

Inhoud

1	Opgave 1	2
1.1	2
2	Opgave 2	2
3	Opgave 3	2
3.1	2
3.2	2
3.3	2
3.4	3
3.5	3
4	Opgave 4	3
4.1	3
4.2	3
4.3	3
4.4	3
5	Opgave 5	4
5.1	4
6	Opgave 6	5
6.1	5
6.2	5
6.3	5
7	Opgave 7	5
8	Opgave 8	5
8.1	5
9	Opgave 9	6
9.1	6
9.2	6
9.3	7
9.4	7
9.5	7

1 Opgave 1

Clock = 32MHz

Delay = 500ms = 2Hz

Nieuwe frequentie = Clock/1024 = 31250Hz

PER = Nieuwe frequentie/Delay = 31250/2 = 15625

Ik heb de strcmp bij scanf gezet ipv ISR en mijn van mijn Richting variabele 2 variabelen gemaakt, omdat dit anders problemen gaf doordat het een mogelijkheid was dat scanf juist de Richting variabele veranderde op het moment dat ISR zijn strcmp uitvoerde.

1.1

Als we dit doen voor meerdere taken gaat dit zeer veel interrupts eisen en gaat de code veel onduidelijker worden. OS is hier dus ideaal voor aangezien deze dit voor ons gaat doen en er ook een mogelijkheid is om priority niveaus aan te geven.

2 Opgave 2

3 Opgave 3

xTaskCreate parameters (pg.34)

pvTaskCode = Looplicht

pcName = "looplicht"

usStackDepth = configMINIMAL_STACK_SIZE

pvParameters = NULL

uxPriority = tskIDLE_PRIORITY+1

pxCreatedTask = NULL

3.1

Cursus: "De _delay_ms() functie maakt intern gebruik van een 'delay loop'. Dit wil zeggen dat de processor een aantal keer een lus zal doorlopen waarvan het aantal processorcycli om deze te doorlopen gekend is."

Wat dus wilt zeggen dat als de OS schakelt naar de Terminal task deze delay loop stopt en pas verder gaat wanneer er terug geschakeld wordt naar de Looplicht task, waardoor de delay extra groot wordt.

3.2

De Terminal task reageert niet meer door dat de we met CPU time starvation zitten, waardoor deze task nooit meer aan de beurt geraakt. Dit komt doordat Looplicht task een hogere prioriteit heeft gekregen en tasks met lagere prioriteit niet meer aan de beurt geraken.

3.3

Bij _delay_ms() blijft de processor vastzitten in de taak waarin het aangeroepen wordt. Bij vTaskDelayUntil() wordt de taak op blocked gezet waardoor het pas verder gaat na een bepaalde tellerwaarde en de processor tegelijkertijd nog andere tasks kan uitvoeren.

3.4

Bij `vTaskDelay()` is de tijd dat de task uit de blocked state gaat relatief met wanneer `vTaskDelay()` werd opgeroepen. Bij `vTaskDelayUntil()` is deze tijd absoluut en dus niet relatief met wanneer `vTaskDelayUntil()` werd opgeroepen.

3.5

Beide tasks gebruiken nu maar 1%, maar mijn Leds branden nu wel niet meer. Dit komt door dat bij co-operative scheduling een task gaat lopen tot het zijn controle over de cpu zelf loslaat, waardoor we blijven vastzitten in de Terminal task want deze wacht continu op input. Bij pre-emptive scheduling kan de OS een taak stopzetten ipv te moeten wachten tot de taak dit zelf doet.

4 Opgave 4

4.1

```
looplicht_rechts CR
Resterende heap: 9937 en basisadres: 10004 CR
terminal HT      1392854746 HT      HT      99% CR LF
IDLE HT          0 HT          HT          <1% CR LF
looplic HT       73452 HT      HT          <1% CR LF
LF
looplicht_links CR
Resterende heap: 4933 en basisadres: 15008 CR
terminal HT      1578925571 HT      HT      99% CR LF
IDLE HT          0 HT          HT          <1% CR LF
looplic HT       82626 HT      HT          <1% CR LF
LF
looplicht_rechts CR
ERROR: memory allocation failed CR LF
```

De adressen worden in stijgende richting op de heap toegekend. Als er meer geheugen wordt opgevraagd dan er vrij is faalt de memory allocation.

4.2

Bij A wordt het geheugen continu overschreven, maar bij B wordt er continu nieuw geheugen toegekend waardoor op den duur de heap vol geraakt. De oplossing is door achter de for loop nog `vPortFree(num)` te zetten. Dit maakt het geheugen dat num alloceert terug vrij.

4.3

“

- * A sample implementation of `pvPortMalloc()` and `vPortFree()` that permits
- * allocated blocks to be freed, but does not combine adjacent free blocks
- * into a single larger block (and so will fragment memory). See `heap_4.c` for
- * an equivalent that does combine adjacent blocks into single larger blocks.
- *

”

Het probleem is dus duidelijk dat twee vrije aan elkaar liggende blokken niet terug tot 1 blok gevormd worden en er dus fragmentatie ontstaat. Dit zorgt ervoor dat het nieuwe blok dat even groot is als de twee vorige blokken opgeteld niet gealloceerd kan worden.

4.4

Doordat de 2 blokken die zijn vrijgemaakt niet langs elkaar liggen is het geheugen hierna in 2 delen opgesplitst wat ervoor zorgt dat een nieuw blok met geheugengrootte van deze 2 blokken samen niet aangemaakt kan worden.

* A sample implementation of pvPortMalloc() that allows the heap to be defined

* across multiple non-contiguous blocks and combines (coalescences) adjacent

- * memory blocks as they are freed.

*

“

Bij heap_5.c zou dit dus wel werken.

5 Opgave 5

5.1

De stack groeit naar onder en op niet gebruikte stack locaties staat er databyte waarde a5.

TCB = Rood en Stack = Groen.

[illegible]

6 Opgave 6

6.1

Volatile verteld de compiler dat de waarde van de variabele op elk moment kan veranderen zonder dat er actie wordt ondernomen door de code die de compiler dichtbij vindt. ([Url](#))

6.2

Doordat de waarde tegelijk verandert wordt wanneer hij uitgelezen wordt, dit zorgt voor foute waarden bij het uitlezen.

6.3

Semaphoor:

Atomair:

Queue:

Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 53	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 2838	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 2864	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 53	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 2915	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 2856	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 53	Tijd nodig: 247
Tijd nodig: 447	Tijd nodig: 70	Tijd nodig: 242

Op vlak van snelheid is Atomair het snelst dan Queue en als traagste Semaphoor. Het probleem met Atomair is dat er geen task switching mogelijk is tijdens de sectie dit zorgt ervoor dat het real time gedrag wordt verstoord.

7 Opgave 7

8 Opgave 8

Eerst beginnen met receive functie.

```
USART.CTRLA=0b00010000; // Pagina 259
```

```
static int stdio_getchar(FILE *stream)
{
    char Data;
    xQueueReceive(FifoReceive, &Data, portMAX_DELAY); // Data inlezen
    return Data;
}

ISR(USART_RXC_vect) { // Receive Interrupt Vector
    xQueueSendFromISR(FifoReceive, &USART.DATA, NULL); // Data doorsturen
}
```

8.1

De terminal task vraagt nu niet meer 99% processor tijd.

Task	Count	Time	Percentage
looplicht_rechts	22452	1.000000	<1%
terminal	163808822	1.000000	99%
looplic	8926	1.000000	<1%

Transmit functie:

```
USART.CTRLA=0b00010100; // Pagina 259
```

```
static int stdio_putchar(char c, FILE * stream)
{
    xQueueSend(FifoTransmit, &c, portMAX_DELAY); // Databyte op FIFO zetten
    if (USART.STATUS & 0b00100000) { // Kijken of UART data aan het verzenden is
        xQueueReceive(FifoTransmit, &USART.DATA, portMAX_DELAY); // Databyte van
        FIFO afhalen en rechtsreeks naar USART DATA register schrijven
    }
}

ISR(USART_TXC_vect) {
    xQueueReceiveFromISR(FifoTransmit, &USART.DATA, NULL); // Databyte van FIFO
    afhalen en naar USART.DATA register schrijven
}
```

9 Opgave 9

Vind je in FreeRTOSconfig.h

tick rate = 1000Hz = 1ms

cpu clock = 32MHz

delay = 100ms

$t_{\text{interval}} = \text{cpu clock} / \text{tick rate} * \text{delay}$

Voor de max jitter kan je deze best voor een paar cycli verwerpen zodat deze kan balanceren.

9.1

```
Jiter: 0, max jiter: 4
Jiter: 0, max jiter: 4
Jiter: 2, max jiter: 4
Jiter: -2, max jiter: 4
Jiter: -1, max jiter: 4
Jiter: 0, max jiter: 4
Jiter: 1, max jiter: 4
Jiter: -1, max jiter: 4
Jiter: 1, max jiter: 4
Jiter: 1, max jiter: 4
Jiter: -1, max jiter: 4
Jiter: -1, max jiter: 4
Jiter: 0, max jiter: 4
Jiter: 3, max jiter: 4
Jiter: -2, max jiter: 4
Jiter: 0, max jiter: 4
```

9.2

```
Jiter: 1, max jiter: 2
Jiter: -1, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 1, max jiter: 2
Jiter: -1, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 1, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
Jiter: 0, max jiter: 2
```

9.3

Dit komt doordat het looplicht een hogere prioriteit heeft en hier continu naar terug wordt geschakeld waardoor de data van de LEDs niet continu is en de timing constraints niet gerespecteerd worden.

9.4

```
Jiter: 5114, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -2961, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -2493, max jiter: 6203 CR  
Jiter: 5114, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -3018, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -2493, max jiter: 6203 CR  
Jiter: 5114, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -3020, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -2493, max jiter: 6203 CR  
Jiter: 5114, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -3010, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -2493, max jiter: 6203 CR  
Jiter: 5114, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -3010, max jiter: 6203 CR  
Jiter: -2493, max jiter: 6203 CR
```

9.5

Bij D zien we veel grotere waarden van jitter dit komt doordat we hier de interrupts uitzetten. Bij A en D zien we af en toe negatieve waarden wat betekend dat er te vroeg van task geswitched wordt. A en B zijn redelijk gelijklopend alleen is bij B de jitter iets kleiner.