

单片机常用程序框架之分时轮询

TonyCode 3月15日

以下文章来源于最后一个bug，作者未知bug



最后一个bug

1)聊聊编程，计算机技术，电力电子技术，控制算法、linux等；2)谈谈人生、理想和生...



1、程序框架简介

根据多年的编程经验来看，单片机的程序框架大体分为三种分别是[顺序执行架构](#)、[分时轮询架构](#)和[RTOS](#)。（如果还有什么特别的框架欢迎大家留言学习）

顺序执行架构：该框架或许是我们大部分初学者最常用的一种代码编写格式了，比如说首先执行我们的按键检测，然后执行显示数码管，然后去做其他事情！这样一个任务一个任务执行，任务较少时该架构[比较简单稳定](#)，当任务比较复杂，逻辑分析就相对比较麻烦，而且程序之间[耦合也比较大](#)！需要开发者对程序足够的熟悉，且不利于扩展！

分时轮询架构：这可能是大部分有一定编程基础的程序员或者对[小资源单片机](#)进行开发所选用的一种程序架构，今天这也是我们介绍的主题，后面会进行详细介绍。

RTOS：这可能是大部分单片机编程老鸟所选用的一种架构了，[RTOS对任务的管理非常丰富](#)，能够让CPU获得一个更大的[利用率](#)！那么我们常用的有FreeRTOS, uCos, 等等，一般会获得商业使用权等等，也有免费的！

上述的程序框架，各有优劣，需要我们[根据具体的情况](#)来选用对应的框架！

2、分时轮询框架详解

从名字上看该框架是通过[时间事件发出消息](#)，主任务通过[轮流查询对应的时间事件进行运行](#)，因为我们大部分的状态程序都是以[时间为节点](#)进行转移和控制的，那么该框架就能够使用，并且我们的中断仅仅是外部给予的一种信号，我们对应的中断服务函数里面进行处理便好，比如：我们的串口接受，当相应接受中断，我们便可以接受到缓存，然后置位相应的标志位，时间任务便会查询、处理。

缺点：该框架的缺点也是很明显的，就是对任务中特殊事件的处理[不够及时](#)，不过对于大部分我们大部分项目都还是可以接受的，并不需要实时的处理！

[好了，废话不多说，上代码！](#)

```
//TaskManage.h
#ifndef __TASKMANAGE__
#define __TASKMANAGE__

/*****
 * Fuction :数据类型定义区
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/

#define TRUE (1)
#define FALSE (0)
```

```

#ifndef NULL
#define NULL ((void*)(0))
#endif

typedef unsigned int    u32;
typedef unsigned short u16;
typedef unsigned char   u8;
typedef signed long     s32;
typedef signed short    s16;
typedef signed char     s8;

typedef volatile unsigned int    vu32;
typedef volatile unsigned short vu16;
typedef volatile unsigned char   vu8;

typedef volatile unsigned int    const vuc32; /* Read Only */
typedef volatile unsigned short const vuc16; /* Read Only */
typedef volatile unsigned char   const vuc8;  /* Read Only */

/*****
 * Fuction :任务类型定义区
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
#define TASK_NUM_MAX 20

//运行模式
#define TASK_STOP (0)
#define TASK_RUN  (1)

/*****
 * Fuction :类型定义区
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
#pragma pack(1)
typedef struct _tag_taskdata
{
    u8  statue;          //运行状态
    u32 time;            //运行周期
    u32 count_time;      //运行计数变量
    void (*fuc)(void);   //运行函数指针
} stTaskData;

typedef struct _tag_taskmanage
{
    stTaskData task[TASK_NUM_MAX]; //最大任务数管理
    u8 registerTaskNum;            //已经注册的任务
}stTaskManage;
#pragma pack()

/*****
 * Fuction :功能接口区域
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
extern void InitialTaskManager(void);
extern u8 RegisterTask(u32 time, void * taskFuc);

```

```
extern void Task_Process(void);
extern void Task_RunCheck(void);

#endif
```

```
//TaskManage.c
#include "TaskManage.h"

/*****
 * descri   : 变量定义区
 * Author   : (公众号:最后一个bug)
 *****/
stTaskManage sTaskManage;

/*****
 * Fuction  : InitialTaskManager
 * descri   : 初始化任务管理
 * Author   : (公众号:最后一个bug)
 *****/
void InitialTaskManager(void)
{
    u8 i = 0;
    for(i = 0; i < TASK_NUM_MAX; i++)
    {
        sTaskManage.task[i].statue      = TASK_STOP;    //运行标识
        sTaskManage.task[i].time        = 0;            //运行周期
        sTaskManage.task[i].count_time  = 0;            //运行计数变量
        sTaskManage.task[i].fuc         = NULL;         //运行函数指针
    }

    sTaskManage.registerTaskNum = 0;    //已经注册的任务计数清零
}

/*****
 * Fuction  : RegisterTask
 * descri   : 注册任务
 * Author   : (公众号:最后一个bug)
 *****/
u8 RegisterTask(u32 time, void * taskFuc)
{
    if(sTaskManage.registerTaskNum >= TASK_NUM_MAX) return FALSE;
    if(taskFuc == NULL) return FALSE;

    if(sTaskManage.task[sTaskManage.registerTaskNum].fuc == NULL) //找到没有使用的任务数据
    {
        sTaskManage.task[sTaskManage.registerTaskNum].statue      = TASK_STOP;    //运行状
        sTaskManage.task[sTaskManage.registerTaskNum].time        = time;        //运行周
        sTaskManage.task[sTaskManage.registerTaskNum].count_time  = 0;            //运行计
        sTaskManage.task[sTaskManage.registerTaskNum].fuc         = taskFuc;      //运行函

        sTaskManage.registerTaskNum++; //已经注册的任务计数
        return TRUE; //注册成功
    }

    return FALSE; //全部注册完毕
```

```

}

/*****
 * Fuction : Task_Process
 * descri  : 任务处理过程
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
void Task_Process(void)
{
    u8 taskcount= 0;
    //遍历已经注册的任务
    for(taskcount = 0; taskcount < sTaskManage.registerTaskNum;taskcount++)
    {
        if(sTaskManage.task[taskcount].statue == TASK_RUN)//任务可以运行
        {

            (*sTaskManage.task[taskcount].fuc)();
            sTaskManage.task[taskcount].statue = TASK_STOP;
        }

    }

}

/*****
 * Fuction : Task_RunCheck
 * descri  : 任务运行条件核对
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
void Task_RunCheck(void)
{
    u8 taskcount= 0;
    //遍历已经注册的任务
    for(taskcount = 0; taskcount < sTaskManage.registerTaskNum;taskcount++)
    {
        if((++sTaskManage.task[taskcount].count_time) >= sTaskManage.task[taskcount].tim
        {
            sTaskManage.task[taskcount].count_time = 0;
            sTaskManage.task[taskcount].statue      = TASK_RUN;
        }

    }

}

}

```

//使用例程

```
#include <stdio.h>
```

```
#include "TaskManage.h"
```

```

/*****
 * Fuction : Task1
 * descri  : 任务1
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/

```

```
void Task1(void)
{
    printf("Run Task_1\n");
}
/*****
 * Fuction : Task2
 * descri  : 任务2
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
void Task2(void)
{
    printf("Run Task_2\n");
}
/*****
 * Fuction : Task3
 * descri  : 任务3
 * Author  :(公众号:最后一个bug)
 *****/
void Task3(void)
{
    printf("Run Task_3\n");
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    u16 SimuTime = 0;

    InitialTaskManager();
    RegisterTask(10,Task1);
    RegisterTask(20,Task2);
    RegisterTask(50,Task3);

    while(1)
    {
        Task_Process();

        //模拟定时器中断中调用该函数
        if((++SimuTime) <= 100)
        {
            Task_RunCheck();
        }
        else
        {
            break;
        }
    }

    printf("最后一个bug");
    return 0;
}
```

好了，我们的代码和测试文件代码都已经粘贴上去了，感兴趣的小伙伴可以进行移植、测试和扩展，这里我也附上我的运行现象大家尝个鲜！如下图所示：

```
Run Task_1
Run Task_1
Run Task_2
Run Task_1
Run Task_1
Run Task_2
Run Task_1
Run Task_3
Run Task_1
Run Task_2
Run Task_1
Run Task_1
Run Task_2
Run Task_1
Run Task_1
Run Task_2
Run Task_3
最后一个bug
-----
Process exited after 0.007546 seconds with return value 0
请按任意键继续. . .
```

该测试程序是100个时间基数任务执行情况，任务1和任务2的时间比例是1:2，任务1与任务3的时间比例也是1:5，刚好与我们注册时候的时间是一致的！

好了，今天的分时轮询单片机框架就写到这里，这里是公众号：“**最后一个bug**”，感谢大家的关注、分享与转发，我们下期再见！

推荐阅读：

[Arduino基础入门篇汇总](#)

[Arduino拾色器](#)

[Arduino提高篇16—六轴姿态MPU6050](#)

关注微信公众号「TonyCode」，查看更多精彩内容。



长按[识别图中二维码](#)关注

