

OpenHarmony内核开发 互斥锁





目录

CONTENTS

01 什么是互斥锁

5 互斥锁的相应接口

如何创建、申请、释放互 斥锁



01 什么是互斥锁

- 互斥锁又称互斥型信号量,是一种特殊的二值性信号量,用于实现对共享资源的独占式处理。
- 任意时刻互斥锁的状态只有两种,开锁或闭锁。当有任务持有时,互斥锁处于闭锁状态,这个任务获得该互斥锁的所有权。当该任务释放它时,该互斥锁被开锁,任务失去该互斥锁的所有权。当一个任务持有互斥锁时,其他任务将不能再对该互斥锁进行开锁或持有。
- 多任务环境下往往存在多个任务竞争同一共享资源的应用场景,互斥锁可被用于对共享资源的保护从而实现独占式访问。另外互斥锁可以解决信号量存在的优先级翻转问题。



02 互斥锁的接口

互斥锁接口的头文件

/kernel/liteos_m/kernel/include/los_mux.h

OpenHarmony内核开发中, 互斥锁接口有很多, 主要分为几大类:

- (1) 创建和删除互斥锁;
- (2) 申请互斥锁;
- (3)释放互斥锁;



02

互斥锁的接口

功能分类	接口名	功能描述
互斥锁的创建 和删除	LOS_MuxCreate	创建互斥锁
	LOS_MuxDelete	删除指定的互斥锁
互斥锁的申请 _ 和释放	LOS_MuxPend	申请指定的互斥锁
	LOS_MuxPost	释放指定的互斥锁



02 互斥锁的接口

UINT32 LOS_MuxCreate(UINT32 *muxHandle);

该函数主要功能是创建互斥锁。参数muxHandle为互斥锁的句柄。

UINT32 LOS_MuxPend(UINT32 muxHandle, UINT32 timeout);

该函数主要功能是等待一定时间申请指定的互斥锁。参数muxHandle为互斥锁的句柄,timeout为等 待时间。

UINT32 LOS_MuxPost(UINT32 muxHandle);

该函数主要功能是释放指定互斥锁。参数muxHandle为互斥锁的句柄。



03

如何创建、申请、释放互斥锁

打开sdk下面路径的文件

vendor/lockzhiner/rk2206/samples/a4 kernel mutex/kernel mutex example.c

在mutex_example函数中,通过LOS_MuxCreate函数创建了互斥锁,并创建的两个线程write_thread和read_thread。

```
void mutex_example()
{
   unsigned int thread_id1;
   unsigned int thread_id2;
   TSK_INIT_PARAM_S task1 = {0};
   TSK_INIT_PARAM_S task2 = {0};
   unsigned int ret = LOS_OK;
   ret = LOS_MuxCreate(&m_mutex_id);
   if (ret != LOS_OK)
   {
      printf("Falied to create Mutex\n");
   }
}
```



道為多多 如何创建、申请、释放互斥锁

```
task2.pfnTaskEntry = (TSK_ENTRY_FUNC)read_thread;
task1.pfnTaskEntry = (TSK ENTRY FUNC)write thread;
                                                             task2.uwStackSize = 2048;
task1.uwStackSize = 2048;
                                                             task2.pcName = "read thread";
task1.pcName = "write thread";
                                                             task2.usTaskPrio = 25;
task1.usTaskPrio = 24;
                                                             ret = LOS TaskCreate(&thread id2, &task2);
ret = LOS TaskCreate(&thread id1, &task1);
                                                             if (ret != LOS_OK)
if (ret != LOS OK)
                                                                printf("Falied to create read thread ret:0x%x\n", ret);
   printf("Falied to create write thread ret:0x%x\n", ret);
                                                                return;
  return;
```





如何创建、申请、释放互斥锁

```
在read thread线程函数中,延时1s后,申请互斥锁等待,线程被阻塞;3S后
在write_thread线程函数中,先获得互斥锁,写入数据,并持有它时延迟3s。
                                                           write_thread线程释放互斥锁, read_thread线程获得互斥锁, 读取数据。
                                                           void read thread()
void write_thread()
                                                             /*delay 1s*/
  while (1)
                                                              LOS_Msleep(1000);
                                                              while (1)
    LOS_MuxPend(m_mutex_id, LOS_WAIT_FOREVER);
    m data++;
                                                                LOS MuxPend(m mutex id, LOS_WAIT_FOREVER);
    printf("write_thread write data:%u\n", m_data);
                                                                printf("read thread read data:%u\n", m data);
    LOS Msleep(3000);
                                                                LOS Msleep(1000);
    LOS_MuxPost(m_mutex_id);
                                                                LOS MuxPost(m mutex id);
```





如何创建、申请、释放互斥锁

4.修改编译脚本

修改 vendor/lockzhiner/rk2206/sample 路径下 BUILD.gn 文件, 指定 a4_kernel_mutex 参与编译。

"./a4_kernel_mutex:mutex_example",

修改 device/lockzhiner/rk2206/sdk_liteos 路径下 Makefile 文件,添加 -lmutex_example 参与编译。

hardware_LIBS = -lhal_iothardware -lhardware -lmutex_example

5.编译固件

hb set -root.

hb set

hb build -f





如何创建、申请、释放互斥锁

6.烧写固件

7.通过串口查看结果通过串口查看结果write_thread线程函数先写入数据阻塞3s, read_thread线程函数阻塞3s后读取数据。

运行结果

write thread write data:1

read_thread read data:1

write_thread write data:2

read thread read data:2

write_thread write data:3

read thread read data:3

.





谢谢聆听

单击此处添加副标题内容