

## OpenHarmony CMSIS-RTOS2接口简介

## ■ 前言

### 本节主要介绍:

- 什么是CMSIS-RTOS2接口
- OpenHarmony是如何封装CMSIS-RTOS2接口
- 如何使用CMSIS-RTOS2接口



## ∃ 目录

- 1. CMSIS-RTOS2接口简介
- 2. OpenHarmony与CMSIS-RTOS2接口联系
- 3. 如何使用CMSIS-RTOS2接口
- 4. 总结



## CMSIS-RTOS2接口简介

#### 什么是CMSIS-RTOS2接口

CMSIS是Cortex微控制器软件接口标准(Cortex Microcontroller Software Interface Standard)是ARM和一些编译器厂家以及半导体厂家共同遵循的一套标准,是由ARM专门针对Cortex-M系列提出的标准。在该标准的约定下,ARM和芯片厂商会提供一些通用的API接口来访问Cortex内核以及一些专用外设,以减少更换芯片以及开发工具等移植工作所带来的金钱以及时间上的消耗。

CMSIS-RTOS2 (CMSIS-RTOS API Version 2) 是Arm® Cortex®-M 处理器的通用的RTOS接口。为需要RTOS功能的软件组件提供了标准化的API。

CMSIS-RTOS2是一个通用的API,它与底层的RTOS内核无关,写应用程序的程序员在用户代码中调用CMSIS-RTOS2 API函数,可以更方便地将应用程序从一个RTOS到另一个RTOS,使用CMSIS-RTOS2 API的中间件也可以避免很多不必要的移植工作。



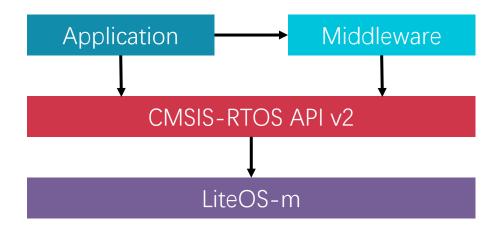


## OpenHarmony与CMSIS-RTOS2接口联系

OpenHarmony在CMSIS-RTOS2接口中封装了LiteOS-m的内核代码

CMSIS-RTOS2实现://kernel/liteos\_m/kal/cmsis/cmsis\_liteos2.c

```
kernel > liteos_m > kal > cmsis > C cmsis_liteos2.c > 分 osKernelInitialize(void)
REARPI-HM NANO
                                                                                        (((UINT32)LITEOS_VERSION_MAJOR * 10000000UL) | \
                                                                                          ((UINT32)LITEOS VERSION MINOR * 10000UL) | \
> build
> drivers
> foundation
                                                    uint32_t osTaskStackWaterMarkGet(UINT32 taskID);
 > .gitee
                                               83 osStatus t osKernelInitialize(void)
                                                        if (OS INT ACTIVE) {
   ■ BUII D.an
   C cmsis liteos.c
                                                         if (g_kernelState != osKernelInactive) {
   C cmsis os2.h
   C hos_cmsis_adp.h
                                                         if (LOS_OK == LOS_KernelInit()) {
  > posix
  ■ BUILD.qr
```







## 如何使用CMSIS-RTOS2接口

- 1、在业务代码中包含 "cmsis\_os2.h"
- 2、通过调用 "cmsis\_os2.h" 中的API函数使用系统相关功能

```
C cmsis os2.h ×

✓ BEARPI-HM_NANO

 applications \ BearPi
  > sample
  (i) README.md
 {} bundle.ison

    README md

 > base
 > domains
                                             668 osThreadId_t osThreadNew (osThreadFunc_t func, void *argument, const osThreadAttr_t *attr);
 > drivers
 > foundation
 ∨ kernel
 > liteos_a
                                            673 * Aparam thread id Indicates the thread ID, which is obtained using osThreadNew or osThreadGetId
   > component
                                            678 const char *osThreadGetName (osThreadId_t thread_id);
    C cmsis liteos2.c
    C hos_cmsis_adp.h
   > kal
                                             687 osThreadId t osThreadGetId (void):
   > kernel
   > targets
                                                    * @param thread id Indicates the thread ID, which is obtained using osThreadNew or osThreadGetId.
```

更多API介绍请参考: <a href="https://arm-software.github.io/CMSIS\_5/RTOS2/html/index.html">https://arm-software.github.io/CMSIS\_5/RTOS2/html/index.html</a>



## □ 本节小结

- 1、了解OpenHarmony与CMSIS-RTOS2接口联系
- 2、掌握如何使用CMSIS-RTOS2接口



# 谢谢观看

开源从小熊派开始 OPEN-SOURCE STARTED WITH THE BEARPI