

QXD0145 - Sistemas de Tempo-Real

Gerenciamento de Memória em Sistemas de Tempo-Real



UNIVERSIDADE
FEDERAL DO CEARÁ

CAMPUS QUIXADÁ

André Ribeiro Braga

28/03/2023



Referência

- Phillip A. Laplante , Seppo J. Ovaska ; *Real-Time Systems Design and Analysis*
 - Sessão 3.1.2 *Interrupt-Only Systems*
 - Sessão 3.1.5 *The Task Control Model*
 - Sessão 3.4 *Memory Management Issues*



Alocação Dinâmica de Memória

- Tópico muitas vezes renegado
- Importância dupla na utilização sob-demanda de memória
 - *Tasks* da aplicação
 - Sistema operacional em si
- Aplicação utiliza memória...
 - Explícitamente por solicitações do *heap*
 - Implícitamente pela manutenção da memória em tempo de execução
- SO deve manter isolamento entre as *tasks*
- Alocação arriscada = Não determinística
 - *Stackoverflow/Deadlock*
- Evitar alocação arriscada \Leftrightarrow Reduzir *overhead* com gerenciamento
- *Overhead* é componente significativa do tempo de troca de contexto



Gerenciamento de Pilha e TCB

- Sistemas multitarefas \Rightarrow Salvamento/restauro de contexto
- Modelos de gerenciamento
 - Pilha(s) de execução (*runtime stack*)
 - *interrupt-only* + *foreground/background*
 - Bloco de controle
 - sistemas operacionais



Pilha(s) de execução

- *Interrupt-only*
 - *jump-to-self loop*
 - *Tasks* escalonadas via interrupções
 - *Dispatching* realizado pelas rotinas de interrupção
 - *Hardware/Software*
 - Interrupções desabilitadas durante tratamento
- *foreground/background*
 - *jump-to-self loop* substituído por uma *task-idle*
- Cada *task* associada a uma interrupção



Pilha(s) de execução

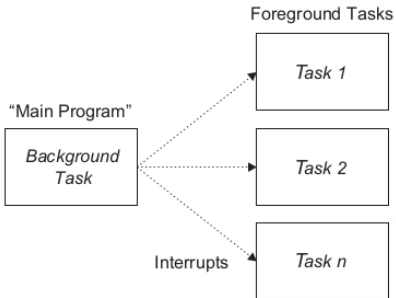
Interrupt-only

```
void main(void)
{
    init();           /* system initialization */
    while(TRUE);      /* jump-to-self */
}
void int_1(void)      /* interrupt handler 1 */
{
    save(context);    /* save context to stack */
    task_1();          /* execute task 1 */
    restore(context); /* restore context */
}
void int_2(void)      /* interrupt handler 2 */
{
    save(context);    /* save context to stack */
    task_2();          /* execute task 2 */
    restore(context); /* restore context */
}
void int_3(void)      /* interrupt handler 3 */
{
    save(context);    /* save context to stack */
    task_3();          /* execute task 3 */
    restore(context); /* restore context */
}
```



Pilha(s) de execução

Foreground/background



Pilha(s) de execução

- Duas rotinas necessárias
- *save*
 - chamado por um tratador de interrupção
 - salva o contexto do sistema para uma área de pilha
 - imediatamente após desabilitar interrupções
- *restore*
 - imediatamente antes de reabilitar interrupções



Pilha(s) de execução

Foreground/background

After Initialization
(Undefined Contents)

SP=stack

?
?
?
?
?
?

SP=stack+4

Context Saved
(After 4 Pushes)

?
R3
R2
R1
R0
?

SP=stack

Context Restored
(After 4 Pops)

?
R3
R2
R1
R0
?



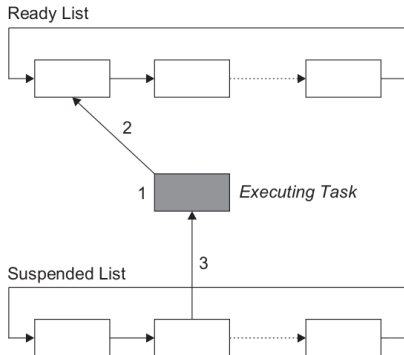
Modelo do Bloco de Controle

- Lista de TCBs deve ser mantida
- Pode ser fixa ...
 - n TCBs são alocados durante inicialização
 - Todas com estado *dormente*
 - *Task* criada \Rightarrow *pronta*
 - Política de escalonamento \Rightarrow *pronta* \longleftrightarrow *executando*
 - *Task* deletada \Rightarrow *dormente*
 - Sem gerenciamento de memória em tempo-real necessário
- ou dinâmica ...
 - Listas dinâmicas
 - *Task* criada \Rightarrow *suspensa* + inserida na lista + *heap* alocado
 - Política de escalonamento \Rightarrow *pronta* \longleftrightarrow *executando*
 - *Task* deletada \Rightarrow removida da lista + *heap* liberado
 - Necessidade de gerenciamento de memória *heap*



Modelo do Bloco de Controle

Lista de TCBs



Swapping

- Apenas uma *task* coexiste na memória principal
- Troca de *task*
 - Suspensão da *task* em execução
 - Espaço de usuário + contexto \Rightarrow Memória secundária
- Tempo de execução de cada *task*
 - Longo o suficiente para compensar tempo de carregamento
- Variação do tempo de acesso à memória secundária
 - *Context-switch overhead* + resposta em tempo-real
 - Pode arruinar a pontualidade do sistema



Overlaying

- Programa maior que memória física
- Divisão em seções dependentes
- Exige projeto de *software* cuidadoso
- Limitações de tempo-real
 - Dispositivos de memória secundária não-determinísticos
- Empregada em alguns RTOS comerciais



Paging

- Pode levar a alta atividade do sistema (*thrashing*)
- Pouco provável de ser empregado em sistemas embarcados
 - *Overhead*
 - Falta de suporte do *hardware*
- Baixa previsibilidade
 - *Memory locking* pode mitigar problema



Garbage

- Memória alocada e abandonada pela *task*
- Pode ocorrer quando terminam de forma anormal
 - *malloc* utilizado e ponteiro perdido
- Também ocorre em sistemas orientados a objeto
- Tratamento em tempo-real
 - Função importante
 - Suporte da linguagem (e.g. Java)...
 - ou do SO.

