SOTR 21/22 - Final project

Task Management framework for FreeRTOS

Pedro Almeida (89205), Renato Valente (89077)

Introdução

O desafio proposto consiste em desenvolver uma framework (Task Manager - TMan) que permite registar um conjunto de tarefas FreeRTOS e associado a cada uma delas um conjunto de atributos como o período, deadline e fase e ativar essas tarefas mesmo nos momentos apropriados.

As funcionalidades implementadas foram as seguintes: suporte para ativação de tarefas periódicas, possibilidade de atribuir uma fase relativa a uma tarefa, possibilidade de atribuir um prazo relativo a uma tarefa e possibilidade de definir restrições de precedência.

Estrutura de dados

Um dos primeiros passos no desenvolvimento da framework TMan foi a definição de uma estrutura de dados que representasse uma tarefa. Ao longo do desenvolvimento foram sendo adicionados atributos necessários para a implementação de funcionalidades mais avançadas. Por fim, uma *Task* tem os seguintes atributos:

- name nome da tarefa
- deadline número do TMan Tick que corresponde à deadline da tarefa
- phase número do TMan Tick da fase da tarefa
- **period** número do TMan Tick
- precedence
 - nome da tarefa com precedência
 - o a precedência das tarefas periódicas (sem precedência) é "x"
- currentActivation número do TMan Tick em que a tarefa foi ativada
- nextActivation número do TMan Tick em que a tarefa vai ser ativada
- numberOfActivations
 - contador do número de ativações
 - usado para estatística
- deadlineMissedCounter
 - o contador do número de falhas de deadline
 - usado para estatística
- **state** três possíveis estados:
 - Started tarefa com os atributos registados; ainda não houve nenhuma execução
 - o Running tarefa encontra-se em execução
 - Blocked tarefa está bloqueada à espera da próxima ativação
- end número do TMan Tick em que a tarefa acabou de executar

Implementação

A framework desenvolvida suporta dois tipos de tarefas: periódicas e esporádicas. Uma tarefa torna-se esporádica caso tenha alguma precedência.

Para gerir as tarefas foi criado um array de tamanho estático mas configurável antes da utilização da framework.

A API desenvolvida tem os seguintes métodos:

TMan_Init (int nMax)

Este método é responsável por inicializar a *framework* TMan. É feita a inicialização de algumas variáveis necessárias para a utilização da API, como o número de tarefas adicionadas (zero), o número máximo de tarefas permitido (passado por argumento) e uma fila responsável por armazenar mensagens a imprimir. É também feita a criação de duas tarefas necessárias para a utilização da API. Uma dessas tarefas é a "ticks", com prioridade mais elevada que todas as outras tarefas e responsável por contar os ticks do sistema (TMan_Tick) e ativar e desativar as restantes tarefas. É esta tarefa que decide o fluxo de execução das outras tarefas. A outra tarefa criada inicialmente é a tarefa "prints", com a prioridade mais baixa que todas as outras tarefas e é responsável por imprimir as mensagens armazenadas na fila (QueueHandle_t) de forma ordenada.

Assim, as prioridades foram definidas da seguinte maneira:

PRIOTIRY_TICKS > PRIORITY_TASK > MSG_PRIOTIRY

TMan_TaskAdd (const char* taskName)

Este método é responsável por adicionar uma tarefa ao *array* de tarefas. Recebe como argumento o nome da tarefa a adicionar. Foi também implementada lógica adicional para verificar se o número de tarefas adicionadas é menor que o máximo permitido e se não existe uma outra tarefa com o mesmo nome. Só depois destas verificações é que de facto é feita a adição da tarefa ao *array*.

TMan_TaskRegisterAttributes (int index, int phase, int period, int deadline)

Neste método registam-se os atributos de uma tarefa periódica. Todos os atributos de uma *Task* são inicializados aqui. A tarefa é identificada pelo index (passado por argumento) no array de tarefas adicionadas. Os atributos phase, period e deadline são também passados por argumento. Os restantes atributos são declarados com os seus valores iniciais, isto é, os contadores de número de ativações e falhas de deadline são iniciados a zero, o state a *started*, currentActivation e nextActivation são iguais à fase e, sendo uma tarefa periódica, não tem precedência.

TMan_SporadicTaskRegisterAttributes (int index, int deadline, const char* precedence)

Neste método registam-se os atributos de uma tarefa esporádica. Uma tarefa torna-se esporádica caso tenha alguma precedência. À semelhança do método anterior, a tarefa é identificada pelo index no array de tarefas adicionadas. A deadline e a precedência são passadas por argumento. Os restantes atributos são todos iniciados a zero.

TMan_TaskWaitPeriod - a task espera pela próxima ativação, verifica falha da deadline Nesta função, a tarefa encontra-se bloqueada (vTaskSuspend) à espera da próxima ativação. Enquanto a espera decorre, é feita uma verificação de falha de deadline. Caso o valor do TMan Tick seja superior à currentActivation mais a deadline significa que a tarefa falhou a deadline ainda antes de ter sido ativada.

TMan_TaskStats (const char* taskName)

Este método apenas constrói uma mensagem com as estatísticas da tarefa passada por argumento. As estatísticas são o número de ativações e o número de deadline misses.

TMan Ticks

Esta função é o trabalho de execução da tarefa "ticks". Para além de contar os TMan Ticks, esta tarefa tem a responsabilidade de ativar as restantes tarefas. Todos os TMan Ticks, percorre todas as tarefas adicionadas, verifica se é uma tarefa periódica ou uma tarefa esporádica. Esta verificação é feita através do atributo precedendência.

Caso seja uma tarefa periódica, se o TMan Tick for maior ou igual que o nextActivation, esta tarefa pode ser ativada. Há ainda mais uma verificação a fazer que é verificar se já falhou a deadline, isto é verdade se o TMan Tick for maior que a currentActivation mais o período. Caso a deadline ainda não tenha sido violada, faz se a ativação da tarefa (vTaskResume) e atualiza-se os atributos currentActivation, nextActivation, o contador de ativações e o estado é alterado para *Running*. Por outro lado, caso a deadline já tenha sido violada, a tarefa não conseguiu executar e atualiza-se o currentActivation e nextActivation e o contador de deadline misses.

Caso a tarefa seja esporádica, tem de se verificar se a tarefa que tem precedência já executou. Se a tarefa que precede está num estado de bloqueio e o TMan Tick em que acabou de executar é maior do que o TMan Tick da tarefa que tem de respeitar a precedência, então pode executar.

Task_Work

Esta função é o trabalho de execução das tarefas. É chamada a função TMan_TaskWaitPeriod (explicada anteriormente) para a tarefa esperar pela próxima ativação. Assim que se der a ativação, é feita uma mensagem com o nome da tarefa que está a executar e com o tick da placa (xTaskGetTickCount). Seguidamente, foi feito dois loops *for* em cadeia, em que se realiza uma opração de soma com o objetivo de consumir algum tempo. Finalmente, no fim da execução, a tarefa em novamente posta num estado de bloqueio e guarda-se o TMan Tick em que acabou de executar.

TMan_Print

Esta função é o trabalho da tarefa responsável pelos "prints". Acede à fila (xQueueReceive) onde as mensagens estão à espera e imprime a seguinte.

TMan_Close

Este método é responsável por terminar o *scheduler* (vTaskEndScheduler) e terminar tanto as tarefas criadas pelo utilizador como as tarefas de ticks e prints (vTaskDelete).

Testes e resultados

De forma a testar as funcionalidades implementadas, foram sendo criadas várias tarefas com atributos que permitissem testar isso mesmo.

Um exemplo foi as tarefas criadas para testar o período das tarefas. Foram criadas tarefas onde o período delas era o dobro da anterior, ou seja, uma tarefa A com período 2, uma B com período 4 e uma C com período 8. Assim, sabe-se facilmente em que ticks cada tarefa tem de executar.

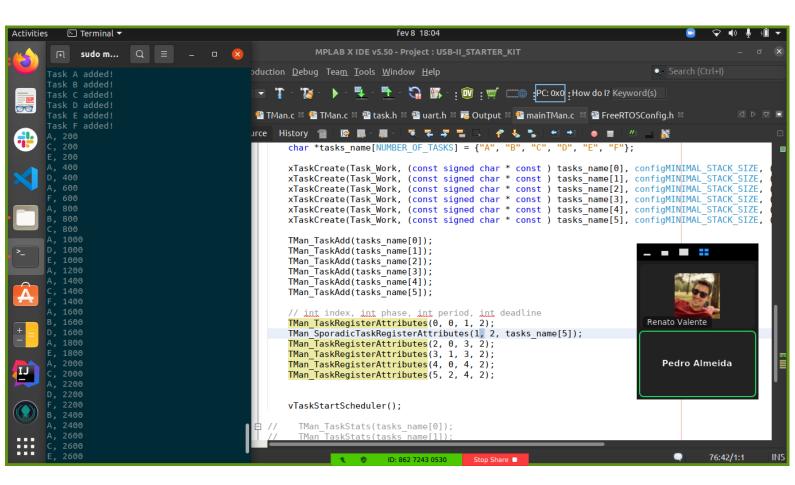
Para testar a fase, apenas é preciso uma tarefa e escolher um tick para começar.

Para testar a precedência foi criada duas tarefas onde a que tinha precedência tinha um período duas vezes mais rápido que a outra, e uma fase menor. Foi confirmado que a tarefa com precedência espera pela execução da tarefa que a precede.

Alterações posteriores à demonstração

No dia da apresentação do trabalho, verificou-se que pelo menos um dos resultados obtidos não estavam 100% corretos. O que estava a acontecer era a tarefa *ticks* ao ter a maior prioridade, "roubava" o primeiro tick e as tarefas que tinham fase zero e deviam ser ativadas no primeiro instante, não estava a acontecer. Para resolver este problema foi adicionado um *delay* (vTaskDelay) com um tempo igual ao período.

Com a adição desta alteração obtivemos os seguintes resultados para os valores do teste 3:



Durante a resolução do projeto, algumas questões relativamente à precedência, foram discutidas com o grupo do Pedro Valente (88858)