

Verlässliche Echtzeitsysteme

Verteilte Echtzeitsysteme

Peter Ulbrich

Lehrstuhl für Verteilte Systeme und Betriebssysteme
Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg

<https://www4.cs.fau.de>


30. Juni 2016





Terminvereinbarung zur mündlichen Prüfung

- Erfolgt elektronisch (Poll) ↪ [Windhundverfahren](#)
- Terminbestätigung nach Anmeldeschluss¹


 **Anmeldefrist:** Semesterende (15.07.2016)

¹Sonst bitte umgehend Mail an uns!




Terminvereinbarung zur mündlichen Prüfung

- Erfolgt elektronisch (Poll) → [Windhundverfahren](#)
- Terminbestätigung nach Anmeldeschluss¹

 **Anmeldefrist:** Semesterende (15.07.2016)

Anmeldevorgang


- Link zur Teilnahme → Mail an alle Angemeldeten¹

 **Teilnehmerformat:** <Nachname, Vorname> VEZS<7,5/5>
(Beispiel: Müller, Klaus VEZS7,5 oder Meier, Emelie VEZS5)

¹Sonst bitte umgehend Mail an uns!


Terminvereinbarung zur mündlichen Prüfung

- Erfolgt elektronisch (Poll) → [Windhundverfahren](#)
- Terminbestätigung nach Anmeldeschluss¹

 **Anmeldefrist:** Semesterende (15.07.2016)

Anmeldevorgang

- Link zur Teilnahme → Mail an alle Angemeldeten¹

 **Teilnehmerformat:** <Nachname, Vorname> VEZS<7,5/5>
(Beispiel: Müller, Klaus VEZS7,5 oder Meier, Emelie VEZS5)

■ Terminliche Probleme, Änderungen und Abmeldung

- Individuelle Terminvereinbarung in Ausnahmefällen möglich
- Rechtzeitige Abmeldung erlaubt uns Reorganisation

→ Wir beißen nicht!

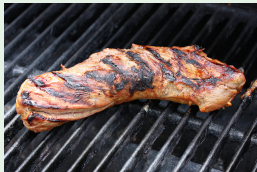
¹Sonst bitte umgehend Mail an uns!

- Eure Meinung ist uns wichtig! (Lob und/oder Kritik)
→ Bitte evaluiert Vorlesung und Übung



Nach aktuellem Stand erst **10/35** TANs genutzt.

Motivationsanreiz zur Evaluation



- **Semesterabschlussgrillen 14.07.:** Wir stellen den Grill und das Bier!
- **Bedingung:** $\geq 60\%$ der ausgegebenen TANs werden evaluiert!

- Wie lässt sich die Verlässlichkeit weiter steigern?
 - Verteilung von Funktionen?
 - Was bringt uns hier die Replikation?

- Wie muss die hierfür notwendige Kommunikationsinfrastruktur aussehen?
 - Wie lässt sich Fehlerausbreitung verhindern?
 - Zeit- vs. ereignisgesteuerte Kommunikation?

- Was passiert nach dem Auftreten eines (transienten) Fehlers?
 - Wie kann sich ein Replikat von einem Fehler erholen?
 - Wie lassen sich Knoten reintegrieren?



- 1 **Verlässlichkeit durch Verteilung**
 - Beispiel: Flugsteuerung
 - Verteiltes Fly-By-Wire
- 2 **Kommunikation**
 - Problemstellung und Grundlagen
 - Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme
- 3 **Zustandswiederherstellung**
 - Vorgehen bei der Reintegration
 - Fehlererholung
 - Interner Zustand
- 4 **Zusammenfassung**





Zuschnitt und Platzierung von Funktionen und die Auslegung ihrer Schnittstelle bilden wesentliche Aktivitäten des Entwurfs von **verlässlichen Verteilten Echtzeitsystemen**

- Bestimmt die Eigenschaften des Systems als Ganzes
- Zentralisierung erschwert Fehlerdiagnose und Analyse von Fehlereffekten





Zuschnitt und Platzierung von Funktionen und die Auslegung ihrer Schnittstelle bilden wesentliche Aktivitäten des Entwurfs von **verlässlichen Verteilten Echtzeitsystemen**

- Bestimmt die Eigenschaften des Systems als Ganzes
- Zentralisierung erschwert Fehlerdiagnose und Analyse von Fehlereffekten



Herausforderung dabei ist, dass die Abstraktionen an den Schnittstellen auch im **Fehlerfall** ihre Gültigkeit haben sollten





Zuschnitt und Platzierung von Funktionen und die Auslegung ihrer Schnittstelle bilden wesentliche Aktivitäten des Entwurfs von **verlässlichen Verteilten Echtzeitsystemen**

- Bestimmt die Eigenschaften des Systems als Ganzes
- Zentralisierung erschwert Fehlerdiagnose und Analyse von Fehlereffekten

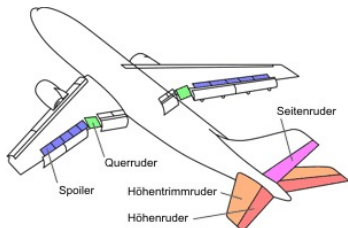


Herausforderung dabei ist, dass die Abstraktionen an den Schnittstellen auch im **Fehlerfall** ihre Gültigkeit haben sollten

- Ideal ist ein **verteiltetes Rechensystem** mit einer 1-zu-1-Beziehung zwischen Funktion und Rechenknoten
 - Ursache bzw. Knoten einer Fehlfunktion ist **leicht identifizierbar**
 - Auswirkungen eines fehlerhaften Knotens sind **gut vorhersehbar**

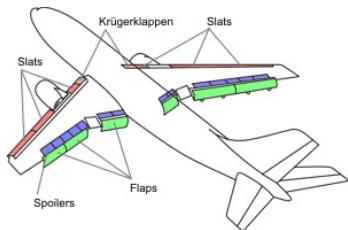


- **Steuerflächen** (engl. *control surfaces*) und ihre Ansteuerung
→ Elemente um die Lage des Flugzeugs im Raum zu ändern
- **Primäre Steuerflächen** eines Flugzeugs:



- **Querruder** (engl. *aileron*)
→ Rollen um die Längsachse
- **Seitenruder** (engl. *rudder*)
→ Gieren um die Hochachse
- **Höhenruder** (engl. *elevator*)
→ Kippen um die Querachse
- **Störklappe** (engl. *spoiler*)
→ Verlangsamen, unterstützt Gieren
- **Höhentrimmruder** (engl. *trimmable horizontal stabilizer, (THS)*)
→ Höhensteuerung und Höhentrimmung

■ Sekundäre Steuerflächen und Auftriebshilfen:



- **Vorflügel** (engl. *slats*)
 - Höherer Auftrieb durch mehr Wölbung
- **Krügerklappen** (engl. *Krueger slats*)
 - Ähnlich dem Vorflügel, aber einfacher
- **Landeklappen** (engl. *flaps*)
 - Auftriebshilfen für den Landeanflug
 - Ermöglichen verminderte Geschwindigkeit beim Landen

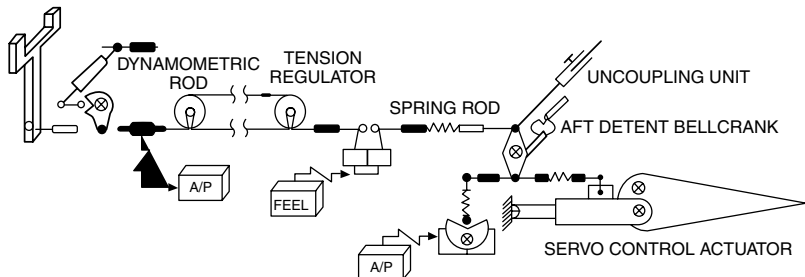
■ Vielzahl weiterer Typen (für Technikbegeisterte):

- Kippnasen, Spalt, Fowler, Spreiz-Klappen, Junkers-Doppelflügel, ...

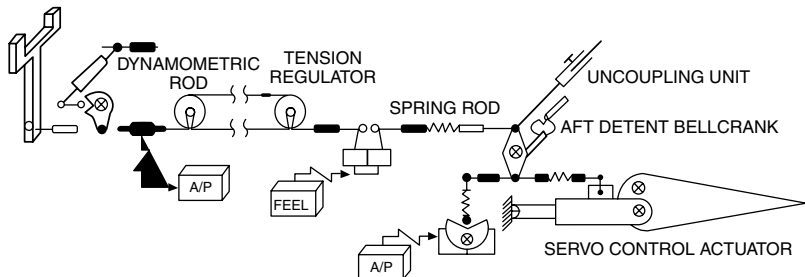


Flugzeuge haben i. d. R. nur eine Auswahl der genannten Steuerflächen



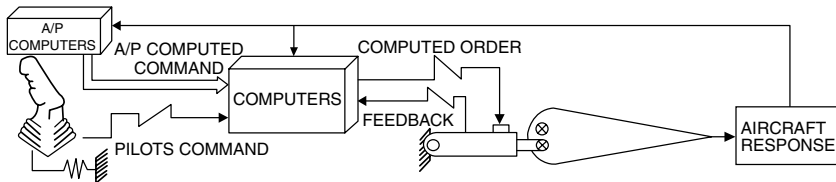


- **Mechanische Systeme** \leadsto direkte Verbindung zur Steuerfläche
 - Ein Lenkgestänge verbindet Steuerknüppel und Steuerflächen direkt
 - Am Steuerknüppel ist der Luftwiderstand an der Steuerfläche spürbar
 - Problematisch bei großen Flugzeugen/hohen Geschwindigkeiten

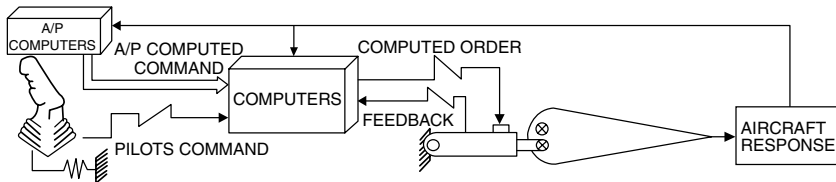


- **Mechanische Systeme** \leadsto direkte Verbindung zur Steuerfläche
 - Ein Lenkgestänge verbindet Steuerknüppel und Steuerflächen direkt
 - Am Steuerknüppel ist der Luftwiderstand an der Steuerfläche spürbar
 - Problematisch bei großen Flugzeugen/hohen Geschwindigkeiten
- **Elektrische/hydraulische Systeme** \leadsto motorisierte Aktoren
 - Der Pilot steuert die Steuerfläche mithilfe von Aktoren an
 - Lenkbefehle öffnen Ventile oder setzen Servomotoren in Gang
 - Mechanische Ansteuerung erhält Verbindung
 - **Servolenkung** welche den Piloten unterstützt





- Elektrische/elektronische Ansteuerung \rightsquigarrow Fly-by-Wire
 - Analog \rightsquigarrow Steuerbefehle werden direkt auf elektrische Signale umgesetzt
 - Digital \rightsquigarrow Computergesteuerte Umsetzung der Steuerbefehle
- Force Feedback zur Rückmeldung wird notwendig!



- **Elektrische/elektronische Ansteuerung** \leadsto Fly-by-Wire
 - **Analog** \leadsto Steuerbefehle werden direkt auf elektrische Signale umgesetzt
 - **Digital** \leadsto Computergesteuerte Umsetzung der Steuerbefehle
- \rightarrow **Force Feedback** zur Rückmeldung wird notwendig!

 Digitale Fly-by-Wire-Systeme haben diverse Vorteile

- **Gewichtersparnis** im Vergleich zur Mechanik und zur Analogtechnik
- Computerunterstützung: Autopilot, Erhöhung der Flugzeugstabilität, Absicherung des sicheren **Flugbereichs** (engl. *flight envelope*)



1930er **Tupolev ANT-20 Maxim Gorky**

- Lange mechanische Steuerstrecken wurden elektrisch überbrückt



1930er **Tupolev ANT-20 Maxim Gorky**

- Lange mechanische Steuerstrecken wurden elektrisch überbrückt

1958 **Avro Canada CF-105 Arrow**

- Erstes Militärflugzeug mit analogem Fly-by-Wire für die Serie
- Auch Force Feedback (engl. *artificial feel*) wurde integriert



1930er **Tupolev ANT-20 Maxim Gorky**

- Lange mechanische Steuerstrecken wurden elektrisch überbrückt

1958 **Avro Canada CF-105 Arrow**

- Erstes Militärflugzeug mit analogem Fly-by-Wire für die Serie
- Auch Force Feedback (engl. *artificial feel*) wurde integriert

1969 **Concorde**

- Erstes ziviles Verkehrsflugzeug mit analogem Fly-by-Wire



1930er **Tupolev ANT-20 Maxim Gorky**

- Lange mechanische Steuerstrecken wurden elektrisch überbrückt

1958 **Avro Canada CF-105 Arrow**

- Erstes Militärflugzeug mit analogem Fly-by-Wire für die Serie
- Auch Force Feedback (engl. *artificial feel*) wurde integriert

1969 **Concorde**

- Erstes ziviles Verkehrsflugzeug mit analogem Fly-by-Wire

1972 **F-8 Crusader**

- Forschungsprojekt für digitales Fly-by-Wire
 - Eine digitale Flugsteuerung, drei analoge Backup-Systeme
- Etwa zeitgleich: Sukhoi T-4 (UdSSR), Hawker Hunter (GBR)



1930er **Tupolev ANT-20 Maxim Gorky**

- Lange mechanische Steuerstrecken wurden elektrisch überbrückt

1958 **Avro Canada CF-105 Arrow**

- Erstes Militärflugzeug mit analogem Fly-by-Wire für die Serie
- Auch Force Feedback (engl. *artificial feel*) wurde integriert

1969 **Concorde**

- Erstes ziviles Verkehrsflugzeug mit analogem Fly-by-Wire

1972 **F-8 Crusader**

- Forschungsprojekt für digitales Fly-by-Wire
 - Eine digitale Flugsteuerung, drei analoge Backup-Systeme
- Etwa zeitgleich: Sukhoi T-4 (UdSSR), Hawker Hunter (GBR)

1977 **Space Shuttle Orbiter** ~> komplett digitale Flugsteuerung



1930er **Tupolev ANT-20 Maxim Gorky**

- Lange mechanische Steuerstrecken wurden elektrisch überbrückt

1958 **Avro Canada CF-105 Arrow**

- Erstes Militärflugzeug mit analogem Fly-by-Wire für die Serie
- Auch Force Feedback (engl. *artificial feel*) wurde integriert

1969 **Concorde**

- Erstes ziviles Verkehrsflugzeug mit analogem Fly-by-Wire

1972 **F-8 Crusader**

- Forschungsprojekt für digitales Fly-by-Wire
 - Eine digitale Flugsteuerung, drei analoge Backup-Systeme
- Etwa zeitgleich: Sukhoi T-4 (UdSSR), Hawker Hunter (GBR)

1977 **Space Shuttle Orbiter** ~> komplett digitale Flugsteuerung

1984 **Airbus A320**

- Erstes Verkehrsflugzeug mit vollständig digitaler Flugsteuerung
 - ⚠ Es existieren weiterhin elektrische Backup-Systeme





Redundanter Aufbau der Flugsteuerung

- 7 (A320/321) bzw. 5 (A330/340) Computer zur Flugsteuerung
 - Hardware Replikation und Implementierung von Fail-Silent-Verhalten
- 3 Hydraulikkreisläufe zur Versorgung der Aktoren
- Stromversorgungen durch unabhängige Generatoren an den Triebwerken
 - ≥ 2 Stromkreise + Notstromversorgung (Batterien, Windrad)





Redundanter Aufbau der Flugsteuerung

- 7 (A320/321) bzw. 5 (A330/340) Computer zur Flugsteuerung
 - Hardware Replikation und Implementierung von Fail-Silent-Verhalten
- 3 Hydraulikkreisläufe zur Versorgung der Aktoren
- Stromversorgungen durch unabhängige Generatoren an den Triebwerken
 - ≥ 2 Stromkreise + Notstromversorgung (Batterien, Windrad)



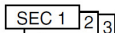
Diversitärer Aufbau der Flugsteuerung

- Verschiedene Steuercomputer im A320/A321 [3]
 - 2 Elevator Aileron Computer (ELAC) \rightsquigarrow Motorola 68010 (Thomson-CSF)
 - 3 Spoiler Elevator Computer (SEC) \rightsquigarrow Intel 80186 (SFENA/Aerospatiale)
 - 2 Flight Augmentation Computer (FAC)
- Verschiedene Steuercomputer ab A330/A340 [11]
 - 3 Flight Control Primary Computers (PRIM) \rightsquigarrow Power PC
 - 2 Flight Control Secondary Computers (SEC) \rightsquigarrow Sharc
- Jeder Computer besteht aus einem Kontroll- und einem Monitor-Kanal
 - Verwendung unterschiedlicher Softwarepakete (z. B. Codegeneratoren)
 - 4 Softwarepakete: 2 x ELAC, 2 x SEC im A320/321





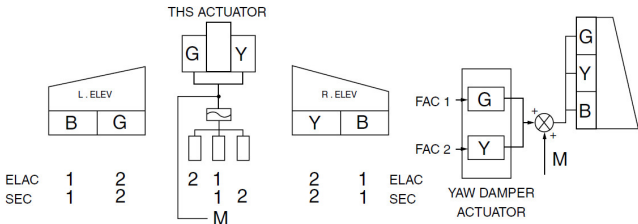
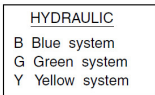
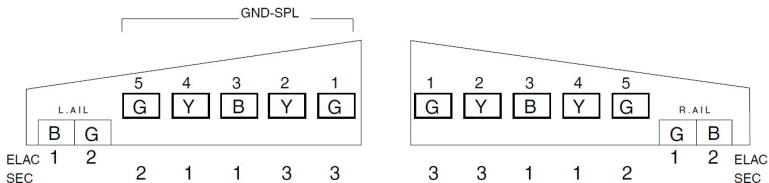
2 ELEVATOR AILERON COMPUTERS

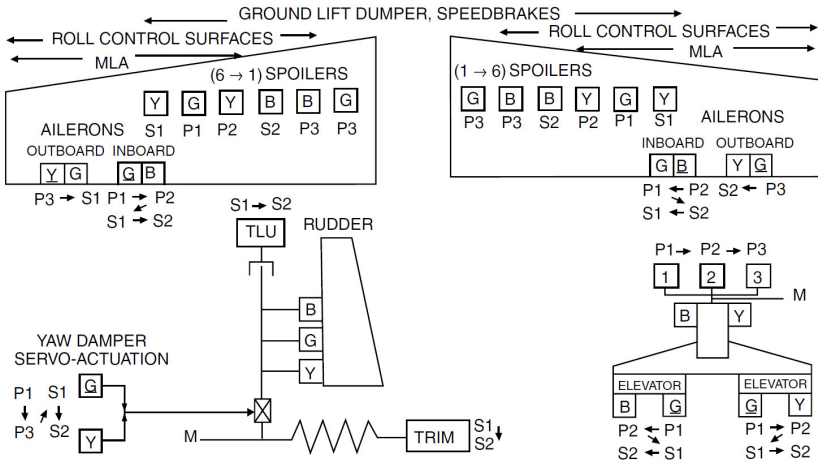


3 SPOILER ELEVATOR COMPUTERS



2 FLIGHT AUGMENTATION COMPUTERS





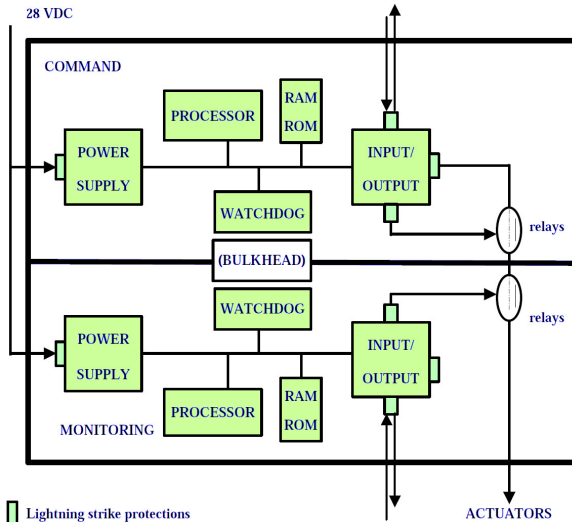
P : Flight controls primary computer
 S : Flight controls secondary computer

B, G, Y : Blue, Green, Yellow hydraulic circuits



Aufbau eines A330/A340-Steuercomputers

Quelle Grafik: [11]



- **Selbstüberwachung** einzelner Steuercomputer
 - **Stetige gegenseitige Überwachung** von Kontroll- und Monitor-Kanal
 - Vergleich von Ausgaben und ausgewählten Zustandsvariablen
 - Übersteigt die Differenz einen gewissen Schwellwert \leadsto Fehler
 - **Selbsttests** werden zumindest **bei Systemstart** durchgeführt
 - Flugzeuge werden anders als Kernkraftwerke öfters neu gestartet



- **Selbstüberwachung** einzelner Steuercomputer
 - **Stetige gegenseitige Überwachung** von Kontroll- und Monitor-Kanal
 - Vergleich von Ausgaben und ausgewählten Zustandsvariablen
 - Übersteigt die Differenz einen gewissen Schwellwert \leadsto Fehler
 - **Selbsttests** werden zumindest **bei Systemstart** durchgeführt
 - Flugzeuge werden anders als Kernkraftwerke öfters neu gestartet
- **Rekonfiguration** \leadsto **Graceful Degradation**
 - **Regelkreise zur Fluglageregelung** sind auf **Sensoren** angewiesen
 - Andernfalls kann der Zustand des Flugzeugs nicht mehr erfasst werden
 - Im Fokus: **Air Data and Inertial Reference Units (ADIRUs)**
 - Nicken \leadsto Unterstützung durch Beschleunigungssensoren und Gyroskope
 - \rightarrow **Funktionelle Redundanz**
 - \rightarrow **Graceful Degradation** \leadsto **Rückzug auf eine direkte Flugsteuerung**
 - z. B. wenn alle ADIRUs ausgefallen sind
 - \rightarrow **Keine computergestützte Fluglageregelung, kein gesicherter Flugbereich**



- 1 Verlässlichkeit durch Verteilung
 - Beispiel: Flugsteuerung
 - Verteiltes Fly-By-Wire
- 2 Kommunikation
 - Problemstellung und Grundlagen
 - Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme
- 3 Zustandswiederherstellung
 - Vorgehen bei der Reintegration
 - Fehlererholung
 - Interner Zustand
- 4 Zusammenfassung





Replikation (der Funktionen) von Knoten (vgl. Folie IV/10 ff)

- Erfordert weiterhin **Replikdeterminismus** (vgl. Folie IV/15 ff)
- Im Wertebereich: Gleiche Eingaben führen zu gleichen Ergebnissen!
- Im Zeitbereich:
 - Aktiv replizierte Knoten sehen denselben Zustand *zur selben Zeit*
 - Mit Zugeständnis zur endl. Genauigkeit der *Uhrensynchronisation*



Reaktionsfähiges System (engl. *responsive system*)

→ Verteilung + Echtzeitperformanz + Fehlertoleranz [10]

Replikation (der Funktionen) von Knoten (vgl. Folie IV/10 ff)

- Erfordert weiterhin **Replikdeterminismus** (vgl. Folie IV/15 ff)
- Im Wertebereich: Gleiche Eingaben führen zu gleichen Ergebnissen!
- Im Zeitbereich:
 - Aktiv replizierte Knoten sehen denselben Zustand *zur selben Zeit*
 - Mit Zugeständnis zur endl. Genauigkeit der *Uhrensynchronisation*

Fehlereingrenzung durch eine **Sicherheitshülle** (engl. *containment*)

- Fehlertolerante Systeme sind in Partitionen strukturiert (vgl. **Replikationsbereich**)
 - In **fehlereingrenzende Regionen** (engl. *error-containment regions*)
- Fehler, die in einer Partition auftreten, bleiben isoliert
 - Sie werden lokal erkannt und korrigiert oder maskiert
 - Sie können das restliche System nicht beschädigen



Reaktionsfähiges System (engl. *responsive system*)

→ Verteilung + Echtzeitperformanz + Fehlertoleranz [10]

Replikation (der Funktionen) von Knoten (vgl. Folie IV/10 ff)

- Erfordert weiterhin **Replikdeterminismus** (vgl. Folie IV/15 ff)
- Im Wertebereich: Gleiche Eingaben führen zu gleichen Ergebnissen!
- Im Zeitbereich:
 - Aktiv replizierte Knoten sehen denselben Zustand *zur selben Zeit*
 - Mit Zugeständnis zur endl. Genauigkeit der *Uhrensynchronisation*

Fehlereingrenzung durch eine **Sicherheitshülle** (engl. *containment*)

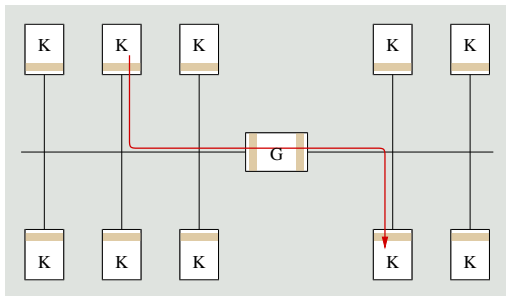
- Fehlertolerante Systeme sind in Partitionen strukturiert (vgl. **Replikationsbereich**)
 - In **fehlereingrenzende Regionen** (engl. *error-containment regions*)
- Fehler, die in einer Partition auftreten, bleiben isoliert
 - Sie werden lokal erkannt und korrigiert oder maskiert
 - Sie können das restliche System nicht beschädigen



Wesentlich **größere Herausforderung in verteilten Echtzeitsysteme!**

- Lokaler Datenfluss wird zur Kommunikation zwischen Knoten

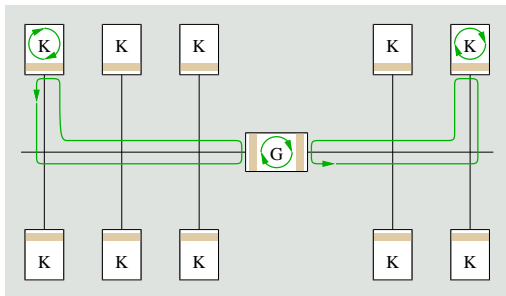




Ereignisgesteuertes Kommunikationssystem

- Kommunikation basiert auf Ereignisnachrichten
 - Auslösezeitpunkt und Übertragung **abhängig von Lastsituation**
 - Einfluss durch Ausfall/Integration von Knoten
- Nicht für die Kapselung des Zeitverhaltens geeignet!





Zeitgesteuertes Kommunikationssystem

- Kommunikation basiert auf Zustandsnachrichten
 - Kein unkoordinierter Nachrichtenversand, Auslastung vorab bestimmbar
→ Kapselung des zeitlichen Verhaltens (temporale Brandmauer)!
- ⚠ Uhrensynchronisation erforderlich



- Aeronautical Radio Incorporated 629 Standard [1]
 - Entwickelt für die Boeing 777
 - Erstmaliger Einsatz eines standardisierten Bussystems
 - Teilnehmer können ihre Daten in festgelegten Zeitintervallen versenden
 - Kein (böswilliger) Knoten kann den Bus monopolisieren (**Busschutz**)



- Aeronautical Radio Incorporated 629 Standard [1]
 - Entwickelt für die Boeing 777
 - Erstmaliger Einsatz eines standardisierten Bussystems
 - Teilnehmer können ihre Daten in festgelegten Zeitintervallen versenden
 - Kein (böswilliger) Knoten kann den Bus monopolisieren (**Busschutz**)
- Aufteilung der Zeit in **Minischlitze** (engl. *mini slots*)
 - Kommunikation wird in 3 Zeitintervalle unterteilt
 - Sendeintervall, Synchronisation, Geräteerkennung
 - Länger als die Ausbreitungsverzögerung des Kanals
 - Jedem Knoten ist eine eindeutige Anzahl von *Minislots* zugeordnet
 - Ein **Warteraumprotokoll** ähnlich zum Bäckereialgorithmus [9]
 - Zunächst finden sich alle Sender in einem (verteilten) Warteraum ein
 - Im nachfolgenden Zeitintervall (Epoche) findet die Kommunikation statt



- Aeronautical Radio Incorporated 629 Standard [1]
 - Entwickelt für die Boeing 777
 - Erstmaliger Einsatz eines standardisierten Bussystems
 - Teilnehmer können ihre Daten in festgelegten Zeitintervallen versenden
 - Kein (böswilliger) Knoten kann den Bus monopolisieren (**Busschutz**)
- Aufteilung der Zeit in **Minischlitze** (engl. *mini slots*)
 - Kommunikation wird in 3 Zeitintervalle unterteilt
 - Sendeintervall, Synchronisation, Geräteerkennung
 - Länger als die Ausbreitungsverzögerung des Kanals
 - Jedem Knoten ist eine eindeutige Anzahl von *Minislots* zugeordnet
 - Ein **Warteraumprotokoll** ähnlich zum Bäckereialgorithmus [9]
 - Zunächst finden sich alle Sender in einem (verteilten) Warteraum ein
 - Im nachfolgenden Zeitintervall (Epoche) findet die Kommunikation statt



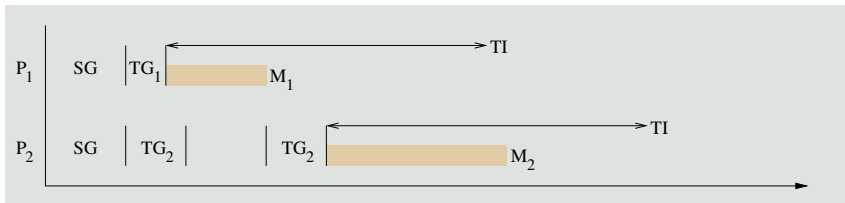
Achtung: Medienzugriff basiert auf CSMA/CD \rightsquigarrow Mischform!



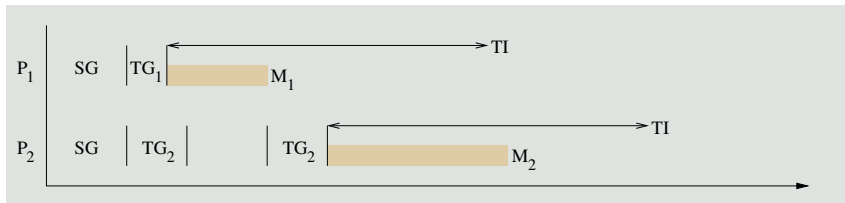
- **TI** (engl. *transmit interval*) \rightsquigarrow Sendeintervall
 - Verhindert Monopolisierung des Busses: identisch für alle Knoten
- **SG** (engl. *synchronization gap*) \rightsquigarrow Synchronisationsintervall
 - Kontrolliert Zutritt zum Warteraum: identisch für alle Knoten
- **TG** (engl. *termination gap*) \rightsquigarrow Gerätepriorisierung
 - Kontrolliert den Buszugriff: unterschiedlich für jeden Knoten
- Relationen zwischen den Zeitparametern (*Timeouts*):
 - $SG > \max(TG_i)$, für alle Knoten bzw. Prozesse i
 - $TI > SG$



Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:

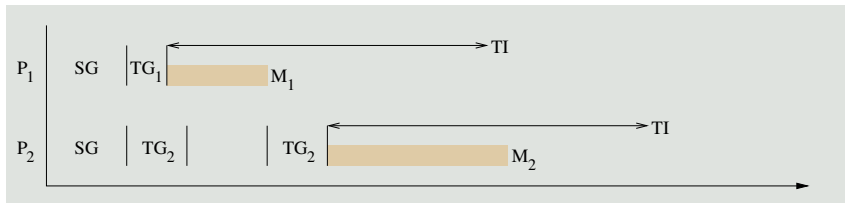


Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:



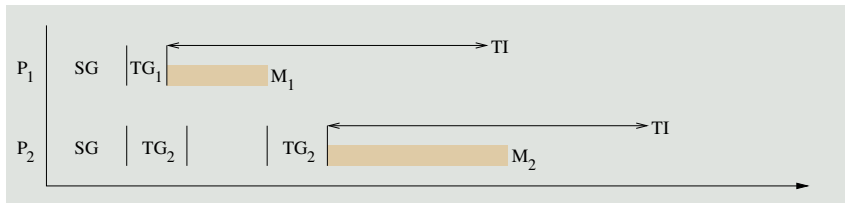
- 1 P_1 und P_2 warten SG Zeiten Busruhe ab, betreten den Warteraum

Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:



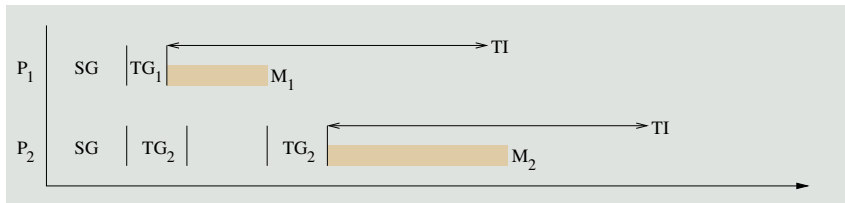
- 1 P_1 und P_2 warten SG Zeiten Busruhe ab, betreten den Warteraum
- 2 jeder Prozess i wartet zusätzlich noch seine TG_i Zeiten Busruhe ab

Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:



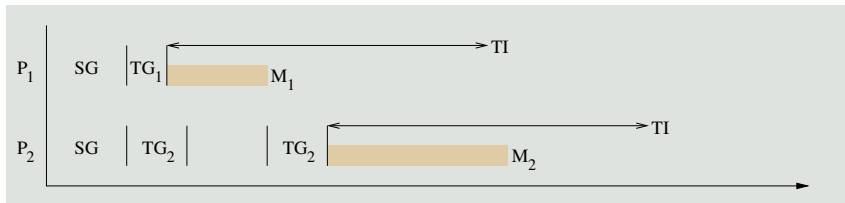
- 1 P_1 und P_2 warten SG Zeiten Busruhe ab, betreten den Warteraum
- 2 jeder Prozess i wartet zusätzlich noch seine TG_i Zeiten Busruhe ab
- 3 wegen $TG_1 < TG_2$ sendet P_1 zuerst seine Nachricht M_1

Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:



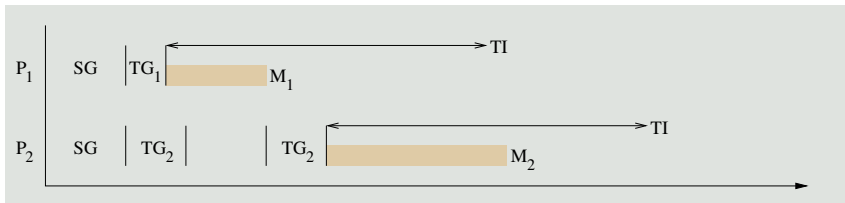
- 1 P_1 und P_2 warten SG Zeiten Busruhe ab, betreten den Warteraum
- 2 jeder Prozess i wartet zusätzlich noch seine TG_i Zeiten Busruhe ab
- 3 wegen $TG_1 < TG_2$ sendet P_1 zuerst seine Nachricht M_1
- 4 P_2 erkennt Verkehr auf den Bus; wartet, bis M_1 übertragen wurde

Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:



- 1 P_1 und P_2 warten SG Zeiten Busruhe ab, betreten den Warteraum
- 2 jeder Prozess i wartet zusätzlich noch seine TG_i Zeiten Busruhe ab
- 3 wegen $TG_1 < TG_2$ sendet P_1 zuerst seine Nachricht M_1
- 4 P_2 erkennt Verkehr auf den Bus; wartet, bis M_1 übertragen wurde
- 5 P_2 wartet TG_2 Zeiten Busruhe ab und sendet seine Nachricht M_2

Prozesse P_1 und P_2 wollen gleichzeitig senden, $TG_1 < TG_2$:



- 1 P_1 und P_2 warten SG Zeiten Busruhe ab, betreten den Warteraum
- 2 jeder Prozess i wartet zusätzlich noch seine TG_i Zeiten Busruhe ab
- 3 wegen $TG_1 < TG_2$ sendet P_1 zuerst seine Nachricht M_1
- 4 P_2 erkennt Verkehr auf den Bus; wartet, bis M_1 übertragen wurde
- 5 P_2 wartet TG_2 Zeiten Busruhe ab und sendet seine Nachricht M_2
- 6 P_1 und P_2 können frühestens nach TI Zeiten erneut senden

TDMA (engl. *time division multiple access*)

a.k.a. Avionics Full-Duplex Ethernet Switching (AFDX)

- Übertragungsrechte durch Voranschreiten der Echtzeit:
 - Voraussetzung: Fehlertolerante globale Zeitbasis in allen Knoten



- **Übertragungsrechte** durch Voranschreiten der Echtzeit:
 - Voraussetzung: **Fehlertolerante globale Zeitbasis** in allen Knoten
 - statische Aufteilung der gesamten Kanalkapazität in **Zeitschlitz**
 - Jeder Knoten (Busteilnehmer) hat einen eindeutigen Sendeschlitz
 - **TDMA Runde** \rightsquigarrow Sequenz von Sendeschlitzen einer Knotengruppe
 - In jeder Runde kann ein Knoten eine Nachricht übertragen
 - Ist nichts zu versenden, bleibt ein **Rahmen** (engl. *frame*) leer



- **Übertragungsrechte** durch Voranschreiten der Echtzeit:
 - Voraussetzung: **Fehlertolerante globale Zeitbasis** in allen Knoten
 - statische Aufteilung der gesamten Kanalkapazität in **Zeitschlitz**
 - Jeder Knoten (Busteilnehmer) hat einen eindeutigen Sendeschlitz
 - **TDMA Runde** \rightsquigarrow Sequenz von Sendeschlitzen einer Knotengruppe
 - In jeder Runde kann ein Knoten eine Nachricht übertragen
 - Ist nichts zu versenden, bleibt ein **Rahmen** (engl. *frame*) leer
 - Runden wiederholen sich \rightsquigarrow **Gruppentakt** (engl. *cluster cycle*)
 - Sequenz verschiedener TDMA-Runden
 - Die Gruppentaktlänge bestimmt die Periodizität des TDMA-Systems



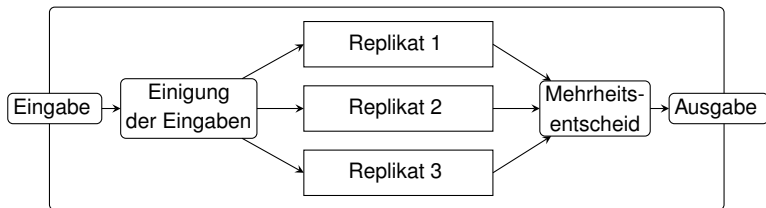
- **Übertragungsrechte** durch Voranschreiten der Echtzeit:
 - Voraussetzung: **Fehlertolerante globale Zeitbasis** in allen Knoten
 - statische Aufteilung der gesamten Kanalkapazität in **Zeitschlitz**
 - Jeder Knoten (Busteilnehmer) hat einen eindeutigen Sendeschlitz
 - **TDMA Runde** \leadsto Sequenz von Sendeschlitzen einer Knotengruppe
 - In jeder Runde kann ein Knoten eine Nachricht übertragen
 - Ist nichts zu versenden, bleibt ein **Rahmen** (engl. *frame*) leer
 - Runden wiederholen sich \leadsto **Gruppentakt** (engl. *cluster cycle*)
 - Sequenz verschiedener TDMA-Runden
 - Die Gruppentaktlänge bestimmt die Periodizität des TDMA-Systems
- Grundlagenforschung: TTP (engl. *time-triggered protocol* [8])
 - Kommerzielle Varianten:
 - byteflight** ([2], Sicherheits- und Informationsbussystem: **SI-BUS**)
 - FlexRay** ([6], zeit- und ereignisgesteuerter Bus)
 - AFDX** ([5], Airbus, Boeing, NASA)



- 1 **Verlässlichkeit durch Verteilung**
 - Beispiel: Flugsteuerung
 - Verteiltes Fly-By-Wire
- 2 **Kommunikation**
 - Problemstellung und Grundlagen
 - Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme
- 3 **Zustandswiederherstellung**
 - Vorgehen bei der Reintegration
 - Fehlererholung
 - Interner Zustand
- 4 **Zusammenfassung**

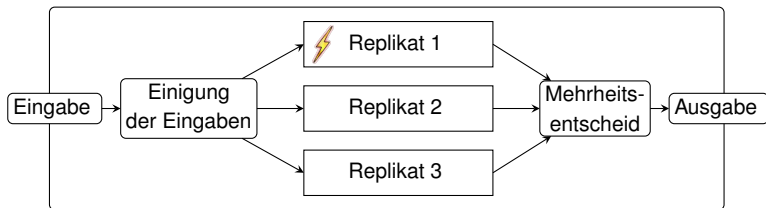


Ein Fehler wird kompensiert, aber was passiert dann?



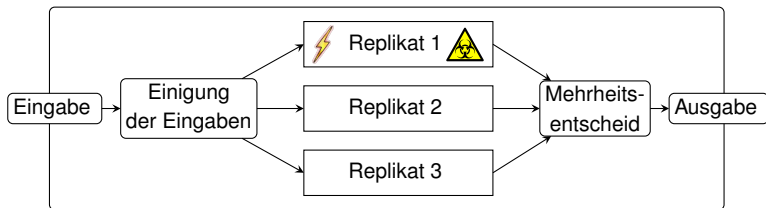
- **Normalbetrieb:** Alle Replikate arbeiten
 - Redundanz und Fehlertoleranz sind in vollem Umfang gegeben

Ein Fehler wird kompensiert, aber was passiert dann?



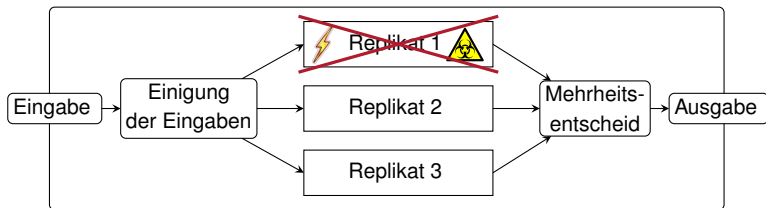
- **Normalbetrieb:** Alle Replikate arbeiten
 - Redundanz und Fehlertoleranz sind in vollem Umfang gegeben
- ⚠ **Fehlerfall:** Ein Replikat erleidet einen **transienten Fehler**
 - Der interne Zustand wird hierdurch korrumpiert

Ein Fehler wird kompensiert, aber was passiert dann?



- **Normalbetrieb:** Alle Replikate arbeiten
 - Redundanz und Fehlertoleranz sind in vollem Umfang gegeben
- ⚠ **Fehlerfall:** Ein Replikat erleidet einen **transienten Fehler**
 - Der interne Zustand wird hierdurch korrumpiert
 - Das Replikat **fällt aus** ...

Ein Fehler wird kompensiert, aber was passiert dann?



- **Normalbetrieb:** Alle Replikate arbeiten
 - Redundanz und Fehlertoleranz sind in vollem Umfang gegeben

⚠ **Fehlerfall:** Ein Replikat erleidet einen **transienten Fehler**

- Der interne Zustand wird hierdurch korrumpiert
- Das Replikat **fällt aus** ...

👉 Dies bedeutet eine **Reduktion der Fähigkeit Fehler zu tolerieren**

- Nur noch zwei funktionsfähige Replikate \leadsto das System ist **verwundbar**
- Replik 1 muss sich **erholen** und **reintegriert** werden



1 Fehlererkennung → Ist ein Fehler aufgetreten?

- Zu Beginn steht die Erkennung, dass ein Replikat fehlerhaft ist
 - Dies kann durch den Mehrheitsentscheid erfolgen, oder
 - Das fehlerhafte Replikat teilt dies selbst mit (s. Folie IV/11, [crash failure](#))



- 1 Fehlererkennung** → Ist ein Fehler aufgetreten?
 - Zu Beginn steht die Erkennung, dass ein Replikat fehlerhaft ist
 - Dies kann durch den Mehrheitsentscheid erfolgen, oder
 - Das fehlerhafte Replikat teilt dies selbst mit (s. Folie IV/11, [crash failure](#))
- 2 Fehlerdiagnose** → Wo ist der Fehler aufgetreten?
 - Welches Replikat ist ausgefallen?



Reintegration fehlgeschlagener Knoten

Wie geht man grundsätzlich mit dem Ausfall eines Knotens um?

- 1 Fehlererkennung** → Ist ein Fehler aufgetreten?
 - Zu Beginn steht die Erkennung, dass ein Replikat fehlerhaft ist
 - Dies kann durch den Mehrheitsentscheid erfolgen, oder
 - Das fehlerhafte Replikat teilt dies selbst mit (s. Folie IV/11, [crash failure](#))
- 2 Fehlerdiagnose** → Wo ist der Fehler aufgetreten?
 - Welches Replikat ist ausgefallen?
- 3 Rekonfiguration** → Das fehlerhafte Replikat aussperren.
 - Das fehlerhafte Replikat darf nicht mehr am Betrieb teilnehmen
 - Ggf. wird das Replikat durch ein Backup-System ersetzt
 - So wird die volle Fähigkeit Fehler zu tolerieren schnell wiederhergestellt



Reintegration fehlgeschlagener Knoten

Wie geht man grundsätzlich mit dem Ausfall eines Knotens um?

- 1 Fehlererkennung** → Ist ein Fehler aufgetreten?
 - Zu Beginn steht die Erkennung, dass ein Replikat fehlerhaft ist
 - Dies kann durch den Mehrheitsentscheid erfolgen, oder
 - Das fehlerhafte Replikat teilt dies selbst mit (s. Folie IV/11, [crash failure](#))
- 2 Fehlerdiagnose** → Wo ist der Fehler aufgetreten?
 - Welches Replikat ist ausgefallen?
- 3 Rekonfiguration** → Das fehlerhafte Replikat aussperren.
 - Das fehlerhafte Replikat darf nicht mehr am Betrieb teilnehmen
 - Ggf. wird das Replikat durch ein Backup-System ersetzt
 - So wird die volle Fähigkeit Fehler zu tolerieren schnell wiederhergestellt
- 4 Fehlererholung** → Den Fehler beseitigen.
 - Kann der Fehler behoben werden, oder liegt ein permanenter Fehler vor?
 - Umsetzung durch einen Selbsttest, den das Replikat durchführt.

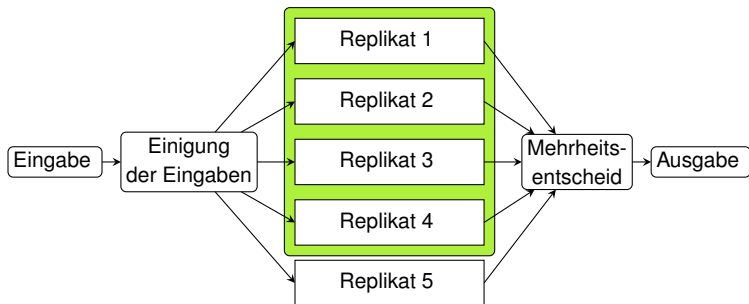


Reintegration fehlgeschlagener Knoten

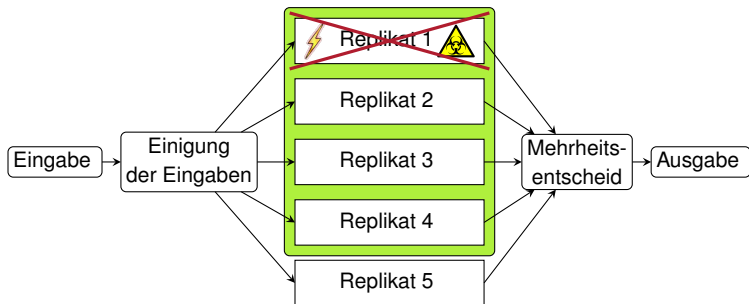
Wie geht man grundsätzlich mit dem Ausfall eines Knotens um?

- 1 Fehlererkennung** \mapsto **Ist ein Fehler aufgetreten?**
 - Zu Beginn steht die Erkennung, dass ein Replikat fehlerhaft ist
 - Dies kann durch den Mehrheitsentscheid erfolgen, oder
 - Das fehlerhafte Replikat teilt dies selbst mit (s. Folie IV/11, **crash failure**)
- 2 Fehlerdiagnose** \mapsto **Wo ist der Fehler aufgetreten?**
 - Welches Replikat ist ausgefallen?
- 3 Rekonfiguration** \mapsto **Das fehlerhafte Replikat aussperren.**
 - Das fehlerhafte Replikat darf nicht mehr am Betrieb teilnehmen
 - Ggf. wird das Replikat durch ein Backup-System ersetzt
 - So wird die volle Fähigkeit Fehler zu tolerieren schnell wiederhergestellt
- 4 Fehlererholung** \mapsto **Den Fehler beseitigen.**
 - Kann der Fehler behoben werden, oder liegt ein permanenter Fehler vor?
 - Umsetzung durch einen Selbsttest, den das Replikat durchführt.
- 5 Reintegration** \mapsto **Den Ursprungszustand wiederherstellen.**
 - Das Replikat wird erneut in den Verbund aufgenommen



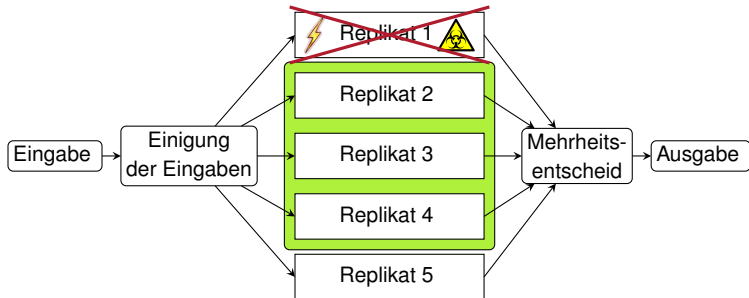


- Replikate {1,2,3,4} arbeiten in einem 4-fach redundanten Verbund
- Replikat 5 ist das Backup-System



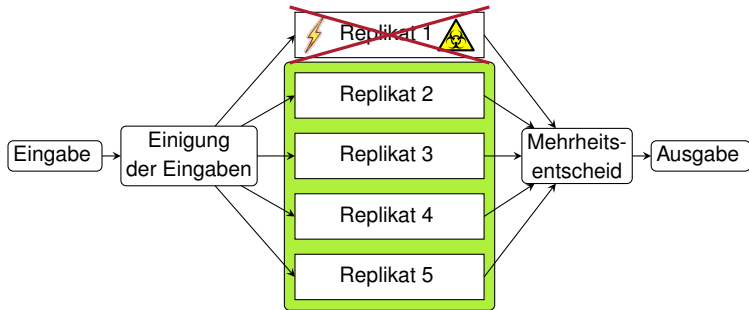
- Replikate {1,2,3,4} arbeiten in einem 4-fach redundanten Verbund
 - Replikat 5 ist das Backup-System
- ☞ Replikat 1 fällt nun aufgrund eines transienten Fehlers aus





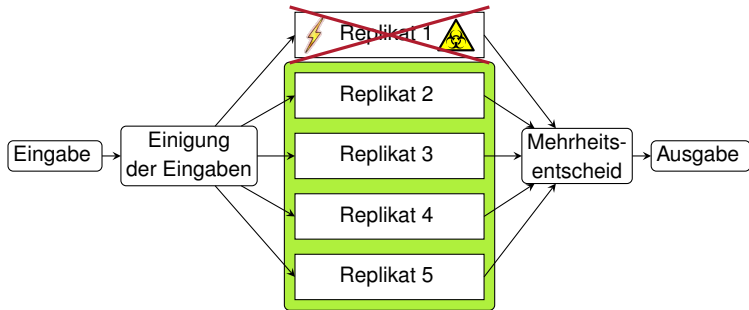
- Replikate {1,2,3,4} arbeiten in einem 4-fach redundanten Verbund
 - Replikat 5 ist das Backup-System
- ☞ Replikat 1 fällt nun aufgrund eines transienten Fehlers aus
 - Zunächst wird Replikat 1 aus dem Verbund ausgeschlossen





- Replikate {1,2,3,4} arbeiten in einem 4-fach redundanten Verbund
 - Replikat 5 ist das Backup-System
- ☞ Replikat 1 fällt nun aufgrund eines transienten Fehlers aus
 - Zunächst wird Replikat 1 aus dem Verbund ausgeschlossen
 - Dann wird Replikat 5 in den Verbund aufgenommen
 - Um die Fähigkeit zur Fehlertoleranz wieder vollkommen herzustellen





- Replikate {1,2,3,4} arbeiten in einem 4-fach redundanten Verbund
 - Replikat 5 ist das Backup-System
- ☞ Replikat 1 fällt nun aufgrund eines transienten Fehlers aus
 - Zunächst wird Replikat 1 aus dem Verbund ausgeschlossen
 - Dann wird Replikat 5 in den Verbund aufgenommen
 - Um die Fähigkeit zur Fehlertoleranz wieder vollkommen herzustellen
 - Schließlich bleibt noch Replikat 1 zu erholen und neu zu integrieren



Reaktive Fehlererholung \rightsquigarrow nachdem der Fehler aufgetreten ist

- Setzt die Erkennung des Fehlers voraus
- Anschließend wird die Fehlersituation repariert
 - Ein **Wiederholungsversuch** (engl. *retry*) wird unternommen
 - Es wird zu einem **Sicherungspunkt** (engl. *checkpoint*) zurückgekehrt



Reaktive Fehlererholung \rightsquigarrow nachdem der Fehler aufgetreten ist

- Setzt die Erkennung des Fehlers voraus
- Anschließend wird die Fehlersituation repariert
 - Ein **Wiederholungsversuch** (engl. *retry*) wird unternommen
 - Es wird zu einem **Sicherungspunkt** (engl. *checkpoint*) zurückgekehrt

Proaktive Fehlererholung \rightsquigarrow Vermeidung von Fehlersituationen

- Vorsorglich durchgeführte Maßnahmen, die
 - Regelmäßig zu festen Zeitpunkten, oder
 - Als Reaktion auf die Veränderung bestimmter Indikatoren stattfinden
 - Wenn ein Leistungsabfall (z. B. mittleren Antwortzeit) beobachtbar ist
- Sie umfassen z. B. regelmäßige Neustarts, leeren von Puffern, . . .



Reaktive Fehlererholung \rightsquigarrow nachdem der Fehler aufgetreten ist

- Setzt die Erkennung des Fehlers voraus
- Anschließend wird die Fehlersituation repariert
 - Ein **Wiederholungsversuch** (engl. *retry*) wird unternommen
 - Es wird zu einem **Sicherungspunkt** (engl. *checkpoint*) zurückgekehrt

Proaktive/reaktive Fehlererholung \rightsquigarrow Vorbereitungen treffen

- Proaktive Maßnahmen bereiten eine reaktive Fehlererholung vor
 - Das regelmäßige Erstellen von Sicherungspunkten ist proaktiv
 - Deren Wiederherstellung im Fehlerfall hingegen reaktiv

Proaktive Fehlererholung \rightsquigarrow Vermeidung von Fehlersituationen

- Vorsorglich durchgeführte Maßnahmen, die
 - Regelmäßig zu festen Zeitpunkten, oder
 - Als Reaktion auf die Veränderung bestimmter Indikatoren stattfinden
 - Wenn ein Leistungsabfall (z. B. mittleren Antwortzeit) beobachtbar ist
- Sie umfassen z. B. regelmäßige Neustarts, leeren von Puffern, . . .



Rückwärtskorrektur (engl. *roll backward, backward error recovery*)

- Rückkehr zu einem **Sicherungspunkt** im Fehlerfall
 - Der Sicherungspunkt muss entsprechend vertrauenswürdig sein
 - Bearbeitung muss komplett **umkehrbar** sein
 - Keine **nicht-zurücknehmbaren Aktionen** (engl. *irrevocable actions*)
 - Ansonsten wäre eine Rückkehr zum Sicherungspunkt unmöglich
 - **Dauer der Fehlererholung** hängt von folgenden Faktoren ab
 - **Größe bzw. Umfang** des Sicherungspunkts
 - Wie viele Daten müssen kopiert werden? Wie lange dauert dies?
 - **Alter** des Sicherungspunkts
 - Evtl. müssen verpasste Anfragen nachgeholt werden (engl. *audit trail*)
- Für Echtzeitsysteme häufig **zu langwierig**



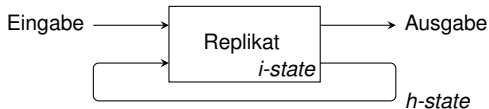
Rückwärtskorrektur (engl. *roll backward, backward error recovery*)

- Rückkehr zu einem **Sicherungspunkt** im Fehlerfall
 - Der Sicherungspunkt muss entsprechend vertrauenswürdig sein
- Bearbeitung muss komplett **umkehrbar** sein
 - Keine **nicht-zurücknehmbaren Aktionen** (engl. *irrevocable actions*)
 - Ansonsten wäre eine Rückkehr zum Sicherungspunkt unmöglich
- **Dauer der Fehlererholung** hängt von folgenden Faktoren ab
 - **Größe bzw. Umfang** des Sicherungspunkts
 - Wie viele Daten müssen kopiert werden? Wie lange dauert dies?
 - **Alter** des Sicherungspunkts
 - Evtl. müssen verpasste Anfragen nachgeholt werden (engl. *audit trail*)
- Für Echtzeitsysteme häufig **zu langwierig**

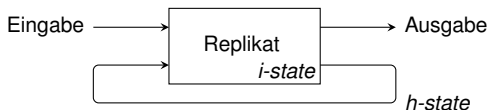
Vorwärtskorrektur (engl. *roll forward, forward error recovery*)

- Kommt **ohne Rückgriff auf vorher gesicherten Zustand** aus
 - Die **bevorzugte Variante für Echtzeitsysteme**
 - Zustand wird in jedem Zyklus neu erfasst \rightsquigarrow Maskierung alter Werte
 - **Kurze Fehlererholung** \rightsquigarrow im Idealfall durch den Normalbetrieb

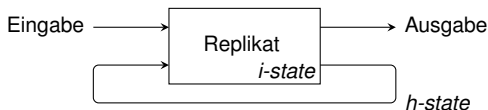




- Zwei Teile sind maßgeblich für den Zustand eines Replikats



- Zwei Teile sind maßgeblich für den Zustand eines Replikats
Initialzustand (engl. *initialization state, i-state*)
 - Statische, zur Laufzeit unveränderliche Datenstruktur
 - Umfasst z. B. den Programmcode und Initialisierungsdaten
 - Auch zur Laufzeit konstante Daten zählen hierzu
 - Ablage im nicht-schreibbaren Speicher (engl. *read-only memory, ROM*)



- Zwei Teile sind maßgeblich für den Zustand eines Replikats
Initialzustand (engl. *initialization state, i-state*)

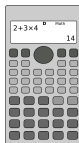
- Statische, zur Laufzeit unveränderliche Datenstruktur
 - Umfasst z. B. den Programmcode und Initialisierungsdaten
 - Auch zur Laufzeit konstante Daten zählen hierzu
- Ablage im nicht-schreibbaren Speicher (engl. *read-only memory, ROM*)

Dynamischer Zustand (engl. *history state, h-state*)

- Zur Laufzeit veränderliche Daten
 - Beinhalten Informationen zum Fortschritt einer Berechnung
 - Ist bei der Reintegration ausgefallener Replikate zu restaurieren
- Ablage im schreibbaren Speicher (engl. *random-access memory, RAM*)

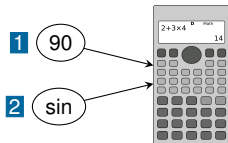


- Verwendung eines Taschenrechners



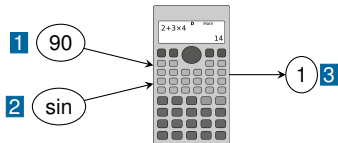
Beispiel: Dynamischer Zustand eines Taschenrechners

- Verwendung eines Taschenrechners
 - Eingabe der Operanden und Operatoren



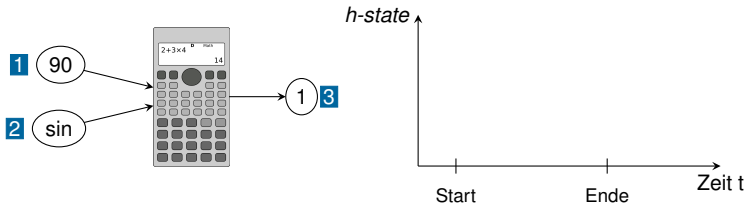
Beispiel: Dynamischer Zustand eines Taschenrechners

- Verwendung eines Taschenrechners
 - Eingabe der Operanden und Operatoren \rightsquigarrow Ergebnis



Beispiel: Dynamischer Zustand eines Taschenrechners

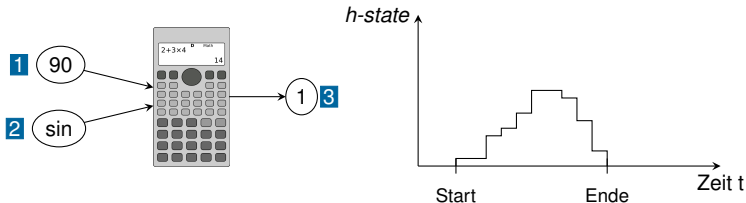
- Verwendung eines Taschenrechners
 - Eingabe der Operanden und Operatoren \leadsto Ergebnis
 - Der dynamische Zustand ist zu Beginn und am Ende der Berechnung leer
 - Immer, wenn man Berechnungen als **unteilbar** (engl. *atomic*) betrachtet



Beispiel: Dynamischer Zustand eines Taschenrechners

■ Verwendung eines Taschenrechners

- Eingabe der Operanden und Operatoren \leadsto Ergebnis
- Der dynamische Zustand ist zu Beginn und am Ende der Berechnung leer
 - Immer, wenn man Berechnungen als **unteilbar** (engl. *atomic*) betrachtet



■ Angenommen die Sinus-Funktion wird iterativ approximiert

- Der Taschenrechner verwaltet Zustandsvariablen für diese Berechnung
- Diese Zustandsvariablen sind für die Berechnung unersetzlich
 - Ihr Transfer ist erforderlich, soll die Berechnung anderswo fortgesetzt werden



- Der dynamische Zustand lässt sich weiter aufteilen:



- Der dynamische Zustand lässt sich weiter aufteilen:

Zustand des physikalischen Objekts

- Kann durch Sensoren erneut erfasst werden
 - Das Replikat wird hier mit der physikalischen Umwelt synchronisiert
- Zur Restauration **kein Transfer erforderlich**



- Der dynamische Zustand lässt sich weiter aufteilen:

Zustand des physikalischen Objekts

- Kann durch Sensoren erneut erfasst werden
 - Das Replikat wird hier mit der physikalischen Umwelt synchronisiert
- Zur Restauration **kein Transfer erforderlich**

Standardausgaben (engl. *restart vector*)

- **Sichere Ausgabewerte** für das kontrollierte Objekt
 - Sie werden für die Initialisierung von Aktoren etc. verwendet
 - Sind i. d. R. bereits zum Entwurfszeitpunkt festlegbar
- Zur Restauration **kein Transfer erforderlich**



- Der dynamische Zustand lässt sich weiter aufteilen:

Zustand des physikalischen Objekts

- Kann durch Sensoren erneut erfasst werden
 - Das Replikat wird hier mit der physikalischen Umwelt synchronisiert
- Zur Restauration **kein Transfer erforderlich**

Standardausgaben (engl. *restart vector*)

- **Sichere Ausgabewerte** für das kontrollierte Objekt
 - Sie werden für die Initialisierung von Aktoren etc. verwendet
 - Sind i. d. R. bereits zum Entwurfszeitpunkt festlegbar
- Zur Restauration **kein Transfer erforderlich**

Sonstiger dynamischer Zustand

- der Rest, gehört entsprechend nicht zu den obigen Kategorien
- Zur Restauration ist ein **Transfer notwendig**
 - Kann durch eine Überarbeitung des Systementwurfs evtl. reduziert werden
 - z. B. indem ein zusätzlicher Sensor zum Einsatz kommt



Minimierung des dynamischen Zustands

- Der dynamische Zustand einer Berechnung ist für ihre Fortführung auf einem anderen Replikat zwingend erforderlich
 - Die Reintegration eines Replikats erfordert seine Restauration
 - Was letztendlich zu einem Zustandstransfer zwischen den Replikaten führt



Für eine schnelle Fehlererholung sollte er so klein wie möglich sein



Minimierung des dynamischen Zustands

- Der dynamische Zustand einer Berechnung ist für ihre Fortführung auf einem anderen Replikat zwingend erforderlich
 - Die Reintegration eines Replikats erfordert seine Restauration
 - Was letztendlich zu einem Zustandstransfer zwischen den Replikaten führt



Für eine **schnelle Fehlererholung** sollte er **so klein wie möglich** sein

- Aus dem Taschenrechner-Beispiel wird klar:
Dies ist der Fall, wenn keine Berechnung aktiv ist!



Minimierung des dynamischen Zustands

- Der dynamische Zustand einer Berechnung ist für ihre Fortführung auf einem anderen Replikat zwingend erforderlich
 - Die Reintegration eines Replikats erfordert seine Restauration
 - Was letztendlich zu einem Zustandstransfer zwischen den Replikaten führt
- ⚠ Für eine **schnelle Fehlererholung** sollte er **so klein wie möglich** sein
 - Aus dem Taschenrechner-Beispiel wird klar:
Dies ist der Fall, wenn keine Berechnung aktiv ist!
- ☞ Zu bevorzugen ist der **Grundzustand** (engl. *ground state*)
 - Systemweit ist keine Berechnung aktiv, alle Nachrichtenkanäle sind leer
 - Der dynamische Zustand ist im Grundzustand demnach am kleinsten



Minimierung des dynamischen Zustands

- Der dynamische Zustand einer Berechnung ist für ihre Fortführung auf einem anderen Replikat zwingend erforderlich
 - Die Reintegration eines Replikats erfordert seine Restauration
 - Was letztendlich zu einem Zustandstransfer zwischen den Replikaten führt



Für eine **schnelle Fehlererholung** sollte er **so klein wie möglich** sein

- Aus dem Taschenrechner-Beispiel wird klar:
Dies ist der Fall, wenn keine Berechnung aktiv ist!



Zu bevorzugen ist der **Grundzustand** (engl. *ground state*)

- Systemweit ist keine Berechnung aktiv, alle Nachrichtenkanäle sind leer
 - Der dynamische Zustand ist im Grundzustand demnach am kleinsten
- Der Grundzustand ist **für die Reintegration besonders geeignet**



Minimierung des dynamischen Zustands

- Der dynamische Zustand einer Berechnung ist für ihre Fortführung auf einem anderen Replikat zwingend erforderlich
 - Die Reintegration eines Replikats erfordert seine Restauration
 - Was letztendlich zu einem Zustandstransfer zwischen den Replikaten führt



Für eine **schnelle Fehlererholung** sollte er **so klein wie möglich** sein

- Aus dem Taschenrechner-Beispiel wird klar:
Dies ist der Fall, wenn keine Berechnung aktiv ist!



Zu bevorzugen ist der **Grundzustand** (engl. *ground state*)

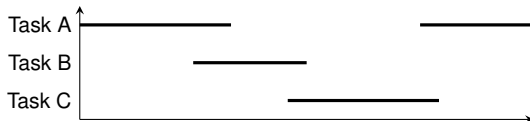
- Systemweit ist keine Berechnung aktiv, alle Nachrichtenkanäle sind leer
 - Der dynamische Zustand ist im Grundzustand demnach am kleinsten
- Der Grundzustand ist **für die Reintegration besonders geeignet**
- Der Grundzustand sollte **regelmäßig eingenommen** werden
 - Eine zyklische Ablaufstruktur (s. Folie IV/14) unterstützt dies:
In jedem Zyklus lesen, rechnen und schreiben



- Die Einplanungsstrategie hat hier einen signifikanten Einfluss



- Die Einplanungsstrategie hat hier einen signifikanten Einfluss
 - Ereignisgesteuerte Einplanung:

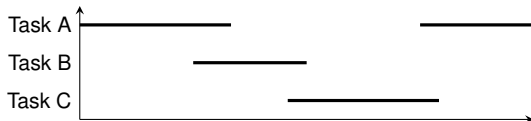


- Zeitlicher Ablauf hängt vom Eintreffen der Ereignisse ab
- Das Erreichen des Grundzustands kann **nicht garantiert** werden

Erreichbarkeit des Grundzustands

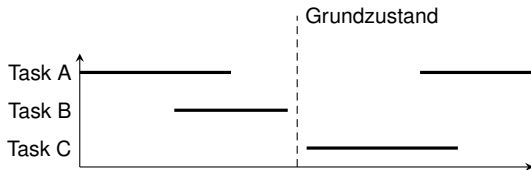
■ Die Einplanungsstrategie hat hier einen signifikanten Einfluss

■ Ereignisgesteuerte Einplanung:



- Zeitlicher Ablauf hängt vom Eintreffen der Ereignisse ab
- Das Erreichen des Grundzustands kann **nicht garantiert** werden

■ Zeitgesteuerte Einplanung:



- Zyklensynchrone Ausführung erlaubt die **Einplanung des Grundzustands**
- Für Replikdeterminismus (s. Folie IV/15) ist dies ohnehin sinnvoll



- 1 **Verlässlichkeit durch Verteilung**
 - Beispiel: Flugsteuerung
 - Verteiltes Fly-By-Wire
- 2 **Kommunikation**
 - Problemstellung und Grundlagen
 - Zeitgesteuerte Kommunikationssysteme
- 3 **Zustandswiederherstellung**
 - Vorgehen bei der Reintegration
 - Fehlererholung
 - Interner Zustand
- 4 **Zusammenfassung**



Verlässlichkeit durch Verteilung \mapsto Funktionen trennen und replizieren

- Am Beispiel von Fly-By-Wire

Kommunikationssysteme \mapsto Fehlereingrenzung

- Ereignis- vs. Zustandsnachricht
- Zeitgesteuerte Kommunikation (ARINC 629, TDMA)

Grundlagen der Reintegration

- **Reaktiv, proaktiv** und **reaktiv-proaktiv**
- **Vorwärts-** und **Rückwärtskorrektur**
- **Initialzustand** und **dynamischer Zustand**
- **Bestandteile** und **Minimierung** des dynamischen Zustands



- [1] Audsley, N. C. ; Grigg, A. :
Timing Analysis of the ARINC 629 Databus for Real-Time Applications.
In: *Proceedings of the ERA Avionics Conference and Exhibition*.
Heathrow, UK : ERA Technology Ltd, Nov. 20–21, 1996, S. 10.1.1–10.1.11
- [2] Berwanger, J. ; Peller, M. ; Griebbach, R. :
byteflight — A New Protocol for Safety Critical Applications.
In: *Proceedings of the 28th FISITA World Automotive Congress*.
Seoul, Korea : FISITA, Jun. 12–15, 2000
- [3] *Kapitel 12*.
In: Briere, D. ; Favre, C. ; Traverse, P. :
Electrical Flight Controls, From Airbus A320/A330/A340 to Future Military Transport Aircraft: A Family of Fault-Tolerant Systems.
CRC Press LLC, 2001 (The Electrical Engineering Handbook Series). –
ISBN 978–0849383489
- [4] Carlow, G. D.:
Architecture of the space shuttle primary avionics software system.
In: *Communications of the ACM* 27 (1984), Nr. 9, S. 926–936.
<http://dx.doi.org/10.1145/358234.358258>. –
DOI 10.1145/358234.358258. –
ISSN 0001–0782



- [5] Charara, H. ; Scharbag, J.-L. ; Ermont, J. ; Fraboul, C. :
Methods for bounding end-to-end delays on an AFDX network.
In: *Real-Time Systems, 2006. 18th Euromicro Conference on IEEE*, 2006, S. 10–pp
- [6] FlexRay Consortium:
FlexRay protocol specification 2.1 Revision A.
FlexRay Consortium, 2005. –
<http://www.flexray.com>
- [7] Kopetz, H. :
Real-Time Systems: Design Principles for Distributed Embedded Applications.
Kluwer Academic Publishers, 1997. –
ISBN 0–7923–9894–7
- [8] Kopetz, H. ; Grünsteidl, G. :
TTP—A Time-Triggered Protocol for Fault-Tolerant Real-Time Systems.
In: *Proceedings of the Twenty-Third Annual International Symposium on Fault-Tolerant Computing (FTCS-23)*.
Toulouse, France : IEEE, Jun. 22–24, 1993, S. 524–533
- [9] Lamport, L. :
A New Solution of Dijkstra's Concurrent Programming Problem.
In: *Communications of the ACM* 8 (1974), Nr. 7, S. 453–455



- [10] Malek, M. :
Responsive Computer Systems.
In: *Real-Time Systems* 7 (1994), Nr. 3. –
Special Issue
- [11] Traverse, P. ; Lacaze, I. ; Souyris, J. :
Airbus Fly-By-Wire: A Process Toward Total Dependability.
In: *Proceedings of the 25th Congress of International Council of the Aeronautical Sciences*
(ICAS '06), 2006

