

# Betriebssystemtechnik

## Programmunterbrechungen: Ereigniszustellung

Wolfgang Schröder-Preikschat

Lehrstuhl Informatik 4

16. Mai 2011

## Gliederung

- 1 Grundlagen
  - Funktionale Hierarchie
  - Benutzthierarchie
- 2 Systementwurf
  - Szenario
  - Signalumsetzer
- 3 Asynchroner Systemsprung
  - Motivation
  - Definition
  - Konzept
- 4 Zusammenfassung

## Stufenweiser Maschinenentwurf

Ansatz: **Programmhierarchie** bzw. Hierarchie abstrakter Maschinen, wie z.B. mit THE [2], Venus [6] oder FAMOS [4] vorgeführt:

- das System stellt sich als **Hierarchie von Abstraktionsebenen** dar

*Dabei definiert sich eine Ebene nicht nur durch die Abstraktion, die sie bereitstellt (z.B. virtuellen Speicher), sondern auch durch die zur Umsetzung der Abstraktion benutzten Betriebsmittel.*

- tiefere (näher an der Hardware liegende) Ebenen besitzen keine Kenntnis über die Betriebsmittel höherer Ebenen
- höhere Ebenen dürfen Betriebsmittel tieferer Ebenen nur **mittels Funktionen** eben dieser Ebenen nutzen
- die einzelnen Ebenen sind (logisch) fest voneinander abgegrenzt
  - in Analogie zur Hardware und ihren Programmen (Software)

## Hierarchiebildung basierend auf Funktionen

Strukturierung eines Systems in Ebenen sagt noch längst nichts aus über das **Zusammenspiel** der Ebenen untereinander<sup>1</sup>

- jede Ebene beinhaltet eine Menge von Funktionen, deren *Namen* statisch bekannt sind
  - was jedoch hinter dem Namen steht, ergibt sich ggf. erst zur Laufzeit
  - d.h., *dynamisches Binden* von Funktionen ist nicht ausgeschlossen
- Ebenen  $L_0, L_1, \dots, L_n$  sind so angeordnet, dass Funktionen in Ebene  $L_i$  ebenfalls  $L_{i+1}$  bekannt sind
  - je nach Ermessen von  $L_{i+1}$ , sind sie auch  $L_{i+2}$  bekannt, usw.
- Ebene  $L_0$  entspricht der Befehlssatzebene der Zielmaschine
  - jede Ebene stellt der nächst höheren Ebene neue „Hardware“ bereit

**Der Systementwurf ist hierarchisch, nicht seine Implementierung [4]**

- in einer funktionalen Hierarchie können die Funktionen Makros sein
- eine Funktionsaufruffolge kann in einen einzelnen Maschinenbefehl resultieren, wenn überhaupt

<sup>1</sup>Das Kapitel „Hierarchische Struktur“ wird diesen Punkt später erneut aufgreifen.

## Modularisierung und Hierarchiebildung

Begrifflichkeiten „Ebene“ und „Modul“ decken sich nicht zwangsläufig, zwischen beiden besteht keine notwendige Beziehung

**Ebene** eine Menge von Funktionsnamen

- implementiert durch Funktionen tieferer Ebenen

**Modul** kapselt Datenstrukturen (ggf.) und eine Menge von Funktionen

- die Funktionen teilen sich Wissen über Entwurfsentscheidungen, z.B. Details der Datenstrukturen
- **Geheimnisprinzip** (engl. *information hiding*, [7])

### Beachte

↪ [7]

- eine Ebene kann in mehrere verschiedene Module aufgeteilt sein
- ein einzelnes Modul kann selektiv mehrere Ebenen überspannen
  - d.h. eine **Schichtanordnung** (engl. *sandwich*, [8]) bilden

## Schichtanordnung (engl. *sandwich*)

Ebene gleichgesetzt mit Modul führt oft zu Situationen, in denen erst durch **gegenseitige Benutzung** Programme voneinander profitieren

- typisch, falls Modul als “Ebene der Abstraktion” verstanden wird
  - vgl. auch S. 5: Modul  $\neq$  Ebene
- Konflikt, der **Neugestaltung** der betroffenen Ebenen erfordert
  - lineare Ordnung durchsetzen  $\leadsto$  **Zyklus aufbrechen**

### Auflösung

Eines der Programme so in zwei Teile „schneiden“, dass sich beide Programme „benutzen“ können:



- $A \mapsto A_1, A_2 : A_1 \text{ „benutzt“ } B \text{ „benutzt“ } A_2$
- $B \mapsto B_1, B_2 : B_1 \text{ „benutzt“ } A \text{ „benutzt“ } B_2$

## Benutzthierarchie

Grundlage jeder **Programmhierarchie**, deren Ebenen entsprechend einer bestimmten funktionalen Hierarchie zueinander angeordnet sind:

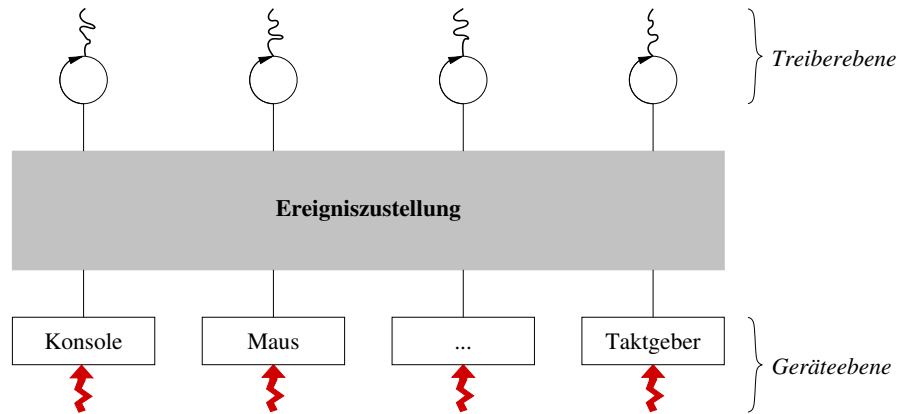
[8] **Benutzthierarchie**  $\stackrel{[3, \text{S. 151}]}{\equiv}$  **funktionale Hierarchie** [4]

- für zwei Programme  $A$  und  $B$  bedeutet  $A$  „benutzt“  $B$ , ...
  - wenn die korrekte Ausführung von  $B$  notwendig ist für die Vollendung der Arbeit von  $A$
  - wenn es Situationen gibt, in denen das korrekte Funktionieren von  $A$  abhängt vom Vorhandensein einer korrekten Implementierung von  $B$
- „benutzt“ unterscheidet sich von „ruft“ (z.B. Prozeduraufruf)
  - 1 manche Programmaufrufe sind keine Ausprägung von „benutzt“
    - ↪ beispielsweise der bedingte Aufruf einer seiteneffektfreien Prozedur
  - 2 Programm  $A$  kann  $B$  „benutzen“, obwohl es Programm  $B$  nie aufruft
    - ↪ asynchrone Programmunterbrechungen d.h. *Interrupts*
- „benutzt“  $\models$  „erfordert die Existenz einer korrekten Version von“

## Gliederung

- 1 Grundlagen
  - Funktionale Hierarchie
  - Benutzthierarchie
- 2 Systementwurf
  - Szenario
  - Signalumsetzer
- 3 Asynchroner Systemsprung
  - Motivation
  - Definition
  - Konzept
- 4 Zusammenfassung

## Zustellung von Gerätesignalen an Treiberfäden

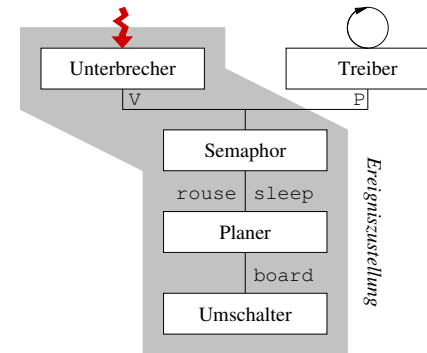


Gerätesignal  $\mapsto$  konsumierbares Betriebsmittel

Treiberfaden  $\mapsto$  Konsument von Signalen „seines“ Gerätes

Ereigniszustellung  $\mapsto$  Produzent/Verteiler von Gerätesignalen

## Am Anfang: Skizze einer Aufrufhierarchie



P Signal konsumieren

V Signal produzieren

sleep Faden auf Signal warten lassen

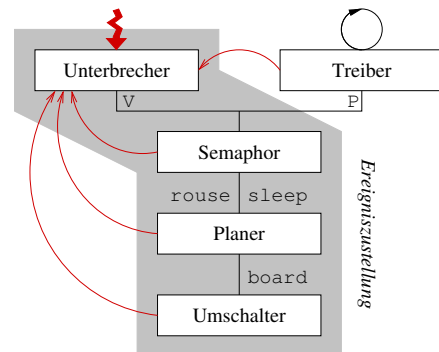
rouse auf Signal wartenden Faden bereitstellen

board Fadenwechsel durchsetzen

**Beachte:** Diese Struktur repräsentiert *keine funktionale Hierarchie!*

- Unterbrechungsbehandlung impliziert Abhängigkeiten, die in der hierarchischen Struktur nicht reflektiert worden sind
- hier: die Abhängigkeit von der **Integrität des Prozessorzustands**

## Aufrufhierarchie $\neq$ Benutzbeziehung: Zyklen



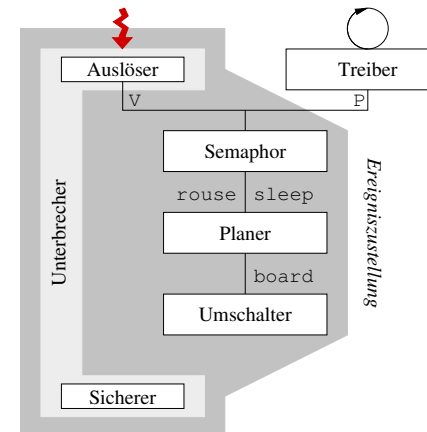
**Beachte**

Die korrekte Ausführung des Unterbrechers ist notwendig, damit Treiber, Semaphor, Planer und Umschalter korrekt funktionieren können!

### Schichtanordnung des Unterbrechers

- der Unterbrecher wird aufgeteilt in zwei Funktionskomplexe:
  - 1 der Komplex zur Erzeugung des Signals (Aufruf von V)
  - 2 der Komplex zur Sicherstellung der Integrität des Prozessorzustands
- Funktion 1. „benutzt“ Semaphor, der Rest „benutzt“ Funktion 2.

## Herleitung der Skizze einer Benutzbeziehung



**Unterbrecher**

Auslöser stellt Signale zu

Sicherer sichert Integrität zu

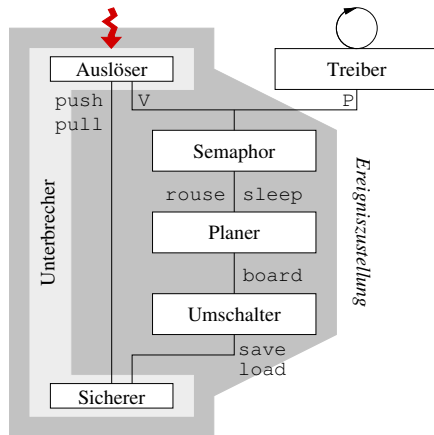
**Beachte**

- der Umschalter muss ebenfalls Integrität wahren
  - beim Fadenwechsel
  - Prozessorzustand sichern
- der Sicherer übernimmt die diesbezügliche Funktion

**Frage**

- Wie drückt sich die funktionale Beziehung zum Sicherer aus?

## Verfeinerung zu einer funktionalen Hierarchie



### Sicherer

#### flüchtige Register

push Sicherung

pull Wiederherstellung

#### nichtflüchtige Register

save Sicherung

load Wiederherstellung

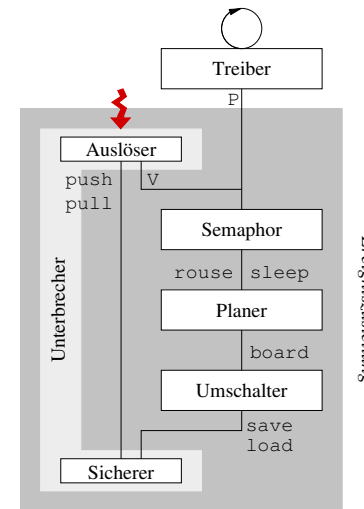
### Implementierung

- ist tiefst prozessorabhängig
- muss ablaufinvariant sein

**Beachte: „Benutzung“ von Semaphore impliziert Blockadefreiheit**

- genauer: V darf nicht blockierend synchronisiert sein!

## Anordnung der Funktionen in einer Benutzthierarchie



### Treiber

- hängt von korrektem Auslöser ab
  - direkt**  $\mapsto$  Aufruf von V
    - Signalerzeugung
    - Prozessdeblockade
  - indirekt**  $\mapsto$  Implementierung von V
    - keine Prozessblockade
    - wartefrei synchronisieren
- ist dem Auslöser überzuordnen

**Beachte: Treiber „benutzt“ Auslöser**

- ohne ihn jedoch aufzurufen

## Gliederung

### 1 Grundlagen

- Funktionale Hierarchie
- Benutzthierarchie

### 2 Systementwurf

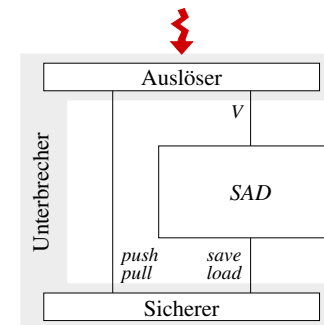
- Szenario
- Signalumsetzer

### 3 Asynchroner Systemsprung

- Motivation
- Definition
- Konzept

### 4 Zusammenfassung

## Hardwaresignal $\mapsto$ Softwaresignal



Aufgabe des Auslösers:

- 1 Annahme und Quittierung einer Unterbrechungsanforderung
- 2 Generierung eines Gerätesignals: V

**Beachte**

- 1 läuft auf  $IPL \geq 0$
- 2 sollte/muss auf  $IPL = 0$  laufen

### Anforderungen

- zu 1. Laufzeitminimierung der Unterbrechungssperre ( $IPL > 0$ )
  - konstruktiv, durch Zerteilung der Behandlungsroutine
- zu 2. sichere Unterbrechungsentsperrung:  $IPL > 0 \mapsto IPL = 0$ 
  - Emulation eines asynchronen Systemsprungs

## Kontextfreier (ablaufinvarianter) Systemaufruf

**AST** (Abk. engl. *asynchronous system trap*, [1])

Mechanismus, der einen Prozess vor Rückkehr zum Benutzermodus erneut in den Systemmodus zwingt<sup>2</sup>

- zur nachträglichen Abarbeitung im Systemmodus ausgelöst, jedoch vorerst zurückgestellter Systemaufträge
- als wenn diese Aufträge per Systemaufruf ausgeführt werden

*On the VAX, a software-initiated interrupt to a service routine. ASTs enable a process to be notified of the occurrence of a specific event asynchronously with respect to its execution. In 4.3BSD, ASTs are used to initiate process rescheduling. [5]*

<sup>2</sup>Im Zusammenhang mit asynchronen Programmunterbrechungen ist der Moment der Rückkehr in den Benutzermodus genaugenommen bereits etwas zu spät, wenn die Unterbrechung nämlich den Systemmodus betraf. Als frühester Zeitpunkt ergibt sich, wenn keine Inkarnation einer asynchronen Unterbrechungen mehr aktiv ist.

## Implementierungsansätze

### Hardware

- bei Rückkehr aus der Unterbrechungsbehandlung prüft die CPU, ob ein AST möglich/erlaubt ist  
**möglich**  $\mapsto$  AST-Bitschalter = 1  $\leftrightarrow$  **Prozessorstatus erlaubt**  $\mapsto$  Rückkehr zum Benutzermodus

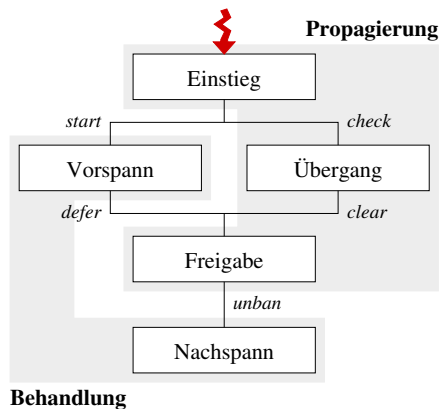
### Hard-/Software

- das Betriebssystem weist dem AST die niedrigste Prioritätsebene zu:  $0 \leq IPL_{off} < IPL_{ast} < IPL_{max}$
- bei Rückkehr aus der Unterbrechungsbehandlung prüft die CPU, ob ein AST möglich/erlaubt ist  
**möglich**  $\mapsto$   $IPL_{ast}$  aktiv geschaltet  
**erlaubt**  $\mapsto$  Abstieg auf  $IPL_{ast}$

### Software

- CPU/Betriebssystem verbuchen Inkarnationen von Unterbrechungsbehandlungen
- bei Rückkehr aus der Unterbrechungsbehandlung prüft das BS, ob ein AST möglich/erlaubt ist  
**möglich**  $\mapsto$  AST-Warteschlange  $\neq \emptyset$   
**erlaubt**  $\mapsto$  Rückkehr zum „Benutzermodus“

## Entwurfsskizze zur Nachbildung eines AST in Software



**Einstieg** Inkarnationsebene verbuchen

**Vorspann** erster Abschnitt der Behandlungsroutine

**Übergang** Inkarnationsebene prüfen

**Freigabe** AST-Warteschlange auf- bzw. abbauen

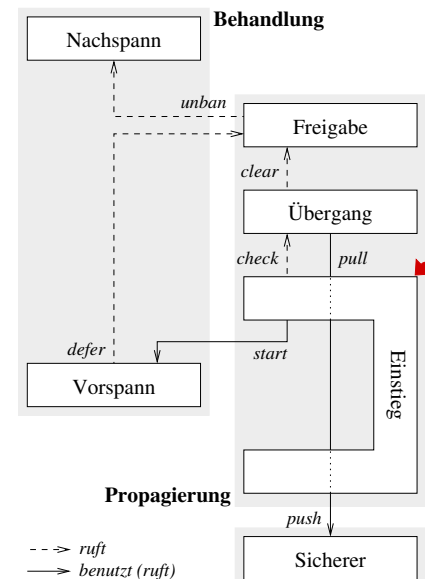
**Nachspann** zweiter Abschnitt der Behandlungsroutine

**Beachte:** Einstieg startet auf  $IPL > 0$ , Nachspann läuft auf  $IPL = 0$

**Flankensteuerung**  $\mapsto$  sichere Entsperrung bereits im **Einstieg** möglich

**Pegelsteuerung**  $\mapsto$  sichere Entsperrung erst im **Übergang** möglich

## Repräsentation des Entwurfs in einer Benutzthierarchie



**Nachspann** erfordert erfolgreiche Propagierung des AST

**Freigabe** erfordert die Entsperrung von Unterbrechungen

**Übergang** erfordert die Verbuchung der Inkarnationsebene

**Einstieg** erfordert die Rückkehr aus dem Vorspann

**Vorspann** erfordert den Einstieg in die Propagierung

## Gliederung

### 1 Grundlagen

- Funktionale Hierarchie
- Benutzthierarchie

### 2 Systementwurf

- Szenario
- Signalumsetzer

### 3 Asynchroner Systemsprung

- Motivation
- Definition
- Konzept

### 4 Zusammenfassung

## Literaturverzeichnis

- [1] DIGITAL EQUIPMENT CORPORATION (Hrsg.):  
*VAX-11 Architecture Reference Manual*.  
Maynard, MA, USA: Digital Equipment Corporation, Mai 1982. –  
Document Number EK-VAXAR-RM-001
- [2] DIJKSTRA, E. W.:  
The Structure of the THE-Multiprogramming System.  
In: *Communications of the ACM* 11 (1968), Mai, Nr. 5, S. 341–346
- [3] GARLAN, D. ; HABERMANN, J. F. ; NOTKIN, D. :  
Nico Habermann's Research: A Brief Retrospective.  
In: *Proceedings of the 16th International Conference on Software Engineering (ICSE '94)*.  
New York, NY, USA : ACM Press, 1994, S. 149–153
- [4] HABERMANN, A. N. ; FLON, L. ; COOPRIDER, L. W.:  
Modularization and Hierarchy in a Family of Operating Systems.  
In: *Communications of the ACM* 19 (1976), Mai, Nr. 5, S. 266–272
- [5] LEFFLER, S. J. ; MCKUSICK, M. K. ; KARELS, M. J. ; QUARTERMAN, J. S.:  
*The Design and Implementation of the 4.3BSD UNIX Operating System*.  
Addison-Wesley, 1989. –  
ISBN 0-201-06196-1

## Resümee

**Grundlagen** ↔ funktionale Hierarchie, Benutzthierarchie

- stufenweiser Maschinenentwurf, basierend auf Funktionen
- Benutztbeziehung, Unterschied zur Aufrufbeziehung
- Schichtanordnung

**Systementwurf** ↔ Signalumsetzer

- Ereigniszustellung: von Aufruf- zur funktionalen Hierarchie
- Schichtanordnung der Unterbrechungsbehandlung

**asynchroner Systemsprung** ↔ kontextfreier Systemaufruf

- Umwandlung eines Hardwaresignals in ein Softwaresignal
- Implementierungsansätze: Hardware, Hard-/Software, Software
- Benutzthierarchie des Softwareansatzes

## Literaturverzeichnis (Forts.)

- [6] LISKOV, B. J. H.:  
The Design of the Venus Operating System.  
In: *Proceedings of the 3rd ACM Symposium on Operating System Principles (SOSP '71)*  
Bd. 6.  
New York, NY, USA : ACM Press, 1971 (ACM SIGOPS Operating Systems Review 1–2), S. 11–16
- [7] PARNAS, D. L.:  
On the Criteria to be used in Decomposing Systems into Modules.  
In: *Communications of the ACM* 15 (1972), Dez., Nr. 12, S. 1053–1058
- [8] PARNAS, D. L.:  
Some Hypothesis About the "Uses" Hierarchy for Operating Systems / TH Darmstadt,  
Fachbereich Informatik.  
1976 (BSI 76/1). –  
Forschungsbericht