# Synchronizace pomoci semaforu

### Systémové funkce:

#include <rtl.h>

```
void os_sem_init ( OS ID semaphore, U16 token_count );
OS_RESULT os_sem_wait ( OS ID semaphore, U16 timeout );
OS_RESULT os_sem_send ( OS ID semaphore );
```

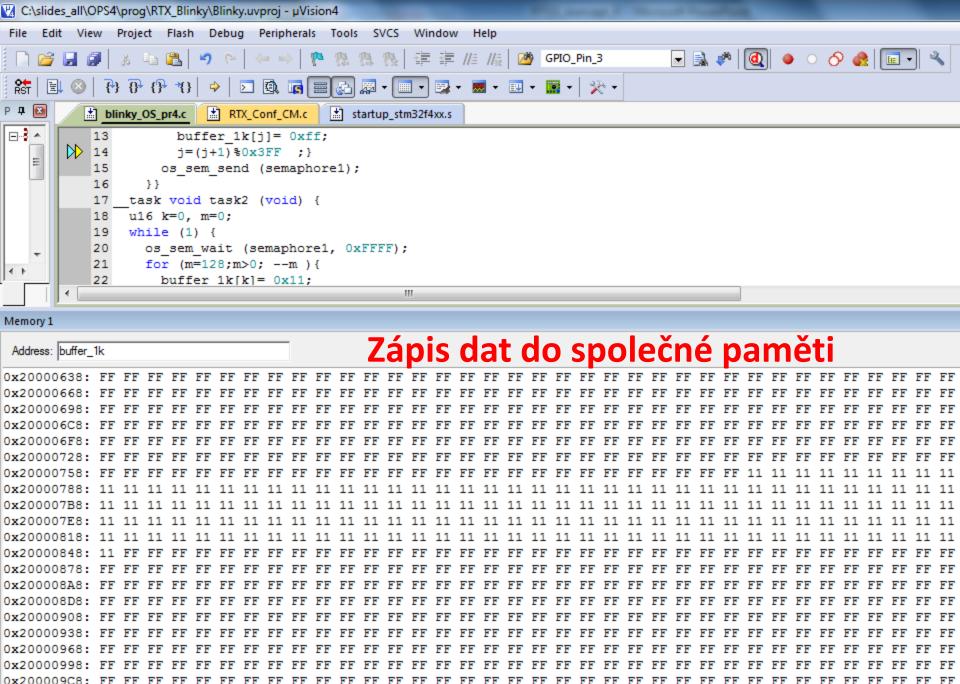
#### Příklad:

Task1 a task2 zapisují současně bloky dat do společné část paměti

## Hlavní části programu

```
OS TID tsk1, tsk2;
OS_SEM semaphore1;
u8 buffer_1k[0x3FF];
                                 // spolecna promenna
 _task void task1 (void) {
          u16 j=0xff, l=0;
while (1) {
  os_sem_wait (semaphore1, 1);
                                for (l=128;l>0; --l ){
                                           buffer_1k[j]= 0xff;
                                                                    Kritická sekce
                                           j=(j+1)\%0x3FF;
  os_sem_send (semaphore1);
 _task void task2 (void) {
          u16 k=0, m=0;
while (1) {
  os_sem_wait (semaphore1, 0xFFFF);
                     for (m=128;m>0; --m){
                                                                  Kritická sekce
                                buffer 1k[k] = 0x11;
                                k=(k+1)\%0x3FF;
 os_sem_send (semaphore1);
}}
```

# Pomocné části programu



FF 00 00 01

OΩ

00 00 93

