# FreeRTOS for STM32 Step 3

#### Queue

fixed size data item의 한정된 수만큼 보유 'length'는 queue item의 최대 수 각 data item의 length와 size는 queue가 생성될때 설정 데이터를 queue에 보낼때 queue에 데이터를 복사(Queue by copy)

### Queue의 Blocking

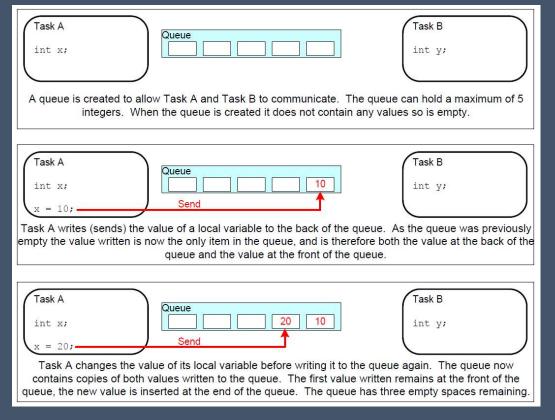
읽을때

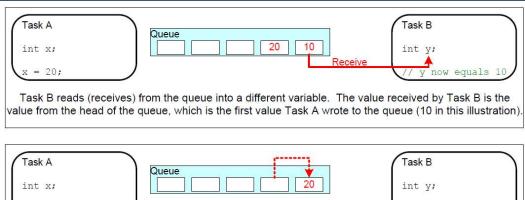
- queue가 비어있다면 blocked state
- 다른 task나 interrupt에서 queue에 쓰거나, 정의한 block time이 다 지난 경우 자동으로 Ready state 쓸때
- queue가 full일때 block state
- 다른 task나 interrupt에서 queue를 읽거나, 정의한 block time이 다 지난 경우 자동으로 Ready state

### Queue의 Unblocking 순서

특정 queue에 대해서 multiple reader/writer 있을때

- 우선순위가 높은 task 가 우선
- 우선순위가 같다면 기다린 시간이 가장 긴 task가 우선





Task B has removed one item, leaving only the second value written by Task A remaining in the queue.

This is the value Task B would receive next if it read from the queue again. The queue now has four

empty spaces remaining.

x = 20;

y now equals 10

### Queue사용

**xQueueCreate():** Queue 생성

QueueHandle_t xQueueCreate( UBaseType_t uxQueueLength, UBaseType_t uxItemSize );	
uxQueueLength	item의 최대수
uxItemSize	각 data item의 size(byte)
return value	NULL: 생성 실패 non-NULL: 생성 완료, 생성된 queue handle

xQueueSendToBack(): data를 tail에 write == xQueueSend() 함수

xQueueSendToFront(): data를 head에 write

BaseType_t xQueueSendToFront( QueueHandle_t xQueue, const void * pvItemToQueue, TickType_t xTicksToWait );		
BaseType_t xQueueSendToBack	BaseType_t xQueueSendToBack( QueueHandle_t xQueue, const void * pvItemToQueue, TickType_t xTicksToWait );	
xQueue	queue handle	
pvltemToQueue	queue 복사할 data의 pointer	
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정)	
return value	pdPASS : write 성공 errQUEUE_FULL : write 실패 (queue full or xTicksToWait expired)	

### Queue사용

xQueueReceive(): data를 queue에서 읽음

BaseType_t xQueueReceive( QueueHandle_t xQueue, void * const pvBuffer, TickType_t xTicksToWait );	
xQueue	queue handle
pvBuffer	queue에서 data를 복사할 memory의 pointer
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정)
return value	pdPASS : write 성공 errQUEUE_EMPTY : read 실패 (queue empty or xTicksToWait expired)

### uxQueueMessagesWaiting(): queue에대한 item의 수를 쿼리

UBaseType_t uxQueueMessagesWaiting( QueueHandle_t xQueue );	
xQueue	queue handle
return value	queue의 item의 수

**Example 10 – Queue create, write, read** 

### Queue사용

FreeRTOS는 일반적으로 하나이상의 소스로 부터 데이터를 수신하도록 설계된다. 따라서 수신 task는 전달된 데이터가 어디서 온것인지 어떻게 처리해야 하는지 알아야한다. queue를 하나 만들어서 전달되는 데이터에 ID와 data를 전달

Example11 – Queue 구조체

#### **Queue Set**

하나이상의 queue로 부터 task가 데이터를 수신 효율이 좋은 편은 아니기 때문에 설계제약 조건상 절대적으로 필요한 경우에만 사용 configUSE\_QUEUE\_SETS ("FreeRTOSConfig.h") 설정 1

#### **xQueueCreateSet()**: Queue set 생성

QueueSetHandle_t xQueueCreateSet( const UBaseType_t uxEventQueueLength );	
uxEventQueueLength	queue set이 보유할 수 있는 queue handle의 최대수 queue set에는 semaphore도 포함할수 있다 .
return value	NULL : 실패 non-NULL: 성공, queue set handle 반환

#### **Queue Set**

**xQueueAddToSet()** : queue set에 queue나 semaphore를 추가

BaseType_t xQueueAddToSet( QueueSetMemberHandle_t xQueueOrSemaphore, QueueSetHandle_t xQueueSet );	
xQueueOrSemaphore	'queue set'에 더할 queue 또는 semaphore의 handle
xQueueSet	ʻqueue set' <u>o</u> ∣ handle
return value	pdPASS : 성공 pdFAIL : 실패

#### xQueueSelectFromSet(): queue set으로 부터 queue handle을 읽음

QueueSetMemberHandle_t xQueueSelectFromSet( QueueSetHandle_t xQueueSet, const TickType_t xTicksToWait );	
xQueueSet	ʻqueue set' <u>o</u> ∣ handle
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정)
return value	NULL : 실패 non-NULL: 성공, 데이터를 포함하는 queue 또는 semaphore의 handle (casting)

**Example12 – Queue Set** 

### Mailbox 만들기 ( 길이가 1인 queue)

xQueueOverwrite(): queue안의 저장된 데이터를 변경

BaseType_t xQueueOverwrite( QueueHandle_t xQueue, const void * pvItemToQueue );	
xQueue	queue handle
pvltemToQueue	변경할 데이터
return value	pdPASS만 리턴

### xQueuePeek(): queue의 head에서 데이터를 읽지만 읽은 데이터를 지우지 않는다.

BaseType_t xQueuePeek( QueueHandle_t xQueue, void * const pvBuffer, TickType_t xTicksToWait );	
xQueue	queue handle
pvBuffer	queue에서 data를 복사할 memory의 pointer
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정)
return value	pdPASS : write 성공 errQUEUE_EMPTY : read 실패 (queue empty or xTicksToWait expired)

Example13 – Mailbox

#### **Software Timer**

미래에 설정된 시간 또는 주기적으로 기능 실행을 예약하는 데 사용 FreeRTOS 커널에의해서 실행 (not use hardware timer) Software Timer는 콜백(callback)함수를 호출

FreeRTOS의 옵션으로 사용 설정은

- FreeRTOS/Source/timers.c 를 포함
- configUSE\_TIMERS("FreeRTOSConfig.h") 설정 1

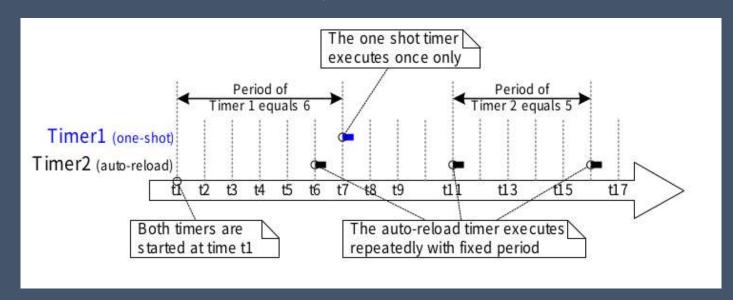
#### Software Timer Callback 함수

void ATimerCallback( TimerHandle t xTimer );

#### **Software Timer**

One-shot, Auto-reload Timers

- one-shot timer : 콜백함수를 한번만 실행
- auto-reload timer: 타이머가 실행되면, 주어진 주기내에 반복적으로 실행



소프트웨어 타이머 상태

- Dormant(수면)
- Running(실행):

#### **Software Timer**

#### **RTOS Daemon Task**

모든 Software timer callback은 RTOS daemon task의 context에서 실행 daemon task는 스케줄러가 시작되면 자동으로 생성

#### daemon task의 설정

- configTIMER\_TASK\_PRIORITY("FreeRTOSConfig.h") 우선순위
- configTIMER\_TASK\_STACK\_DEPTH("FreeRTOSConfig.h") stack size

#### **Timer Command Queue**

Software timer 함수를 호출한 task로 부터 daemon task로 timer command queue에 명령을 보냄 (Start timer, stop timer, reset timer 등) timer command queue는 스케줄러가 시작될때 자동으로 생성

#### 'timer command queue의 설정

- configTIMER\_QUEUE\_LENGTH("FreeRTOSConfig.h") queue의 길이

### **Software Timer**

xTimerCreate(): Software timer 생성

TimerHandle_t xTimerCreate( const char * const pcTimerName, TickType_t xTimerPeriodInTicks, UBaseType_t uxAutoReload, void * pvTimerID, TimerCallbackFunction_t pxCallbackFunction );	
pcTimerName	타이머의 이름
xTimerPeriodInTicks	tick 단위로 지정된 타이머의 기간, pdMS_TO_TICKS()로 ms 사용가능
uxAutoReload	pdTRUE : auto-reload timer pdFALSE : one-shot timer
pvTimerID	각 소프트웨어 타이머의 ID 값 이 ID는 하나이상의 소프트웨어 타이머에서 같은 콜백을 사용하는 경우 유용하게 사용된다.
pxCallbackFunction	소프트웨어 타이머의 콜백함수
return value	NULL : 실패 non-NULL : 소프트웨어 타이머의 handle

### **Software Timer**

xTimerStart(): Software timer 시작

BaseType_t xTimerStart( TimerHandle_t xTimer, TickType_t xTicksToWait );	
xTimer	소프트웨어 타이머의 handle
xTicksToWait	xTimerStart()함수는 'start a timer' 명령을 command queue를 사용해서 daemon task로 전달한다. 따라서 command queue가 full이면 block state가 된다. task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정)
return value	pdPASS : 성공 pdFALSE : 실패(시간초과)

### xTimerStop(): Running state안의 software timer 중지

BaseType_t xTimerStop( TimerHandle_t xTimer, TickType_t xTicksToWait );	
xTimer	소프트웨어 타이머의 handle
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정
return value	pdPASS : 성공 pdFALSE : 실패(시간초과)

Example14 – one-shot, auto-reload timer

#### **Software Timer**

#### **Timer ID**

각 소프트웨어 타이머는 ID를 갖는다. ID 값은 void pointer값으로 사용자가 어떤 용도로도 활용할수 있다. 초기값은 타이머가 생성될때 할당

#### vTimerSetTimerID(): ID 값 변경

void vTimerSetTimerID( const TimerHandle_t xTimer, void *pvNewID );		
xTimer	소프트웨어 타이머 handle	
pvNewID	변경할 timer id의 값	

#### pvTimerGetTimerID(): ID 값 쿼리

void *pvTimerGetTimerID( TimerHandle_t xTimer );		
xTimer	소프트웨어 타이머 handle	
return value	timer id의 값	

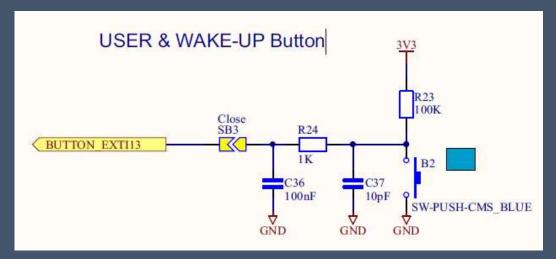
**Example15 – software timer ID** 

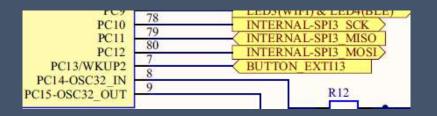
### **Software Timer**

xTimerChangePeriod(): software timer 간격(period)을 변경

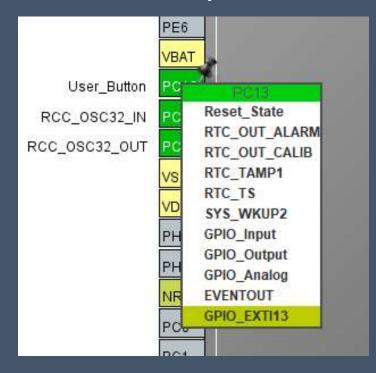
BaseType_t xTimerChangePeriod( TimerHandle_t xTimer, TickType_t xNewTimerPeriodInTicks, TickType_t xTicksToWait );		
xTimer	소프트웨어 타이머 handle	
xNewTimerPeriodInTicks	tick단위의 새로운 소프트웨어 타이머의 간격, pdMS_TO_TICKS() // ms	
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정	
return value	pdPASS : 성공 pdFALSE : 실패(시간초과)	

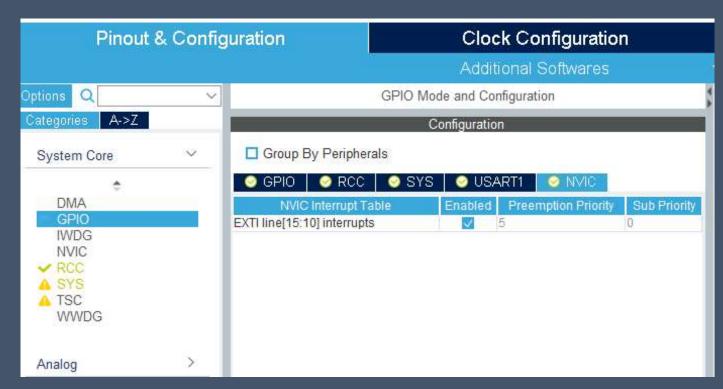
### User Button Interrupt 생성





### User Button Interrupt 생성



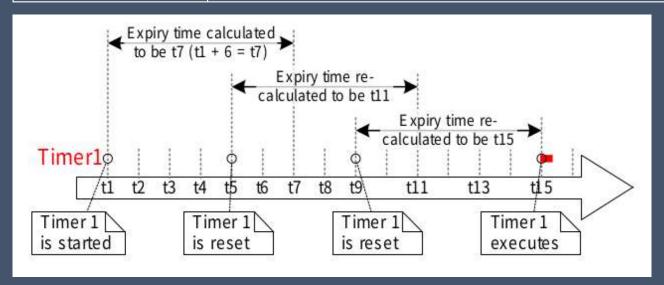


Example16 – software timer period 변경

#### **Software Timer**

xTimerReset(): Softwrae timer reset

BaseType_t xTimerReset( TimerHandle_t xTimer, TickType_t xTicksToWait );		
xTimer	소프트웨어 타이머 handle	
xTicksToWait	task가 Blocked state에 있을 시간의 최대값 0이면 바로 리턴 portMAX_DELAY은 무한대기 (INCLUDE_vTaskSuspend ("FreeRTOSConfig.h") 1로 설정	
return value	pdPASS : 성공 pdFALSE : 실패(시간초과)	



**Example17 – software timer reset** 

# 감사합니다.