charlie weng

2010-03-27

uXos 协作式操作系统

uXOS的设计目标是资源相当紧缺的MCU上运行,目标是代替前后台程序,易维护的特点。uXOS的底层是与Protothreads的设计实现一致。

主要特点:

- 1. 与硬件平台无关,方便移植到任何的MCU中,包括32位的MCU
- 2. 统一堆栈,适合RAM苛刻的MCU系统中应用
- 3. 系统开销小,最新的uXos 与前后台代码框架相当
- 4. 易于维护

什么是 Protothreads

Protothreads 是由瑞典计算机科学院的科学家Adam Dunkels 所创的一种新的线程编程方法。按 Adam Dunkels 所说, Protothreads 是专为资源紧张的系统设计的一种耗费资源少, 且不使用堆栈的线程模型, 它可以不使用复杂的状态机机制来实现顺序流的控制。

Protothreads 也可以用于操作系统当中。简单地说, Protothreads 借鉴了用 C 语言实现协同(co-routine)的原理,它应用 switch-case 或goto(GCC扩展)语句的直接跳转功能,实现了有条件阻塞(conditional block),最终实现了虚拟的并行处理功能(concurrent)。

实际上, Protothreads并不是真正的线程, 在多任务的切换中并不会真正涉及上下文的切换, 其线程的调度也仅仅是依靠隐式的 return, 进而退出函数体来完成的。但是 Protothreads 的优点却是实实在在的。首先它不需要堆栈空间, 而正如笔者用宏实现的那样, Protothreads 也实现了很多只有线程编程方法才能实现的机制,比如阻塞。而用宏进行了封装之后, 使用者完全可以像使用线程一样使用它们, 而且

其逻辑更加简化,这大大增加了程序的清晰度,并降低了开发维护的难度。

uXos 是构建在Protothreads的一种协作式操作系统,虽然短小精悍,但功能强大,其工程目录包含如下文件



Protothreads API

函数	注释
PT_INIT(pt)	初始化任务变量,只在初始化函数中执行一次就 行
PT_BEGIN(pt)	启动任务处理,放在函数开始处
PT_END (pt)	结束任务, 放在函数的最后
PT_WAIT_UNTIL (pt, condition)	等待某个条件(条件可以为时钟或其它变量, I0等)成立, 否则 直接退出本函数, 下一次进入本函数就直接跳到这个地方判断
PT_WAIT_WHILE (pt, cond)	和上面一个一样,只是条件取反了
PT_WAIT_THREAD(pt, thread)	等待一个子任务执行完成
PT_SPAWN(pt, child, thread)	新建一个子任务,并等待其执行完退出
PT_RESTART (pt)	重新启动某个任务执行
PT_EXIT (pt)	任务后面的部分不执行,直接退出重新执行
PT_YIELD(pt)	挂起任务
PT_YIELD_UNTIL (pt, cond)	锁死任务并在等待条件成立,恢复执行

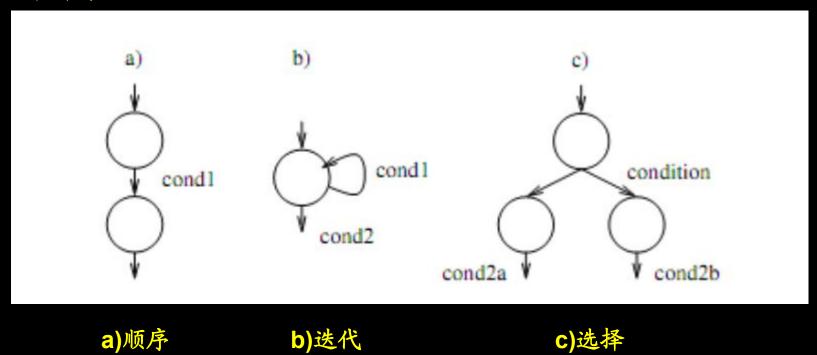
uXos 协作式操作系统API

函数	注释
uXOS_BEGIN()	启动任务处理,放在函数开始处
uXOS_END()	结束任务,放在函数的最后
uXOS_WAIT_UNTIL (condition)	等待某个条件(条件可以为时钟或其它变量,10等)成立, 否则直接退出本函数,下一次进入本函数就直接跳到这个地方 判断
uXOS_WAIT_WHILE (cond)	和上面一个一样,只是条件取反了
uXOS_WAIT_THREAD(child, thread)	等待一个子任务执行完成
uXOS_SPAWN(child, thread)	新建一个子任务,并等待其执行完退出
uXOS_RESTART()	重新启动任务执行
uXOS_EXIT()	任务后面的部分不执行,直接退出重新执行
uXOS_YIELD()	挂起任务
uXOS_START (tcb)	重新启动某个任务执行
uXOS_YIELD_UNTIL (cond)	锁死任务并在等待条件成立,恢复执行
uXOS_SEM_INIT(s, c)	信号量初始化
uXOS_SEM_WAIT(s)	等待一个信号量
uXOS_SEM_SIGNAL(s)	发送一个信号量
uXOS_DELAY(param)	等待指定为param 倍TICK的时间

```
初始化消息队列
uXOS_MSGQ_INIT( struct MSG_Q *m, BYTE* msgQ, BYTE msg_size,
BYTE q_size
uXOS_MSGQ_WAIT( struct MSG_Q *m, BYTE* msg )
                                                     等待一个消息
uXOS_MSGQ_POST( struct MSG_Q *m, BYTE* msg)
                                                     发送一个消息
                                                     系统回调函数初始化
void os_init( void (*cb) (void) );
HANDLE create_task( uXOS_THREAD( Task ), BYTE pri );
                                                     创建一个任务
                                                     uX0S系统启动调度执行
void os_start()
                                                     事件定时器设定
void ettimer_set( TM *tm, TICK timeout );
                                                     等待事件定时器超时(1为超时,0为没有超时)
BYTE etimer_expired( TM *tm );
                                                     调用定时器初始化
void utimer_init(void);
                                                     停止定时器
void utimer_stop( struct uTimer *timer );
                                                     启动定时器
void utimer_start( struct uTimer *timer );
                                                     删除定时器
void utimer_delete( struct uTimer *timer );
struct uTimer* utimer_create (void (*cb) (void), TICK
                                                     创建一个定时器
timeout, BYTE period);
|void utimer_ctrl( struct uTimer *timer, BYTE cmd, void* 设置定时器参数
arg);
struct uTimer* utimer_callback (void (*cb) (void), TICK 调用定时器回调函数设定
timeout, BYTE option);
                                                     调用一个线程、非阻塞式
uXOS_EXEC (child, thread);
```

程序控制状态机之uXos描述

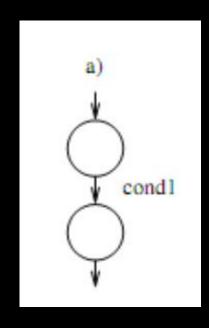
所有的程序控制流状态机可以分解为三个基本模式: 顺序, 迭代和选择。 如下图所示:



本小节我们将探讨如何将状态图映射到基于 uXos 的结构中去 下图所示为上面这三种基本模型的 uXos的实现伪代码:

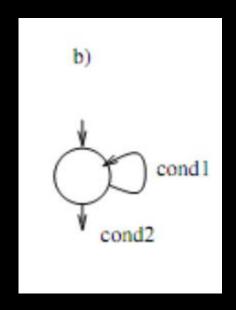
顺序模式

```
uXOS_BEGIN();
Function1();
uXOS_WAIT_UNTIL(cond1);
Function2();
```



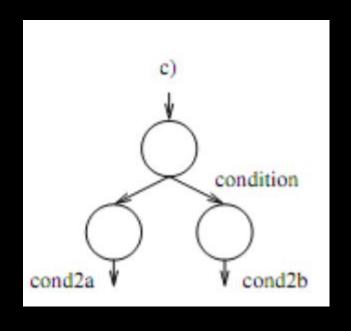
迭代模式

```
uXOS_BEGIN();
Function1();
while(cond1)
     uXOS_WAIT_UNTIL(cond1 or cond2);
Function2();
uXOS_END();
```



选择模式

```
uXOS_BEGIN();
Function1();
if (cond1) {
        uXOS_WAIT_UNTIL ( cond2a );
        Function2a();
else {
        uXOS_WAIT_UNTIL ( cond2b );
        Function2b();
uXOS_END();
```



uXOS程序结构

以按键处理为例:

```
uXOS_THREAD( KeyProcess )
           uXOS_BEGIN();
           while(1)
                      uXOS_DELAY( 10 ):
                      g_KeyInfo.CurKey = GetKey( );
                      KeyModuleProcess( &g_KeyInfo );
           uXOS_END();
```

主程序结构

```
void main( void )
             initDevices();
            os_init( fnTickCallBack );
             create_task( keyProcess , 1 );
             create_task( dispProcess , 2 );
             create_task( ctrlProcess , 10 );
             os_start();
```

```
uXOS使用两种软件定时器: etimer, utimer
   eTimer:
      用来为系统或应用层提供一些超时,定时服务。他提供了两个API接口,
   其函数原型为:
      void etimer_set(TM *tm, TICK timeout);
      BYTE etimer_expired(TM *tm );
   etimer定时器数据结构为TM,使用时定义一个结构体,如:
     TM et;
     etimer_set(&et, 200); ---- 设置eTimer超时时间为200 TICK
```

etimer_expired(&et) ----- 超时时此函数返回1, 否者为0

utimer:

用来为系统或应用层提供周期性或一次性的回调任务,如通信上要随机延时调用发送函数发送数据包等。其函数原型如下:

```
void utimer_init( void );
void utimer_stop( struct uTimer *timer );
void utimer_start( struct uTimer *timer );
void utimer_delete( struct uTimer *timer );
struct uTimer* utimer_create( void (*cb)(void),TICK timeout, BYTE period );
void utimer_ctrl( struct uTimer *timer,BYTE cmd, void* arg );
struct uTimer* utimer_callback( void (*cb)(void), TICK timeout, BYTE option );
```

utimer函数说明:

```
void utimer init( void );
utimer的初始化,使用时调用此函数。
void utimer_stop( struct uTimer *timer );
停止定时器
void
      utimer start( struct uTimer *timer );
启动定时器
    utimer delete( struct uTimer *timer );
void
删除定时器
struct uTimer* utimer create( void (*cb) (void), TICK timeout, BYTE period );
创建一个定时器
     utimer_ctrl( struct uTimer *timer, BYTE cmd, void* arg );
设置定时器参数
struct uTimer* utimer_callback( void (*cb)(void), TICK timeout, BYTE option );
定时器回调: cb 是回调函数, timeout是超时间隔, option为一次还是周期性
```

uXOS提供的这两种软件定时器是十分有用的功能,灵活应用功能将十分强大。

eTimer的使用---- 超时处理:

```
TM et;
BYTE t;
for(i = 0; i < 3; i++)
         SendPacket( "0123456789",10 );
         etimer_set( &et, 200 );
        uXOS_WAIT_UNTIL( AckReceived( ) ||
                                                     # 等待应答
                 (t = etimer_expired( &et )) );
                                                         // 如果超时重发,三次无效退出
        if(!t)
                   break;
```

eTimer定时器主要用来处理程序的超时,延时等,如上面的通信超时处理。

utimer的使用

utimer定时器主要用来调用一次性或周期性的任务而设计的

uXos在通信系统上的应用

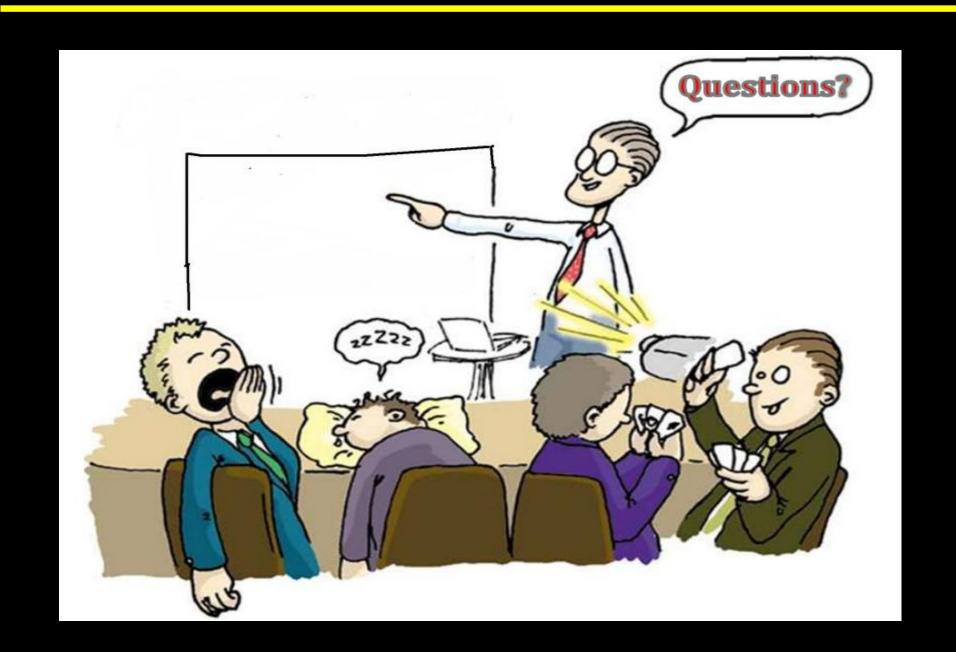
```
解析数据包
                                                     Header
                                                                                                         Checksum
                                                      1 bytes
                                                                     1 byte
                                                                                      n byte
                                                                                                          1 bytes
      uXOS THREAD( revPacketProcess )
                                                       0x7E
                                                                                      D1-Dn
                                                                                                            CS
                                                                      len
                   static BYTE d, len,i;
                   uXOS BEGIN();
                   uXOS_WAIT_UNTIL( uartGetc() == 0x7E );
                    uXOS_WAIT_UNTIL( fifoCntCheck() >= 1 );
                   d = uartGetc();
                   revPacket[0] = d;
                   len = d;
                   CheckSum = 0;
                   uXOS WAIT UNTIL( fifoCntCheck() >= len +1 );
                   for( i = 0; i < len; i++)
                                 d = uartGetc();
                                 revPacket[i+1] = d;
                                 CheckSum
                   d = uartGetc();
                    if( CheckSum != d )
                                 uXOS RESTART();
                    uXOS END();
```

```
uXOS THREAD(commProcess)
                    i,CmdIndx;
    static BYTE
    static TASK TCB chlidTcb;
    uXOS BEGIN();
   InitUart();
    while(1)
          uXOS_SPAWN( &chlidTcb, revPacketProcess );
                                                     // 处理接收到的数据包
          CmdID = GetRxPacketCmd();
                                                     #解出命令
          Length = GetRxPacketDatalength();
                                                     // 数据包的长度
          dataPtr = GetRxPacketData();
                                                     // 数据区的指针
          if( (CmdID \ge 0xA0)&&(CmdID \le 0xAD))
                                                     // 命令范围判断
                     CmdIndx = CmdID - 0xA0;
                                                     # 计算执行函数索引号
                     (*MsgPacketReqEntry[CmdIndx])( CmdID, Length, dataPtr );
    uXOS_END();
```

应答包处理入口

};

```
static void ( *MsgPacketReqEntry[] )( BYTE Cmdld, BYTE len, BYTE* dataPtr )=
{
      msgSetSysOnOffReq , // CmdID 0xA0
      msgSetTempReq , // CmdID 0xA1
      reserved , // CmdID 0xA2
      reserved , // CmdlD 0xA3
      msgSetDelayReq , // CmdlD 0xA4
      msgSetTime , // CmdID 0xA5
      msgQueryDeviceReq , // CmdID 0xA6
      msgQueryFuncReg , // CmdID 0xA7
      reserved , // CmdID 0xA8
      msgQueryBathTimeReq , // CmdID 0xA9
      reserved , // CmdID 0xAA
      msgQueryDelayReq , // CmdID 0xAB
      reserved , // CmdID 0xAC
      msgQueryAllStateReq , // CmdID 0xAD
      reserved
                            // reserved
```



谢谢!