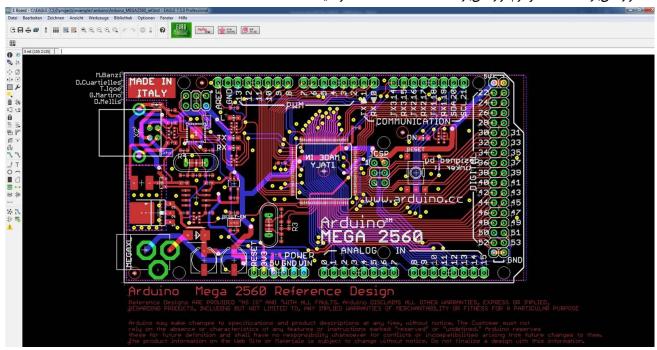
دانشگاه صنعتی امیر کبیر (پلی تکنیک تهران)

سیستمهای نهفته و بیدرنگ

تمرین چهارم

بسترهای متن باز کمک بسیاری به سرعت توسعه ی نرم افزار و سخت افزار کرده است. برای مثال در تصویر زیر تصویر مسیرگزینی و جایگذاری شده ی بورد الکترونیکی Arduino Mega 2560 را می بینید. توسعه دهندگان می توانند با توجه به نیازهای خود در این طراحی تغییر ایجاد کنند. برای استفادههای عام منظوره، توسعه و طراحی از پایه ی قسمتهایی که نسخه ی متن باز دارند و با ایجاد تغییرات جزئی در آنها مناسب استفاده ی پروژه می شوند مانند اختراع دوباره ی چرخ است. علاوه بر این، اشکالات بسترهای متن باز اکثراً به دلیل استفاده و توسعه توسط اشخاص و شرکتهای مختلف به سرعت کشف و رفع می شود؛ در حالی که ممکن است رفع اشکال یک بستر که به صورت شخصی توسعه یافته است ماهها و حتی سالها زمان ببرد و هزینه های بسیاری را به شخص یا شرکت وارد کند. البته برای استفاده های خاص مانند پروژه های نظامی و صنایع حساس توسعه ی از ابتدا بسیار مناسب تر و ایمن تر است. تاکنون شما از سخت افزار متن باز Arduino و نرم افزار متن باز Free RTOS استفاده کرده اید.



در این تمرین شما با ساختار فایلهای موجود در کتابخانهی FreeRTOS بیشتر آشنا میشوید و در ادامه با ایجاد تغییراتی در آنها، زمانبند موجود را تغییر میدهید. ابتدا بهصورت مختصر با فایلهای موجود در این کتابخانه آشنا میشویم.

برخی از فایلهای این کتابخانه به شرح زیر است:

- FreeRTOSConfig.h: در این فایل کلیه تنظیمات FreeRTOS موجود است و بر اساس سختافزار و کاربرد آنها را تعیین می کنید.
- tasks.c و tasks.c در این دو فایل توابع میانای برنامه ی کاربردی ساخت و کنترل کارها، توابع ابزاری، توابع داخلی زمان بند و ساختار بلوک کنترلی کارها تعریفشدهاند. برخی از این توابع که قبلاً هم از آنها استفاده کردهاید عبارتاند از:
 - xTaskCreate o
 - vTaskDelay o
 - vTaskSuspend o
 - vTaskResume o
 - xTaskGetTickCount o

• list.c و list.c: توابع موردنیاز برای اضافه و حذف کردن کارها در ساختمان داده ی آرایه ی مورداستفاده برای لیست کارها در حالات مختلف (که در تمرین قبلی آشنا شدید) استفاده می شود.

دیگر فایلهای موجود برای سمافورها، صفها، تایمرها، co-routine ها و دیگر امکانات بسیار FreeRTOS است که از حوصلهی این بخش از درس خارج است و نیاز به اَزمایشگاه دارد.

نکتهی جالب و قابل توجه در برنامهنویسی برای سامانههای نهفته در بهینگی کد و کنترل قسمتهای قابل کامپایل و حتی متغیرهای موجود است. برای مثال به کد زیر که در ساختار TaskControlBlock_t موجود است توجه کنید:

همان طور که می بینید در صورت فعال بودن قابلیت ناحیههای بحرانی تودرتو این متغیر تعریف می شود. دلیل این کار مهم بودن کوچک ترین فضای حافظه ی مورداستفاده در سامانههای نهفته است. از طرفی دیگر ایجاد چندین نسخه برای کاربردهای مختلف کاری منطقی نیست. به همین جهت با استفاده از رهنمودهای کامپایلر، ما این مشکلات را برطرف می کنیم.

در این تمرین شما باید:

- ۴ کار تعریف کنید که نمود فیزیکی انجام آنها، روشن شدن دیودهای نورانی با رنگهای مختلف باشد
 - در هر لحظه فقط یک دیود و به مدت ۳ ثانیه روشن خواهد بود
- با توجه به توضیحات بالا و لینکهای کمکی موجود، در ساختار کتابخانهی FreeRTOS با اعمال تغییرات مناسب زمانبندهای زیر را پیادهسازی کنید:
 - FCFS : در زمان بند کارها با توجه به ترتیب تعریف خود سرویس دهی می شوند
- EDF: در این زمان بند با تعریف ضرب الاجل در هنگام تعریف کار، کاری که ضرب الاجل آن نزدیک تر است اولویت بالاتری دارد.
 پس از انجام کار، ضرب الاجل به روزرسانی می شود.
- اضافه کردن تنظیمات لازم به فایل FreeRTOSConfig برای انتخاب بین زمان بند پیشفرض و زمان بندهای پیادهسازی شده در این تمرین

لینکهای زیر می توانند کمک بسیاری به انجام این تمرین کنند.

- https://github.com/sachin-ik/EDF_FreeRTOS
- o این لینک پیادهسازی زمان بند جدید برای FreeRTOS نسخهی ARM cortex M3 انجام داده است
- https://freertos.org/Documentation/161204 Mastering the FreeRTOS Real Time Kernel-A Hands-On Tutorial Guide.pdf
- این لینک توضیحات کامل برای ساختار FreeRTOS را تأمین کرده است و حتی در فصل ۳ با تغییرات در تنظیمات فایل FreeRTOS رمان بندهای دیگری به وجود آورده است. توجه داشته باشید در نسخهی Arduino برخی از این امکانات هنوز وارد نشده است

پن: لطفاً فایل پروژه Proteus ، پروژه Arduino کتابخانهی تغییریافته و فایل hex بهدست آمده را در قالب یک فایل zip با ساختار نام گذاری StudentID.zip در سامانه بارگذاری کنید.

با آرزوی موفقیت