

Sistemas Embarcados

Trabalho 1 – Escalonador LLTF

Aluno: Bruno Bavaresco Zaffari

Professor: Sérgio Johann Filho

Configurações opcionais:

```
#include <ucx.h>
#define STOP_TIME 33
#define KILL_IF_DEADLINE_MISS 0
// #define DEBUG
/* application tasks */
```

Caso queira limitar o tempo TICKS ou desabilitar o “kill”.

Definição das tarefas foi feita dessa forma,

```
s/app/rtsched.c  ain(void)
/* Init Task */
struct lstf_parameter parameters[4] = {
    {.computation= 0x03, .period = 0x05, .deadline = 0x05, .slack = 0x02, .remaining = 0x03},
    {.computation= 0x05, .period = 0x0A, .deadline = 0x0A, .slack = 0x05, .remaining = 0x05},
    {.computation= 0x08, .period = 0x0f, .deadline = 0x0f, .slack = 0x07, .remaining = 0x08},
    {.computation= 0x01, .period = 0x0C, .deadline = 0x0C, .slack = 0x0B, .remaining = 0x01},
};

int ERR = -20;
/* tasks of the set */
kcb->rt_sched = lstf_sched; // dispatcher

// IDLE =====
/* Init Task */
// Idle - ID = 0
uint16_t idT_Idle = ucx_task_spawn(task_idle, DEFAULT_STACK_SIZE);
ucx_task_priority(idT_Idle, TASK_IDLE_Prio);
// =====

// NORMAL =====
/* Init Task */
// 0 - ID = 1
uint16_t idT0 = ucx_task_spawn(task0, DEFAULT_STACK_SIZE);
printf("Tarefa: 0 ID: %d\n", (int)idT0);

// 1 - ID = 2
uint16_t idT1 = ucx_task_spawn(task1, DEFAULT_STACK_SIZE);
printf("Tarefa: 1 ID: %d\n", (int)idT1);

// 2 - ID = 3
uint16_t idT2 = ucx_task_spawn(task2, DEFAULT_STACK_SIZE);
printf("Tarefa: 2 ID: %d\n", (int)idT2);

// 3 - ID = 4
uint16_t idT3 = ucx_task_spawn(task3, DEFAULT_STACK_SIZE);
printf("Tarefa: 3 ID: %d\n", (int)idT3);
// =====
```

Ao transformar uma tarefa em uma tarefa de tempo real — e após definir seus parâmetros — é fundamental descometer a linha onde a prioridade de tempo real foi atribuída, conforme ilustrado no exemplo abaixo:

```
// RT =====
/* Setup our custom scheduler and set RT priorities to three*/
//0 - ID = 1
ERR = ucx_task_rt_priority(idT0, &parameters[0]);
printf("ERR T0 %d\n", (int)ERR);
printf("Endereço do parameters[0] %d\n", (int)&parameters[0]);

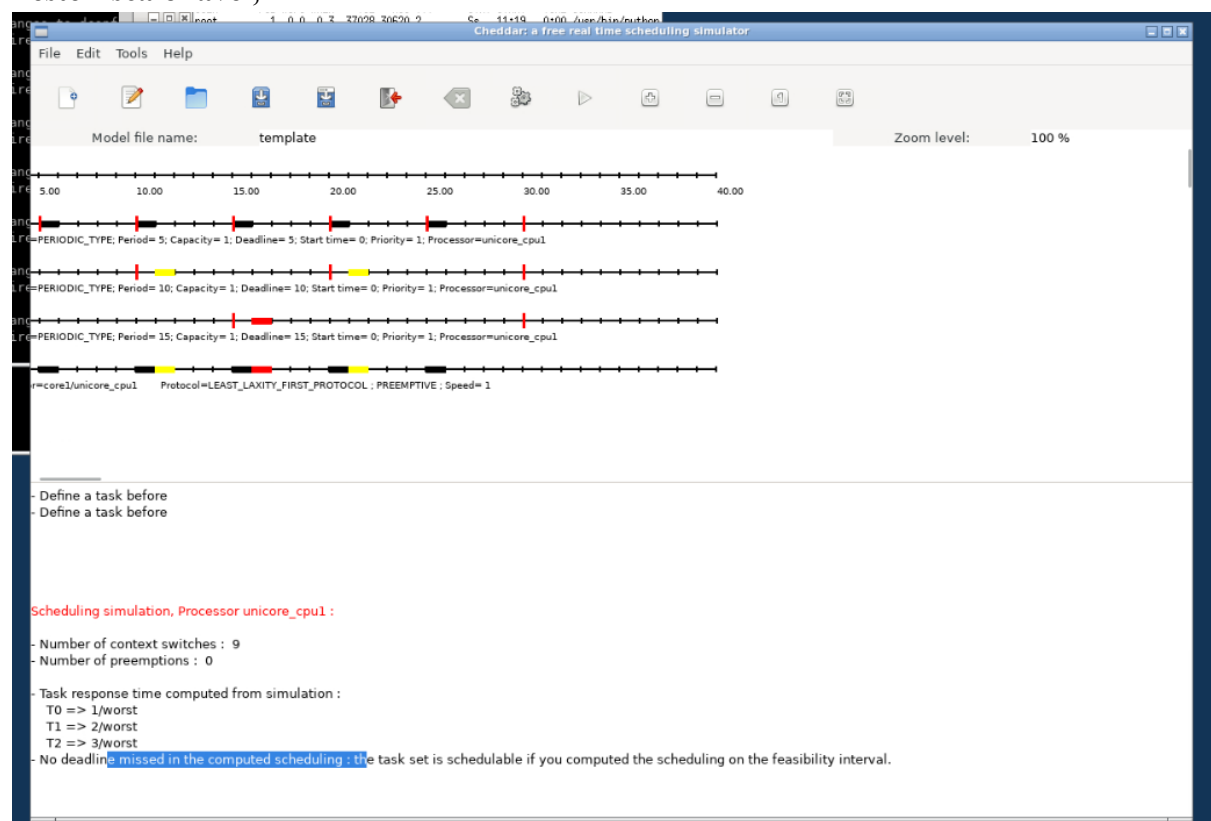
//1 - ID = 2
ERR = ucx_task_rt_priority(idT1, &parameters[1]);
printf("ERR T1 %d\n", (int)ERR);
printf("Endereço do parameters[1] %d\n", (int)&parameters[1]);

//2 - ID = 3
//ERR = ucx_task_rt_priority(idT2, &parameters[2]);
//printf("ERR T2 %d\n", (int)ERR);
//printf("Endereço do parameters[2] %d\n", (int)&parameters[2]);

//3 - ID = 4
//ERR = ucx_task_rt_priority(idT3, &parameters[3]);
//printf("ERR T3 %d\n", (int)ERR);
//printf("Endereço do parameters[3] %d\n", (int)&parameters[3]);

// start UCX/OS, preemptive mode
return 1;
```

Teste Escalonável, Cheddar:



Teste Escalonável, escalonador de Tempo Real:

```

task->rt_prio 1073774554
ERR T2 0
Endereço do parameters[2] 1073774554
=TEMPO TICKS 00 = -RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 01 = -RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 1 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 8 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 02 = -RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | Comp.: 2 | Per.: 15 | Dl.: 15 | Slack: 11 | Remaining: 1 |
=TEMPO TICKS 03 = -RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | Comp.: 2 | Per.: 15 | Dl.: 15 | Slack: 11 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 04 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 05 = -RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 06 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 07 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 08 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 09 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 10 = -RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 11 = -RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 1 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 8 | Remaining: 0 |

```

```

=TEMPO TICKS 11 = -RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 1 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 8 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 12 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 13 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 14 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 15 = -RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 16 = -RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | Comp.: 2 | Per.: 15 | Dl.: 15 | Slack: 12 | Remaining: 1 |
=TEMPO TICKS 17 = -RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | Comp.: 2 | Per.: 15 | Dl.: 15 | Slack: 12 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 18 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 19 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 20 = -RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 21 = -RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 1 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 8 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 22 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 23 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 24 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0
=TEMPO TICKS 25 = -RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
=TEMPO TICKS 26 = -RUNNING "task_idle" <-----
TASK ID: 0

```

```

    }
    return (int32_t)0;
}

int32_t app_main(void)
{
    /* uint8_t */
    struct lstf_parameter parameters[4] = {
        {.computation= 0x01, .period = 0x05, .deadline = 0x05, .slack = 0x04, .remaining = 0x01},
        {.computation= 0x01, .period = 0x0A, .deadline = 0x0A, .slack = 0x09, .remaining = 0x01},
        {.computation= 0x02, .period = 0x0f, .deadline = 0x0f, .slack = 0x0E, .remaining = 0x02},
        // {.computation= 0x01, .period = 0x0C, .deadline = 0x0C, .slack = 0x0B, .remaining = 0x01},
    };

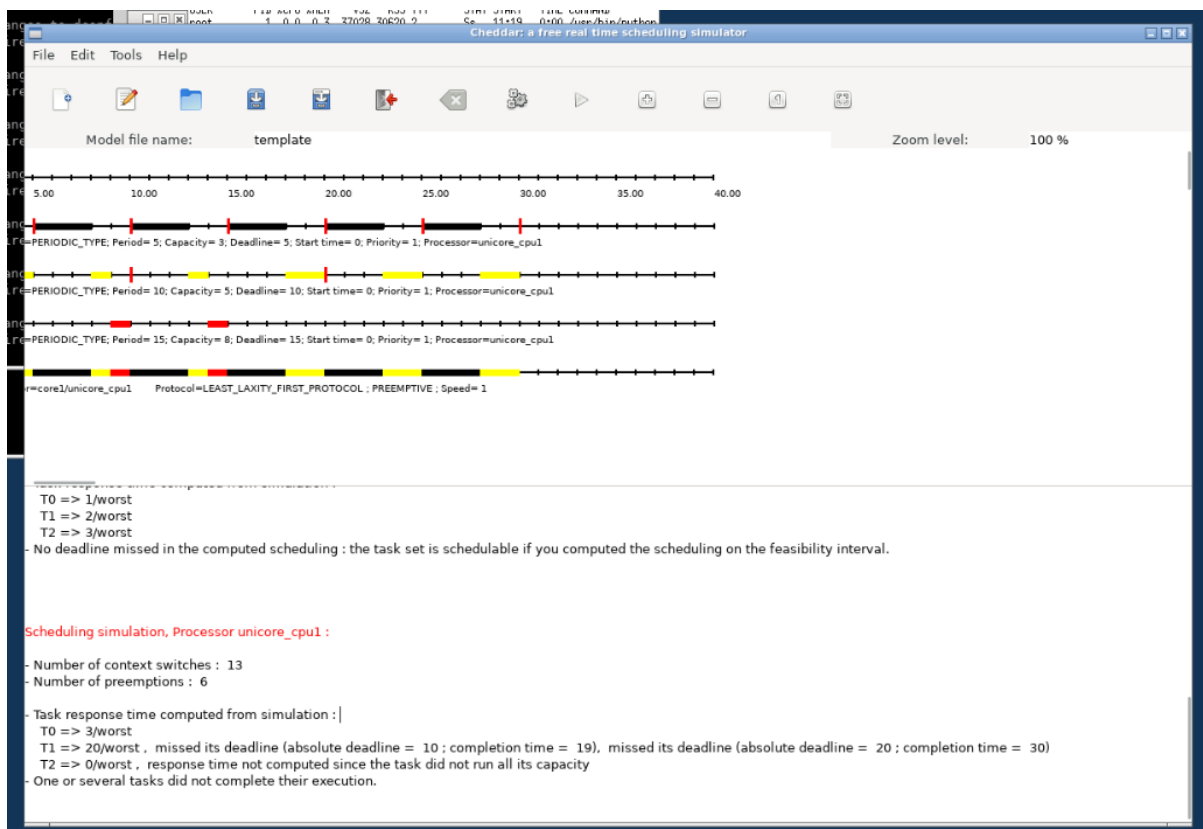
    int ERR = -20;
    /* tasks of the set */
    kcb->rt_sched = lstf_sched; // dispatcher

    // IDLE =====
    /* Init Task*/
    // Idle - ID = 0
    uint16_t idT_Idle = ucx_task_spawn(task_idle, DEFAULT_STACK_SIZE);
    ucx_task_priority(idT_Idle, TASK_IDLE_PRIO);
    //=====

    // NORMAL =====
    /* Init Task */
}

```

Teste Não-escalonável, Cheddar:



Teste Não-escalonável, escalonador Tempo Real:

```

-----
=TEMPO TICKS 00 =
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 02|| (Dl.= 05 -Rem.= 03 - T.R.= 00) |(Comp. 03)|(T.R.= 00 = 0 mod 5)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 05|| (Dl.= 10 -Rem.= 05 - T.R.= 00) |(Comp. 05)|(T.R.= 00 = 0 mod 10)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 07|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 00) |(Comp. 08)|(T.R.= 00 = 0 mod 15)|
-----
-RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 3 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 2 | Remaining: 2 |
-----
=TEMPO TICKS 01 =
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 02|| (Dl.= 05 -Rem.= 02 - T.R.= 01) |(Comp. 03)|(T.R.= 01 = 1 mod 5)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 04|| (Dl.= 10 -Rem.= 05 - T.R.= 01) |(Comp. 05)|(T.R.= 01 = 1 mod 10)|
-----
▶ NFERNDO: ||Slack-> 06|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 01) |(Comp. 08)|(T.R.= 01 = 1 mod 15)|
-----
-RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 3 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 2 | Remaining: 1 |
-----
=TEMPO TICKS 02 =
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 02|| (Dl.= 05 -Rem.= 01 - T.R.= 02) |(Comp. 03)|(T.R.= 02 = 2 mod 5)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 03|| (Dl.= 10 -Rem.= 05 - T.R.= 02) |(Comp. 05)|(T.R.= 02 = 2 mod 10)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 05|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 02) |(Comp. 08)|(T.R.= 02 = 2 mod 15)|
-----
-RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 3 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 2 | Remaining: 0 |
-----
=TEMPO TICKS 03 =
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 1
CONFERNDO: ||Slack-> 02|| (Dl.= 05 -Rem.= 00 - T.R.= 03) |(Comp. 03)|(T.R.= 03 = 3 mod 5)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 02|| (Dl.= 10 -Rem.= 05 - T.R.= 03) |(Comp. 05)|(T.R.= 03 = 3 mod 10)|
-----
CONFERNDO: ||Slack-> 04|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 03) |(Comp. 08)|(T.R.= 03 = 3 mod 15)|
-----
-RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 5 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 2 | Remaining: 4 |

```

```

-----
=TEMPO TICKS 05 =
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 1
----->"RESET" TASK_ID 1
CONFERND0:||slack-> 02|| (Dl.= 05 -Rem.= 03 - T.R.= 00) |(Comp. 03 )|(T.R.= 00 = 5 mod 5)|
-----
CONFERND0:||slack-> 02|| (Dl.= 10 -Rem.= 03 - T.R.= 05) |(Comp. 05 )|(T.R.= 05 = 5 mod 10)|
-----
CONFERND0:||slack-> 02|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 05) |(Comp. 08 )|(T.R.= 05 = 5 mod 15)|
-----

-RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 3 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 2 | Remaining: 2 |

-----

=TEMPO TICKS 06 =
-----
CONFERND0:||slack-> 02|| (Dl.= 05 -Rem.= 02 - T.R.= 01) |(Comp. 03 )|(T.R.= 01 = 6 mod 5)|
-----
CONFERND0:||slack-> 01|| (Dl.= 10 -Rem.= 03 - T.R.= 06) |(Comp. 05 )|(T.R.= 06 = 6 mod 10)|
-----
CONFERND0:||slack-> 01|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 06) |(Comp. 08 )|(T.R.= 06 = 6 mod 15)|
-----

-RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 5 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 1 | Remaining: 2 |

-----

=TEMPO TICKS 07 =
-----
CONFERND0:||slack-> 01|| (Dl.= 05 -Rem.= 02 - T.R.= 02) |(Comp. 03 )|(T.R.= 02 = 7 mod 5)|
-----
CONFERND0:||slack-> 01|| (Dl.= 10 -Rem.= 02 - T.R.= 07) |(Comp. 05 )|(T.R.= 07 = 7 mod 10)|
-----
CONFERND0:||slack-> 00|| (Dl.= 15 -Rem.= 08 - T.R.= 07) |(Comp. 08 )|(T.R.= 07 = 7 mod 15)|
-----

-RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | Comp.: 8 | Per.: 15 | Dl.: 15 | Slack: 0 | Remaining: 7 |

-----

=TEMPO TICKS 08 =
-----
CONFERND0:||slack-> 00|| (Dl.= 05 -Rem.= 02 - T.R.= 03) |(Comp. 03 )|(T.R.= 03 = 8 mod 5)|
-----
CONFERND0:||slack-> 00|| (Dl.= 10 -Rem.= 02 - T.R.= 08) |(Comp. 05 )|(T.R.= 08 = 8 mod 10)|
-----
CONFERND0:||slack-> 00|| (Dl.= 15 -Rem.= 07 - T.R.= 08) |(Comp. 08 )|(T.R.= 08 = 8 mod 15)|
-----

-RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 3 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 0 | Remaining: 1 |

```

```

int32_t app_main(void)
{
    /* uint8_t */
    struct lstf_parameter parameters[4] = {
        {.computation= 0x03, .period = 0x05, .deadline = 0x05, .slack = 0x02, .remaining = 0x03},
        {.computation= 0x05, .period = 0x0A, .deadline = 0x0A, .slack = 0x05, .remaining = 0x05},
        {.computation= 0x08, .period = 0x0f, .deadline = 0x0f, .slack = 0x07, .remaining = 0x08},
        // {.computation= 0x01, .period = 0x0C, .deadline = 0x0C, .slack = 0x0B, .remaining = 0x01},
    };

    int ERR = -20;
    /* tasks of the set */
    kcb->rt_sched = lstf_sched; // dispatcher

    // IDLE =====
    /* Init Task */
    // Idle - ID = 0
    uint16_t idT_Idle = ucx_task_spawn(task_idle, DEFAULT_STACK_SIZE);
    ucx_task_priority(idT_Idle, TASK_IDLE_PRIO);
    // =====

    // NORMAL =====
    /* Init Task */
    // 0 - ID = 1
    uint16_t idT0 = ucx_task_spawn(task0, DEFAULT_STACK_SIZE);
    printf("Tarefa: 0 ID: %d\n", (int)idT0);

    // 1 - ID = 2
    uint16_t idT1 = ucx_task_spawn(task1, DEFAULT_STACK_SIZE);
    printf("Tarefa: 1 ID: %d\n", (int)idT1);

    // 2 - ID = 3
    uint16_t idT2 = ucx_task_spawn(task2, DEFAULT_STACK_SIZE);
    printf("Tarefa: 2 ID: %d\n", (int)idT2);

    // 3 - ID = 4
    //uint16_t idT3 = ucx_task_spawn(task3, DEFAULT_STACK_SIZE);
    //printf("Tarefa: 3 ID: %d\n", (int)idT3);
    // =====
}

```

Nota: Apesar de ter divergido no “TEMPO TICKS 6”. A princípio tem-se o debug pra confirmar e o escalonador feito com UCX-OS escalonou certamente a com menor Slack, a princípio estaria certo. Sendo um parâmetro divergente no Cheddar q tenha dado a troca de Task0 para Task1. Ambas acusaram corretamente que era inviável o escalonamento das tasks. Caso fosse mudado o marco \$ **KILL_IF_DEADLINE_MISS**, para outro número, a não ser zero, ela teria parado a execução no primeiro DEADLINE_MISS.

Tarefas Aperiódicas e Periódicas:

Tarefas Periódicas: “task0” (P:5; D:5; C:1) -> ID: 01 e “task1” (P:10; D:10; C:1) -> ID: 02;

Tarefas Aperiódicas: “task2” -> ID: 03 e “task3” -> ID: 04;

NOTA: Apesar de ter a “tarefa_idle” nunca será executada, nesse caso;

```

int32_t app_main(void)
{
    /* uint8_t */
    struct lstf_parameter parameters[4] = {
        {.computation= 0x01, .period = 0x05, .deadline = 0x05, .slack = 0x04, .remaining = 0x01},
        {.computation= 0x01, .period = 0x0A, .deadline = 0x0A, .slack = 0x09, .remaining = 0x01},
        // {.computation= 0x08, .period = 0x0f, .deadline = 0x0f, .slack = 0x07, .remaining = 0x08},
        // {.computation= 0x01, .period = 0x0C, .deadline = 0x0C, .slack = 0x0B, .remaining = 0x01},
    };
}

```



```

// RT =====
/* Setup our custom scheduler and set RT priorities to three*/
//0 - ID = 1
ERR = ucx_task_rt_priority(idT0, &parameters[0]);
printf("ERR T0 %d\n", (int)ERR);
printf("Endereço do parameters[0] %d\n", (int)&parameters[0]);

//1 - ID = 2
ERR = ucx_task_rt_priority(idT1, &parameters[1]);
printf("ERR T1 %d\n", (int)ERR);
printf("Endereço do parameters[1] %d\n", (int)&parameters[1]);

//2 - ID = 3
//ERR = ucx_task_rt_priority(idT2, &parameters[2]);
//printf("ERR T2 %d\n", (int)ERR);
//printf("Endereço do parameters[2] %d\n", (int)&parameters[2]);

//3 - ID = 4
//ERR = ucx_task_rt_priority(idT3, &parameters[3]);
//printf("ERR T3 %d\n", (int)ERR);
//printf("Endereço do parameters[3] %d\n", (int)&parameters[3]);

// start UCX/OS, preemptive mode
return 1;

```

Teste funcional das tarefas Aperiódicas e Periódicas:

```

-----
=TEMPO TICKS 00 =
-----

-----
-RUNNING "taks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | DL.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
-----

=TEMPO TICKS 01 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
-----

-----
-RUNNING "taks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 1 | Per.: 10 | DL.: 10 | Slack: 8 | Remaining: 0 |
-----

=TEMPO TICKS 02 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 3
prioridade 7966

-----
-RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.
-----

=TEMPO TICKS 03 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 4
prioridade 7966

-----
-RUNNING "task3" <-----
|TASK ID: 4 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.
-----

```



```

-----
=TEMPO TICKS 04 =
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 3
prioridade 7965

-----
-RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.

-----
=TEMPO TICKS 05 =
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 1
----->"RESET" TASK_ID 1
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 2

-----
-RUNNING "task0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |

-----
=TEMPO TICKS 06 =
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 4
prioridade 7965

-----
-RUNNING "task3" <-----
|TASK ID: 4 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.

-----
=TEMPO TICKS 07 =
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
----->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 3
prioridade 7964

-----
-RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.

```

```
-----  
=TEMPO TICKS 08 =  
-----  
----->"FINISHED" TASK_ID 1  
-----  
----->"FINISHED" TASK_ID 2  
ID task_with_higher_priority 4  
prioridade 7964  
  
-----  
-RUNNING "task3" <-----  
|TASK ID: 4 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa  
  
-----  
=TEMPO TICKS 09 =  
-----  
----->"FINISHED" TASK_ID 1  
-----  
----->"FINISHED" TASK_ID 2  
ID task_with_higher_priority 3  
prioridade 7963  
  
-----  
-RUNNING "task2" <-----  
|TASK ID: 3 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa
```

```

-----
=TEMPO TICKS 10 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
---->"RESET" TASK_ID 1
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 2
---->"RESET" TASK_ID 2
-----

-RUNNING "tasks0" <-----
|TASK ID: 1 | Comp.: 1 | Per.: 5 | Dl.: 5 | Slack: 4 | Remaining: 0 |
-----

=TEMPO TICKS 11 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
▶ -----
-RUNNING "tasks1" <-----
|TASK ID: 2 | Comp.: 1 | Per.: 10 | Dl.: 10 | Slack: 8 | Remaining: 0 |
-----

=TEMPO TICKS 12 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 4
prioridade 7963
-----

-RUNNING "task3" <-----
|TASK ID: 4 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.
-----

=TEMPO TICKS 13 =
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 1
-----
---->"FINISHED" TASK_ID 2
ID task_with_higher_priority 3
prioridade 7962
-----

-RUNNING "task2" <-----
|TASK ID: 3 | [!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.
-----

```

Escalonador LLTF:

Para passagem do tempo correta foi entrada crítica para entrar no DISPATCHER:

```
void krnl_dispatcher(void)
{
    kcb->ticks++;
    CRITICAL_ENTER();
    _dispatch();
    CRITICAL_LEAVE();
}
```

Para funcionar corretamente precisa adicionar no main uma tarefa IDLE:

```
// IDLE =====
/* Init Task*/
// Idle - ID = 0
uint16_t idT_Idle = ucx_task_spawn(task_idle, DEFAULT_STACK_SIZE);
ucx_task_priority(idT_Idle, TASK_IDLE_PRIO);
//=====
```

Escalonador em si:

Variáveis:

```
int32_t lstf_sched(void)
{
    struct node_s *LS_node = kcb->tasks->head->next;
    struct node_s *atual = kcb->tasks->head->next; //inicio
    struct lstf_parameter *parameters = NULL;
    struct tcb_s *LS_task = atual->data;
    struct tcb_s *task = atual->data;
    int tempo_atual, tempo_relativo = 0;
    int ls = 255; // UINT_MAX;
    int temp = 0;
    tempo_atual = (int)ticks_h();
    //-----
    struct tcb_s *t = kcb->task_current->data;
    if (t->state == TASK_RUNNING) t->state = TASK_READY;
    //-----
    printf("\n-----\n");
    printf("TEMPO TICKS %02d = \n", tempo_atual - 1);
    LS_node = NULL;
    LS_task = NULL;
    while (atual) {
        if(task->rt_prio != 0 && task->priority != TASK_IDLE_PRIO && task->state == TASK_READY ){
```

Parte do loop que controla o Acréscimo ou decréscimo do Slack e, se a tarefa é ou não escalonável.

```
LS_task = NULL;
while (atual) {
    if(task->rt_prio != 0 && task->priority != TASK_IDLE_PRIO && task->state == TASK_READY ){
        parameters = (struct lsf_parameter *)task->rt_prio;
        tempo_relativo = (tempo_atual-1) % parameters->period; //(tempo_atual-1) pois no segundo 0 tem o IDLE
        // -----
        //DEBUG
        printf("-----\n");
        printf("Calculating Slack of TASK_ID %02d\n", (int)task->id);
        if(parameters->remaining != 0 ){
            if (tempo_relativo== 0 && KILL_IF_DEADLINE_MISS ==0){ // RESTART parameters->remaining
                parameters->remaining = parameters->computation;
                temp = (int)parameters->deadline - (int)parameters->computation;
                printf("----->!!!!!!!!!!!!!!!!!!DEADLINEMISS!!!!!!!!!!!!!!!!!! ID %d\n", (int)task->id);
                printf("----->\n\"RESET\" TASK_ID %d\n", (int)task->id);
                parameters->slack = (uint8_t)temp;
            }

            temp = (int)parameters->deadline - (int)parameters->remaining - (int)tempo_relativo;
            if (temp >=0){
                parameters->slack = (uint8_t)temp; //ATUALIZA SLACK e CONFERE MENOR SLACK VALIDO
                // -----
                if (ls > parameters->slack) {
                    LS_task = task;
                    LS_node = atual;
                    ls = parameters->slack;
                }
                // -----
            }

            else { // Caso slack negativo e o remaining positivo significa que ocorreu um deadlinemiss!
                printf("----->!!!!!!!!!!!!!!!!!!DEADLINEMISS!!!!!!!!!!!!!!!!!! ID %d\n", (int)task->id);

                if (KILL_IF_DEADLINE_MISS) fail_lsf_panic(ERR_LSF_FAIL, LS_task, tempo_atual);
            }
        }
        // -----
        if(parameters->remaining == 0){
            printf("----->\n\"FINISHED\" TASK_ID %d\n", (int)task->id); // Finished inside deadline/period
            tempo_relativo = (tempo_atual-1) % parameters->period;
            if((tempo_relativo)== 0 ){ // RESTART parameters->remaining
                parameters->remaining = parameters->computation;
                temp = (int)parameters->deadline - (int)parameters->computation;
                printf("----->\n\"RESET\" TASK_ID %d\n", (int)task->id);
                parameters->slack = (uint8_t)temp;
                // -----
                if (ls > parameters->slack) { //ATUALIZA SLACK e CONFERE MENOR SLACK VALIDO
                    LS_task = task;
                    LS_node = atual;
                    ls = parameters->slack;
                }
                // -----
            }
        }
    }
    // -----
}
```

Parte final do loop que tem prints de debug e próximo elemento:

```
177     }
178     // -----
179     //DEBUG
180     printf("CONFERENDO: ||Slack-> %02d|| ", (int)parameters->slack);
181     printf("Dl.= %02d -", (int)parameters->deadline);
182     printf("Rem.= %02d - ", (int)parameters->remaining );
183     printf("T.R.= %02d |", (int)tempo_relativo);
184     printf("Comp. %02d )|", (int)parameters->computation);
185     printf("(T.R.= %02d = %d mod %d)|\n", (int)tempo_relativo, (tempo_atual-1), parameters->period);
186
187
188     }
189     atual = atual->next; // Walk
190     if(atual != NULL)
191         task = atual->data;
192 }
193 if (LS_task == NULL) {
194     /*printf("SEM TAREFAS DE TEMPO REAL\n");
195     printf("=====\n");*/
196     return -1;
197 }
198 // Deve significar que todas ja foram feitas ou q n tem
199 /* put the scheduled task in the running state and return its id */
200 parameters = (struct lstf_parameter *)LS_task->rt_prio;
201 parameters->remaining--;
202 kcb->task_current = LS_node;
203 LS_task->state = TASK_RUNNING;
204 /*printf("REAL TIME TASK SELECTED TASK ID %d\n", (int)LS_task->id);
205 printf("=====\n");*/
206 //-----
207 if ((int)tempo_atual >= (int)STOP_TIME) fail_lsif_panic(ERR_LSF_FAIL, LS_task, tempo_atual); // LIMIT
208 //-----
209 return (int32_t)LS_task->id;
210 }
```

Formato das tarefas:

```
void task2(void)
{
    struct lstf_parameter *params;
    while (1) {
        params = ucx_task_ifno();
        printf("\n-----\n");
        printf("-RUNNING \"task2\" <-----\n");
        printf("|TASK ID: %u | ", ucx_task_id());
        if (params != NULL) {
            printf("Comp.: %u | ", params->computation);
            printf("Per.: %u | ", params->period);
            printf("Dl.: %u | ", params->deadline);
            printf("Slack: %u | ", params->slack);
            printf("Remaining: %u |\n", params->remaining);
        }
        else {
            printf("[!] Parâmetros indisponíveis para esta tarefa.\n");
        }
        ucx_task_wfi();
    }
}
```

Nota: Os arquivos que mais foram alterados foram o *kernel.h*, *ucx.c*, e *rtsched.c*