

# 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 a livello di chunk o di PCP.

# 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)

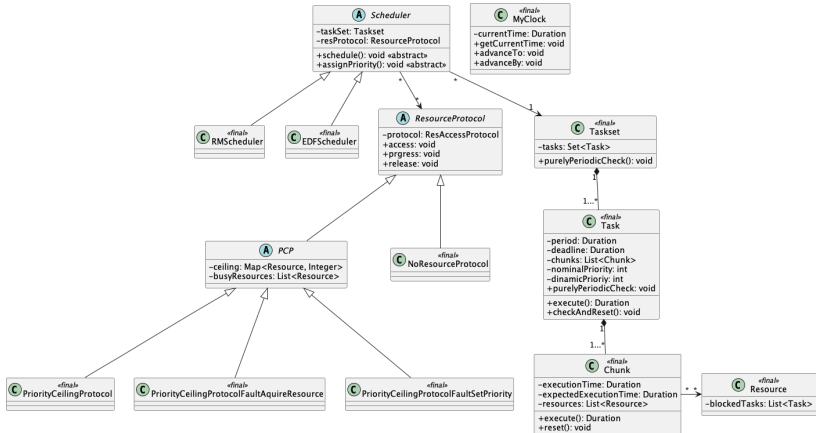
- Introdurre in modo stocastico e rilevare un additional execution time in un chunk.
- Introdurre un fault a livello del protocollo di accesso alle risorse per cui PCP imposta male la priorità dinamica dei task.
- Introdurre un fault a livello di chunk per cui esso non acquisisce (e rilascia) il semaforo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

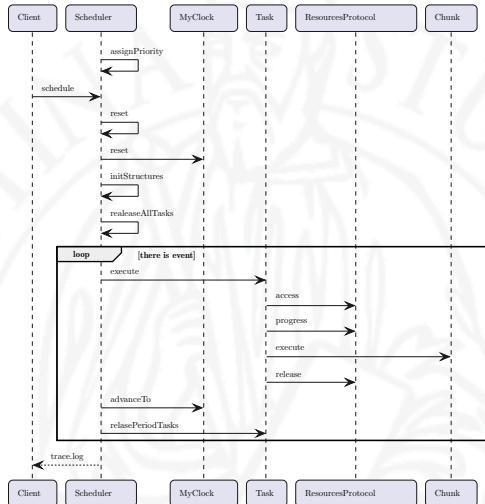
## Analisi



# Implementazione

## Scheduler

- 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 `busyResource`.

# 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     new Chunk()
6       1,
7       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
8       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0),
9       new Chunk()
10      2,
11      new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
12      new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0),
13      new Chunk()
14      3,
15      new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
16      new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0);
17 Task task2 = new Task()
18   0,
19   20,
20   List<ET>
21     new Chunk()
22       1,
23       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
24       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0),
25       new Chunk()
26       2,
27       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(40),
28       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0);
29 Task task3 = new Task()
30   0,
31   0,
32   List<ET>
33     new Chunk()
34       1,
35       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(70),
36       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0);
37 Task task4 = new Task()
38   0,
39   0,
40   List<ET>
41     new Chunk()
42       1,
43       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(60),
44       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0),
45       new Chunk()
46       2,
47       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(60),
48       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0);
49 Task task5 = new Task()
50   0,
51   0,
52   List<ET>
53     new Chunk()
54       1,
55       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(30),
56       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0),
57       new Chunk()
58       2,
59       new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(30),
60       new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0);
61 Task task6 = new Task()
62   0,
63   0,
64   List<ET>
65     new ConstantSampler<Imu, RigidBody>(70),
66     new UniformSampler<Imu, RigidBody>(10), new RigidBody(0,0,0);
67 Scheduler s = new TaskScheduler(task1, task2, task3, task4, task5, task6);
68 s.schedule(1000);
```

## Dataset

## Rate Monotonic (RM)

- 5 task puramente periodici.
- 2 risorse condivise.
- Fault injection sull'acquisizione di risorse.
- **traceRM.log**

```

1 Resource = new Resource();
2 Resource = new Resource();
3 Task task1 = new Task();
4     30;
5     List<I>
6         new Chunk();
7
8     new ResourcePerformanceHistogram(21), new Histogram(21));
9     new Chunk();
10
11     new ResourcePerformanceHistogram(15), new Histogram(15));
12     List<I>
13         new Chunk();
14         new Chunk();
15
16     new ResourcePerformanceHistogram(83), new Histogram(83));
17 Task task2 = new Task();
18     50;
19     50;
20     List<I>
21         new Chunk();
22         I;
23         new ResourcePerformanceHistogram(4), new Histogram(4));
24         new Chunk();
25         I;
26         new ResourcePerformanceHistogram(3), new Histogram(3));
27         List<I>
28             new Chunk();
29             new Chunk();
30
31 Task task3 = new Task();
32     60;
33     60;
34     List<I>
35         I;
36         new ResourcePerformanceHistogram(40), new Histogram(40));
37         new Chunk();
38         I;
39         new ResourcePerformanceHistogram(40), new Histogram(40));
40 Task task4 = new Task();
41     100;
42     100;
43     List<I>
44         new Chunk();
45         I;
46         new ResourcePerformanceHistogram(5), new Histogram(5));
47         new Chunk();
48         I;
49         new ResourcePerformanceHistogram(12), new Histogram(12));
50     List<I>
51         new Chunk();
52 Task task5 = new Task();
53     100;
54     100;
55     List<I>
56         new Chunk();
57         I;
58         new ResourcePerformanceHistogram(35), new Histogram(35));
59 Task task6 = new Task();
60 Task task7 = new Task();
61 ResourcePerformanceHistogram new = new ResourcePerformanceHistogram(task1, task2, task3, task4, task5);
62 ResourcePerformanceHistogram new = new ResourcePerformanceHistogram(task1, task2, task3, task4, task5);
63 ResourcePerformanceHistogram new = new ResourcePerformanceHistogram(task1, task2, task3, task4, task5);
64 ResourcePerformanceHistogram new = new ResourcePerformanceHistogram(task1, task2, task3, task4, task5);

```

# Real-time Scheduling Simulator

**Edoardo Sarri**

Grazie



UNIVERSITÀ  
DEGLI STUDI  
FIRENZE