リアルタイム処理

ハードリアルタイム処理

- 所定の期限内に処理を完了しなければいけない
- 事前に処理時間を予測してスケジューリング リアルタイムOSの例: VxWorks, pSOS, QNX, ITRON他

ソフトリアルタイム処理

- 所定の期限内に処理をするように努力する
- 時間制約に失敗した場合は例外処理を行う

QoS (Quality of Service)処理

サービス(計算、通信、音声、画質)の品質を保証する

Ichiro Satoh

スレッド

プロセス中の処理の流れ

- 一つのプロセスに複数のスレッドが存在することができる
- スレッドが一つしかないとき従来のプロセスと一致する
- プログラム中の変数などは共有する

軽量プロセス(LWP: Light Weight Process)と呼ぶことがある

c.f. 従来のプロセスの切り替え(コンテキストスイッチ)ではタイムスライの 6%の時間を消費 重量プロセス





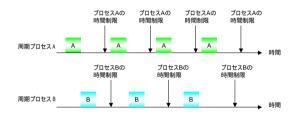
シングルスレッドプロセス (従来のプロセス) マルチスレッドプロセス

Ichiro Satoh

リアルタイムスケジューリング

周期タスク(プロセス)のリアルタイムスケジューリング

一定間隔の制限時間内に処理を完了



リアルタイム処理の必要なシステム(センサーの監視、機械の制御など)では 所定のタスクを周期的に実行することが多い

Ichiro Satoh

- スレッドのプログラム例

疑似プログラム:

プログラム中の一つ以上の部分が同時に処理される

```
program {
    thread A {
        for (int i = 0 ; i < 100 ; i++ ) {
            printf("Thread A: %d\for", i);
        }
        thread B {
        for (int j = 0 ; j < 100 ; j++ ) {
                printf("Thread B: %d\for", j);
        }
}</pre>
```

実行例1 (スケジューリングにより相違) Thread A: 0 Thread B: 0 Thread A: 1 Thread B: 1

同時実行

Ichiro Satoh

スレッドの効用

例:表計算ソフトウェア ユーザインタフェースの利便性向上

従来プロセス:

- 計算処理中はユーザとの対話処理は不可能
- 逆に対話処理中は表計算処理が不可能



マルチスレッドプロセス:

- 計算処理と対話処理を別のスレッド実行(同時に実行可能)
- 同時に複数の処理が可能



Ichiro Satoh

スレッドのスケジューリング OSによりスレッドの実現方法は相違 ユーザスケジューラ ユーザスケジューラ カーネルスケジューラ カーネルスケジューラ カーネルスケジューラ カーネルレベル カーネルレベル カーネルレベル プロセッサ プロセッサ プロセッサ LIMITA Windows NT Solaris POSIX Threads Windows 2000 Ichiro Satoh

>スレッドの種別

ユーザレベルスレッド

- ユーザレベルのライブラリにより実現されるスレッド
- スケジューリング方法はユーザにより定義可能
- OSからは複数ユーザスレッドは一つのプロセスとして制御される

カーネルレベルスレッド

- OSにより高速にスケジューリングされるスレッド
- スケジューリング方法はOSにより定義(ユーザによる変更は不可能)
- 各スレッドごとにOSに制御される

Ichiro Satoh

スレッド間共有変数

同じプロセス内のスレッドは変数を共有可能

実行順序例1 (スケジューリングにより相違) int y = xi y = y + 1; x = y; int z = x; z = z + 1; x = z;

実行順序例2 (スケジューリングにより相違) int y = x; int z = x; y = y + 1; x = y; z = z + 1; x = z;

Ichiro Satoh