## 设计模式浅谈

coolbacon 硬件十万个为什么 Yesterday

最近发了一些设计模式的文章。RTEMS的内核是面向对象设计的,里面免不了会有设计模式。RTEMS内核是C的,所以,看起来,和OO语言设计的是有出入的,不过思路上是无差异的。我学习设计模式很久了,也尝试用设计模式在自己的项目中,发现总是画虎不成反类犬,体会不到设计模式的威力。

我努力尝试着如何应用设计模式,发现想用好并不是那么容易的事情,而且,搞不好就是过设计或者是欠设计。这些促使自己思考真正主导设计模式的是什么呢? OO方法论的提出,是对过程方法的升级和提高,目的在于提高解决问题的效率。说得更直白些,就是复用代码,减少重复的工作。

代码的复用,实际上是在寻找项目与项目之间的共同的地方;或者换一个说法,就是想办法对抗系统的变化。对抗的目的是,让项目自身发展的过程中,或者一个项目和另外一个项目之间:1.共同的部分尽可能的多(要兼顾代价与收益的平衡);2.不同是必然的,减小这种

不同带来的冲击与修改。谈到这里,这个目标如何做到呢?我认为,市场决定产品的功能,产品的功能选择用什么样的技术支撑。市场抽象出来,实际上是一条条需求。这些需求会发生变化。设计好一个系统,也就是对需求变化部分的预测与判断,然后用适当的方法对抗这些设计的变化。说到这里,用好设计模式,实际上是要对自己系统深入了解,并对系统未来的变化进行预测,对抗修改的过程。

设想一下,如果只是简单的设计一个全新的系统,而这个系统你知道只是一个项目。做完拉倒,需求也不会发生变化。我的做法是,怎么简单怎么来,大部分情况下是不会考虑用设计模式的,也不会考虑用什么好的框架。如果用了,也是从别的项目中拷贝过来的,绝不会为其专门考虑的。道理很简单,因为我不需要对抗未来的变化,需求简单的实现就好了。同样的,如果我需要做一个类似楼宇自动化的控制系统,这个系统未来还有多个产品系列,高中低档产品有不同的层次,解决的问题也呈现多样性、延续性和复杂性。那么,如果为了将来少点996,必要的需求预测,分析未来需求变化,选择合适的设计模式,那是一定少不了的过程。

## 来,举个例子

假设,我们一个家用的门锁,一个较为简单的处理器(Cortex-M3),需要存储数据,我们要设计一个非易失性数据的存储系统。怎么设计呢?首先,要来看看我们的需求。

- 1.家用的门锁,有用密码打开,那么需要存储密码;
- 2.有指纹信息,需要存储指纹信息;
- 3.有开门方式,需要存储开门方式;
- 4.有一些其他的设置数据,比如说,蓝牙开锁,要不要和网关通讯及通讯的必要设置等等。

简单的列了一下这几条需求。这是不够的,比如说:

- 1.数据存储在什么地方?
- 2.固件升级的时候,数据不能丢失,版本之间的数据能向下兼容,最好版本之间的数据完全兼容,向上向下升级,都不会影响系统正常工作;
- 3.要不要断电(异常死机)的时候,不丢失数据?
- 4.数据错乱的时候,系统要能正常工作,不能宕机。

我们分析这个需求。从需求上看,密码、指纹、开门方式等这些数据,有可能会因为产品的升级而发展。也就是说我们首要对抗的修改是数据未来的变化。变化有:

- 1.增加或者删除数据项目;
- 2.改变存储的介质;

3.数据本身会发生变化,如格式,长度等。

除此之外,也会有如下问题:

- 1.这些存储数据应该是全局唯一的;
- 2.使用到这些数据的地方分布在代码的各个地方,数据改变时,有可能要通知到这些地方。

至于数据错乱,系统中应该固化一组能用的数据。必要时,采用固化的数据工作。

断电(异常死机)保证数据不坏,主要的思路还是软件思路。在物理存储系统上保存两份数据,同一时间只操作一份数据。这样,如果操作成功,自然没问题。如果操作失败,至少有一份数据是好的。通过比对数据的版本和校验,来决定用哪一组数据。坏的数据,在上电的过程中,用好的数据修复。这样就能抵抗大多数不确定的场景。

看来,一个简单的数据存储,就被这样预测着,分析着,搞得越来越复杂。不过,都是实际需要。这么多功能,怎么组织呢?这里我们自始自终关心的是数据的流向,我们是围绕数据加工的一个流程。存储介质是仓库,类似的进仓库出仓库的一个模型。参考OSI的七层理论,我们也可以设计出存储的层理论:

## 管理层

负责数据的解析和通知

容错层

负责两份数据的校验逻辑,以及错误数据的恢复

存取层

负责数据的正确性校验, 以及存储位置的安排

物理层

负责读写存储介质

NO RIEMS

这个物理层,一般就是我们说得驱动。该层要解决的问题主要是读写存储介质。既可以操作实际的物理芯片,如果嵌入式系统足够的大,支持文件系统。也可以在该层修改成文件系统。

存取层,所有适当大小的数据,需要校验,以验证数据的好坏,还负责安排数据的具体存储位置。但对于存取层来说,它不关心具体的数据内容是啥,只关心该块的数据正确不正确。

容错层,负责两份数据的校验逻辑,以及一份数据恢复另外一份数据的逻辑。

管理层,主要负责具体的数据解析,以及没有正确数据,用缺省数据提供给其他系统。还有,更改了数据,及时的通知其他用到数据的地方。

这么一划分,是不是更清晰了一点呢?我们一层层看。

物理层这里怎么设计?要对抗什么变化呢?物理层主要对抗的未来变化,就是各种存储介质的切换。如果用设计模式,那么毫无疑问,采用工厂模式。

```
int read(uint32_t address, void *data, uint32_t size);
int write(uint32_t address, void *data, uint32_t size),
```

这两个是主要的函数。嵌入式里资源受限,一般项目都是用纯C写成,我们可以仿照C++的一些实现思路获得设计。不同的存储介质都需要提供相应的函数。

```
ptypedef struct tagRwPhyFunc {
2
       int (*init) (void);
3
       int (*read) (uint32 t address, void *data, uint32 t size);
4
       int (*write) (uint32 t address, void *data, uint32 t size);
5
       int (*getInfo)(uint32 t *erase size, uint32 t *write size, uint32 t *size);
6
       int (*erase) (uint32 t address, uint32 t size);
7
       int (*eraseAll)();
8
       int (*close) (void);
                                                                        RTEMS
9
   } TRwPhyFunc;
```

通过工厂函数获取到相关的接口。以下即是不严谨的实现,看个意思,领会精神。不建议采用模仿C++的写法,丢失了C语言的灵魂,简洁有效,是我们的第一目的。C扩展起来也很简单,增加一个设备类型,驱动接口,然后增加工厂模式里的else if分支即可完成新的物理层的添加。其他都无需改变。

```
int getRwPhyFunc (TRwPhyFunc *funcs, int type)
 2
   □ {
 3
         if (type == NV FLASH)
 4
 5
             funcs->init = flash init;
             funcs->read = flash read;
 6
 7
             funcs->write = flash write;
             funcs->getInfo = flash getInfo;
 8
             funcs->erase = flash erase;
 9
             funcs->eraseAll = flash eraseAll;
10
11
             funcs->close = flash close;
12
13
         else if (type == NV FILESYSTEM)
14
         {
             // ...
15
16
17
         else
18
         {
19
             return FAILED;
20
21
         return SUCCESS;
22
    }
                                                   RTEMS
23
```

存取层需要对抗什么问题呢?如果自己操作非易失性存储设备,要考虑擦写的问题。擦写的大小和写入的大小并不一致。这就有可能要开辟一个比较大的缓冲区,一次性读入,然后再写入。上层过来的数据可能会比一次性写入的大,或者比一次性写入的小。小的话,直接分配一次性的读写页面。大的话,可能要分开了。另外一个问题,就是逻辑的地址到实际地址的转换。这层问题就这么多了,为了有效的管理这些策略,可以考虑用一

个 **策略模式**。如果不想用,直接上,我想问题也不是太大。主要看系统的承载能力,这里设计上就有一定的弹性。没有必要的话,就以简单原则为第一原则。

这里还有一个比较头大的问题。即过大的数据块分成小数据块的存储问题。按理说,这个问题是由存取层去控制,上层压根就不知道这事情。要么呢,从设计上规避这个问题,限制一下,一个数据块最大,比如说64字节;如以太网数据包一样,由上层去组包去。要么本层想办法解决,解决的要点是获取数据的大小,要上层一次性提供所有数据的大小给本层(因为要安排数据存储位置),本层负责数据的封包组装。但我不认为这个是个好主意。主要应用层添加一些数据项后,数据变大了,波及的层就多了。如果采取固定最大尺寸的方式,那么实际上我们可以定义一套数据存储的协议。常见的Flash的页大小,有128,256字节等。我们可以选取128字节;

存取层需要校验,采用什么算法呢?比如说crc32,那么需要额外的4个字节存储校验。那么就剩下124字节了。容错层可能要存储数据的版本信息,用于两份数据的PK,可能又需要4个字节。

容错层 同存取层,顶多可以考虑一个 策略模式,没有更多的内容了。

管理层,那是设计的重点。首先,全局只有一个,那么毫无疑问,要使用**单例模式**。其次,要通知到对应的数据使用者,那么还要用一个**观察者模式**。这两个模式主要是解决功能的问题多一些。观察者模式有利于解决数据添加后,需要添加新的通知模块。这个也可以对抗这部分修改。我们的大头还是来自数据本身的设计。

C 语言设计的话,主要的思路还是使用静态表。即上面我们定义了最大的一个数据包也就120个字节。那么:

我们定义一些要存储的数据结构,比如说:

```
ptypedef struct tagBleCfgData {
2
    //...
4
5 ptypedef struct tagFingerPrintData {
        //...
7 1} TFpData;
8
9 ptypedef struct tagOtherData {
       //...
10
   1 TOtherData;
11
12
13 ptypedef struct tagDataItem {
14
       uint32 t index;
       uint32 t version;
15
16
       uint32 t size;
17
       void *data;
18
   TDataItem;
19
20 pconst TDataItem gDataTbl[] = {
21
        {1, VERSION 1 0, sizeof(TBleCfgData), &bleCfgData},
22
        {2, VERSION 1 0, sizeof(TFingerPrintData), &fpData},
        {3, VERSION 1 2, sizeof(TOtherData), &otherData}
23
                                                     RTEMS
24
   └ } ;
```

那么,读取数据就围绕这个表展开了。bleCfgData就是全局的存储蓝牙配置数据的数据结构体。读取数据的时候,为了方便,可以采用index编号作为索引。可以预定义一个枚举或者宏,让代码的可读性更高。在C语言里,只有数据有单例模式;函数天生就是单例的。另外讲到观察者模式,观察者模式无非就是要维护一个通知列表,这个列表可以是动态的,也可以是静态的,耗费的内存不一样。对于代码中确定的行为,多半都是静态的。这里呢,有几个办法,一个是,做一个总的update的函数;添加时就在这个总得update里添加就好。比如

## 说以上的数据表改为:

```
ptypedef struct tagDataItem {
        uint32 t index;
        uint32 t version;
 3
        uint32 t size;
 4
 5
        void *data;
        void (*update) (void);
 6
 7
   } TDataItem;
 8
 9 @const TDataItem gDataTbl[] = {
10
        {1, VERSION 1 0,
                                sizeof (TBleCfgData),
                                                      &bleCfgData,
                                                                        bleCfgUpdate},
11
        {2, VERSION 1 0, sizeof(TFingerPrintData),
                                                           &fpData,
                                                                        fpDataUpdate},
12
        {3, VERSION 1 2,
                                 sizeof (TOtherData),
                                                       &otherData, otherDataUpdate),
13
   1);
14
15
16
   void bleCfgUpdate(void)
17 ₽{
18
        updateFunc1();
19
        updateFunc2();
20
                                                                         CO RTEMS
21
```

如此这般,其实也是一种简洁有效的观察者模式实现的方式。当然,还有更高级的玩法:

修改连接脚本。为蓝牙的回调函数建立一个单独的段。然后,通过连接指令,将蓝牙通知回调函数全部放入该段。当数据发生变化时,代码调用该段的函数。每4个字节就是一个函数指针。顺次调用就好。

不过,我并不推荐这么玩。因为连接脚本和代码中定义段,将函数放置到特殊段的指令都不是标准的。代码的可移植性比较差,如果是底层技术可以用,高层,尤其是应用层,可以着重考虑我提供的第一个方法。当然也有很多变种,设计的弹性比较大,但思路都是一样的。

以上就是我粗浅的理解,希望抛砖引玉。如果喜欢我的博文,请多多支持我的公众号。谢谢。

Forwarded from Official Account

