# ART-PI最小系统移植指南

```
ART-PI最小系统移植指南
   前提简介
   审题分析
   解决方案
   裁剪一 (最小的裸机亮灯系统)
      startup_stm32h750xx.s
      SystemInit
   裁剪二(IPC最小资源消耗)
      keil添加RTOS测试
   裁剪三 (合并工程)
      system_init
   裁剪四 (修改编译器选项)
      优化s级别
      优化--ffunction-sections
      优化标准库
      优化FPU
   裁剪五 (对rtconfig.h RTTHREAD配置)
      RT USING CPU FFS
      RT USING CONSOLE
      RT_MAIN_THREAD_STACK_SIZE
   裁剪六 (根据map文件,来裁剪代码)
      timer 裁剪
      rt_memset和rt_memcpy 可以优化掉
      rt_thread_exit
      idle task
      hardfault的处理
      rt_critical
      rt_components_init
      rt_hw_interrupt_enable
      rt interrupt enter
      rt_components_board_init
      rt_ipc_list_suspend
      inline函数优化
      rt thread
   成果
   总结:
   愿景
   给小伙伴的建议
```

# 1 前提简介

RT-THREAD发布ART-PI提了一个小比赛,觉得挺好玩的就参加了一下。

#### ART-PI 裁剪最小系统

```
挑战赛概况:
课题: RT-Thread 系统的裁剪
```

目标:使用 RT-Thread (V3.1.2以上版本)的 IPC 机制实现 LED 以 1HZ 频率闪烁的功能前提下,尽可能的裁剪出最小可运行的系统

硬件平台: STM32H750

IDE: RT-Thread Studio

\*\*

评选标准:

\_\*\*使用 RT-Thread 的 IPC 机制实现 LED 以 1HZ 频率闪烁的功能,评选出代码最小的三名,同一大小,以投稿时间靠前的为准

投稿要求:

提供裁剪后的源码

投稿前请调整 LED 的引脚为 PI8

# 2 审题分析

小时候做数学题的时候,老师经常讲到,审清题目。

题目要求有以下几点:

- LED小灯1s闪烁一次 (亮灯程序)
- IPC机制 (进程间通信亮灯)
- RT-THREAD v3.1.3版本以上 (IPC使用的RT-THREAD内核机制)
- RT-THREAD STUDIO 开发

# 3 解决方案

我们分几部分来进行:

- 1. STM32裸机LED亮灯的最小程序最小是怎样的?
- 2. 在有RT-THREAD的情况下,如何用最小的消耗来实现IPC点亮小灯?
- 3. 用什么IDE我觉得影响不是很大, 主要还是了解编译原理。

# 4 裁剪一 (最小的裸机亮灯系统)

STM32裸机LED亮灯的最小程序最小是怎样的?

这个时候我们有3条路可以选:

- STM32CUBEMX 创建的时候选LL 库
- STM32CUBEMX 创建的时候选HAL 库
- 直接创建main.c直接点亮小灯

我们都知道用HAL库的代码肯定大于选择用LL库的代码,而我们目前所需要的点亮小灯程序也许不需要那么多库文件,这边我就选择了直接创建main.c来直接点亮小灯。

实际上,你足够厉害的话,可以使用汇编来点亮小灯,不过我综合考虑下RT-THREAD的系统代码级别和代码可读性,以及完成代码的难度上来综合考虑。

选择用c语言操作寄存器的方式来进行编码:

1. 第一步, 首先需要有个空的, 可以运行main.c的工程,

这个时候,可以使用debug调试的方法来判断工程是否可以正常run。用一个while循环来判断即可。

2. 第二步, 点亮小灯

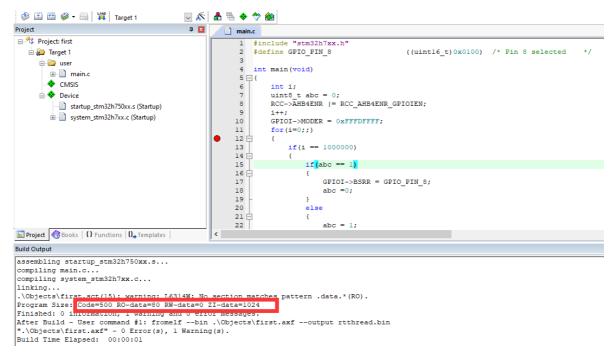
这里要了解点亮STM32小灯有哪几个寄存器需要配置。 这边可以去理解下STM32亮灯程序 我这边总结以下几点: 1) RCC时钟要开。 2) 引脚模式要配置OUTPUT模式 3) 设置引脚高电平 还是低电平

差不多这几项就可以点亮小灯。

#### 我这边提供下我之前调试的main函数:

```
#include "stm32h7xx.h"
#define GPIO_PIN_8
                                ((uint16_t)0x0100) /* Pin 8 selected
                                                                        */
int main(void)
   int i;
   uint8_t abc = 0;
   RCC->AHB4ENR |= RCC_AHB4ENR_GPI0IEN; //1)RCC开时钟
   GPIOI->MODER = 0xfffDffff;
                                         //2)设置模式
   for(i=0;;)
       if(i == 1000000)
           if(abc == 1)
               GPIOI->BSRR = GPIO_PIN_8; //设置引脚高低电平
              abc = 0;
           }
           else
           {
              abc = 1;
              GPIOI->BSRR = GPIO_PIN_8 << 16;</pre>
          i = 0;
       }
       i++;
   }
}
```

这些代码也是我根据HAL库和LL库分析出来的。



这里我们可以看到, 代码是比较小的。

工程里面也只有一个main.c文件和system\_stm32h7xx.c文件

其实只要3个文件,我们的小灯就可以闪烁起来了。这个时候,我们可以对system\_stm32h7xx.c裁剪,.s文件暂时不能裁剪,因为我们的IDE不一样,汇编语法也会不一样,不过也可以尝试,其实道理都是一样的。

具体可以参看当前文件夹下面的工程 01\_led\_mini\_system

这个时候,我们可以通过keil来熟悉下在这个裸机情况下最小系统如何达到最小系统,(这边只是熟悉一下,具体的rtstudio的文件不太一样)。

# 4.1 startup\_stm32h750xx.s

startup\_stm32h750xx.s这个文件中外设中断向量表占了很多codesize,可以优化掉。

- 外设中断
- 内部中断一些不常用的也可以删掉

# 4.2 SystemInit

这个函数中,一些多余的代码可以优化掉,优化后的代码如下,这个差不多可以优化0.04KB代码:

```
/* Reset HSEON, CSSON , CSION,RC48ON, CSIKERON PLL1ON, PLL2ON and PLL3ON bits
*/
RCC->CR &= OxEAF6ED7FU;

/* Reset HSEBYP bit */
RCC->CR &= OxFFFBFFFFU;

/* Disable all interrupts */
RCC->CIER = 0;

SCB->VTOR = FLASH_BANK1_BASE | VECT_TAB_OFFSET; /* Vector Table Relocation in Internal FLASH */
}
```

# 5 裁剪二 (IPC最小资源消耗)

首先对于内核选择上,选择nano比较合适,nano目前版本3.1.3版本,符合题目要求。然后就是IPC方式最小的消耗了。nano里面有semaphore、MUTEX、EVENT、MAILBOX、MESSAGEQUEUE。这几个大小我觉得都差不多,选择一个使用就可以了。因为后面还需要裁剪。

下面就是线程个数的问题了。

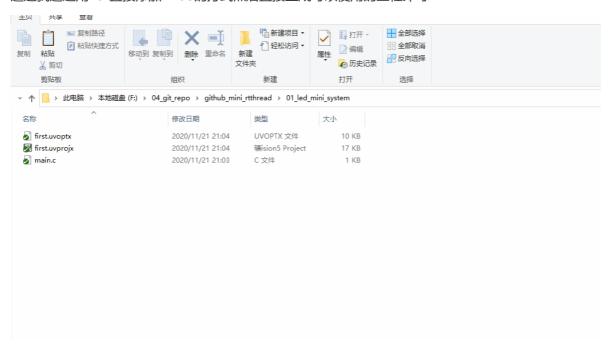
我们都知道RT-THREAD里面main函数也是一个线程,idle是一个线程。这两个线程我觉得应该够了,因为我们还有一个中断,systick。这边我采用systick来唤醒main线程来操作。这边就考量如何用最少的资源能够点亮小灯。这边就可以从MASTER分支上做实验,实验如果可以点亮小灯,那说明我们的猜测没问题。

## 5.1 keil添加RTOS测试

```
#include "stm32h7xx.h"
#include "rtthread.h"
#define GPIO_PIN_8
                                    ((uint16_t)0x0100) /* Pin 8 selected
                                                                              */
struct rt_semaphore dynamic_sem;
int main(void)
{
    int i;
    rt_sem_init(&dynamic_sem, "dsem", 0, RT_IPC_FLAG_FIF0);
    static rt_err_t result;
    RCC->AHB4ENR |= RCC_AHB4ENR_GPI0IEN;
    GPIOI->MODER = 0xfffDffff;
    while(1)
        result = rt_sem_take(&dynamic_sem, RT_WAITING_FOREVER);
        if(i\%2 == 0)
            GPIOI->BSRR = GPIO_PIN_8;
        }
        else
            GPIOI->BSRR = GPIO_PIN_8 << 16;</pre>
```

```
i++;
   }
}
uint32_t count = 0;
extern struct rt_semaphore dynamic_sem;
void SysTick_Handler(void)
    /* enter interrupt */
   rt_interrupt_enter();
    count++;
    if(count >= RT_TICK_PER_SECOND)
        count = 0;
        rt_sem_release(&dynamic_sem);
   rt_tick_increase();
   /* leave interrupt */
   rt_interrupt_leave();
}
```

这边我通过用keil直接添加RTOS的方式然后直接生成可以使用的工程即可



这个时候,我们看到工程已经很小了,这个工程在02\_led\_rtthread\_mini\_system\_keil:

```
Program Size: Code=10394 RO-data=1450 RW-data=72 ZI-data=1944
```

# 6 裁剪三 (合并工程)

这个时候我们就需要整合一个工程,这个时候,我的思路是:

- 先用RTTHREAD STUDIO新建一个nano工程
- 然后使用keil中的代码来替换

这边我就不详细展开了,

### 6.1 system init

我们先把之前提到的SystemInit 先把除了RTOS以外的外围代码优化一下

这边优化的文件有startup\_stm32h750xx.S和system\_stm32h7xx.c。感兴趣的可以自行比较一下。

整合之后,我们看到我们的代码大小:

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
         data bss
                        dec
                                 hex filename
 14304
          1136
                1972 17412
                                 4404 rtthread.elf
             Used Size(B)
                                  Used Size(KB)
               15440 B
Flash:
                                    15.08 KB
                3108 B
                                     3.04 KB
RAM:
21:48:41 Build Finished. 0 errors, 2 warnings. (took 1s.876ms)
```

这个时候我们就来到了工程03\_rtstudio\_mini\_rtthread

# 7 裁剪四 (修改编译器选项)

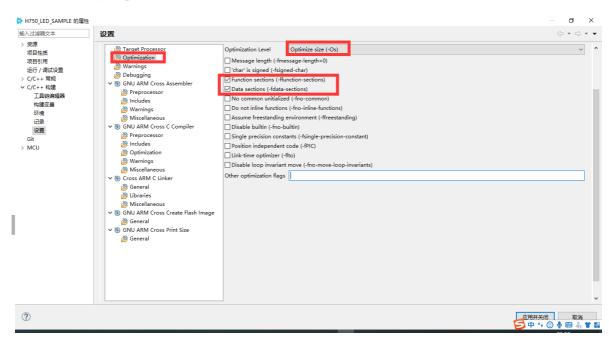
这边我在做的时候,直接用map文件进行删减代码,导致后来修改编译器选项的时候有一些东西跑不起来。当然也是我通过map文件才发现需要修改编译器选项。所以后来总结了一下,应该先修改编译选项:

编译选项有以下几点:

- 最高优化等级-Os
- 将每个函数变成.o进行链接 -ffunction-sections -fdata-sections
- 不适用标准库 -nostdlib
- 不启用FPU用softfpu (当前项目暂时不需要FPU,可以节省代码)

下面我们来一步一步的来操作一遍,看看到底每次能减少多少的codesize, 这个时候需要注意的是,由于整个工程是Makefile构成的,所以有时候会有一些缓存在里面,所以,我们要每次清理一下工程再构建。或者全部重新构建。

## 7.1 优化s级别



#### 代码差不多缩减了一半

```
CDT Build Console [H750_LED_SAMPLE]

linking...
arm-none-eabi-objcopy -0 binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
8300 1136 1968 11404 2c8c rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)

Flash: 9436 B 9.21 KB
RAM: 3104 B 3.03 KB

21:55:50 Build Finished. 0 errors, 3 warnings. (took 1s.683ms)
```

### 7.2 优化--ffunction-sections

- **-ffunction-sections** 编译源文件时,为每个function分配独立的section。这个选项工作中经常会用到的。
- -fdata-sections 编译源文件时,为每个data分配独立的section。

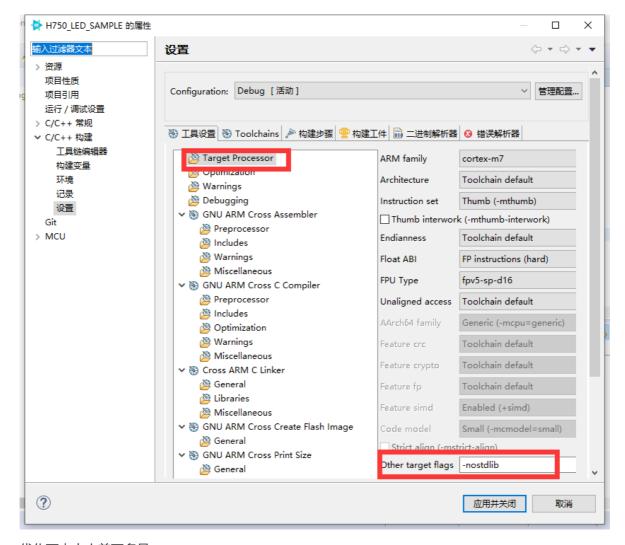
在优化界面选中--ffunction-secionts

```
■ 円型 省 住分 🖳 控制音 ひ 🖽 居住 🥂 接系|
CDT Build Console [H750 LED SAMPLE]
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
  text data bss dec hex filename
        1136 1968 9508
                              2524 rtthread.elf
            Used Size(B)
                                 Used Size(KB)
Flash:
               7540 B
                                   7.36 KB
RAM:
               3104 B
                                   3.03 KB
21:57:37 Build Finished. 0 errors, 3 warnings. (took 1s.955ms)
```

因为我们数据不多,所以-fdata-secions 这个选项优化程度不大,我看过,基本没有缩减代码。

# 7.3 优化标准库

-nostdlib 不使用标准库

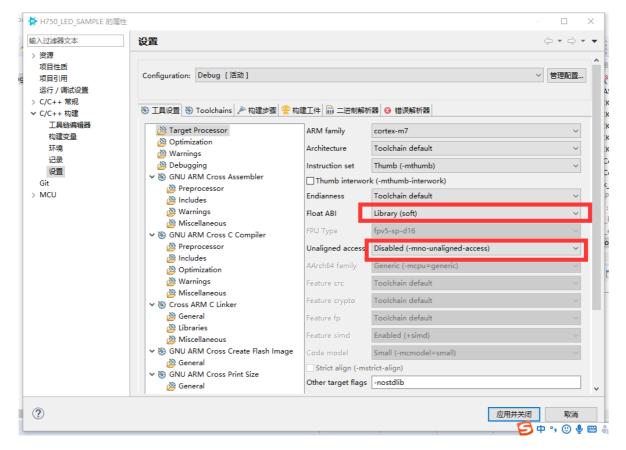


#### 优化下来大小差不多是:

```
22:01:51 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750_LED_SAMPLE ****
make -j4 all
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
  text
         data
                  bss
                          dec
                                  hex filename
                  1940
                                  1f84 rtthread.elf
  6056
            72
                          8068
                                    Used Size(KB)
             Used Size(B)
Flash:
                                      5.98 KB
                6128 B
RAM:
                2012 B
                                      1.96 KB
22:01:51 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 412ms)
```

# 7.4 优化FPU

使用软件FPU可以优化一些代码,



#### 优化之后代码差不多是:

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
        data
                  bss
                        dec
                                 hex filename
                1940
                       7584
                               1da0 rtthread.elf
           68
            Used Size(B)
                                  Used Size(KB)
Flash:
               5644 B
                                    5.51 KB
RAM:
                2008 B
                                    1.96 KB
```

好,这个时候,我们基本已经成功一大半了。这个时候,我们来看下RTTHREAD nano官方给出的占用情况:

```
Nano 资源占用情况举例: 在运行两个线程 (main 线程 + idle 线程) 情况下, ROM 和 RAM 依然保持着极小的尺寸。以下是基于 Cortex M3 的 MDK 工程编译结果(优化等级 3)。

Total RO Size (Code + RO Data) 4000 ( 3.91kB)
Total RM Size (RW Data + ZI Data) 1168 ( 1.14kB)
Total ROM Size (Code + RO Data + RW Data) 4092 ( 4.00kB)

注: 如果需要丰富的组件、驱动以及软件包等功能,则建议使用 RT-Thread 完整版。
```

我们可以看到,距离还差一些。

这个时候一定要及时的烧入查看下led小灯是否可以亮起来

# 8 裁剪五(对rtconfig.h RTTHREAD配置)

RTThread—些默认配置是不需要的:

rtconfig.h中的大部分配置是可以去掉的,你可以试着去掉然后编译烧入看小灯是否还能闪烁。

我这边就保留我最后留下来的配置

```
#define RT_USING_SEMAPHORE //这个要实现IPC通信,是需要留下来的
#define RT_THREAD_PRIORITY_MAX 3 //这个是最大的优先级数,这个可以减少到3
#define RT_USING_USER_MAIN //这个涉及到stdlib,所以留着可以节省空间
#define RT_MAIN_THREAD_STACK_SIZE 128 //这个也是实验得来的数据
#define RT_USING_CPU_FFS //这个选项可以将大数组__lowest_bit_bitmap优化掉使用CPU指令
#define RT_USING_COMPONENTS_INIT
#define RT_TICK_PER_SECOND 1000
```

下面我们来看看具体的配置能减少差不多多少:

#### 8.1 RT\_USING\_CPU\_FFS

这个是使用CPU的FFS,可以将一个比较大的数组优化成CPU命令:

差不多是0.3KB的样子:

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
5280 68 1940 7288 1c78 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 5348 B 5.22 KB
RAM: 2008 B 1.96 KB
```

## 8.2 RT\_USING\_CONSOLE

这个优化强度比较大,console系统,差不多占2KB的大小,因为我们暂时用不掉console,

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
3368 52 1812 5232 1470 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 3420 B 3.34 KB
RAM: 1864 B 1.82 KB
```

# 8.3 RT\_MAIN\_THREAD\_STACK\_SIZE

RT\_MAIN\_THREAD\_STACK\_SIZE这个占RAM大小,

其他编译选项优化空间有限,我就不一一介绍了。可以把下面的头文件放到你的rtconfig.h中查看具体有多少代码缩减

```
#define RT_THREAD_PRIORITY_MAX 3
#define RT_TICK_PER_SECOND 1000
#define RT_ALIGN_SIZE 4
```

```
#define RT_NAME_MAX 4

#define RT_USING_COMPONENTS_INIT
// </c>
#define RT_USING_USER_MAIN

#define RT_MAIN_THREAD_STACK_SIZE 128

#define RT_USING_CPU_FFS

#define RT_USING_SEMAPHORE
```

#### 最后代码停留在这个大小:

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
3372 52 1624 5048 13b8 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 3424 B 3.34 KB
RAM: 1676 B 1.64 KB
```

这个时候,我们就来到工程04\_nostdlib\_mini\_rtthread

# 9 裁剪六 (根据map文件,来裁剪代码)

这部分其实比较枯燥,也比较重要,因为拿到名次可能和这个比较相关一些。

主要看map文件来检查一些点。

\*.map文件在debug里面相信大家一定会找了,我这边介绍下如何查看函数的大小,截取map文件中的一个片段

```
.text.rt_tick_increase
             0x080000f0
                              0x28 ./rt-thread/src/clock.o
             0x080000f0
                                      rt_tick_increase
.text.rti_end 0x08000118
                              0x4 ./rt-thread/src/components.o
.text.main_thread_entry
             0x0800011c 0x4 ./rt-thread/src/components.o
             0x0800011c
                                      main_thread_entry
.text.rti_board_end
             0x08000120
                             0x4 ./rt-thread/src/components.o
.text.rti_start
             0x08000124 0x4 ./rt-thread/src/components.o
.text.rti_board_start
                              0x4 ./rt-thread/src/components.o
             0x08000128
.text.rt_application_init
             0x0800012c
                              0x3c ./rt-thread/src/components.o
             0x0800012c
                                      rt_application_init
```

• STM32代码在ROM里面从0x08000000开始的,所以要从map里面这个地址开始找起来。

#### 上面找了个片段:

rt\_tick\_increase这个函数从0x080000f0地址开始,大小是0x28 rt\_application\_init这个函数从0x0800012c地址开始,大小是0x3c 就这样一点一点的扣代码。

### 9.1 timer 裁剪

由于timer我们没有用到,timer.c里面的函数基本用不到,我们可以全部注释掉,相关调用也注释掉。整个TIMER差不多占了0.6KB左右。

```
23:36:45 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750_LED_SAMPLE ****

make -j4 all

arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"

text data bss dec hex filename

2740 52 1612 4404 1134 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)

Flash: 2792 B | 2.73 KB

RAM: 1664 B 1.62 KB

23:36:45 Build Finished. 0 errors. 0 warnings. (took 527ms)
```

# 9.2 rt\_memset和rt\_memcpy 可以优化掉

在kservice.c中,整个文件都可以注释掉,把相关的调用也注释掉。整个差不多占用0.08KB

```
23:39:50 **** Incremental Build of configuration Debug for project H/50_LED_SAMPLE ****
make -j4 all
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
2564 52 1612 4228 1084 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 2616 B 2.55 KB
RAM: 1664 B 1.62 KB
```

23:39:50 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 441ms)

## 9.3 rt\_thread\_exit

我们追求极致的话,线程退出,其实也是不做要求的,thread.c中。这里差不多是0.08KB左右的代码

```
arm-none-eabi-objcopy -0 binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
2476 52 1612 4140 102c rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 2528 B 2.47 KB
RAM: 1664 B 1.62 KB
```

#### 9.4 idle task

idle task 中有一些操作,可以将代码注释掉在idle.c

这边尝试了一下,只保留一个while循环,小灯也可以闪烁。这部分代码差不多是0.15KB左右

## 9.5 hardfault的处理

hardfault这边也占了一些codesize,可以优化掉,hardfault的实现实在contex\_gcc.S中,由于gcc未将.s文件优化掉(就是不用的汇编没法优化掉,只能一点点的删减)这个差不多节省0.08KB

• startup\_stm32h750xx.s中也要将hardfault处理函数去掉。

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
2244 52 1608 3904 f40 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 2296 B 2.24 KB
RAM: 1660 B 1.62 KB

23:57:57 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 655ms)
```

### 9.6 rt\_critical

临界区,由于没有进程间竞争,进入临界区可以优化掉, scheduler.c

rt\_enter\_critical 和rt\_exit\_critical

差不多可以节省0.09KB

```
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
2148 52 1608 3808 ee0 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 2200 B 2.15 KB
RAM: 1660 B 1.62 KB
```

# 9.7 rt\_components\_init

对于components一些选项,也是可以优化掉的。

这个差不多可以节省0.04KB

```
linking...
arm-none-eabi-objcopy -0 binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
2108 52 1608 3768 eb8 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 2160 B 2.11 KB
RAM: 1660 B 1.62 KB
```

## 9.8 rt\_hw\_interrupt\_enable

这个差不多可以节省0.2KB

```
CD1 Build Collsole [E1/30_LED_SAIVIPLE]
00:11:36 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750 LED SAMPLE ****
make -j4 all
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
         data bss dec hex filename
52 1608 3572 df4 rtthread.elf
   text
  1912
             Used Size(B)
                                     Used Size(KB)
                                       1.92 KB
Flash:
                 1964 B
                 1660 B
                                       1.62 KB
RAM:
00:11:37 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 364ms)
```

#### 9.9 rt\_interrupt\_enter

中断比较少, rt\_interrupt\_enter这个进中断和出中断可以裁剪掉, 差不多是0.4KB。

```
CDT Build Console [H/50_LED_SAMPLE]
linking...
arm-none-eabi-objcopy -O binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
  text data bss dec hex filename
   1872
                 1544
                         3468
                                 d8c rtthread.elf
             Used Size(B)
                                 Used Size(KB)
               1924 B
                                    1.88 KB
Flash:
               1596 B
                                    1.56 KB
RAM:
00:16:29 Build Finished. 0 errors, 209 warnings. (took 1s.707ms)
```

还有这个函数rt hw interrupt thread switch

### 9.10 rt\_components\_board\_init

这个函数可以去掉,大约省0.03KB

```
00:26:B5 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750_LED_SAMPLE ****
make -j4 all
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
  text data bss dec hex filename
         52 1544 3436
                               d6c rtthread.elf
  1840
            Used Size(B)
                               Used Size(KB)
Flash:
               1892 B
                                  1.85 KB
RAM:
               1596 B
                                   1.56 KB
ABINETS Build Sinished A concer A warnings (+ook 400ms)
```

# 9.11 rt\_ipc\_list\_suspend

这个函数中 case RT\_IPC\_FLAG\_PRIO:这个部分是不需要的, 我们直接注释掉会节省0.05KB

```
00:29:40 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750 LED SAMPLE ****
make -j4 all
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
  text data bss dec hex filename
  1796
          52 1544
                       3392
                               d40 rtthread.elf
                                Used Size(KB)
            Used Size(B)
Flash:
               1848 B
                                  1.80 KB
RAM:
               1596 B
                                   1.56 KB
00:29:41 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 431ms)
```

### 9.12 inline函数优化

inline函数在编译的时候,是将代码整个放到函数中的,如果过多,会导致一些代码量过大rt service.h

这边我以为会把inline函数改成函数,使得代码有所减少,后来复盘的时候,发现,实际上代码量是增加的

增加了0.07KB。这充分说明了,inline函数写的好,实际上是会减少codesize的。

```
CDT Build Console [H750_LED_SAMPLE]

linking...
arm-none-eabi-objcopy -0 binary "rtthread.elf" "rtthread.bin"
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
1860 52 1544 3456 d80 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)

Flash: 1912 B 1.87 KB

RAM: 1596 B 1.56 KB
```

### 9.13 rt\_thread

rt\_thread这个结构体struct rt\_thread 里面有一些东西可以优化掉。减少codesize

struct rt\_timer thread\_timer; 这个成员相关的代码可以删掉

```
CDT Build Console [H750_LED_SAMPLE]

00:43:14 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750_LED_SAMPLE ****
make -j4 all
arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"
text data bss dec hex filename
1792 52 1448 3292 cdc rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)
Flash: 1844 B 1.80 KB
RAM: 1500 B 1.46 KB

00:43:14 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 450ms)
```

基本差不多了。

基本删减代码就用时间来堆积了,没啥太大要讲的内容了。其实主要觉得比较有意思一点。主要也是想把我自己知道的经验传递给大家,让大家对内核结构有个更好的认识

最后工程05\_final\_cut\_mini\_system

剩下的我觉得还有以下一些优化空间,如果大家已经做了,可以PR到我的仓库来,我们一起来实现最最小的RTTHREAD操作系统。

- 用汇编写main函数
- 一些跑不到的if可以删掉

https://github.com/supperthomas/H750 MINI RTT.git

这个是我的仓库大家可以提交到05\_final\_cut\_mini\_system这个工程里面。

# 10 成果

```
23:36:33 **** Incremental Build of configuration Debug for project H750_LED_SAMPLE ****

make -j4 all

arm-none-eabi-size --format=berkeley "rtthread.elf"

text data bss dec hex filename

1832 36 680 2548 9f4 rtthread.elf

Used Size(B) Used Size(KB)

Flash: 1868 B 1.82 KB

RAM: 716 B .70 KB

23:36:34 Build Finished. 0 errors, 0 warnings. (took 715ms)
```

## 11 总结:

个人要找到裁剪中间的乐趣,找到乐趣了,你就可以钻研下去了。也要掌握学习方法。

- 1. 大部分的裁剪手段都需要实验来验证结果。因为最后都要达到程序可以跑的目的。
- 2. 调一部分总结一部分,并且可以整理一部分。
- 3. 基本每调整一个功能,都要测试一下小灯是否可以闪烁。
- 4. 推荐阅读一本《程序员的自我修养》这本书对这个项目的帮助其实挺大的,我还是很早之前读过一次。
- 5. 其实作为程序员,不能一味的贪多做大项目,其实做的越多,错的越多,能多总结,多研究内部的机理,能够获取到很多知识。其实这次挑战看起来很简单,其实就是个点灯的问题。实际上需要学习的知识点非常多,需要掌握的知识也非常多。我们应该多把握一些简单的事情,因为越是看起来简单的事情,你把它做的不简单都能学到很多东西。
- 6. 我们应该学会从简单的事情中掌握事情的本质。

### 12 愿景

我在github上面建了个仓库,放了我最后的代码,以及一些commit的内容,和一步步裁剪的流程。我知道很多人都参加了比赛,可能你有些比较好的裁剪方案,可以PR到我这个仓库里来,我们一起来维护,如果您觉得还有裁剪空间,您可以继续PR来裁剪下去,一直裁剪到最小rtthread。

https://gitee.com/superThomas/h750 -mini -system.git

# 13 给小伙伴的建议

- 写文档,分享文档很重要。
- 学会坚持,坚持就是持之以恒的做好一件事情
- 学习匠人精神, 把简单的事情做好到极致。
- 学习是一个持续性的过程,有时候当你了解一个知识的时候,可以想一下,下次再捡起来的时候, 你还需要多长时间的记忆,为何不把它记录下来,分享一下。然后成为一份经典呢。