#### TRABAJO FINAL – RTOS 2 – CESE GRUPO 1 v22-06-2019

TP3 (prelim.)

#### **INTEGRANTES:**

Julian Bustamante Narvaez Jacobo Salvador Gustavo Paredes D. Rafael Oliva

#### Estructura TP3 / Grupo 1 RTOS2

#### 1.0) Estructura y diagrama conceptual

#### Paquetes de datos: (en negrita los campos diferentes de la práctica 1 y 2)

<1B>	<1B>	<2B>	<t bytes=""></t>	<1B>
SOF	OP	Т	DATOS	EOF

Todos los caracteres son ASCII legibles.

#### Delimitación de paquete:

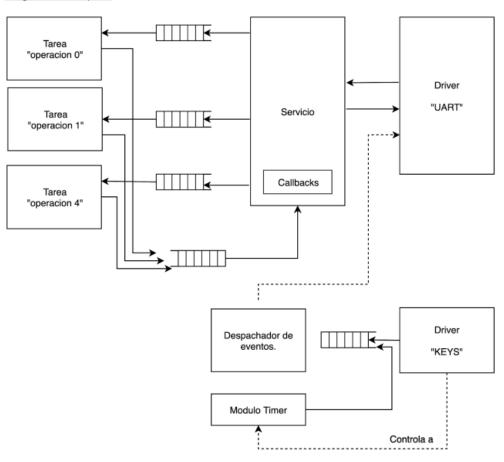
SOF: Carácter '{' EOF: Carácter '}'.

#### Campos:

#### OP (Operación):

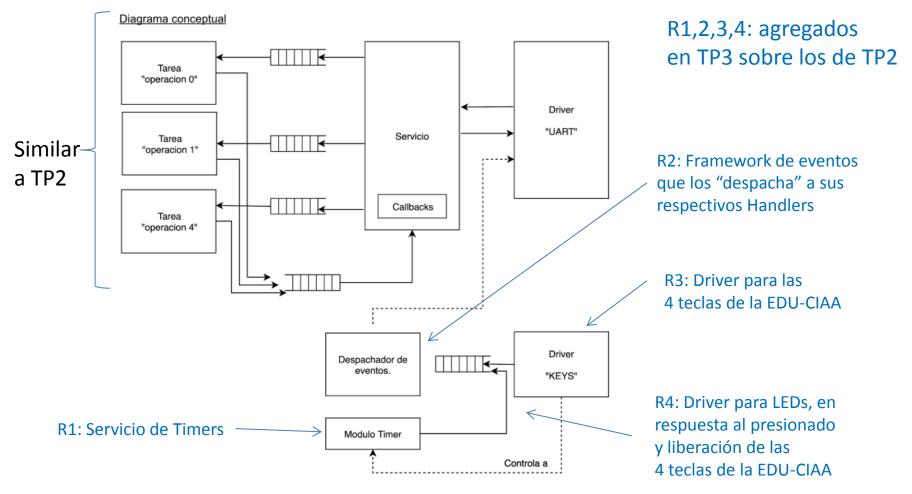
- "0": Convertir los caracteres recibidos a mayúsculas. (CMD/RTA)
- "1": Convertir los caracteres recibidos a minúsculas. (CMD/RTA)
- "2": Reportar stack disponible (RTA)
- "3": Reportar heap disponible. (RTA)
- "4": Medir performance del sistema (CMD/RTA)
- "5": Resultado de la medición performance del sistema (RTA)
- "6": Texto descriptivo de evento (RTA)





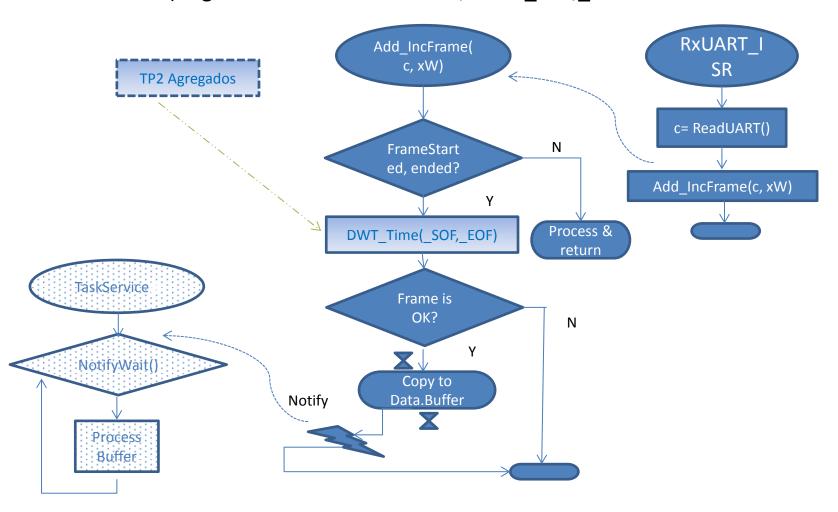
## Estructura TP3 / Grupo 1 RTOS2

1.1) Estructura y diagrama conceptual



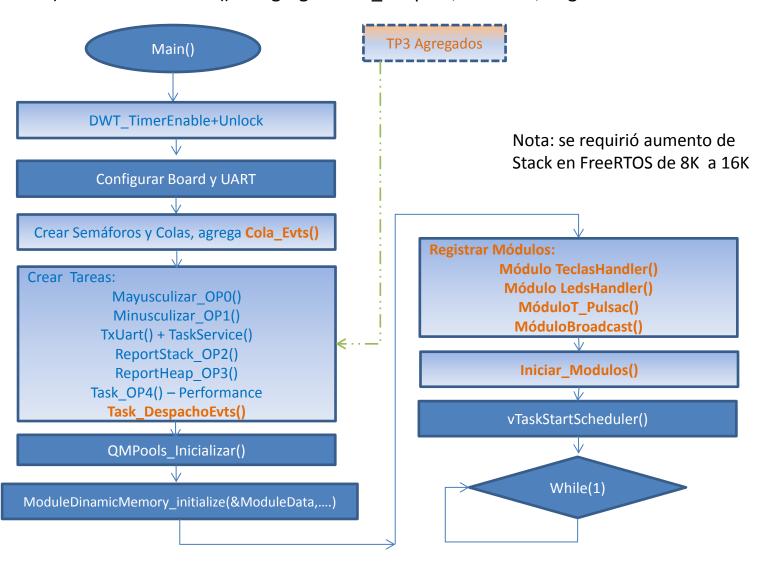
## Estructura TP3 / Grupo 1 RTOS2

2.a) Ingreso caracteres dde UART, Time \_SOF,\_EOF idem TP2 v15.6.19



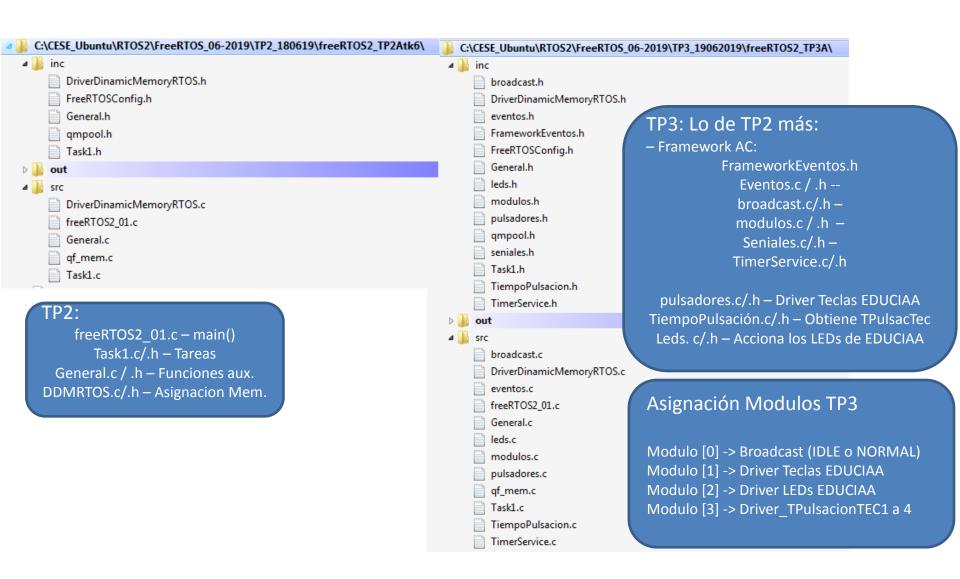
# Estructura actual TP3 Main() / Grupo 1 RTOS2

2.b) TP3 Función main() Se agregan Task DespEvt, ColaEvts, Registro 4 Módulos e Inicio



#### Estructura de archivos TP3 vs TP2 / Grupo 1 RTOS2

2.c) TP3 v19.6.19 comparado con TP2



## Estructura de datos TP3 / Grupo 1 RTOS2

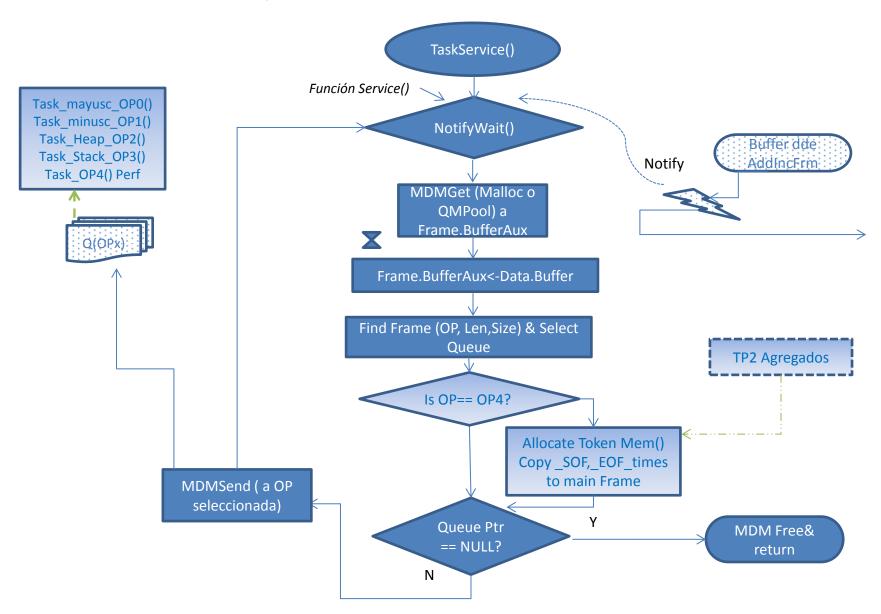
2.d) Versión Idem TP2 v15.6.19

```
typedef struct {
                                                                                Medir Performance
                                TP2 – Datos Performance
                                                                        typedef enum State med {
                                                                            Time_LL = 0,
     State perf State Token;
                                                                             Time_R,
     uint32 t Id de paquete;
                                                                            Time I,
     char *
                PavLoad:
                                                                            Time F,
                                    /* tiempo llegada {*/
     uint32 t t sof;
                                                                            Time S,
                                    /* tiempo fin trama }*/
     uint32 t t eof;
                                                                            Time T
     uint32 t t InitConvert;
                                    /* tiempo inicio Mayus*/
                                                                         } State perf;
     uint32 t t EndConvert;
                                    /* tiempo fin Mayus*/
     uint32_t t_InitTx;
                                    /* tiempo inicio Tx uart*/
                                                                         static uint32 t Id Frame = 0;
                                    /* tiempo fin Ix uart*/
     uint32 t t EndTx;
     uint16 t Length Frame;
                                   /* tiempo llegada {*/
     uint16 t Memory Allocated;
                                   /* tiempo llegada {*/
     void (*Completion HandlerFCN)( void *T, BaseType t * xHig );
 } Token t;
                                                                     ======Parametros de la trama de llegada ========
 /** ====== Datos para llenar buffer local ISR============
                                                                typedef struct {
typedef struct {
                                                                     Enum_Op_t Operation;
    char Buffer[106];
                                                                     uint8 t T;
    uint32_t t_sof;
                                 /* tiempo llegada {*/
                                                                     char* BufferAux;
    uint32 t t eof;
                                                                     Token t *Token;
    uint32 t Id Frame;
                                                                 }Frame parameters t;
    uint8 t Ready;
    uint8 t Index;
    uint8 t StartFrame;
 }DataFrame t;
 extern volatile DataFrame_t Data;
                                                             TP2 – Frame c/Token procesamiento
```

TP2 – trama usada por ISR

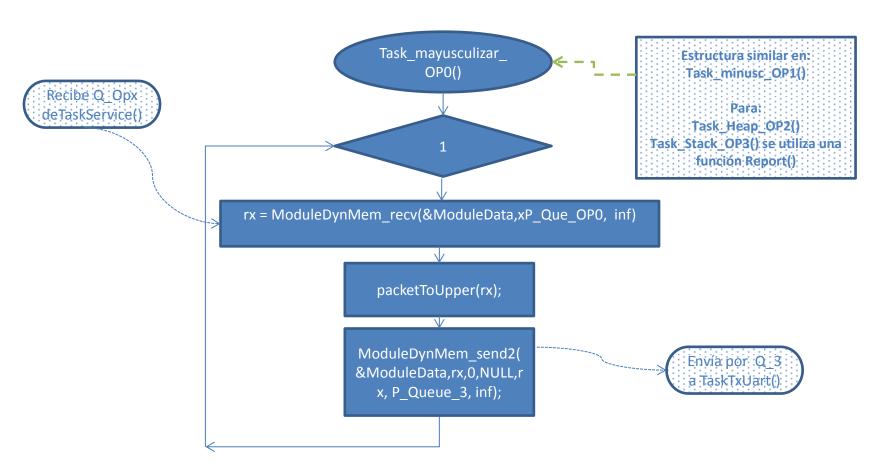
## Estructura actual TP3 / Grupo 1 RTOS2

2.e) Proceso en TaskService idem TP2 v15.6.19



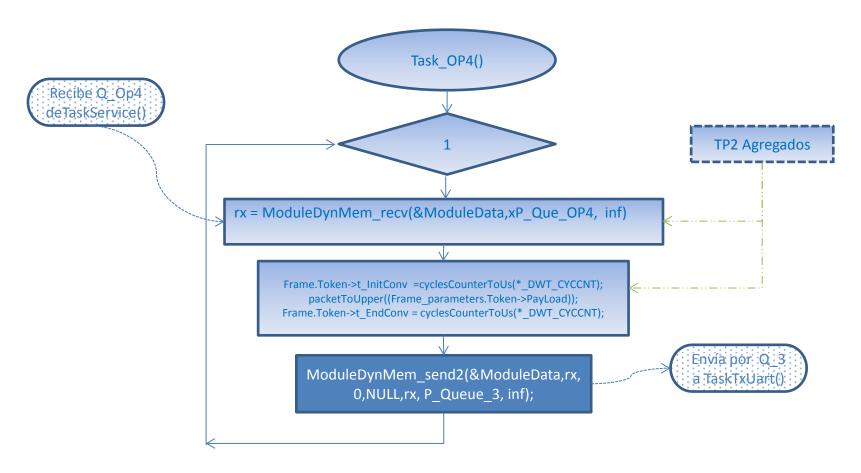
### Estructura actual TP3 / Grupo 1 RTOS2

3) Formato de Tasks Mayusculizar, Minusc, Stack y Heap – Idem TP2



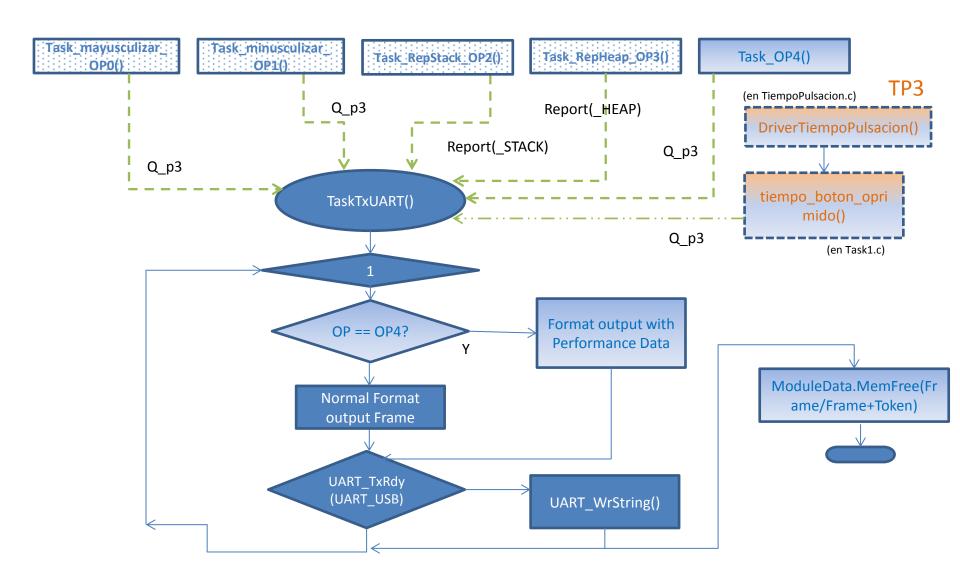
### Estructura actual TP3/ Grupo 1 RTOS2

4) Formato de Task OP4 \_ Mayusculizar con Medición performance (idem TP2)



#### Estructura actual TP3 / Grupo 1 RTOS2

5) Salida de Tasks Mayusculizar, Minusc, Stack y Heap, OP4 – agrega OP6 en TP3



# Funcion envio Tpuls - TP3 / Grupo 1 RTOS2

```
6) Versión TP3 19.6.19
 void DriverTiempoPulsacion ( Evento_t *evn )
₽{
     //int i;
     static TickType t contadorTick = 0;
                                                (en TiempoPulsacion.c)
     switch( evn->signal )
         case SIG MODULO INICIAR:
            mod = (Modulo t *) evn->receptor;
            TpoPulsadoresInit(mod);
            timerArmarUnico(mod, mod->periodo);
            break;
        case SIG BOTON APRETADO:
            contadorTick = xTaskGetTickCount();
            break;
         case SIG BOTON LIBERADO:
            contadorTick = xTaskGetTickCount() - contadorTick;
            tiempo boton oprimido( contadorTick, evn->valor );
            break;
         default:
                    // Ignoro todas las otras seniales
                                                                                                (en Task1.c)
            break;
                            void tiempo boton oprimido( TickType t contadorTick, int TECid )
                          □{
                                Frame_parameters_t Frame_parameters;
                                char LocalBuff[100];
                                memset( LocalBuff, 0, sizeof( LocalBuff ) );
                                sprintf( LocalBuff, "{OP6: TEC%d durante %d ms }", TECid, contadorTick / portTICK RATE MS );
                                /*Proteger datos para hacer copia local*/
                                taskENTER CRITICAL();
                                    Frame parameters.BufferAux = ModuleData.MemoryAllocFunction(sizeof(LocalBuff));
                                    strcpy((char*)Frame parameters.BufferAux ,(const char*)LocalBuff);
                                taskEXIT CRITICAL();
                                ModuleDinamicMemory send2(&ModuleData,&Frame parameters,0,NULL,NULL, xPointerQueue 3,portMAX DELAY);
```

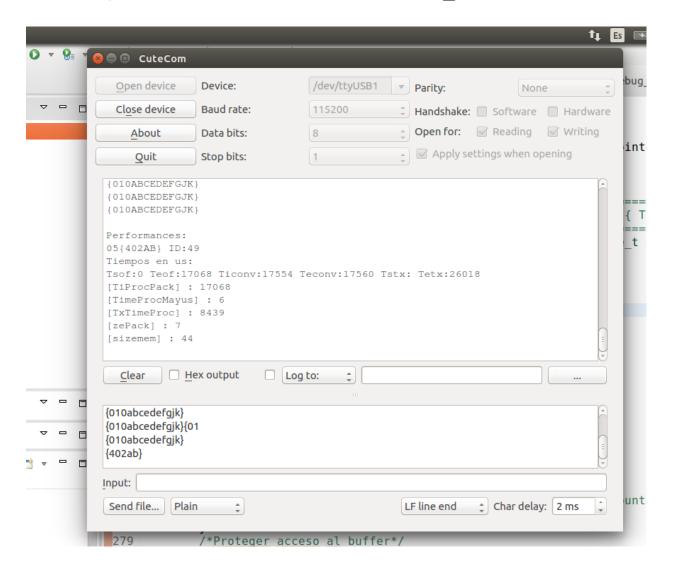
#### Timeout- TP3 / Grupo 1 RTOS2

7a) Agregado de Timeout para Tramas cortadas, en función AddIncomingFrame() en general.c - TP3 22.6.19

```
// 20/6/19 - 22:55 Los tiempos entre Isof y Jeof pueden llegar a > 900000 us
     // para strings de 99 - ponemos un timeout de 1500000 us
     // Luego reducido a 1400000
 4
     AddIncomingFrame()
 5
 6
         static uint32 t Timeout In; // Timeout frame contados 1500ms
 7
            #define MAX US WAIT EOF 1400000
 8
 9
     ... al final de todo..
10
         // Timeout para secuencias cortadas...
11
         taskENTER CRITICAL FROM_ISR();
12
         Timeout In = cyclesCounterToUs(* DWT CYCCNT); //cyclesCounterToUs
13
         Timeout In = Timeout In - Data.t sof;
14
         taskEXIT CRITICAL FROM ISR(uxSavedInterruptStatus);
15
         if(Timeout In > MAX US WAIT EOF){
16
17
             Data.StartFrame = 0; // Reset frame reading if EOF takes too long..
             memset(Data.Buffer,0,sizeof(Data.Buffer));
18
             Data.Index =0;
19
             InitTimeFlag = 1;
20
21
22
```

### Resultados - TP3 / Grupo 1 RTOS2

8a) Resultados en Cutecom / Ubuntu\_ TP3 22.6.19



#### Resultados - TP3 / Grupo 1 RTOS2

8b) Resultados en Hercules / Windows \_ TP3 22.6.19

