

RT1 - Programmation Temps-Réel et Multi-Cœurs

Comment éviter les pièges de la programmation temps réel et multi-processeur, en particulier sous Linux

Objectifs

- Découvrez les notions de multitâche temps réel
- Comprendre les problèmes liés aux CPUs multi-cœurs
- Maîtriser la programmation concurrente
 - Sur le même processeur
 - Sur un système multiprocesseur
- Comprendre les contraintes temps réel
 - Déterminisme
 - Prémption
 - Interruptions
- Interactions avec l'architecture du processeur
 - Cache
 - Pipeline
 - Optimisations
 - Multi-cœur et Hyperthreading
- Débogage d'applications temps réel
- Comprendre la structure d'un noyau temps réel

Ce cours apprend à maîtriser la programmation temps réel et multi-tâches en comprenant comment résoudre efficacement les problèmes rencontrés en fonction des primitives disponibles sur l'OS utilisé.

Matériel

- Un PC Linux par binôme
- Une carte cible sous Linux
- Compilateur et débogueur croisés
- Support de cours imprimé
- Présentation et solutions des exercices

Pré-requis

- Bonne connaissance de la programmation C embarquée
- Connaissance de base de l'architecture des processeurs

Démarche pédagogique

- Les exercices s'attachent à mettre en œuvre les mécanismes disponibles pour résoudre des problèmes classiques: Readers-writers, producteurs-consommateurs, le repas des philosophes...
- Chaque exercice comprend une explication détaillée et un schéma, ce qui aide à comprendre le fonctionnement des algorithmes.
- Pour chaque exercice il est fourni un code quasiment complet avec des parties à compléter, ce qui permet, après une phase de compréhension du code fourni, de maîtriser des fonctionnalités qui habituellement prennent des heures à concevoir.

- Le cours comprend des exercices facultatifs destinés à approfondir la compréhension des sujets traités.

Environnement du cours

- Cours théorique
 - Support de cours imprimé et au format PDF (en anglais).
 - Le formateur répond aux questions des stagiaires en direct pendant la formation et fournit une assistance technique et pédagogique.
- Activités pratiques
 - Les activités pratiques représentent de 40% à 50% de la durée du cours.
 - Elles permettent de valider ou compléter les connaissances acquises pendant le cours théorique.
 - Exemples de code, exercices et solutions
 - Un PC (Linux ou Windows) par binôme de stagiaires (si plus de 6 stagiaires) pour les activités pratiques avec, si approprié, une carte cible embarquée.
 - Le formateur accède aux PC des stagiaires pour l'assistance technique et pédagogique.
- Une machine virtuelle préconfigurée téléchargeable pour refaire les activités pratiques après le cours
- Au début de chaque demi-journée une période est réservée à une interaction avec les stagiaires pour s'assurer que le cours répond à leurs attentes et l'adapter si nécessaire

Audience visée

- Tout ingénieur ou technicien en systèmes embarqués possédant les prérequis ci-dessus.

Modalités d'évaluation

- Les prérequis indiqués ci-dessus sont évalués avant la formation par l'encadrement technique du stagiaire dans son entreprise, ou par le stagiaire lui-même dans le cas exceptionnel d'un stagiaire individuel.
- Les progrès des stagiaires sont évalués de deux façons différentes, suivant le cours:
 - Pour les cours se prêtant à des exercices pratiques, les résultats des exercices sont vérifiés par le formateur, qui aide si nécessaire les stagiaires à les réaliser en apportant des précisions supplémentaires.
 - Des quizz sont proposés en fin des sections ne comportant pas d'exercices pratiques pour vérifier que les stagiaires ont assimilé les points présentés
- En fin de formation, chaque stagiaire reçoit une attestation et un certificat attestant qu'il a suivi le cours avec succès.
 - En cas de problème dû à un manque de prérequis de la part du stagiaire, constaté lors de la formation, une formation différente ou complémentaire lui est proposée, en général pour conforter ses prérequis, en accord avec son responsable en entreprise le cas échéant.

Plan

Premier jour

Introduction au temps réel

- Les concepts de base du temps réel
- Les contraintes du temps réel et de l'embarqué
- Multi-tâches et temps-réel
- Multi-cœur et Hyperthreading

Exercice : Installation de l'environnement de développement sur le système hôte (si nécessaire)

Exercice : Installation de l'environnement d'exécution sur la cible

Exercice : Création d'une routine de changement de contexte

Structures de données et parallélisme

- Nécessité des structures de données
- Structures de données et multi-tâches
 - Les listes (simple ou double liens)
 - Listes circulaires

- FIFOs
- Piles
- Preuves d'intégrité des structures de données
 - Assertions
 - Pré et post-conditions

Exercice : Construction d'un gestionnaire de listes chaînées génériques utilisable en environnement parallèle

Gestion mémoire

- Les algorithmes de gestion mémoire
 - Buddy system

Exercice : Écriture d'un gestionnaire de mémoire système simple utilisant l'algorithme "buddy"

- Best fit
- First fit
- Gestion de pools

Exercice : Écriture d'un gestionnaire de mémoire générique, multi-niveau

- Les erreurs mémoire
 - Fuites mémoire
 - Accès à de la mémoire non allouée ou déjà libérée

Exercice : Amélioration du gestionnaire de mémoire pour la détection d'erreurs mémoire

- Surveillance des piles

Exercice : Amélioration de la commutation de contexte pour surveiller l'utilisation de la pile

Second jour

Les composants d'un système temps réel

- Les tâches et les descripteurs de tâches
 - Contenu du descripteur de tâche
 - Listes de descripteurs de tâches
- Changement de contexte
- Mécanismes d'ordonnancement et de préemption
 - Ordonnancement avec ou sans tic d'horloge
- Modes d'ordonnancement et preuves d'ordonnancement
 - Ordonnancement à priorités fixes
 - Ordonnancement RMA et EDF
 - Ordonnancements adaptatifs

Exercice : Écriture d'un ordonnanceur simple, à priorités fixes

Gestion d'interruptions dans les systèmes temps-réel

- Besoin d'interruptions dans un système temps réel
 - Interruptions de timer
 - Interruptions de périphériques
- Notion d'interruption sur niveau ou sur front
- Acquiescement matériel et logiciel
- Vectorisation des interruptions

Exercice : Écriture d'un gestionnaire d'interruption simple

- Interruption et ordonnancement

Exercice : Extension de l'ordonnanceur pour supporter un ordonnancement en ronde (round-robin)

Interactions entre cœurs en multicoeurs

- Cohérence de cache
 - Snooping
 - Snoop Control Unit: transferts cache à cache
 - Machine d'état MOESI
- Ordonnancement et cohérence mémoire
 - Ordre des accès

- Ordonnancement mémoire
- Barrières mémoire
- Cohérence de données et DMA
- Accès aux données et multicoeurs
 - Instructions Read-Modify-Write
 - Linked-Read/Conditional-Write
- Synchronisation en multicoeurs
 - Spinlocks
 - Interruptions inter processeurs

Exercice : Écriture d'un spinlock

Troisième jour

Ordonnancement multicoeurs

- Ordonnancement multicoeurs
 - Affectation d'interruptions à un cœur
 - Ordonnanceur multicoeurs
- Optimisations multicoeurs
 - Optimisation de l'utilisation des caches
 - Éviter les "faux" partages
 - Éviter la saturation des caches

Exercice : Étude d'un ordonnanceur multicoeurs

Les primitives de synchronisation

- Mise en attente et réveil des tâches
- Sémaphores

Exercice : Mise en œuvre des sémaphores par interaction directe avec l'ordonnanceur

- Exclusion mutuelle
 - Spinlocks et masquage d'interruptions
 - Mutex ou sémaphores

Exercice : Mise en œuvre du mécanisme de mutex

- Mutex récursifs et non récursifs

Exercice : Vérifier la bonne imbrication des mutex récursifs et l'utilisation de mutex non récursifs

- Le problème de l'inversion de priorité
- L'héritage de priorité (le mécanisme automatique)
- Le plafond de priorité (la réponse centrée sur la conception)

Exercice : Mise en place du mécanisme de plafond de priorité

- Mutexes et variables condition

Exercice : Ajout du support des variables condition aux mutex

- Les boîtes aux lettres

Quatrième jour

Solutions aux problèmes de parallélisme

- Les divers problèmes de la programmation parallèle
 - Accès concurrent non maîtrisé

Exercice : Le problème "producteur-consommateur", ou une illustration d'accès concurrents et sa solution

- Deadlocks (étreinte fatale)
- Livelocks (blocage vivant)
- Starvation (famine)

Exercice : Le problème du "dîner des philosophes", illustration des risques de deadlocks, livelocks et de famine

Les Pthreads sous Linux

- Le standard pthread

- threads
- mutexes et variables condition

Exercice : Résolution du problème des lecteurs et des écrivains avec des threads POSIX

- Variables spécifiques à un thread

Exercice : Maintient de statistiques par thread pour le problème des lecteurs et écrivains

- Sémaphores POSIX
- Ordonnancement sous Linux
 - changements de contexte
 - politiques d'ordonnancement (temps réel, classique)
 - préemption

Cinquième jour

Multi-tâches dans le noyau Linux

- La gestion de mémoire du noyau
 - Les algorithmes d'allocation de mémoire "buddy" et "slab"
- Gestion des tâches sous Linux
- Threads noyau Linux
 - Création
 - Terminaison
- Programmation concurrente dans le noyau
 - Opérations atomiques
 - Spinlocks
 - Spinlocks en lecture/écriture
 - Sémaphores et sémaphores en lecture/écriture
 - Mutexes
 - Verrous séquentiels
 - Le mécanisme "Lecture/Copie/Mise-à-jour" (RCU)
 - Hardware spinlock

Exercice : Création d'un mécanisme de barrière d'exécution à partir des primitives de synchronisation du noyau Linux

- Les mécanismes de base de synchronisation de threads
 - Les files d'attente
 - Les événements de complétion
- Les timers matériels
 - Clockevents
- Les timers logiciels
 - Délais d'exécution
 - Timers noyau
 - Timers haute résolution

Exercice : Création d'un événement de synchronisation, à partir des mécanismes de synchronisation de base

Multiprocessing asymétrique

- Aperçu sur AMP
 - Architecture
 - Mémoire partagée
 - Comparaison avec SMP
- Communication entre les processeurs
- Framework OpenAMP
 - Remoteproc
 - Rpmmsg

Exercice : Envoi de messages entre les cœurs AMP

Renseignements pratiques

Durée : 5 jours

Prix : 2790 € HT