

# Real-time Scheduling Simulator

**Edoardo Sarri**

Software Engineering for Embedded System  
Project Work

Giugno 2025



UNIVERSITÀ  
DEGLI STUDI  
FIRENZE

# Introduzione

## Obiettivo

Simulare l'esecuzione di un taskset secondo un dato algoritmo di scheduling e un protocollo di accesso alle risorse.

# Introduzione

## Output

Un file di log contenente la traccia di esecuzione, cioè una sequenza di coppie  $\langle \text{tempo}, \text{evento} \rangle$ , dove i possibili eventi sono:

- Rilascio di un task.
- Acquisizione e rilascio di una risorsa da parte di un chunk.
- Completamento dell'esecuzione di un chunk o di un job di un task.
- Preemption su un task.
- Deadline miss di un job di un task.
- Fault di un chunk.

# Introduzione

## Capacità

- Generare una traccia di esecuzione.
- Generare un dataset di tracce di esecuzione.
- Simulare Rate Monotonic con e senza risorse condivise insieme a Priority Ceiling Protocol.
- Simulare Earliest Deadline First senza risorse condivise.
- Rilevare eventuali deadline miss.
- Controllare la feasibility di un taskset dato il relativo algoritmo di scheduling.

# Introduzione

## Capacità (fault injection)

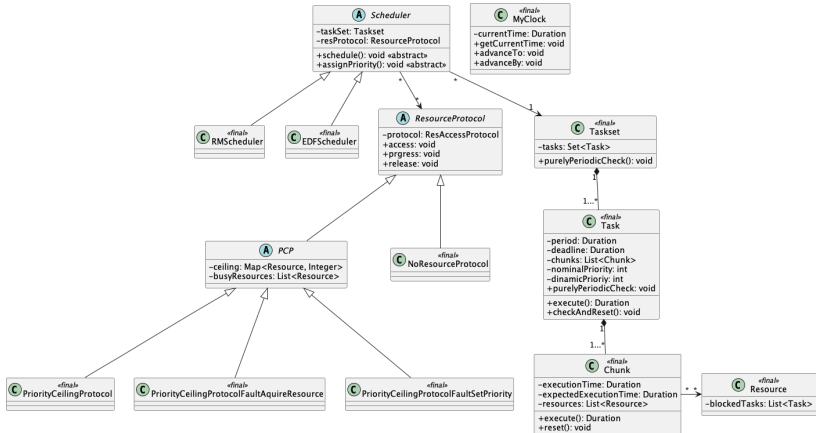
- Introdurre in modo stocastico e rilevare un additional execution time in un chunk.
- Introdurre un fault a livello del protocollo di accesso alle risorse per cui PCP imposta male la priorità dinamica dei task.
- Introdurre un fault a livello di chunk per cui esso non acquisisce (e rilascia) il semaforo della risorsa che userà.

# Introduzione

## Utilizzo

- All'interno del main devono essere definiti i componenti necessari: Resource, Chunk, Task, TaskSet, Scheduler e ResourceProtocol.
- Per avviare una simulazione chiamare il metodo `schedule` o `scheduleDataset` di uno Scheduler.
- I tempi devono essere passati e letti dal sistema in millisecondi. Il sistema li elabora in nanosecondi per una maggiore precisione.

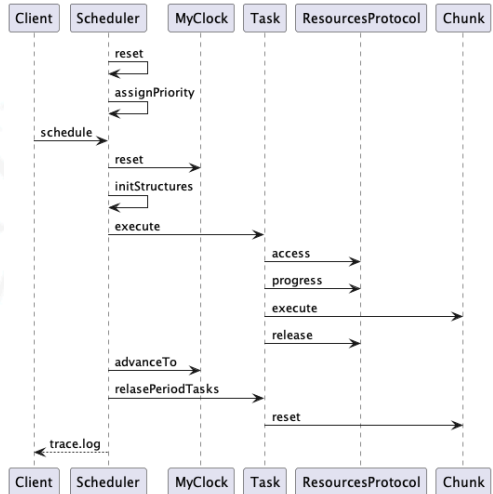
## Analisi



# Implementazione

## Scheduler

- Gestione deterministica del tempo.
- Classe base che definisce la logica dello scheduling: *Template Method*.
- Classi concrete che implementano `assignPriority` e `addReadyTask`.





# Implementazione

## Resource Access Protocol

- Necessario NoResourceProtocol quando non si hanno risorse condivise.
- Implementa i metodi di accesso, progresso e rilascio.
- PCP usa due strutture dati: `ceiling` e `besyResource`.

# Implementazione

## Clock

- Gestione globale.
- Accesso unificato tramite Singleton.
- Oggetti di tipo `Duration` di `java.time`.

## Sampling

- Libreria Sirio.
- Aggiunto `ConstantSampler` per il campionamento di di un tempo costante.

# Dataset

## Earliest Deadline First (EDF)

- 5 task: 2 puramente periodici e 3 periodici.
- Fattore di utilizzo di 0,95.
- Chunk che campionano un additional ET da una uniforme.
- **traceEDF.log**

```
1 Task task1 = new Task()
2   0,
3   20,
4   List<ET>
5
6   new Chunk()
7     1,
8     new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
9     new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000),
10    new Chunk()
11    2,
12    new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
13    new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000),
14    new Chunk()
15    3,
16    new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
17    new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000);
18
19 Task task2 = new Task()
20   0,
21   20,
22   List<ET>
23
24   new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
25   new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000),
26   new Chunk()
27   1,
28   new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
29   new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000);
30
31 Task task3 = new Task()
32   0,
33   20,
34   List<ET>
35
36   new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
37   new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000);
38
39 Task task4 = new Task()
40   0,
41   20,
42   List<ET>
43
44   new Chunk()
45     1,
46     new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
47     new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000),
48     new Chunk()
49     2,
50     new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
51     new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000);
52
53 Task task5 = new Task()
54   0,
55   20,
56   List<ET>
57
58   new Chunk()
59     1,
60     new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
61     new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000),
62     new Chunk()
63     2,
64     new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
65     new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(1000);
66
67 TaskSet taskSet = new TaskSet(task1, task2, task3, task4, task5);
68 Scheduler edf = new EDFScheduler(taskSet, 500);
69 edf.schedule(1000);
```



# Real-time Scheduling Simulator

**Edoardo Sarri**

Grazie



UNIVERSITÀ  
DEGLI STUDI  
FIRENZE