

Message queues

Introduction

- ▶ Semaphore는 synchronization, mutual exclusion 지원.
- ▶ But, inter-task message exchange 불가.
- ▶ For inter-task data communication, RTOS provides
 - ▶ A message queue object
 - ▶ Message queue management services

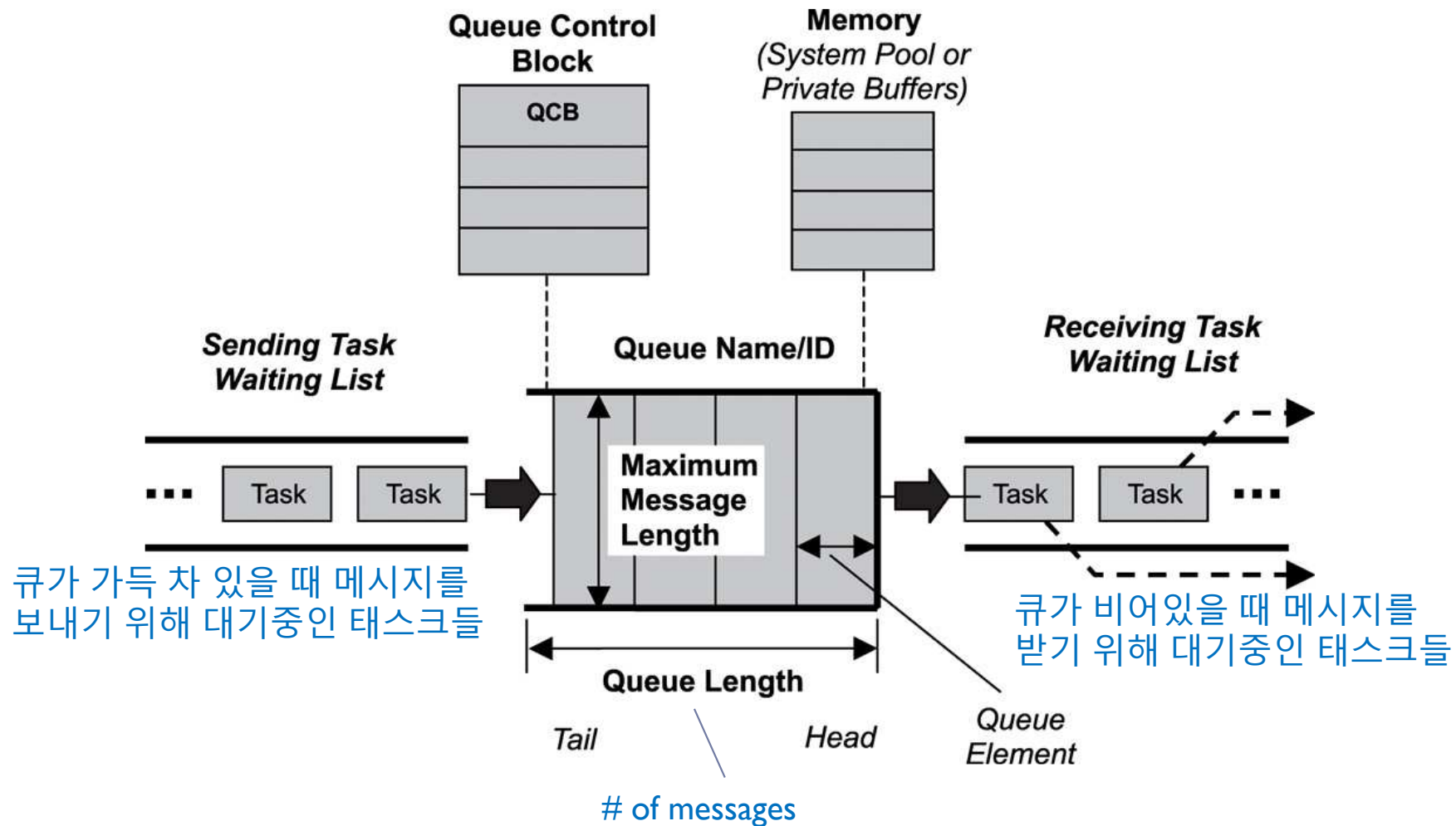
Defining message queues

▶ Message queue

- ▶ A **buffer-like object** which tasks and ISRs send/receive messages to communicate and synchronize with data.
- ▶ Temporarily holds messages from sender until receiver read them.
- ▶ This temporary buffering decouples a sending and receiving task.
 - ▶ 동시에 메시지 송수신을 해야 할 필요가 없다.

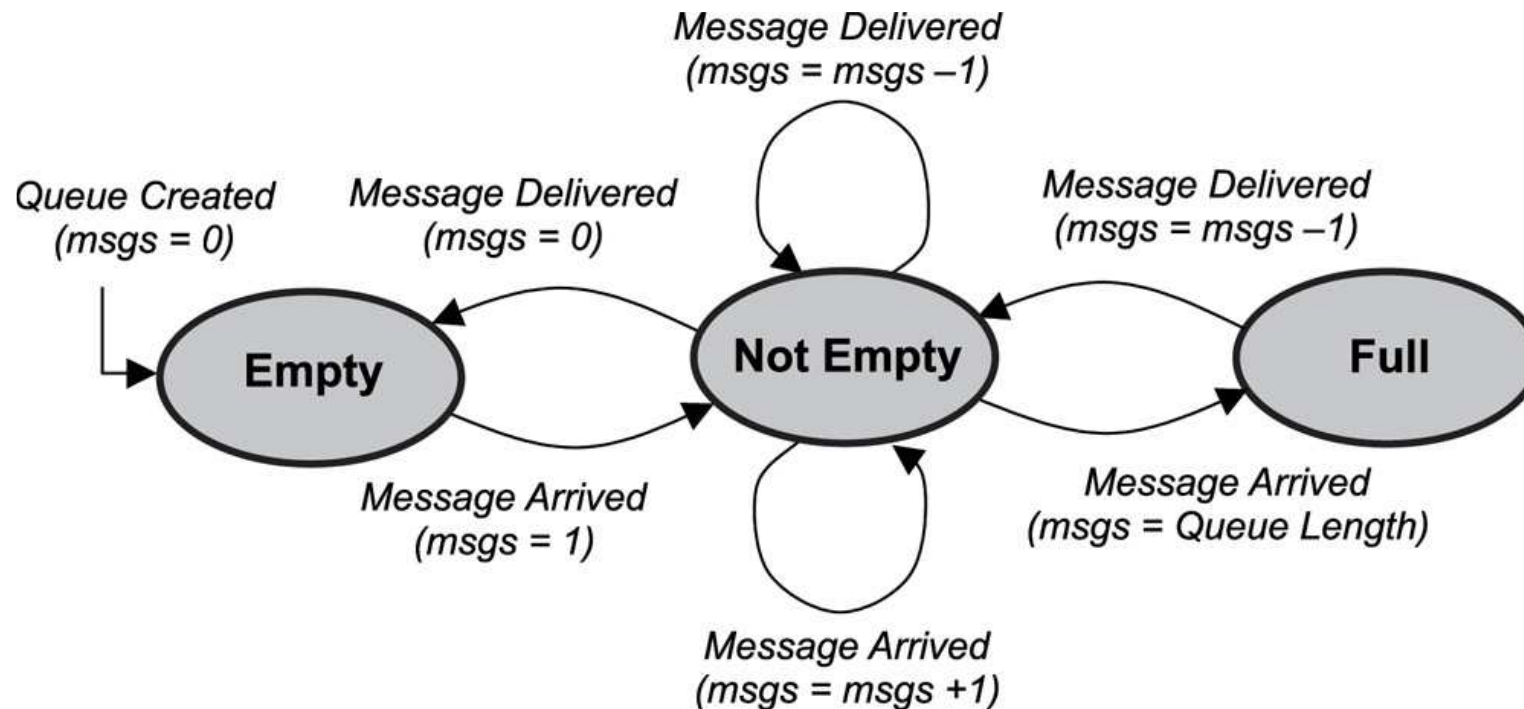
Defining message queues

► Data structures for message queues



Message queue states

- ▶ Static diagram of message queue

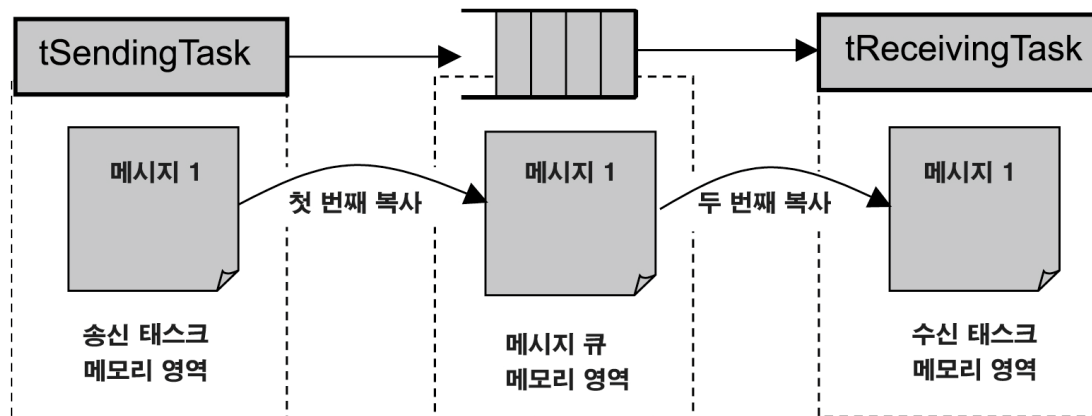


Message queue content

- ▶ **Example of messages**
 - ▶ Temperature value from a sensor
 - ▶ A bitmap to draw on a display
 - ▶ A text message to print to an LCD
 - ▶ A keyboard event
 - ▶ A data packet to send over the network

Message queue content

- ▶ Different sizes of message length
- ▶ Copy overhead of a message



- ▶ ➔ use "**pointer**" instead of data itself.

Message queue storage

▶ How to store message in memory

▶ System pools

- ▶ Messages of all queues are stored in one shared memory.
- ▶ (+) Save on memory use
- ▶ (-) a message queue with large messages may use most of the pooled memory.

▶ Private buffers

- ▶ Use separate memory areas for each message queue
- ▶ (+) room is available for all message queues → fair
- ▶ (-) requires a lot of memory.

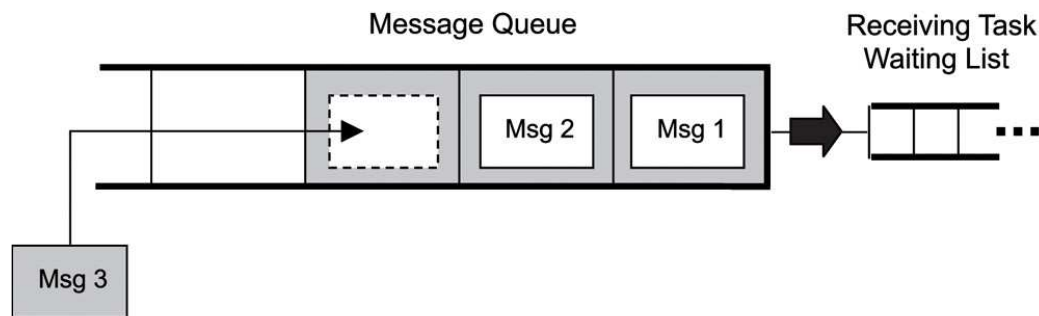
Message queue operations

- ▶ **Typical message queue operations**
 - ▶ Creating and deleting message queues
 - ▶ **Sending and receiving messages**
 - ▶ Obtaining message queue information

Sending messages

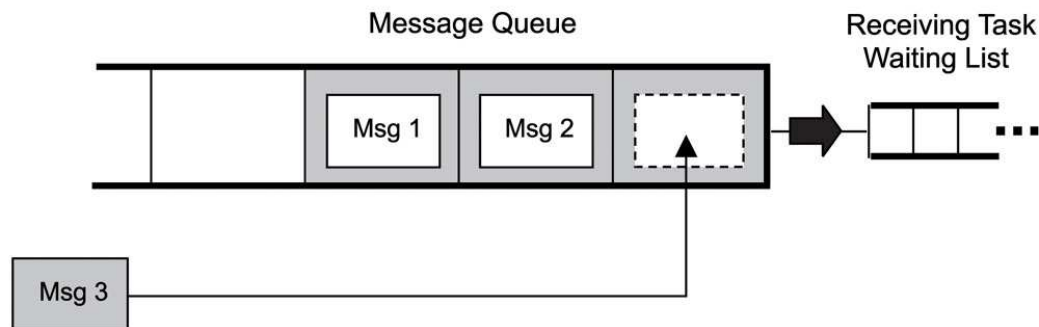
► Sending messages – FIFO or LIFO order

Sending Messages – First-In, First-Out (FIFO) Order



A message is **typically** filled from head to tail in FIFO order.

Sending Messages – Last-In, First-Out (LIFO) Order

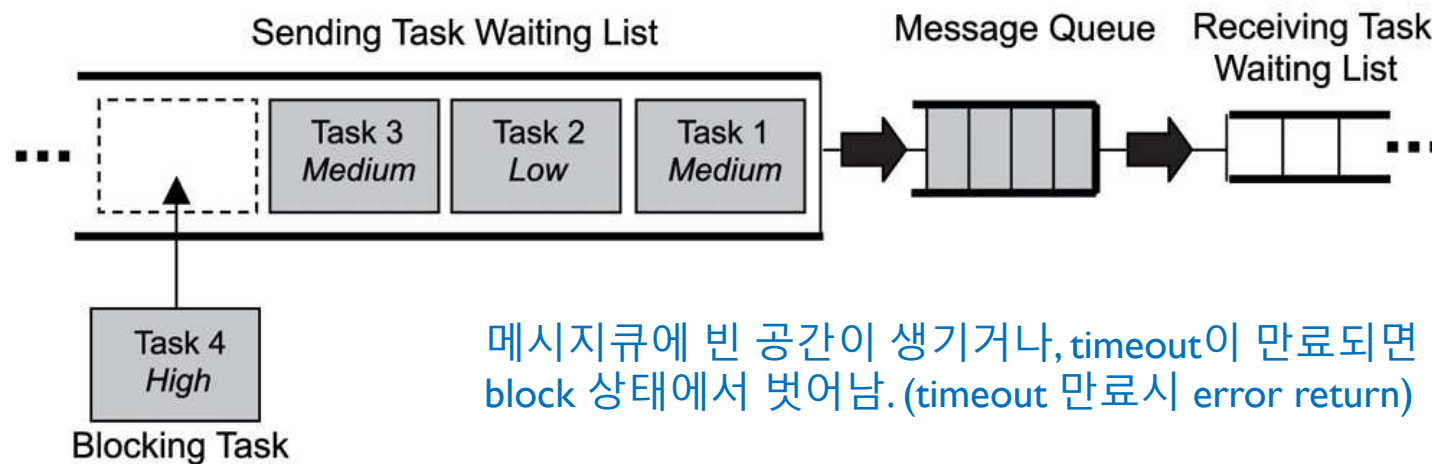


Urgent messages are gone to straight to the head of the queue.
eg. ISRs

Sending messages

- ▶ **Messages are sent to a message queue.**
 - ▶ Not block (ISRs and tasks)
 - ▶ If a message queue is full, sender returns with an error and task or ISR continues executing.
 - ▶ **ISR cannot block.**
 - ▶ Block with a timeout (tasks only)
 - ▶ Block forever (tasks only)

Task Waiting List – First-In, First-Out (FIFO) Order



메시지큐에 빈 공간이 생기거나, timeout이 만료되면 block 상태에서 벗어남. (timeout 만료시 error return)

Receiving messages

- ▶ **Tasks receive message with different blocking policies**
 - ▶ Not blocking
 - ▶ Blocking with a timeout
 - ▶ Blocking forever
- ▶ **Blocking occurs due to the empty message queue.**
 - ▶ When message queue is full
 - ▶ → the sending task-waiting list start to fill.
 - ▶ When message queue is empty
 - ▶ → the receiving task-waiting list start to fill.
 - ▶ Receiving and sending rates are different.

Receiving messages

- ▶ **Messages can be read from the head of message queue.**
 - ▶ Destructive read
 - ▶ When receives a message, the message is **permanently removed**.
 - ▶ Non-destructive read
 - ▶ Task peeks at the message **without removing it**.

Typical message queue use

- ▶ **Typical usage of message queue**
 - ▶ Non-interlocked, one-way data communication
 - ▶ Interlocked, one-way data communication
 - ▶ Interlocked, two-way data communication
 - ▶ Broadcast communication
 - ▶ ...

Non-interlocked, one-way data communication

▶ The simplest message-based communication

- ▶ tSourceTask simply sends a message.
 - ▶ It does not require acknowledgement from tSinkTask.
- ▶ If tSinkTask has a higher priority
 - ▶ tSinkTask runs first → tSinkTask blocks → tSourceTask sends a message → tSinkTask starts to execute again.
- ▶ If tSinkTask has a lower priority
 - ▶ tSourceTask runs first → tSourceTask fills the message queue → tSourceTask blocks → tSinkTask wake up and take message



Non-interlocked, one-way data communication

► Pseudo code

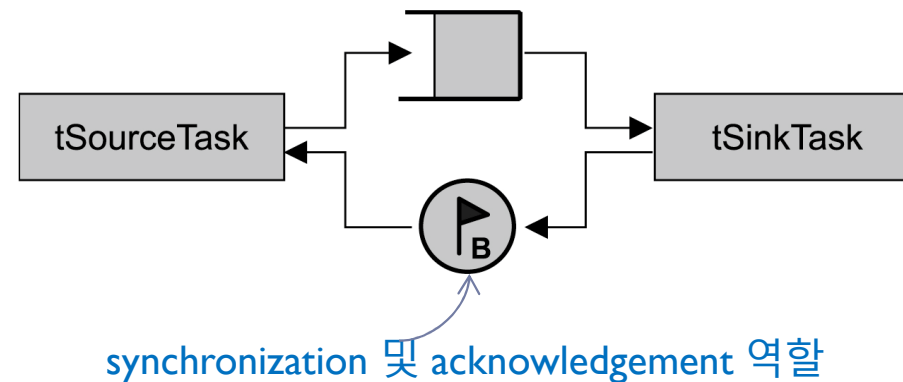
```
tSourceTask ( )  
{  
    :  
    send message to message queue  
    :  
}  
  
tSinkTask ( )  
{  
    :  
    receive message from message queue  
    :  
}
```



Interlocked, one-way data communication

▶ Interlocked communication

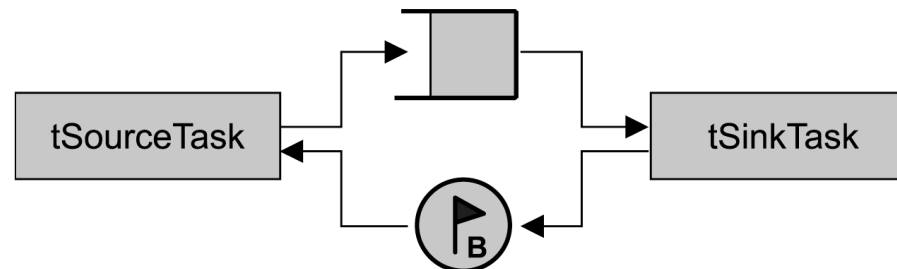
- ▶ Sending task sends a message and waits an acknowledgement.
- ▶ Useful for reliable communications or task synchronization.
- ▶ tSourceTask and tSinkTask use
 - ▶ A binary semaphore initially set to 0
 - ▶ A message queue with a length of 1
- ▶ tSourceTask sends message and blocks on the binary semaphore → tSinkTask receives the message and increments the binary semaphore → tSourceTask wakes up → ... (continuous loop)



Interlocked, one-way data communication

► Pseudo code

```
tSourceTask ( )  
{  
    :  
    send message to message queue  
    acquire binary semaphore  
    :  
}  
tSinkTask ( )  
{  
    :  
    receive message from message queue  
    release binary semaphore  
    :  
}
```

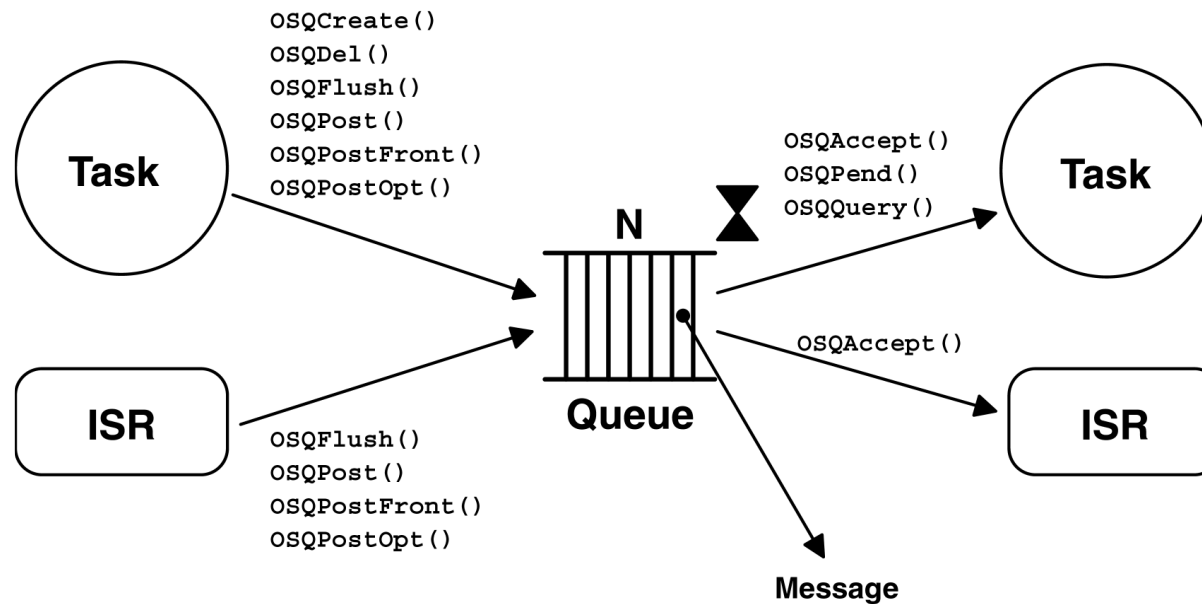


Case study: uCOS-II

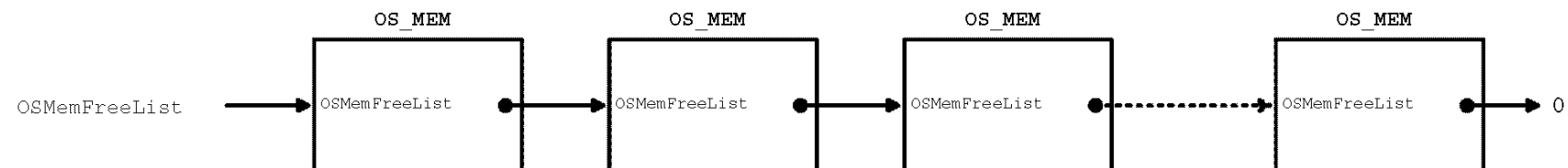
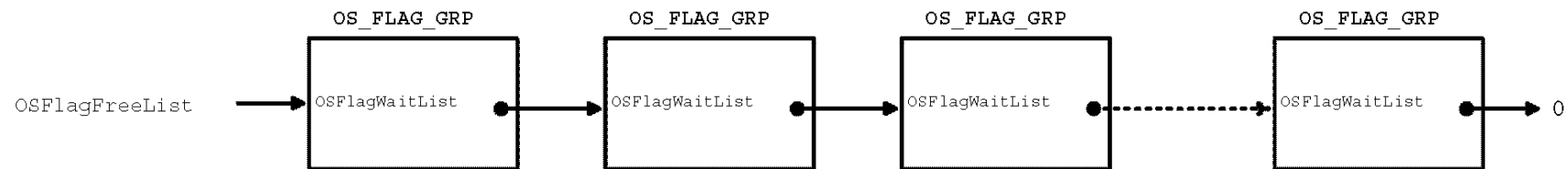
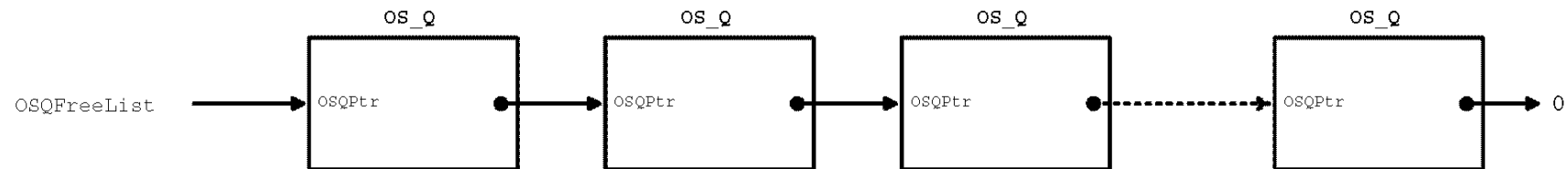
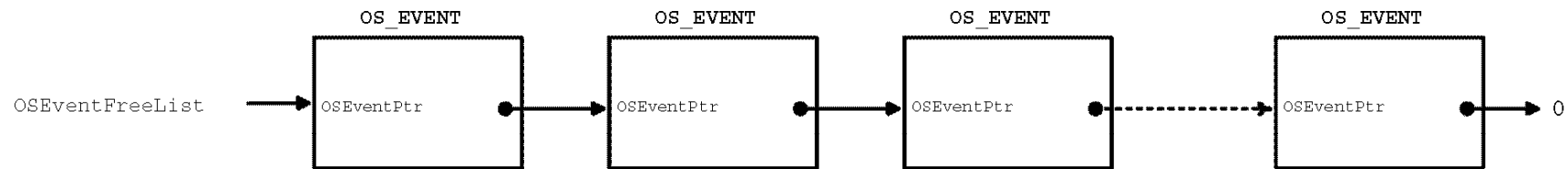
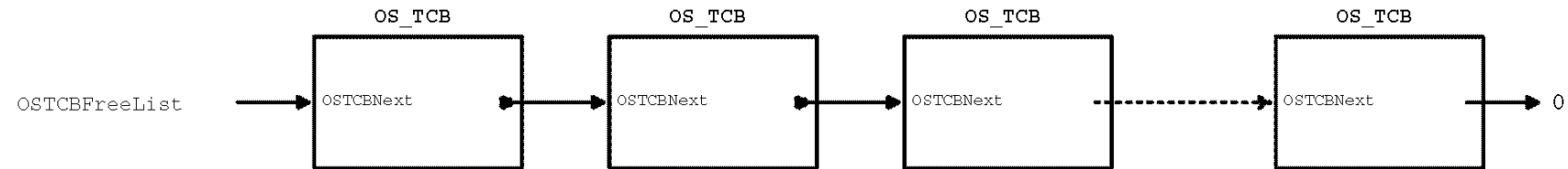
Message queues

메시지큐

- ▶ 여러 개의 메시지를 전달할 수 있는 IPC
 - ▶ FIFO, LIFO 모두 가능
- ▶ 메시지큐의 크기는 자유
 - ▶ 응용 프로그램이 메시지 주소를 저장할 배열 공간을 확보한 후에, 메시지큐 생성.

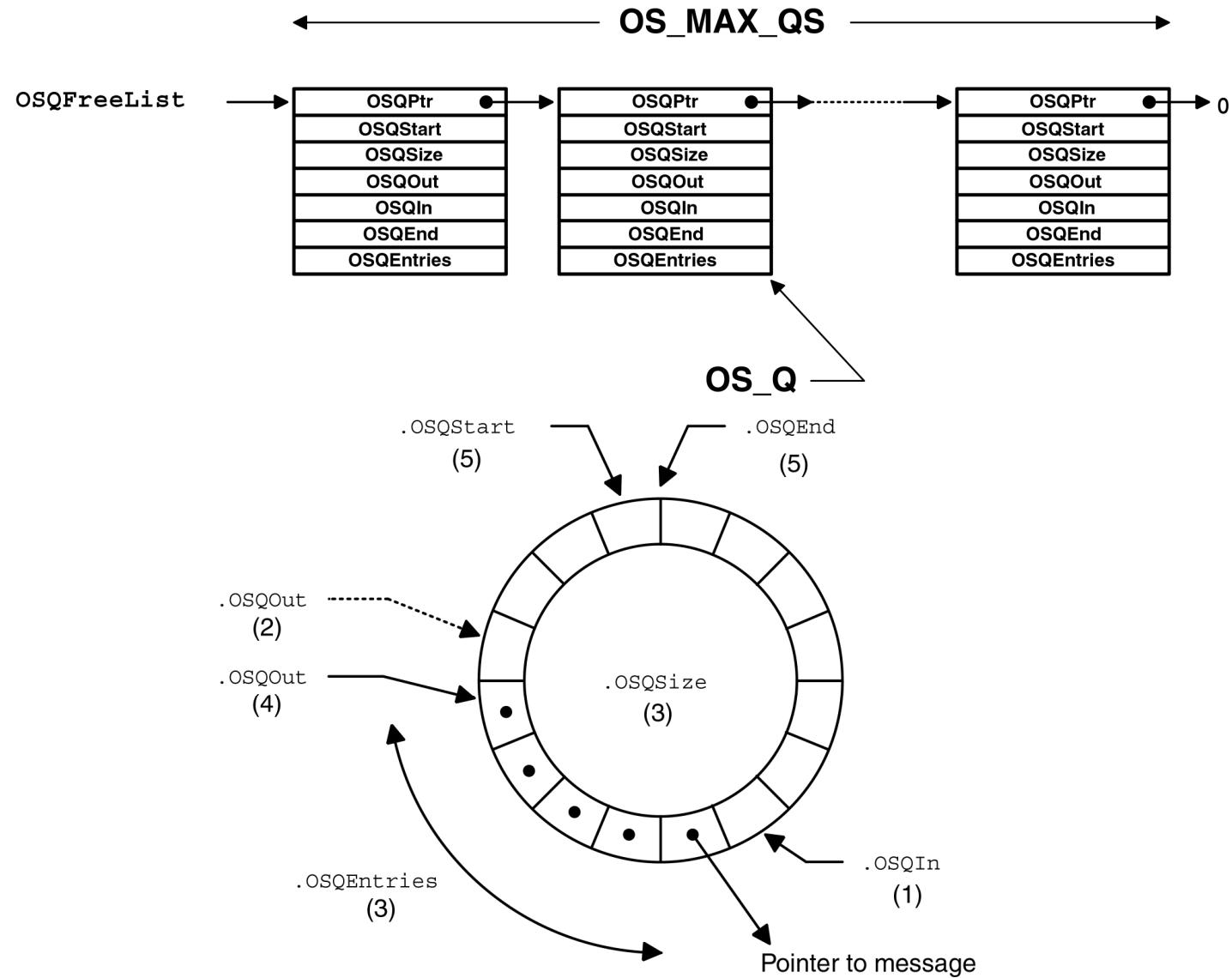


OSInit() review





OS_Q 관리



메시지큐 구조체

- ▶ uC/OS-II에서 메시지큐는 EventControlBlock 및 OS_Q 구조체를 이용하여 구현됨

```
typedef struct {  
    INT8U    OSEventType;          /* Event type */  
    INT8U    OSEventGrp;           /* Group for wait list */  
    INT16U   OSEventCnt;           /* Count (when event is a semaphore) */  
    void     *OSEventPtr;          /* Ptr to message or queue structure */  
    INT8U    OSEventTbl[OS_EVENT_TBL_SIZE]; /* Wait list for event */  
} OS_EVENT;
```

- ▶ OSEventType
 - ▶ 메시지큐의 경우, OS_EVENT_TYPE_Q 로 지정
- ▶ OSEventPtr
 - ▶ 메시지큐의 경우, 메시지 큐 (OS_Q) 주소 저장
- ▶ OSEventTbl[], OSEventGrp
 - ▶ 준비 리스트와 동일한 방법으로 메시지큐 대기 리스트 표현
- ▶ OSEventCnt
 - ▶ 메시지큐의 경우, 사용하지 않음

메시지큐 구조체

```
typedef struct os_q {  
    struct os_q    *OSQPtr;  
    void            **OSQStart;  
    void            **OSQEnd;  
    void            **OSQIn;  
    void            **OSQOut;  
    INT16U          OSQSize;  
    INT16U          OSQEntries;  
} OS_Q;
```

- ▶ OSQPtr- 다음 OS_Q에 대한 포인터
- ▶ OSQStart - 메시지 주소를 저장할 포인터 배열의 시작 주소
- ▶ OSQEnd - 메시지 주소를 저장할 포인터 배열의 끝 주소
- ▶ OSQIn - 포인터 배열에서 메시지를 FIFO 방식으로 추가할 위치
- ▶ OSQOut - 포인터 배열에서 메시지를 꺼낼 위치
- ▶ OSQSize - 포인터 배열의 크기 (메시지 최대 저장 개수)
- ▶ OSQEntries - 현재 저장된 메시지 개수

API

▶ API

- ▶ OSQCreate() // 메시지큐 생성 및 초기화
- ▶ OSQDel() // 메시지큐 삭제
- ▶ OSQPend() // 메시지 수신
- ▶ OSQPost() // 메시지 송신 (FIFO)
- ▶ OSQPostFront() // 메시지 송신 (LIFO)
- ▶ OSQPostOpt() // 메시지 브로드캐스트
- ▶ OSQAccept() // 메시지 수신 시도
- ▶ OSQFlush() // 메시지큐 비움 (메시지 버림)
- ▶ OSQQuery() // 메시지큐 정보 획득

Creating a Q, OSQCreate()

- ▶ OS_Q.C / Kernel
- ▶ OS_EVENT *OSQCreate (void **start, INT16U size)
 - ▶ start : 메시지 주소들을 저장할 포인터 배열의 시작 주소
 - ▶ size : 포인터 배열의 크기
- ▶ 메시지큐 구조체를 생성하고, 큐 구조체가 포인터 배열을 가르키도록 초기화
- ▶ 생성된 메시지큐 반환
- ▶ ISR은 호출할 수 없음

Send a Msg (FIFO), OSQPost()

- ▶ OS_Q.C / Kernel

- ▶ INT8U OSQPost (OS_EVENT *pevent, void *msg)

- ▶ pevent : 대상 메시지큐
 - ▶ msg : 메시지
- ▶ 메시지를 송신한다 (FIFO).
- ▶ 대기 중인 태스크가 있으면, 최상위 우선순위 태스크에게 메시지 전송
- ▶ 대기 중인 태스크가 없으면, 메시지큐에 메시지 저장 (FIFO). 만약 메시지큐가 full 이면 에러 반환

Send a Msg (LIFO), OSQPostFront()

- ▶ OS_Q.C / Kernel

- ▶ INT8U OSQPostFront(OS_EVENT *pevent, void *msg)

- ▶ pevent : 대상 메시지큐
 - ▶ msg : 메시지
- ▶ 메시지를 송신한다 (LIFO).
- ▶ 대기 중인 태스크가 있으면, 최상위 우선순위 태스크에게 메시지 전송
- ▶ 대기 중인 태스크가 없으면, 메시지큐에 메시지 저장 (LIFO). 만약 메시지큐가 full 이면 에러 반환

Broadcast a Msg, OSQPostOpt()

▶ OS_Q.C / Kernel

▶ INT8U OSQPostOpt (OS_EVENT *pevent, void *msg, INT8U opt)

- ▶ pevent : 대상 메시지큐
 - ▶ msg : 메시지
 - ▶ opt : broadcast 옵션
-
- ▶ 메시지를 송신한다.
 - ▶ 브로드캐스트 옵션이 설정되어 있으면, 대기 중인 모든 태스크에게 메시지 전송
 - ▶ 브로드캐스트 옵션이 설정되어 있지 않으면, 옵션(OS_POST_OPT_FRONT)에 따라, OSQPost() 또는 OSQPostFront()로 동작
 - ▶ 대기 중인 태스크가 없으면, 메시지큐에 메시지 저장. 만약 큐가 full이면 에러 반환

Receive a Msg, OSQPend()

- ▶ OS_Q.C / Kernel
- ▶ **void *OSQPend (OS_EVENT *pevent, INT16U timeout, INT8U *err)**
 - ▶ pevent : 대상 메시지큐
 - ▶ timeout : 메시지 수신 실패 시, timeout tick 수
 - ▶ err : 메시지큐 연산의 결과값
- ▶ 수신한 메시지를 반환한다 (수신 실패 시에는 0 반환).
- ▶ 수신 실패 시, timeout ticks 만큼, 메시지큐 대기 리스트에서 블록 상태로 대기
- ▶ timeout이 0으로 호출되면, 수신 실패 시, 수신 성공할 때까지 무한정 대기
- ▶ ISR은 호출할 수 없음

Try to Receive a Msg, OSQAccept()

- ▶ **OS_Q.C / Kernel**

- ▶ **void *OSQAccept (OS_EVENT *pevent)**
 - ▶ pevent : 대상 메시지큐

 - ▶ 메시지 수신을 시도한다.
 - ▶ 수신 실패하는 경우, 대기하지 않고, 바로 return.
 - ▶ return 값이 존재이면, 태스크가 메시지를 수신했음을 의미
 - ▶ return 값이 0이면, 태스크가 메시지를 수신 실패했음을 의미

Flush Q, OSQFlush()

- ▶ OS_Q.C / Kernel
- ▶ INT8U OSQFlush (OS_EVENT *pevent)
 - ▶ pevent : 대상 메시지큐
- ▶ 메시지큐의 모든 메시지를 버림
 - ▶ 내부적인 동작은 메시지큐를 처음 생성할 때의 상태와 같이 초기화

Get the status of a Q, OSQQuery()

- ▶ OS_Q.C / Kernel
- ▶ INT8U OSQQuery (OS_EVENT *pevent, OS_Q_DATA *pdata)
 - ▶ pevent : 대상 메시지큐
 - ▶ pdata : 메시지큐 상태 정보를 복사할 메모리 공간
- ▶ 메시지큐의 정보를 pdata로 복사
 - ▶ 대기 리스트
 - ▶ 메시지큐 크기
 - ▶ 메시지 개수
 - ▶ 꺼낼 메시지 주소

Delete a Q, OSQDel()

- ▶ OS_Q.C / Kernel
- ▶ **OS_EVENT *OSQDel (OS_EVENT *pevent, INT8U opt, INT8U *err)**
 - ▶ pevent : 대상 메시지큐
 - ▶ opt : 옵션
 - ▶ err : 수행 결과
- ▶ 메시지큐를 삭제
- ▶ option이 OS_DEL_NO_PEND이면, 대기 태스크가 없는 경우에만 메시지큐 삭제
- ▶ option이 OS_DEL_ALWAYS이면, 대기 태스크가 있는 경우에도 메시지큐 삭제.
 - ▶ 대기 태스크들은 모두 wakeup 됨

Example codes

Message queues

문제 1

- ▶ 다음의 태스크를 생성하여, 각 task가 schedule된 내용을 “log.txt”에 저장하라.
 - ▶ 메시지큐의 크기는 100으로 가정
 - ▶ Logging Task
 - ▶ log.txt 생성
 - ▶ 다른 태스크가 “메시지큐”를 통해 전달하는 메시지를 log.txt에 기록
 - ▶ 우선순위 0 (가장 높은 우선순위)
 - ▶ 메시지를 전달
 - ▶ 일반 Task (우선순위 10, 20)
 - ▶ current clock tick, 자신의 priority, “schedule” 의 내용을 logging task에게 “메시지큐”로 전송
 - ▶ 임의의 클록 수 (1-5) 만큼 sleep
 - ▶ 1-2 과정 반복

코드

```
#include "includes.h"
#include <time.h>

#define TASK_STK_SIZE          512
#define N_TASKS                2
#define N_MSG                  100

OS_STK  TaskStk[N_TASKS][TASK_STK_SIZE];
OS_STK  LogTaskStk[TASK_STK_SIZE];

OS_EVENT *msg_q;                // (1)
void      *msg_array[N_MSG];    // (2)

void LogTask(void *data);
void Task(void *data);
void CreateTasks(void);
```

코드

```
int main (void)
{
    OSInit();
    CreateTasks(); // (3)
    msg_q = OSQCreate(msg_array, (INT16U) N_MSG); // (4)

    if (msg_q == 0)
    {
        printf("creating msg_q is failed\n");
        return -1;
    }
    OSStart();
    return 0;
}

void CreateTasks (void) // (5)
{
    OSTaskCreate(LogTask, (void *) 0, &LogTaskStk[TASK_STK_SIZE - 1], (INT8U) (0));
    OSTaskCreate(Task, (void *) 0, &TaskStk[0][TASK_STK_SIZE - 1], (INT8U) (10));
    OSTaskCreate(Task, (void *) 0, &TaskStk[1][TASK_STK_SIZE - 1], (INT8U) (20));
}
```

코드

```
void LogTask (void *pdata) // (6)
{
    FILE    *log;
    void    *msg;
    INT8U   err;

    log = fopen("log.txt", "w"); // (7)

    for (;;) {
        msg = OSQPend(msg_q, 0, &err); // (8)
        if (msg != 0)
        {
            fprintf(log, "%s", msg); // (9)
            fflush(log);
        }
    }
}
```


코드

```
void Task (void *pdata) // (10)
{
    INT8U  sleep, err;
    char   msg[100];

    srand(time((unsigned int *) 0) + (OSTCBCur->OSTCBPrio)); // (11)

    for (;;) {
        sprintf(msg, "%4u: Task %u schedule\n", OSTimeGet(),
                OSTCBCur->OSTCBPrio); // (12)
        err = OSQPost(msg_q, msg); // (13)
        while (err != OS_NO_ERR)
        {
            err = OSQPost(msg_q, msg);
        }
        sleep = (rand() % 5) + 1;
        OSTimeDly(sleep); // (14)
    }
}
```

문제 2

- ▶ **문제1의 내용을 다음과 같이 수정하고 수행 결과를 관찰한다.**
 - ▶ Log Task
 - ▶ for 문 안에서, 메시지 큐에 저장된 메시지의 개수를 확인하여 메시지 개수만큼 OSQPend() 수행.
 - ▶ 임의의 클록 수 (1-5)만큼 sleep
 - ▶ sleep을 수행한 누적 회수를 log에 함께 기록
 - ▶ 누적 회수는 최대 255회까지 기록. 256회는 0회로 reset됨
 - ▶ 일반 태스크
 - ▶ 코드를 수정하지 않는다.

코드

```
#include "includes.h"
#include <time.h>

#define TASK_STK_SIZE          512
#define N_TASKS                2
#define N_MSG                  100

OS_STK  TaskStk[N_TASKS][TASK_STK_SIZE];
OS_STK  LogTaskStk[TASK_STK_SIZE];

OS_EVENT *msg_q;                // (1)
void      *msg_array[N_MSG];    // (2)

void LogTask(void *data);
void Task(void *data);
void CreateTasks(void);
```

코드

```
int main (void)
{
    OSInit();
    CreateTasks(); // (3)
    msg_q = OSQCreate(msg_array, (INT16U) N_MSG); // (4)

    if (msg_q == 0)
    {
        printf("creating msg_q is failed\n");
        return -1;
    }
    OSStart();
    return 0;
}

void CreateTasks (void) // (5)
{
    OSTaskCreate(LogTask, (void *) 0, &LogTaskStk[TASK_STK_SIZE - 1], (INT8U) (0));
    OSTaskCreate(Task, (void *) 0, &TaskStk[0][TASK_STK_SIZE - 1], (INT8U) (10));
    OSTaskCreate(Task, (void *) 0, &TaskStk[1][TASK_STK_SIZE - 1], (INT8U) (20));
}
```

코드

```
void LogTask (void *pdata)
{
    void      *msg;
    INT8U     sleep_count = 0, sleep_time, i, err;
    FILE      *log;
    OS_Q_DATA      q_data;

    srand(time((unsigned int *) 0));
    log = fopen("log.txt", "w");

    for (;;) {
        OSQQuery(msg_q, &q_data); // (6)
        for (i=0; i<q_data.OSNMsgs; i++) { // (7)
            msg = OSQPend(msg_q, 0, &err);
            if (msg != 0) {
                fprintf(log, "%3u: %s", sleep_count, msg);
                fflush(log);
            }
        }
        sleep_count++; // (8)
        sleep_time = (rand() % 5) + 1;
        OSTimeDly(sleep_time); // (9)
    }
}
```

코드

```
void Task (void *pdata) // (10)
{
    INT8U  sleep, err;
    char   msg[100];

    srand(time((unsigned int *) 0) + (OSTCBCur->OSTCBPrio)); // (11)

    for (;;) {
        sprintf(msg, "%4u: Task %u schedule\n", OSTimeGet(),
                OSTCBCur->OSTCBPrio); // (12)
        err = OSQPost(msg_q, msg); // (13)
        while (err != OS_NO_ERR)
        {
            err = OSQPost(msg_q, msg);
        }
        sleep = (rand() % 5) + 1;
        OSTimeDly(sleep); // (14)
    }
}
```