

L7 - Le temps réel embarqué

La programmation embarquée et temps réel en C, C++ et Java™

Java est une marque déposée de Sun Microsystems

Objectifs

- Découvrir les concepts de base du multi-tâches et du temps réel
- Découvrir la méthode de conception temps-réel UML-RT
- Comprendre le fonctionnement d'une chaîne de compilation
- Analyser les options d'optimisation de code du compilateur
- Développer des applications pour accéder aux ports d'E/S et gérer les interruptions
- Interfacer C/C++ et assembleur pour mettre en œuvre des instructions spécifiques du processeur cible
- Maîtriser les difficultés de la programmation concurrente en C, C++ et Java
- Connaitre les standards applicables
- Découvrir les contraintes temps réel (déterminisme, interruptions, préemption...)
- Comprendre les implications des architectures des processeurs en contexte temps-réel (cache, pipeline,...)
- Mettre au point des applications multi-tâches
- Utiliser les langages C et C++ pour implémenter un noyau temps-réel minimal

Matériel

- Un PC et une carte ColdFire par binôme
- Chaîne de compilation croisée et sonde d'émulation BDM
- Machine virtuelle Java
- Manipulations et exercices en environnements natif et croisé
- Un support de cours ainsi que la disquette contenant les exemples

Pré-requis

- Connaissance de la programmation en C, C++ ou Java (niveau cours L2, L3 ou L4)
- Connaissance d'un microprocesseur souhaitée
- Connaissance de la programmation embarquée utile

Course Environment

- Theoretical course
 - PDF course material (in English) supplemented by a printed version for face-to-face courses.
 - Online courses are dispensed using the Teams video-conferencing system.
 - The trainer answers trainees' questions during the training and provide technical and pedagogical assistance.
- Practical activities
 - Practical activities represent from 40% to 50% of course duration.
 - Code examples, exercises and solutions
 - For remote trainings:
 - ▶ One Online Linux PC per trainee for the practical activities.
 - ▶ The trainer has access to trainees' Online PCs for technical and pedagogical assistance.
 - ▶ QEMU Emulated board or physical board connected to the online PC (depending on the course).
 - ▶ Some Labs may be completed between sessions and are checked by the trainer on the next session.
 - For face-to-face trainings:
 - ▶ One PC (Linux ou Windows) for the practical activities with, if appropriate, a target board.

- ▶ One PC for two trainees when there are more than 6 trainees.
- For onsite trainings:
 - ▶ An installation and test manual is provided to allow preinstallation of the needed software.
 - ▶ The trainer come with target boards if needed during the practical activities (and bring them back at the end of the course).
- Downloadable preconfigured virtual machine for post-course practical activities
- At the start of each session the trainer will interact with the trainees to ensure the course fits their expectations and correct if needed

Target Audience

- Any embedded systems engineer or technician with the above prerequisites.

Evaluation modalities

- The prerequisites indicated above are assessed before the training by the technical supervision of the trainee in his company, or by the trainee himself in the exceptional case of an individual trainee.
- Trainee progress is assessed in two different ways, depending on the course:
 - For courses lending themselves to practical exercises, the results of the exercises are checked by the trainer while, if necessary, helping trainees to carry them out by providing additional details.
 - Quizzes are offered at the end of sections that do not include practical exercises to verify that the trainees have assimilated the points presented
- At the end of the training, each trainee receives a certificate attesting that they have successfully completed the course.
 - In the event of a problem, discovered during the course, due to a lack of prerequisites by the trainee a different or additional training is offered to them, generally to reinforce their prerequisites, in agreement with their company manager if applicable.

Plan

Introduction au temps réel

- concepts temps réel de base
- contraintes particulières du temps réel
- programmation structurée et objet
- apports des techniques objets

L'approche temps réel avec UML

- genèse d'UML
- modèles UML standards
- cycle de développement Objet
- contraintes liées à l'interprétation des diagrammes
- interprétation des diagrammes
- définition de nouveaux diagrammes
- cycle de développement avec RT UML

Le langage de modélisation UML

- modélisation statique
 - cas d'utilisation
 - modèles de classes
- modélisation dynamique
 - diagrammes de Séquence
 - diagrammes de Collaboration
 - diagrammes Etats Transitions

Les extensions pour le temps réel

- environnement / diagramme de contexte système
- contraintes / diagramme de contraintes
- comportement / diagramme d'états

- timings / diagramme de séquence étendu
- parallélisme / diagramme architecture logicielle
- architecture / diagramme architecture matérielle

Analyse des éléments constitutifs d'une chaîne de compilation

- Explication des étapes du processus de génération de code en natif et en croisé
- Rôle du compilateur, de l'assembleur et du linker
- Paramétrage en fonction d'un mapping mémoire
- Structure d'un programme source C, distinction des parties essentielles : préprocesseur, déclaration des variables globales, fonctions
- Découpage d'une application en fichiers distincts
- Le préprocesseur
- Les instructions define et include
- Ecriture de macros
- Précautions à prendre dans les headers pour éviter les redéclarations de variables
- Notion de projet, réalisation de bibliothèques

Exercice: mise en œuvre de la chaîne de compilation et fabrication d'une bibliothèque

Particularités de la programmation dans le contexte embarqué

- Analyse d'une instruction de transfert assembleur pour comprendre l'accès à la mémoire
- Mise en évidence de la distinction adresse / contenu
- Calculs d'adresses, opérations mêlant pointeurs et adresses absolues
- Les tableaux de pointeurs

Exercice: allocation d'un pointeur sur un port d'I/O

- Accès aux champs d'une structure
- Déclaration de variables et de pointeurs sur type structuré
- Explication du padding imposé par les règles d'alignement : options pack du compilateur
- Les formats big et little endian
- Les structures à champ de bits : modélisation des périphériques
- Les unions : une même zone mémoire peut être envisagée de différentes manières

Exercice: modélisation de l'UART du ColdFire au moyen d'une union et d'une structure à champs de bits et communication avec un terminal

- Utilité des tableaux de pointeurs sur des fonctions

Exercice: lancement d'une fonction à partir d'un tableau de pointeurs

- Distinction entre adressage absolu et adressage relatif pour la relocalisation du code et des données
- Réentrance des handlers d'exception
- Cstart : initialisation du pointeur de pile et mise à 0 des variables non initialisées
- Inconvénients des fonctions Setjmp et Longjmp
- Gestion de la mémoire
 - Algorithmes
 - Gestion des fuites mémoire
- Mise en EPROM d'une application

Exercice: mise en évidence et détection de fuites mémoire

Principe de fonctionnement d'un système Temps réel et embarqué

- Notion de tâche
- Cadencement des tâches selon leur priorité, préemption
- Sauvegarde de contexte
- Nécessité d'un tick temps réel pour déclencher les commutations de tâches

Les standards du temps réel

- Les standards d'environnements temps réel
 - POSIX
 - Sceptre
- Les langages à sémantique temps-réel
 - Java
 - Ada

Les traitements concurrents

- Recensement des champs d'un descripteur de tâche
- Réalisation d'une structure chaînée des tâches en attente d'exécution
- Insertion d'un nouveau descripteur lors du chargement d'une nouvelle tâche
- Exemple de règles d'ordonnement: priorité évoluant en fonction du temps
- Réorganisation de la file lors de l'invocation de l'ordonnanceur: préemption

Les interruptions

- Nécessité des interruptions dans un système embarqué
- Distinction entre déclenchement sur front et sur niveau
- Acquiescement logiciel
- Ecriture d'un gestionnaire d'interruption : distinction des 3 étapes prologue / corps / épilogue
- Table de vecteurs
- Ecriture des fonctions d'installation et de lecture de vecteur

Exercice: lancement d'une action suite à une interruption

Mise au point

- Communication avec la cible
- Les différents niveaux de mise au point : C, assembleur
- Les fenêtres du debugger : source, mémoire, pile et variables
- Positionnement de points d'arrêt
- Analyse de la pile et extraction des stacks frames correspondant aux fonctions imbriquées
- Les procédés de mise au point sur les processeurs récents munis de cache : synchronisation avec un analyseur logique

La programmation dans le contexte multi-tâches

- Structures de données:
 - Listes simplement chaînées
 - Listes doublement chaînées
 - Listes circulaires
 - Files d'attentes
 - Piles

Exercice: réalisation de listes chaînées utilisables en contexte multi-tâches

- Noyau temps-réel minimal
 - descripteurs de tâches
 - scheduling

Exercice: réalisation d'un scheduler simple, "fair scheduling"

- Synchronisation entre tâches
 - Modes de synchronisation
 - Primitives de synchronisation

Exercice: gestion d'un sémaphore, "fixed scheduling"

- Gestion des accès concurrents
 - Variable simple
 - Structure de données
 - Entre tâches
 - Entre tâches et routines d'interruption

Exercice: synchronisation et communication entre tâches

- Gestion de la mémoire
 - Algorithmes
 - Gestion des fuites mémoire

Exercice: mise en évidence et détection de fuites mémoire

Les architectures processeur et le temps réel

- Influences de l'architecture processeur:
 - interruptions
 - cache

- pipeline
- changement de contexte
- Examen des architectures les plus courantes:
 - x86
 - m68k
 - PowerPC
 - ARM
 - Sparc

Renseignements pratiques

Inquiry : 4 days