

## 平成 22 年度 情報工学コース卒業研究報告要旨

高田 研究室	氏 名	太 田 貴 也
卒業研究題目	組込み向け高信頼デュアル OS モニタのマルチコアアーキテクチャへの適用	
<p>近年，単一ハードウェア上でリアルタイム OS と汎用 OS を同時に実行する組込みシステムが見られるようになった．これには，多機能な汎用 OS の恩恵を受けつつ，従来から利用されてきたリアルタイム OS がもつ信頼性やリアルタイム性といった性質を合わせ持ったシステム構築を行いたいという要求が根底にある．複数の OS を同時に実行する技術として，ハイブリッド OS 方式や仮想マシン方式がある．しかし，ハイブリッド OS 方式ではリアルタイム OS を汎用 OS から保護することができず，仮想マシン方式では実行時間オーバーヘッドが大きいためリアルタイム性の保証が難しい．こうした問題を解決するために，セキュリティ支援ハードウェアを利用し，リアルタイム OS を保護しつつ，システム全体のリアルタイム性を保証する方式が提案された．この方式では SafeG と呼ばれる小さなソフトウェアモジュールによって，シングルコア上で 2 つの OS が切り替えられる．</p> <p>また組込みシステムでは，マルチコアアーキテクチャの導入が進んでいる．マルチコアアーキテクチャ上で複数の OS を同時実行するために，従来からとられてきた方法として，各コアで個別の OS を実行する方式がある．しかし，この方式では OS 間で同一コアを共有できず，マルチコアアーキテクチャを用いた負荷分散による性能向上を見込めない．また OS 間で使用するリソースが保護できず，ある OS から他 OS の使用するハードウェアやメモリ領域に対するアクセスを防ぐことができない．これに対して SafeG を用いた方式では，OS 間の保護が可能であり，構築したシステムで組込みシステムに不可欠なリアルタイム性を保証できる．</p> <p>そこで本研究では SafeG をマルチコアアーキテクチャ用に拡張し，組込みシステムに適したデュアル OS 環境を提案，実装した．SafeG をマルチコアアーキテクチャに適用するにあたり，コアごとに異なる SafeG を用意する方法と，単一の SafeG イメージを複数コアから共有する方法が考えられた．前者はコア数に比例した SafeG のためのメモリ領域が必要であり，OS に対しても多くの改変が必要である．後者は SafeG が各コアごとに異なる処理をするための改変が必要で，そのための実行時間オーバーヘッドおよびメモリ領域増加の可能性もある．本研究では，システム全体への改変が少ない後者の方法を選択した．これを実現するための SafeG への拡張として，OS 切り替えに必要なレジスタ情報の退避領域をコア数分追加した．また，SafeG の起動処理，割込みハンドリングおよび OS 切り替えの実行パスに，ロードすべき退避領域を判定する変更を加えた．この SafeG を用いたマルチコアアーキテクチャ上のデュアル OS 環境の実現にあたり，OS の配置や，OS のスケジューリングを考慮し 3 種類の実装方式を提案した．提案した実装方式について比較および検討を行った上で優れた 1 つの実装方式を選択し，実装を行った．</p> <p>評価実験として，マルチコアアーキテクチャ向けの OS である FMP カーネルを，2 つ同時に実行した．まず SafeG のプログラムサイズおよび実行時間オーバーヘッドを計測した．この結果，SafeG をマルチコアアーキテクチャに適用することで生じる，実行時間オーバーヘッドの増加は約 <math>0.2\mu s</math> に，データ領域の増加は約 1KB に抑えられたことを確認できた．また，同時実行される FMP カーネルのスピンロック取得時間および，プロセッサ間割込みを使用した API の実行時間を計測し，SafeG をマルチコアアーキテクチャに適用するにあたって，より効率的なシステムを構築するために解決すべき課題を提示した．</p>		