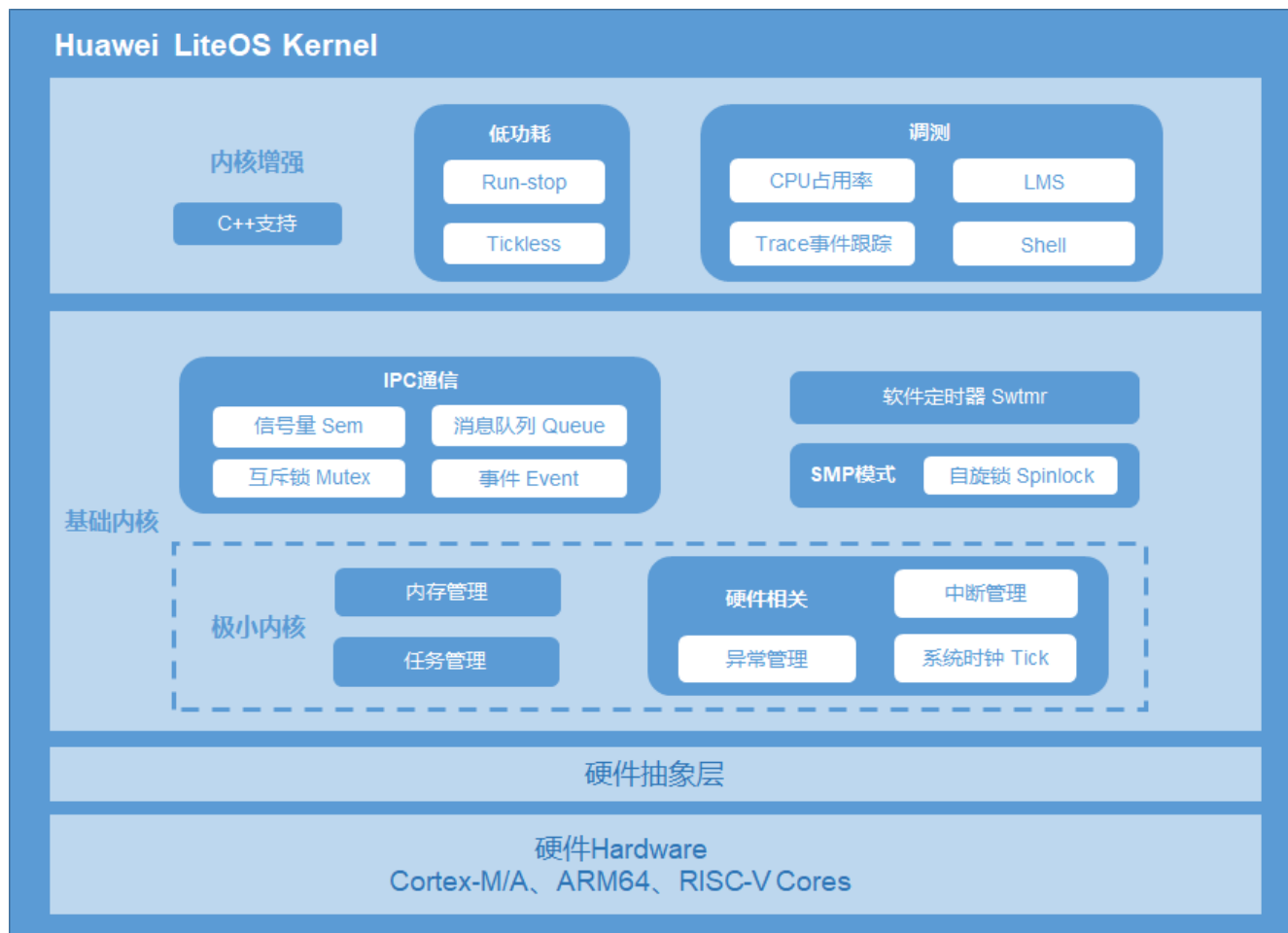


| LiteOS 任务调度

| 任务模块



任务是操作系统一个重要的概念，是竞争系统资源的最小运行单元。任务可以使用或等待 **CPU**、使用内存空间等系统资源，并独立于其它任务运行。

任务的**优先级**决定了在发生任务切换时即将要执行的任务，**就绪队列**中最高优先级的任务将得到执行。

用户创建任务时，系统会初始化**任务栈**，预置上下文。此外，系统还会将“任务入口函数”地址放在相应位置。这样在任务第一次启动进入运行态时，将会执行“任务入口函数”。

| 任务上下文

任务在运行过程中使用的一些资源，如寄存器等，称为**任务上下文**。当这个任务挂起时，其他任务继续执行，可能会修改寄存器等资源中的值。如果任务切换时没有保存任务上下文，可能会导致任务恢复后出现未知错误。

因此，Huawei LiteOS 在任务切换时会将切出任务的任务上下文信息，保存在自身的**任务栈**中，以便任务恢复后，从栈空间中恢复挂起时的上下文信息，从而继续执行挂起时被打断的代码。

| TaskContext上下文结构体

任务上下文 (Task Context) 指的是任务运行的环境, 例如包括程序计数器、堆栈指针、通用寄存器等内容。在多任务调度中, 任务上下文切换 (Task Context Switching) 属于核心内容, 是多个任务运行在同一 CPU 核上的基础。

任务栈

每个任务都拥有一个独立的栈空间, 我们称为任务栈。栈空间里保存的信息包含局部变量、寄存器、函数参数、函数返回地址等。

LOS_StackInfo 任务栈结构体定义

```
typedef struct {
    VOID *stackTop;    // 栈顶指针
    UINT32 stackSize;  // 栈大小
    CHAR *stackName;   // 栈名称
} StackInfo;
```

另外定义了一个宏函数 `OS_STACK_MAGIC_CHECK(topstack)` 用于检测栈是否有效, 当栈顶等于 `OS_STACK_MAGIC_WORD` 栈是正常的, 没有溢出, 否则栈顶被改写, 发生栈溢出。

```
/* 1:有效正常的栈 0:无效, 发生溢出的栈 */
#define OS_STACK_MAGIC_CHECK(topstack) (*(UINTPTR *) (topstack) == OS_STACK_MAGIC_WORD)
```

LOS_StackInfo 任务栈支持的操作

任务栈初始化

栈初始化函数 `VOID OsStackInit()` 使用 2 个参数, 一个是栈顶指针 `VOID *stacktop`, 一个是初始化的栈的大小。把栈内容初始化为 `OS_STACK_INIT`, 把栈顶初始化为 `OS_STACK_MAGIC_WORD`。

```
VOID OsStackInit(VOID *stacktop, UINT32 stacksize)
{
    (VOID)memset_s(stacktop, stacksize, (INT32)OS_STACK_INIT, stacksize);
    *((UINTPTR *)stacktop) = OS_STACK_MAGIC_WORD;
}
```

该函数被创建任务时的 `OsTaskCreateOnly()` 方法调用, 完成新创建任务的任务栈初始化。

获取任务栈水线

随着任务栈入栈、出栈, 当前栈使用的大小不一定是最大值, `OsStackWaterLineGet()` 可以获取的栈使用的最大值即水线 `WaterLine`。

任务控制块 TCB

每个任务都含有一个任务控制块 (TCB)。TCB 包含了任务上下文栈指针 (stack pointer)、任务状态、任务优先级、任务 ID、任务名、任务栈大小等信息。TCB 可以反映出每个任务运行情况。

```
typedef struct {
    VOID *stackPointer;    /* 任务栈指针 */
```

```

    UINT16      taskStatus;      /* 任务状态 */
    UINT16      priority;        /* 任务优先级 */
    UINT32      taskFlags : 31;  /* 任务扩展标记，支持标记为自删除任务OS_TASK_FLAG_DETACHED、
系统级任务OS_TASK_FLAG_SYSTEM*/
    UINT32      usrStack : 1;    /* 是否使用用户栈 */
    UINT32      stackSize;       /* 任务栈大小 */
    UINTPTR     topOfStack;       /* 栈顶指针 */
    UINT32      taskId;          /* 任务Id */
    TSK_ENTRY_FUNC taskEntry;     /* 任务入口函数 */
    VOID        *taskSem;        /* 任务持有的信号量 */
#ifdef LOSCFG_LAZY_STACK
    UINT32      stackFrame;      /* 栈帧: 0=Basic, 1=Extended */
#endif
#ifdef LOSCFG_COMPAT_POSIX
    VOID        *threadJoin;     /* pthread 适配 */
    VOID        *threadJoinRetval; /* pthread 适配 */
#endif
    VOID        *taskMux;        /* 导致任务阻塞的互斥锁 */
#ifdef LOSCFG_OBSOLETE_API
    UINTPTR     args[4];         /* 任务入口函数的参数，兼容遗留API */
#else
    VOID        *args;           /* 任务入口函数的参数 */
#endif
    CHAR        *taskName;       /* 任务名称 */
    LOS_DL_LIST pendList;        /* 任务就绪队列等链表节点 */
    SortLinkList sortList;       /* 任务超时排序链表节点 */
#ifdef LOSCFG_BASE_IPC_EVENT
    EVENT_CB_S  event;           /* 事件掩码 */
    UINT32      eventMask;       /* 事件模式 */
    UINT32      eventMode;
#endif
    VOID        *msg;            /* 分给给队列的内存*/
    UINT32      priBitMap;        /* BitMap for recording the change of task priority,
the priority can not be greater than 31 */
    UINT32      signal;          /* 任务信号 */
#ifdef LOSCFG_BASE_CORE_TIMESLICE
    UINT16      timeSlice;       /* 剩余的时间片 */
#endif
#ifdef LOSCFG_KERNEL_SMP
    UINT16      currCpu;         /* 当前运行的CPU核编号 */
    UINT16      lastCpu;         /* 上次运行的CPU核编号 */
    UINT32      timerCpu;        /* 任务阻塞或请求的CPU核编号 */
    UINT16      cpuAffiMask;     /* CPU亲和性掩码，最多支持16个核 */
#ifdef LOSCFG_KERNEL_SMP_TASK_SYNC
    UINT32      syncSignal;      /* 同步信号处理标记 */
#endif
#endif
#ifdef LOSCFG_KERNEL_SMP_LOCKDEP
    LockDep     lockDep;
#endif
#ifdef LOSCFG_DEBUG_SCHED_STATISTICS
    SchedStat    schedStat;      /* 调度统计*/
#endif
#ifdef LOSCFG_KERNEL_PERF
    UINTPTR     pc;
    UINTPTR     fp;

```

```
#endif  
} LosTaskCB;
```

任务模块初始化

任务模块初始化函数 `OsTaskInit()` 会计算需要申请的内存大小 `size`，为任务控制块 `TCB` 数组 `g_taskCBArray` 申请内存。初始化双向链表 `g_losFreeTask` 用作空闲的任务链表、`g_taskRecycleList` 可以回收的任务链表。然后循环初始化每一个任务，任务状态未使用 `OS_TASK_STATUS_UNUSED`，初始化任务 `Id`，并把任务挂在空闲任务链表上，然后初始化优先级队列与排序列表。

系统启动阶段还会创建 `idle` 空闲任务，空闲任务的入口执行函数为 `OsIdleTask()`，它调用 `LOS_TaskResRecycle()` 回收任务栈资源。

任务管理支持的操作

- **Huawei LiteOS** 任务管理模块提供
 - 任务创建
 - 任务删除
 - 任务延时
 - 任务挂起
 - 任务恢复
 - 更改任务优先级
 - 锁定任务调度
 - 解锁任务调度
 - 根据任务控制块查询任务ID
 - 根据ID查询任务查询任务控制块信息功能。
- 任务创建时，如果 OS 的系统可用空间少于任务，则创建失败，反之亦然。
- 用户创建任务时，系统会将任务栈进行初始化，预置上下文。
 - **任务入口函数** 也放到了相应的位置，在任务第一次执行时便可执行 **任务入口函数**。

调度模块 (Schedule)

调度，**Schedule**。负责选择系统要处理的下一个任务。调度模块需要协调处于就绪状态的任务对资源的竞争，按优先级策略从就绪队列中获取高优先级的任务，给予资源使用权。

- **LiteOS** 内核调度源代码 包括调度模块的私有头文件 `kernel\base\include\los_sched_pri.h`、**C** 源代码文件 `kernel\base\sched\sched_sq\los_sched.c`，这个对应单链表就绪队列。还有个调度源代码文件 `kernel\base\sched\sched_mq\los_sched.c`，对应多链表就绪队列。本文主要剖析对应单链表就绪队列的调度文件代码，使用多链表就绪队列的调度代码类似。
- 调度模块汇编实现代码 调度模块的汇编函数有 `OsStartToRun`、`OsTaskSchedule` 等，根据不同的 **CPU** 架构，分布在下述文件里：`arch\arm\cortex_m\src\dispatch.S`、`arch\arm\cortex_a_r\src\dispatch.S`、`arch\arm64\src\dispatch.S`。

调度模块常用接口

`los_sched.c` 定义的调度接口，包含 `VOID OsSchedPreempt(VOID)`、`VOID OsSchedResched(VOID)` 两个主要的调度接口。两者的区别是，前者需要把当前任务放入就绪队列内，再调用后者触发调用。后者直接从就绪队列里获取下一个任务，然后触发调度去运行下一个任务。这2个接口都是内部接口，对外提供的调度接口是宏函数 `STATIC INLINE VOID LOS_Schedule(VOID)`，三者有调用关系 `STATIC INLINE VOID LOS_Schedule(VOID)--->VOID OsSchedPreempt(VOID)--->VOID OsSchedResched(VOID)`。

| 抢占调度函数 `VOID OsSchedResched(VOID)`

1. 验证需要持有任务模块的自旋锁。
2. 判断是否支持调度
3. 获取当前运行任务，从就绪队列中获取下一个高优先级的任务。验证下一个任务 `newTask` 不能为空，并更改其状态为非就绪状态。
4. 判断当前任务和下一个任务不能为同一个，否则返回。
5. 更改2个任务的运行状态，当前任务设置为非运行状态，下一个任务设置为运行状态。
6. 如果支持多核，则更改任务的运行在哪个核
7. 如果支持时间片调度，并且下一个新任务的时间片为0，设置为时间片超时时间的最大值 `LOSCFG_BASE_CORE_TIMESLICE_TIMEOUT`。
8. 设置下一个任务 `newTask` 为当前运行任务，会更新全局变量 `g_runTask`。然后调用汇编函数 `OsTaskSchedule(newTask, runTask)` 执行调度

| 抢占调度函数 `VOID OsSchedPreempt (VOID)`

把当前任务放入就绪队列，从队列中获取高优先级任务，然后尝试调度。当锁调度，或者没有更高优先级任务时，调度不会发生。

如果开启时间片调度并且当前任务时间片为0，则执行把当前任务放入就绪队列的尾部，否则执行把当前任务放入就绪队列的头部，同等优先级下可以更早的运行。调用函数 `OsSchedResched()` 去调度。