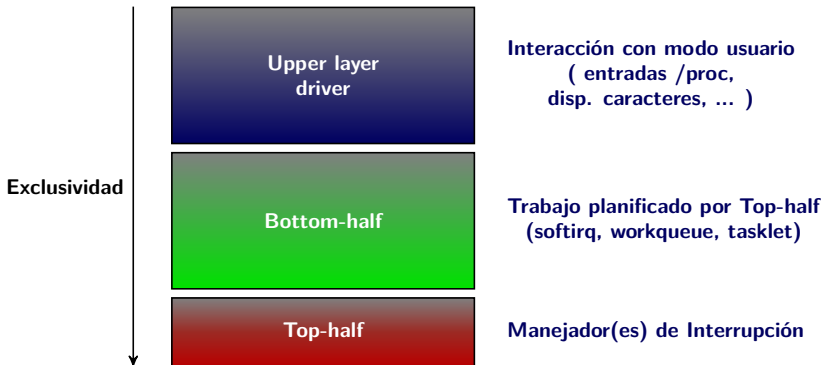


Acciones en manejador de interrupciones

- **Regla general:** realizar sólo lo *indispensable* en el manejador
 - 1 Interacción directa con el HW gestionado (borrar interrupciones pendientes, leer/escribir registros de datos/control,...)
 - 2 Aquello que sea crítico en tiempo y no pueda posponerse
- El resto debe posponerse para ser ejecutado en *un mejor momento*
 - Cuando sistema esté menos ocupado procesando interrupciones
 - ... y en un punto de ejecución con interrupciones habilitadas de nuevo
- **Exige disponer de mecanismos para diferir el trabajo**
 - Mayor parte de SSOO de propósito general los implementan



Estructura *driver*: Top-half y Bottom-half





1 Introducción a la gestión de interrupciones

2 Mecanismos para diferir el trabajo

- Softirqs
- Tasklets
- Workqueues

3 Temporizadores del kernel





Mecanismos para diferir el trabajo

- La version 3.14.1 de Linux implementa 3 mecanismos para diferir el trabajo: softirqs, tasklets y workqueues

Aspectos comunes

- El trabajo diferido (tarea) se modela como una estructura
 - Uno de los campos de la estructura es un puntero a función
 - Almacena dirección de la función que hace el trabajo diferido
- La tarea se planifica típicamente desde manejador de interrupción
 - Distintas funciones para planificar tareas
- La tarea se ejecuta en otro momento con interrupciones habilitadas
 - Ejecución tarea → invocación de función correspondiente



Mecanismos para diferir el trabajo

Mecanismo	Ventajas/Inconvenientes	Descriptor tarea	Ejecución
Softirqs	Alto rendimiento Exige modificar el kernel Gestión concurrencia	softirq_action <linux/interrupt.h>	Contexto de Interrupción ¹
Tasklets	Softirq desde módulos del kernel Gestión concurrencia Escalabilidad limitada	tasklet_struct <linux/interrupt.h>	Contexto de Interrupción ¹
Workqueues	Ejecución en contexto de proceso Uso sencillo Menor rendimiento	work_struct <linux/workqueue.h>	Contexto de Proceso

Softirqs



- Las *softirqs* se definen estáticamente en el código del kernel
 - Kernel mantiene array de descriptores `softirq_vec` (`kernel/softirq.c`)
 - Cada *softirq* tiene asociado un ID (índice) y una función
 - A menor índice, mayor prioridad

<i>Softirq</i>	Índice	Descripción
HI_SOFTIRQ	0	Tasklets de alta prioridad
TIMER_SOFTIRQ	1	<i>Kernel timers</i>
NET_TX_SOFTIRQ	2	Envío de paquetes de red
NET_RX_SOFTIRQ	3	Recepción de paquetes de red
BLOCK_SOFTIRQ	4	Dispositivos de bloque
BLOCK_IOPOLL_SOFTIRQ	5	Dispositivos de bloque
TASKLET_SOFTIRQ	6	Tasklets de baja prioridad
SCHED_SOFTIRQ	7	Equilibrador de carga del planificador
HRTIMER_SOFTIRQ	8	Temporizadores de alta resolución
RCU_SOFTIRQ	9	Mecanismo de sincronización RCU



Softirqs (II)

Planificar la ejecución de una *softirq*

```
raise_softirq(HI_SOFTIRQ);
```

Posibles puntos de ejecución de una *softirq* (`do_softirq()`)

- 1 Al volver de un flujo de código que finalizó el procesamiento de una interrupción
- 2 En cualquier fragmento de código que compruebe explícitamente si hay *softirqs* pendientes e invoque `do_softirq()`
- 3 Al despertar al kernel thread *ksoftirqd* (baja prioridad)
 - Existe una instancia de este thread en cada CPU
 - En este caso las *softirqs* se ejecutan en **Contexto de Proceso**



Tasklets

- Descriptor de tasklet: `tasklet_struct`
 - Función asociada (trabajo diferido)
- El kernel mantiene 2 colas de tasklets: alta y baja prioridad
 - Un tasklet se puede encolar en cualquier cola
 - `void tasklet_hi_schedule(struct tasklet_struct *t);`
 - `void tasklet_schedule(struct tasklet_struct *t);`
- La ejecución de los tasklets gestiona mediante *softirqs*
 - `HI_SOFTIRQ` (alta prioridad) y `TASKLET_SOFTIRQ` (baja prioridad)
 - Al encolar un *tasklet* se activa la *softirq* correspondiente
 - *Softirq* ejecuta secuencialmente las funciones de tasklets en la cola

Tasklets (II)



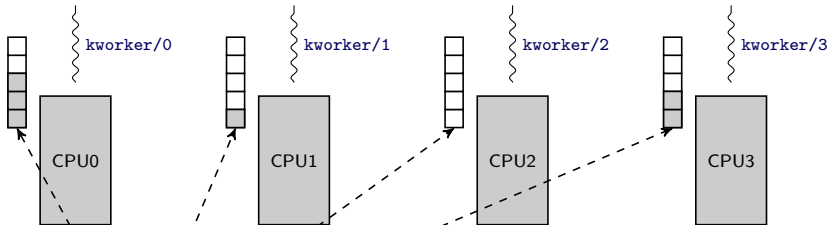
Características tasklets

- A diferencia de las *softirqs*, es posible crear/destruir *tasklets* dinámicamente
 - No es preciso modificar/recompilar el código del kernel
- Usados frecuentemente para implementación de *drivers*
- No es posible invocar funciones bloqueantes en un *tasklet*
 - Se ejecutan típicamente en contexto de interrupción



Workqueues

- **Workqueue:** Conjunto de colas de tareas (una por CPU)
 - El trabajo que se difiere (tarea) se inserta en una de estas colas
 - Cada tarea se ejecuta en contexto de un proceso (**kworker/X**)
 - Un *kernel thread* por CPU
 - kworker se *despierta* si hay tareas en cola correspondiente



struct workqueue_struct



Workqueues vs. tasklets y softirqs

- El trabajo diferido puede invocar funciones bloqueantes
 - El `kworker` correspondiente se bloqueará si es necesario
- ... aunque mayor latencia
 - Es preciso despertar *kernel thread* y darle la CPU



Workqueues: work_struct

- Cada tarea encolable está descrita mediante `struct work_struct`

- Definida en `<linux/workqueue.h>`

```
struct work_struct {  
    atomic_long_t data;  
    struct list_head entry;  
    work_func_t func;  
};
```

- `func` es la función asociada al trabajo diferido

```
typedef void (*work_func_t)(struct work_struct *work);
```

- Una `work_struct` puede encolarse en dos tipos de *workqueues*

- 1 Por defecto (`system_wq`)
- 2 Workqueue privada del *driver* (creadas explícitamente)
 - Aconsejable si se desea llevar más control sobre tareas planificadas





Workqueue API (I)

Inicializar trabajo

- `INIT_WORK(struct work_struct *work, work_func_t func);`
 - `func` hace referencia al manejador que se difiere

Planificar Trabajo en *workqueue* por defecto

- `int schedule_work(struct work_struct *work);`
- `int schedule_work_on(int cpu, struct work_struct *work);`
 - Se puede seleccionar en qué CPU



Workqueue API (II)

Crear/Eliminar una *workqueue*

- `struct workqueue_struct *create_workqueue(const char* name);`
- `void destroy_workqueue(struct workqueue_struct *);`

Planificar Trabajo en cualquier *workqueue*

- `int queue_work(struct workqueue_struct *wq, struct work_struct *work);`
- `int queue_work_on(int cpu, struct workqueue_struct *wq, struct work_struct *work);`
 - Se puede seleccionar en qué CPU

Workqueue API (III)

Esperar finalización trabajo pendiente

- `int flush_work(struct work_struct *work);`
 - Esperar finalización de trabajo concreto
- `int flush_workqueue(struct workqueue_struct *wq);`
 - Esperar finalización de todos los trabajos en *workqueue* dada
- `void flush_scheduled_work(void);`
 - Esperar finalización de todos los trabajos en *workqueue* por defecto



Workqueue API (IV)

Cancelar trabajos

- `int cancel_work_sync(struct work_struct *work);`
 - Cancelar trabajo/esperar a que acabe si está en ejecución

Consultar si un trabajo está pendiente

- `work_pending(struct work_struct *work);`





Workqueues: Ejemplo

```
#include <linux/workqueue.h>

/* Work descriptor */
struct work_struct my_work;

/* Work's handler function */
static void my_wq_function( struct work_struct *work ) {
    printk(KERN_INFO "HELLO WORLD!!\n");
}

int init_module( void ) {
    /* Initialize work structure (with function) */
    INIT_WORK(&my_work, my_wq_function );

    /* Enqueue work */
    schedule_work(&my_work);

    return 0;
}

void cleanup_module( void ) {
    /* Wait until all jobs scheduled so far have finished */
    flush_scheduled_work();
}
```



Contenido



1 Introducción a la gestión de interrupciones

2 Mecanismos para diferir el trabajo

- Softirqs
- Tasklets
- Workqueues

3 Temporizadores del kernel



Temporizadores del kernel (I)

- Mecanismo SW para planificar acciones a realizar en un tiempo concreto en el futuro
 - Mecanismo complementario a *bottom halves*

HZ y jiffies

- La macro HZ indica el número de *ticks* por segundo
 - Valor por defecto 250 (4ms) - Configurable en T. de compilación
 - Frecuencia del *system timer*
- La variable global *jiffies* almacena el número de *ticks* transcurridos desde el arranque del sistema
 - segundos transcurridos desde arranque: *jiffies*/HZ

Temporizadores del kernel (II)

HZ y jiffies (cont.)

- Los “tiempos de activación” de los temporizadores del kernel se configuran en términos de jiffies

```
unsigned long time_stamp = jiffies;           /* now */
unsigned long next_tick = jiffies + 1;         /* one tick from now */
unsigned long later = jiffies + 5*HZ;          /* five seconds from now */
unsigned long fraction = jiffies + HZ / 10;    /* a tenth of a second from now */
```



Temporizadores del kernel (III)

- Cada temporizador se describe mediante estructura `timer_list`
 - Declarada en `<linux/timer.h>`

```
struct timer_list {
    struct list_head entry;
    unsigned long expires; /* Tiempo de 'activación' del timer */
    struct tvec_base *base;
    void (*function)(unsigned long); /* Función que ejecuta el kernel
                                      al activarse el timer */
    unsigned long data; /* Parámetro pasado a la función */
    ...
};
```

- Cuando `jiffies==timer.expires` (temporizador expira) se ejecuta la función correspondiente
 - Ejecución gestionada mediante una *softirq* (TIMER_SOFTIRQ)
 - Se ejecutan típicamente en contexto de interrupción
 - ¡¡NO es posible ejecutar funciones bloqueantes!!



Temporizadores del kernel (IV)

Pasos para configurar *timer*

1 Implementar la función asociada al *timer*

```
void my_timer_function(unsigned long data) {...}
```

2 Definir *timer* globalmente:

```
struct timer_list my_timer;
```

3 Inicializar valores internos del *timer*

```
my_timer.expires = jiffies + delay; /* temporizador expira en 'delay' ticks */  
my_timer.data = 0; /* Ej: 0 (no usado aquí) */  
my_timer.function = my_timer_function; /* Función que se ejecutará cuando  
temporizador expire */
```

4 Activar el *timer*

```
add_timer(&my_timer);
```

Temporizadores del kernel (V)

■ Otras operaciones sobre *timers*

Función	Descripción
<code>mod_timer(timer, expiration)</code>	Modifica la marca de tiempo de expiración de un <i>timer</i> activo. Permite reactivar un timer dentro de su propia función de activación (acciones periódicas).
<code>del_timer(timer)</code>	Desactiva un <i>timer</i> antes de que expire. (No es necesario llamar a esta función para timers que ya han expirado)
<code>del_timer_sync(timer)</code>	Desactiva un <i>timer</i> y espera a que termine la función asociada. Esta función es más segura que <code>del_timer()</code> en entornos multiprocesador y debe usarse siempre para <i>timers</i> que se reactiven a sí mismos.

Referencias



- Linux Kernel Development
 - Cap. 7 *"Interrupts and Interrupt Handlers"*
 - Cap. 8 *"Bottom Halves and Deferring Work"*
 - Cap. 11 *"Timers and Time Management"*
- Professional Linux Kernel Architecture
 - Cap. 14 *"Kernel Activities"*
 - Cap. 15 *"Time Management"*





LIN - Interrupciones y trabajos diferidos Versión 0.2

©J.C. Sáez

*This work is licensed under the Creative Commons **Attribution-Share Alike 3.0 Spain License**. To view a copy of this license, visit <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/es/> or send a letter to Creative Commons, 171 Second Street, Suite 300, San Francisco, California, 94105, USA.*

*Esta obra está bajo una licencia **Reconocimiento-Compartir Bajo La Misma Licencia 3.0 España de Creative Commons**. Para ver una copia de esta licencia, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/es/> o envíe una carta a Creative Commons, 171 Second Street, Suite 300, San Francisco, California 94105, USA.*

Este documento (o uno muy similar) está disponible en <https://cv4.ucm.es/moodle/course/view.php?id=62472>

