FreeRTOS 任务状态查询

原创

分类专栏: FreeRTOS笔记 文章标签: FreeRTOS 単片机

FreeRTOS笔记 专栏收录该内容

目录

任务相关API函数

函数TaskPriorityGet()获取优先级

函数uxTaskGetSystemState()获取任务状态

函数xTaskGetHandle()

函数uxTaskGetStackHighWaterMark()

函数eTaskGetState()

函数vTaskList()

任务相关API函数

先通过一个表 11.1.1 来看一下这些与任务相关的其他 API 函数都有哪些:

函数	描述		
uxTaskPriorityGet()	查询某个任务的优先级。		
vTaskPrioritySet()	改变某个任务的任务优先级。		
uxTaskGetSystemState()	获取系统中任务状态。		
vTaskGetInfo()	获取某个任务信息。		
xTaskGetApplicationTaskTag()	获取某个任务的标签(Tag)值。		
xTaskGetCurrentTaskHandle()	获取当前正在运行的任务的任务句柄。		
xTaskGetHandle()	根据任务名字查找某个任务的句柄		
xTaskGetIdleTaskHandle()	获取空闲任务的任务句柄。		
uxTaskGetStackHighWaterMark()	获取任务的堆栈的历史剩余最小值,FreeRTOS中叫做"高		
	水位线"		
eTaskGetState()	获取某个任务的壮态,这个壮态是 eTaskState 类型。		
pcTaskGetName()	获取某个任务的任务名字。		
xTaskGetTickCount()	获取系统时间计数器值。		
xTaskGetTickCountFromISR()	在中断服务函数中获取时间计数器值		
xTaskGetSchedulerState()	获取任务调度器的壮态,开启或未开启。		
uxTaskGetNumberOfTasks()	获取当前系统中存在的任务数量。		
vTaskList()	以一种表格的形式输出当前系统中所有任务的详细信		
	息。		
vTaskGetRunTimeStats()	获取每个任务的运行时间。		
vTaskSetApplicationTaskTag()	设置任务标签(Tag)值。		
SetThreadLocalStoragePointer()	设置线程本地存储指针		
GetThreadLocalStoragePointer()	获取线程本地存储指针		

表 11.1.1 任务相关 API 函数

CSDN @Paradise_Violet

函数TaskPriorityGet()获取优先级

此函数用来获取指定任务的优先级,要使用此函数的话宏 INCLUDE_uxTaskPriorityGet 应该定义为 1,函数原型如下:

UBaseType t uxTaskPriorityGet(TaskHandle t xTask)

参数:

xTask: 要查找的任务的任务句柄。

 版权

```
44
45
           //创建开始任务
                                                                                                        //任务函数
//任务函称
//任务维线大小
//传递给任务函数的参数
//任务句柄
//任务句柄
              xTaskCreate((TaskFunction_t )start_task,
(const char* )"start_task",
(uint16_t )START_STK_SIZE,
46
47
48
                                                               ) NULL,
49
                                     (void*
                                    (UBaseType_t )START_TASK_PRIO,
(TaskHandle_t* )&StartTask_Handler);
heduler(); //开启任务调度
50
51
52
              vTaskStartScheduler();
53
54
        //开始任务任务函数
55
       void start_task(void *pvParameters)
56
57 □ {
               taskENTER_CRITICAL();
                                                                      //进入临界区
58
59
               //创建LEDO任务
              xTaskCreate((TaskFunction_t )led0_task,
(const char* )"led0_task"
60
                                    (const char*
61
                                                               )LEDO_STK_SIZE,
                                    (uint16_t
62
                                    (void* )NULL,
(UBaseType_t )LEDO_TASK_PRIO,
(TaskHandle_t* )&LEDOTask_Handler);
63
64
65
               //创建LED1任务
66
              xTaskCreate((TaskFunction_t )query_task.
67
                                    (const char*
                                                               ) "query_task",
)QUERY_STK_SIZE,
68
                                    (uint16_t
69
70
                                     (void*
                                                               ) NULL,
              (UBaseType_t )QUERY_TASK_PRIO,
(TaskHandle_t* )&QUERYTASk_Handler);
vTaskDelete(StartTask_Handler); //删除开始任务
taskEXII_CRITICAL(); //透出临界区
71
72
73
74
       1
75
76
                                                                                                                                                                     CSDN @Paradise_Violet
       //LED0任务函数
77
                       //任务优先级
                      // It Syn 先號

define STARI_TASK_PRIO 1

//任务堆栈太小

#define STARI_STK_SIZE 128

//任务可新

TaskHandle_t StartTask_Handler:

//任务可新
                void start_task(void *pvParameters);
                      #define LEDO_TASK_PRIO
//任务堆栈大小
#define LEDO_STK_SIZE
//任务句柄
                       //任务优先级
                                                      50
                      //日方可對
TaskHandle_t LEDOTask_Handler;
//任务函數
                       void led0_task(void *pvParameters);
                      //任务优先级
                      #define QUERY_TASK_PRIO 3
//任务堆栈大小
#define QUERY_STK_SIZE 2
//任务司柄
                                                      200
                      // it 寄り朝
TaskHandle_t QUERYTask_Handler;
//任务函数
void query_task(void *pvParameters);
```

CSDN @Paradise_Violet

```
75 1
            76
77
                //LEDO任务函数
           78 vo
79 ₽ (
                void led0_task(void *pvParameters)
           80
                    while(1)
           81 🗎
                        LEDO= LEDO:
           82
            83
                        vTaskDelay(500);
           84
              1
            85
           86
           87
                //LED1任务函数
           88
                void query_task(void *pvParameters)
           89 □ {
            90
            91
                  UBaseType_t Priority:
            92
                  Priority = uxTaskPriorityGet(QUERYTask
printf("Task Pri = %d \r\n",Priority);
            93
                               uxTaskPriorityGet (QUERYTask_Handler);
            94
            95
            96
            97
                    while(1)
            98
            99
                                              Ι
           100
           101
           102
           103
           104
           105
           106
           107
           108
                                                                                           CSDN @Paradise Violet

▼ FlyMcu V0.100--館片机在线编程专家--www.mcuisp.com

                                                                                                          X
                                                                                        高程器(W)
                                                                                                  关于(Z)...
    ₩ 串口调试/小助手 1.3
                                                                              Task Pri
     端口 0084
                        Task Pri
Task Pri
                                 = 3
                                = 3
     波特率 115200
                    .
                        Task Pri
                                                                                        72]
     校验位 None (无) ▼
     数据位 8
                                                                                        F00FF00
     停止位 1
                    .
                                                                                        0671毫秒
             关闭品口
                                                                                        0 FF 00 FF 00 FF
      清空接收区
                 接收区
       停止显示
                                                                                        FOOFFOO
    ▽ 自动清空
                                                                                         可能是因为刚写了选
      十六进制显示
                                                                                         编程器EP968,全球首
     接收文件 None
                    •
                                                                                           一切正常
      保存数据
               更改路径
     C: \COMDATA\
uil
     清空重填
                 发送区
      自动发送 手动发送
     一十六进制发送
RW-
                         臺秒 选择发送文件 还没有选择文件
                                                                      发送文件
    自动发送周期 1000
    STATUS: COM4 Opened 115200 None 8 1
                                        Rx:2497
                                                       Tx:0
                                                                      计数清零
                                                                                ◎ 退出
                                                                                            CSDN @Paradise_Violet
```

函数uxTaskGetSystemState()获取任务状态

3\ uxTaskGetSystemState()

此函数用于获取系统中所有任务的任务壮态,每个任务的壮态信息保存在一个 Task Status t 类型的结构体里面,这个结构体里面包含了任务的任务句柄、任务名字、堆栈、优先级等信息, 要使用此函数的话宏 configUSE TRACE FACILITY 应该定义为 1, 函数原型如下:

UBaseType t uxTaskGetSystemState(TaskStatus t * const pxTaskStatusArray, const UBaseType t uxArraySize, uint32 t * const pulTotalRunTime)

参数:

pxTaskStatusArray: 指向 TaskStatus t 结构体类型的数组首地址,每个任务至少需要一个

TaskStatus t 结构体, 任务的数量可以使用函数 uxTaskGetNumberOfTasks()。结构体 TaskStatus t 在文件 task.h 中有如下

定义:

typedef struct xTASK STATUS

TaskHandle t

const char *

UBaseType t

//任务句柄 xHandle; //任务名字 pcTaskName; xTaskNumber; //任务编号

CSDN @Paradise Violet

//当前任务壮态, eTaskState 是一个枚举类型 eTaskState eCurrentState;

UBaseType_t uxCurrentPriority; //任务当前的优先级 uxBasePriority; //任务基础优先级 UBaseType t uint32 t ulRunTimeCounter://任务运行的总时间 pxStackBase; //堆栈基地址 StackType t *

uint16 t usStackHighWaterMark;//从任务创建以来任务堆栈剩余的最小大小,此

//值如果太小的话说明堆栈有溢出的风险。

} TaskStatus t;

保存任务壮态数组的数组的大小。 uxArraySize:

如果 configGENERATE RUN TIME STATS 为 1 的话此参数用来保存系 pulTotalRunTime:

统总的运行时间。

返回值: 统计到的任务壮态的个数,也就是填写到数组 pxTaskStatusArray 中的个

> 数,此值应该等于函数 uxTaskGetNumberOfTasks()的返回值。如果参数 CSDN @Paradise_Violet uxArraySize 太小的话返回值可能为 0。

TaskStatusArray是结构体指针,如果不给它赋予空间的话就是野指针,所以这里需要malloc 他是一个数组,每个数组有多少个大小,就是一个结构体大小 FreeRTOS用pvPortMalloc

判断是否malloc成功

定义和ArraySize同类型的i

用for循环,有多少个任务就打印多少次

\t是补全当前字符串长度到8的整数倍,最少1个最多8个空格,补多少要看你\t前字符串长度。

比如当前字符串长度10,那么\t后长度是16,也就是补6个空格。

如果当前字符串长度12,此时\t后长度是16,补4个空格

数组里面循环了5次,因为我们有5个任务 一个开始任务, 开始任务里又创建两个任务

任务序号就是我们创建任务的过程,第一个任务创建开始任务,第二个是空闲任务,创建开始任务的同时也会创建空闲任务,开始任务创建完后会进入任务调度,在 第三个就是定时器任务, 第四个是ledØ, 第五个是查询任务

任务的优先级和我们设定的一样1,2,3 空闲任务优先级是0,定时器优先级是31 所说0和31优先级我们不能用 跟中断优先级不一样,中断里面是数字越小优先级越高。但在我们多任务过程中,是数字越大优先级越大

https://blog.csdn.net/Paradise Violet/article/details/126343022

```
85
             86
             87
                    //LED1任务函数
             88
                    void query_task(void *pvParameters)
             89 □ (
             90
                       uint32_t TotalRunTime;
                       UBaseType_t Priority;
TaskStatus_t *TaskStatusArray;
             91
             92
             93
                       UBaseType_t ArraySize.i:
             94
                      Priority = uxTaskPriorityGet(QUERYTask_Handler):
printf("Task Pri = %d \r\n", Priority):
             95
             96
             97
             98
                          ArraySize =
                                               uxTaskGetNumberOfTasks();
             99
                       TaskStatusArray = pvPortMalloc(ArraySize *sizeof(TaskStatus_t));
            100
                       if (TaskStatusArray != NULL)
            101
            102 ⊟
                                ArraySize = uxTaskGetSystemState( (TaskStatus_t *) TaskStatusArray, (UBaseType_t) ArraySize, (uint32_t *) &TotalRunTime);
            103
            104
            105
            106
            107
                                printf("TaskName\t\tTaskPri\t\tNumber\t\t\r\n");
            108
            109
                                for(i=0;i<ArraySize;i++)
            110 🗎
                              printf("%s\t\t%d\t\t%d\t\t\r\n",
                                                            TaskStatusArray[i].pcTaskName,
TaskStatusArray[i].uxCurrentPriority,
TaskStatusArray[i].xTaskNumber);
            112
            113
            114
                           I
            115
            116
                          I
            117
            118
       th 🖪
                      in.c tasks.c FreeRTOSConfig.h task.h FreeRTOS.h
                       //任务句柄
TaskHandle_t LEDOTask_Handler;
//任务函数
void ledO_task(void *pvParameters);
                   26
27
28
29
30
31
33
33
33
33
40
41
42
44
44
45
46
47
48
49
55
55
55
55
                       //任务优先级
                       #define QUERY_TASK_PRIO
//任务堆栈大小
                       #define QUERY_STK_SIZE
//任务句柄
                                                              ₩ 串口调试/小助手 1.3
                                                  200
                                                                                                                                             X
                       TaskHandle_t QUERYTask_Handler;
//任务函数
                                                                                    Task Pri
TaskName
                                                               端 口 COM4
                                                                                                          TaskPri
                                                                                                                        Number
                                                                                    query_task
ledO_task
IDLE
start_task
Tmr Svc
                        void query_task(void *pvParameters);
                                                               波特室 115200
                                                               校验位 None (无) ▼
                      31
                                                               数据位 8
                         NVIC_PriorityGroupConfig(NVIC_Prior
delay_init(); //延时的表
                                                               停止位 1
                                                                               •
                                                                                                                Ι
                         uart_init();
LED_Init();
                                                                        关闭串口
                                                                清空接收区 接收区
                         //创建开始任务
                           xTaskCreate((TaskFunction_t )star
(const char* ) "star
                                                                 停止显示
                           (const char*
(uint16_t
(void*
(UBaseType_t
(TaskHandle_t*
vTaskStartScheduler();
                                                         )STAF ▼ 自动青空
                                                                十六进制显示
                                                              接收文件 None
                                                               保存数据 更改路径
                                                              C:\COMDATA\
                       //开始任务任务函数
                         nid start task (unid *nuParameters)
                                                               清空重填
                                                                           发送区
                                                                自动发送 手动发送
                                                                 十六进制发送
ld 106)', folder: 'D:\ARM\ARMCC\Bin
                                                                                     变秒 选择发送文件 还没有选择文件
                                                               自动发送周期 1000
                                                                                                                                     发送文件
                                                               ₩ STATUS: COM4 Opened 115200 None 8 1 Rx:2633
                                                                                                                                     计数清零
```

函数xTaskGetHandle()

此函数根据任务名字获取任务的任务句柄,在使用函数 xTaskCreate()或 xTaskCreateStatic() 创建任务的时候都会给任务分配一个任务名,函数 xTaskGetHandle()就是使用这个任务名字来查询其对应的任务句柄的。要使用此函数的话宏 INCLUDE_xTaskGetHandle 应该设置为 1,此函数原型如下:

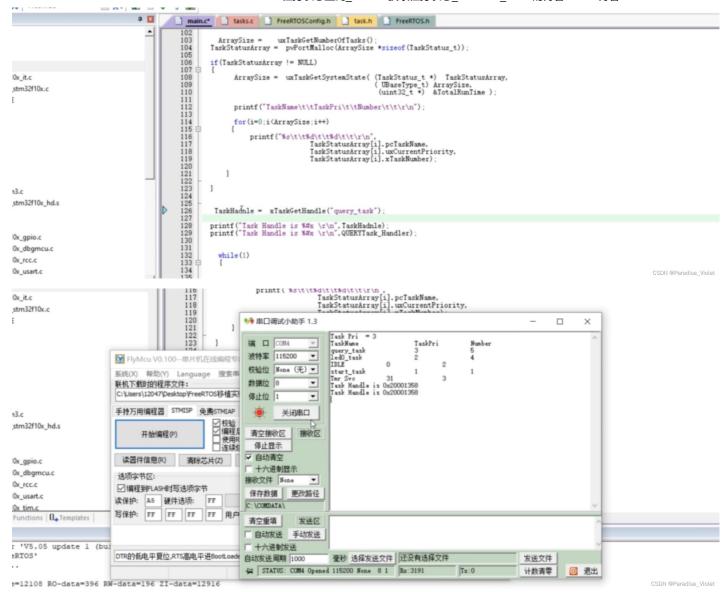
TaskHandle_t xTaskGetHandle(const char * pcNameToQuery)

参数:

pcNameToQuery: 任务名, C语言字符串。

CSDN @Paradise_Violet

通过任务名字来获取句柄



两者是一致的

函数uxTaskGetStackHighWaterMark()

每个任务都有自己的堆栈,堆栈的总大小在创建任务的时候就确定了,此函数用于检查任务从创建好到现在的历史剩余最小值,这个值越小说明任务堆栈溢出的可能性就越大! FreeRTOS 把这个历史剩余最小值叫做"高水位线"。此函数相对来说会多耗费一点时间,所以在代码调试阶段可以使用,产品发布的时候最好不要使用。要使用此函数的话宏INCLUDE_uxTaskGetStackHighWaterMark必须为1,此函数原型如下:

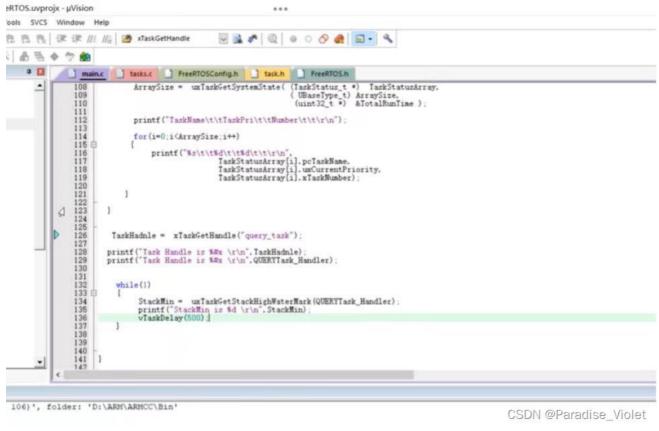
UBaseType t uxTaskGetStackHighWaterMark(TaskHandle t xTask)

参数:

xTask: 要查询的任务的任务句柄,当这个参数为 NULL 的话说明查询自身任务(即调用 函数 uxTaskGetStackHighWaterMark()的任务)的"高水位线"。

返回值: 任务堆栈的"高水位线"值,也就是堆栈的历史剩余最沿值。@Paradise_Violet

来个延时,不然放在while里面飞的很快





剩余148, 我们定义200, 说明我们用了(200-148)*4 = 208个字节

函数eTaskGetState()

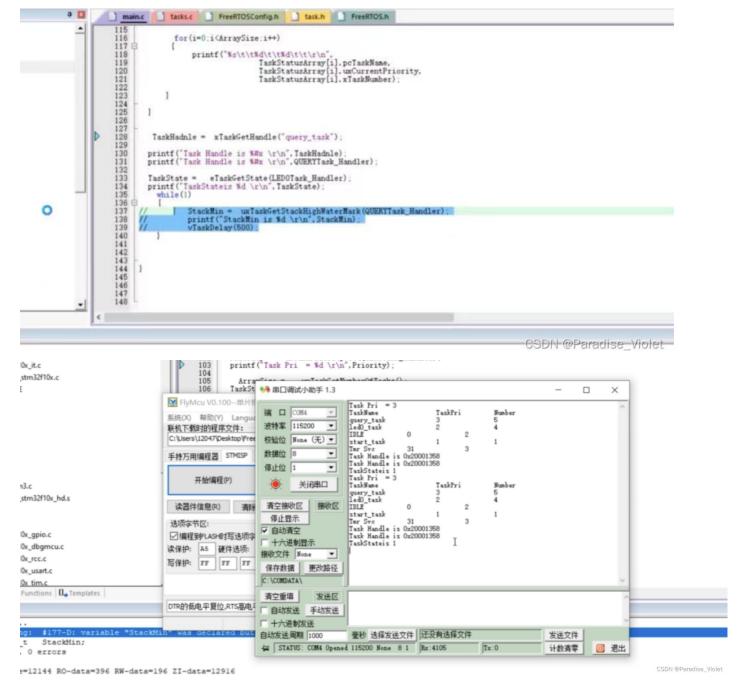
10、函数 eTaskGetState()

此函数用于查询某个任务的运行壮态,比如:运行态、阻塞态、挂起态、就绪态等,返回值是个枚举类型。要使用此函数的话宏 INCLUDE_eTaskGetState 必须为 1,函数原型如下:eTaskState eTaskGetState(TaskHandle t xTask)

参数:

xTask: 要查询的任务的任务句柄。

返回值: 返回值为 eTaskState 类型,这是个枚举类型,在文件 task.h 中有定义,前面讲解



1---就是就绪态意思

函数vTaskList()

此函数会创建一个表格来描述每个任务的详细信息,如图 11.2.1 所示:

Name ******	State *****	Priority ******		Num
Print	R	4	331	29
Math7	R	0	417	7
Math8	R	0	407	8
QConsB2 QProdB5 QConsB4 SEM1	R R R	0	53 52 53 50	14 17 16 27
SEM1	R	0 0 0	50	28
IDLE	R		64	0
Math1	R		436	1
Math2	R		436	2

图 11.2.1 任务壮态信息表

表中的信息如下:

Name: 创建任务的时候给任务分配的名字。

State: 任务的壮态信息,B是阻塞态,R是就绪态,S是挂起态,D是删除态。

Priority: 任务优先级。

Stack: 任务堆栈的"高水位线",就是堆栈历史最小剩余大小。

Num: 任务编号,这个编号是唯一的,当多个任务使用同一个任务名的时候可以通过此

编号来做区分。

函数原型如下:

void vTaskList(char * pcWriteBuffer)

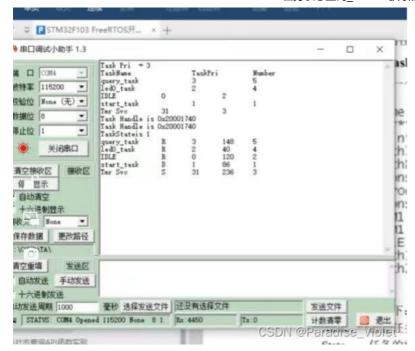
参数:

pcWriteBuffer: 保存任务壮态信息表的存储区。存储区要足够大来保存任务状态信息表。

返回值: 无

CSDN @Paradise_Violet

char InfoBuffer[1000];



开始任务是删除态, 因为创建后就删除了