

# RTX přepínací strategie (Scheduling Options)

- **Pre-emptive scheduling**

Každý task má **různou prioritu** a běží až ho přeruší task s vyšší prioritou nebo zablokuje volání funkce OS.

- **Round-Robin scheduling**

Každý task má **stejnou prioritu** a běží fixní periodu nebo ho zablokuje volání funkce OS.

- **Co-operative multi-tasking**

Každý task má **stejnou prioritu** a Round-Robin je zakázán. Task zablokuje volání OS nebo funkce **os\_tsk\_pass()**.

## Round-Robin Scheduling

Tasky jsou prováděny po dobu stanoveného časového intervalu a ten se nastavuje. Potom RTX přepne následující task ze stavu **ready** do stavu **RUN** jestli má **stejnou prioritu**. Jestliže žádný jiný task není ve frontě **READY**, aktuální task pokračuje v činnosti. Délka časového intervalu se nastavuje v konfiguračním souboru [RTX\\_config.c](#).

**Příklad** pro Round-Robin strategií.

Dva tasky jsou nekonečné smyčky. RTX startuje task 1, jehož funkce se jmenuje **job1**. Tato funkce startuje další task zvaný **job2**. Když **job1** spotřebuje svůj time slice, RTX přepne kontext na **job2**. když **job2** spotřebuje svůj time slice, , RTX přepne kontext na **job1**. Tyto činnosti se opakují neustále.

```
#include <rtl.h>
```

```
int counter1;
```

```
int counter2;
```

```
__task void job1 (void);
```

```
__task void job2 (void);
```

```
__task void job1 (void) {
```

```
    os_tsk_create (job2, 0);    /* vytvoří task 2 */
```

```
    while (1) {
```

```
        counter1++;            /* update počítadlo 1 */
```

```
    }
```

```
}
```

```
__task void job2 (void) {
```

```
    while (1) {
```

```
        counter2++;            /* update počítadlo 2 */
```

```
    }
```

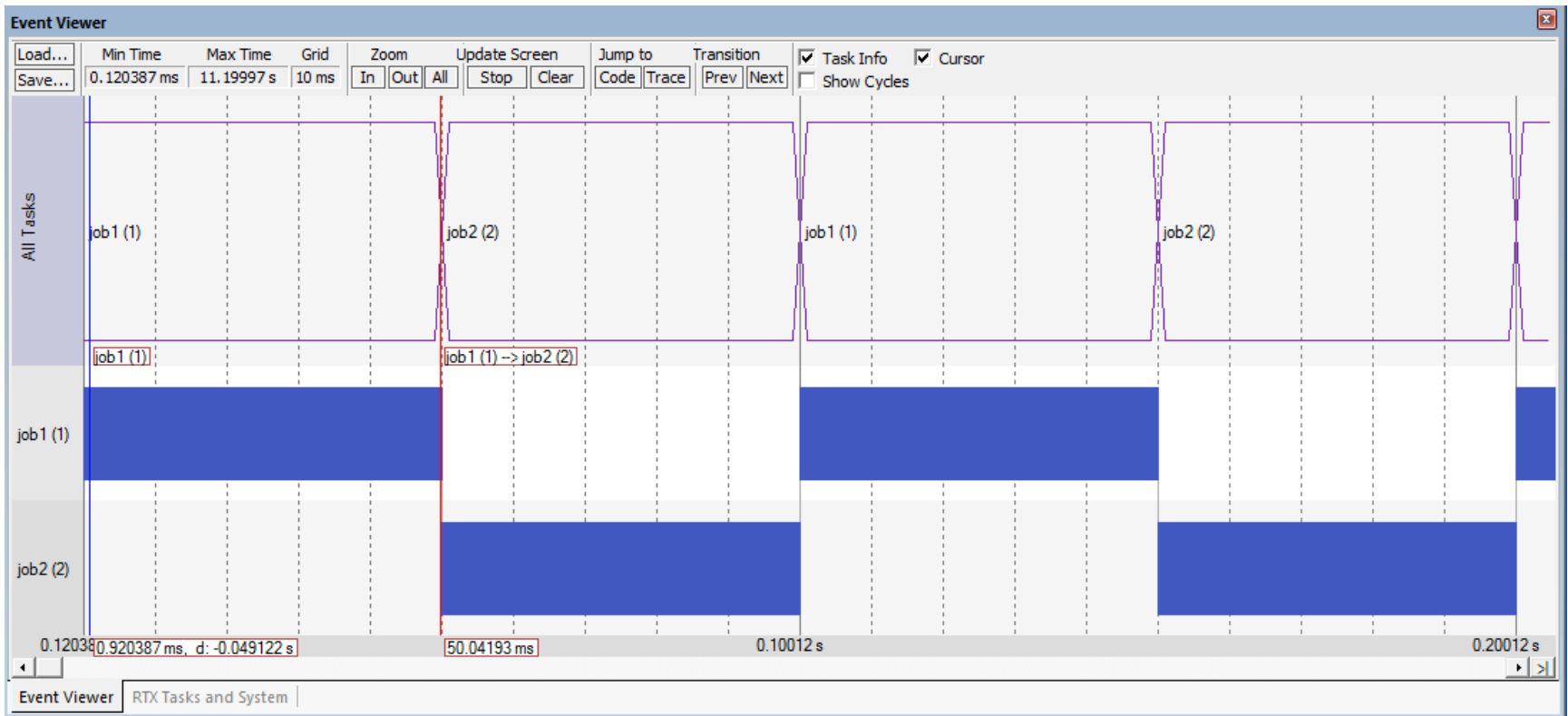
```
}
```

```
void main (void) {
```

```
    os_sys_init (job1);    /* Inicializuje RTX Kernel and startuje task 1 */
```

```
    for (;;);
```

```
}
```



## Note

• Rather than wait for a task's time slice to expire, you can use one of the **system wait** functions or the [os\\_tsk\\_pass](#) function to signal to the RTX kernel that it can switch to another task. The system wait function suspends the current task (changes it to the [WAIT xxx](#) state) until the specified event occurs. The task is then changed to the [READY](#) state. During this time, any number of other tasks can run.

---

SI-Link Debugger

# RTX Tasks and System

Property		Value							
System	Item	Value							
	Timer Number:	0							
	Tick Timer:	10.000 mSec							
	Round Robin Timeout:	50.000 mSec							
	Stack Size:	200							
	Tasks with User-provided Stack:	0							
	Stack Overflow Check:	Yes							
	Task Usage:	Available: 3, Used: 2							
	User Timers:	Available: 0, Used: 0							
Tasks	ID	Name	Priority	State	Delay	Event Value	Event Mask	Stack Load	
	255	os_idle_demon	0	Ready				32%	
	2	job2	1	Running				0%	
	1	job1	1	Ready				32%	
Tasks									

Event Viewer

RTX Tasks and System

/\* Create task 1 \*/

```
int counter1;  
int counter2;
```

```
__task void job1 (void);  
__task void job2 (void);
```

```
__task void job1 (void) {  
    os_tsk_create (job2, 0); /* Create task 2 and mark it as ready */  
    while (1) { /* loop forever */  
        counter1++; /* update the counter */  
    }  
}
```

```
__task void job2 (void) {  
    while (1) { /* loop forever */  
        counter2++; /* update the counter */  
    }  
}
```

```
void main (void) {  
    os_sys_init (job1); /* Initialize RTOS */  
    for (;;) ;  
}
```

#### Call Stack + Locals

Name	Location/Value
job1: 1	0x080006B2
job1	0x080006CC
job2: 2	0x080006A4
job2	0x080006A6
os_idle_demon: 255	0x08000610
os_idle_demon	0x08000610

#### Watch 1

Name	Value	Type
counter1	0x3DA2F72C	int
counter2	0x3DA009B4	int
<Enter expression>		