

Anwendungsanalyse von Echtzeitsystemen

Vorgehen in der Praxis

Florian Franzmann Martin Hoffmann Tobias Klaus
Peter Wägemann

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg
Lehrstuhl Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
www4.informatik.uni-erlangen.de

17. November 2014

- 1 **Anwendungsanalyse**
 - Prequel: Anforderungsanalyse
 - Anwendungsanalyse

- 2 **Hinweise zu Aufgabe 4**
 - Software Tracing

Problemstellung

Wie komme ich vom Echtzeitproblem zum Echtzeitsystem?

- Zunächst *Anforderungsanalyse*
- Danach *Anwendungsanalyse*:
 - Einordnung
 - Zielsetzung
 - Problematik
 - Lösungsansätze
 - Anforderungen und Fakten

Analyse der Problemstellung

- methodisch gestütztes Aufstellen von Anforderungen
- *Anforderung* (engl. requirements) \rightsquigarrow Aussage über
 - eine zu erbringende Leistung eines Produkts oder eines Systems
 - eine Eigenschaft, die erfüllt sein muss, damit ein bestimmter Vorgang gelingen kann
 - ein Leistungsmerkmal (nicht nur) von Software
- Zusammenfassung im *Lasten-/Pflichtenheft* als Bestandteil eines zu erstellenden Anforderungsdokuments, das
 - die durch das System zu lösende Aufgabe beschreibt
 - die im Projekt zu erreichenden Ziele definiert
 - den Benutzerkreis des zu entwickelnden Systems festlegt
 - ... in Zusammenarbeit mit dem Kunden

Spezifikationstechniken

Allgemeine Klassifikation:

formal (engl. *formal*) rigorose mathematische Grundlage

↷ *formale Notation*

informell (engl. *informal*) wenn *Transkription* in formale Notation mit zugeordneten Regeln schwierig

↷ z. B. Ablaufdiagramm (engl. *flowchart*)

halbförmlich (engl. *semiformal*) Mischung aus formal und informell, z. B. UML:

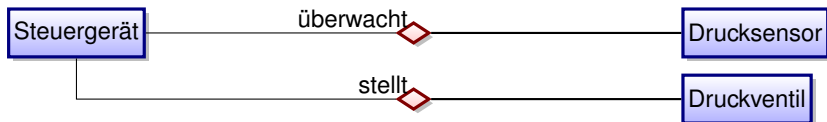
- Zustandsdiagramm (engl. *statechart*) formal
- andere Konzepte eher pseudomathematisch

Echtzeitsysteme mit strikt einzuhaltenden Anforderungen

... *erfordern eine formale Begründung* der Leistungscharakteristiken und Anforderungen!

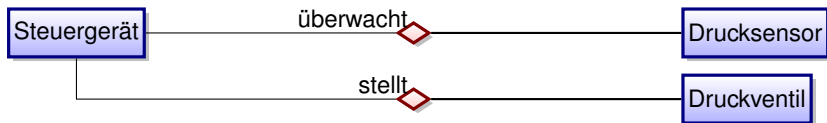
Ausflug: Datenmodellierung

- Grundlage ist *Entity-Relationship*-Ansatz
- Modelliert werden Ausschnitte der Realität durch ...
 - Gegenstandstypen engl. entity types
 - Beziehungstypen engl. relation types
 - Attribute engl. attributes



Ausflug: Datenmodellierung

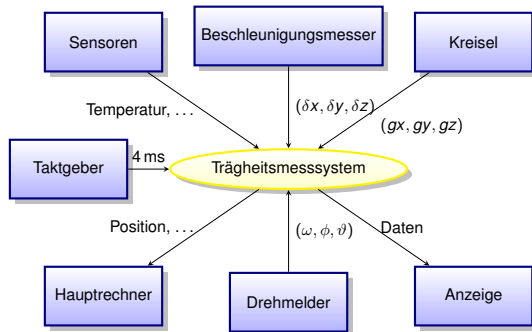
- Grundlage ist *Entity-Relationship*-Ansatz
- Modelliert werden Ausschnitte der Realität durch ...
 - Gegenstandstypen engl. entity types
 - Beziehungstypen engl. relation types
 - Attribute engl. attributes



- 😊 Einfach und klar, ideal für Datenbanken
- ☹️ Weder Funktionalität noch Verhalten von Systemen
- ☹️ Keine Dekomposition
- ☹️ Keine Datenkapselung

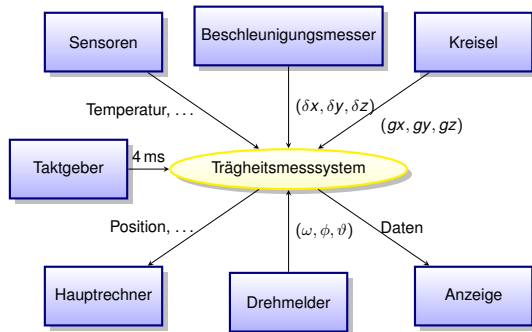
Ausflug: Strukturierte Analyse

- Grundlage:
Datenflussdiagramme
- Modellierung von Systemfunktionalität
- Beschreibung des Systemkontexts
 - Interaktion
 - Ein-/Ausgabe



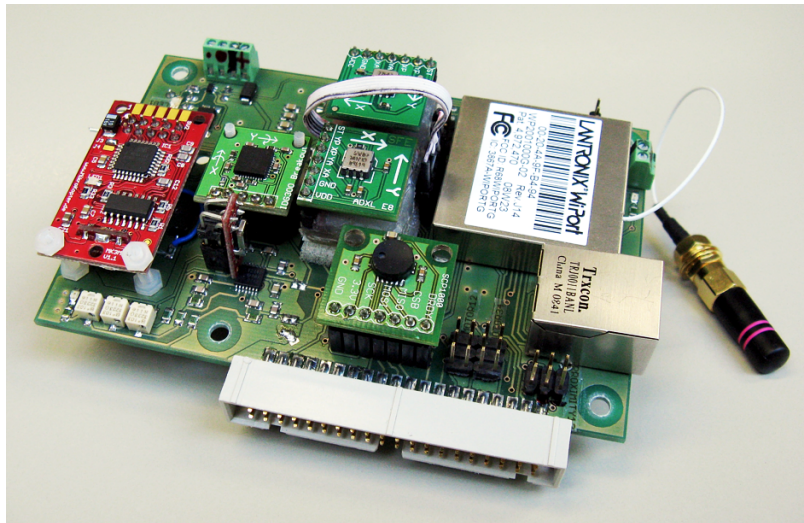
Ausflug: Strukturierte Analyse

- Grundlage:
Datenflussdiagramme
- Modellierung von Systemfunktionalität
- Beschreibung des Systemkontexts
 - Interaktion
 - Ein-/Ausgabe



- 😊 Anschaulich, Dekomposition
- ☹️ keine Lokalität, begrenzte Kapselungsfähigkeit
- ☹️ keine nichtfunktionalen Eigenschaften
- ☹️ *Strukturbruch*: Spezifikation \leftrightarrow Implementierung

Fakten: I4Copter

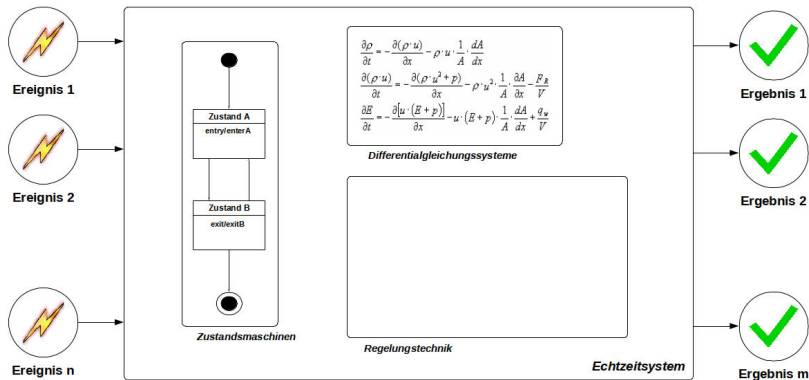


Einordnung – Anwendungsanalyse

Beziehung zwischen *Ereignis n* und *Ergebnis m*

Zeitlich: Wie viel Zeit darf verstreichen? \rightsquigarrow Termine

Physikalisch: Wie ist das Ergebnis zu bestimmen?



Fragestellungen der Echtzeitanwendungsanalyse

- *Physikalisches Objekt:*
 - Welche Größen sind relevant?
 - Wie hängen die Größen zusammen?
- *Echtzeitsystem:*
 - Welche Ereignisse gilt es zu behandeln?
 - Welche Zeitschranken gilt es einzuhalten?
 - Welche Beziehung Zeitschranke \leftrightarrow physikalisches Objekt?
- Wie sieht das *physikalische Modell* aus?
 - Welche Größen muss man abbilden?
 - Wie bildet man diese Größen ab?

Herausforderungen

Problematik

- einfach erscheinende Objekte physikalisch äußerst komplex
 - ↳ Vereinfachende Annahmen unabdingbar
- Beispiel: „Hau den Lukas“ vs. Quadrocopter

Herausforderungen

Problematik

- einfach erscheinende Objekte physikalisch äußerst komplex
 - ↳ Vereinfachende Annahmen unabdingbar
- Beispiel: „Hau den Lukas“ vs. Quadrocopter

Lösungsansätze

- Reduktion auf den Zustand
- Regelungstechnik

Reduktion auf den Zustand . . .

. . . genauer: den beobachtbaren Zustand

- Idee: Man kann den Zustand . . .
 - . . . *immer beobachten*
 - . . . *gezielt* und *exakt manipulieren*

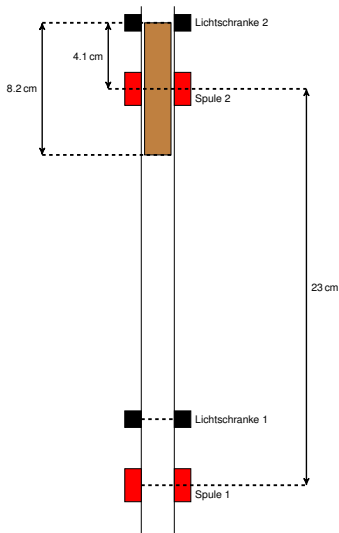
↪ Konsequenz für unser Modell:

- es kann auf den *beobachtbaren Zustand* reduziert werden
- häufig nur noch *diskretisierte Wertebereiche*
- reine Kausalitätsbeziehungen

😊 drastische *Vereinfachung* des Modells

↪ ohne relevante Eigenschaften zu verlieren

Beispiel: „Hau den Lukas“



- *Beobachtung:*
 - der Eisenkernposition
 - der Bewegungsrichtung durch Lichtschranken

- *Manipulation:* Eisenkern kann
 - festgehalten
 - fallengelassen
 - angehoben
 werden

- 😊 Zustand ist
 - vollständig beobachtbar
 - gezielt manipulierbar

Nachteile

- Modell sagt nichts aus über ...
 - den Eisenkern
 - die verwendeten Spulen
 - die Umgebungstemperatur
 - ↪ Gezielte Manipulation *nicht garantierbar* ...
... wenn diese Größen verändert werden
 - ↪ System muss sich *gutmütig* verhalten
 - ggü. Parametern, die man nicht kontrollieren kann
 - diese sind dann vernachlässigbar
- ☹ **Längst nicht alle Systeme erfüllen diese Eigenschaft**

Regelungstechnik

- Problem:**
- interner Zustand *nicht beobachtbar*
 - *interne Parameter beeinflussen das System* in relevantem Umfang

Idee: Nachbildung/Berechnung des internen Zustands

- ↪ physikalisches Modell
- inklusive internem Verhalten

- Konsequenz für unser Modell
 - *Mathematisch/physikalische Beschreibung* des Systems
 - Bestimmung der Systemparameter
 - ↪ Trägheit, Widerstand, ...
 - Berücksichtigung *vergänger Zustände*

😊 Beschreibung des Systems durch das Modell

☹️ detaillierte Analyse notwendig

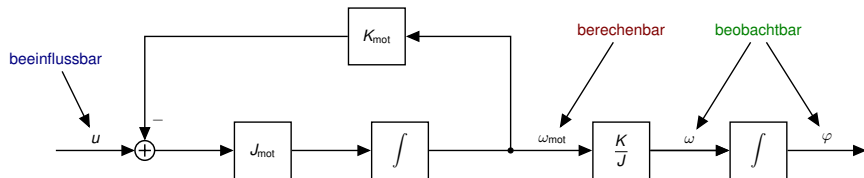
Regelungstechnik

Systemtheorie

Eingangsvektor Abweichung vom Sollwert des Systems

Ausgangsvektor Ist-Wert des Systems

Systemmatrix Rückkopplung interner Zustände



Systemmodell

Beschreibt Zusammenhänge zwischen **beeinflussbaren**, **beobachtbaren**, **berechenbaren** Systemparametern

Beispiel: Quadcopter

- *Beobachtung*: Winkelgeschwindigkeit und Lage um x -/ y -Achse
 - *Manipulation*:
 - erzeugte Schubkraft kann variiert werden
 - geregelt wird *Spannung* der Motoren
 - *Reaktion*:
 - abhängig von Momenten des Objekts (Masse, Trägheit)
 - und Motor/Propeller (Trägheit, Reibung, Wirkungsgrad)
- 😊 Zustand nicht beobachtbar, aber berechenbar

Modellbildung

- Berechnung beliebiger Zustände
- basierend auf *Messungen*
 - ~ Kennlinien erstellen ~ Messung zusätzlicher Parameter
 - Herleitung von Konstanten/Funktionen

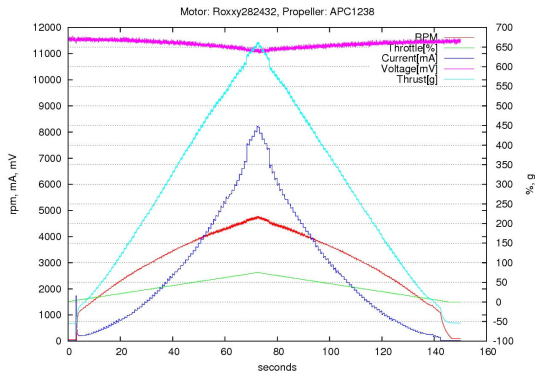
- z. B. Motor:

- Schubkraft
- Drehzahl
- Stromaufnahme
- Spannung
- diskrete Stellgröße

~ Motorkonstante

~ *Funktion*

Stellgröße \mapsto Schub



Fazit

- scheinbar einfache Vorgänge physikalisch sehr komplex
- physikalische Vorgänge mathematisch oft *nicht analytisch lösbar*
 - ↳ Vereinfachung des Modells
 - numerische Lösungsansätze
- Massive Vereinfachung *notwendig*
 - Was muss man wirklich wissen?
 - Was kann man wissen/messen?
 - Welche Einschränkungen sind damit verbunden?

Fazit

- scheinbar einfache Vorgänge physikalisch sehr komplex
- physikalische Vorgänge mathematisch oft *nicht analytisch lösbar*
 - ↳ Vereinfachung des Modells
 - numerische Lösungsansätze
- Massive Vereinfachung *notwendig*
 - Was muss man wirklich wissen?
 - Was kann man wissen/messen?
 - Welche Einschränkungen sind damit verbunden?

Entwurf des Echtzeitsystems setzt Vertrautheit mit physikalischem Objekt voraus!

Ergebnis der Analyse

- Welche *Aktivitäten* laufen in dem System ab?
 - Können diese Aktivitäten feiner strukturiert werden?
 - Laufen Elemente einer Aktivität zeitgleich ab?

↳ *Aufgaben*
- Wann werden diese Aktivitäten ausgeführt?
 - Welche zeitlichen Eigenschaften haben diese Zeitpunkte?

↳ *Ereignisse*
- Was hängt von den berechneten Ergebnissen ab?
 - Wie viel Zeit darf dabei verstreichen?

↳ *Termine*

Entwicklung im Emulator

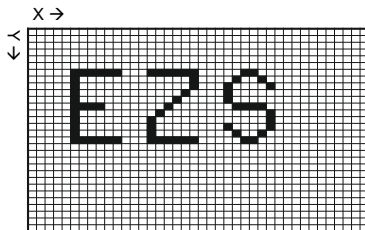
- Ab Aufgabe 4 verwenden wir einen i386-Emulator
 - ↳ FailBochs
- Was ändert sich dadurch für euch?
 - Zeitgeber deutlich geringerer Auflösung
 - `make flash` funktioniert nicht mehr
 - ↳ **stattdessen** `make sim`, `make run` **und** `make ddd`
 - `gdb` **bzw.** `ddd` **anstatt** `trace32` ☹

Bearbeitung der Übungsaufgaben im Informatik-CIP-Pool

- Kein Dienstags-Übungstermin mehr
- Sobald alle Teilnehmer Aufgabe 3 abgegeben haben
 - ↳ *wir schreiben eine E-Mail sobald es soweit ist*

Grafische Ausgabe – Das Display

Framebuffer Grundlagen

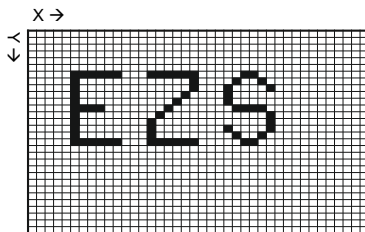


- **Framebuffer** \leadsto Grafische Ausgabe
- eCos bietet einheitliche, *hardwareunabhängig Schnittstelle*¹
- Auflösung in unserem Fall: **320x240x16 bit** (qemu & Hardware)
 - Zwecks Portabilität immer Variablen nutzen:
 - **Breite:** `CYG_FB_WIDTH (FRAMEBUF)`
 - **Höhe:** `CYG_FB_HEIGHT (FRAMEBUF)`

¹ ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/io-framebuf.html

Grafische Ausgabe – Das Display

Framebuffer Grundlagen



- Nützliche Funktionen:

- `void ezs_fb_init(void)`
- `void ezs_fb_clear(cyg_fb_colour color)`
- `void ezs_fb_fill_block(cyg_ccount16 x, cyg_ccount16 y, cyg_ccount16 width, cyg_ccount16 height, cyg_fb_colour color)`
- `void ezs_fb_print_string_cur(char* c, cyg_ccount16 x, cyg_ccount16 y, cyg_fb_colour color)`

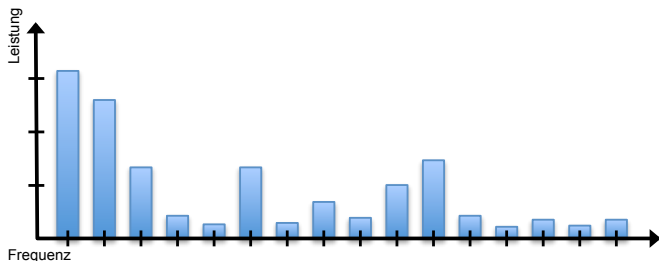
Leistungsdichtespektrum in libEVS

```
void ezs_power_density_spectrum(float in[], float out[], int N)
```

- `in[]` *Eingabe*, Abschnitt des Zeitbereichssignals
- `out[]` *Ausgabe*, Leistungsdichtespektrum (LDS)
- `N` *Anzahl der Abtastwerte*, wobei N Zweierpotenz
- Zeitbereichssignal der Länge $N \mapsto$ LDS² der Länge $\frac{N}{2}$
- Höchste Frequenz im Spektrum aus Abtasttheorem
 $\Rightarrow \frac{f_{\text{Abtast}}}{2}$

²http://en.wikipedia.org/wiki/Spectral_density

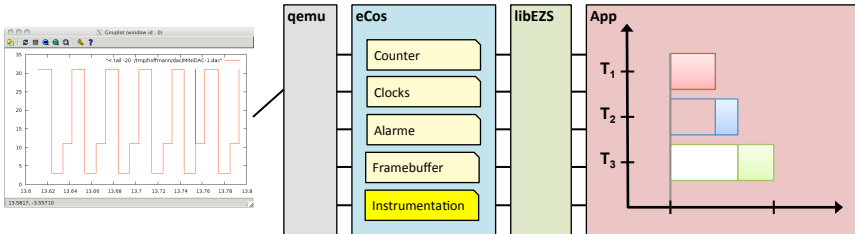
LDS – Beispiel



- Darstellung mit 16 Werten:
⇒ LDS der Länge 32 notwendig
 - 1Hz Abstand \leadsto Spektrum bis 16 Hz erfassen
⇒ Abtastfrequenz 32 Hz
- ⇒ Balken repräsentieren Leistung

Software Tracing

Darstellung mittels Ablaufgraph



- **Visualisierung der Threads** \rightsquigarrow Softwarebasiertes Tracing
- eCos Instrumentations³
- Ausgabe der Priorität \rightsquigarrow **Ablaufgraph**

³ ecos.sourceware.org/docs-latest/user-guide/kernel-instrumentation.html