

Kurs OMSI ***im WiSe 2010/11***

Objektorientierte Simulation ***mit ODEMx***

Prof. Dr. Joachim Fischer
Dr. Klaus Ahrens
Dipl.-Inf. Ingmar Eveslage

fischer|ahrens|eveslage@informatik.hu-berlin.de

Zwischenfazit: **Master-Slave-Synchronisation**

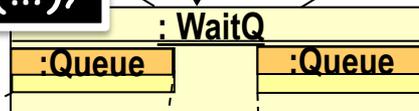
...
als Master

...
als Slave

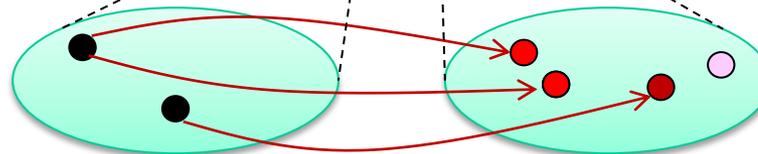
```
Process* ret= sync->coopt(...);
```

```
int ret= sync->wait();
```

sync



beladene Tanker



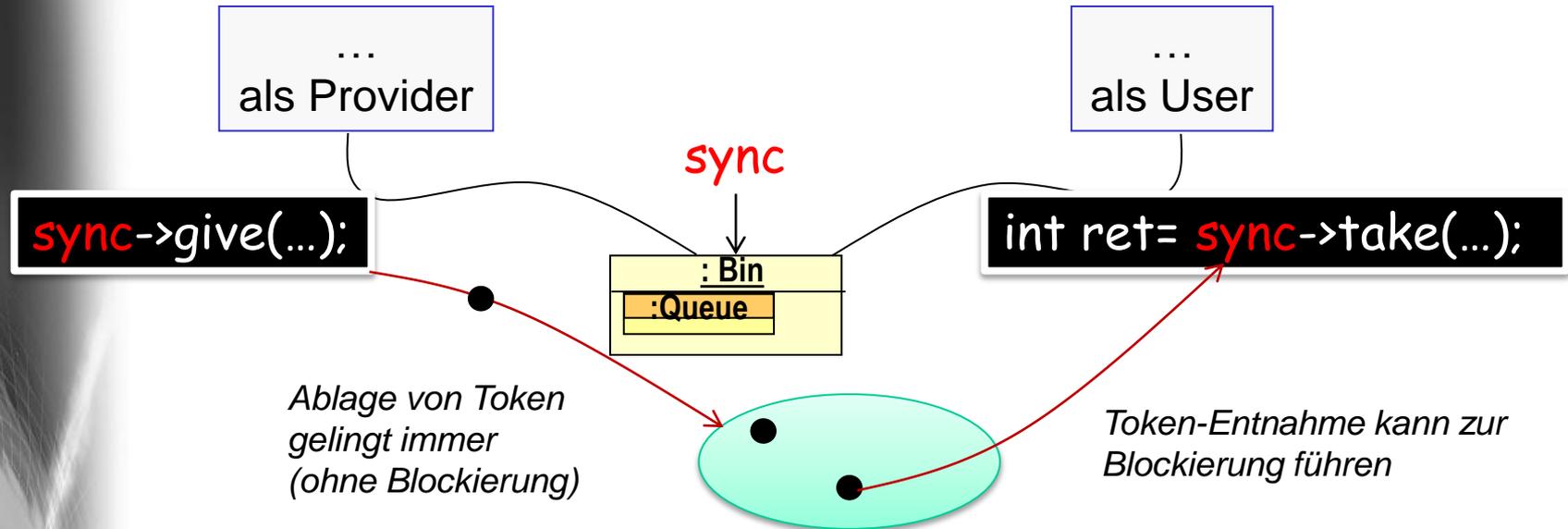
befüllbare Tankbehälter

1. Selektion-Funktion kann je Master(typ) verschieden sein, sie ist in der jeweiligen Prozessableitung zu definieren
2. Eine Prozessableitung kann mit mehreren Funktionen des Selektion-Typs ausgestattet sein, bei jedem Coopt-Ruf kann eine andere Selektion vorgenommen werden

- Der Wartevorgang eines Masters auf geeignete Slaves kann unterbrochen werden (coopt gibt Null-Zeiger zurück)
- Der Wartevorgang eines Slaves kann unterbrochen werden (wait gibt int-Null zurück)

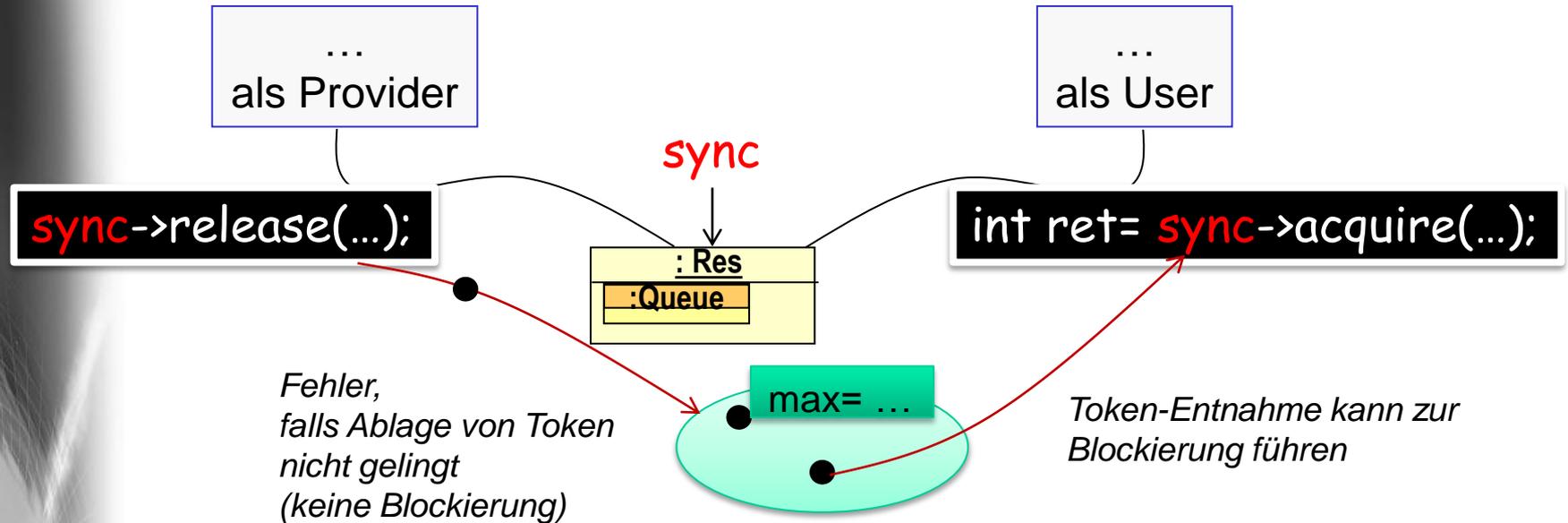
• Typ der Funktion **xxx**: SELECTION bool **xxx** (Process *p)

Zwischenfazit: **Bin**-Synchronisation



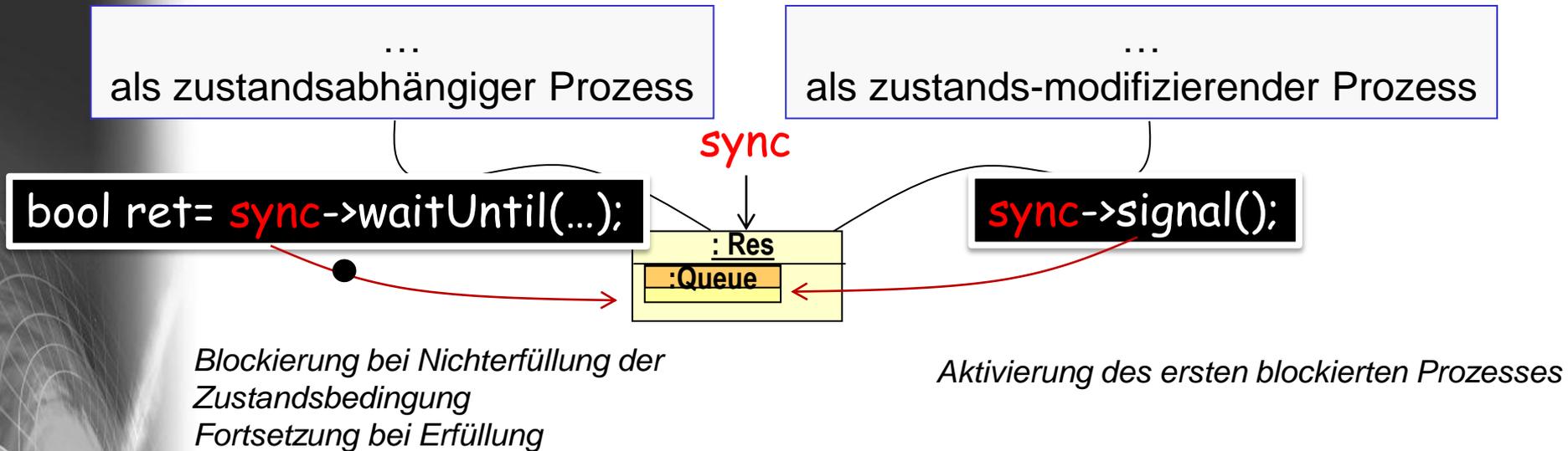
- Der Wartevorgang eines User-Process auf die Verfügbarkeit einer geforderten Anzahl von Token kann unterbrochen werden (take gibt int-Null zurück)

Zwischenfazit: **Res**-Synchronisation



- Der Wartevorgang eines User-Process auf die Verfügbarkeit einer geforderten Anzahl von Token kann unterbrochen werden (acquire gibt int-Null zurück)

Zwischenfazit: **CondQ**-Synchronisation

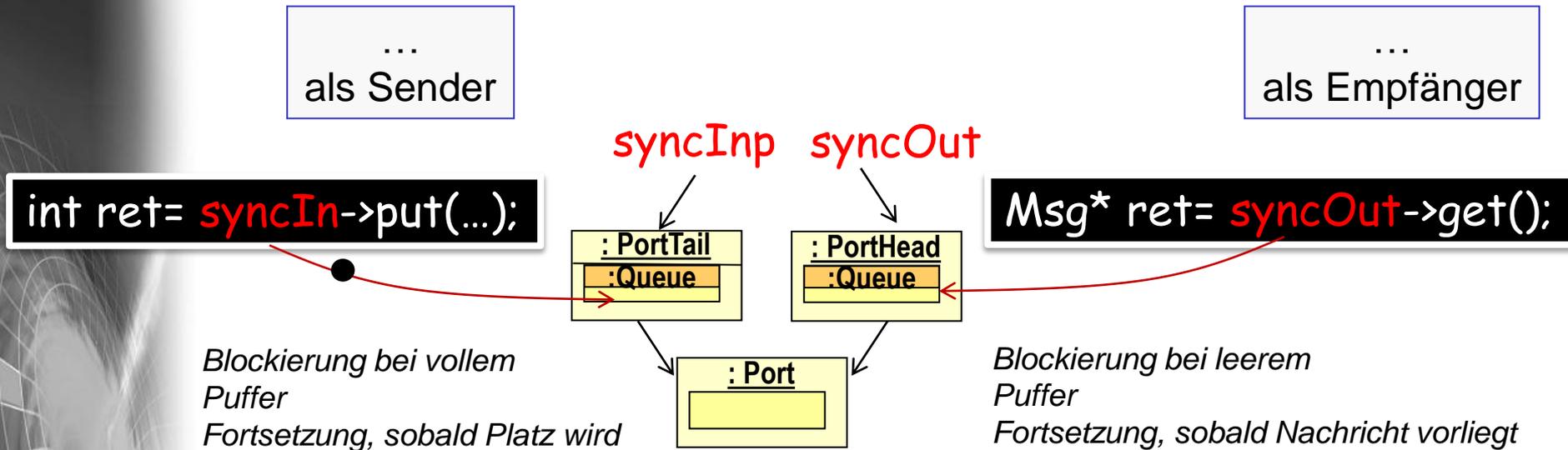


- Der Wartevorgang eines zustandsabhängigen Prozesses kann abgebrochen werden, ohne dass die Zustandsbedingung erfüllt ist (waitUntil gibt int-Null zurück)

- Typ der Funktion: CONDITION `bool xxx ()`

Zwischenfazit: **Port-Synchronisation**

- Modus: Blockierung -



- Der Wartevorgang eines Sender-Prozesses kann abgebrochen werden, ohne dass Puffer freigeworden ist (put gibt int-Null zurück)
- Der Wartevorgang eines Empfänger-Prozesses kann abgebrochen werden, ohne dass Puffer gefüllt wird (put gibt Null-Zeiger zurück)

Zwischenfazit: **Port-Synchronisation**

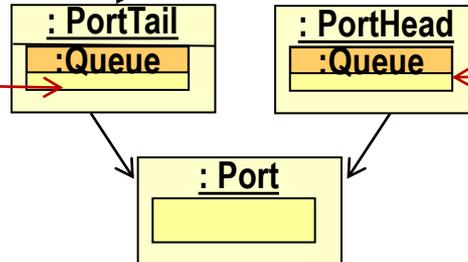
- Modus: Fehler -

...
als Sender

...
als Empfänger

```
int ret= syncIn->put(...);
```

syncIn syncOut



```
Msg* ret= syncOut->get();
```

*Fehler bei vollem
Puffer
Abbruch der Simulation*

*Fehler bei leerem
Puffer
Abbruch der Simulation*

- Es treten weder beim Sender noch beim Empfänger Blockierungen/Verzögerungen ein

Zwischenfazit: **Port-Synchronisation**

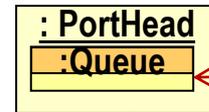
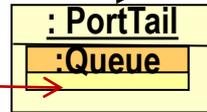
- Modus: *Leeranweisung*-

...
als Sender

...
als Empfänger

```
int ret= syncIn->put(...);
```

syncIn syncOut



```
Msg* ret= syncOut->get();
```

„Leeranweisung“ bei vollem
Puffer
Fortsetzung nach put()



„Leeranweisung“ bei leerem
Puffer
Fortsetzung nach get()

- Es treten weder beim Sender noch beim Empfänger Blockierungen/Verzögerungen ein

Zwischenfazit: **Wait-For-Memo-Synchronisation**

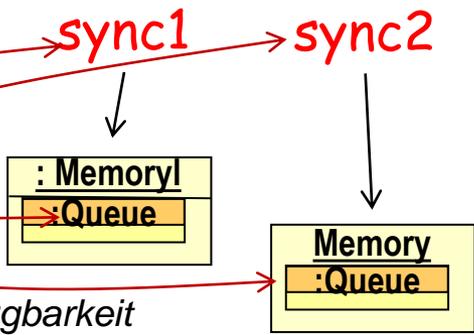
```

m= wait (ph,pt, t);
switch (m->getMemoType()) {
case PORTTAIL: ...
case PORTHEAD: ...
case TIMER:...
case COND:...
default: ...
}
    
```

...
als Wartender
auf Verfügbarkeit
verschiedener Objekte

...
als
Memory-Objekt-Manipulator

```
Memory *ret= wait(...);
```



```
sync1->get();
```

```
sync2->put();
```

sync3 Timer

```
sync4->signal()
```

Blockierung bei Nichtverfügbarkeit
aller Memo-Objekte
Fortsetzung, sobald ein Objekt verfügbar wird

- Der Wartevorgang eines wartenden Prozesses kann abgebrochen werden, ohne dass ein Memo-Objekt verfügbar geworden ist (wait gibt Null-Zeiger zurück)

ODEMx- Funktionstypen

```
typedef bool (Process::* Condition)()
```

```
typedef bool (Process::* Selection)(Process *partner)
```

```
typedef double (Process::* Weight)(Process *partner)
```

- a) sind vom Anwender (als Memberfunktion
benötigter Process-Ableitung zu implementieren)

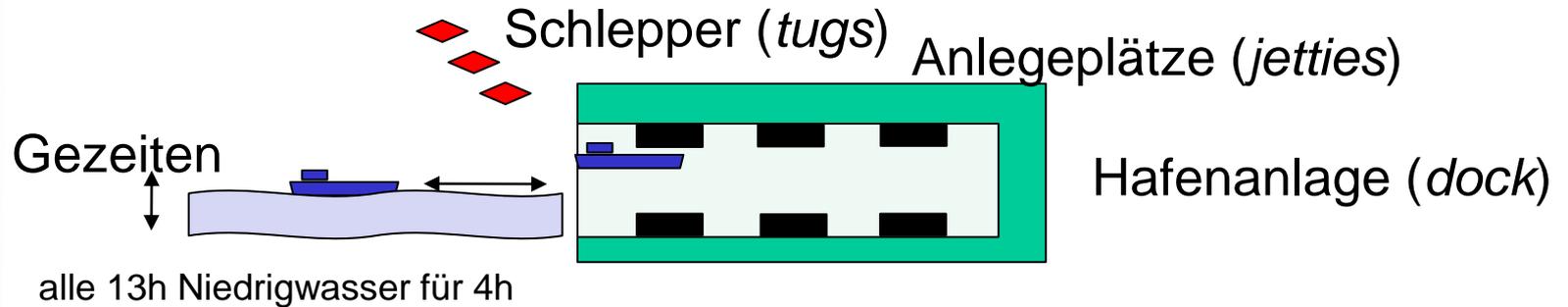
- b) sind im Bedarfsfall bei Aufruf von
 - `wait`
 - `coopt`
 - `avail`zu übergeben

- c) werden dann von `wait`, `coopt` bzw. `avail` zur Laufzeit auf Process-Instanzen angewendet, um aus einer Processinstanzmenge genau eine Instanz auszuwählen

7. ODEMX-Modul Synchronisation: WaitQ, CondQ

- Konzept **WaitQ**
 - Beispiel: Tankerflotte, Hafen, Raffinerie
- Konzept **CondQ**
 - Beispiel: Hafen, Schlepper, Gezeiten
- Weitere Anwendungsbeispiele für **WaitQ** u. **CondQ**

Wortmodell: Hafenabfertigung mit Gezeiten



Einlauf von Schiffen Bedingungen/Aktionen:

- freier Anlegeplatz
- zwei freie Schlepper
- Wasserstand: hoch
- Anlegemanöver= 2h
- Schlepperfreigabe

Entladung von Schiffen Bedingungen/Aktionen:

- stochastische Entladungszeit

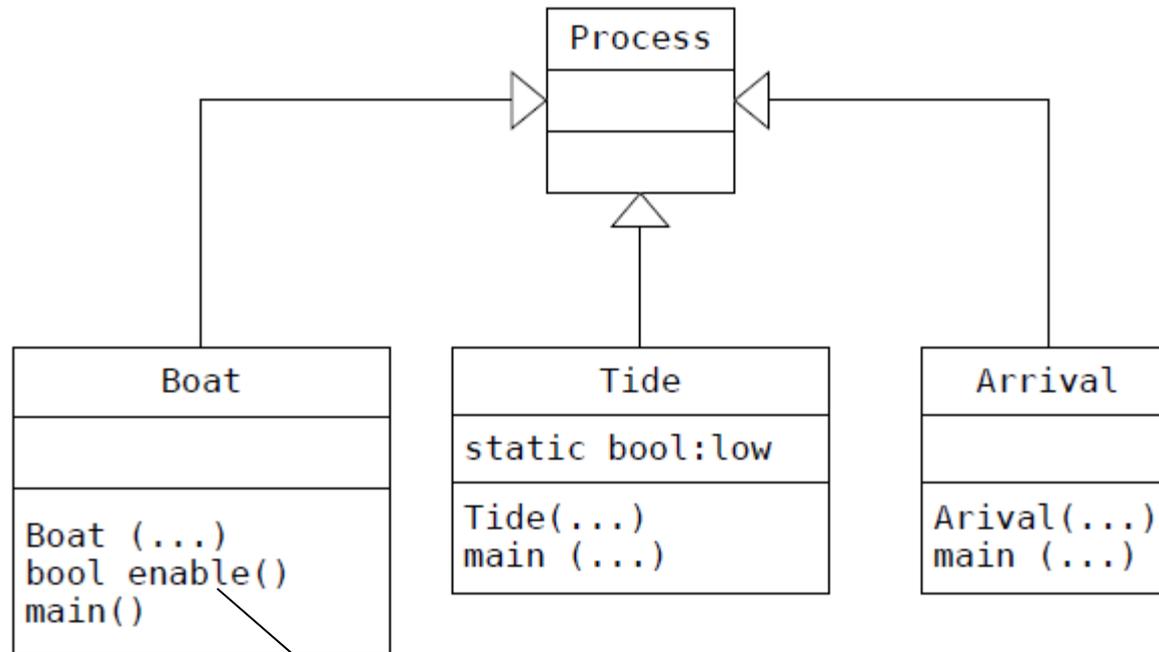
Auslauf von Schiffen Bedingungen/Aktionen:

- ein freier Schlepper
- Auslaufmanöver: 2h
- Schlepperfreigabe
- Platzfreigabe

Ziel: simulative Workflow-Nachbildung bei Bestimmung der Auslastung eingesetzter Ressourcen

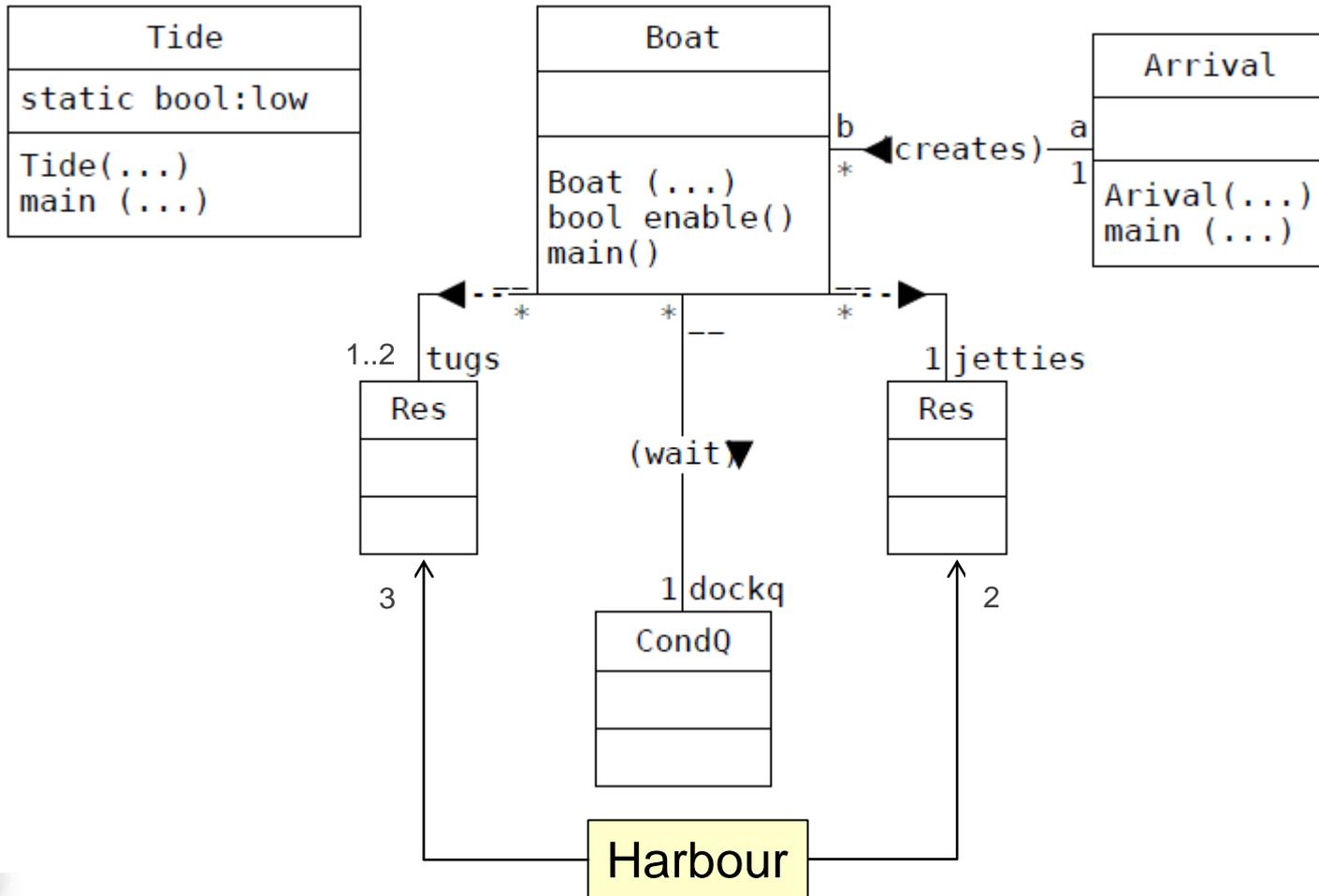
Systemstruktur (semiformal)

Strukturkomponenten (Typbeschreibung, Objektkonfiguration)



vom Funktionstyp: Condition

Objektkonfiguration



Verhalten von Boat

```
Simulation* sim = getDefaultSimulation();  
Res *tugs;  
Res *jetties;  
CondQ *dockq;  
ContinuousDist *next, *discharge;
```

```
class Boat : public Process {  
public:  
    int main ();  
    Boat() : Process(sim, "boat"){  
        bool enable();  
};
```

```
bool Boat::enable() {  
    return (tugs->getTokenNumber() >=2) && !Tide::low;  
}
```

```
// Schlepper  
// Anlegeplaetze
```

```
int Boat::main() {  
    // im Dock anlegen  
    jetties->acquire(1);  
    dockq->wait((Condition)&Boat::enable);  
    tugs->acquire(2);  
    holdFor(2.0);  
    tugs->release(2);  
    dockq->signal();  
  
    // loeschen der Ladung  
    holdFor(discharge->sample());  
  
    // ablegen  
    tugs->acquire(1);  
    holdFor(2.0);  
    tugs->release(1);  
    jetties->release(1);  
    dockq->signal();  
  
    return 0;  
}
```

Verhalten von Tide

```
class Tide : public Process {  
public:  
    static bool low;  
    Tide(): Process(sim, "tide") {};  
    int main ();  
};  
bool Tide::low = false;
```

```
int Tide::main() {  
    for (;;) {  
        // low  
        low = true;  
        holdFor(4.0);  
        // high  
        low = false;  
        dockq->signal();  
        holdFor(9.0);  
    }  
    return 0;  
}
```

```

int main( int argc, const char* argv[]) {
    next = new Negexp(sim, "next boat", 0.1);
    discharge = new Normal(sim, "discharge", 14.0, 3.0);
    tugs = new Res(sim, "tugs", 3, 3);
    jetties = new Res(sim, "jetties", 2, 2);
    dockq = new CondQ(sim, "dockq");
    report.addProducer(next);
    report.addProducer(discharge);
    report.addProducer(tugs);
    report.addProducer(jetties);
    report.addProducer(dockq);
    ←----- a= new Arrival();
    a->activate();          t= new Tide();
    t->activateIn(1.0);

    sim->runUntil(50.0);
    sim->pauseTrace();
    sim->runUntil (28.0*24.0);

    report.generateReport();
    sim->stopTrace();
    sim->exitSimulation();
    delete a;
    delete t;
    delete next;
    delete discharge;
    delete tugs;
    delete jetties;
    delete dockq;

    return 0;
}

```

Simulation:
DefaultSimulation

SimTime: 0

HtmlTrace

ODEMx Version: 2.2

"FilterMode: PASS ALL | MarkTypeNames: changeExTime,
Filter: changeState, changeTokenNumber, create, current process,
execute, execute process, init, run until, sleep, time"

Time	Sender	Event	Details	Comment
0	arrival	activate	Partner DefaultSimulation	
		change state	old Value new Value CREATED RUNNABLE	
		change execution time	old Value new Value 0 0	
	tide	activate in	current relative time DefaultSimulation 1	
		change state	old Value new Value CREATED RUNNABLE	
		change execution time	old Value new Value 0 1	
	arrival	change state	old Value new Value RUNNABLE CURRENT	
	boat	hold	Partner arrival	
		change state	old Value new Value CREATED RUNNABLE	
		change execution time	old Value new Value 0 0	
	arrival	change state	old Value new Value CURRENT CURRENT	
		hold for	current relative time arrival 26.5738	
		change state	old Value new Value CURRENT RUNNABLE	
		change execution time	old Value new Value 0 26.5738	
	boat	change state	old Value new Value RUNNABLE CURRENT	

	jetties	change token number	old Value new Value	2 1
		acquire succeed	current token number	boat 1
	dockq	wait	Partner	boat
		continue	Partner	boat
	tugs	change token number	old Value new Value	3 1
		acquire succeed	current token number	boat 2
	boat	hold for	current relative time	boat 2
		change state	old Value new Value	CURRENT RUNNABLE
		change execution time	old Value new Value	0 2
1	tide	change state	old Value new Value	RUNNABLE CURRENT
		hold for	current relative time	tide 4
		change state	old Value new Value	CURRENT RUNNABLE
		change execution time	old Value new Value	1 5
2	boat	change state	old Value new Value	RUNNABLE CURRENT
	tugs	change token number	old Value new Value	1 3
		release succeed	current token number	boat 2
	dockq	signal	Partner	boat
	boat	hold for	current relative time	boat 16.3855
		change state	old Value new Value	CURRENT RUNNABLE
		change execution time	old Value new Value	2 18.3855
5	tide	change state	old Value new Value	RUNNABLE CURRENT
	dockq	signal	Partner	tide
	tide	hold for	current relative time	tide 9
		change state	old Value new Value	CURRENT RUNNABLE
		change execution time	old Value new Value	5 14

Random Number Generators							
Name	Reset at	Type	Uses	Seed	Parameter 1	Parameter 2	Parameter 3
next boat		Negexp	64	33427485	0.1	0	0
discharge		Normal	58	22276755	14	3	0

Queue Statistics					
Name	Reset at	Min queue length	Max queue length	Now queue length	Avg queue length
tugs queue		0	1	0	0
jetties queue		0	7	6	0.634897
dockq queue		0	2	0	0.0770625

Res Statistics											
Name	Reset at	Queue	Acquires	Releases	Init token number	Limit token number	Min token number	Max token number	Now token number	Avg token number	Avg waiting time
tugs		tugs queue	114	114	3	3	0	3	3	2.48657	0
jetties		jetties queue	58	56	2	2	0	2	0	0.373191	6.34256

CondQ Statistics						
Name	Reset at	Queue	Users	Signals	Zero wait users	Avg waiting time
dockq		dockq queue	58	166	36	0.890205

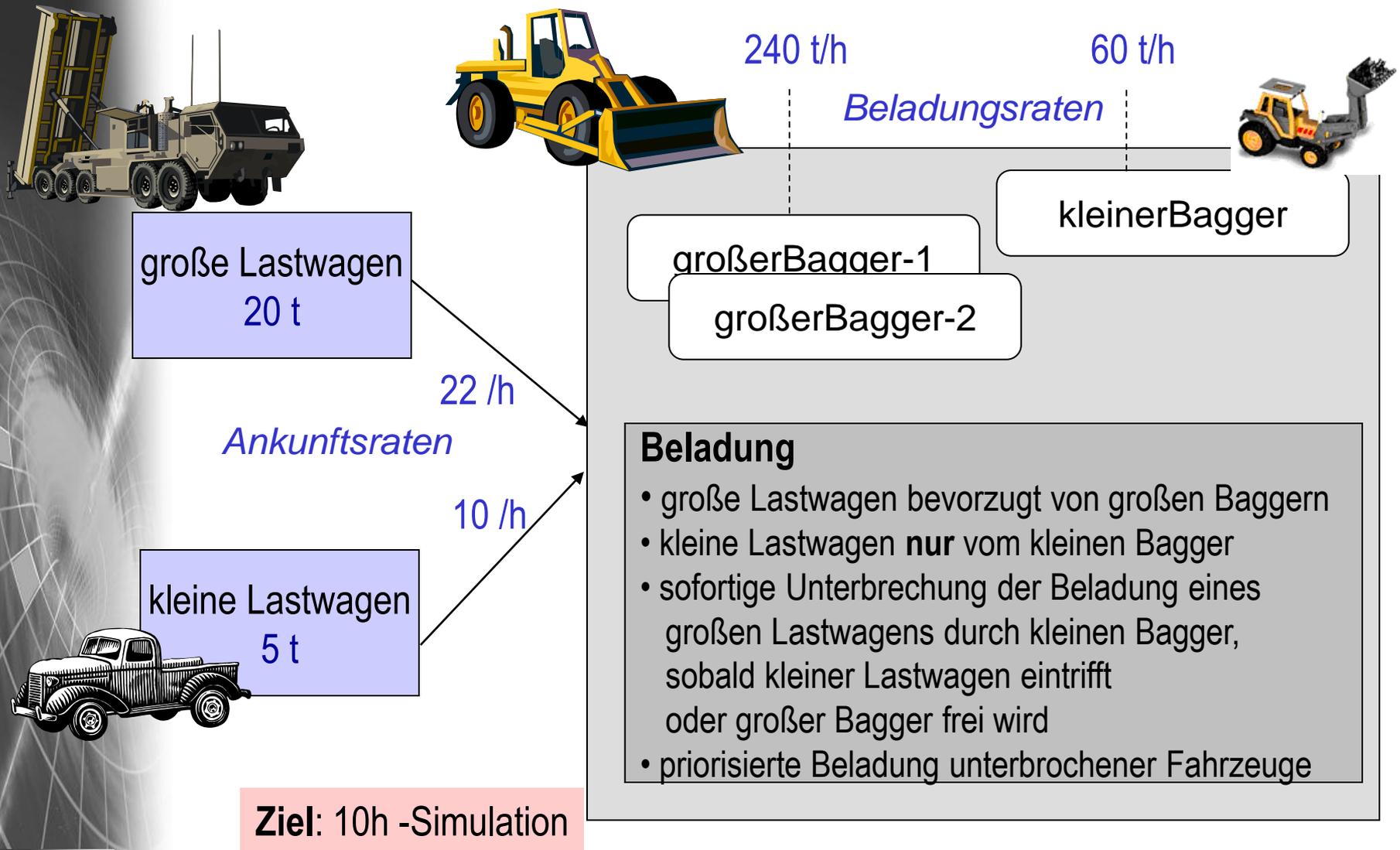
7. ODEMx-Modul Synchronisation: WaitQ, CondQ

- Konzept **WaitQ**
 - Beispiel: Tankerflotte, Hafen, Raffinerie
- Konzept **CondQ**
 - Beispiel: Hafen, Schlepper, Gezeiten
- Weitere Anwendungsbeispiele für **WaitQ** u. **CondQ**

Typische Probleme

- Zuweisung einer Ressource aus einem Spektrum unterschiedlicher **Ressourcenklassen** für die Durchführung spezifischer Arbeitsgänge
- dynamischer Austausch der eingesetzten Ressourcen (bei gegebener Verfügbarkeit) um Effizienz des Arbeitsganges zu erhöhen
- Unterbrechung von Ressourcennutzungen

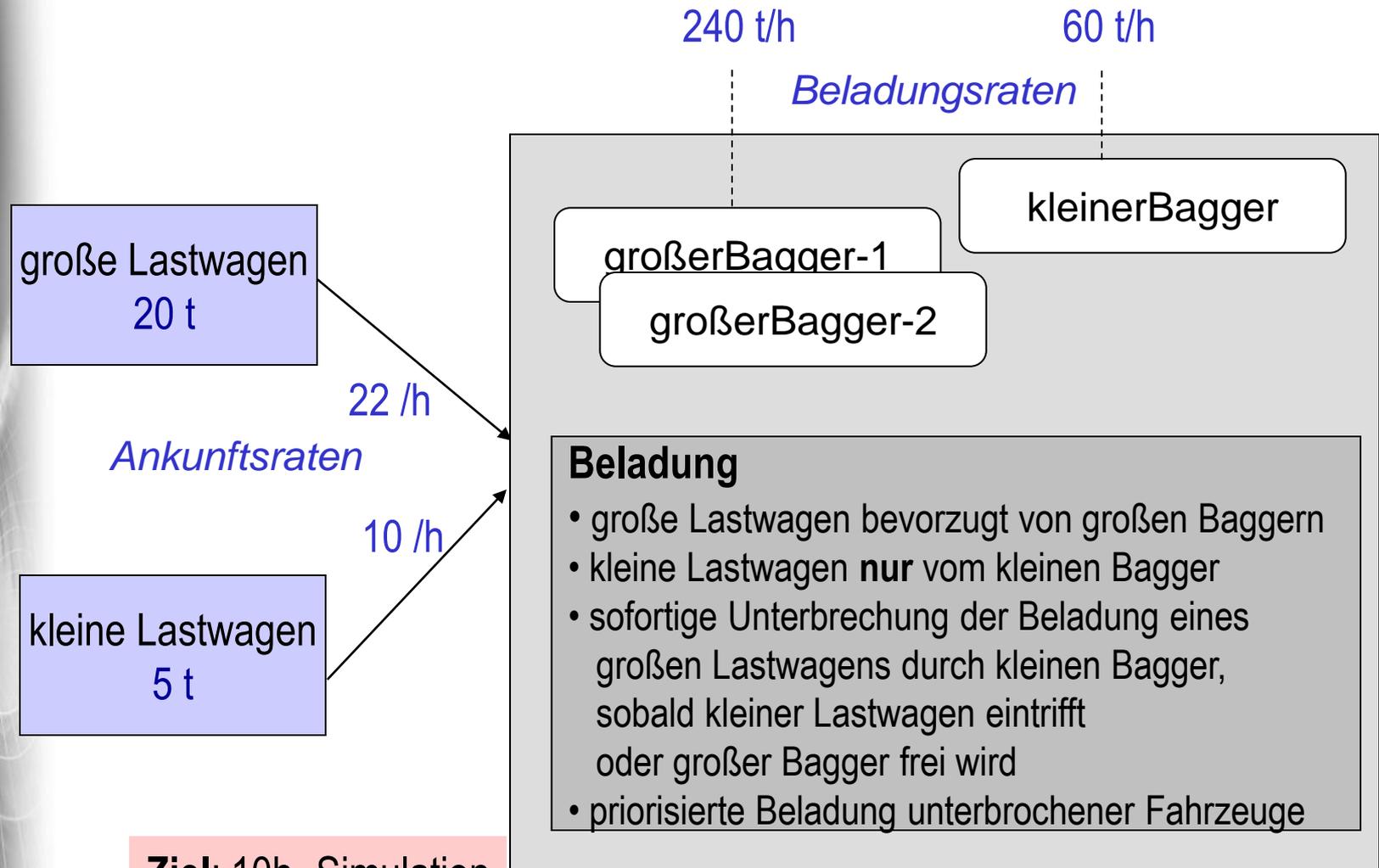
Beispiel: Transportfahrzeuge – Bagger – Beladung



Typische Probleme

- Zuweisung einer Ressource aus einem Spektrum unterschiedlicher **Ressourcenklassen** für die Durchführung spezifischer Arbeitsgänge
- dynamischer Austausch der eingesetzten Ressourcen (bei gegebener Verfügbarkeit) um Effizienz des Arbeitsganges zu erhöhen
- Unterbrechung von Ressourcennutzungen

Beispiel: Transportfahrzeuge – Bagger – Beladung

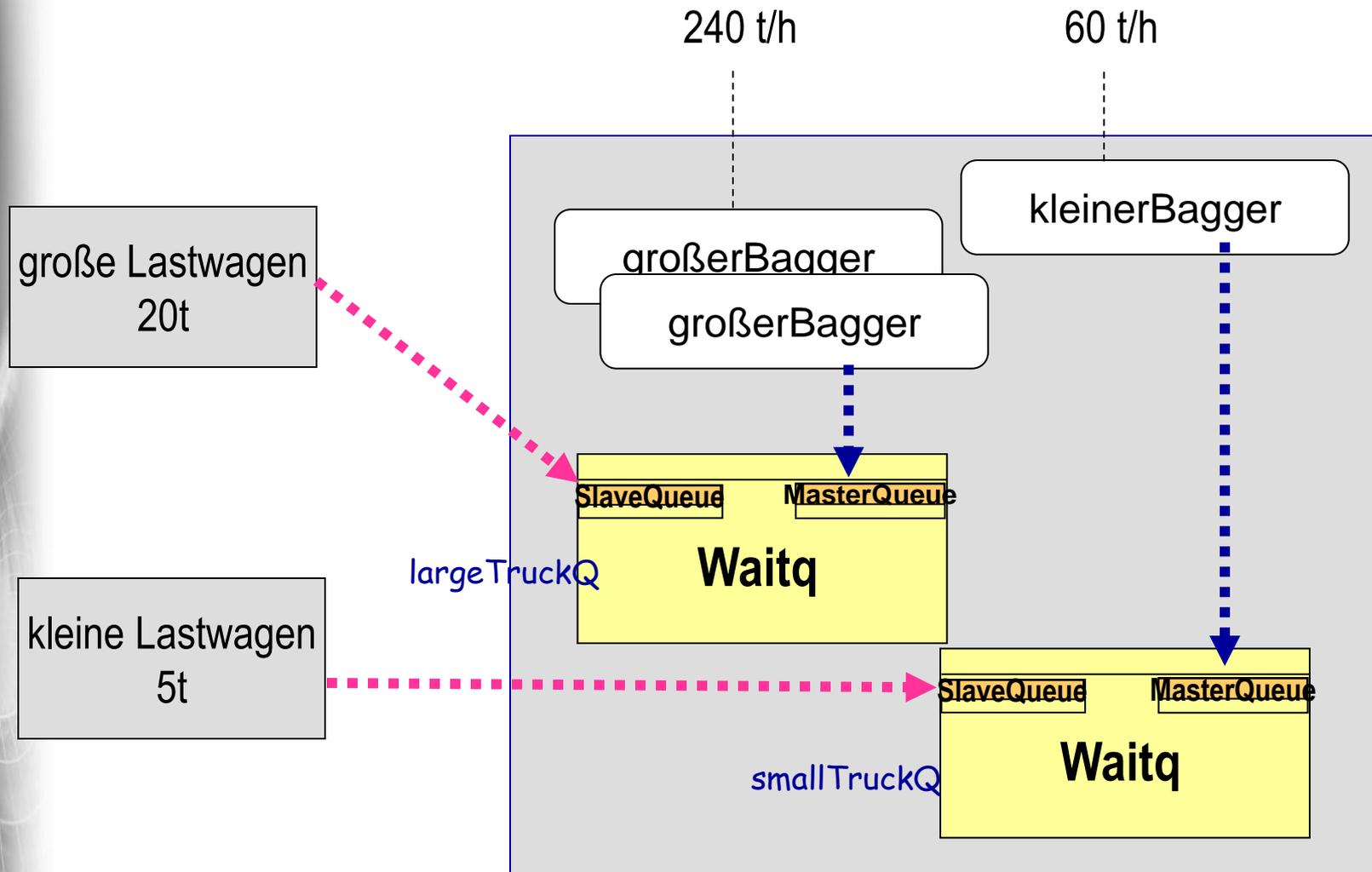


Ziel: 10h -Simulation

Lösungsvariante ausschließlich mit Waitq

→33

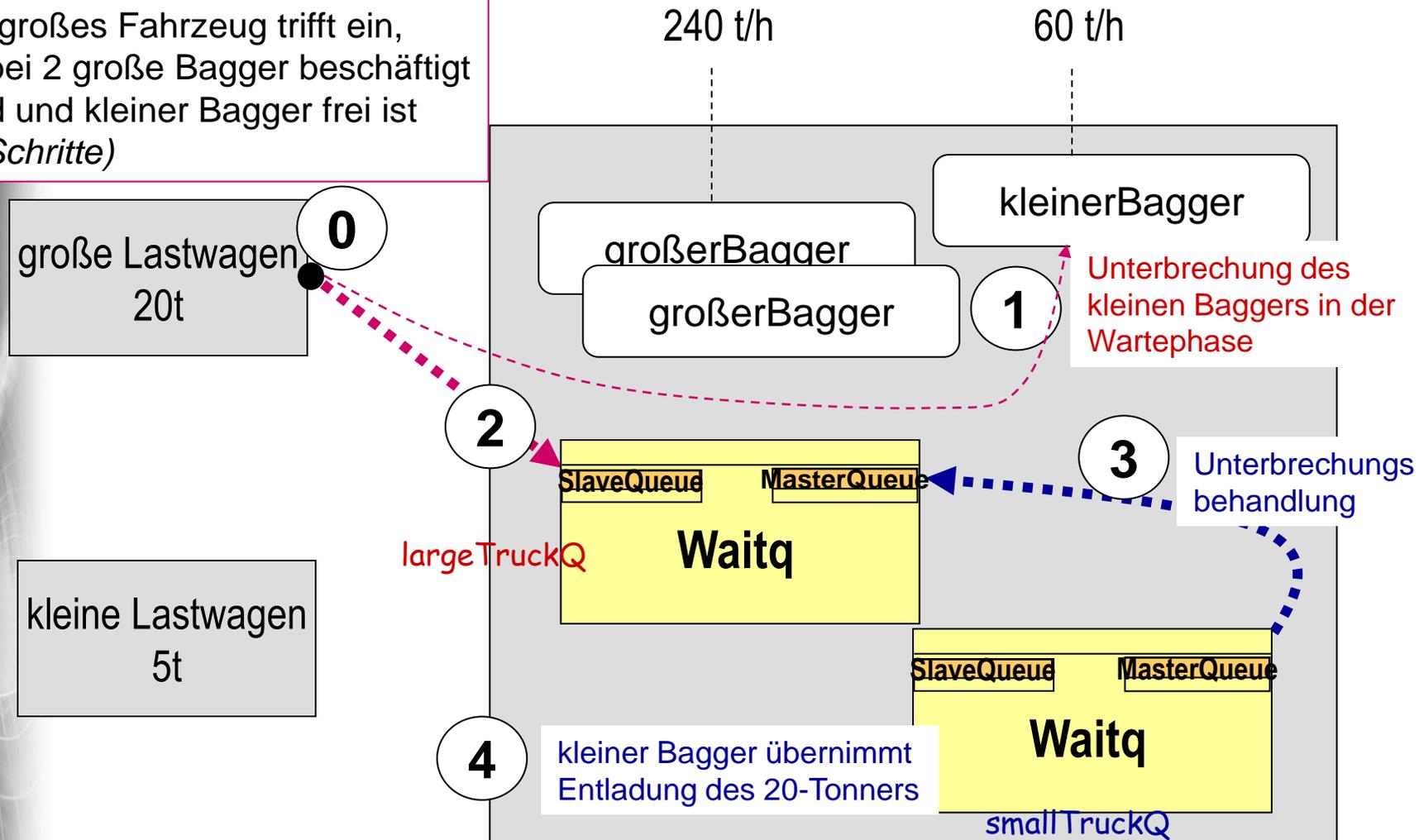
Master-Slave-Rollen bei der Beladung



Einsatz des kleinen Baggers für große Fahrzeuge

1. Fall:

ein großes Fahrzeug trifft ein, wobei 2 große Bagger beschäftigt sind und kleiner Bagger frei ist (4 Schritte)



Einsatz des kleinen Baggers für kleine Fahrzeuge

2. Fall:

ein kleines Fahrzeug trifft ein
beide großen Bagger beschäftigt
kleiner Bagger belädt ebenfalls 20t-
Lastwagen
(4 Schritte)

große Lastwagen
20t

kleine Lastwagen
5t

240 t/h

60 t/h

largeTruckQ

SlaveQueue

MasterQueue

Waitq

Unterbrechung

Erkennung der
Unterbrechung
durch kleines
Fahrzeug

smallTruckQ

SlaveQueue

MasterQueue

Waitq

kleiner Bagger übernimmt
Beladung des 5-Tonnern

Einsatz des großen Baggers für große Fahrzeuge

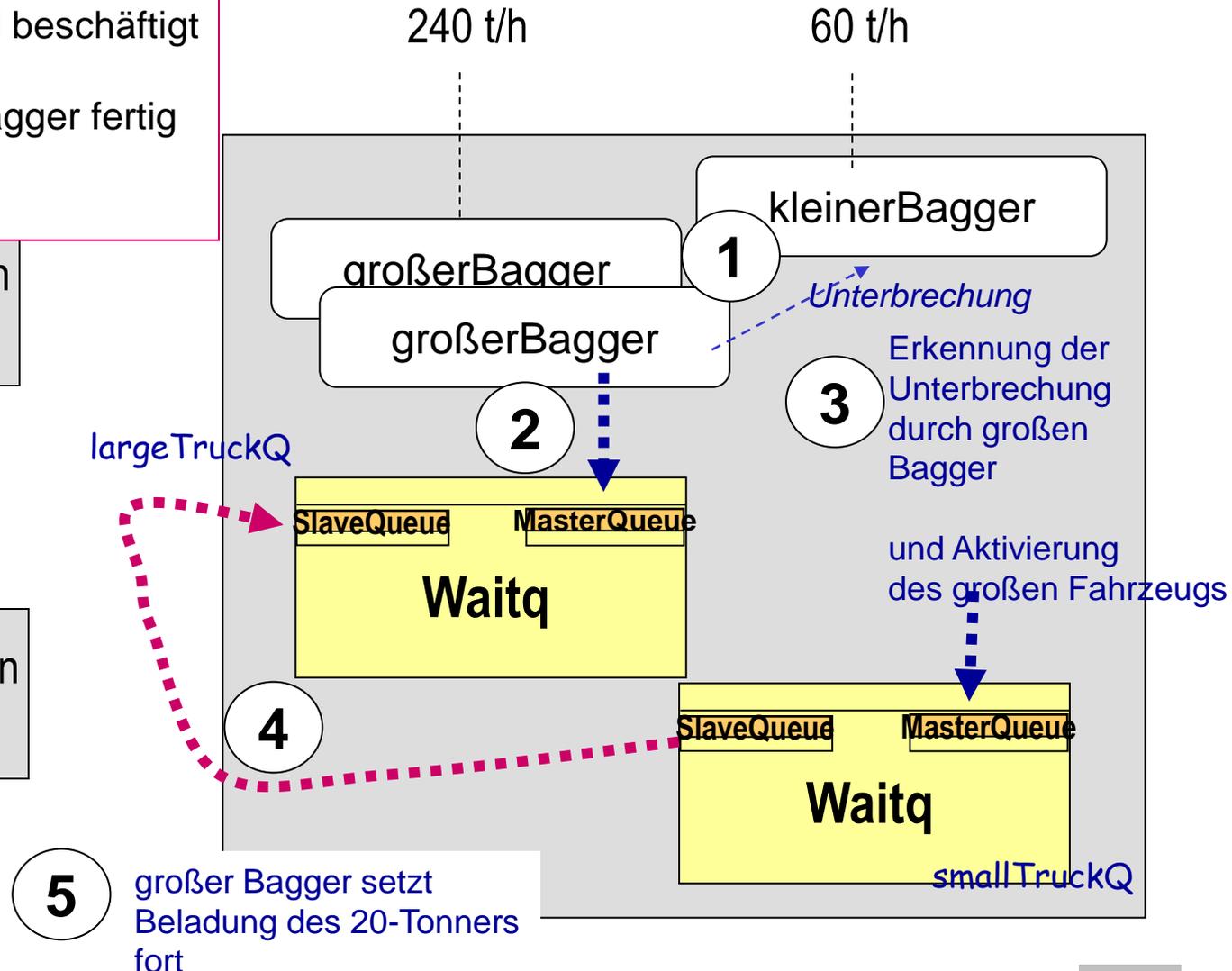
3. Fall:

beide großen Bagger sind beschäftigt
kleiner Bagger entlädt 20t
→ jetzt wird ein großer Bagger fertig

(5 Schritte)

große Lastwagen
20t

kleine Lastwagen
5t



Grobgranulare Zustände des kleinen Baggers

- **FREE**
wartet als Master in `smallTruckQ` auf kleine Fahrzeuge
 - **SMALL**
entlädt kleine Fahrzeuge
 - **LARGE**
entlädt große Fahrzeuge
- Abfrage mit `workStatus()`

Synchronisation: LargeDigger – LargeTruck

LargeDigger-Objekte
als Master

LargeTruck-Objekte
als Slave

```
int LargeDigger::main() {
    Truck *myTruck;
    for (;;) {
        if (smallDigger->workStatus() == LARGE) {
            // 3.Fall
            // Unterbrechung des kleinen Baggers,
            // der ein grosses Fahrzeug bedient
            smallDigger->interrupt();
        }
        //Warten auf grosses Fahrzeug
        myTruck=
            dynamic_cast<Truck*>(largeTruckQ->
                coopt());
        //Entladung
        holdFor (myTruck->maxload /loadRate);
        myTruck->load = maxload;

        // Freigabe des Fahrzeugs
        myTruck->hold();
    }
    return 0;
}
```

```
int LargeTruck::main() {
    while (load <maxload) {
        // 1.Fall
        if (smallDigger->workStatus() == FREE &&
            (largeTruckQ->getWaitingMasters()).
                empty()) {
            //frei u. alle grossen Bagger belegt
            smallDigger->interrupt();
        }
        largeTruckQ->wait();

        // Warten auf beliebigen freien Bagger
    }
    return 0;
}
```

Synchronisation: SmallDigger – SmallTruck

SmallDigger-Objekte als Master

```
int SmallDigger::main() {
    double unloadStart= 0; // Entladungsbeginn
    for (;;) {
        workSt= FREE;
        if (smallTruckQ->avail()) {
            // unterbrechungsfreie Entladung
            // eines kleinen Fahrzeugs
            ... workSt= SMALL;
        }
        else
        if (largeTruckQ->avail()) {
            // unterbrechbare Entladung eines
            // grossen Fahrzeugs
            ... workSt= LARGE; //2.Fall, 3.Fall
        }
        else {
            // unterbrechbares Warten auf
            // kleines Fahrzeug
            ... //1.Fall
            ... = smallTruckQ->coopt();
            ...
        }
    }
}
return 0;
```

SmallTruck-Objekte als Slave

```
int SmallTruck::main() {
    // 2.Fall
    if (smallDigger->workStatus() == LARGE) {
        //Unterbrechung des kleinen Baggers
        smallDigger->interrupt();
    }
    // zeitloses Warten auf kleinen Bagger
    smallTruckQ->wait();
    return 0;
}
```

Synchronisation: SmallDigger – LargeTruck

SmallDigger-Objekte als Master

```
int SmallDigger::main() {
    double loadStart= 0; // Beladungsbeginn
    for (;;) {
        workSt= FREE;
        if (smallTruckQ->avail()) {
            // unterbrechungsfreie Beladung
            // eines kleinen Fahrzeugs
            ... workSt= SMALL;
        }
        else
        if (largeTruckQ->avail()) {
            // unterbrechbare Entladung eines
            // grossen Fahrzeugs
            ... workSt= LARGE; //2.Fall, 3.Fall
        }
        else {
            // unterbrechbares Warten auf
            // kleines Fahrzeug
            ... //1.Fall
            ... = smallTruckQ->coopt();
            ...
        }
    }
}
return 0;
```

LargeTruck-Objekte als Slave

```
int LargeTruck::main() {
    while (load < maxload) {
        // 1.Fall
        if (smallDigger->workStatus() == FREE &&
            largeTruckQ->getWaitingMasters().
                empty() {
            //frei u. alle grossen Bagger belegt
            smallDigger->interrupt();
        }
        largeTruckQ->wait();

        // Warten auf beliebigen freien Bagger
    }
    return 0;
}
```