



RedHawk6.0 の特徴

RHEL 6.0 をベースに、多くの公式アップデートを、あらかじめ適用しています。バージョンアップに伴い、更新された主要なパッケージは、以下の通りです。

- GCC 4.4.5 (vs. 4.1.2)
- Glibc2.12 (vs. 2.5)
- Firefox 3.6 (vs. 3.0)
- OpenOffice3.2 (vs. 2.3)
- Gnome 2.28 (vs. 2.16)
- KDE 4.3 (vs. 3.5)
- XorgServer 1.7.7 (vs. 1.1.1)
- Emacs23.1.1 (vs. 21.4.1)
- Vim 7.2.411 (vs. 7.0.109)

RedHawk6.0 カーネルは Kernel.org 2.6.36 をベースに、リアルタイム化したものです。多くのコミュニティによって拡張された Linux 2.6.36 カーネルには、以下の機能が提供されています

- 新しいパフォーマンスイベント (ブランチ追跡)
- マルチコアに最適化された TCP/IP スタック (スループット向上)
- 多数の仮想化拡張
 - カーネル同一ページのマーキング (ksmd)
 - インタラプト・インジェクション (irqfd)
 - 理論速度と同等なネットワーク (VhostNet)

それに加えて、RedHawk6.0 には、若干のコミュニティリアルタイム OS パッチと、多くのコンカレントリアルタイム OS パッチが含まれ、以下のリアルタイム新機能が提供されています。

- mlockall_pid0
- RAM ディスクシールドリング
- NUMA シールドリング
- 新しいスケジューリングポリシー
- NUMA CPU トポロジーを見る新しい run コマンドオプション





RedHawk6.0 のインストール手順

- RHEL6.0 インストール
 - 新しい単純化された、そしてより速いインストール。
 - 自動的にディスク (LVM) を分割させることができます。
 - 自動的にスワッピングスペースを設定させることができます。
 - 手作業で「すべてのパッケージを選択する」必要はありません
 - “ソフトウェア開発ワークステーション”を選んでください
 - 手作業でネットワーク をイネーブルにしなくてはなりません
 - SELinux , Firewall をディセーブルにする必要は、ありません。
 - RedHawk インストレーション時に、ディセーブルになります。
- RHEL 6.0 アップデート
- RedHawk 6.0 インストール
 - RHEL によって設定されたデフォルトファイアウォールを停止させます。
 - RHEL によって設定された SELinux を停止させます。
 - すべてのコンカレント RedHawk パッケージをインストールします。
 - 自動的にグラフィックスハードウェアを検出します。
 - NVIDIA と ATI の専用のグラフィックスドライバーは、同時にインストールすることは出来ません。
 - ネットワーク最新情報ユーティリティ (NUU) をインストールします。
 - 新しいオプションプロダクト: PCIe から VME へのブリッジ
- RedHawk 6.0 アップデート (オプション)
- オプションプロダクトインストール (オプション)



RedHawk6.0 の変更点

- カーネル (スレッド) モジュールが増えました。
 - 5.4 → 178 カーネルモジュール。
 - 6.0 → 1857 カーネルモジュール。
- NUMA library 変更 (v2 vs. v1)
 - numa_bind(nodemask_t* nodemask)
 - numa_bind(structbitmask* nodemask)
 - -DNUMA_VERSION1_COMPATIBILITY
- ksoftirqd デフォルト優先度の変更 (98 vs. 95)
 - CONFIG_SOFTIRQ_PRI (または 起動後)
- ワークキューデーモンのデフォルト優先度の変更 (SCHED_RR/5 vs. SCHED_OTHER).
 - CONFIG_WORK_PRI

RedHawk 6.0 の新しい機能

- Real-time に最適化されたグラフィクス専用デバイスドライバ
 - NVIDIA グラフィクスドライバ 270.41 (vs. 190.42)
 - ATI グラフィクスドライバ 8.773 (ファーストリリース)
 - xorg.conf ファイルは自動的に生成されるようになりました。
- GPU コンピューティング・エンジン
 - CUDA 4.0 (vs. 3.0)は、標準提供
 - ◇ CUDA 4.0 は、64-bit 版のみサポートされます。
 - ATI Stream は、ご要求に応じて提供されます。(RIQ)
- RedHawk に特有な機能
 - **mlockall_pid()**
 - ◇ 別のプロセスをメモリ常駐することができます。
 - ◇ ソースコードなしでリアルタイムの応答を改善することができます。
 - ◇ 概要

```
#include <mlockall_pid>

int mlockall_pid(intflags, pid_tpid);
int munlockall_pid(pid_tpid);
gcc[options ...] file -lccur_rt...
```
 - ◇ 例

```
mlockall_pid(MCL_CURRENT|MCL_FUTURE, p1);
```



- ページフォールト発生時に **SIGBUS** シグナルで通知させることができます。

- ◇ 概要

```
CONFIG_PROC_PID_SIGBUS_PAGEFAULTS
mlockall(MCL_CURRENT|MCL_FUTURE);
```

- ◇ 例

```
$. /simulation &
[1] 1092
$ echo 1 > /proc/1092/sigbus_pagefaults
```

- **RAM** ディスクシールドディング

- ◇ 概要

```
CONFIG_BLK_DEV_RAM_NUMA
```

- ◇ 例

```
$ echo 2 > /proc/driver/ram/ram1/nodemask ←NUMA node 1 (0x10)
$ mke2fs -jvm0 /dev/ram1 4096
$ mkdir/mnt/ramdisk
$ mount -t ext3 /dev/ram1 /mnt/ramdisk
```

- **NUMA** シールドディング

- ◇ 概要

どんなシールドコマンドの「CPULIST」でも、「n」接頭辞を使うことによって、
すべての NUMA ノードでCPUを指定することができます

- ◇ 例

```
shield -i0-2          ←CPU のデフォルト
shield -a n1,n3
shield -l c1 -p c1,c3,n2
```

- **run** コマンドの新しいスケジューリングポリシー

- ◇ 対話型でないジョブのための **SCHED_BATCH** (P0)

- ◇ 非常に低いプライオリティジョブのための **SCHED_IDLE** (P0)

- ◇ 概要

```
--policy|-s: fifo, rr, other, batch, idle
```

- ◇ 例

```
run -s idle ./statmon
run -s batch -p 1257
```



➤ 新しい **SCHED_RESET_ON_FORK** 属性 のサポート

◇ チャイルドプロセスは、リアルタイムスケジューリングポリシーを継承せず、**SCHED_OTHER** で生成されます。

◇ **run** コマンドの **-r** オプションでサポートされます。

◇ 概要

`--resetonfork | -r` 但し `--policy | -s=fifo | rr` と同時に使用する事

◇ 例

```
run -r -s fifo -P 80 ./statmon
```

```
run -r 5 ←間違った使用法 (ポリシーが指定されていない)
```

➤ NUMA CPU トポロジーを見る新しい **run** コマンドオプション

```
$ run -M n
```

Node	MemSize	MemFree	Cpus
0	2048 MB	17 MB	0x0000,00000fff
2	2048 MB	219 MB	0x0000,00fff000
4	2048 MB	295 MB	0x000f,ff000000
6	2048 MB	190 MB	0xfff0,00000000

```
$ run -M c
```

Node	MemSize	MemFree	Cpulist
0	2048 MB	17 MB	0-11
2	2048 MB	219 MB	12-23
4	2048 MB	295 MB	24-35
6	2048 MB	190 MB	36-47



RedHawk のリアルタイム機能

CPU シールドディング

コンカレント社は、ユーザーが選択した CPU 上で、割込みとシステムデーモンの引き起こす予想できない処理からシールドする方法を開発しました。

マルチコアシステムでは、任意の CPU に、リアルタイムプライオリティのタスクを割付け、他の CPU に割り込みとシステムデーモンを割付けることによって、最も良いプロセスディスパッチレイテンシを達成することができます。

この機能は、`/proc` ファイルシステムとコマンド `shield(1)` で、使うことができます。

shield

3 種類の CPU 保護属性の設定/表示を行う

<code>irqs</code>	デバイス割り込み
<code>ltmrs</code>	local タイマー割り込み(APIC)
<code>procs</code>	無関係なプロセスの割付 (キャッシュのフラッシュやコンテキストスイッチ等)

cpu

システムの CPU の状態の設定/表示を行う

論理プロセッサの使用/非使用を行う

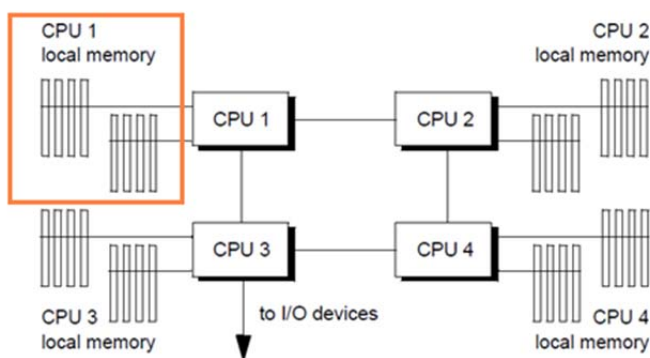
```
# shield -a3
# shield
  CPUID      all      irqs      ltmrs      procs
-----
      0       no       no        no         no
      1       no       no        no         no
      2       no       no        no         no
      3       yes      yes       yes        yes
# cpu -d2
  log id
  (phys id) state shielding
-----
  0 (0)   up    none
  1 (0)   up    none
  2 (1)   down  none
  3 (1)   up    proc irq ltmr
```



メモリシールドイング

NUMA システム上では、特定の CPU に実装されているメモリ上に、クリティカルな高いプライオリティのタスクを割付け、他のプロセスの引き起こすメモリフォルト割込みやバストラフィックからリアルタイムプロセスをシールドすることが出来ます。

この機能は、コマンド `shield(1)` と `run(1)` で、使うことが出来ます。



```
# /usr/bin/shield -m1 -a 0-3 -c
```

```
CPUID  irqs      ltmrs  procs  mem
```

```
-----  
0  yes   yes    yes    yes  
1  yes   yes    yes    yes  
2  yes   yes    yes    yes  
3  yes   yes    yes    yes  
4  no    no     no     no  
5  no    no     no     no  
6  no    no     no     no  
7  no    no     no     no  
8  no    no     no     no  
9  no    no     no     no  
10 no    no     no     no  
11 no    no     no     no  
12 no    no     no     no  
13 no    no     no     no  
14 no    no     no     no  
15 no    no     no     no
```

コンカレント日本株式会社

〒111-0052 東京都台東区柳橋2丁目19番6号 柳橋ファーストビル4階

TEL : 03-3864-5713 FAX 03-3864-0898

製品に関するお問い合わせ info@ccur.co.jp





プロセッサアフィニティ

複数プロセスがマルチコア上で実行されるリアルタイムアプリケーションでは、システム上のすべてのプロセスのCPU割付についての明示的なコントロールが必要です。

この機能は、ライブラリルーチン `mapadvise(3)` とコマンド `run(1)` で、使うことができます。

run

プロセス（あるいはグループ）に対して以下の設定/表示を行う
(すでに実行中のプロセスでも可能)

プロセス優先度

スケジューリングポリシー

タイムクオンタム

実行可能 CPU の割り当て

実行 CPU の割り当て

nice 値の表示/設定

メモリロック

```
# run -q list
-20 => 300ms
-19 => 290ms
-18 => 280ms
-17 => 270ms
-16 => 270ms
:      :
-1 => 150ms
0 => 150ms
1 => 140ms
2 => 130ms
:      :
18 => 10ms
19 => 10ms
```

```
# run -i -u0
Pid  Bias  Actual  Policy  Pri  Nice  Name
1    0xb  0x3    other   0    0    init
2    0x1  0x1    fifo    99    0    migration/0
3    0x2  0x2    fifo    99    0    migration/1
4    0x0  0x0    fifo    99    0    migration/2
5    0x8  0x0    fifo    99    0    migration/3
6    0xb  0x3    fifo    1     0    keventd
7    0xb  0x3    fifo    98    0    kbottomd
8    0x1  0x1    fifo    98    19   ksoftirqd/0
9    0x2  0x2    fifo    98    19   ksoftirqd/1
10   0x0  0x0    fifo    98    19   ksoftirqd/2
11   0x8  0x0    fifo    98    19   ksoftirqd/3
12   0xb  0x3    other   0     0    kswapd
13   0xb  0x3    other   0     0    bdflush
14   0xb  0x3    other   0     0    kupdated
15   0xb  0x3    other   0     0    jfsIO
16   0xb  0x3    other   0     0    jfsCommit
17   0xb  0x3    other   0     0    jfsSync
18   0xb  0x3    other   0     0    pagebufd

20   0x2  0x2    other   0     0    pagebuf/1
21   0x0  0x0    other   0     0    pagebuf/2
22   0x8  0x0    other   0     0    pagebuf/3
23   0xb  0x3    other   0     0    khubd
:    :    :    :    :    :    :
```




ユーザーレベルプリエンプション制御

マルチコア上で、共有されたデータを保護するために、最も効率的なメカニズムはスピンロックです。

しかし、もしアプリケーションが、スピンロックを保持している間に、プリエンプションされる可能性があるならば、スピンロックは、アプリケーションによって効率的に使うことが出来ません。効果的なままでいるために、RedHawk はアプリケーションが高速に、プリエンプションを禁止/許可することをメカニズムを提供します。

高速ブロック / ウェイクサービス

多くのリアルタイムアプリケーションは、複数の協調プロセスで構成されています。これらのアプリケーションは、プロセス間の同期化をするための効率的な手段を必要とします。

コンカレント社は、高速なブロック / ウェイクサービス `postwait(2)` と `server_block(2)` を開発しました。

RCIM サポート

RedHawk は、外部イベントに瞬時に反応する必要のあるタイムクリティカルアプリケーションのために設計された多機能カード「リアルタイム・クロック&インタラプト・モジュール (RCIM: Real-Time Clock & Interrupt Module)」をサポートします。8個のプログラム可能なタイマーと12個の入出力外部割り込みラインを利用できます。マルチシステムアプリケーションを同期させるために他のiHawkに対して割り込みソースを分配することが可能です。RCIMには、複数のシステム全体に同じ時間を提供する高分解能同期クロックが含まれています。RCIM上のタイムスタンプは、RedHawkが高分解能NTPを同期させるために供給することが可能です。RCIMオプションには、外部からの入力無しに正確な時間を保持できるGPS標準時間と高安定性水晶発振器が一体となり、同期させるためのGPSモジュールが含まれます。



コンカレント日本株式会社
〒111-0052 東京都台東区柳橋2丁目19番6号 柳橋ファーストビル4階
TEL : 03-3864-5713 FAX 03-3864-0898
製品に関するお問い合わせ info@ccur.co.jp



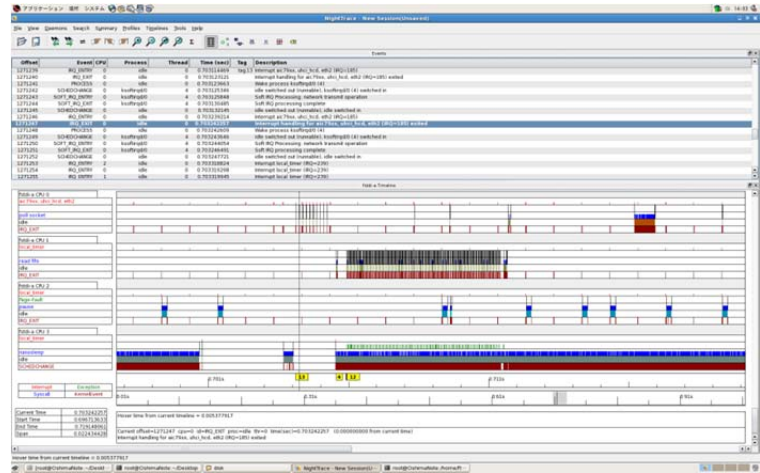


カーネルトレースファシリティ

RedHawk には、カーネルトレースを行う機能が標準で組み込まれています。

カーネルトレース機能は、カーネルを通過する際、トレースポイントデータをメモリバッファに更新し、その情報を NightTrace ツールが読み出します。

このツールはリアルタイムに動作し、ユーザプログラムに変更を行う必要はありません。



ptrace 拡張

Linux 上の ptrace のデバッグインタフェースは NightView デバッガの性能をサポートするために拡張されました。

- デバッガプロセスによって現在停止状態にあるプロセスがメモリを read/write 出来ない機能
- デバッガによってデバッグされているプロセスのシグナルの下位グループだけを追跡する機能
- デバッガによってデバッグされているプロセスが効率的に実行を再開する機能
- デバッガプロセスが生成するすべてのチャイルドプロセスを自動的にデバッガで制御する機能

カーネルプリエンブション

高いプライオリティプロセスがカーネルの中に現在実行しているより低いプライオリティプロセスをプリエンブションする機能が提供されています。

スタンダード Linux では、プリエンブションが行われなため、より長いワーストケースプロセスディスパッチレイテンシを発生させます。

リアルタイムスケジューラ

いくつのプロセスがシステムでアクティブであっても、リアルタイムスケジューラは一定時間のコンテキストスイッチ時間を提供します。



ローレイテンシィ拡張

カーネルによって使用されている共有データ構造を守るために、カーネルはスピロックとセマフォで、これらの共有データ構造にアクセスするコードパスを保護します。

スピロックでロックすることはプリエンブションと割り込みを行うために必要です。

スピロックが保持される間は保護されたコードパスは、実行不能でなくてはなりません。ワーストケースレイテンシィのプリエンブションの低減の研究が行われ、ローレイテンシィ拡張は、もっと良い割り込み応答時間を提供するためにシナリオからアルゴリズムで識別されるワーストケースのプリエンブションを修正します。

プライオリティインヘリタンス

Sleeping-Wait を排他制御メカニズムとして使用したセマフォはプライオリティ逆転の問題を発生させました。

クリティカルセクションを実行している低いプライオリティのプロセスが、高い優先順位プロセスの実行を妨げるとき、プライオリティ逆転が発生します。

プライオリティインヘリタンスは、クリティカルセクションを実行している低いプライオリティのプロセスに、一時的に高優先度待機プロセスの優先度を与えることで回避され、クリティカルセクションを去るまで、クリティカルセクションで実行しているプロセスが実行を続けるために十分なプライオリティを持っていることを保証します。

高解像度プロセスアカウントイング

標準的な Linux カーネルでは、システムは非常に粗い粒度のメカニズムを使ってプロセスの CPU 実行時間を報告します。これは特定のプロセスに加算された CPU 時間の量が非常に不正確であり得ることを意味します。高精細プロセスのアカウントファシリティは、アプリケーションの最良のパフォーマンスモニタリングを行うことができ、非常に正確な CPU 実行時間アカウントメカニズムを提供します。このファシリティは、コンカレント社によって供給されるデバッグカーネルとトレースカーネルで監視する標準的な Linux CPU アカウントによって使われます。

ケイパビリティサポート

Pluggable Authentication Module (PAM) はユーザーに特権を割り当てて、そして認証プログラムを再コンパイルすることを必要としないで認証ポリシーを設定するためのメカニズムを提供します。

このスキームの下で、非 root のユーザーが特権を必要とするアプリケーションを走らせるように設定されることができ、ただし root は常に特権を許されます。



例えば、ページをメモリにロックする機能は個別のユーザーあるいはグループに割り当てられることができる1つの前もって定められたプリビレッジによって提供されます。

特権はコンフィギュレーション・ファイルで定義された **role** を通して与えられます。

カーネルデバッグ

オープンソースカーネルデバッグ **kdb** は **RedHawk Linux** のデバッグカーネルでサポートされています。

カーネルコアダンプ / クラッシュ分析

kexec と **kdump** オープンソースのパッチは、別のカーネルにロードして、そしてクラッシュダンプを取り込むことができます。

そしてクラッシュユーティリティーがダンプを分析するために提供されています。

ユーザーレベルスピロック

RedHawk Linux のビジィ待ちの排他制御ツールは、低いオーバーヘッドのビジィ待ちの排他制御変数（スピロック）とスピロックを初期化して、ロックして、アンロックして、そして問い合わせることを可能にするマクロのセットです。

ユーザーレベルスピロックは、ユーザーレベルプリエンプション制御で使われなくてはなりません。

Hyper-threading

ハイパースレッディングは、インテルペンティアム **Xeon** プロセッサの機能です。それは一つの物理的なプロセッサが2つの論理的なプロセッサとしてオペレーティング・システムに認識されます。

結果的に、それぞれのチップはデュアルCPUの **SMP** であるように、2つのプログラムが、それぞれのCPUチップの中で同時に走ります。

RedHawk Linux は、ハイパースレッディングへのサポートを含んでいます。

XFS ジャーナリング・ファイルシステム

SGI からの **XFS** ジャーナリング・ファイルシステムが **RedHawk Linux** に実装されています。ジャーナリング・ファイルシステムはジャーナル（ログ）をトランザクション記録のために使います。システムクラッシュの場合、バックグラウンドプロセスはリブート時にジャーナルからファイルシステムまで更新をコピーして終わります。

これは劇的に、回復時間を減らして、ファイルシステムチェックの複雑さをカットします。

コンカレント日本株式会社

〒111-0052 東京都台東区柳橋2丁目19番6号 柳橋ファーストビル4階

TEL : 03-3864-5713 FAX 03-3864-0898

製品に関するお問い合わせ info@ccur.co.jp





POSIX リアルタイム拡張

RedHawk Linux は、ISO/IEC 9945-1 で定義された、POSIX リアルタイム拡張インタフェースの大部分をサポートします。

- ・ ユーザ優先度制御
- ・ プロセスメモリロック
- ・ メモリマップファイル
- ・ 共有メモリ
- ・ メッセージキュー
- ・ カウンティングセマフォ
- ・ リアルタイムシグナル
- ・ 非同期入出力(asynchronous I/O)
- ・ 同期入出力(synchronized I/O)
- ・ 高解像度タイマー

詳細は、RedHawk User Guide をご覧下さい。

RedHawk 6.0 プロダクト

RedHawk6.0 には、32 ビット版と 64 ビット版があり、以下のプロダクトが御座います。詳細は、コンカレント日本株式会社まで、お問い合わせ下さい。

Product	RHEL6	RedHawk6	NightStar	Architect	Computer	RCIM
iHawk	○	○	Option	×	○	○
RedHawk Server	○	○	○	○	×	×
RedHawk Embedded	○	○	○	○	×	×