

# EMSBench: Benchmark und Testumgebung für reaktive Systeme

Florian Kluge, Theo Ungerer

Institut für Informatik  
Universität Augsburg

Echtzeit 2015  
12. November 2015

# Echtzeit-Benchmarks

- Test, Evaluierung & Vergleich von
  - Komponenten/Mechanismen
  - Systemen
  - Werkzeugen
  
- Beispiele:
  - Mälardalen-Suite: WCET-Analyse
  - PARSEC: Parallele Programme
  
- Typische Eigenschaften:
  - geringe Komplexität
  - kein reaktives Verhalten

→ kein umfassender Test einer Systemarchitektur möglich

# Gewünschte Eigenschaften für Systembenchmark

- Komplexität
  - Zusammenspiel mehrerer Programmmodule
- Reaktivität
  - Interaktion mit Umgebung
- Parallelität
  - Einsatz in Mehrkernprozessoren

→ Nutze Software aus realem Anwendungsfall

→ Ermöglichte realitätsnahe Ausführung

→ EMSBench als Benchmark und Testumgebung

# Überblick

Motivation

FreeEMS & EMSBench.ems

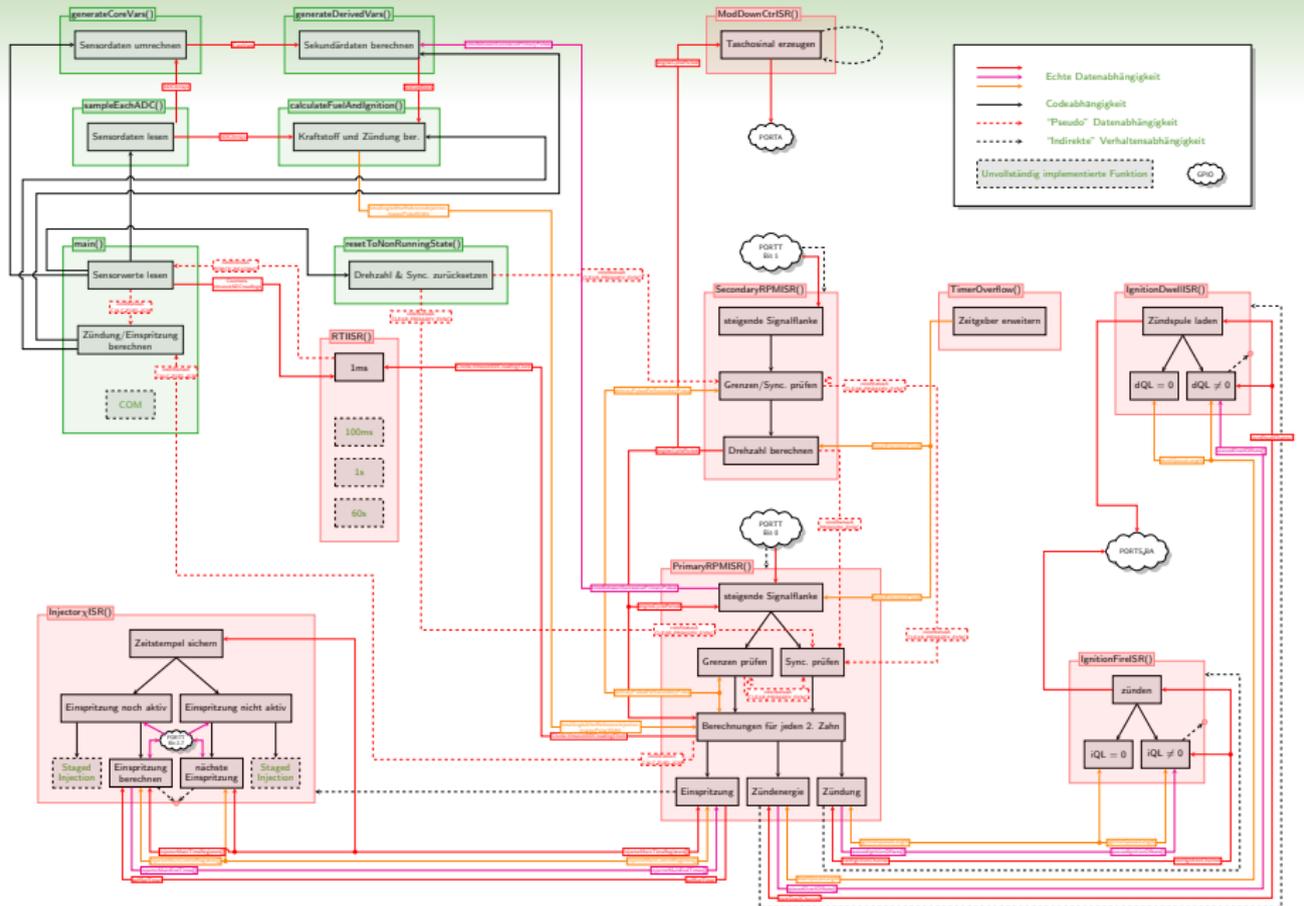
Trace-Erzeugung

Einsatz

Zusammenfassung & Ausblick

# FreeEMS

- Open Source Engine Management System
- 16-Bit Freescale  $\mu$ C
- erfolgreich getestet auf über 20 Verbrennungsmotoren
  
- Basis für diese Arbeit: Version 0.1.1
  
- Eigenschaften:
  - Umfangreicher ereignisgesteuerter Code (ISRs)
  - `main()`-Schleife für niedrigpriorie Aufgaben



# FreeEMS

## Wichtige Funktionen & Hardware-Abhängigkeiten

- 2 Input-Capture-Kanäle für Kurbel-/Nockenwellensensor:
  - PrimaryRPMISR: Stellen von Einspritz- und Zündzeitpunkten.
  - SecondaryRPMISR: Sicherstellung der Synchronität zwischen EMS und Motor
- $\leq 6$  Output-Compare-Kanäle:
  - InjectorXISRs
  - Einstellen von Einspritz-Ende bzw. nächstem Einspritzvorgang
- Steuerung der Zündung über 2 Interval Timer:
  - IgnitionDwellISR: Laden der Zündspule
  - IgnitionFireISR: Entladen der Zündspule
- Periodische Aufgaben: RTIISR (1 ms, 10 ms, 100 ms, ...)
- main-Schleife: Lesen von ADCs, Neuberechnung der Einspritz- und Zündzeiten.

# Anpassungen in EMSBench.ems

- Abstraktion von Sensordaten
  - Sensor-Adressen zeigen auf regulären Speicher
  - Sinnvolle Initialisierung
- Beibehaltung von Kurbel-/Nockenwellensensor
  - Zentral für Ablaufverhalten!
- Abstraktionsschicht (HAL)
  - Portierbarkeit auf beliebige (eingebettete) Plattformen
  - Aktuell: STM32F4-Discovery (ARM Cortex-M4), eigenes FPGA- $\mu$ C-Design (Altera Nios-2)

# Trace-Erzeugung

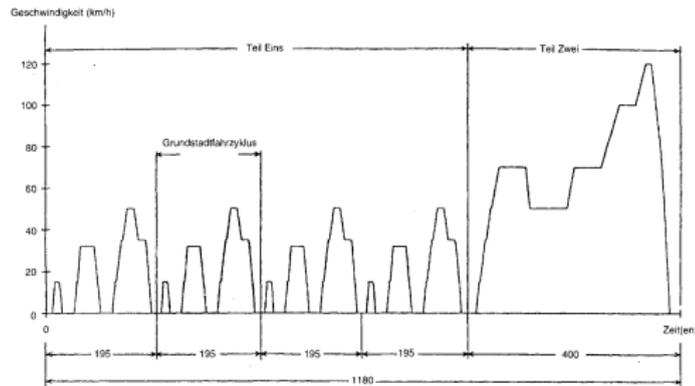
- Ziel: realitätsnahe Ausführung von EMSBench.ems
  - z.B. für Performance-Evaluierung unter vergleichbaren Bedingungen

→ Eingabe-Traces für Kurbel-/Nockenwellensensor-Eingänge!

- basierend auf Fahrzyklen
  
- Benötigte Tools:
  - EMSBench.tgpp: Umwandlung Fahrzyklus → Kurbel-/Nockenwellenzyklus
  - EMSBench.tg: Emulation des Kurbel-/Nockenwellenverhaltens

# Fahrzyklus

- z.B. „Neuer europäischer Fahrzyklus“ (NEFZ)
- Abfolge von Betriebszuständen
- Aufbau Betriebszustand:
  - Anfangs- und Endgeschwindigkeit
  - Beschleunigung
  - Dauer
  - verwendeter Gang bzw. Gangwechsel



Quelle: Richtlinie des Rates vom 20. März 1970 zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten über Maßnahmen gegen die Verunreinigung der Luft durch Emissionen von Kraftfahrzeugen. Fassung vom 01.01.2007.

- Eingabe:
  - Fahrzyklus
  - Fahrzeugdaten (Bereifung, Getriebe, Leerlaufdrehzahl)
  
- Ausgabe:
  - Kurbel-/Nockenwellenzyklus (Phasen)
  - Phase: Dauer  $\Delta t$ , Beschleunigung  $\alpha$
  
- Ausführung auf PC

# EMSBench.tgpp

## Abbildung der Zykluselemente

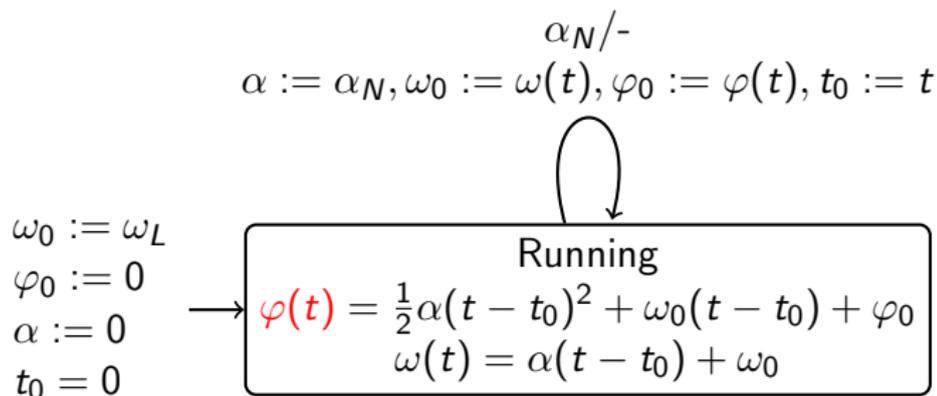
- Direkte Abbildung Betriebszustand → Phase nur bei konstanter Beschleunigung mit festem Gang

- Betriebszustände mit mehreren Phasen:
  - Anfahren aus Stillstand
  - Gangwechsel
  - Verzögerung bei geöffneter Kupplung

→ Angleichung an/von Leerlauf nötig

# EMSBench.tg

## Verhalten der Kurbel-/Nockenwelle



### Eingabe:

$$\alpha_N \in \mathbb{R} \cup \{\text{absent}\}$$

### Ausgabe:

$$\omega(t) \in \mathbb{R}$$
$$\varphi(t) \in \mathbb{R}^+$$

### Variablen:

$$\alpha \in \mathbb{R}$$
$$\omega_0, \varphi_0, t_0 \in \mathbb{R}^+$$

# EMSBench.tg

## Verhalten des Kurbel-/Nockenwellensensors

$$\varphi(t) \bmod \frac{1}{n_P} = 0 / O_P$$



$$\varphi(t) \bmod \frac{1}{n_S} = 0 / O_S$$

### Eingabe:

$$\varphi(t) \in \mathbb{R}^+$$

### Ausgabe:

$$O_P \in \{\text{absent}, \text{present}\}$$

$$O_S \in \{\text{absent}, \text{present}\}$$

### Parameter:

$n_P, n_S$ : Anzahl Primär-/Sekundärzähne des Kurbel-/Nockenwellensensors

- Auf eingebetteter Plattform
- Benötigt 2 Output-Compare-Kanäle
- Hardware-Abstraktionsschicht für Portierbarkeit
- Aktuell: STM32F4-Discovery (ARM Cortex-M4), eigenes FPGA- $\mu$ C-Design (Altera Nios-2)

# Einsatzmöglichkeiten

- WCET-Analyse
  - Einfluss von Unterbrechungen
  - Cache-Analyse
  
- Schedulability-Analyse
  - Eignung einer Plattform (Hardware + OS)
  
- Beispiel-/Testprogramm
  - Test und Evaluierung von z.B. Betriebssystemmechanismen

# Zusammenfassung

- Klassische Benchmark-Suiten für umfassende System-Evaluierung nur eingeschränkt geeignet!
- EMSBench:
  - Testbett und Benchmark
  - Benchmark EMSBench.ems basiert auf FreeEMS Motorsteuerung
  - Eingabe-Trace-Erzeugung mit EMSBench.tgpp und EMSBench.tg
- Eigenschaften:
  - Komplexität: Interagierende nebenläufige Module
  - Reaktivität: Unterbrechungsgetriebener Code
- Download: <https://github.com/unia-sik/emsbench>

- Parallelisierung:
  - Geringes Potential in FreeEMS/EMSBench.ems selbst
  - Ergänze ISRs um künstlichen parallelen Code  
z.B. Signalverarbeitung (modelliert Behandlung von Motorklopfen)
  - Alternativ: Verteilung der ISRs auf verschiedene Kerne
  
- Einsatz als Benchmark zur WCET-Analyse: in Arbeit