



# Linuxにおけるリアルタイム タスクの扱い方、および、 関連技術の動向

松原 克弥  
株式会社イーゲル

CELF booth, ET2007  
2007.11.14-16



LinuxはリアルタイムOSではない=組み込みに不向き??

システム全体のタスクプライオリティ設計をきちんとやったのに、思うようにタスクが動かないなあ。

RTタスクを使っていると、システムがしばらくフリーズすることがある。なぜだろう…

システム規模が大きくなるにつれて、加速度的に性能が悪くなる(遅延が大きくなる)なあ…

良く聞くトラブル

# 今日の目的

Linuxでリアルタイム性が必要なシステム（組み込み系システム）が構築できないとされている誤解を解きたい。

- ◆ なぜそう思われるか？
- ◆ それは誤解か？
- ◆ どの程度のリアルタイム性に対応できるのか。

# Linuxに対して尻込みしてしまうのはなぜか？

その最大要因のひとつは  
**「スケジューラ」**です。

- Linuxには、高機能なスケジューラが備わっている。スケジューリングポリシーに基づき、最適なタスク実行（切り替え）を遂行する。=**綿密な**タスクプライオリティ設計の**必要がない**。
- でも、アプリケーションから、そのポリシーを「**完全に**」コントロールすることは**できない**。

# リアルタイム性に関して、Linux に不安を感じている人への提案

## 1. Linuxスケジューラの特徴をきちんと理解する。

▶ 「（組み込み）システム設計者が  
スケジューラについて知っておきたいこと」

## 2. Linuxにおけるリアルタイム性確保のための選択肢を知る。

▶ 「Linux communityが提供する  
リアルタイム性向上の選択肢」

きちんと理解をして、開発すれば…

- ◆ 前述のようなトラブルを回避・解決できる。
- ◆ 効率的な開発、最適な性能を引き出せる。
- ◆ Linux上でリアルタイム性が求められるシステムの構築できる  
（構築の実現可否を判断できる）。

# (組み込み)システム設計者が スケジューラについて知っておきたいこと

# スケジューラについて知っておきたいこと

## 1. スケジューリングの契機

→ いつタスクがプリエンプト(一時停止)される(できる)のかを知る。

## 2. スケジューリングにおけるパラメータ

→ 何の要因で次のタスクが決定されているのかを知る。

## 3. スケジューラのオーバヘッド

→ タスクの数がシステム性能に与える影響を知る。

## 4. スケジューラに関する最新動向

→ 改良された箇所を知る。

# 1. スケジューリングの契機

スケジューラとは、  
現在動作中のタスクを停止（プリエンプト）して、次に実行すべき  
タスクを決定し、そのタスクにCPUを割り当てる（ディスパッチ）  
する役割をもつ機能モジュールである。

## スケジューリングの契機

- ◆ 割り込み処理（tickタイマを含む）からの復帰時
- ◆ システムコールからの復帰時
- ◆ タスクが自主的に休眠した時  
⇒リターン時に別タスクのスタックポインタをセットし、pop
- ◆ ただし、2.4 / CONFIG\_PREEMPTなしの2.6では、カーネルモードではプリエンプション（タスク切り替え）が起きない（割り込み処理は起きる）。
  - ◆ カーネルモード時の割り込みからの復帰は元の場所に戻る（プリエンプション非対応コードのため）

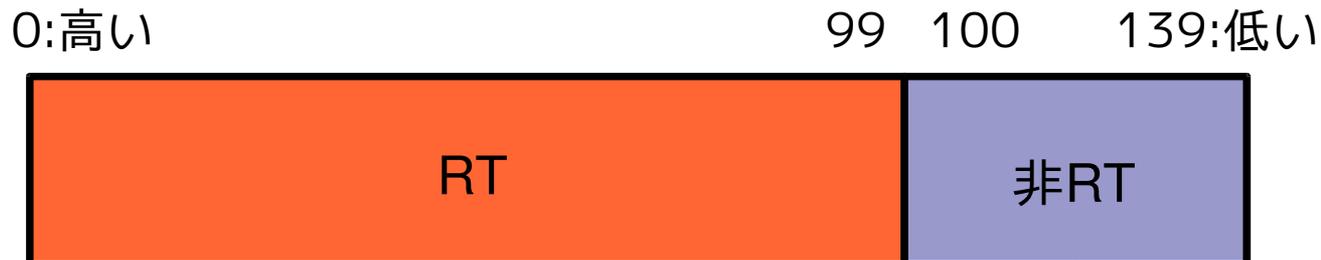
## 2. スケジューリングにおけるパラメータ

次のタスクを決めるためのパラメータ

- 優先度
- タイムスライス
- タスク種別

# 優先度: RTとNon-RT

- RTタスクの優先度: 0~99
- Non-RTタスクの優先度: 100~139
- RTタスクは、いつでもnon-RTタスクをプリエンプト可能
- RTタスクが実行中、他のタスク(non-RTタスク)は動けない。





## 非RTタスク（と一部のRTタスク）に割り当てられる 最大CPU占有時間

- ◆ タイムスライスを使いきると、タイムスライスが残っている他のタスクがいる限り、スケジュールされない。
- ◆ （単純に）静的優先度に比例して計算され、高い静的優先度には大きいタイムスライスが与えられる。

(ユーザが指定するのではなく) スケジューラにより判定される。

– 実行時間とスリープ時間の割合から推測

- CPU型

- タイムスライスや動的優先度によるペナルティ

- I/O型

- 動的優先度による優遇

- 対話性

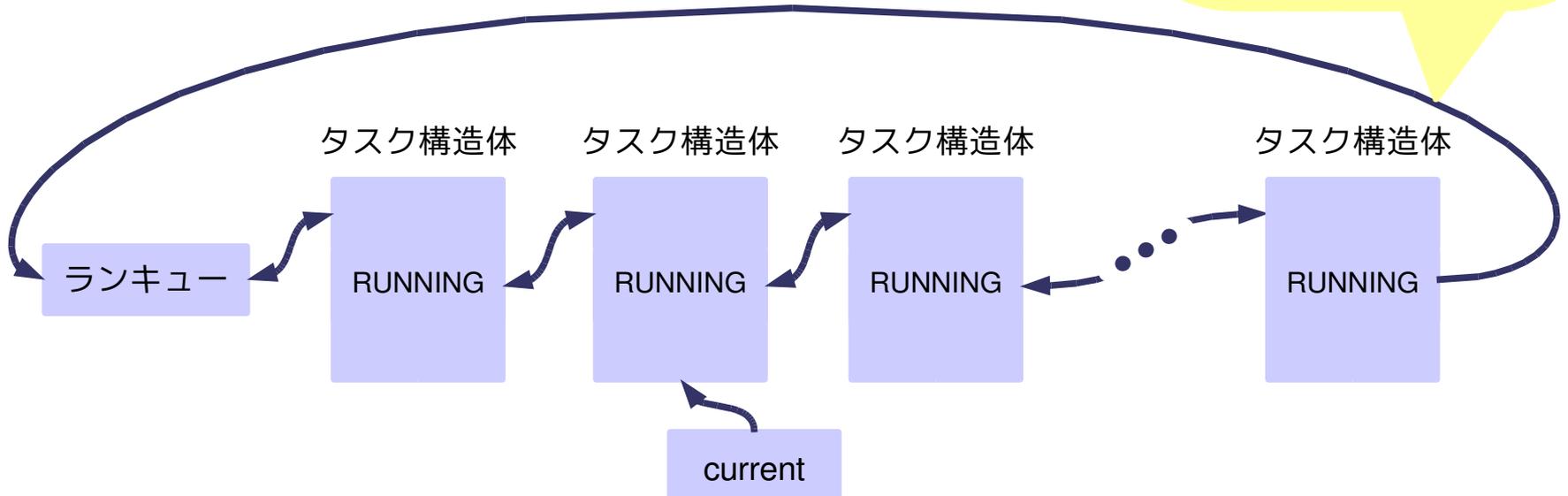
- タイムスライスの大きさや最割り当てによる優遇

# 3. スケジューラのオーバヘッド

カーネル2.4の場合

- 構造がシンプル=オーバヘッドが小さい
- $O(n)$ スケジューラ
- カーネル内ではプリエンプトしない。
- Big kernel locksの存在

候補となるタスクの情報が1つのリストで管理され、毎回リスト全エントリを探索

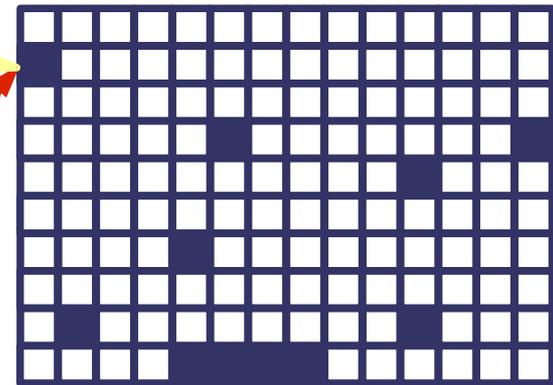


# スケジューラのオーバヘッド (contd.)

カーネル2.6の場合

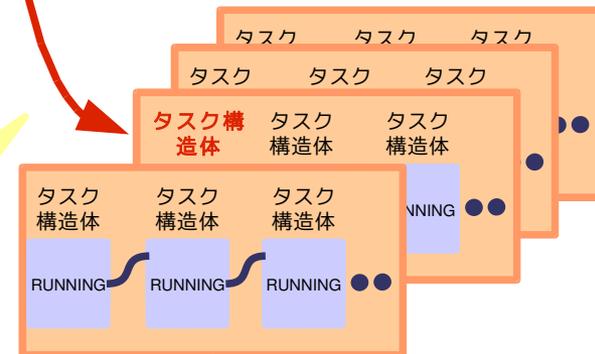
- O(1)スケジューラ
- CONFIG\_PREEMPT: カーネル内でのプリエンプトを可能に
- 「実行時間とスリープ時間の割合」に基づく動的優先度とタイムスライスの決定

最初にビットの立っているところが次候補



140ビットの優先度アレイ

リストの先頭タスクが次の実行対象



優先度毎の実行可能タスクリスト

注) 本発表内容は、2.6.8における仕様に基づく

# 4. スケジューラの最新動向

- linux-2.6.23での変更
  - ◆ スケジューリングポリシーのモジュール化
  - ◆ CFS(Complete Fair Scheduler)
    - タスク種別による微調整をやめ、公平性を追求
    - タスクグループに対するスケジューリング(2.6.24)

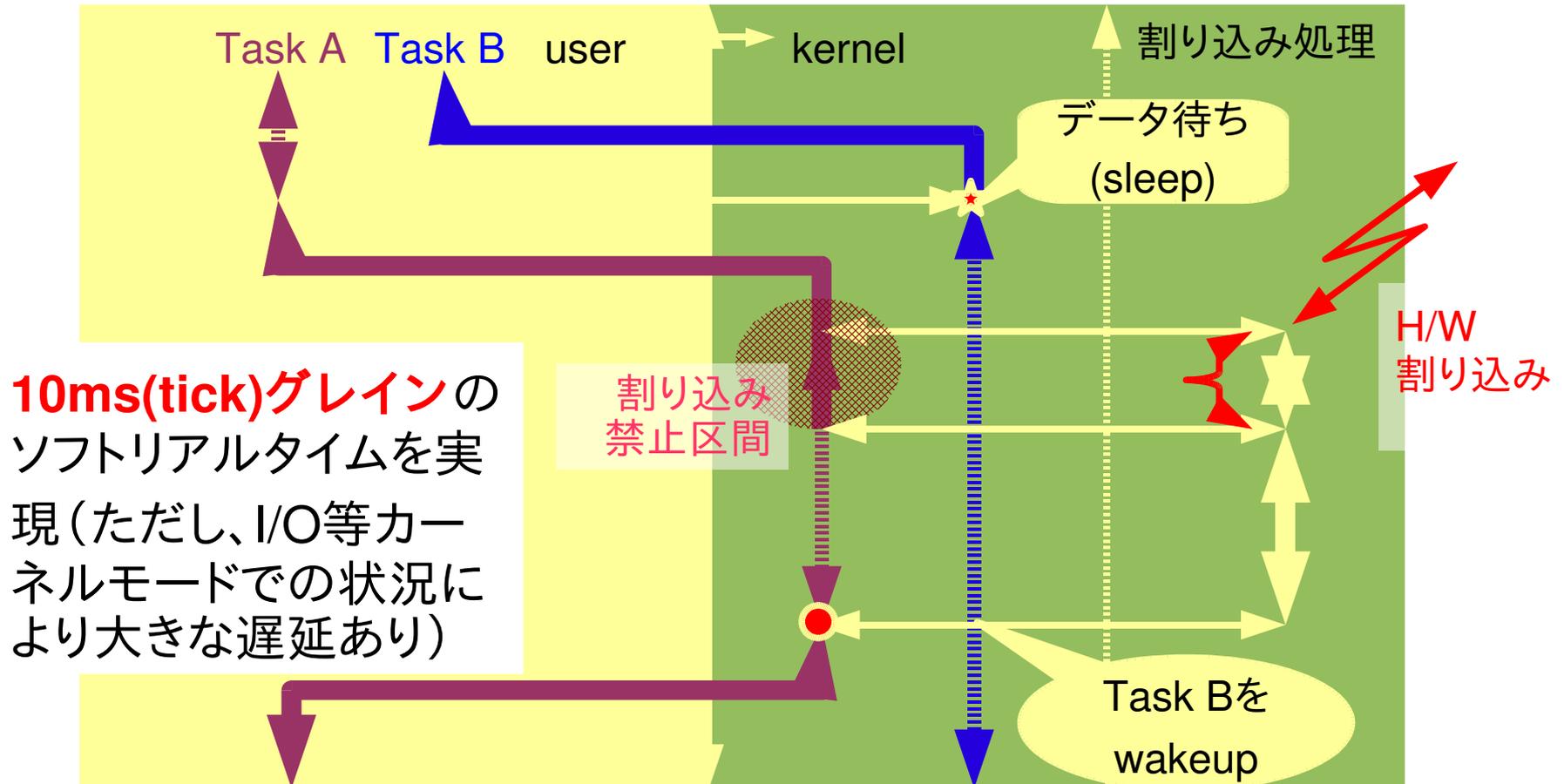
# Linux communityが提供する リアルタイム性向上のための選択肢

# 'CONFIG\_PREEMPT (CONFIG\_PREEMPT\_DESKTOP)'

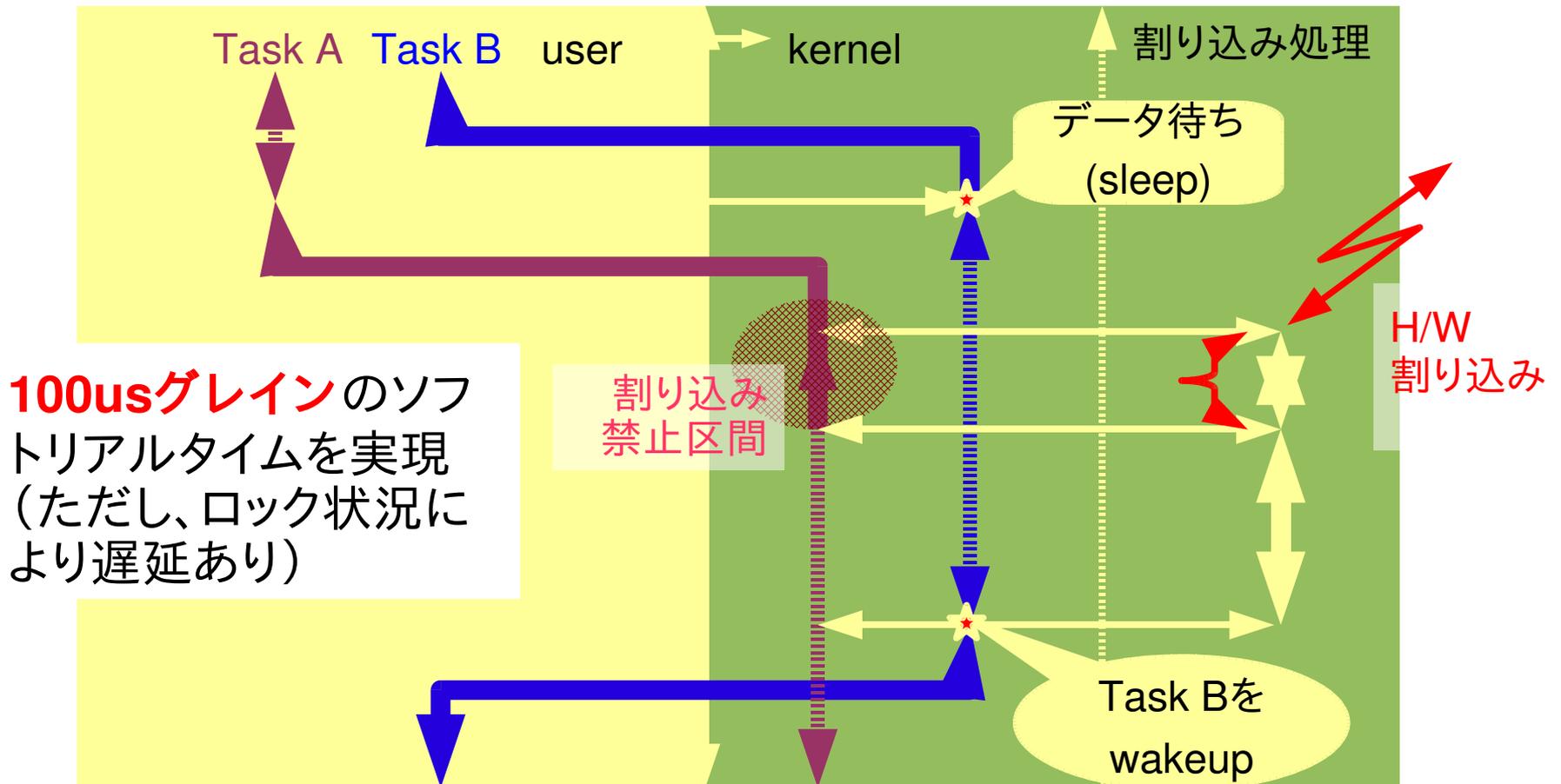
リアルタイム性向上へのアプローチ

- プリエンプションの機会を増やす。
- スケジューラ動作の回数が増える。
- プライオリティに応じてタスク切り替えが起きる確率が増える。
- 動くべきタスクが実際にCPUにディスパッチされるまでの遅延が減る。
- リアルタイム性が向上する!

# CONFIG\_PREEMPT not set



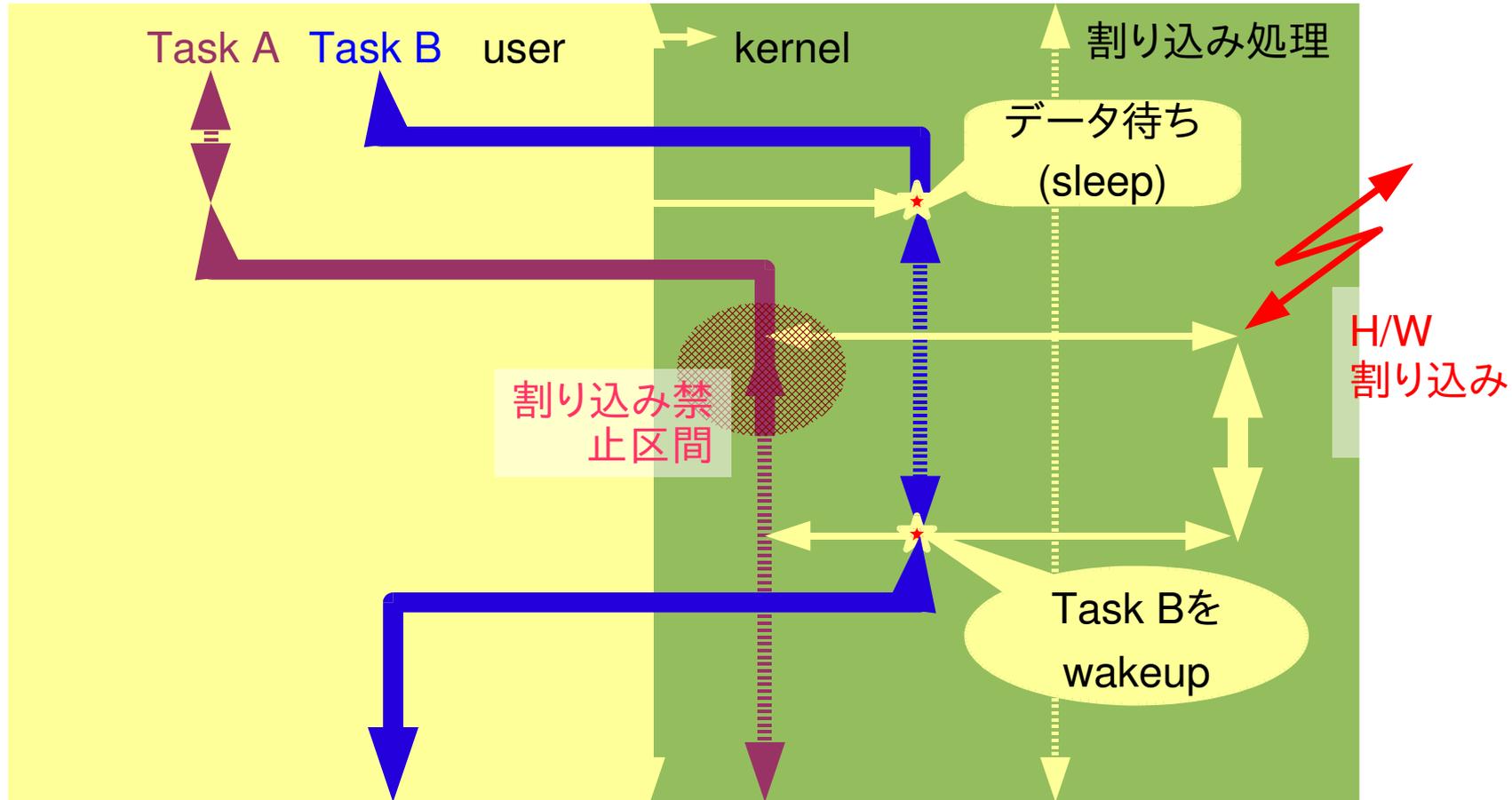
# CONFIG\_PREEMPT=y



# CONFIG\_PREEMPT\_RT

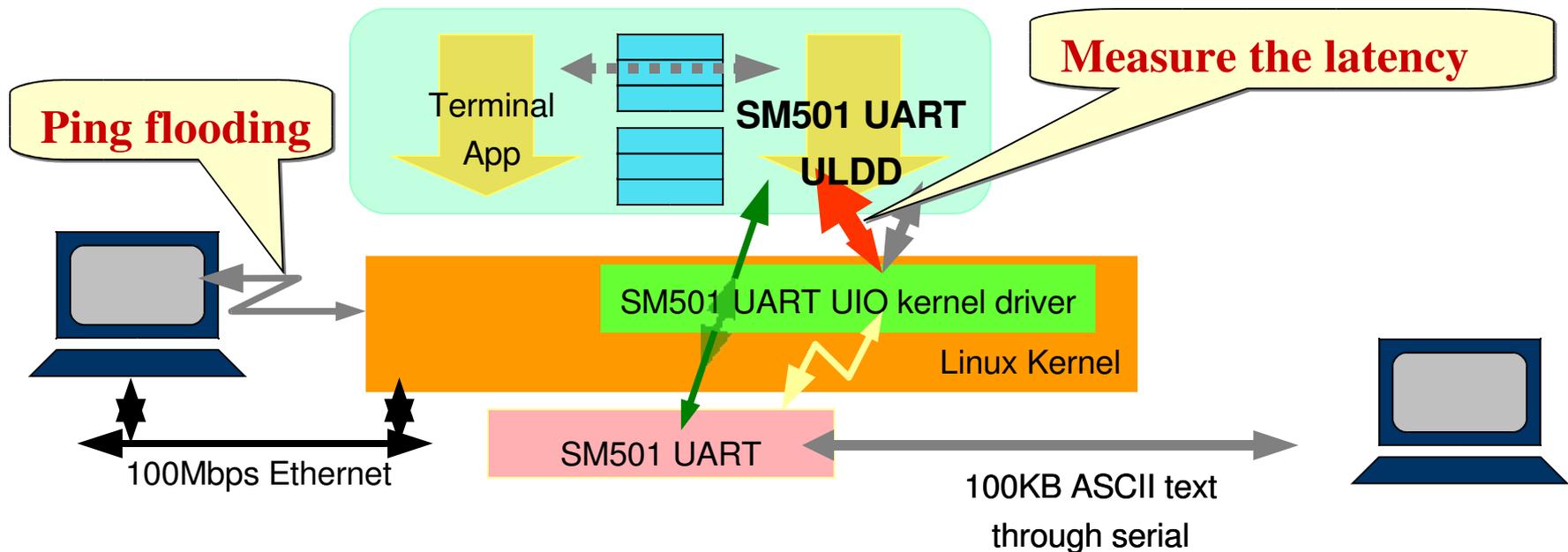
- Ingo MolnarらのLinux realtime preemptionパッチ
- プリエンプションの機会を、割込み処理中やクリティカル領域内にも増やすことで遅延を軽減し、タスク起床および割り込み処理において、20~30usのソフトリアルタイムを実現
- 優先度逆転を防ぐため、優先度継承ロックを提供
- 他コード部分のリファクタリング・最適化

# CONFIG\_PREEMPT\_RT=y



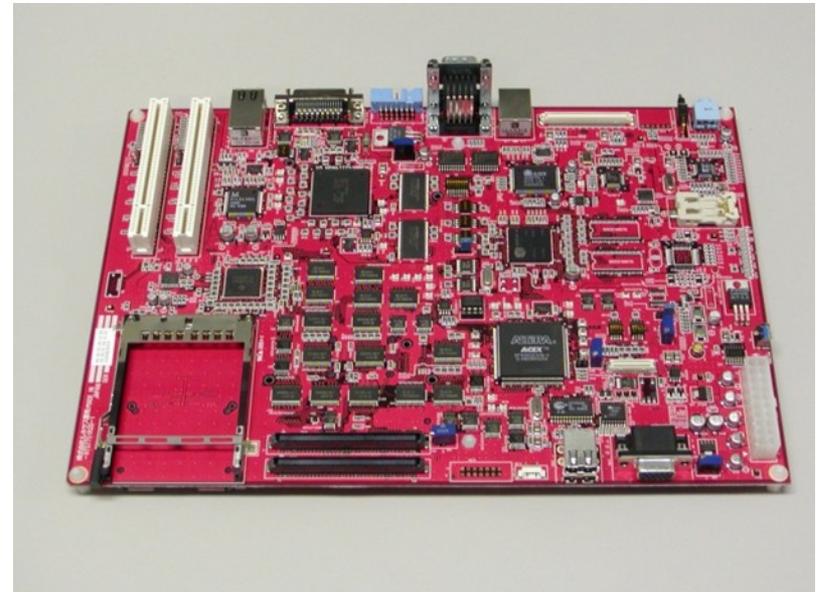
# PREEMPT\_RTの評価: タスク起床遅延の測定

- Implement a SM501 UART driver with UIO
- Measure the schedule latency (when kernel handler invokes user handler )



# 実験プラットフォーム

- *Renesas RTS7751R2D board*
  - ◆ *SH7751R(SH-4 architecture)*
  - ◆ *Peripherals*
    - ➔ *Network (RTL-8139DL)*
    - ➔ *Serials (SCIF, SM501 UART)*
    - ➔ *USB (provided by SM501)*
    - ➔ *2D graphics (SM501)*
    - ➔ *PCI buses*
    - ➔ *CF/PCMCIA slots*
- *Base software*
  - ◆ *Linux-2.6.21-rc5*
  - ◆ *patch-2.6.21-rc5-rt12*

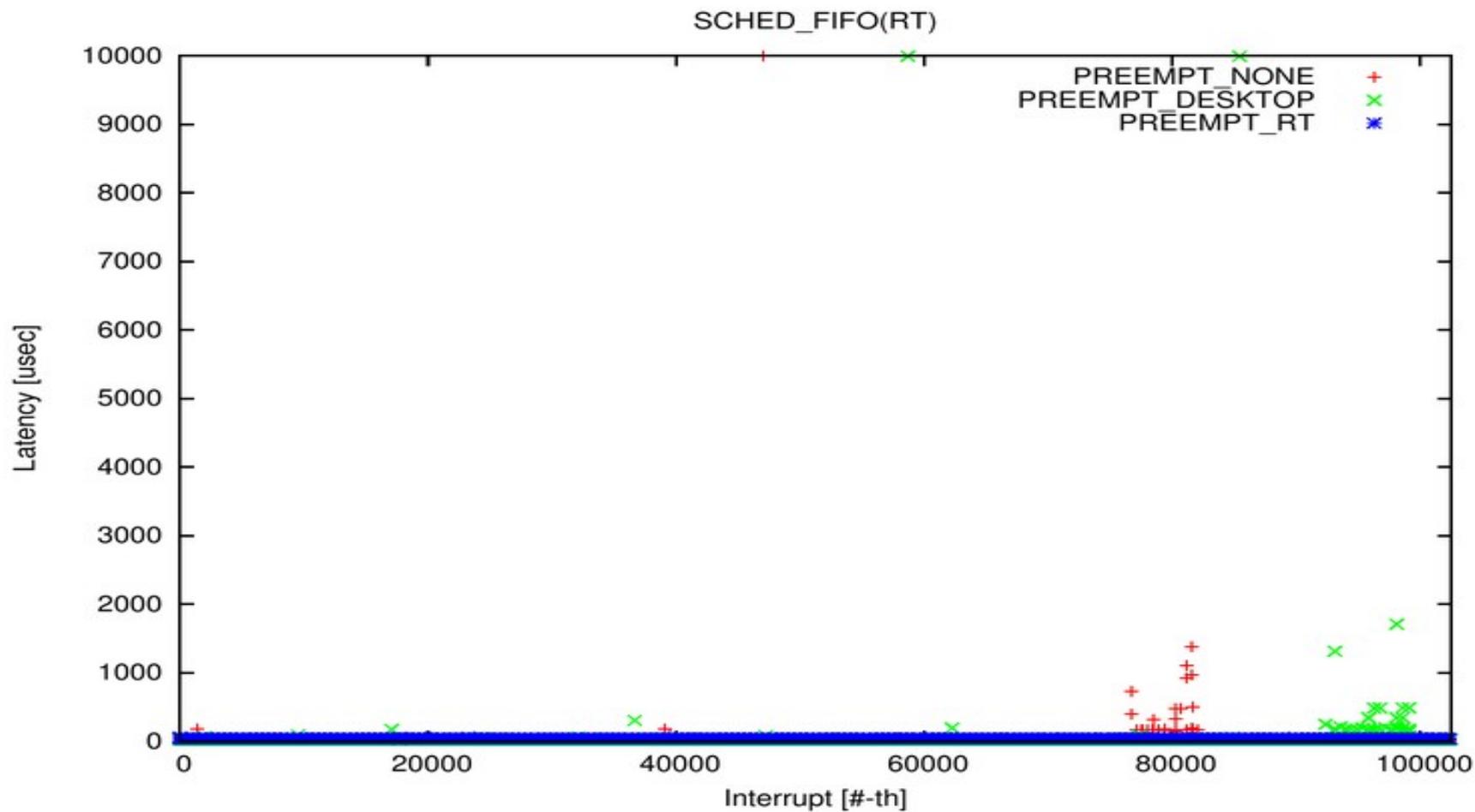


# 実験条件

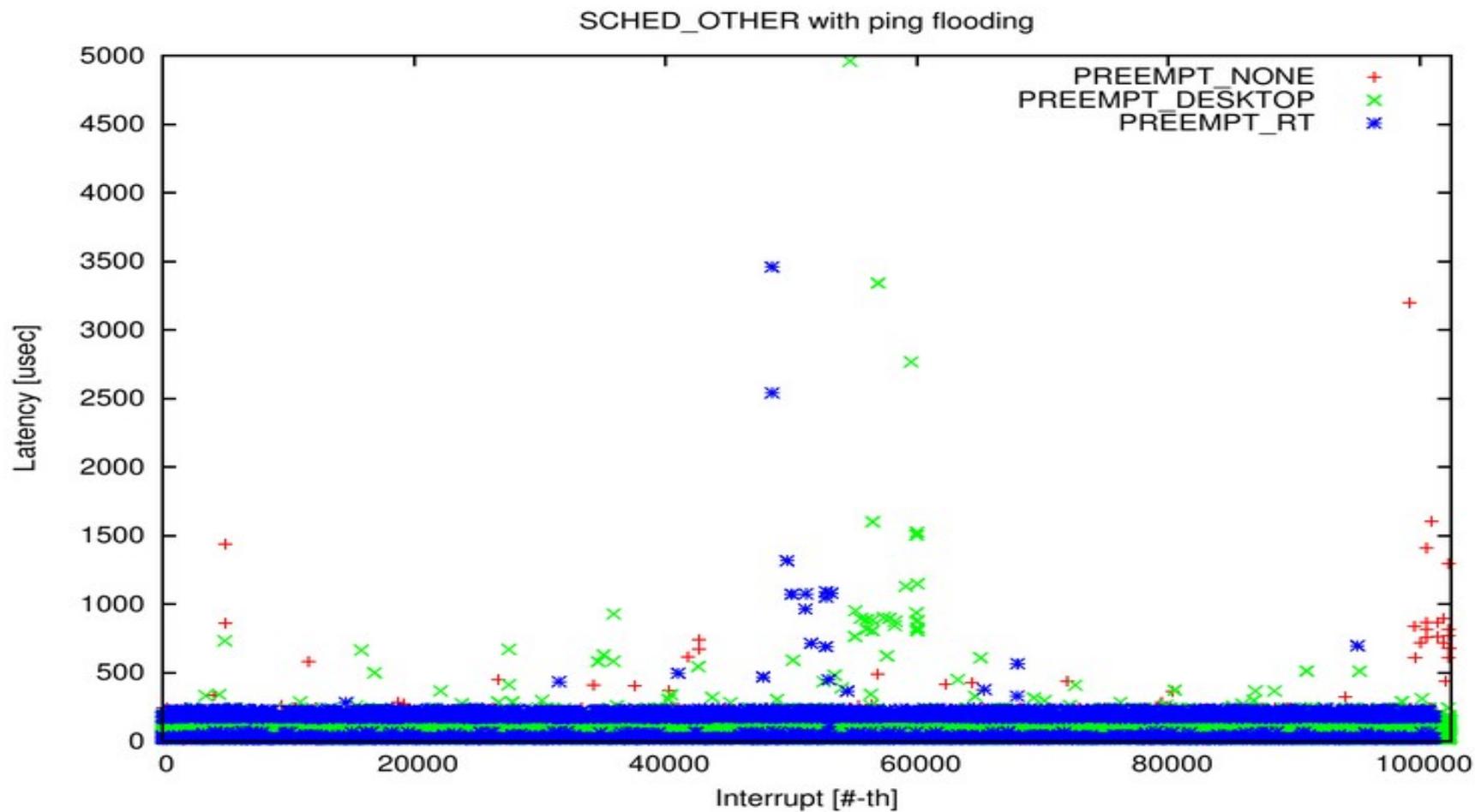
LOAD	SCHED	PREEMPT
none (負荷なし)	_OTHER (非RTタスク)	<u>NONE (CONFIG PREEMPT not set)</u>
		DESKTOP (CONFIG_PREEMPT=y)
		<u>RT (CONFIG_PREEMPT_RT=y)</u>
	_FIFO (Rtタスク)	<u>NONE (CONFIG PREEMPT not set)</u>
		DESKTOP (CONFIG_PREEMPT=y)
		<u>RT (CONFIG_PREEMPT_RT=y)</u>
ping -f (ネットワークを 使った高負荷状態)	_OTHER (非RTタスク)	<u>NONE (CONFIG PREEMPT not set)</u>
		DESKTOP (CONFIG_PREEMPT=y)
		<u>RT (CONFIG_PREEMPT_RT=y)</u>
	_FIFO (Rtタスク)	<u>NONE (CONFIG PREEMPT not set)</u>
		DESKTOP (CONFIG_PREEMPT=y)
		<u>RT (CONFIG_PREEMPT_RT=y)</u>



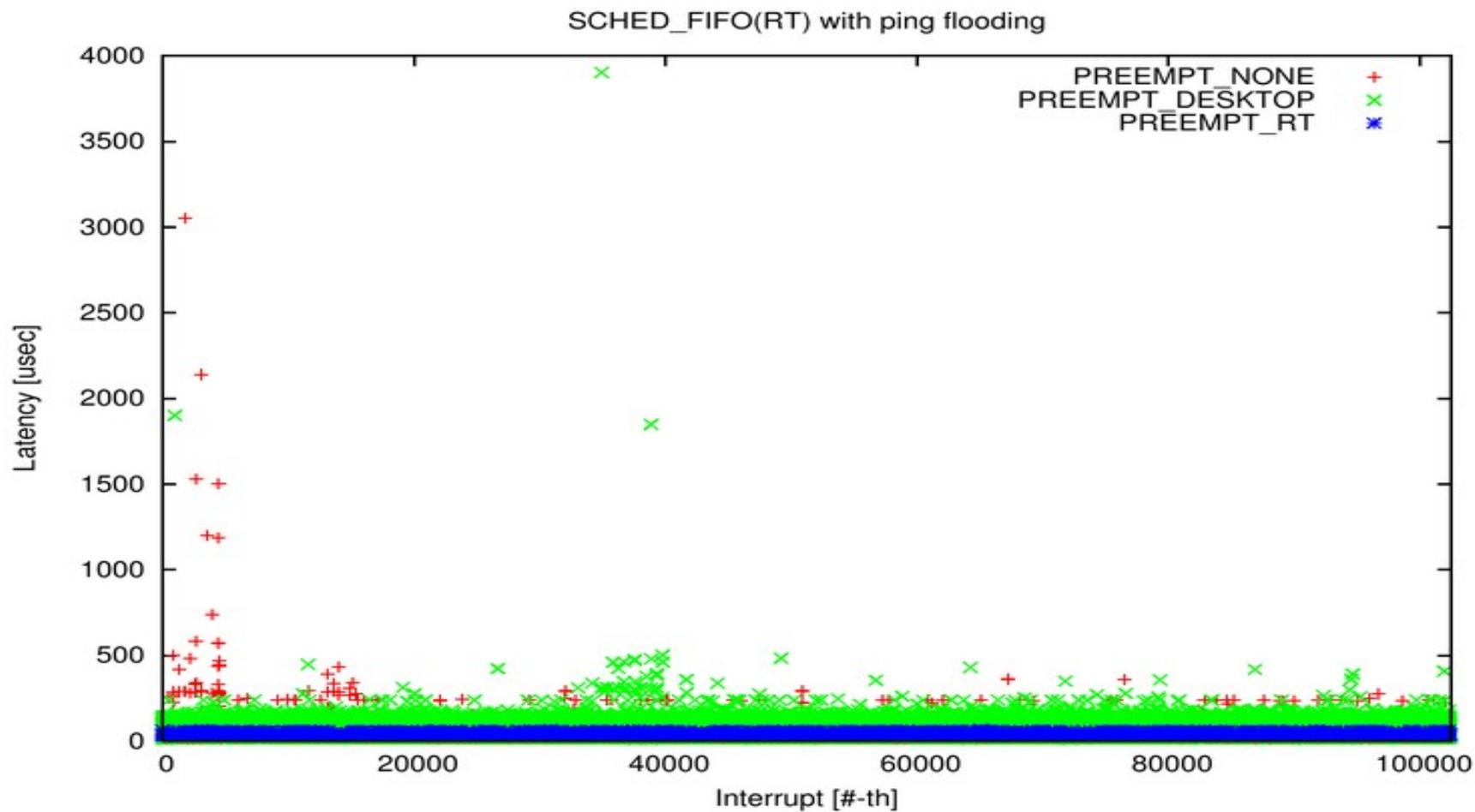
# 結果:RTタスク／負荷なし



# 結果: 非RTタスク／負荷あり



# 結果:RTタスク／負荷あり



# 結果まとめ

LOAD	SCHED	PREEMPT	MIN (usec)	MAX (usec)	AVG (usec)
none	_OTHER	_NONE	10.13	10001.73	13.61
		_DESKTOP	11.80	9994.60	20.04
		_RT	15.40	1925.27	17.06
	_FIFO	_NONE	10.33	9997.73	11.82
		_DESKTOP	9.00	9992.13	16.62
		_RT	29.13	60.47	34.89
ping -f	_OTHER	_NONE	9.93	3196.20	53.59
		_DESKTOP	7.53	4960.20	73.02
		_RT	14.07	3459.00	56.23
	_FIFO	_NONE	10.80	3052.27	50.30
		_DESKTOP	8.93	3901.60	64.17
		_RT	29.07	68.40	41.28

# PREEMPT\_RTの最新動向

- メインライン化の状況
  - ◆ 済: 優先度継承つきロック
  - ◆ 済: Sleepableスピンロック
  - ◆ 未: プロセスコンテキストによる割り込み処理
- ベンチマーク・評価
  - ◆ cyclictest by Thomas Gleixner @ Linutronix
  - ◆ IBM Test Cases (rt-test) by Darren Hart @ IBM
  - ◆ 'Realtime Testing Best Practices' at elinux-wiki, summarized by CELF Realtime WG
- SMP対応
  - ◆ RTタスクのCPU間ロードバランシング

# おわりに：背景再び…

LinuxはリアルタイムOSではない=組み込みに不向き??

システム全体のタスクプライオリティ設計をきちんとやったのに、思うようにタスクが動かないなあ。

RTタスクを使っていると、システムがしばらくフリーズすることがある。なぜだろう…

システム規模が大きくなるにつれて、加速度的に性能が悪くなる(遅延が大きくなる)なあ…

良く聞くトラブル

# おわりに:スケジューラを理解すれば...

リアルタイム要求に応じた適切な設計が可能に！！

RTタスクは、非RTタスクよりも常に優先されるので、占有時間を短くしないと。

処理時間が長くなりすぎて、CPU型と判断されてしまったために、なかなかディスパッチされないんだな。

今回のシステムは、タスク数が多くなりそうなので、2.6カーネルを使うのがいいな。

良く聞くトラブル

Thanks for your kind attention.