作者: 道哥, 10+年嵌入式开发老兵, 专注于: C/C++、嵌入式、Linux。

关注下方公众号,回复【书籍】,获取 Linux、嵌入式领域经典书籍;回复【PDF】,获取所有原创文章(PDF 格式)。

目录

工作队列的特点 驱动程序 示例代码全貌 Makefile 文件

编译、测试

别人的经验,我们的阶梯!

大家好,我是道哥,今天我为大伙儿解说的技术知识点是:【中断处理中的下半部分机制-工作队列】。在刚开始介绍中断处理的时候,曾经贴出下面这张图:



图中描述了中断处理中的下半部分都有哪些机制,以及如何根据实际的业务场景、限制条件来进行选择。

可以看出:这些不同的实现之间,有些是重复的,或者是相互取代的关系。

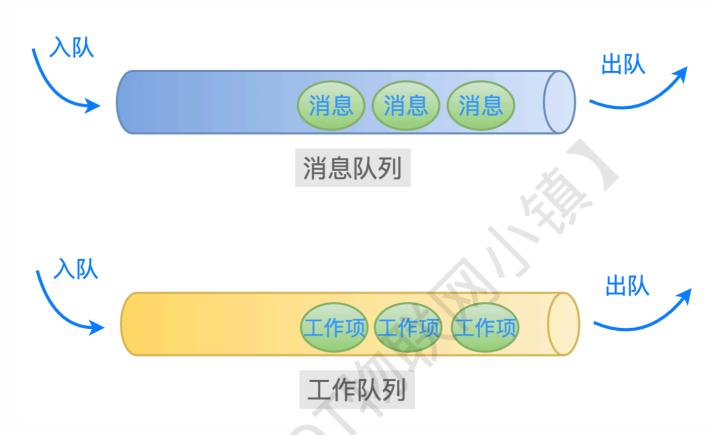
也正因为此,它们之间的使用方式几乎是大同小异,至少是在API接口函数的使用方式上,从使用这的角度来看,都是非常类似的。

这篇文章,我们就通过实际的代码操作,来演示一下工作队列(workqueue)的使用方式。

工作队列的特点

工作队列是Linux操作系统中,进行中断下半部分处理的重要方式!

从名称上可以猜到:一个工作队列就好像业务层常用的消息队列一样,里面存放着很多的工作项等待着被处理。



工作队列中有两个重要的结构体:工作队列(workqueue_struct)和工作项(work_struct):

```
struct workqueue_struct {
    struct list_head
                            pwqs;
                                           /* WR: all pwqs of this wq */
    struct list_head
                            list;
                                            /* PR: list of all workqueues */
                            name[WQ_NAME_LEN]; /* I: workqueue name */
    char
    /* hot fields used during command issue, aligned to cacheline */
    unsigned int
                           flags ____cacheline_aligned; /* WQ: WQ_* flags */
    struct pool_workqueue __percpu *cpu_pwqs; /* I: per-cpu pwqs */
    struct pool_workqueue __rcu *numa_pwq_tbl[]; /* PWR: unbound pwqs indexed by node
*/
};
```

```
struct work_struct {
    atomic_long_t data;
    struct list_head entry;
    work_func_t func; // 指向处理函数

#ifdef CONFIG_LOCKDEP

struct lockdep_map lockdep_map;

#endif
};
```

在内核中,工作队列中的所有工作项,是通过链表串在一起的,并且等待着操作系统中的某个线程挨个取出来处理。

这些线程,可以是由驱动程序通过 kthread_create 创建的线程,也可以是由操作系统预先就创建好的线程。

这里就涉及到一个取舍的问题了。

如果我们的处理函数很简单,那么就没有必要创建一个单独的线程来处理了。

原因有二:

- 1. 创建一个内核线程是很耗费资源的,如果函数很简单,很快执行结束之后再关闭线程,太划不来了,得不偿失;
- 2. 如果每一个驱动程序编写者都毫无节制地创建内核线程,那么内核中将会存在大量不必要的线程,当然了本质上还是系统资源消耗和执行效率的问题;

为了避免这种情况,于是操作系统就为我们预先创建好一些工作队列和内核线程。

我们只需要把需要处理的工作项,直接添加到这些预先创建好的工作队列中就可以了,它们就会被相应的内核线程 取出来处理。

例如下面这些工作队列,就是内核默认创建的(include/linux/workqueue.h):

```
* system_freezable_wq is equivalent to system_wq except that it's
* freezable.

* 
**_power_efficient_wq are inclined towards saving power and converted
* into WQ_UNBOUND variants if 'wq_power_efficient' is enabled; otherwise,
* they are same as their non-power-efficient counterparts - e.g.
* system_power_efficient_wq is identical to system_wq if
* 'wq_power_efficient' is disabled. See WQ_POWER_EFFICIENT for more info.
*/

extern struct workqueue_struct *system_wq;
extern struct workqueue_struct *system_highpri_wq;
extern struct workqueue_struct *system_long_wq;
extern struct workqueue_struct *system_unbound_wq;
extern struct workqueue_struct *system_freezable_wq;
extern struct workqueue_struct *system_freezable_power_efficient_wq;
extern struct workqueue_struct *system_freezable_power_efficient_wq;
```

以上这些默认工作队列的创建代码是(kernel/workqueue.c):

此外,由于工作队列 system_wq 被使用的频率很高,于是内核就封装了一个简单的函数(schedule_work)给我们使用:

```
/**
 * schedule_work - put work task in global workqueue
 * @work: job to be done
 *
 * Returns %false if @work was already on the kernel-global workqueue and
 * %true otherwise.
 *
 * This puts a job in the kernel-global workqueue if it was not already
```

```
* queued and leaves it in the same position on the kernel-global
* workqueue otherwise.
*/

static inline bool schedule_work(struct work_struct *work){
   return queue_work(system_wq, work);
}
```

当然了,任何事情有利就有弊!

由于内核默认创建的工作队列,是被所有的驱动程序共享的。

如果所有的驱动程序都把等待处理的工作项委托给它们来处理,那么就会导致某个工作队列中过于拥挤。

根据先来后到的原则,工作队列中后加入的工作项,就可能因为前面工作项的处理函数执行的时间太长,从而导致时效性无法保证。

因此,这里存在一个系统平衡的问题。

关于工作队列的基本知识点就介绍到这里,下面来实际操作验证一下。

驱动程序

之前的几篇文章,在驱动程序中测试中断处理的操作流程都是一样的,因此这里就不在操作流程上进行赘述了。

这里直接给出驱动程序的全貌代码,然后查看 dmesg 的输出信息。

创建驱动程序源文件和 Makefile:

```
$ cd tmp/linux-4.15/drivers
$ mkdir my_driver_interrupt_wq
$ touch my_driver_interrupt_wq.c
$ touch Makefile
```

示例代码全貌

测试场景是:加载驱动模块之后,如果监测到键盘上的ESC键被按下,那么就往内核默认的工作队列system_wq中增加一个工作项,然后观察该工作项对应的处理函数是否被调用。

```
#include <linux/kernel.h>
#include <linux/module.h>
#include <linux/interrupt.h>

static int irq;
static char * devname;

static struct work_struct mywork;

// 接收驱动模块加载时传入的参数
```

```
module_param(irq, int, 0644);
module_param(devname, charp, 0644);
// 定义驱动程序的 ID, 在中断处理函数中用来判断是否需要处理
#define MY_DEV_ID
                          1226
// 驱动程序数据结构
struct myirq
   int devid;
};
struct myirq mydev ={ MY_DEV_ID };
#define KBD_DATA_REG
                          0x60
#define KBD_STATUS_REG
                          0x64
#define KBD_SCANCODE_MASK
                          0x7f
#define KBD_STATUS_MASK
                          0x80
// 工作项绑定的处理函数
static void mywork_handler(struct work_struct *work)
   printk("mywork_handler is called. \n");
   // do some other things
}
//中断处理函数
static irqreturn_t myirq_handler(int irq, void * dev)
   struct myirq mydev;
   unsigned char key_code;
   mydev = *(struct myirq*)dev;
   // 检查设备 id, 只有当相等的时候才需要处理
   if (MY_DEV_ID == mydev.devid)
       // 读取键盘扫描码
       key_code = inb(KBD_DATA_REG);
          (key\_code == 0x01)
           printk("ESC key is pressed! \n");
           // 初始化工作项
           INIT_WORK(&mywork, mywork_handler);
           // 加入到工作队列 system_wq
           schedule_work(&mywork);
       }
   }
    return IRQ_HANDLED;
```

```
}
// 驱动模块初始化函数
static int __init myirq_init(void)
   printk("myirq_init is called. \n");
   // 注册中断处理函数
   if(request_irq(irq, myirq_handler, IRQF_SHARED, devname, &mydev)!=0)
       printk("register irq[%d] handler failed. \n", irq);
        return -1;
   }
    printk("register irq[%d] handler success. \n", irq);
   return 0;
}
// 驱动模块退出函数
static void __exit myirq_exit(void)
   printk("myirq_exit is called. \n");
   // 释放中断处理函数
   free_irq(irq, &mydev);
}
MODULE_LICENSE("GPL");
module_init(myirq_init);
module_exit(myirq_exit);
```

Makefile 文件

```
ifneq ($(KERNELRELEASE),)
   obj-m := my_driver_interrupt_wq.o
else
   KERNELDIR ?= /lib/modules/$(shell uname -r)/build
   PWD := $(shell pwd)

default:
   $(MAKE) -C $(KERNELDIR) M=$(PWD) modules

clean:
   $(MAKE) -C $(KERNEL_PATH) M=$(PWD) clean
endif
```

```
$ make
$ sudo insmod my_driver_interrupt_wq.ko irq=1 devname=mydev
```

检查驱动模块是否加载成功:

```
$ lsmod | grep my_driver_interrupt_wq
my_driver_interrupt_wq 16384 0
```

再看一下 dmesg 的输出信息:

```
$ dmesg
...
[ 188.247636] myirq_init is called.
[ 188.247642] register irq[1] handler success.
```

说明:驱动程序的初始化函数 myirq_init 被调用了,并且成功注册了1号中断的处理程序。

此时,接一下键盘上的ESC键。

操作系统在捕获到键盘中断之后,会依次调用此中断的所有中断处理程序,其中就包括我们注册的 myirq_handler 函数。

在这个函数中,当判断出是ESC按键时,就初始化一个工作项(把结构体 work_struct 类型的变量与一个处理函数 绑定起来),然后丢给操作系统预先创建好的工作队列(system_wq)去处理,如下所示:

```
if (key_code == 0x01)
{
    printk("ESC key is pressed! \n");
    INIT_WORK(&mywork, mywork_handler);
    schedule_work(&mywork);
}
```

因此,当相应的内核线程从这个工作队列(system_wq)中取出工作项(mywork)来处理的时候,函数 mywork_handler 就会被调用。

现在来看一下 dmesg 的输出信息:

```
[ 305.053155] ESC key is pressed!
[ 305.053177] mywork_handler is called.
```

可以看到: mywork_handler函数被正确调用了。

完美!

----- End -----

推荐阅读

- 【1】《Linux 从头学》系列文章
- 【2】C语言指针-从底层原理到花式技巧,用图文和代码帮你讲解透彻
- 【3】原来gdb的底层调试原理这么简单
- 【4】内联汇编很可怕吗?看完这篇文章,终结它!

其他系列专辑:精选文章、应用程序设计、物联网、C语言。





Q IOT物联网小镇

星标公众号,第一时间看文章!

C/C++、物联网、嵌入式、Lua语言 Linux 操作系统、应用程序开发设计





扫码关注公众号

道哥 个人微信

喜欢请分享,满意点个赞,最后点在看。

