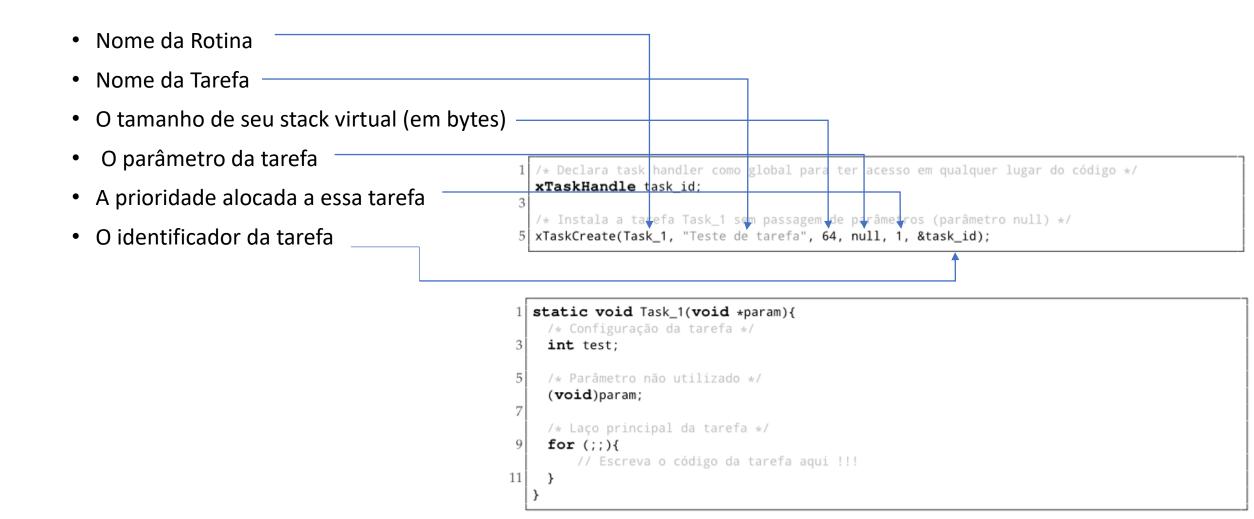
FreeRTOS

Lab 1 – Instalação de Tarefas e Semáforo

Instalando Tarefas



Inicialização do Sistema Operacional de

• FREERTOS

Tempo Real

```
/* Includes do sistema */
 2 #include "FreeRTOS.h"
   #include "task.h"
 4 /* Protótipos das funções das tarefas */
   #include "tarefas.h"
   /* Manipuladores das tarefas */
 8 xTaskHandle th1, th2, th3;
10 void main(void){
     // Inicializa o clock do processador como especificado na configuração do FreeRTOS
12
     if(xTaskCreate(&exemplo_tarefa_1, "Tarefa exemplo 1", 256, NULL, 3, &th1) != pdPASS){
      // Não deveria entrar aqui, falha na instalação.
       while(1){};
16
     if(xTaskCreate(&exemplo_tarefa_2,"Tarefa exemplo 2",256,NULL,5,&th2) != pdPASS){
       // Não deveria entrar aqui, falha na instalação.
20
       while(1){};
     if(xTaskCreate(&exemplo_tarefa_3, "Tarefa exemplo 3",256,NULL,10,&th3) != pdPASS){
       // Não deveria entrar aqui, falha na instalação.
       while(1){};
26
     // Inicializa sistema (instala tarefa Idle e executa o escalonador)
     vTaskStartScheduler();
    // Não deveria chegar aqui, falha no escalonador ou despachador.
```

Instalando Tarefas

- Exemplo 1
 - Execute o código 1 "Blink_AnalogReadPadroes"

Tarefa Periódica Precisa

- Função vTaskDelayUntil()
 - Realiza o delay do tempo dado pela subtração do período informado em xTimeIncrement, pelo tempo de execução das funções da aplicação, gerando uma tarefa com ativação periódica

```
// Protótipo da função vTaskDelayUntil()
void vTaskDelayUntil(TickType_t *pxPreviousWakeTime, const TickType_t xTimeIncrement);

// Tarefa com período de 10 marcas de tempo.
void vTaskFunction( void * pvParameters ){
    TickType_t xLastWakeTime;
    const TickType_t xFrequency = 10;

// Inicializa a variável xLastWakeTime com o tempo atual do sistema.
xLastWakeTime = xTaskGetTickCount();

for( ;; ){
    // Espera pelo próximo ciclo.
    vTaskDelayUntil( &xLastWakeTime, xFrequency );

// Atualiza a tela.
    UpdateDisplay();
}

// Output Display();
// Atualiza a tela.
UpdateDisplay();
// Atualiza a tela.
```

```
//Tarefa com período de 1s
void TarefaPeriodica (void *pvParameters) {

TickType_t proxTime;

proxTime = xTaskGetTickCount();

while(1) {

    digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // turn the LED off by making the voltage LOW

    //Espera o próximo instante no relógio daqui a 500ms
    vTaskDelayUntil(&proxTime, (500/portTICK_PERIOD_MS));

    digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // turn the LED on (HIGH is the voltage level)

    //Espera o próximo instante no relógio daqui a 500ms
    vTaskDelayUntil(&proxTime, (500/portTICK_PERIOD_MS));
}
}
```

Tarefa Periódica Precisa

- Exemplo 2
 - Execute o código "tafPeriodica"

Semáforo Mutex



```
xSemaphoreHandle TestMutex;
3 void Example_Task (void){
     // Cria mutex
     TestMutex = xSemaphoreCreateMutex();
51
     if( TestMutex == NULL ){
        // Falha na alocação do mutex. Trate este erro aqui !!!
     for(;;){
        // Adquire um recurso utilizando um mutex ou espera indefinidamente pelo recurso
11
        if (xSemaphoreTake(TestMutex, portMAX_DELAY) == pdTRUE){
13
            // Somente chega nesse ponto do código se o mutex for adquirido corretamente
            // Libera o mutex adquirido
15
           xSemaphoreGive(TestMutex);
17
19 }
```

Semáforo Mutex

- Exemplo 3
 - Execute o código "ExemploSemaforoMutexSerial"

Referências

- DENARDIN, Gustavo Weber; BARRIQUELLO, Carlos Henrique. Sistemas operacionais de tempo real e sua aplicação em sistemas embarcados. Editora Blucher, 2019.
- Programando Multitarefa na prática: Utilizando a linguagem C/C++, freeRTOS e Arduino. Max Back. 2ed.