

Drugi međuispit iz predmeta **Sustavi za rad u stvarnom vremenu**

11. 5. 2010.

1. (2 boda) Što pokazuje/definira formula: $lub(U) = m \left(2^{\frac{1}{m}} - 1 \right)$? Uz koje uvjete?

Formula definira najveću gornju granicu procesorske iskoristivosti za sustav od m zadataka uz koju će sustav sigurno biti rasporediv, ako se raspoređivanje radi RMPA metodom.

2. (2 boda) Opći kriterij raspoređivanja zadan je s dvije nejednakosti (formule (i) i (ii)). Što svaka od nejednakosti zasebno provjerava?

$$(i) \quad D_i + \sum_{j=1}^{i-1} \left(\left\lceil \frac{T_i}{T_j} \right\rceil - \left\lceil \frac{D_i}{T_j} \right\rceil \right) c_j \geq T_i$$

$$(ii) \quad \sum_{j=1}^i \left\lceil \frac{D_i}{T_j} \right\rceil c_j \leq D_i$$

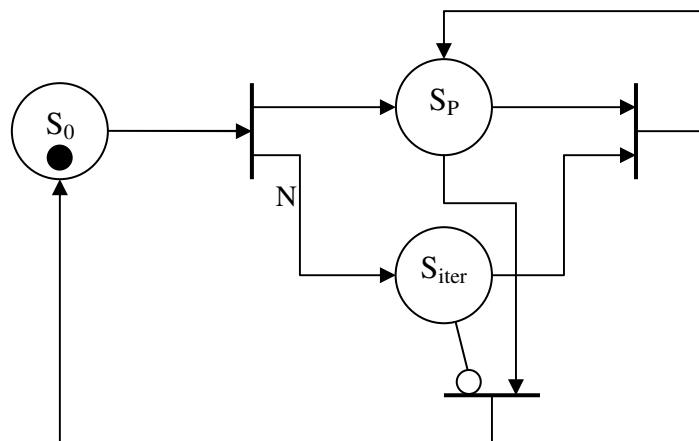
(i) nakon D_i nema mjesta za zadatak "i", svo se vrijeme "potroši" na zadatke većeg prioriteta

(ii) prije D_i ima vremena za obavljanje svih zadataka većeg prioriteta, i to onoliko puta koliko se puta javljaju u tom intervalu, kao i za sam zadatak "i"

3. (2 boda) Zašto je problem inverzije prioriteta „problem“ za RT sustave?

Problem je stoga što se zadatak većeg prioriteta ("bitniji zadatak") odgađa zbog zadataka manjeg prioriteta, i to ne samo zadatka koji trenutno ima traženo sredstvo, već i ostalih koji i ne moraju imati nikakve veze s tim sredstvom na kome se zadatak većeg prioriteta blokira.

4. (2 boda) Dio svog posla ciklički zadatak obavlja u petlji s N prolaza (izvođenje petlje se ponavlja!). Nacrtati Petri-mrežu koja to prikazuje. Koristiti slijedeće oznake: početno stanje (prije i poslije petlje) je S_0 , a stanje u petlji S_p . Po potrebi dodati i ostala stanja i prijelaze.



5. (2 boda) Grafičkim postupkom provjeriti je li zadani sustav zadataka rasporediv:

$$T_1 = 2 \text{ ms}, c_1 = 1 \text{ ms}$$

$$T_2 = 3 \text{ ms}, c_2 = 1 \text{ ms}$$

$$T_3 = 12 \text{ ms}, c_3 = 2 \text{ ms}.$$

Rasporediv (iz grafičkog rješenja bi se to vidjelo).

6. (4 boda) *Općim kriterijem raspoređivanja* provjeriti je li zadani sustav zadataka rasporediv:

$$T_1 = 10 \text{ ms}, c_1 = 5 \text{ ms}$$

$$T_2 = 15 \text{ ms}, c_2 = 5 \text{ ms}$$

$$T_3 = 20 \text{ ms}, c_3 = 1 \text{ ms}$$

$$T_4 = 30 \text{ ms}, c_4 = 1 \text{ ms}.$$

Nije rasporediv! τ_3 nije rasporediv u kritičnom slučaju, formula (ii) to i pokazuje za sve točke raspoređivanja, uključujući i zadnju za 20 ms.

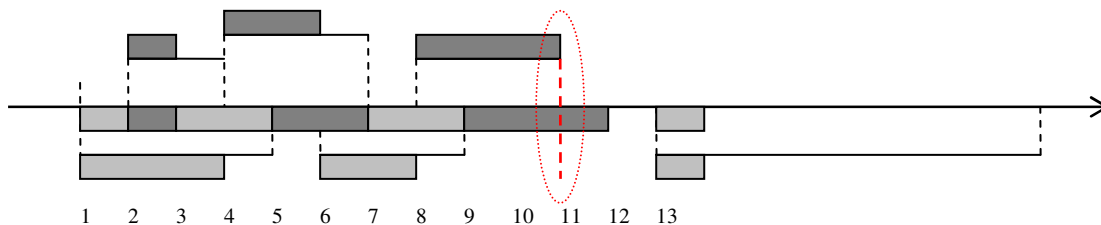
7. (3 boda) U sustavu koji koristi *DDS* (raspoređivanje prema krajnjim trenucima završetka) pojavljuju se događaji za koja su poznata i vremena izračunavanja, kao i krajnji trenuci završetka:

(vrijeme pojave, potrebno procesorsko vrijeme, krajnji trenutak dovršetka) = $(t_i, c_i, k_i) =$

$\{ (1, 3, 5), (2, 1, 4), (4, 2, 7), (6, 2, 9), (8, 3, 11), (13, 1, 20) \}.$

Provjeriti je li slijed događaja rasporediv *DDS* postupkom.

Nije rasporediv, događaj (8, 3, 11) ne stigne se obaviti do 11. jedinice vremena:



8. (3 boda) Dvije dretve obavljaju kôd prema slici. Navedite nekoliko problema zadanog kôda i kako se (bar neki od njih) mogu riješiti u ovom primjeru (predložite izmjene)? Namjera korištenih sinkronizacijskih mehanizama je osiguravanje ispravnih vrijednosti varijabli pri čitanju i pisanju, a zbog mogućeg paralelnog rada.

```
v1 = 0;
v2 = 0;
br[1] = 0;
br[2] = 0;
```

```
povećaj(i)
{
    br[i]++;
}
```

```
reset(n)
{
    čekajBSem(n);
    v1 = v2 = 0;
    PostaviBSem(n);
}
```

Dretva 1

```
{
    petlja {
        //radi nešto ...
        čekajBSem(k1);
        v1++;
        ako v1 > 10 && v1 > v2 {
            povećaj(1);
            reset(k2);
        }
        PostaviBSem(k1);
        //radi nešto ...
    }
}
```

Dretva 2

```
{
    petlja {
        //radi nešto ...
        čekajBSem(k2);
        v2++;
        ako v2 > 10 && v2 > v1 {
            povećaj(2);
            reset(k1);
        }
        PostaviBSem(k2);
        //radi nešto ...
    }
}
```

Problemi:

- u dretvi 1, v2 se provjerava bez zaštite (" $v1 > v2$ "); ekvivalentno s dretvom 2 za v1
- pozivom "reset" zaključava se i onaj drugi semafor, tj. pokušava se zaključati - može se pojaviti problem potpunog zastoja

Rješenje:

- (najjednostavnije) koristiti samo jedan binarni semafor ili monitor ili drugi mehanizam međusobnog isključivanja nad cijelim segmentom: od povećavanja do reset;