**17. RUN TIME ENVIRONMENT (RTE)**

**Giới thiệu về RTE**

* **RTE**: Là trung tâm của kiến trúc Autosar, chịu trách nhiệm cho tất cả các giao diện giao tiếp giữa các thành phần ứng dụng hoặc giữa ứng dụng và phần mềm cơ bản.
* **Vai trò của RTE**: Đóng vai trò như một trung tâm giao tiếp cấp hệ thống cho việc trao đổi thông tin giữa các thành phần trên cùng một ECU hoặc giữa các ECU khác nhau.

**Virtual Function Bus (VFB)**

* **VFB**: Là biểu diễn của RTE ở mức hệ thống, cho phép sự linh hoạt trong việc đặt các thành phần phần mềm trên bất kỳ ECU nào trong hệ thống xe.
* **Tầm quan trọng của VFB**: Đảm bảo rằng các thành phần phần mềm có thể được đặt trên các lõi hoặc phân vùng khác nhau một cách dễ dàng.

**Lợi ích của RTE**

1. **Tính linh hoạt**:
   * Đảm bảo các thành phần phần mềm có thể được phân phối dễ dàng trên các lõi hoặc phân vùng khác nhau của bộ điều khiển đa lõi.
   * Quản lý giao tiếp giữa các lõi một cách tối ưu.
2. **Tính nhất quán của thông điệp**:
   * Đảm bảo tính nhất quán của thông điệp khi truyền các giao diện giữa các ứng dụng, không phụ thuộc vào lõi hoặc độ ưu tiên của giao diện.
3. **Lập lịch runnable**:
   * RTE chịu trách nhiệm lập lịch các runnable dựa trên các sự kiện đã cấu hình.
   * Đảm bảo rằng các runnable được gọi theo cấu hình sự kiện.

**Trách nhiệm của RTE**

* **Giao tiếp giao diện**: Đảm bảo giao tiếp giữa các thành phần phần mềm.
* **Tính nhất quán của thông điệp**: Đảm bảo thông điệp nhất quán giữa các thành phần phần mềm.
* **Lập lịch runnable**: Dựa trên các sự kiện đã cấu hình.

**Tài liệu tiêu chuẩn RTE của Autosar**

1. **Tài liệu yêu cầu (Requirement Specification)**: Mô tả các yêu cầu của RTE.
2. **Tài liệu phần mềm (Software Specification)**: Mô tả chi tiết về cách thức RTE hoạt động.

**API của RTE**

* **RTE cung cấp các API**: Cho phép lớp ứng dụng giao tiếp với các giao diện và sử dụng các tính năng do RTE cung cấp.
* **Tóm tắt API**: Các API chính bao gồm giao diện gửi nhận và giao diện khách hàng-máy chủ, được sử dụng chủ yếu trong phát triển phần mềm.

**Ví dụ về API RTE**

* **RTE\_Read API**: Được sử dụng để đọc dữ liệu từ các cổng.
* **Cách sử dụng**: API này sẽ được tham chiếu và sử dụng trong các quá trình phát triển phần mềm.

**Ví dụ cấu hình API**:

#include "RTE\_ComponentName.h"

void MyFunction(void) {

int data;

RTE\_Read\_DataPort(&data);

// Process data

}

**Kết luận**

* **RTE**: Là phần quan trọng trong kiến trúc Autosar, đảm bảo giao tiếp nhất quán và linh hoạt giữa các thành phần phần mềm.
* **Tài liệu tiêu chuẩn RTE**: Được cung cấp bởi Autosar, giúp hiểu rõ hơn về cách thức hoạt động và cấu hình của RTE.
* **API của RTE**: Cung cấp các chức năng cần thiết để giao tiếp và sử dụng các tính năng của RTE trong quá trình phát triển phần mềm.

Trong các phần tiếp theo, chúng ta sẽ đi sâu vào các API cụ thể của RTE và cách sử dụng chúng trong phát triển phần mềm Autosar.

**18. RTE - SENDER RECEIVER INTERFACE**

**Giới thiệu**

Để sử dụng các API của RTE trong quá trình phát triển tệp C, chúng ta phải dẫn xuất từ các cấu hình. Dưới đây là cách sử dụng các API này để viết hoặc nhận dữ liệu từ cổng cung cấp (provider port) hoặc cổng nhận (receiver port).

**Ví dụ Cấu hình**

Giả sử chúng ta có 2 cổng, một cổng cung cấp và một cổng nhận, được định nghĩa trong cấu hình của chúng ta và chúng được ánh xạ đến giao diện gửi nhận.

**Cách viết API RTE\_Write**

1. **API RTE\_Write**: Trả về trạng thái của hoạt động sử dụng kiểu trả về chuẩn.
2. **Định danh hàm**:
   * **RTE\_Write\_**: Tiền tố của hàm.
   * **[component\_name]\_**: Tùy chọn, có thể bỏ qua.
   * **PortName**: Tên của cổng.
   * **VariableDataPrototype**: Tên của biến dữ liệu từ giao diện gửi nhận.

**Ví dụ Cụ thể**

* **Tên cổng cung cấp (Provider Port)**: PP\_Speed
* **Tên biến dữ liệu (Variable Data Prototype)**: Speed

**Cấu hình hàm RTE\_Write**:

#include "RTE\_ComponentName.h"

void Function\_1() {

float speed = 60.5;

Std\_ReturnType status = RTE\_Write\_PP\_Speed\_Speed(speed);

// Kiểm tra trạng thái và xử lý tiếp theo

}

* **RTE\_Write\_PP\_Speed\_Speed**:
  + **RTE\_Write**: Tiền tố hàm.
  + **PP\_Speed**: Tên cổng cung cấp.
  + **Speed**: Tên biến dữ liệu.

**Cách viết API RTE\_Read**

1. **API RTE\_Read**: Tương tự như RTE\_Write, nhưng hướng của tham số là đầu vào kiểu con trỏ để RTE có thể ghi dữ liệu vào đó.
2. **Định danh hàm**:
   * **RTE\_Read\_**: Tiền tố của hàm.
   * **[component\_name]\_**: Tùy chọn, có thể bỏ qua.
   * **PortName**: Tên của cổng.
   * **VariableDataPrototype**: Tên của biến dữ liệu từ giao diện gửi nhận.

**Cấu hình hàm RTE\_Read**:

c

Sao chép mã

#include "RTE\_ComponentName.h"

void Function\_2() {

float speed;

Std\_ReturnType status = RTE\_Read\_RP\_Speed\_Speed(&speed);

// Sử dụng dữ liệu speed cho các tính toán tiếp theo

}

* **RTE\_Read\_RP\_Speed\_Speed**:
  + **RTE\_Read**: Tiền tố hàm.
  + **RP\_Speed**: Tên cổng nhận.
  + **Speed**: Tên biến dữ liệu.

**Tóm tắt**

* **RTE\_Write**: Dùng để ghi dữ liệu vào cổng cung cấp. Hàm được cấu hình với tên cổng và biến dữ liệu.
* **RTE\_Read**: Dùng để nhận dữ liệu từ cổng nhận. Hàm được cấu hình tương tự nhưng tham số là kiểu con trỏ.

Bằng cách sử dụng các API RTE\_Write và RTE\_Read, chúng ta có thể giao tiếp hiệu quả giữa các thành phần phần mềm trong Autosar. Các hàm này đảm bảo rằng dữ liệu được truyền tải nhất quán và đúng cách giữa các cổng đã cấu hình.

**19. RTE - CLIENT SERVER INTERFACE**

**Giới thiệu**

Giao diện khách hàng-máy chủ (Client Server Interface) được sử dụng để gọi hàm hoặc dịch vụ từ một module khác. Trong ví dụ này, chúng ta có một giao diện khách hàng-máy chủ được định nghĩa với một thao tác gọi là "Sum".

**Định nghĩa API RTE\_Call**

1. **Tiền tố (Prefix)**: RTE\_Call
2. **Tên cổng nhận (Receiver Port Name)**: Tên của cổng nhận trên client.
3. **Tên thao tác khách hàng-máy chủ (Client Server Operation Name)**: Tên của thao tác được cấu hình trong giao diện khách hàng-máy chủ.
4. **Các tham số (Arguments)**: Có thể thuộc ba loại dựa trên hướng (IN, OUT, INOUT).

**Ví dụ Cấu hình**

* **Receiver Port**: RP\_Calculator
* **Client Server Operation**: Sum
* **Tham số**: X và Y (đầu vào IN), SumResult (đầu ra OUT)

**Viết mã C cho Client**

#include "RTE\_ComponentName.h"

void Function\_1() {

int X = 5;

int Y = 10;

int SumResult;

// Gọi hàm server thông qua API RTE\_Call

Std\_ReturnType status = RTE\_Call\_RP\_Calculator\_Sum(X, Y, &SumResult);

// Kiểm tra trạng thái và xử lý kết quả

if (status == RTE\_E\_OK) {

// Sử dụng SumResult cho các xử lý tiếp theo

} else {

// Xử lý lỗi nếu có

}

}

**Phân tích mã C**

1. **Tiền tố hàm**: RTE\_Call
2. **Tên cổng nhận**: RP\_Calculator
3. **Tên thao tác khách hàng-máy chủ**: Sum
4. **Tham số**:
   * X và Y là các tham số đầu vào (IN), được truyền trực tiếp.
   * SumResult là tham số đầu ra (OUT), được truyền dưới dạng con trỏ để server có thể ghi kết quả vào đó.

**Mã RTE được tạo**

Khi gọi hàm RTE\_Call\_RP\_Calculator\_Sum, RTE sẽ tạo mã tương ứng để gọi hàm trên server. Ví dụ về mã RTE được tạo:

Std\_ReturnType RTE\_Call\_RP\_Calculator\_Sum(int X, int Y, int \*SumResult) {

// Gọi hàm server thực tế

return Sum(X, Y, SumResult);

}

Trong mã trên:

* Hàm Sum trên server được gọi với các tham số X, Y và SumResult.
* Trả về trạng thái RTE\_E\_OK nếu thành công hoặc lỗi nếu có vấn đề.

**Tóm tắt**

* **RTE\_Call API**: Được sử dụng để gọi hàm hoặc dịch vụ từ một module khác trong giao diện khách hàng-máy chủ.
* **Cấu hình hàm**: Bao gồm tiền tố RTE\_Call, tên cổng nhận, tên thao tác khách hàng-máy chủ và các tham số.
* **Tham số**: Được truyền dựa trên hướng (IN, OUT, INOUT).

Bằng cách sử dụng API RTE\_Call, chúng ta có thể dễ dàng thực hiện các cuộc gọi hàm giữa các module phần mềm trong Autosar. Các API này đảm bảo rằng giao tiếp giữa các thành phần phần mềm diễn ra một cách nhất quán và hiệu quả.

**20. RTE - COMMUNICATION**

**Ví dụ điển hình**

Giả sử chúng ta có hai thành phần phần mềm (SWC) cần giao tiếp với nhau thông qua RTE:

* **Component-1 (SWC1)**: Có cổng cung cấp để gửi dữ liệu ra ngoài.
* **Component-2 (SWC2)**: Có cổng nhận để nhận dữ liệu.

**Giao tiếp từ Component-1 (SWC1)**

1. **Tệp C của SWC1**:
   * Chứa một runnable hoặc hàm tính toán dữ liệu cần gửi và viết nó vào RTE thông qua giao diện Autosar hoặc API RTE.
   * Ví dụ: RTE\_Write\_PP\_Speed\_Speed(data);
2. **RTE từ phía Component-1**:
   * RTE định nghĩa các API và thực hiện chức năng cho chúng.
   * RTE tạo một giao diện từ phía mình và sao chép giao diện này từ Component-1.

**Giao tiếp từ Component-2 (SWC2)**

1. **Tệp C của SWC2**:
   * Chứa runnable hoặc hàm để đọc dữ liệu được gửi từ Component-1.
   * Ví dụ: RTE\_Read\_RP\_Speed\_Speed(&data);
2. **RTE từ phía Component-2**:
   * RTE thực hiện API đọc để sao chép dữ liệu từ giao diện trung gian của RTE vào biến con trỏ mà ứng dụng truyền vào.

**Tại sao lại cần RTE?**

**Lý do không giao tiếp trực tiếp**

* Trước đây, giao tiếp trực tiếp từ một module sang module khác là dễ dàng, nhưng khi độ phức tạp của phần mềm tăng lên với hàng ngàn thành phần trong một hệ thống, việc quản lý trở nên khó khăn.

**Lợi ích của RTE**

1. **Khả năng thay thế linh hoạt**:
   * Khách hàng có thể thay thế một thành phần phần mềm mà không cần thay đổi toàn bộ hệ thống.
   * Ví dụ: Khách hàng không hài lòng với Component-2 có thể dễ dàng thay thế bằng một thành phần mới từ nhà cung cấp khác.
2. **Dễ dàng cắm và chạy (Plug and Play)**:
   * RTE cho phép các thành phần phần mềm được cắm vào và sử dụng mà không cần phải thay đổi các thành phần khác.
   * Việc trao đổi các thành phần chỉ cần điều chỉnh RTE mà không ảnh hưởng đến phần mềm còn lại.
3. **Tính nhất quán của thông điệp**:
   * RTE đảm bảo tính nhất quán của thông điệp khi truyền giữa các thành phần phần mềm.
4. **Quản lý phức tạp**:
   * RTE xử lý phần phức tạp của việc đảm bảo tính nhất quán của thông điệp, giảm bớt gánh nặng cho nhà phát triển ứng dụng.

**Ví dụ minh họa**

Giả sử SWC1 có hàm tính toán tốc độ và gửi nó ra ngoài:

#include "RTE\_Component1.h"

void Function\_1() {

int speed = calculateSpeed();

RTE\_Write\_PP\_Speed\_Speed(speed);

}

RTE từ phía Component-1 sẽ định nghĩa API và xử lý viết dữ liệu:

Std\_ReturnType RTE\_Write\_PP\_Speed\_Speed(int speed) {

// Thực hiện việc sao chép dữ liệu và quản lý tính nhất quán

RTE\_SpeedValue = speed;

return RTE\_E\_OK;

}

Tương tự, SWC2 có hàm đọc dữ liệu từ RTE:

#include "RTE\_Component2.h"

void Function\_2() {

int speed;

RTE\_Read\_RP\_Speed\_Speed(&speed);

processSpeed(speed);

}

RTE từ phía Component-2 sẽ thực hiện API đọc:

Std\_ReturnType RTE\_Read\_RP\_Speed\_Speed(int\* speed) {

\*speed = RTE\_SpeedValue;

return RTE\_E\_OK;

}

**Kết luận**

* **RTE**: Đảm bảo giao tiếp giữa các thành phần phần mềm một cách nhất quán và hiệu quả.
* **Lợi ích**: Tính linh hoạt, dễ dàng thay thế thành phần, đảm bảo tính nhất quán của thông điệp, và quản lý phần mềm phức tạp.
* **API**: Sử dụng các API như RTE\_Write và RTE\_Read để giao tiếp giữa các thành phần phần mềm mà không cần phải lo lắng về chi tiết quản lý thông điệp.

RTE giúp đơn giản hóa việc phát triển và quản lý phần mềm trong hệ thống Autosar, cho phép nhà phát triển tập trung vào các chức năng chính mà không phải lo lắng về việc đảm bảo tính nhất quán và giao tiếp giữa các thành phần.