

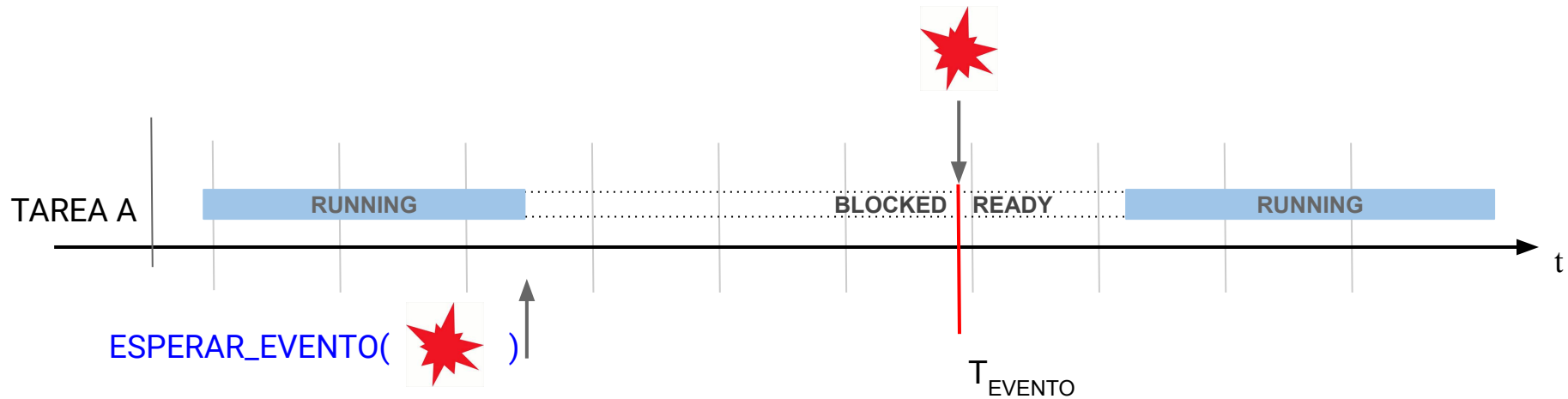
# Carrera de Especialización en Sistemas Embebidos

## Sistemas Operativos en Tiempo Real

### Clase 3: Sincronización de tareas (1ra parte)

# Problema 1: Sincronización

- ¿Como se puede sincronizar el evento que ocurre en **un contexto** con una acción que requiere ser disparada en **otro contexto** a causa de dicho evento ?



# Problema 1: Sincronización

Prioridad B < Prioridad A



# SEMÁFORO

- Es un tipo de dato abstracto que permite **sincronizar tareas** mediante un mecanismo sencillo.
- Restringe el acceso a una sección del código hasta que alguien lo señalice (lo ponga "en verde")
- Tipos:
  - BINARIOS
  - CONTADORES
  - MUTEX



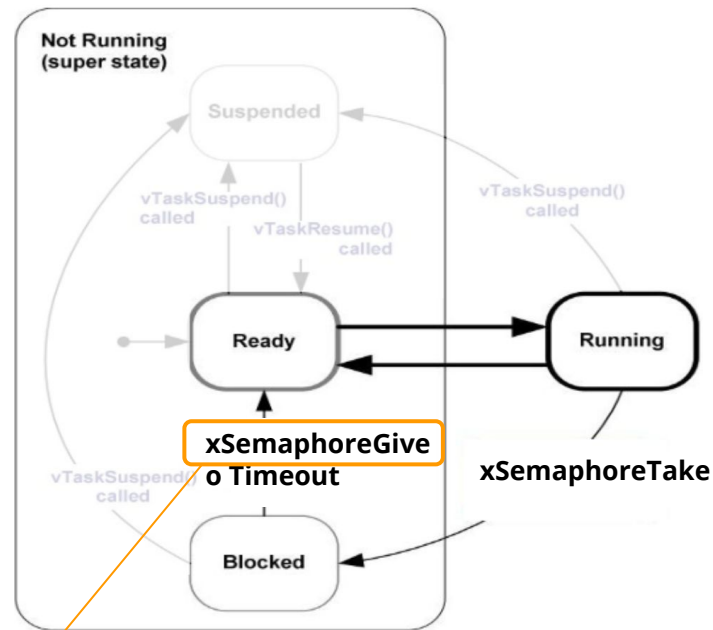
# SEMÁFOROS BINARIOS EN FREERTOS



- El semáforo binario sólo puede estar en **dos estados**: 0 o 1
- Una tarea puede **tomar** (mediante la acción "take") el semáforo. Si el semáforo ya está tomado, entonces la tarea esperará a que alguien lo **libere** (mediante la acción "give")
- El semáforo **no tiene "dueño"**. Es decir, lo puede tomar una tarea y lo puede liberar otra.

# API: Semáforos Binarios

- SemaphoreHandle\_t **mi\_semaforo** = **xSemaphoreCreateBinary()**;
  - Crea el semáforo (arranca "tomado").
- **xSemaphoreTake**( **mi\_semaforo** , TickType\_t xTicksToWait);
  - Toma el semáforo.
  - Retorna **pdTRUE** si se pudo tomar correctamente y **pdFALSE** si durante xTicksToWait ticks nadie lo liberó.
- **xSemaphoreGive**( **mi\_semaforo** )
  - Libera el semáforo.



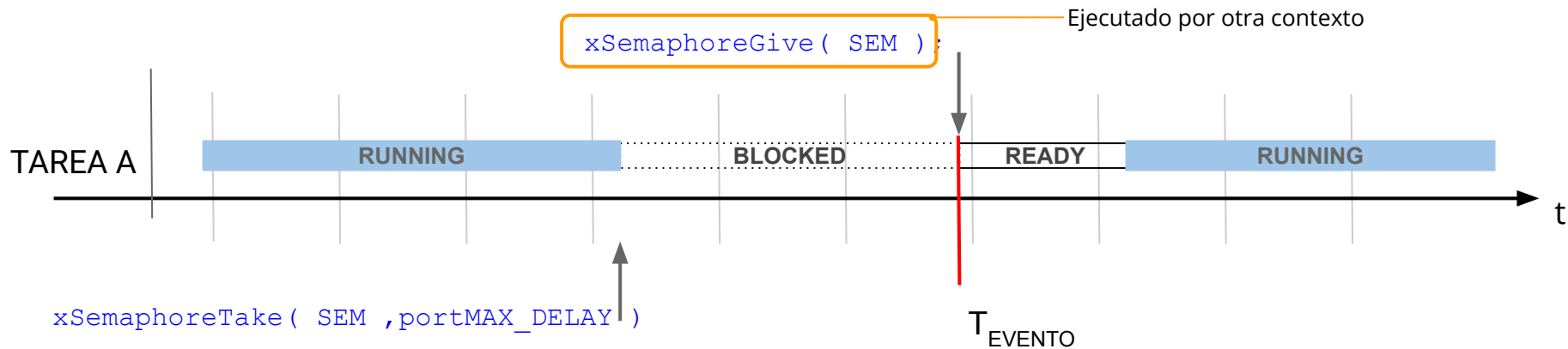
Ejecutado por otra contexto

# SEMÁFOROS BINARIOS EN FREERTOS



```
SEM = xSemaphoreCreateBinary();           /* se instancia un semáforo
                                           se inicializa "tomado" */

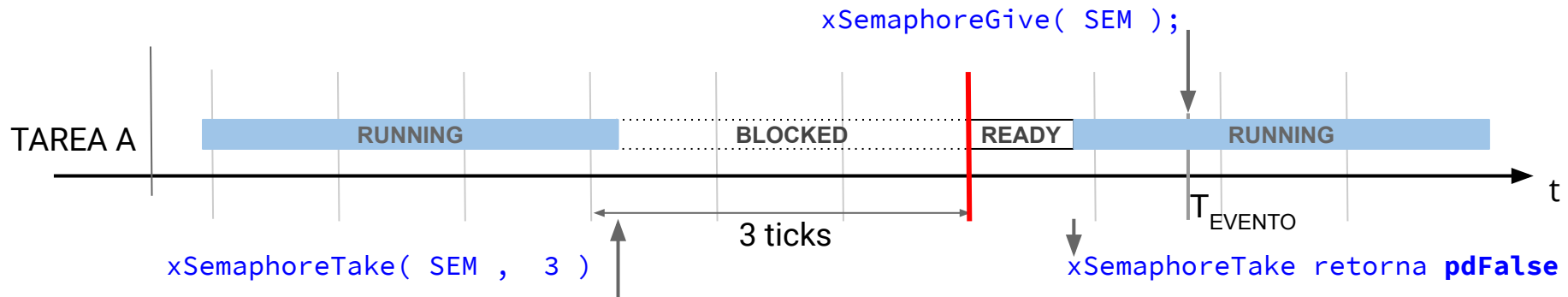
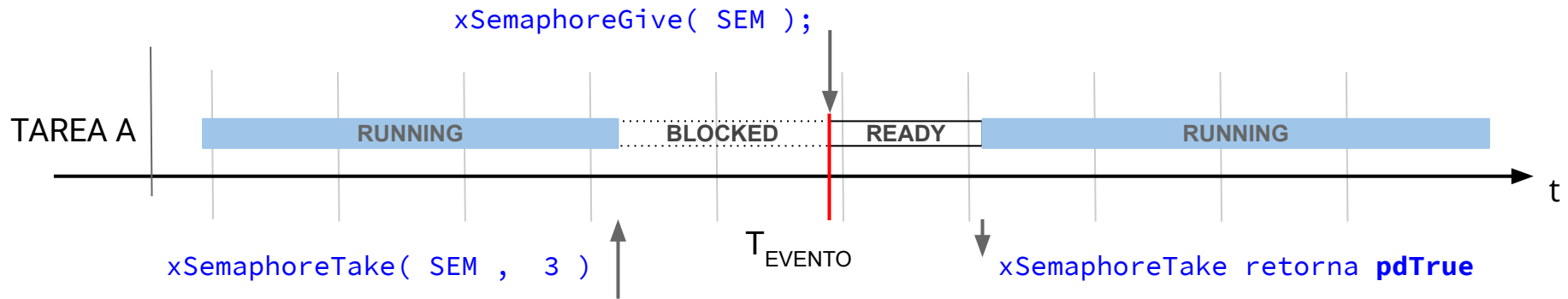
TAREA_A()
{
    while(1)
    {
        xSemaphoreTake( SEM, portMAX_DELAY );
        /* código que se ejecuta cuando otro contexto llama a xSemaphoreGive */
    }
}
```



`xSemaphoreTake( SEM ,portMAX_DELAY )`

$T_{EVENTO}$

# SEMÁFOROS BINARIOS EN FREERTOS





# SEMÁFOROS BINARIOS EN FREERTOS



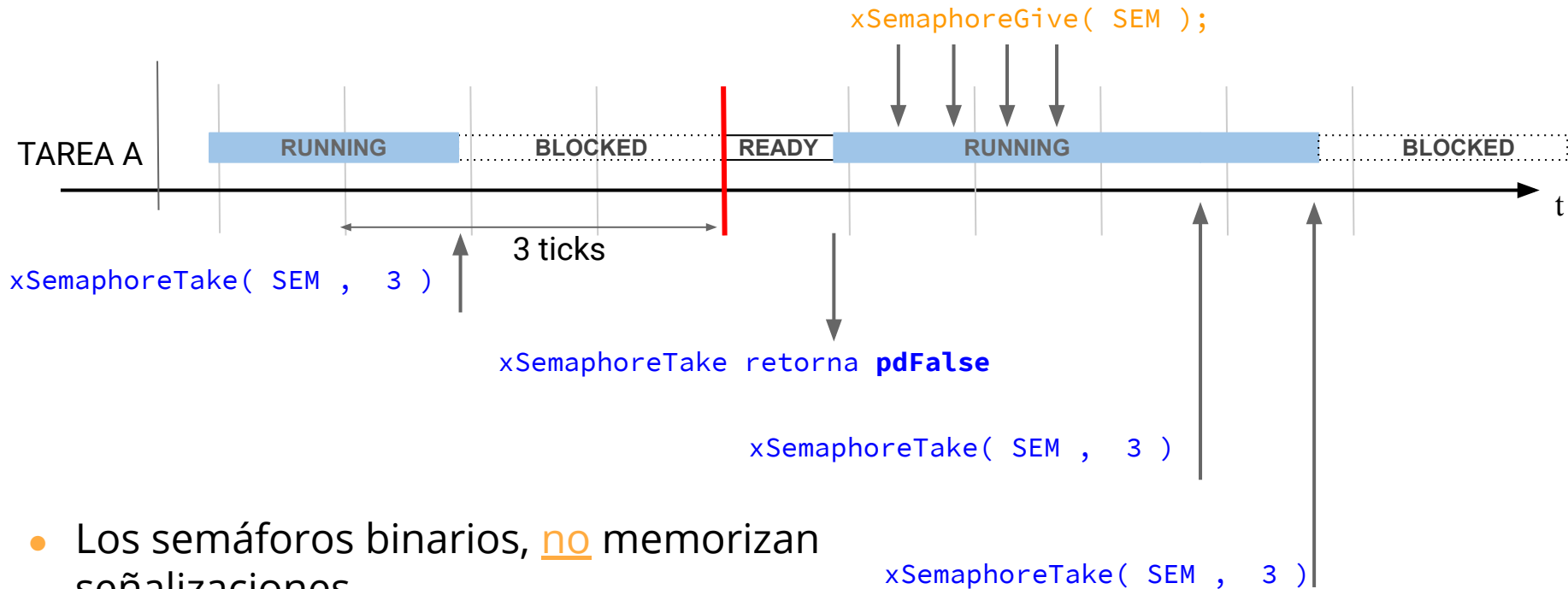
```
SEM = xSemaphoreCreateBinary();           /* se instancia un semáforo
                                           se inicializa "tomado" */

TAREA_A()
{
    while(1)
    {
        if( xSemaphoreTake( SEM , 3 ) == pdTRUE )
        {
            /* otro contexto liberó el semáforo */
        }
        else
        {
            /* pasaron más de 3 ticks, sin que otro contexto libere el semáforo */
        }
    }
}
```

# SEMÁFOROS BINARIOS EN FREERTOS



- ¿Que sucede en este caso ?



- Los semáforos binarios, no memorizan señalizaciones.

# SEMÁFOROS CONTADORES



- El semáforo contador puede estar en N estados: 0 a N-1
- Más de una tarea puede tomar (mediante la acción "take") el semáforo. Si el semáforo ya está tomado, entonces la tarea esperará a que alguien lo libere (mediante la acción "give")
  - "Tomar" un semáforo significa decrementar el contador (y si ya estaba en cero, bloquearse)
  - "Dar" un semáforo significa incrementar el contador.
- El semáforo no tiene "dueño". Es decir, lo puede tomar una tarea y lo puede liberar otra.
- SemaphoreHandle\_t **mi\_semaforo** = **xSemaphoreCreateCounting( MAX , INICIAL);**
  - Crea el semáforo contador con un valor máximo MAX y un valor INICIAL preestablecido (recordar que 0 es tomado, y >0 liberado N veces)

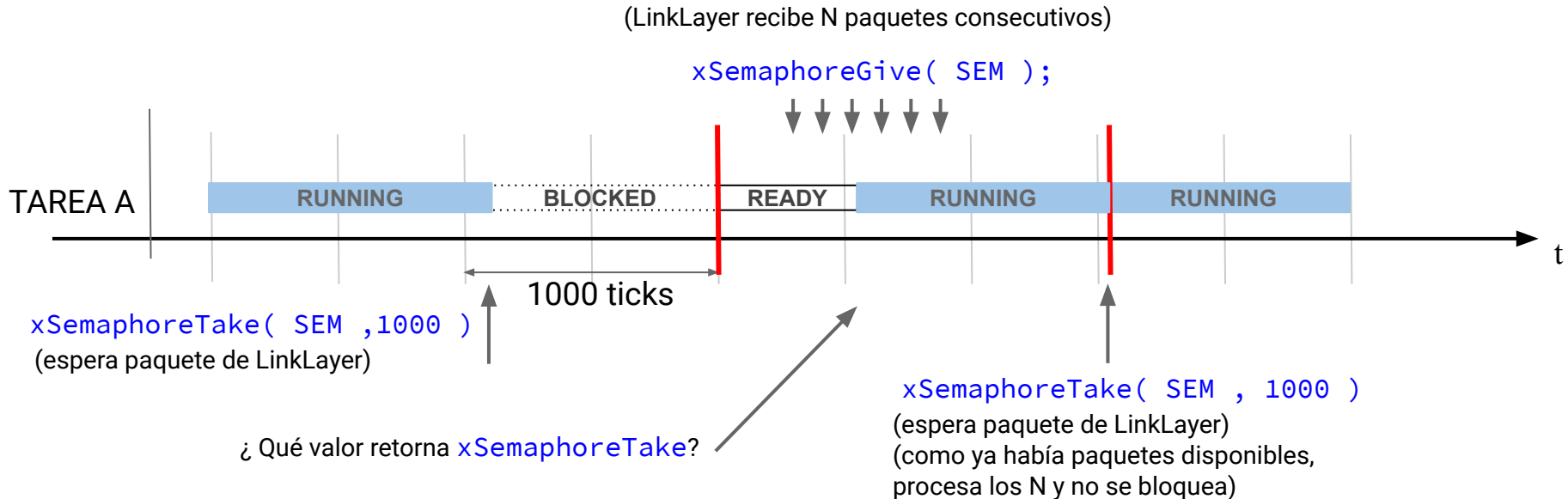
# SEMÁFOROS CONTADORES: EJ1

APLICACIÓN
LINK LAYER
PHY = UART

Tarea\_A()

procesa paquetes y los envía a capa superior

procesa bytes y los envía a capa superior



# SEMÁFOROS CONTADORES: EJ1 (caso2)

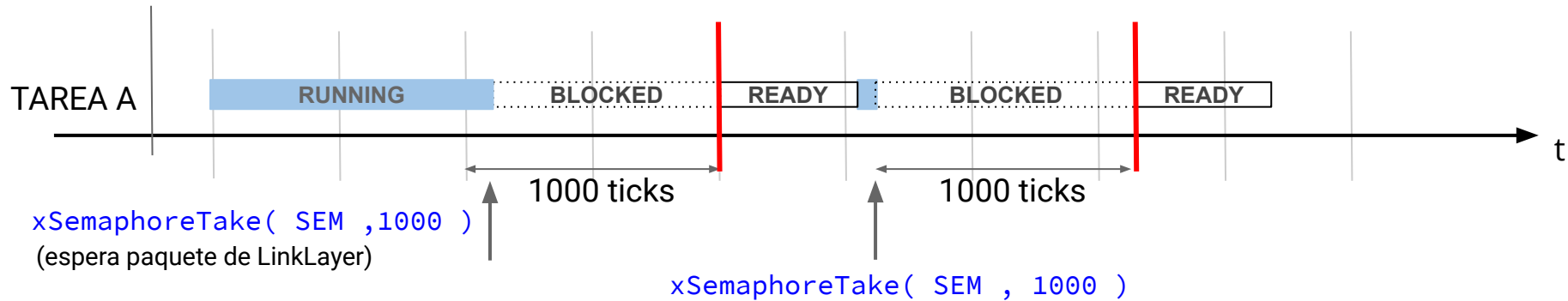


APLICACIÓN
LINK LAYER
PHY = UART

Tarea\_A()

procesa paquetes y los envía a capa superior

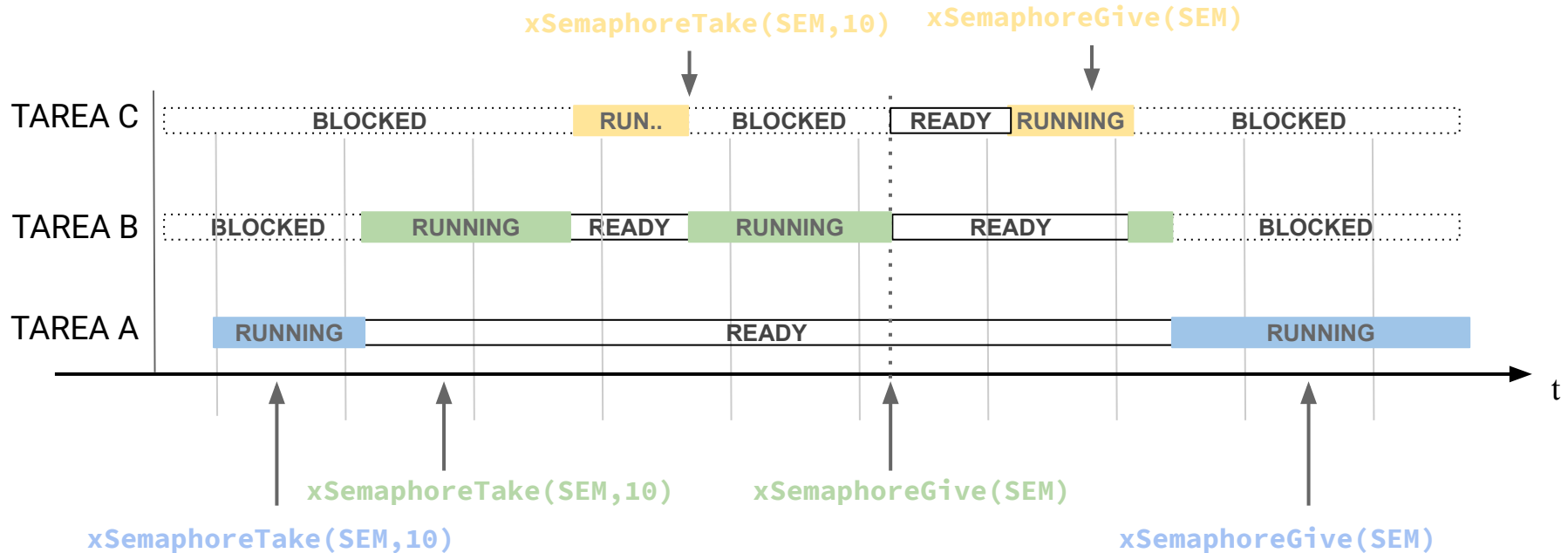
procesa bytes y los envía a capa superior



# SEMÁFOROS CONTADORES: EJ2



Tarea\_A(), Tarea\_B() y Tarea\_C() eventualmente solicitan un bloque de memoria a un gestor de bloques de memoria con **solo 2 bloques disponibles**.



# Bibliografía

---

- <https://www.freertos.org>
- Introducción a los Sistemas operativos de Tiempo Real, Alejandro Celery - 2014
- FreeRTOS - Semáforos, Cursos INET, Franco Bucafusco, 2017

# Licencia

---



"Sincronización de Tareas en FreeRTOS (parte 1)"

Por Mg. Ing. Franco Bucafusco, se distribuye bajo una [licencia de Creative Commons Reconocimiento-CompartirIgual 4.0 Internacional](https://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/)