

OpenHarmonyOS内核开发 信号量





CONTENTS

01 什么是信号量

02 信号量的运行机制

03 信号量的相应接口

04 如何使用信号量





01 什么是信号量

- ■信号量(Semaphore)是一种实现任务间通信的机制,实现任务之间同步或临界资源的互斥访问。常用于协助一组相互竞争的任务来访问临界资源。在多任务系统中,各任务之间需要同步或互斥实现临界资源的保护,信号量功能可以为用户提供这方面的支持。
- ■通常一个信号量的计数值用于对应有效的资源数,表示剩下的可被占用的互斥资源数。其值的含义分两种情况:
- (1) 0,表示没有积累下来的Post信号量操作,且有可能有在此信号量上阻塞的任务。
- (2) 正值,表示有一个或多个Post信号量操作。



02 信号

信号量的运行机制

- 一般来说,信号量的运行机制依照工作流程可分为以下几个步骤:
 - (1) 信号量初始化;
 - (2) 信号量创建;
 - (3)信号量申请;
 - (4) 信号量释放:
 - (5) 信号量删除。

总而言之,信号量允许多个任务在同一时刻访问同一资源,但会限制同一时刻访问 此资源的最大任务数目。访问同一资源的任务数达到该资源的最大数量时,会阻塞其 他试图获取该资源的任务,直到有任务释放该信号量。



信号量的接口

信号量接口的头文件

/kernel/liteos_m/kernel/include/**los_sem.h** OpenHarmonyOS内核开发中,信号量接口可分为以下两大类:

- (1) 创建、删除信号量;
- (2) 申请、释放信号量。



信号量的接口

| 功能分类 | 接口名 | 功能描述 |
|--------------------------|---------------------|------------------|
| 创建、删除 信 号量 | LOS_SemCreate | 创建信号量, 返回信号量ID |
| | LOS_BinarySemCreate | 创建二值信号量,其计数值最大为1 |
| | LOS_SemDelete | 删除指定的信号量 |
| 申请、释放 信 号量 | LOS_SemPend | 申请指定的信号量,并设置超时时间 |
| | LOS_SemPost | 释放指定的信号量 |



信号量的接口

UINT32 LOS_SemCreate(UINT16 count, UINT32 *semHandle);

该函数主要功能是创建信号量,返回信号量ID。

参数count表示初始化时信号量资源有多少个(该值取值范围为: 0~OS_SEM_COUNTING_MAX_COUNT);

参数semHandle则是信号量的句柄。



信号量的接口

UINT32 LOS_BinarySemCreate(UINT16 count, UINT32 *semHandle);

该函数主要功能是创建二值信号量,其计数值最大为1。

参数count表示初始化时信号量资源有多少个(该值取值范围为: 0~1);

参数semHandle则是信号量的句柄。

返回LOS_OK为成功,其余为失败。

UINT32 LOS_SemDelete(UINT32 semHandle);

该函数主要功能是删除指定的任务。

参数taskID为任务的句柄。



信号量的接口

UINT32 LOS_SemPend(UINT32 semHandle, UINT32 timeout);

该函数主要功能是申请指定的信号量,并设置超时时间。

参数sendHandle是信号量句柄;

参数timeout是设置超时时间, 时间单位为Tick。



信号量的接口

UINT32 LOS_SemPost(UINT32 semHandle);

该函数主要功能是释放指定的信号量。

参数sendHandle是信号量句柄。



如何使用信号量

1、打开sdk下面路径的文件

vendor/lockzhiner/rk2206/samples/a2_kernel_semaphore/kernel_semaphore_example.c

2、创建任务

在semaphore_example()中,通过LOS_SemCreate()创建一个信号量m_sem。其中,MAX_COUNT为信号量的初始化资源数量,一共有4个资源。。

```
ret = LOS SemCreate(MAX COUNT, &m sem);
```

if (ret != LOS_OK)



printf("Falied to create Semaphore\n");

return;





3、创建3个任务

在semaphore_example()中, 通过LOS_TaskCreate()创建3个任务。

unsigned int thread_crtl;

unsigned int thread_id1;

unsigned int thread_id2;

TSK_INIT_PARAM_S task1 = {0};

TSK_INIT_PARAM_S task2 = {0};

TSK_INIT_PARAM_S task3 = {0};

unsigned int ret = LOS_OK;





```
task1.pfnTaskEntry = (TSK_ENTRY_FUNC)control_thread;
task1.uwStackSize = 2048;
task1.pcName = "control_thread";
task1.usTaskPrio = 24;
ret = LOS_TaskCreate(&thread_crtl, &task1);
if (ret != LOS_OK)
  printf("Falied to create control_thread ret:0x%x\n", ret);
  return;
```





```
task2.pfnTaskEntry =
                                                               task3.pfnTaskEntry =
                                                            (TSK ENTRY FUNC)sem two thread;
(TSK ENTRY FUNC)sem one thread;
  task2.uwStackSize = 2048;
                                                               task3.uwStackSize = 2048;
                                                              task3.pcName = "sem_two_thread";
  task2.pcName = "sem_one_thread";
  task2.usTaskPrio = 24;
                                                               task3.usTaskPrio = 24;
  ret = LOS_TaskCreate(&thread_id1, &task2);
                                                               ret = LOS_TaskCreate(&thread_id2, &task3);
  if (ret != LOS_OK)
                                                              if (ret != LOS_OK)
     printf("Falied to create sem one thread ret:0x%x\n",
                                                                 printf("Falied to create sem two thread ret:0x%x\n",
ret):
                                                            ret);
     return;
                                                                 return;
```







其中, control_thread任务每隔一段时间通过LOS_SemPost()释放1~2个信号资源。具体代码如下:

```
printf("control_thread Release once Semaphore\n");
void control_thread()
  unsigned int count = 0;
                                                                       LOS_SemPost(m_sem);
  while (1)
                                                                       LOS_SemPost(m_sem);
                                                                       printf("control_thread Release twice Semaphore\n");
    /*释放两次信号量, sem one thread和sem two thread同步执行;
    释放一次信号量, sem_one_thread和sem_two_thread交替执行*/
    if (count++%3)
                                                                     LOS_Msleep(1000);
       LOS_SemPost(m_sem);
```





而sem_one_thread和sem_two_thread任务则每隔100msec通过LOS_SemPend申请抢占信号量资源。具体代码如下:

```
void sem_one_thread()
                                                       void sem two thread()
  while (1)
                                                         while (1)
    /*申请信号量*/
                                                            /*申请信号量*/
    LOS_SemPend(m_sem, LOS_WAIT_FOREVER);
                                                            LOS_SemPend(m_sem, LOS_WAIT_FOREVER);
    printf("sem_one_thread get Semaphore\n");
                                                            printf("sem_two_thread get Semaphore\n");
    LOS_Msleep(100);
                                                            LOS_Msleep(100);
```





如何创建和删除任务

4、修改编译脚本

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

"./a2_kernel_semaphore:semaphore_example",

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

hardware_LIBS = -lhal_iothardware -lhardware -lsemaphore_example

5、编译固件

hb set -root .

hb set

hb build -f





如何创建和删除任务

- 6、烧写固件
- 7、通过串口查看结果

运行结果

control_thread Release once Semaphore

sem_one_thread get Semaphore

control_thread Release once Semaphore

sem_two_thread get Semaphore

control_thread Release twice Semaphore

sem_two_thread get Semaphore

sem_one_thread get Semaphore







谢谢聆听

单击此处添加副标题内容