

Systemes Embarqués II

Multitâche

ISAT – EPHEC 2020-2021

Juan Alvarez et Olivier Grabenweger

2 Table des matières

1	Introduction.....	2
2	Mindmapping - Logigramme	2
a)	Mindmap.....	2
b)	Logigramme.....	3
3	Schéma de câblage	4
a)	Composants.....	4
4	Code source	4
a)	Code ESP32 :	4
5	Conclusion	8
6	Annexes, bibliographie et illustrations.....	8
a)	Annexes.....	8
b)	Bibliographie	8

1 Introduction

Ce TP sert d'introduction au multitâche avec l'ESP32 et à nous montrer la puissance de ce dernier après avoir passé tout le reste du quadrimestre avec l'ESP8266.

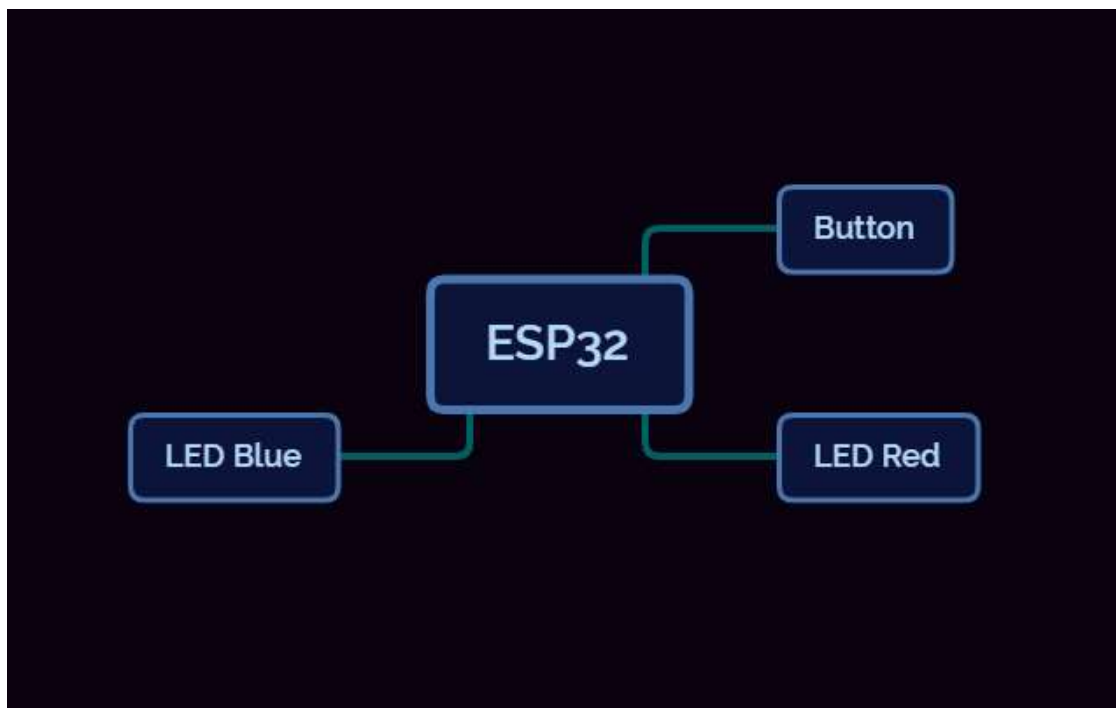
Nous allons utiliser free RTOS, un système d'exploitation temps réel qui permet l'ordonnance de tâches.

L'objectif est d'écrire un programme pour piloter trois périphériques différents : 2 LED et un bouton-poussoir.

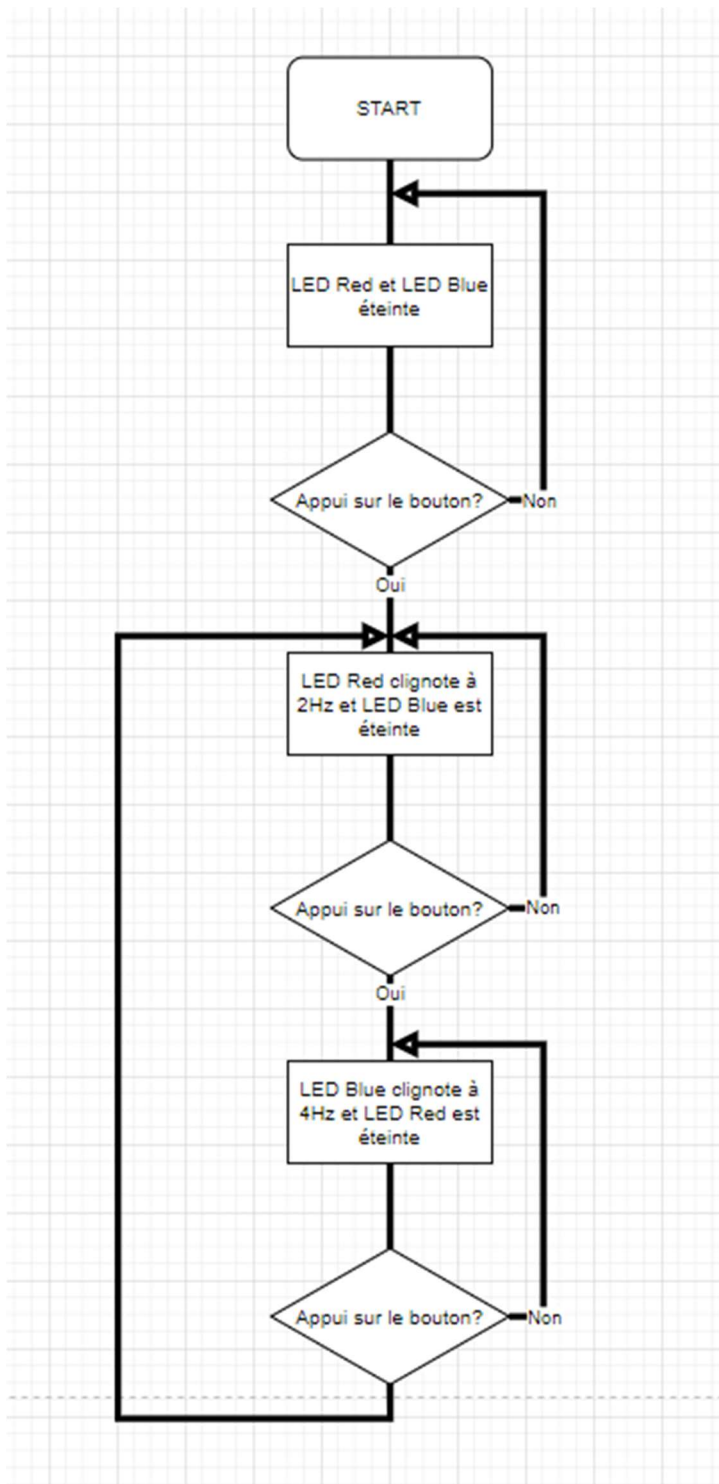
Au démarrage, les LED sont éteintes. Quand on appuie sur le bouton pour la première fois, la LED Red devra clignoter avec une période d'une demi seconde (500ms) tandis que la LED Blue devra rester éteinte. Au deuxième appui, c'est la LED Blue qui devra clignoter avec une période d'un quart de seconde cette fois (250ms) alors que la LED Red sera éteinte. Et le cycle se répètera indéfiniment.

2 Mindmapping - Logigramme

a) Mindmap



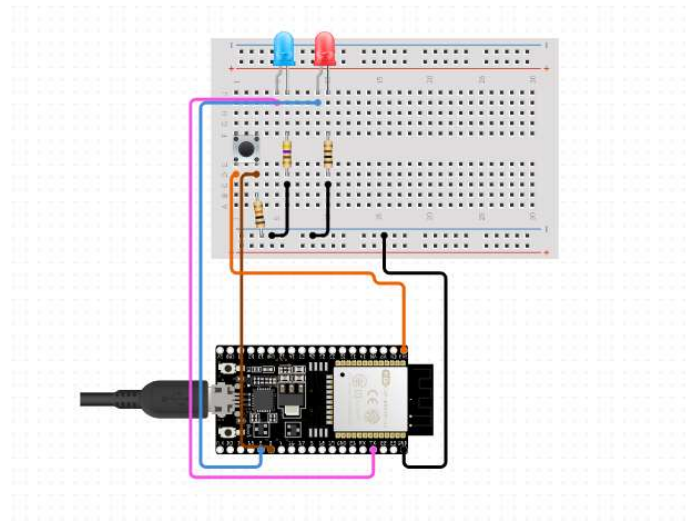
b) Logigramme



3 Schéma de câblage

a) Composants

- 2 LEDs => 1 rouge et 1 bleue
- 1 Bouton-poussoir
- 3 résistances => 1 de 10k Ω et 2 autres de 330 Ω
- 1 bred board
- 1 ESP32



4 Code source

a) Code ESP32 :

```

1 /* bibliothèques */
2
3 #include <Arduino.h>
4
5
6 /* Variables */
7
8 const int BUTTON = GPIO_NUM_21;    //Pin du bouton
9
10 const int LEDred = GPIO_NUM_22;    //Pin de la LED rouge
11
12 const int LEDblue = GPIO_NUM_23;   //Pin de la LED bleu
13
14
15
16 int flag_button;    //flag du bouton
17
18 int state_button;   //état du bouton
19
20 int count;          //compteur
21
22
23 static QueueHandle_t qh;    //Création de notre file qh
24
25
26 /* Tâche Bouton */
27
28 void TaskButton(void *arg)
29 {
30 {
31
32     int bufferSendData;    //variable de la donnée qui sera envoyée

```

```

33
34  for(;;)
35
36  {
37
38      state_button = digitalRead(BUTTON);    //lecture de l'état du bouton
39
40      if (state_button == LOW)        // Système avec flag qui permet d'éviter le
41 rebond du bouton
42      {
43
44          flag_button = 1;
45
46      }
47
48      if (flag_button == 1 && state_button == HIGH)
49      {
50
51
52          count += 1;    //incrémentatation du compteur
53
54          flag_button = 0;
55
56      }
57      if (count == 0)
58      {
59
60
61          bufferSendData = 2;    //Valeur envoyée aux autres tâches pour que les
62 2 LED restent éteintes au démarrage
63      }
64      else
65      {
66
67          bufferSendData = count % 2;    //Valeur envoyée aux autres tâches (1 si
68 count est impair et 0 si count est pair)
69      }
70      //(file,  buffer valeur envoyée,  Timeout)
71
72      xQueueSendToBack(qh, &bufferSendData, portMAX_DELAY);    //fonction pour
73 envoyer la valeur dans la file
74  }
75 }
76
77 /* Tâche LED Red */
78
79 void TaskLEDRed(void *arg)
80
81 {
82     int bufferGetDataRed;    //variable de la donnée reçue
83     for(;;)
84     {
85         //(file,  buffer valeur reçue,  Timeout)
86
87         xQueueReceive(qh, &bufferGetDataRed, portMAX_DELAY);    //fonction pour
88 recevoir la valeur de la file

```

```
89
90     if (bufferGetDataRed == 1)    //si la valeur est égale à 1, la LED rouge
91 clignote à une fréquence de 2Hz
92
93     {
94
95         digitalWrite(LEDred,1);    //LED rouge s'allume
96
97         delay(500);                //500ms de délai
98
99         digitalWrite(LEDred,0);    //LED rouge s'éteind
100
101         delay(500);                //500ms de délai
102
103     }
104
105     else
106
107     {
108
109         digitalWrite(LEDred,0);    //LED rouge s'éteind
110
111     }
112
113 }
114
115 }
116
117 /* Tâche LED Bleu */
118
119 void TaskLEDBLue(void *arg)
120
121 {
122
123     int bufferGetDataBlue;    //variable de la donnée reçue
124
125     for(;;)
126
127     {
128
129         //(file,  buffer valeur reçue,  Timeout)
130
131         xQueueReceive(qh,&bufferGetDataBlue,portMAX_DELAY);
132 //fonction pour recevoir la valeur de la file
133 //si la valeur est égale à 0, la LED bleu clignote à une fréquence de 4Hz
134         if (bufferGetDataBlue == 0)
135
136         {
137             digitalWrite(LEDblue,1);    //LED bleu s'allume
138
139             delay(250);                //250ms de délai
140
141             digitalWrite(LEDblue,0);    //LED bleu s'éteind
142
143             delay(250);                //250ms de délai
144
```

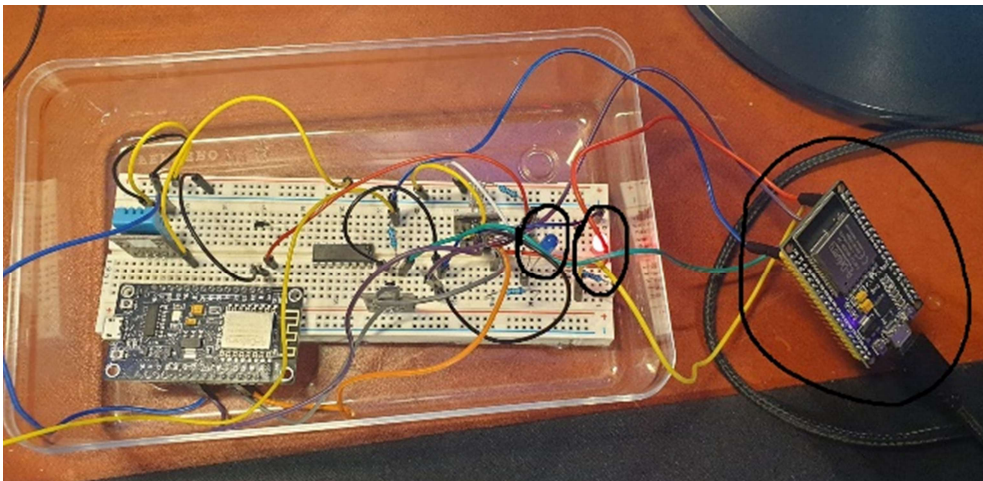
```
145     }
146
147     else
148
149     {
150
151         digitalWrite(LEDblue,0);    //LED bleu s'éteind
152
153     }
154
155 }
156
157 }
158
159 /* fonction setup */
160
161
162 void setup()
163
164 {
165
166     pinMode(LEDred, OUTPUT);    // Initialise la LED rouge en output
167
168     digitalWrite(LEDred, LOW);    //Eteind la LED rouge
169
170     pinMode(LEDblue, OUTPUT);    // Initialise la LED Bleu en output
171
172     digitalWrite(LEDblue, LOW);    //Eteind la LED bleu
173
174     pinMode(BUTTON, INPUT);    // Initialise le bouton en input
175
176
177     //mise à zéro de quelques variables
178
179     flag_button = 0;
180
181     state_button = 0;
182     count = 0;
183
184     qh = xQueueCreate(3,8); //paramétrage/configuration de la file qh
185 // (la) Tâche, le nom de la tâche, taille, paramètre, priorité, handle, CPU
186     xTaskCreatePinnedToCore(TaskButton, "TaskButton", 2048, NULL, 1, NULL, 1);
187
188     xTaskCreatePinnedToCore(TaskLEDRed, "TaskLEDRed", 2048, NULL, 1, NULL, 1);
189
190     xTaskCreatePinnedToCore(TaskLEDBLue, "TaskLEDBLue", 2048, NULL, 1, NULL, 1);
191
192 }
193
194 void loop()
195
196 {
197
198     //Nothing else matters
199
200 }
```


5 Conclusion

En observant la puissance de l'ESP32 avec son dual core et la puissance du multitâche, on s'est rendu compte que le retour en arrière vers l'ESP8266 ne sera sans doute plus possible pour nous. Mais c'est loin d'être une perte. Avec le free RTOS et sa gestion des tâches en envoyant des données dans une file, on arrive aisément à faire tourner plusieurs tâches en même temps. Ceci nous a permis de nous passer de la fonction « Millis » que nous utilisions dans nos précédents TP pour ne pas être bloqué par des délais.

6 Annexes, bibliographie et illustrations

a) Annexes



b) Bibliographie

- <https://www.circuito.io/> : schéma de câblage
- <http://draw.io/> : organigramme
- Xmind : Mindmap
- <http://www.esp32learning.com/code/esp32-and-freertos-example-create-a-task.php>
- <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/system/freertos.html>
- [file:///C:/Users/olivi/Downloads/Multit%C3%A2che%20en%20pratique%20avec%20ESP32%20\(Elektor%202020\)%20\(1\).pdf](file:///C:/Users/olivi/Downloads/Multit%C3%A2che%20en%20pratique%20avec%20ESP32%20(Elektor%202020)%20(1).pdf)
- https://cdn.shopify.com/s/files/1/1509/1638/files/ESP_-_32_NodeMCU_Developmentboard_Datenblatt_AZ-Delivery_Vertriebs_GmbH_10f68f6c-a9bb-49c6-a825-07979441739f.pdf?v=1598356497