

Carrera de Especialización en Sistemas Embebidos

Sistemas Operativos en Tiempo Real II

Clase 3: Timers en FreeRTOS





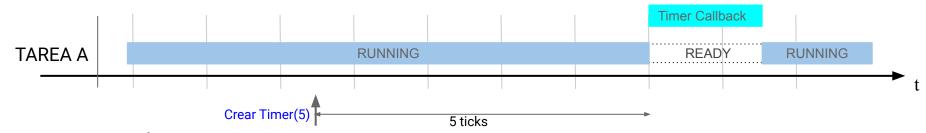




Timers



- Los timers en FreeRTOS sirven para generar eventos de timeout asincrónicos con la ejecución de las tareas.
 - Otra manera de expresarlo es que planifican la ejecución de una cierta función de manera temporizada a futuro.
 - Ésta función es denominada "callback del timer".
- Son objetos del kernel del OS, y está implementado por software (no dependen de ningún timer por hardware, solamente del tick del OS)



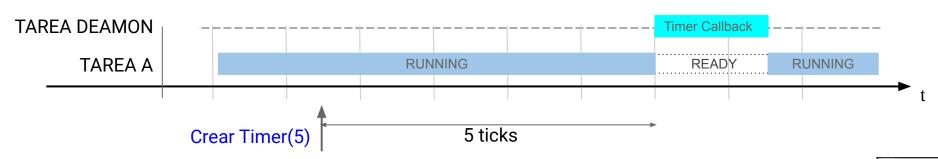
- Para usarlos:
 - Se deberá compilar <u>timers.c</u>
 - Se deberá configurar en FreeRTOSConfig.h configUSE_TIMERS == 1



Timers: RTOS Deamon Task



- ¿ En qué contexto corren los callbacks? ¿ isr? ¿ tareas?
- <u>Tarea DEAMON</u>: Es una tarea que crea el OS al arrancan al Scheduler, sin intervención del usuario.
- La <u>prioridad</u> de la tarea DEAMON la define el usuario en la macro <u>configTIMER TASK PRIORITY</u> en FreeRTOSConfig.h
- El tamaño de stack de esta tarea, la define el usuario en la macro configTIMER TASK STACK DEPTH en FreeRTOSConfig.h

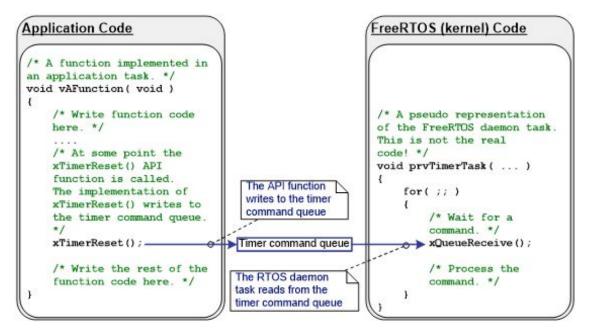




Timers: RTOS Deamon Task



- ¿ Cómo se comunica con las otras tareas ?
 - Implementa una cola de comandos de entrada (cuya cantidad de elementos se configura con configTIMER_QUEUE_LENGTH)



Timers: Implementacion de Callbacks



- El prototipo no es como una tarea.
 - o void timer_callback(TimerHandle_t handle);
- Deberán tener un corto tiempo de ejecución.
- Por ejecutarse en contexto de tarea, pueden utilizarse todas las funciones de la API de FreeRTOS, pero... OJO!
- No deben utilizar funciones de la API que bloquee la tarea DEAMON.
 - o Puede utilizar cualquier función de la API para enviar señales a otras tareas.
 - Si la funcion posee TicksToWait, el valor debe ser 0.



API: Creación



pcTimerName = Nombre de fantasia (usado para debuguear)

xTimerPeriodInTicks = Tiempo para la ejecución del callback.

uxAutoReload = Si es pdTrue, el callback se llama periódicamente.

pvTimerID = Puntero a estructura de usuario para compartir entre entre la tarea que arranca el timer y el callback

pxCallbackFunction = Referencia a la función que ejecuta el evento de timeout.

Retorna el handler al timer.



API: Borrado



xTimer = handler al timer

xBlockTime = tiempo a esperar a que la operación se envía al DEAMON y se efectúe.

Retorna pdTrue si se destruyó pdFalse, si dio Timeout.

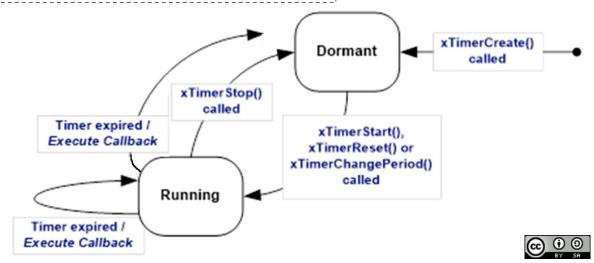


API: Start / Stop



- Arranca el timer si estaba frenado
- Reinicia el timer si estaba corriendo (equivalente a xTimerReset(...))

Frena el timer.



Timers: USO



```
TimerHandle_t Timer1;
TimerHandle_t Timer2;
char array1[10];
char array2[30];
void callback( TimerHandle_t xTimer )
   char *array =( char* ) pvTimerGetTimerID( xTimer );
   if( xTimer == Timer1 )
                                void main( void )
                                   long x;
   if( xTimer == Timer2 )
                                   Timer1 = xTimerCreate ( "", 300 , pdTRUE, array1 , callback);
                                   Timer2 = xTimerCreate ( "", 200 , pdTRUE, array2 , callback);
                                   xTimerStart( Timer1 , 0 );
                                   xTimerStart( Timer2 , 0 );
                                   vTaskStartScheduler();
```

Bibliografia

• Amazon FreeRTOS - Software Timers



Licencia



"Timers en FreeRTOS"

Por Mg. Ing. Franco Bucafusco, se distribuye bajo una <u>licencia de Creative Commons</u>

<u>Reconocimiento-CompartirIgual 4.0 Internacional</u>