МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра ВТ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №1 по дисциплине «Операционные системы реального времени» Тема: ОБЗОР ОС FREERTOS, ПОДГОТОВКА ПРОЕКТА.

	Мурашко А. С.
Студенты гр. 6492	Огурецкий Д. В
Преподаватель	Гречухин М. Н

Санкт-Петербург 2020 Цель: изучить использование ОС FreeRTOS в среде Keil MDK-ARM.

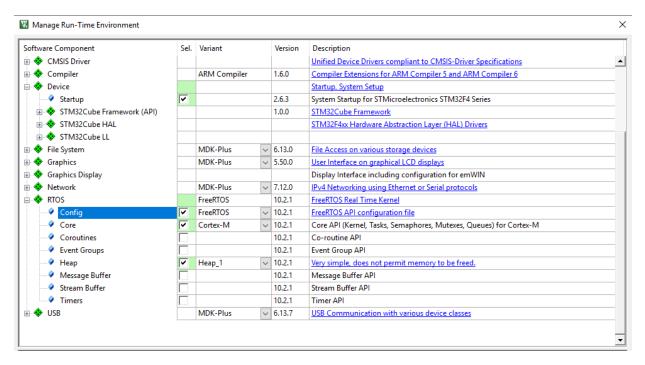
Задание: сконфигурировать ОС FreeRTOS и создать задачу, которая будет мигать светодиодом на плате.

Ход работы.

Создадим проект в Keil MDK-ARM под названием Lab1.

В качестве целевого устройства выбираем микроконтроллер STM32F411RE компании «ST Microelectronics».

Добавим все необходимые модули к проекту с помощью Manage Run-Time Environment:



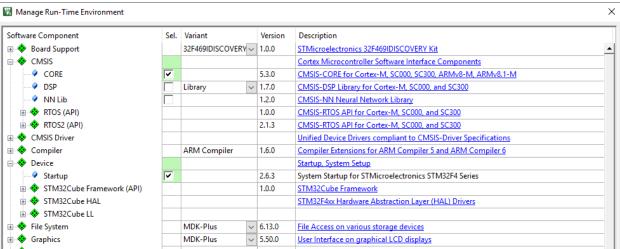


Рисунок 1 – Добавление модулей к проекту.

Настройки FreeRTOSConfig.h для корректной работы программы:

Требуется задать следующие параметры: частота CPU – «16MHz», частота тиков – «1KHz».

```
46
47
    extern uint32 t SystemCoreClock;
48
49
   /* Constants that describe the hardware and memory usage. */
50
                              16000000
51
   #define configCPU CLOCK HZ
52
   #define configTICK RATE HZ
                                               ((TickType t)1000)
   #define configTOTAL HEAP SIZE
                                                ((size t) 4096)
53
   #define configMINIMAL STACK SIZE
                                               ((uintl6 t)256)
   #define configSUPPORT DYNAMIC ALLOCATION
   #define configSUPPORT STATIC ALLOCATION
56
                                                0
```

Рисунок 2 – Настройка частоты в файле FreeRTOSConfig.h

Необходимо применить патч для работы freeRTOS на STM32:

- 1) В STM32 используются 4 бита регистра приоритетов прерываний.
- 2) Поскольку используется 4 бита регистра приоритета прерываний, а 0 всегда является наиболее высоким приоритетом, то логично, что минимальный будет 15, то есть 0x0F в шестнадцатеричной системе.

```
102 /* Cortex-M specific definitions. */
103 = #ifdef __NVIC_PRIO_BITS
104
           NVIC PRIO BITS will be specified when CMSIS is being used. */
                                                 __NVIC_PRIO_BITS
105
      #define configPRIO BITS
106 #else
     /* 7 priority levels */
107
      #define configPRIO BITS
108
109
    #endif
110
111 /* The lowest interrupt priority that can be used in a call to a "set priority" function. */
112 #define configLIBRARY_LOWEST_INTERRUPT_PRIORITY
                                                          0x0F
```

Рисунок 3 – Настройки приоритета прерываний в файле FreeRTOSConfig.h

Создадим файл main.c, в котором и напишем программу для мигания диодом.

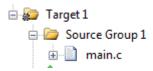


Рисунок 4 – Добавленный файл main.c

Проверять работу будем в эмуляторе. Для этого выберем соответствующий режим в настройках Flesh.

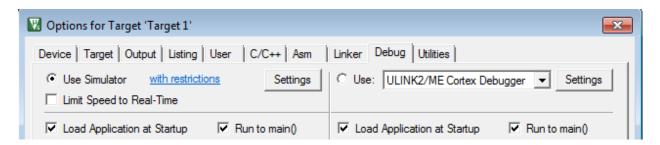


Рисунок 5 – Выбор эмулятора для работы.

Код программы.

```
#include "stm32f4xx.h"
                                          // Device header
#include "FreeRTOSConfig.h"
                                          // ARM.FreeRTOS::RTOS:Config
#include "FreeRTOS.h"
                                          // ARM.FreeRTOS::RTOS:Core
#include "task.h"
                                          // ARM.FreeRTOS::RTOS:Core
void task1(void* pvParameters)
        // blinking of diode
        {\tt while}\,({\color{red} {f 1}})
                GPIOA->ODR |= GPIO_ODR_ODR_5;
                for(int i = 0; i < 1000000; i++);
                GPIOA->ODR &= ~GPIO ODR ODR 5;
                vTaskDelay(500); // delay 1 sec
        }
int main(void)
        // we use diode A5
        RCC->AHB1ENR |= RCC AHB1ENR GPIOAEN; // turn on GPIOA
        GPIOA->MODER |= GPIO MODER MODER5 0; // set A5 output
        xTaskCreate(task1, "task1", configMINIMAL STACK SIZE, NULL, 4, NULL);
        vTaskStartScheduler();
        // in case of error in Scheduler
        while(1)
        }
}
```

Результаты работы.

Запускаем Debig mode нажатием на иконку Start Debug Session.

Нет доступа к памяти, так как debugger считает, что выбран STM с MCU (защитой памяти). Соответственно ему нужно разрешить работать с памятью.

```
Running with Code Size Limit: 32K

Load "C:\\Users\\ogure\\OneDrive\\DokyMehtm\\googledrive\\8_sem\\RTOS\\6492\\labl1\
*** error 65: access violation at 0x40023800 : no 'read' permission
```

Рисунок 6 – Окно ошибок проекта.

Выбираем карту памяти:

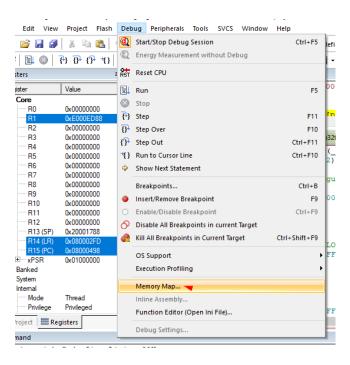


Рисунок 7 – Окно настройки Debug.

Выставляем разрешение на следующие области памяти: 0x4000000,0x400FFFFF

и нажимаем Map Range.

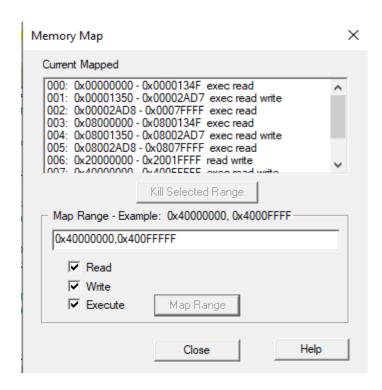


Рисунок 8 – Настройки Метогу Мар.

Ошибок больше нет, программа работает корректно. В результате получаем мигание «диода».

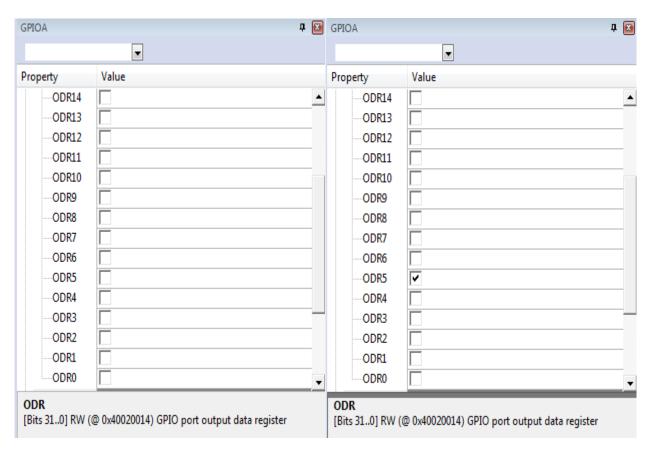


Рисунок 9 – Мигание диода в эмуляторе.

Вывод: в ходе работы было изучение использование ОС РВ FreeRTOS, написана и отлажена программа, которая осуществляет мигание диода с периодом 1 секунда.