

Überblick

Ablaufsteuerung

Trennung von Belangen
Arbeitsweise
Zeitparameter
Taskmodelle
Gebräuchliche Verfahren
Zusammenfassung

Planung des zeitlichen Ablaufs und Abfertigung

Einplanung (engl. *scheduling*) \mapsto **Strategie**

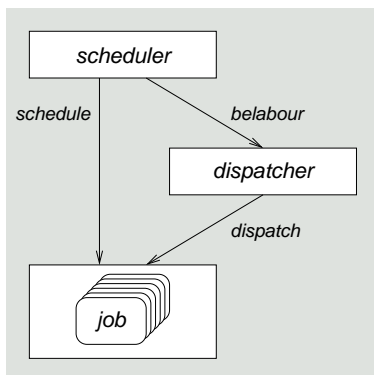
- ▶ Erstellung des Ablaufplans von Arbeitsaufträgen
 - ▶ Festlegung einer Einlastungsreihenfolge
- ▶ in Bezug auf die Aufgabenbearbeitung geschieht dies ...
 - entkoppelt** (engl. *off-line*) \leadsto statisch, vor Laufzeit
 - gekoppelt** (engl. *on-line*) \leadsto dynamisch, zur Laufzeit¹¹

Einlastung (engl. *dispatching*) \mapsto **Mechanismus**

- ▶ Abarbeitung des Ablaufplans von Arbeitsaufträgen
 - ▶ Umsetzung der Einplanungsentscheidungen
- ▶ geschieht immer gekoppelt mit der Aufgabenbearbeitung
 - ▶ Ablaufpläne können nur *online* befolgt werden

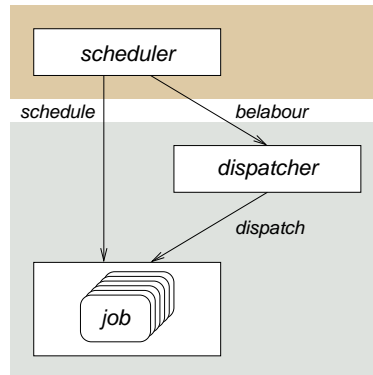
¹¹Vorlage kann ein vor Beginn der Aufgabenbearbeitung statisch erstellter Ablaufplan sein, der während der Aufgabenbearbeitung dynamisch fortgeschrieben wird.

Einplanung und Einlastung



gekoppeltes System

- ▶ zeit- und örtlich gekoppelt
 - ▶ zur Laufzeit
 - ▶ integriert in einem System
 - ▶ auf einem Rechner



entkoppeltes System

- ▶ zeit- und ggf. örtlich entkoppelt
 - ▶ vor und zur Laufzeit
 - ▶ separiert in zwei Systeme
 - ▶ ggf. auf zwei Rechnern

Einplanungszeitpunkte

Adaptierbarkeit (engl. *adaptability*) vs. Vorhersagbarkeit (engl. *predictability*)

on-line scheduling (zur Laufzeit), kommt ohne *à priori* Wissen aus

- ▶ einzige Option bei unbekannter zukünftiger Auslastung
 - ▶ Lastparameter sind erst zur Joblaufzeit bekannt
- ▶ die getroffenen Entscheidungen sind häufig nur suboptimal
 - ▶ eingeschränkte Fähigkeit, Betriebsmittel maximal zu nutzen
- ▶ ermöglicht/unterstützt jedoch ein flexibles System

off-line scheduling (vor Laufzeit), benötigt *à priori* Wissen

- ▶ Voraussetzung ist ein deterministisches System, d.h.:
 - ▶ alle Lastparameter sind vor Joblaufzeit bekannt
 - ▶ ein fester Satz von Systemfunktionen ist gegeben
- ▶ zur Laufzeit ist kein NP-schweres Problem mehr zu lösen
 - ▶ d.h. einen Ablaufplan zu finden, der alle Task/Job-Fristen einhält
- ▶ Änderungen am System führen zur Neuberechnung vom Ablaufplan
 - ▶ dies gilt für alle Änderungen an Software und Hardware

Grundsätzliche Verfahren

Vorangetrieben durch interne oder externe Ereignisse

taktgesteuert (engl. *clock-driven*, auch *time-driven*) ✓

- ▶ Einlastung nur zu festen Zeitpunkten
 - ▶ vorgegeben durch das Echtzeitrechensystem
- ▶ statische (entkoppelte) Einplanung

reihum gewichtet (engl. *weighted round-robin*)

- ▶ Echtzeitverkehr in Hochgeschwindigkeitsnetzen
 - ▶ im Koppelnetz (engl. *switched network*)
- ▶ untypisch für die Einplanung von CPU-Jobs

vorranggesteuert (engl. *priority-driven*, auch *event-driven*) ✓

- ▶ Einlastung zu Ereigniszeitpunkten
 - ▶ vorgegeben durch das kontrollierte Objekt
- ▶ dynamische (gekoppelte) Einplanung

Taktsteuerung

Zeitgesteuertes (engl. *time-triggered*) System

Einlastungszeitpunkte von Arbeitsaufträgen wurden *à priori* bestimmt

- ▶ alle Parameter aller Arbeitsaufträge sind *off-line* bekannt
 - ▶ WCET, Betriebsmittelbedarf (z.B. Speicher, Fäden, Energie), ...
- ▶ zur Laufzeit anfallende Verwaltungsgemeinkosten sind minimal

Einlastung der Arbeitsaufträge erfolgt in variablen oder festen Intervallen

- ▶ im variablen Fall wird ein Zeitgeber (engl. *timer*) mit der Länge des jeweils einzulastenden Arbeitsauftrags programmiert \mapsto WCET
 - ▶ jeder Zeitablauf bewirkt eine asynchrone Programmunterbrechung
 - ▶ als Folge findet die Einlastung des nächsten Arbeitsauftrags statt
- ▶ im festen Fall liefert der Zeitgeber regelmäßige Unterbrechungen
 - ▶ ein festes Zeitraster liegt über die Ausführung der Arbeitsaufträge
 - ▶ dient z.B. dem Abfragen (engl. *polling*) von Sensoren/Geräten

Vorrangsteuerung

Ereignisgesteuertes (engl. *event-triggered*) System

Einplanung und Einlastung laufen gekoppelt ab \mapsto **Ereigniszeitpunkte**

- ▶ asynchrone Programmunterbrechungen: Hardwareereignisse
 - ▶ Zeitsignal, Bereitstellung von Sensordaten, Beendigung von E/A
- ▶ Synchronisationspunkte: ein-/mehreseitige Synchronisation
 - ▶ Schlossvariable, Semaphore, Monitor

Ereignisse haben Prioritäten, die **Dringlichkeiten** zum Ausdruck bringen

- ▶ Prioritäten werden *off-line* vergeben und ggf. *on-line* fortgeschrieben
 - ▶ Arbeitsaufträge haben eine statische oder dynamische Priorität
- ▶ die Zuteilung von Betriebsmitteln erfolgt prioritätsorientiert
 - ▶ Arbeitsaufträge höherer Priorität haben Vorrang
- ▶ Betriebsmittel (insb. CPU) bleiben niemals absichtlich ungenutzt
 - ▶ im Gegensatz zur Taktsteuerung, die Betriebsmittel brach liegen lässt

Punkte auf der Echtzeitachse

Bereitstellung und Erfüllung

Auslösezeit (engl. *release time*) Zeitpunkt, zu dem ein Arbeitsauftrag zur Ausführung bereitgestellt wird

- ▶ von da an ist Einlastung des betreffenden Jobs möglich
 - ▶ vorausgesetzt, Abhängigkeitsbedingungen¹² sind erfüllt
- ▶ ggf. verzögert Einplanung die Einlastung des Jobs

Termin (engl. *deadline*) Zeitpunkt, zu dem ein Arbeitsauftrag seine Ausführung beendet haben soll bzw. muss

- ▶ auch: **absoluter Termin** (engl. *absolute deadline*)
 - ▶ ist je nach Anforderung, weich, fest oder hart
- ▶ ist der Wert ∞ , unterliegt der Job keiner Frist

¹²Daten- und/oder Kontrollabhängigkeiten vom kontrollierten Objekt bzw. von anderen Arbeitsaufträgen.

Intervalle auf der Echtzeitachse

Ausführung und Freiraum

Antwortzeit (engl. *response time*) Zeitdauer zwischen Auslösezeit und dem Terminationszeitpunkt eines Arbeitsauftrags

- ▶ auch: **relativer Termin** (engl. *relative deadline*)
 - ▶ Begriff für die **maximal erlaubte Antwortzeit**
- ▶ absoluter Termin \geq Auslösezeit + relativer Termin

Schlupfzeit (engl. *slack time*) Zeitdauer bis zum Fristablauf eines sich in Ausführung/Bearbeitung befindlichen Arbeitsauftrags

- ▶ ab „Schnappschusszeitpunkt“ bis zum absoluten Termin
 - ▶ d.h., ab Unterbrechungs- bzw. Verdrängungszeitpunkt
- ▶ gibt der Einplanung Spielraum zur Einlastung eines Jobs

Zufälle auf der Echtzeitachse

Asynchrone Ereignisse

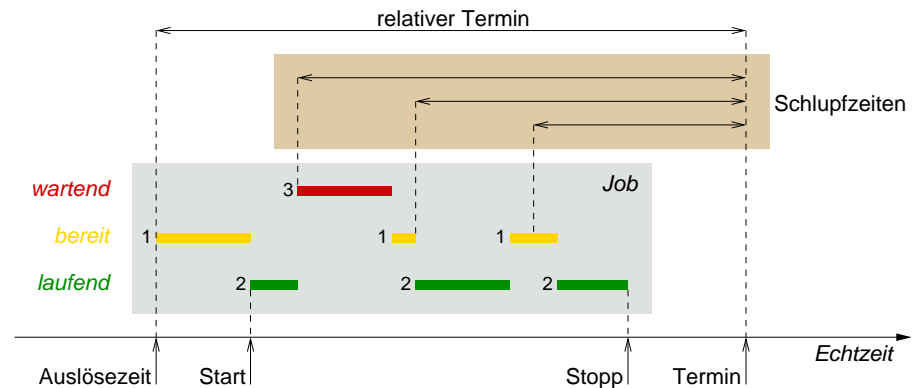
sporadische Auslösezeit (engl. *sporadic release-time*) Auslösezeit eines Arbeitsauftrags **zu einem externen Ereignis**

- ▶ Eintrittszeitpunkte externer Ereignisse ergeben sich zufällig
 - ▶ Auslösezeiten ereignisbehandelnder Jobs sind im Voraus unbekannt
- ▶ Folge: Schwankungen der Auslösezeit (engl. *release-time jitter*)
 - ▶ die Auslösezeit r_i liegt im Bereich $[r_i^-, r_i^+]$
 - ▶ r_i^- ist die früheste, r_i^+ ist die späteste Auslösezeit
- ▶ die Arbeitsaufträge laufen sporadisch oder aperiodisch ab

Beispielsweise kann ein Flugzeugführer das Autopilotsystem jederzeit abschalten. Wenn dies geschieht, wechselt das Autopilotsystem vom Reiseflug- in den Bereitschaftsbetrieb. Die Arbeitsaufträge, die diesen Betriebswechsel ausführen, sind sporadische Arbeitsaufträge. [2, S. 38]

Jobphasen auf der Echtzeitachse

Ablaufzustände eines Fadens



Arbeitsauftrag einer komplexen Aufgabe

- ▶ (1) Einplanung, (2) Einlastung, (3) Synchronisation

Periodische Aufgabe (engl. *periodic task*)

Vorabwissen

Aufgaben, die in (halb-) regelmäßigen Zeitintervallen kontinuierlich eine vorgegebene Systemfunktion erbringen¹³

- ▶ jede periodische Aufgabe T_i ist eine Abfolge von Arbeitsaufträgen:
 - Periode p_i** von T_i ist die minimale Länge aller Zeitintervalle zwischen den Auslösezeiten der Jobs in T_i
 - Ausführungszeit e_i** von T_i ist die maximale Ausführungszeit aller Jobs in T_i
 - Phase ϕ_i** von T_i ist Auslösezeit des ersten Jobs in T_i
- ▶ zu jeder Zeit sind p_i und e_i aller periodischen Aufgaben T_i bekannt
 - ▶ gegeben durch *a priori* Wissen bzw. der WCET jedes einzelnen Jobs

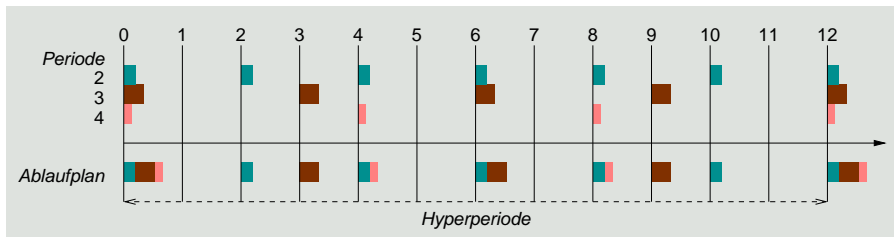
¹³Nach [2] ist eine periodische Aufgabe nicht wirklich periodisch, da die Abstände zwischen den Auslösezeiten (engl. *interrelease time*) eines Arbeitsauftrags einer periodischen Aufgabe nicht der Periode selbst entsprechen müssen. Anderswo werden solche Aufgaben verschiedentlich als sporadische Aufgaben bezeichnet.

Hyperperiode

Mix verschiedener Aufgaben mit unterschiedlichen Perioden

Zeitintervall, in dem alle periodischen Aufgaben (mindestens einmal) durchgelaufen sind und erneut zusammen zur Ausführung anstehen:

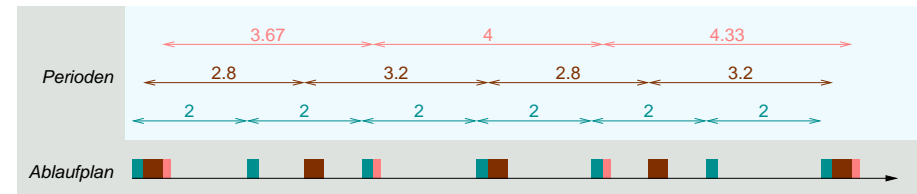
- ▶ **Hyperperiode H** , das kleinste gemeinsame Vielfache aller Perioden
- ▶ führt ggf. zu **Schwankungen in den Einlastungszeiten**
 - ▶ ein Problem bei Monoprozessorsystemen \leadsto geschickte Einplanung



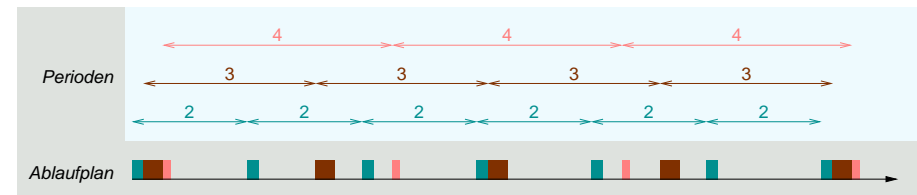
- ▶ maximale Anzahl aller Arbeitsaufträge in H ist $\sum_{i=1}^n H/p_i$
 - ▶ im vorliegenden Beispiel: $(12/2) + (12/3) + (12/4) = 13$

Genauigkeit periodischer Aufgaben

Einfluss der Einplanung auf Schwankungen in der Einlastung



- ▶ bis auf Periode 2 laufen alle anderen Jobs nicht wirklich periodisch ab



- ▶ alle Jobs laufen wirklich periodisch ab: Jobabstand = Periode

Belegungszeit (engl. *busy time*)

Zeitspanne, für die der Prozessor beansprucht wird

Auslastung u_i (engl. *utilization*) einer Aufgabe T_i , $u_i = e_i/p_i$

- ▶ dabei steht T_i für eine wirklich periodische Aufgabe (S. 4-26)
 - ▶ sie stellt eine Referenz für die **Auslastungsobergrenze** dar
 - ▶ d.h., die Referenz einer beliebigen, durch T_i modellierten Aufgabe
- ▶ alle Aufgaben im System definieren die **totale Auslastung U**
 - ▶ die Summe der Auslastungen jeder einzelnen Aufgabe

Beispiel: drei periodische Aufgaben . . .

- ▶ mit den Ausführungszeiten 1, 1, 3 und den Perioden 3, 4, 10
- ▶ führen zu den Einzelauslastungen 0.33, 0.25 und 0.3
- ▶ resultieren in eine totale Auslastung von 0.88
 - ▶ d.h., sie belegen den Prozessor zu 88 % seiner Zeit

Aperiodische/Sporadische Aufgabe

Strom aperiodischer/sporadischer Arbeitsaufträge

Abfolge von Arbeitsaufträgen, deren Auslösezeiten im Voraus unbekannt sind, d.h., die Bereitstellung der Jobs geschieht ereignisbedingt:

aperiodisch (engl. *aperiodic task*)

- ▶ Termine der Arbeitsaufträge sind weich oder fest
- ▶ ggf. haben die Arbeitsaufträge auch keine Termine

sporadisch (engl. *sporadic task*)

- ▶ Termine (einer) der Arbeitsaufträge sind hart

Varianz in der **Zwischenankunftszeit** (engl. *interarrival time*)¹⁴ ggf. nur einiger der Arbeitsaufträge solcher Aufgaben ist typisch

- ▶ sie kann stark schwanken und insbesondere beliebig klein sein

¹⁴auch: (engl. *interrelease time*).

Aperiodische/Sporadische Aufgabe (Forts.)

Beispiele

Aperiodische Arbeitsaufträge

- ▶ zur Empfindlichkeitseinstellung eines Radars sollte das System **reagierend** (engl. *responsive*) arbeiten, damit Maßnahmen zum Abgleich/zur Korrektur schnellstmöglich abgeschlossen werden können
- ▶ Reaktionen, die verzögert oder zu spät erfolgen, sind zwar unerfreulich, jedoch tolerierbar

Sporadische Arbeitsaufträge

- ▶ ein Selbststeuerungssystem muss Kommandos nicht nur innerhalb einer bestimmten Zeit entgegen nehmen sondern auch darauf reagieren (S. 4-24)
- ▶ als fehlertolerantes System muss es **transiente Fehler** rechtzeitig erkennen und behandeln und die Erholung (engl. *recovery*) innerhalb einer bestimmten Zeit abschließen

- ▶ bei einem Mix darf die **Ansprechempfindlichkeit** (engl. *responsiveness*) aperiodischer Jobs nie auf Kosten sporadischer Jobs optimiert werden

Rangfolge (engl. *precedence*)

Abhängigkeit von Kontrollflüssen

Arbeitsaufträge können gezwungen sein, in einer ganz bestimmten Reihenfolge ausgeführt werden zu müssen

- ▶ Beispiel Radarüberwachungsanlage ...
 - ▶ Signalaufbereitungsauftrag muss vor Nachführauftrag gelaufen sein
- ▶ Beispiel Kommunikationssystem ...
 - ▶ Sendeauftrag muss vor Empfangsauftrag gelaufen sein
 - ▶ Empfangsauftrag muss vor Bestätigungsauftrag gelaufen sein
- ▶ Beispiel Anfragesystem ...
 - ▶ Eingabeauftrag muss vor Authentifizierungsauftrag gelaufen sein
 - ▶ Authentifizierungsauftrag muss vor Suchauftrag gelaufen sein
 - ▶ Suchauftrag muss vor Ausgabeauftrag gelaufen sein

☞ die Rangfolge ist oft in Datenabhängigkeiten begründet

Datenabhängigkeit (engl. *data dependency*)

Abhängigkeit von konsumierbaren Betriebsmitteln

Daten, von Arbeitsaufträgen erwartet, bilden **konsumierbare Betriebsmittel**

- ▶ ihre Anzahl ist (log.) unbegrenzt: Nachrichten, Signale, Interrupts
 - ▶ **Produzent** kann beliebig viele davon erzeugen
 - ▶ **Konsument** zerstört sie wieder bei Inanspruchnahme

Produzent und Konsument sind voneinander abhängige Entitäten

- ▶ der Konsument vom Produzenten ...
 - ▶ weil ein konsumierbares Betriebsmittel erst bereitgestellt werden muss, um es in Anspruch nehmen zu können
- ▶ der Produzent vom Konsumenten ...
 - ▶ weil konsumierbare Betriebsmittel auf endlich viele wiederverwendbare Betriebsmittel abgebildet werden
 - ▶ weil der Produzent dazu erst ein wiederverwendbares Betriebsmittel anfordern muss, das vom Konsumenten später wieder freizugeben ist
 - ▶ Beispiel: **begrenzter Puffer** (engl. *bounded buffer*)

Koordinierung (engl. *coordination*)

Abhängigkeiten analytisch/konstruktiv behandeln

durch **Einplanung** \leadsto analytische Verfahren

- ▶ Ablaufpläne berücksichtigen Rangfolgen und Datenabhängigkeiten
 - ▶ **à priori Wissen** \mapsto periodische Aufgaben
- ▶ Arbeitsaufträge laufen komplett durch (engl. *run to completion*)
 - ▶ sie warten weder ex- noch implizit, dürfen jedoch verdrängt werden
 - ▶ ggf. sind nicht-blockierende Betriebssystemschnittstellen gefordert
- ▶ Ergebnis ist ein System von ausschließlich einfachen Aufgaben

durch **Kooperation** \leadsto konstruktive Verfahren

- ▶ Synchronisationspunkte in den Programmen explizit machen
 - ▶ d.h., **Zeitsignale austauschen** \mapsto Semaphor
- ▶ Arbeitsaufträge sind Produzenten/Konsumenten von Ereignissen
 - ▶ **interne Ereignisse** von anderen Arbeitsaufträgen
 - ▶ **externe Ereignisse** von den kontrollierten Objekten
- ▶ Ergebnis ist ein System von (ggf. vielen) komplexen Aufgaben

Verdrängbarkeit

Verschränkung (engl. *interleaving*) von Arbeitsaufträgen

Arbeitsaufträge könn(t)en verschränkt ausgeführt werden, wenn ...

- ▶ der Planer (engl. *scheduler*) dynamisch, ereignisgesteuert arbeitet
- ▶ die Zeitbedingungen (engl. *time constraints*) es erlauben

Präemptivität (engl. *preemptivity*) ist eine Eigenschaft, die in Abhängigkeit von jedem einzelnen Arbeitsauftrag gesehen werden muss

verdrängbar (engl. *preemptable*) ist ein Arbeitsauftrag, wenn seine Ausführung suspendiert werden darf

- an beliebigen Stellen (engl. *full preemptive*)
- an ausgewiesenen Stellen (engl. *preemption points*)

unverdrängbar (engl. *non-preemptable*), sonst

- ▶ der Job muss durchlaufen (engl. *run to completion*)

☞ ggf. Mischbetrieb, wenn Präemptivität als **Jobattribut** implementiert ist

Kriterien der Prioritätsvergabe

Überblick

Dynamische Prioritäten

EDF (engl. *earliest deadline first*)

- ▶ je früher der **Termin**, desto höher die Priorität

LRT (engl. *latest release-time first*), EDF umgekehrt

- ▶ je später die **Auslösezeit**, desto höher die Priorität

LST (engl. *least slack-time first*)

- ▶ je kürzer die **Schlupfzeit**, desto höher die Priorität

Statische Prioritäten (periodische Verfahren)

RM (engl. *rate monotonic*)

- ▶ je kürzer die **Periode**, desto höher die Priorität

DM (engl. *deadline monotonic*)

- ▶ je kürzer der **relative Termin**, desto höher die Priorität

EDF — Earliest Deadline First

- ▶ benötigt kein Wissen über Ausführungszeiten von Arbeitsaufträgen

Arbeitsaufträge $J_1 \mapsto 3(0, 6]$, $J_2 \mapsto 2(5, 8]$, $J_3 \mapsto 2(2, 7]$

- ▶ Ausführungszeiten 3, 2, 2 — verzichtbar
- ▶ zulässige Ausführungsintervalle (*earliest*, *latest*)

Ablaufplan $J_1[1, 3] \rightarrow J_3[4, 5] \rightarrow J_2[6, 7]$

- ▶ resultierende Ausführungsintervalle [*start*, *stop*]
- ▶ Ausführungsintervall (7, 8] gibt Verzögerungsspiel

- ▶ Arbeitsaufträge werden möglichst auslösezeitnah gestartet
 - ▶ lässt den Prozessor nicht untätig, wenn ausführbereite Jobs anstehen

LRT — Latest Release-Time First

EDF umgekehrt \leadsto Arbeitsaufträge werden „rückwärts“ eingeplant

- ▶ Auslösezeiten sind Termine
- ▶ Termine sind Auslösezeiten

- ▶ benötigt Wissen über Ausführungszeiten von Arbeitsaufträgen

Arbeitsaufträge $J_1 \mapsto 3(0, 6]$, $J_2 \mapsto 2(5, 8]$, $J_3 \mapsto 2(2, 7]$

- ▶ Ausführungszeiten 3, 2, 2
- ▶ zulässige Ausführungsintervalle (*earliest*, *latest*)

Ablaufplan $J_1[2, 4] \rightarrow J_3[5, 6] \rightarrow J_2[7, 8]$

- ▶ resultierende Ausführungsintervalle [*start*, *stop*]
- ▶ Ausführungsintervall (0, 1] bleibt ungenutzt

- ▶ Arbeitsaufträge werden möglichst terminnah erfüllt
 - ▶ lässt den Prozessor ggf. untätig trotz ausführbereiter Jobs
 - ▶ schiebt Jobs mit harten Echtzeitbedingungen nach hinten
 - ▶ schafft vorne Spiel für Jobs mit weichen/festen Echtzeitbedingungen

LST — *Least Slack-Time First*auch: *Minimum Laxity First*, MLF

- ▶ benötigt Wissen über die Ausführungszeiten von Arbeitsaufträgen

Schlupfzeit $slack(J_i) = deadline(J_i) - t - maturity(J_i)$

- ▶ zum Zeitpunkt t
- ▶ $maturity(J_i) = execution\ time(J_i) - elapsed\ time(J_i)$

Arbeitsaufträge $J_1 \mapsto 3(0, 6]$, $J_2 \mapsto 2(5, 8]$, $J_3 \mapsto 2(2, 7]$

- ▶ Ausführungszeiten 3, 2, 2
- ▶ zulässige Ausführungsintervalle (*earliest*, *latest*)

Ablaufplan $J_1[1, 2) \rightarrow J_3[3, 4) \rightarrow J_1[5, 6) \rightarrow J_2[7, 8)$

- ▶ solange J_1 läuft, ist seine Schlupfzeit 3
- ▶ J_3 (mit Schlupfzeit 3) verdrängt J_1 zum Zeitpunkt 2
- ▶ während J_3 läuft, fällt die Schlupfzeit von J_1 auf 1
- ▶ J_2 trifft zum Zeitpunkt 5 ein, seine Schlupfzeit ist 1
- ▶ zu dem Zeitpunkt hat J_1 eine Schlupfzeit von 0

- ▶ Arbeitsaufträge werden möglichst auslösezeitnah gestartet
 - ▶ lässt den Prozessor nicht untätig, wenn ausführbare Jobs anstehen

LST — *Least Slack-Time First* (Forts.)Beispiel: $J_1 \mapsto 3(0, 6]$, $J_2 \mapsto 2(5, 8]$, $J_3 \mapsto 2(2, 7]$

t	J_1	J_2	J_3
0	$6 - 0 - (3 - 0) = 3$		
1	$6 - 1 - (3 - 1) = 3$		
2	$6 - 2 - (3 - 2) = 3$		$7 - 2 - (2 - 0) = 3$
3	$6 - 3 - (3 - 2) = 2$		$7 - 3 - (2 - 1) = 3$
4	$6 - 4 - (3 - 2) = 1$		$7 - 4 - (2 - 2) = 3$
5	$6 - 5 - (3 - 2) = 0$	$8 - 5 - (2 - 0) = 1$	
6	$6 - 6 - (3 - 3) = 0$	$8 - 6 - (2 - 0) = 0$	
7		$8 - 7 - (2 - 1) = 0$	
8		$8 - 8 - (2 - 2) = 0$	

$$J_1[1, 2) \rightarrow J_3[3, 4) \rightarrow J_1[5, 6) \rightarrow J_2[7, 8)$$
RM — *Rate Monotonic*

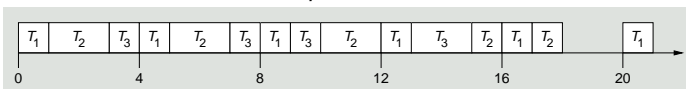
Rate einer Aufgabe T_i ist die Inverse der Periode von T_i

- ▶ bezieht sich auf die Auslösung von Arbeitsaufträgen in T_i
- ▶ je kürzer die Periode von T_i , desto höher die Rate von T_i
 - ▶ desto höher die Priorität von T_i

- ▶ benötigt Wissen über Ausführungszeiten von Arbeitsaufträgen

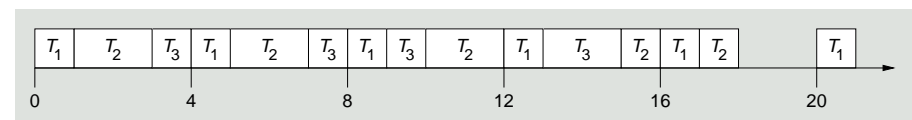
Aufgaben $T_1 = (4, 1)$, $T_2 = (5, 2)$, $T_3 = (20, 5)$

- ▶ 3-Tupel (p_i, e_i, D_i) ; gilt $D_i = p_i$, wird D_i nicht geschrieben
- ▶ Perioden $p_i = 4, 5, 20$
- ▶ Ausführungszeiten $e_i = 1, 2, 5$
- ▶ relative Termine $D_i = p_i$



Ablaufplan

- ▶ Arbeitsaufträge werden in ihren Aufgabenperioden ausgeführt
 - ▶ lässt den Prozessor nicht untätig, wenn ausführbare Jobs anstehen

RM — *Rate Monotonic* (Forts.)Beispiel: $T_1 = (4, 1)$, $T_2 = (5, 2)$, $T_3 = (20, 5)$ 

T_1 hat die höchste Rate (kürzeste Periode) und startet zuerst

- ▶ alle Jobs von T_1 werden ausgelöst

T_2 hat die zweithöchste Priorität und folgt T_1

- ▶ die Jobs von T_2 werden im Hintergrund von T_1 ausgeführt
- ▶ der erste Job von T_2 startet mit Ende des ersten Jobs von T_1
- ▶ T_2 wird zum Zeitpunkt $t = 16$ von T_1 verdrängt

T_3 hat die dritthöchste Priorität und folgt T_2

- ▶ die Jobs von T_3 laufen im Hintergrund von T_1 und T_2
- ▶ T_3 läuft nur, wenn kein Job von T_1 und T_2 ausführbar ist
- ▶ für Zeitintervall $[18, 19]$ gibt es keine ausführbaren Jobs mehr

DM — *Deadline Monotonic*

DM = RM wenn gilt: D_i ist proportional zu p_i

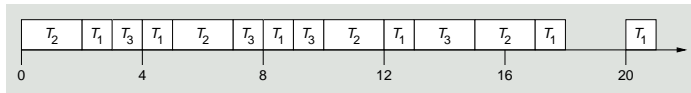
- ▶ z.B. $T_1 = (4, 1)$, $T_2 = (5, 2)$, $T_3 = (20, 5)$
 - ▶ entspricht $T_1 = (4, 1, 4)$, $T_2 = (5, 2, 5)$, $T_3 = (20, 5, 20)$
 - ▶ relativer Termin und Periode jeder Aufgabe sind identisch/proportional

- ▶ benötigt Wissen über Ausführungszeiten von Arbeitsaufträgen

Aufgaben $T_1 = (4, 1)$, $T_2 = (5, 2, 3)$, $T_3 = (20, 5)$

- ▶ Perioden $p_i = 4, 5, 20$
- ▶ Ausführungszeiten $e_i = 1, 2, 5$
- ▶ relative Termine $D_i = 4, 3, 20$

Ablaufplan



- ▶ bei beliebigen relativen Terminen arbeitet DM besser als RM
 - ▶ d.h., DM liefert zulässige Abläufe in Fällen, wo RM scheitert

Resümee

Trennung unterschiedlicher Belange \mapsto Strategie & Mechanismus

- ▶ Einplanung ist die Strategie, Einlastung ist der Mechanismus

Arbeitsweise ist zeit- oder ereignisgesteuert: Einplanung & Einlastung

- ▶ gekoppelt im zeitgesteuerten System (Taktsteuerung)
- ▶ entkoppelt im ereignisgesteuerten System (Vorrangsteuerung)

Zeitparameter sind Punkte und Intervalle auf der Echtzeitachse

- ▶ (sporadische) Auslösezeit, (absoluter) Termin
- ▶ Antwortzeit bzw. relativer Termin, Schlupfzeit

Taskmodelle für periodische Aufgaben

- ▶ aperiodische oder sporadische Aufgaben bzw. Arbeitsaufträge
 - ▶ je nach dem, ob Jobtermine weich/fest oder hart sind
- ▶ Rangfolgen, Abhängigkeiten, Koordinierung, Verdrängung

Verfahren EDF, LRT, LST, RM und DM