## 1.2. OS 可読マニュアル

# (1) 0Sのファイル

本研究 OS のファイルは全部で 91 個となる. (1-1)~(1-4) に順に示す.

(1-1) kernel ファイル

 $kernel ファイルは(1-1-1) \sim (1-1-3) 0 44 個となる.$ 

(1-1-1) kernel 主要ファイル

· defines.h

#### 「説明]

型の定義やシステムコールのエラーコード,カーネルオブジェクト資源数の定義や実装しているアルゴリズムの定義をしているヘッダファイルである.

· interrupt.h

#### [説明]

H8 専用の割込み周りの CPU 依存コードをマクロ定義とソフトウェアベクタ設定関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

• interrupt.c

## [説明]

ソフトウェアベクタ設定処理を行うCファイルである.

· intr.h

# [説明]

ソフトウェアベクタ番号をマクロ定義しているヘッダファイルである.

• kernel.h

#### 「説明]

kernel のヘインヘッダファイルとなる. 各 ISR やカーネルが使用するマクロの定義, タスク情報, ディスパッチャ情報, タスクコンテキスト用システムコールのプロトタイプ, 非タスクコンテキスト用システムコールのプロトタイプ, サービスコールのプロトタイプ, ユーザタスクのプロトタイプ, ISR チェック関数のプロトタイプ, 他の定義をしているヘッダファイルである.

· kernel.c

# [説明]

kernel のメイン C ファイルとなる. 本論文の 3.3 節の図 3-3 にある ID 変換処理,システムコールハンドラ,サービスコールハンドラ,例外,非タスクコンテキスト用システムコール前処理,タスクコンテキスト用システムコール前処理,サービスコール前処理,0S,init タスク処理(kernel 初期化処理),0S ダウン処理,0S フリーズ処理,待ち要因解除処理. 取得情報自動解放処理を記述している.

· ld. scr

# [説明]

kernel メモリマップイメージとメモリセグメントを記述しているリンカスクリプトファイルとなる.

· main.c

## [説明]

kernel (OS) のメインファイルとなる. このファイルではカーネルオブジェクト資源数, init タスク, main 関数, シリアル割込みハンドラを記述している.

• memory.h

#### 「説明]

kernel 動的メモリ管理機構の関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

• memory.c

#### 「説明]

kernel 動的メモリ管理機構の関数を記述している C ファイルである

· nmi.h

#### 「説明]

NMI 割込みハンドラのプロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

·nmi.c

#### 「説明]

NMI 割込みハンドラの記述している C ファイルである.

• prinvermutex.h

#### 「説明]

各優先度逆転防止機構群つき ISR 関数のプロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

• prinvermutex.c

#### 「説明]

各優先度逆転防止機構群つき ISR 関数を記述している C ファイルである.

· ready. h

#### 「説明]

レディー管理情報とレディー管理操作関数のプロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

· ready. c

# [説明]

レディー管理操作関数を記述しているCファイルである.

• scheduler.h

## [説明]

スケジューラ管理情報とスケジューラ関数のプロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

• scheduler.c

#### 「説明]

スケジューラを記述しているCファイルである.

• startup. s

#### 「説明]

0S のスタートアップとタスクディスパッチャが記述されているアセンブラファイルである.

• srvcall.c

# [説明]

サービスコール本体が記述されているCファイルである.

• syscall.h

#### [説明]

システムコールテーブルとシステムコール構造体が定義されているヘッダファイルである.

• syscall.c

## [説明]

システムコール本体が記述されているCファイルである.

(1-1-2) カーネルオブジェクト及び ISR ファイル

• task\_manage.h

# [説明]

acre\_tsk(), del\_tsk(), sta\_tsk(), run\_tsk(), ext\_tsk(), exd\_tsk(), ter\_tsk(), get\_pri(), chg\_pri(), get\_id(), chg\_slt(), get\_slt()システムコールの ISR 関数のプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• task\_manage.c

#### 「説明]

acre\_tsk(), del\_tsk(), sta\_tsk(), run\_tsk(), ext\_tsk(), exd\_tsk(), ter\_tsk(), get\_pri(), chg\_pri(), get\_id(), chg\_slt(), get\_slt()システムコールの ISR 関数が記述されている C ファイルである.

• task\_sync.h

#### 「説明]

slp\_tsk(), tslp\_tsk(), wup\_tsk(), rel\_wai(), dly\_tsk()システムコールの ISR 関数のプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• task\_sync. c

#### [説明]

slp\_tsk(), tslp\_tsk(), wup\_tsk(), rel\_wai(), dly\_tsk()システムコールの ISR 関数が記述されている C ファイルである.

• semaphore. h

#### 「説明]

semaphore 情報と acre\_sem(), del\_sem(), wai\_sem(), pwai\_sem(), twai\_sem(), sig\_sem()システムコールの ISR 関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

· semaphore.c

#### [説明]

acre\_sem(), del\_sem(), wai\_sem(), pwai\_sem(), twai\_sem(), sig\_sem()システムコールの ISR 関数を記述している C ファイルである.

· mailbox.h

#### 「説明]

mailbox情報とacre\_mbx(), del\_mbx(), rcv\_mbx(), prcv\_mbx(), trcv\_mbx(), snd\_mbx()システムコールの ISR 関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである. ・mailbox.c

#### 「説明]

acre\_mbx(), del\_mbx(), rcv\_mbx(), prcv\_mbx(), trcv\_mbx(), snd\_mbx()システムコールの ISR 関数を記述している C ファイルである.

· mutex. h

#### [説明]

mutex情報とacre\_mtx(), del\_mtx(), loc\_mtx(), unl\_mtx(), ploc\_mtx(), tloc\_mtx()システムコールのISR関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

# 「説明〕

• mutex. c

acre\_mtx(), del\_mtx(), loc\_mtx(), unl\_mtx(), ploc\_mtx(), tloc\_mtx()システムコールの ISR 関数を記述している C ファイルである.

• time\_manage.h

# [説明]

周期ハンドラ情報及びアラームハンドラ情報と

acre\_cyc(), del\_cyc(), sta\_cyc(), stp\_cyc(),

 $acre_alm()$ ,  $del_alm()$ ,  $sta_alm()$ ,  $stp_alm()$ システムコールの ISR 関数のプロトタイプ が定義されているヘッダファイルである.

• time\_manage.c

#### [説明]

acre\_cyc(), del\_cyc(), sta\_cyc(), stp\_cyc(), acre\_alm(), del\_alm(), sta\_alm(), stp\_alm()システムコールの ISR 関数が記述されている C ファイルである.

• timer callrte.h

#### [説明]

タイマコールバックルーチンのプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• timer\_callrte.c

#### 「説明]

タイマコールバックルーチンが記述されているCファイルである.

· intr\_manage.h

#### 「説明」

def\_inf()システムコールの ISR 関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

· intr\_manage.c

#### 「説明〕

def\_inf()システムコールの ISR 関数を記述している C ファイルである.

• system\_manage.h

## [説明]

システム情報と

rot\_rdq(), get\_id(), dis\_dsp(), ena\_dsp(), sns\_dsp(), set\_pow(), rol\_sys()システムコールの ISR 関数のプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• system\_manage.c

# [説明]

rot\_rdq(), get\_id(), dis\_dsp(), ena\_dsp(), sns\_dsp(), set\_pow(), rol\_sys()システムコールの ISR 関数が記述されている C ファイルである.

## (1-1-3) ドライバ

• serial\_driver.h

#### 「説明]

デバイス制御関数のプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• serial\_driver.c

#### 「説明]

デバイス制御関数が記述されているCファイルである.

• timer\_driver.h

# [説明]

ソフトタイマ情報とタイマ制御関数のプロトタイプ,タイマ割込みハンドラのプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• timer\_driver.c

#### [説明]

タイマ制御関数とタイマ割込みハンドラが記述されているCファイルである.

#### (1-2) ブートローダ

ブートローダファイルは14個となる.

· defines.h

#### 「説明]

ブートローダで使用する型やマクロを定義しているヘッダファイルである.

• dram. h

#### 「説明]

RAM 周りの関数のプロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

· dram. c

#### 「説明]

RAM 周りの関数を記述している C ファイルである.

•elf.h

#### 「説明]

elfファイル解析周りの関数のプロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

• elf. c

# [説明]

elfファイル解析周りの関数を記述しているCファイルである.

· interrupt.h

#### 「説明]

ブートローダ側で使用する H8 専用の割込み周りの CPU 依存コードをマクロ定義とソフトウェアベクタ設定関数プロトタイプを定義しているヘッダファイルである.

• interrupt.c

# [説明]

ブートローダ側で使用するソフトウェアベクタ設定処理を行うCファイルである.

· intr.h

# [説明]

ブートローダ側で使用するソフトウェアベクタ番号をマクロ定義しているヘッダファイルである.

• intr. S

#### 「説明]

割込み出入り口処理が記述されているアセンブラファイルである.

· 1d. scr

# [説明]

bootloader メモリマップイメージとメモリセグメントを記述しているリンカスクリプトファイルとなる.

· main.c

#### [説明]

ブートローダの main ファイルとなる. ブートローダ初期化関数, dump コマンド処理関数, main 関数等が記述されている.

• serial\_driver.h

## 「説明]

ブートローダのデバイス制御関数のプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• serial\_driver.c

#### [説明]

ブートローダのデバイス制御関数が記述されているCファイルである.

• startup. s

## [説明]

ブートローダのスタートアップが記述されているアセンブラファイルである.

· vecter.c

# [説明]

ベクタテーブルを記述さているCファイルである.

• xmodem. h

# [説明]

xmodem 周りの処理関数のプロトタイプが定義されているヘッダファイルである.

• xmodem. c

#### [説明]

xmodem 周りの処理関数(主に受信処理)とマクロが記述されているCファイルである.

#### (1-3) 簡易ユーザタスクライブラリ

簡易ユーザライブラリ構成を下表1に示す. これらのユーザタスクは本研究0Sの実装している機能を網羅したものとなり,実行する事によって,レスポンスを体験できる.

タスク数	環境下	シナリオ
3	_	タスク管理システムコール郡の使用
3	_	タスク付属同期システムコール郡の使用
2	_	システム管理システムコール郡の使用
1	_	カーネルオブジェクト自動解放機能
3	_	周期ハンドラを使用した周期タスク制御
1	-	周期ハンドラを使用したポーリングチェック

表1 簡易ユーザタスクライブラリ構成

1	-	アラームハンドラ使用
2	-	セマフォを使用した同期
3	-	セマフォを使用したクレジットトラック同期
2	-	セマフォを使用した排他
3	_	セマフォを使用したゼネラル排他
2	_	mutex を使用した完全排他
2	_	mutex を使用したデッドロック
2	_	タイムアウト付き mutex を使用したデッドロックの 回避
2	_	回避 ポーリング付き mutex を使用したデッドロックの回 避
3	priority ceiling protocol	デッドロックの予防
3	virtual inheritance muetx	デッドロックの予防
3		優先度逆転現象
3	priority inheritance protocol	デッドロックの誘発
3	priority inheritance protocol	ネストブロッキング現象(推移的優先度継承)
3	priority inheritance protocol	連続ブロッキング現象
3		ロックフリープロトコルを使用した優先度逆転防止
3	優先度スケジューリング	μ ITRON 型ラウンドロビンスケジューリング
3	Rate Monotonic	展開スケジューリングミス
3	Deadline Monotonic	展開スケジューリングミス
3	Earliest Deadline First	デッドラインミス(将棋倒し現象防止)
3	Least Laxity First	float timeミス

# (1-4) 簡易 C ライブラリ

C ライブラリは最小限の関数を実装している. C ライブラリはブートローダ側と OS 側の両方に備わる実装とした. 構成を下表 2 に示す.

表2 簡易Cライブラリ構成

関数名	機能概要	実装対象
memset	メモリに値をセットする	OS とブートローダ
memcpy	メモリの値をコピーする	OS とブートローダ
memcmp	メモリの値を比較する	OS とブートローダ
strlen	文字列の長さを取得する	OS とブートローダ
strcpy	文字列をコピーする	OS とブートローダ
strcmp	文字列を比較する	OS とブートローダ
strncmp	文字列を制限付きで比較する	OS とブートローダ
putc	文字を表示	OS とブートローダ
getc	文字を取得	OS とブートローダ
puts	文字列を表示	0S とブートローダ

gets	文字列を取得	0S とブートローダ
putxval	値を16進表示	(オリジナル) OS とブートローダ
atoi	数値へ変換	0S

# (2) 可読性向上ツール類

コード可読によって, doxygen, graphviz があると便利である. doxygen, graphviz はコード構造を可視化するツールである.

(2-1) doxygen のインストール

参考文献[41]のサイトへ行き、ダウンロードし展開する.

••• >%tar xvzf doxygen-1.2.17. src. tar. gz

ディレクトリに移る

• • • >%cd doxygen-1.2.17

実行する

• • • • >%./configure --prefix /usr/local

make ビルドする

• • • >%make

ドキュメントを make ビルドする

• • • >%make docs

インストールする

- • >%sudo make install
- • • >#make install\_docs
- (2-2) graphvizのインストール

参考文献[42]のサイトへ行き、ダウンロードし展開する.

• • • >%tar xvzf graphviz-1.8.9.tar.gz

ディレクトリに移る

• • • >%cd graphviz-1.8.9

実行する

· · · >%./configure

make ビルドする

• • • >%make

インストールする

- • • >%make install
- (3) doxygen と graphviz の実行 GUI 環境で設定すると楽である.
  - • >%doxywizard

GUI 環境の使い方,設定の仕方はhttp://www.doxygen.jp/doxywizard\_usage.html を参考にしていただきたい. コード可視化グラフのサンプルを 1.3. に示す.

# 1.3. コード可視化グラフのサンプル

トップページを図1に示す.



図1 トップページ画面

データ構造を選択すると、本研究 OS で使用されている全データ構造が参照できる. 図 2 に示す.



図2 全データ構造表示画面

図 2 にあるデータ構造を選択すると、コラボレーション図や各コメントを参照できる. task\_struct を例に図 3 に示す.

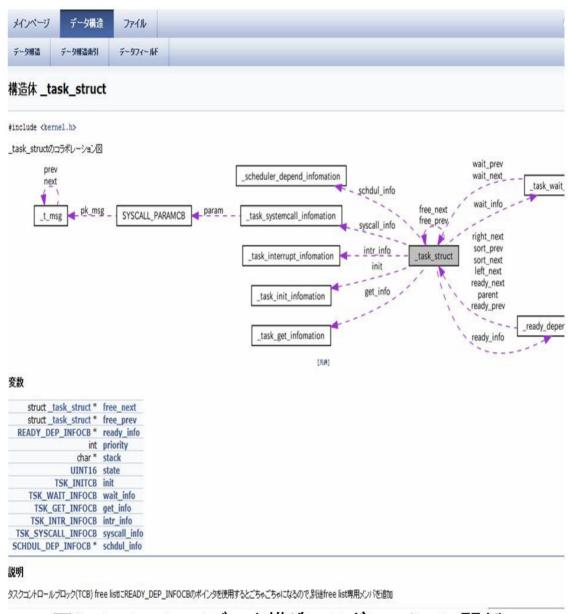


図3 task\_structデータ構造コラボレーション関係

データ構造は検索できる. 検索画面を図4に示す.



# 図4 データ構造検索画面

また,データフィールドから変数や構造体,共用体をアルファベット順で確認できる. 図5に示す.

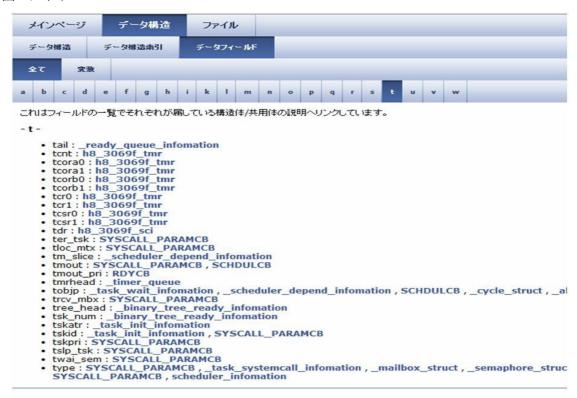


図5 データフィールド表示画面

本研究 OS のファイルの一覧を見ることができる. 図 6 に示す.



図6 ファイルー覧画面

図6に画面からヘッダファイルのインクルード依存関係、そのファイルで使用されているデータ構造のコメントを参照できる. semaphore.h を例に図7に示す.

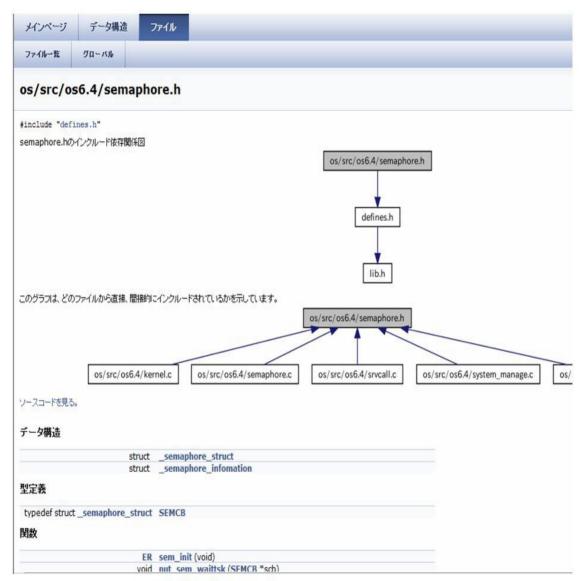


図7 semaphore.hのインクルード依存関係

図 6 の画面から C ファイルのインクルード依存関係を参照できる. semaphore. c を例に図 8 に示す.

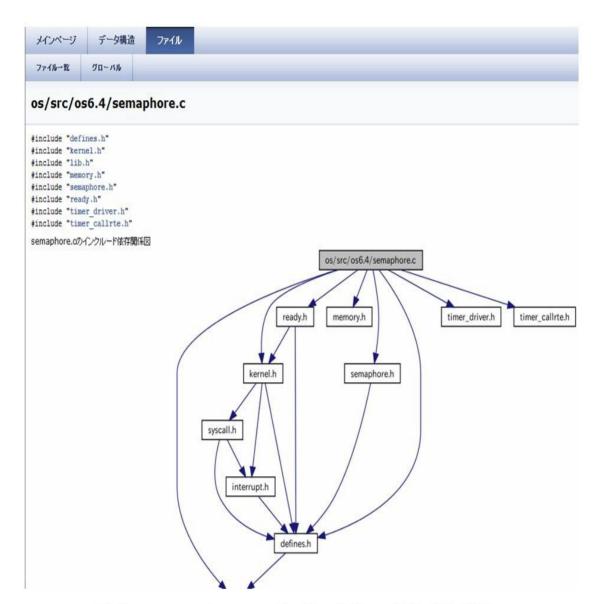
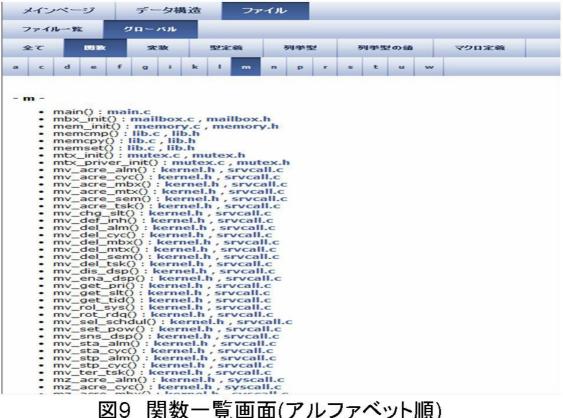


図8 semaphore.cのインクルード依存関係

また、図6の画面のコードを選択すると、コードが参照できる.

ファイルのグローバルから関数,変数,型定義,列挙型,列挙型の値,マクロ定義がアルファベット順で参照できる.図9に関数一覧,図10に列挙型一覧,図11にマクロ定義一覧を示す.



関数一覧画面(アルファベット順)



図10 列挙型一覧画面(アルファベット順)



# 図11 マクロ定義一覧画面(アルファベット順)

なお、関数一覧の各関数を選択すると、関数呼び出しグラフとコメントが参照できる. rel\_mpf\_isr()を例に図12に示す.

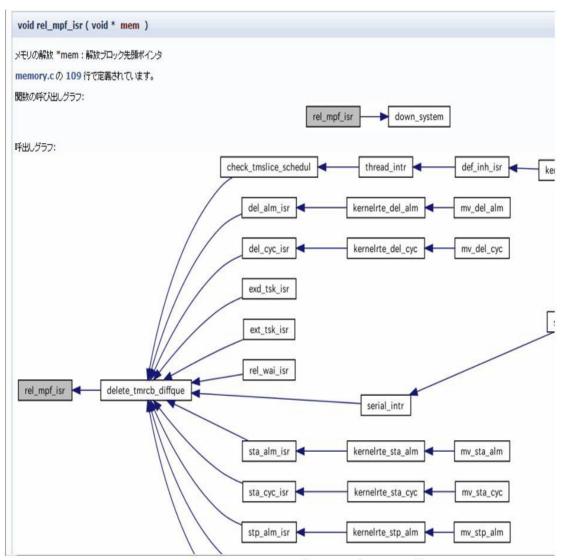


図12 rel\_mpf\_isr()関数呼び出しグラフ

列挙型一覧の各列挙型を選択すると、列挙型の値とコメントが参照できる. SCHDUL\_TYPEを例に図13に示す.

# enum SCHDUL\_TYPE スケジューリングの種類 列挙型の値: FCFS\_SCHEDULING RR\_SCHEDULING FCFSスケジューリング ~既存の方式~ ITRON\_RR\_SCHEDULING ラウンドロビンスケジューリング ~既存の方式~ PRI\_SCHEDULING ITRON型ラウンドロビンスケジューリング(toppersカーネル参考) ~既存の方式~ RR\_PRI\_SCHEDULING 優先度スケジューリング ~既存の方式~ MFQ\_SCHEDULING ラウンドロビン×優先度スケジューリング ~既存の方式~ ODRONE\_SCHEDULING Multilevel Feedback Queue(BSDスケジューラ参考) ~既存の方式~ FR\_SCHEDULING 簡易O(1)スケジューリング(Linuxカーネル2.6.10参考) ~既存の方式~ PFR\_SCHEDULING 公平配分スケジューリング(Linuxカーネル2.6.23参考(赤黒木ではないver.)) ~既存の方式~ RM\_SCHEDULING 優先度公平配分スケジューリング ~新規の方式~ DM\_SCHEDULING Rate Monotonicスケジューリング ~既存の方式~ EDF\_SCHEDULING Deadline Monotonicスケジューリング ~既存の方式~ LLF\_SCHEDULING Earliest Deadline Firstスケジューリング ~既存の方式~ defines.hの 131 行で定義されています。

# 図13 SCHDUL\_TYPEの値とコメント