

# LLoS 使用文档

## 目录

1. LLoS 介绍 .....	2
2. 版权声明 .....	2
3. 代码移植 .....	2
3.1 目录结构 .....	2
3.2 移植 OS .....	2
4. 示例代码框架介绍 .....	3
5. 修订日志 .....	4

## 1. LLoS 介绍

LLoS 是一款轻量级的可以在支持 64bit 变量的 MCU 上运行的非实时资源管理系统，以事件驱动和状态机的方式实现线程管理，目的是取代裸机编程。系统内核提供简单的线程管理、任务间通信、软定时器、RTC、动态内存管理、设备驱动框架和指令解析功能。另外截至目前，已经配备了了好用且功能强大的按键驱动、LED/GPIO 驱动、SSD1306 屏幕驱动、低阻塞的 DS18B20 驱动、CRC、环形 FIFO 等模块。其它模块还在不断地开发当中。

## 2. 版权声明

[YJJ LittleLeaf All rights reserved ©] [2024]

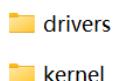
您可以自由地使用、复制、修改和分发该文档/代码，但必须遵守以下条件：

- 1) \*\*源代码的开放\*\*：当您分发或修改该文档/代码时，必须保留原作者的相关声明和信息。
- 2) \*\*商业使用限制\*\*：除经作者授权，该文档/代码仅可用于**非商业用途**。禁止将其用于任何商业或直接或间接的商业化活动。
- 3) \*\*无担保条款\*\*：该文档/代码不提供任何形式的担保，不无偿提供任何技术支持，并且您需要自行承担代码潜在的 bugs。

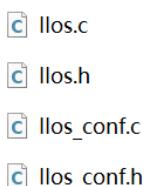
如果您需要获得商用许可或者反馈和建议，请邮件联系 2246925209@qq.com。如果本开源项目中的内容侵犯了您的版权，请联系作者进行删除。

## 3. 代码移植

### 3.1 目录结构



LLoS/kernel 路径下存放了 OS 的内核，其中有如下四个文件



对于内核代码，开发人员只需要配置 llos\_conf.h 和 llos\_conf.c 即可，除非您对代码非常熟悉，否则请不要修改其它文件。

LLoS/drivers 路径中存放了其它驱动模块。这些模块的使用会在后面的章节进行介绍。

### 3.2 移植 OS

对于 OS 的运行，kernel 路径下的四个文件是必须的，在您的 IDE 中添加相关文件和头文件路径后，在您的代码中进行以下步骤的操作，在此之前注意将您的 IDE 编码格式设置为 UTF-8，否则可能出现中文

注释乱码的情况。

1) 在初始化时调用 LL0S\_Init();

```
=====
 * 函数名: LL0S_Init
 * 描述: 初始化
 * 参数:
 *   hwTimerInit: OS所使用的硬件定时器的初始化回调函数
 *   system_reset_hook: 系统复位函数地址
 *   userDelayMs: 延时ms函数地址
 *   userDelayUs: 延时us函数地址
=====
typedef void (*ll_hwTimerInit_hook_t)(void);
typedef void (*ll_system_reset_hook_t)(void);
typedef void (*ll_userDelay_hook_t)(uint32_t time);
void LL0S_Init(ll_hwTimerInit_hook_t hwTimerInit, ll_system_reset_hook_t system_reset_hook, ll_userDelay_hook_t userDelayMs, ll_userDelay_hook_t userDelayUs);
```

2) 在 while(1) 中调用调用 LL0S\_Loop();

```
=====
 * 函数名: LL0S_Loop
 * 描述: OS处理函数, 在死循环执行
=====
void LL0S_Loop(void);
```

3) 在定时器中断函数中调用 LL0S\_Tick\_Increase(x) 为 OS 提供时钟, 可以使用 MCU 的滴答定时器等提供时钟;

```
=====
 * 函数名: LL0S_Tick_Increase
 * 描述: OS节拍计数, 在定时器中断中调用, 推荐1ms调用一次
 * 参数:
 *   ms: 以ms为单位的定时器中断时间
=====
void LL0S_Tick_Increase(uint8_t ms);
```

例如在使用 HAL 库开发 STM32 时

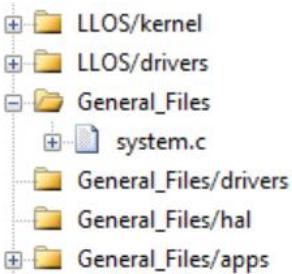
```
/**
 * @brief This function handles System tick timer.
 */
void SysTick_Handler(void)
{
    /* USER CODE BEGIN SysTick_IRQn 0 */
    /* USER CODE END SysTick_IRQn 0 */
    HAL_IncTick();
    /* USER CODE BEGIN SysTick_IRQn 1 */
    extern void LL0S_Tick_Increase(uint8_t ms);
    LL0S_Tick_Increase(1);
    /* USER CODE END SysTick_IRQn 1 */
}
```

编译通过后, 至此祝贺你, 您已经完成了对 LL0S 的移植! 具体的使用方法可以参考

- 1) 头文件注释及源代码;
- 2) 例程 demo;
- 3) 哔哩哔哩 (小叶子的技术世界) 视频教程;

## 4. 示例代码框架介绍

本项目所有的 demo 例程都按照以下格式进行组织,



- 1) system.c 用于降低用户代码与 main.c 的耦合，以及存放一些公共代码，如串口驱动，重映射等；
- 2) drivers 目录用于存放硬件层的驱动程序；
- 3) hal 目录下的文件用于软硬件的衔接；
- 4) apps 目录用于存放用户的应用程序；

## 5. 修订日志

**注：版本号第一位更改表示架构级修改，第二位表示 API 不兼容修改，第三位 bug 修改或优化。**

- 2025/02/25  
LLOS kernel 以及 drivers 由静态分配内存改为内存池分配内存。
- 2025/03/15  
按键驱动初始化 API 参数顺序调整。  
LED 驱动 API 调整，初始化方式调整，增加极性选择功能（可以选择各个 LED 高电平有效或低电平有效）。
- 2025/06/17 -> V2.1.0  
DS18B20 代码调整；  
LOG 打印宏增加 LL\_ 前缀；  
增加一些 API；
- 2025/08/25 -> V2.1.2  
优化调度核心代码，减少任务内存占用情况；
- 2025/08/27 -> V2.1.3  
优化调度核心代码，减少任务内存占用情况，每个任务相较于 V2.1.0 节省 32 字节的内存占用以及一些 ROM 的占用；V2.1.2 有严重 Bug 请不要使用！
- 2025/11/04 -> V2.1.4  
增加 API，用于枚举所有注册的设备。