

Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Teil D Betriebssystemabstraktionen

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2014

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS14/V_SPiC



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

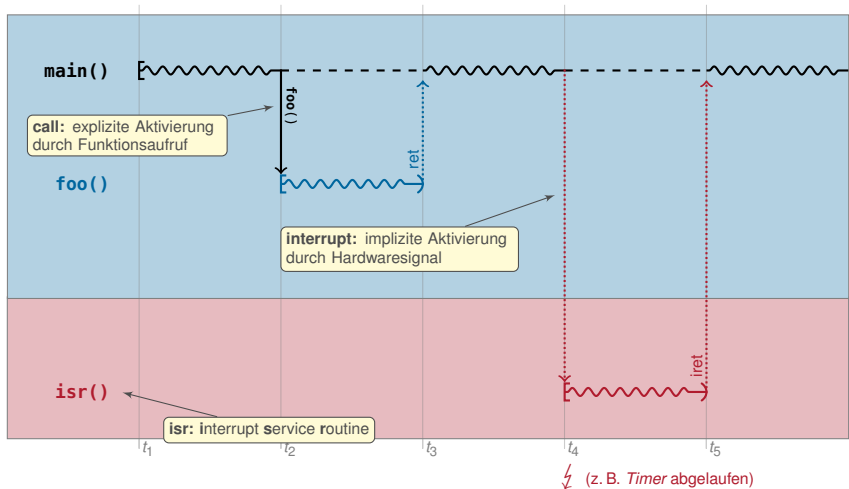
21 Nebenläufige Prozesse



- Bei einem **Peripheriegerät** tritt ein Ereignis (⚡) auf ↪ 14-5
 - Signal an einem Port-Pin wechselt von *low* auf *high*
 - Ein *Timer* ist abgelaufen
 - Ein A/D-Wandler hat einen neuen Wert vorliegen
 - ...
- Wie bekommt das Programm das (nebenläufige) Ereignis mit?
- Zwei alternative Verfahren
 - **Polling:** Das **Programm** überprüft den Zustand regelmäßig und ruft ggf. eine Bearbeitungsfunktion auf.
 - **Interrupt:** Gerät „meldet“ sich beim **Prozessor**, der daraufhin in eine Bearbeitungsfunktion verzweigt.



Interrupt $\mapsto$ Funktionsaufruf „von außen“



Polling vs. Interrupts – Vor- und Nachteile

- Polling (↪ „Periodisches / zeitgesteuertes System“)
 - Ereignisbearbeitung erfolgt **synchron** zum Programmablauf
 - Ereigniserkennung über das Programm „verstreut“ (Trennung der Belange)
 - Hochfrequentes Pollen ∼ hohe Prozessorlast ∼ **hoher Energieverbrauch**
 - + Implizite Datenkonsistenz durch festen, sequentiellen Programmablauf
 - + Programmverhalten gut vorhersagbar
- Interrupts (↪ „Ereignisgesteuertes System“)
 - Ereignisbearbeitung erfolgt **asynchron** zum Programmablauf
 - + Ereignisbearbeitung kann im Programmtext gut separiert werden
 - + Prozessor wird nur beansprucht, wenn Ereignis tatsächlich eintritt
 - Höhere Komplexität durch Nebenläufigkeit ∼ Synchronisation erforderlich
 - Programmverhalten **schwer vorhersagbar**

Beide Verfahren bieten spezifische Vor- und Nachteile
∼ Auswahl anhand des konkreten Anwendungsszenarios



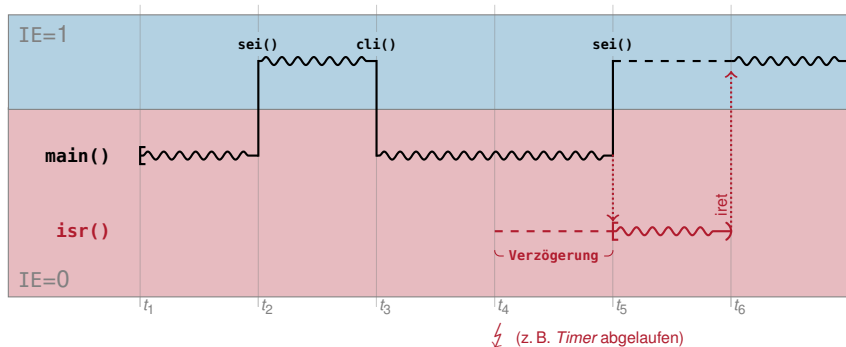
Interruptsperrn

- Zustellung von Interrupts kann softwareseitig **gesperrt** werden
 - Wird benötigt zur **Synchronisation** mit ISRs
 - Einzelne ISR: Bit in gerätespezifischem Steuerregister
 - Alle ISRs: Bit (**IE**, *Interrupt Enable*) im Statusregister der CPU
- Auflaufende IRQs werden (üblicherweise) gepuffert
 - Maximal einer pro Quelle!
 - Bei längeren Sperrzeiten können IRQs verloren gehen!
- Das **IE**-Bit wird beeinflusst durch:
 - Prozessor-Befehle: **cli**: $IE \leftarrow 0$ (*clear interrupt*, IRQs gesperrt)
sei: $IE \leftarrow 1$ (*set interrupt*, IRQs erlaubt)
 - Nach einem RESET: $IE = 0 \rightsquigarrow$ IRQs sind zu Beginn des Hauptprogramms gesperrt
 - Bei Betreten einer ISR: $IE = 0 \rightsquigarrow$ IRQs sind während der Interruptbearbeitung gesperrt

IRQ $\mapsto$ *Interrupt
ReQuest*



Interruptsperren: Beispiel

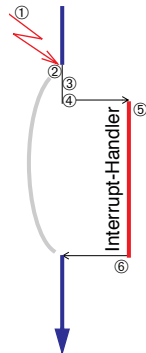


- t_1 Zu Beginn von `main()` sind IRQs gesperrt ($IE=0$)
- t_2, t_3 Mit `sei()` / `cli()` werden IRQs freigegeben ($IE=1$) / erneut gesperrt
- t_4 ⚡ aber $IE=0$ $\leadsto$ Bearbeitung ist unterdrückt, IRQ wird gepuffert
- t_5 `main()` gibt IRQs frei ($IE=1$) $\leadsto$ gepufferter IRQ „schlägt durch“
- t_5-t_6 Während der ISR-Bearbeitung sind die IRQs gesperrt ($IE=0$)
- t_6 Unterbrochenes `main()` wird fortgesetzt

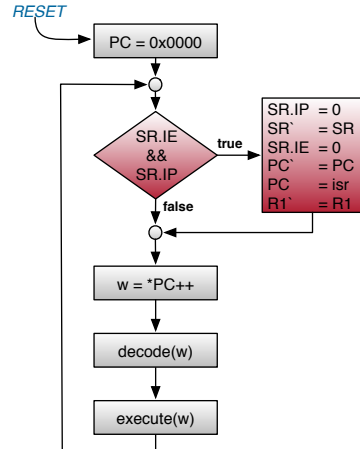
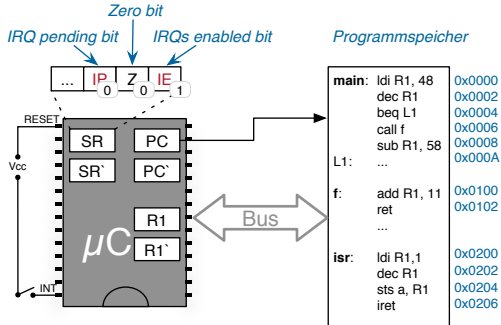


Ablauf eines Interrupts – Überblick

- ❶ Gerät signalisiert Interrupt
 - Anwendungsprogramm wird „unmittelbar“ (vor dem nächsten Maschinenbefehl mit $IE=1$) unterbrochen
- ❷ Die Zustellung weiterer Interrupts wird gesperrt ($IE=0$)
 - Zwischenzeitlich auflaufende Interrupts werden gepuffert (maximal einer pro Quelle!)
- ❸ Registerinhalte werden gesichert (z. B. im Datenspeicher)
 - PC und Statusregister automatisch von der Hardware
 - Vielzweckregister müssen oft manuell gesichert werden
- ❹ Aufzurufende ISR (Interrupt-Handler) wird ermittelt
- ❺ ISR wird ausgeführt
- ❻ ISR terminiert mit einem „return from interrupt“-Befehl
 - Registerinhalte werden restauriert
 - Zustellung von Interrupts wird freigegeben ($IE=1$)
 - Das Anwendungsprogramm wird fortgesetzt



Ablauf eines Interrupts – Details



Hier als Erweiterung unseres einfachen Pseudoprozessors → 14-4

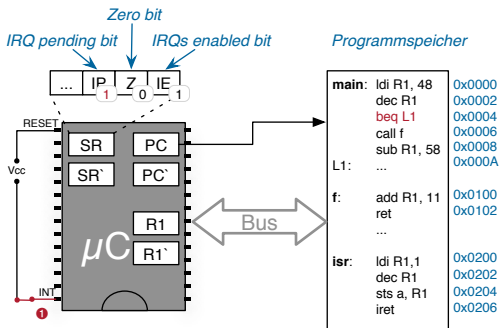
- Nur eine Interruptquelle
- Sämtliche Register werden von der Hardware gerettet

w: call <func>
PC' = PC
PC = func

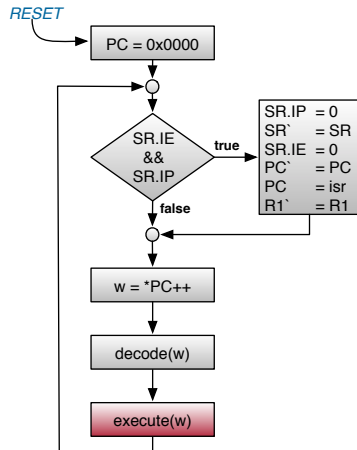
w: ret
PC = PC'

w: ired
SR = SR'
PC = PC'
R1 = R1'

Ablauf eines Interrupts – Details



1 Gerät signalisiert Interrupt (aktueller Befehl wird noch fertiggestellt)

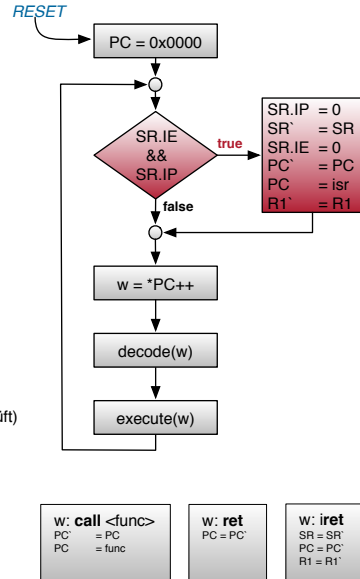
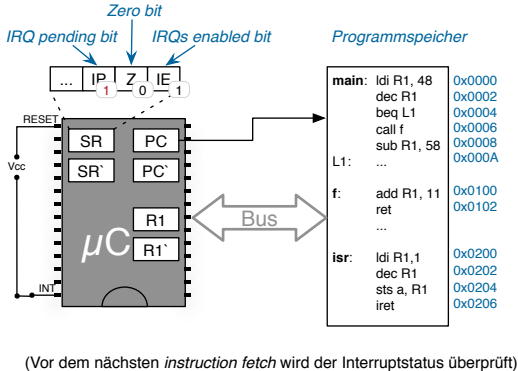


w: **call** <func>
PC' = PC
PC = func

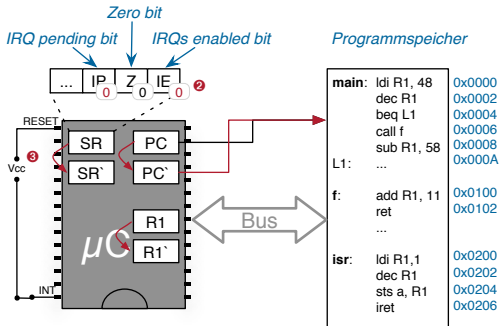
w: **ret**
PC = PC'

w: **iret**
SR = SR'
PC = PC'
R1 = R1'

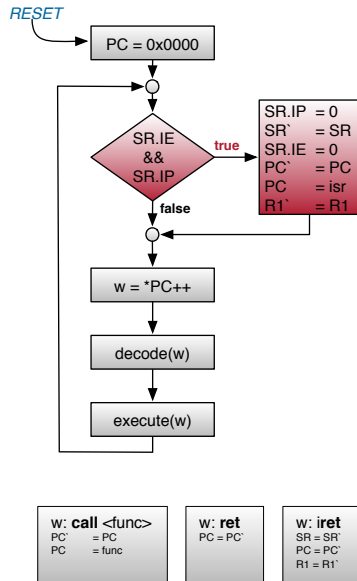
Ablauf eines Interrupts – Details



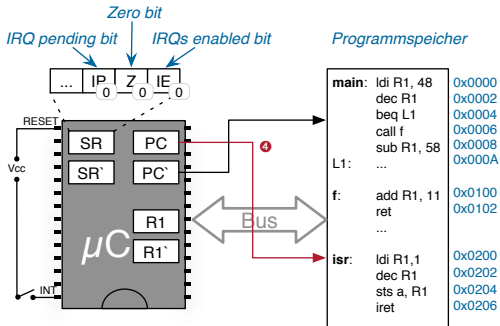
Ablauf eines Interrupts – Details



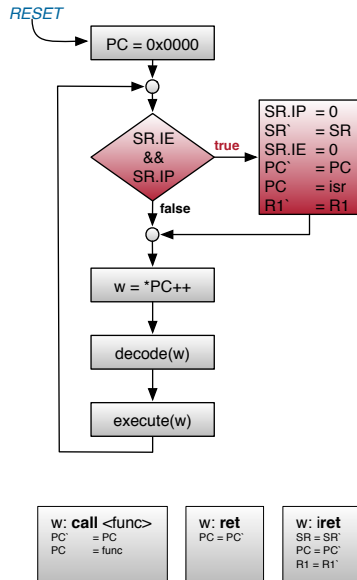
- ② Die Zustellung weiterer Interrupts wird verzögert
- ③ Registerinhalte werden gesichert



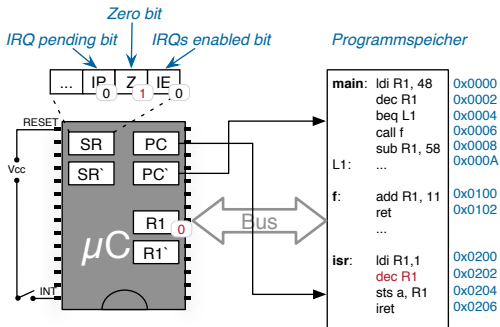
Ablauf eines Interrupts – Details



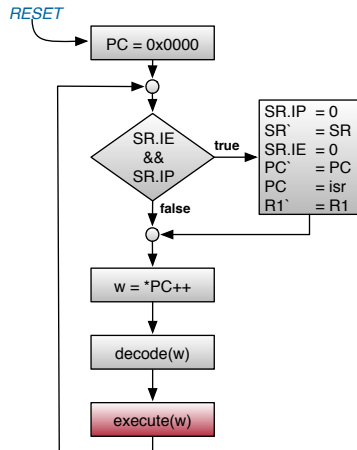
④ Aufzurufende ISR wird ermittelt



Ablauf eines Interrupts – Details



5 ISR wird ausgeführt

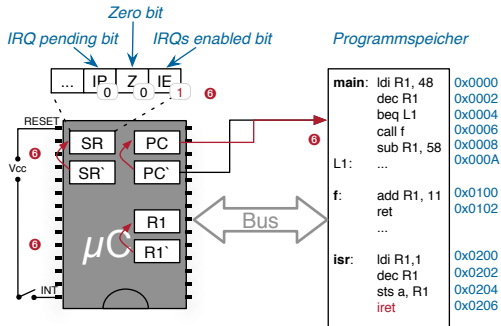


w: **call** <func>
PC' = PC
PC = func

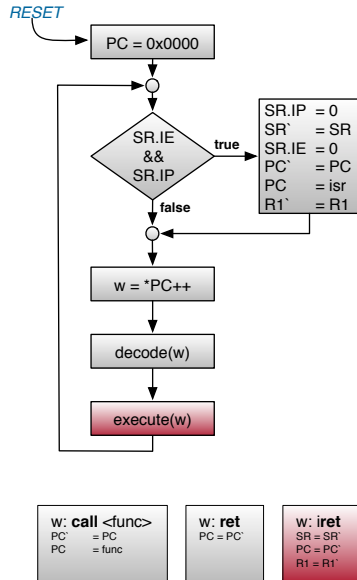
w: **ret**
PC = PC'

w: **iret**
SR = SR'
PC = PC'
R1 = R1'

Ablauf eines Interrupts – Details

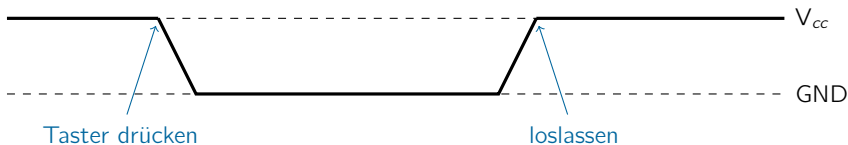


- ⑥ ISR terminiert mit *iret*-Befehl
- Registerinhalte werden restauriert
 - Zustellung von Interrupts wird reaktiviert
 - Das Anwendungsprogramm wird fortgesetzt



Pegel- und Flanken-gesteuerte Interrupts

- Beispiel: Signal eines **idealisierten** Tasters (*active low*)



- Flankengesteuerter Interrupt
 - Interrupt wird durch den Pegelwechsel (Flanke) ausgelöst
 - Häufig ist konfigurierbar, welche Flanke (steigend/fallend/beide) einen Interrupt auslösen soll
- Pegelgesteuerter Interrupt
 - Interrupt wird immer wieder ausgelöst, so lange der Pegel anliegt



Interruptsteuerung beim AVR ATmega

■ IRQ-Quellen beim ATmega32

- 21 IRQ-Quellen
- einzeln de-/aktivierbar
- $\text{IRQ} \rightsquigarrow$ Sprung an Vektor-Adresse

(IRQ $\rightsquigarrow$ Interrupt ReQuest)

[1, S. 45]

■ Verschaltung SPiCboard

($\rightsquigarrow$ 14-14 $\rightsquigarrow$ 2-4)

- $\text{INT0} \rightsquigarrow \text{PD2} \rightsquigarrow \text{Button0}$
(hardwareseitig entprellt)
- $\text{INT1} \rightsquigarrow \text{PD3} \rightsquigarrow \text{Button1}$

Vector No.	Program Address ⁽²⁾	Source	Interrupt Definition
1	\$000 ⁽¹⁾	RESET	External Pin, Power-on Reset, Brown-out Reset, Watchdog Reset, and JTAG AVR Reset
2	\$002	INT0	External Interrupt Request 0
3	\$004	INT1	External Interrupt Request 1
4	\$006	INT2	External Interrupt Request 2
5	\$008	TIMER2 COMP	Timer/Counter2 Compare Match
6	\$00A	TIMER2 OVF	Timer/Counter2 Overflow
7	\$00C	TIMER1 CAPT	Timer/Counter1 Capture Event
8	\$00E	TIMER1 COMPA	Timer/Counter1 Compare Match A
9	\$010	TIMER1 COMPB	Timer/Counter1 Compare Match B
10	\$012	TIMER1 OVF	Timer/Counter1 Overflow
11	\$014	TIMER0 COMP	Timer/Counter0 Compare Match
12	\$016	TIMER0 OVF	Timer/Counter0 Overflow
13	\$018	SPI, STC	Serial Transfer Complete
14	\$01A	USART, RXC	USART, Rx Complete
15	\$01C	USART, UDRE	USART Data Register Empty
16	\$01E	USART, TXC	USART, Tx Complete
17	\$020	ADC	ADC Conversion Complete
18	\$022	EE_RDY	EEPROM Ready
19	\$024	ANA_COMP	Analog Comparator
20	\$026	TWI	Two-wire Serial Interface
21	\$028	SPM_RDY	Store Program Memory Ready



Steuerregister für INT0 und INT1

- **GICR** **General Interrupt Control Register:** Legt fest, ob die Quellen INT_i IRQs auslösen (Bit $INT_i=1$) oder deaktiviert sind (Bit $INT_i=0$) [1, S. 71]

7	6	5	4	3	2	1	0
INT1	INT0	INT2	–	–	–	IVSEL	IVCE
R/W	R/W	R/W	R	R	R	R/W	R/W

- **MCUCR** **MCU Control Register:** Legt für externe Interrupts INT0 und INT1 fest, wodurch ein IRQ ausgelöst wird (Flanken-/Pegelsteuerung) [1, S. 69]

7	6	5	4	3	2	1	0
SE	SM2	SM1	SM0	ISC11	ISC10	ISC01	ISC00
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

Jeweils zwei *Interrupt-Sense-Control*-Bits ($ISCi0$ und $ISCi1$) steuern dabei die Auslöser (Tabelle für INT1, für INT0 gilt entsprechendes):

ISC11	ISC10	Description
0	0	The low level of INT1 generates an interrupt request.
0	1	Any logical change on INT1 generates an interrupt request.
1	0	The falling edge of INT1 generates an interrupt request.
1	1	The rising edge of INT1 generates an interrupt request.



■ Schritt 1: Installation der Interrupt-Service-Routine

- ISR in Hochsprache $\rightsquigarrow$ Registerinhalte sichern und wiederherstellen
- Unterstützung durch die avrlibc: Makro `ISR( SOURCE_vect )`
(Modul `avr/interrupt.h`)

```
#include <avr/interrupt.h>
#include <avr/io.h>

ISR( INT1_vect ) { // invoked for every INT1 IRQ
    static uint8_t counter = 0;
    sb_7seg_showNumber( counter++ );
    if( counter == 100 ) counter = 0;
}

void main() {
    ...                // setup
}
```



■ Schritt 2: Konfigurieren der Interrupt-Steuerung

- Steuerregister dem Wunsch entsprechend initialisieren
- Unterstützung durch die avrlibc: Makros für Bit-Indizes (Modul avr/interrupt.h und avr/io.h)

```
...  
void main() {  
    DDRD  &= ~(1<<PD3);           // PD3: input with pull-up  
    PORTD |= (1<<PD3);  
    MCUCR &= ~(1<<ISC10 | 1<<ISC11); // INT1: IRQ on level=low  
    GICR  |= (1<<INT1);           // INT1: enable  
    ...  
    sei();                         // global IRQ enable  
    ...  
}
```

■ Schritt 3: Interrupts global zulassen

- Nach Abschluss der Geräteinitialisierung
- Unterstützung durch die avrlibc: Befehl sei() (Modul avr/interrupt.h)





- **Schritt 4:** Wenn nichts zu tun, den **Stromsparmmodus betreten**
 - Die `sleep`-Instruktion hält die CPU an, bis ein IRQ eintrifft
 - In diesem Zustand wird nur sehr wenig Strom verbraucht
 - Unterstützung durch die `avrlibc` (Modul `avr/sleep.h`):
 - `sleep_enable()` / `sleep_disable()`: Sleep-Modus erlauben / verbieten
 - `sleep_cpu()`: Sleep-Modus betreten

```
#include <avr/sleep.h>
...
void main() {
    ...
    sei();                                // global IRQ enable
    while(1) {
        sleep_enable();
        sleep_cpu();                      // wait for IRQ
        sleep_disable();
    }
}
```

Atmel empfiehlt die Verwendung von `sleep_enable()` und `sleep_disable()` in dieser Form, um das Risiko eines „versehentlichen“ Betreten des Sleep-Zustands (z. B. durch Programmierfehler oder Bit-Kipper in der Hardware) zu minimieren.



Definition: Nebenläufigkeit

Zwei Programmausführungen A und B sind nebenläufig ($A|B$), wenn für einzelne Instruktionen a aus A und b aus B nicht feststeht, ob a oder b tatsächlich zuerst ausgeführt wird (a, b oder b, a).

- Nebenläufigkeit tritt auf durch
 - Interrupts
 - ↪ IRQs können ein Programm an „beliebiger Stelle“ unterbrechen
 - Echt-parallele Abläufe (durch die Hardware)
 - ↪ andere CPU / Peripherie greift „jederzeit“ auf den Speicher zu
 - Quasi-parallele Abläufe (z. B. Fäden in einem Betriebssystem)
 - ↪ Betriebssystem kann „jederzeit“ den Prozessor entziehen
- **Problem:** Nebenläufige Zugriffe auf **gemeinsamen Zustand**



Nebenläufigkeitsprobleme

■ Szenario

- Eine Lichtschranke am Parkhauseingang soll Fahrzeuge zählen
- Alle 60 Sekunden wird der Wert an den Sicherheitsdienst übermittelt

```
static volatile uint16_t cars;

void main() {
    while(1) {
        waitsec( 60 );
        send( cars );
        cars = 0;
    }
}
```

```
// photo sensor is connected
// to INT2

ISR(INT2_vect){
    cars++;
}
```

■ Wo ist hier das Problem?

- Sowohl main() als auch ISR **lesen und schreiben** cars
 - ↪ Potentielle *Lost-Update*-Anomalie
- Größe der Variable cars **übersteigt die Registerbreite**
 - ↪ Potentielle *Read-Write*-Anomalie



- Wo sind hier die Probleme?
 - **Lost-Update**: Sowohl `main()` als auch `ISR` lesen und schreiben `cars`
 - **Read-Write**: Größe der Variable `cars` übersteigt die Registerbreite
- Wird oft erst auf der **Assemblerebene** deutlich

```
void main() {  
    ...  
    send( cars );  
    cars = 0;  
    ...  
}
```

```
// photosensor is connected  
// to INT2
```

```
ISR(INT2_vect){  
    cars++;  
}
```

```
main:  
    ...  
    lds r24,cars  
    lds r25,cars+1  
    rcall send  
    sts cars+1, __zero_reg__  
    sts cars, __zero_reg__  
    ...
```

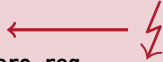
```
INT2_vect:  
    ... ; save regs  
    lds r24,cars ; load cars.lo  
    lds r25,cars+1 ; load cars.hi  
    adiw r24,1 ; add (16 bit)  
    sts cars+1,r25 ; store cars.hi  
    sts cars,r24 ; store cars.lo  
    ... ; restore regs
```



Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Update*-Anomalie

main:

```
...  
lds r24,cars  
lds r25,cars+1  
rcall send  
sts cars+1,__zero_reg__  
sts cars,__zero_reg__  
...
```



INT2_vect:

```
... ; save regs  
lds r24,cars  
lds r25,cars+1  
adiw r24,1  
sts cars+1,r25  
sts cars,r24  
... ; restore regs
```

- Sei cars=5 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ (⚡) auf
 - main hat den Wert von cars (5) bereits in Register gelesen (Register → lokale Variable)
 - INT2_vect wird ausgeführt
 - Register werden gerettet
 - cars wird inkrementiert ~ cars=6
 - Register werden wiederhergestellt
 - main übergibt den **veralteten Wert** von cars (5) an send
 - main nullt cars ~ **1 Auto ist „verloren“ gegangen**



Nebenläufigkeitsprobleme: *Read-Write-Anomalie*

```
main:
...
lds r24,cars
lds r25,cars+1
rcall send
sts cars+1,__zero_reg
sts cars,__zero_reg
...
```



```
INT2_vect:
... ; save regs
lds r24,cars
lds r25,cars+1
adiw r24,1
sts cars+1,r25
sts cars,r24
... ; restore regs
```

- Sei cars=255 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ (⚡) auf
 - main hat bereits cars=255 Autos mit send gemeldet
 - main hat bereits das **High-Byte** von cars genullt
 - ↪ cars=255, cars.lo=255, cars.hi=0
 - INT2_vect wird ausgeführt
 - ↪ cars wird gelesen und inkrementiert, **Überlauf ins High-Byte**
 - ↪ cars=256, cars.lo=0, cars.hi=1
 - main nullt das **Low-Byte** von cars
 - ↪ cars=256, cars.lo=0, cars.hi=1
 - ↪ Beim nächsten send werden **255 Autos zu viel gemeldet**



```
void main() {  
    while(1) {  
        waitsec( 60 );  
        cli();  
        send( cars );  
        cars = 0;  
        sei();  
    }  
}
```

kritisches Gebiet

- Wo genau ist das **kritische Gebiet**?
 - Lesen von cars und Nullen von cars müssen atomar ausgeführt werden
 - Dies kann hier mit **Interruptsperrn** erreicht werden
 - ISR unterbricht main, aber nie umgekehrt ~> asymmetrische Synchronisation
 - Achtung: Interruptsperrn sollten **so kurz wie möglich** sein
 - Wie lange braucht die Funktion send hier?
 - Kann man send aus dem kritischen Gebiet herausziehen?



- Szenario, Teil 2 (Funktion `waitsec()`)
 - Eine Lichtschranke am Parkhauseingang soll Fahrzeuge zählen
 - Alle 60 Sekunden wird der Wert an den Sicherheitsdienst übermittelt

```
void waitsec( uint8_t sec ) {  
    ...                // setup timer  
    sleep_enable();  
    event = 0;  
    while( !event ) { // wait for event  
        sleep_cpu();  // until next irq  
    }  
    sleep_disable();  
}
```

```
static volatile int8_t event;  
  
// TIMER1 ISR  
// triggers when  
// waitsec() expires  
  
ISR(TIMER1_COMPA_vect) {  
    event = 1;  
}
```

- Wo ist hier das Problem?
 - **Test, ob nichts zu tun ist**, gefolgt von
Schlafen, bis etwas zu tun ist
→ Potentielle *Lost-Wakeup*-Anomalie



Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Wakeup*-Anomalie

```
void waitsec( uint8_t sec ) {  
    ...           // setup timer  
    sleep_enable();  
    event = 0;  
    while( !event ) { ← ⚡  
        sleep_cpu();  
    }  
    sleep_disable();  
}
```

```
static volatile int8_t event;  
  
// TIMER1 ISR  
// triggers when  
// waitsec() expires  
  
ISR(TIMER1_COMPA_vect) {  
    event = 1;  
}
```

- Angenommen, an **dieser Stelle** tritt der Timer-IRQ (⚡) auf
 - waitsec hat bereits festgestellt, dass event **nicht gesetzt** ist
 - ISR wird ausgeführt → event **wird gesetzt**
 - Obwohl event gesetzt ist, wird der **Schlafzustand betreten**
→ Falls kein weiterer IRQ kommt, **Dornröschenschlaf**



Lost-Wakeup: Dornröschenschlaf verhindern

```
1 void waitsec( uint8_t sec ) {
2     ...                // setup timer
3     sleep_enable();
4     event = 0;
5     cli();
6     while( !event ) {
7         sei();          kritisches Gebiet
8         sleep_cpu();
9         cli();
10    }
11    sei();
12    sleep_disable();
13 }
```

```
static volatile int8_t event;

// TIMER1 ISR
// triggers when
// waitsec() expires

ISR(TIMER1_COMPA_vect) {
    event = 1;
}
```

■ Wo genau ist das **kritische Gebiet**?

- Test auf Vorbedingung und Betreten des Schlafzustands
(Kann man *das* durch Interruptsperren absichern?)
- Problem: Vor `sleep_cpu()` müssen IRQs freigegeben werden!
- Funktioniert dank spezieller Hardwareunterstützung:
↪ Befehlssequenz `sei`, `sleep` wird von der CPU **atomar** ausgeführt



- Interruptbearbeitung erfolgt **asynchron** zum Programmablauf
 - Unerwartet $\leadsto$ Zustandssicherung im Interrupt-Handler erforderlich
 - Quelle von Nebenläufigkeit $\leadsto$ **Synchronisation erforderlich**
- Synchronisationsmaßnahmen
 - Gemeinsame Zustandsvariablen als **volatile** deklarieren (immer)
 - Zustellung von Interrupts sperren: **cli**, **sei** (bei nichtatomaren Zugriffen, die mehr als einen Maschinenbefehl erfordern)
 - Bei längeren Sperrzeiten können IRQs verloren gehen!
- Nebenläufigkeit durch Interrupts ist eine **sehr große Fehlerquelle**
 - *Lost-Update* und *Lost-Wakeup* Probleme
 - indeterministisch $\leadsto$ durch Testen schwer zu fassen
- Wichtig zur Beherrschbarkeit: **Modularisierung** $\leftrightarrow$ 12-7
 - Interrupthandler und Zugriffsfunktionen auf gemeinsamen Zustand (**static** Variablen!) in eigenem Modul kapseln.

