

Anwendungsentwicklung mit Ecos

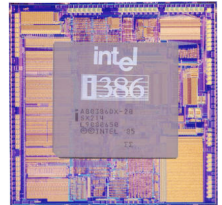
Übungen zur Vorlesung

Florian Franzmann Martin Hoffmann Tobias Klaus
Peter Wägemann

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg
Lehrstuhl Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
www4.informatik.uni-erlangen.de

13. Oktober 2014

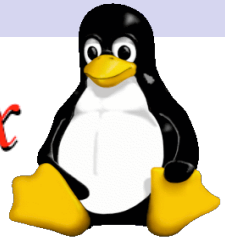
Prozessorvielfalt in der Echtzeitwelt



Noch mehr Betriebssysteme

free **RTOS**

μClinux



ecos

QNX



μC/OS-II™
The Real-Time Kernel

HIGH TEC

eCos

Embedded Configurable Operating System

“eCos is an embedded, highly configurable, open-source, royalty-free, real-time operating system”

- Ursprünglich von der Fa. Cygnus Solutions entwickelt (1997)
- Primäres Entwurfsziel:
 - “deeply embedded systems”
 - “high-volume application”
 - “consumer electronics, telecommunications, automotive, ...”
- Zusammenarbeit mit Redhat (1999)
- Seit 2002 quelloffen (GPL)

 <http://ecos.sourceware.org>



Unterstützte Plattformen

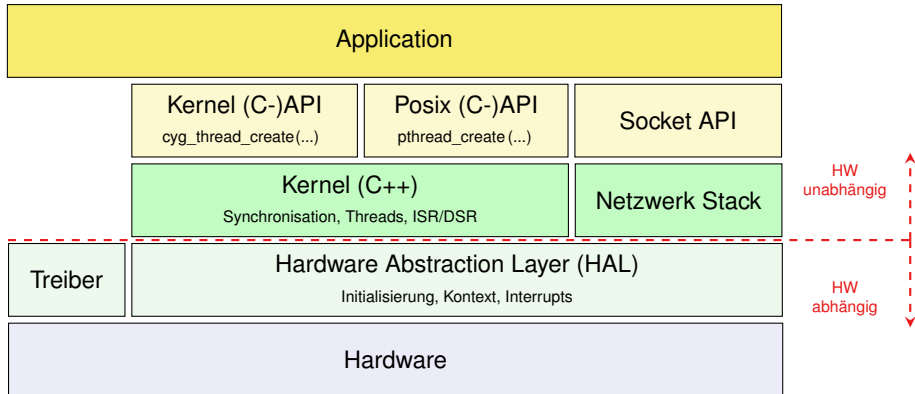
<http://www.ecoscentric.com/ecos/examples.shtml>

- Fujitsu SPARCite
- Matsushita MN10300
- Motorola PowerPC
- Advanced RISC Machines (ARM)
- Toshiba TX39
- Intel Strong ARM
- ☞ Infineon TriCore
- Hitachi SH3
- NEC VR4300
- MB8683X
- Intel x86
- ...



eCos Systemarchitektur

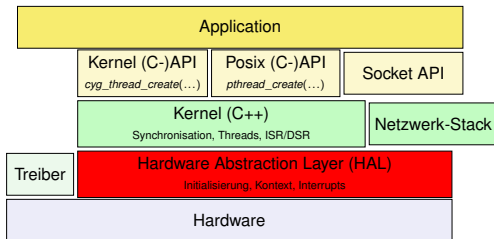
Überblick



eCos Systemarchitektur

Hardware Abstraction Layer

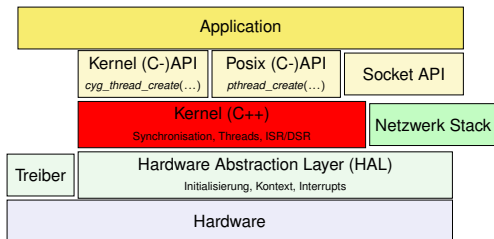
- Abstrahiert CPU- und plattformspezifische Eigenschaften
 - Kontextwechsel
 - Interruptverwaltung
 - CPU-Erkennung, Startup
 - Zeitgeber, I/O-Registerzugriffe



eCos Systemarchitektur

Kernel

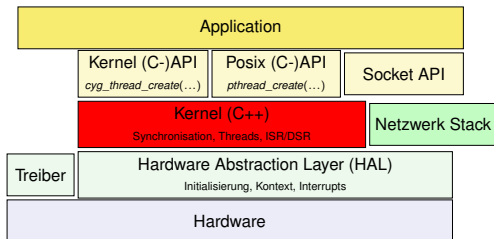
- Implementiert in C++
- Feingranular konfigurierbar
 - Verschiedene Schedulingstrategien (Bitmap/Multilevel Queue)
 - Zeitscheibenbasiert, präemptiv, prioritätenbasiert
- Verschiedene Synchronisationsstrategien
 - Mutexe, Semaphore, Bedingungsvariablen
 - Messages Boxes



eCos Systemarchitektur

Kernel – Interruptbehandlung

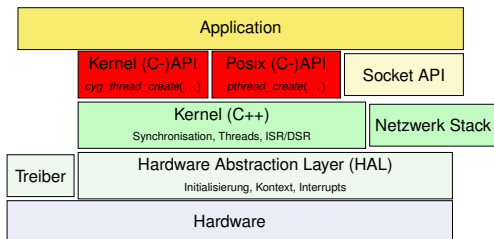
- Interrupt Service Routine (ISR)
 - Unverzögliche Ausführung
 - Asynchron
 - Kann DSR anfordern
- Deferred Service Routine (DSR)
 - Verzögerte Ausführung (beim Verlassen des Kernels)
 - Synchron



eCos Systemarchitektur

Application Programming Interface (API)

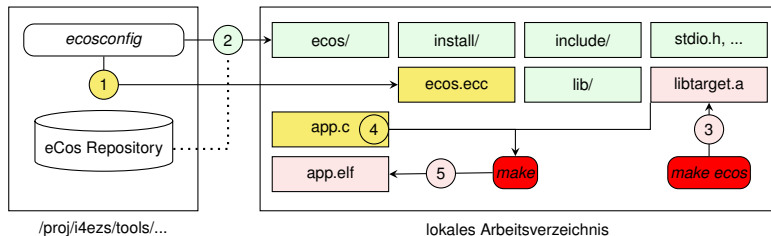
- Kernel API
 - vollständige C-Schnittstelle
 - siehe Dokumentation¹
- (Optionale) Posix Kompatibilitätsschicht
 - Scheduling Konfiguration, *pthread*_*
 - Timer, Semaphore, Message Queues, Signale, ...



¹<http://ecos.sourceware.org/docs-2.0/ref/ecos-ref.html>

eCos Entwicklungszyklus

- 1 Erstellen einer Konfiguration (configtool/ecosconfig)
- 2 Kopieren ausgewählter Komponenten (configtool/ecosconfig)
- 3 Erstellen einer Betriebssystem**bibliothek**
- 4 Entwicklung der eigentlichen Anwendung
- 5 Kompilieren des Gesamtsystems

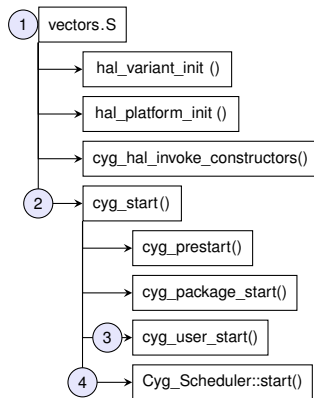


Wichtig!

Für jede Übung wird eine Konfiguration vorgegeben (Schritte 1–3)

eCos Systemstart

- 1 **vectors.S**
 - Hardwareinitialisierung
 - Globale Konstruktoren
- 2 **cyg_start()**
 - Hardwareunabhängige Vorbereitungen
- 3 **cyg_user_start()**
 - Einsprungpunkt für Anwendungscode!
 - Erzeugen von Threads
- 4 **Starten des Schedulers**



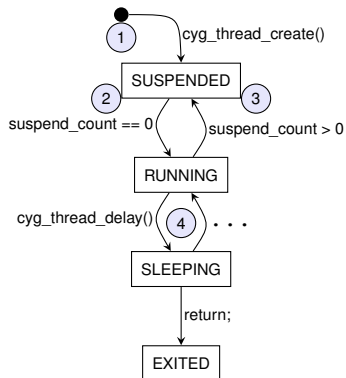
Wichtig!

In allen Übungsaufgaben muss man `cyg_user_start()` implementieren und dort alle Threads anlegen. Die Funktion muss zurückkehren!

eCos-Threads

Threadzustände und Übergänge

- 1 Thread wird im Zustand *suspended* erzeugt.
 - `suspend_count = 1`
- 2 `cyg_thread_resume()` aktiviert
 - `suspend_count--`
- 3 `cyg_thread_suspend()` suspendiert
 - `suspend_count++`
- 4 delay, mutex, semaphore wait
- 5 Threadfunktion kehrt zurück



eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info ,
    cyg_thread_entry_t* entry ,
    cyg_addrword_t entry_data ,
    char* name ,
    void* stack_base ,
    cyg_ucount32 stack_size ,
    cyg_handle_t* handle ,
    cyg_thread* thread
);
```

- Einbinden der nötigen Headerdatei
- Anlegen eines neuen eCos-Threads

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info,
    cyg_thread_entry_t* entry,
    cyg_addrword_t entry_data,
    char* name,
    void* stack_base,
    cyg_ccount32 stack_size,
    cyg_handle_t* handle,
    cyg_thread* thread
);
```

- Scheduling Informationen
- z. B. MLQ-Scheduler
 - Threadpriorität
 - Datentyp `cyg_uint8`

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info,
    cyg_thread_entry_t* entry,
    cyg_addrword_t entry_data,
    char* name,
    void* stack_base,
    cyg_ucount32 stack_size,
    cyg_handle_t* handle,
    cyg_thread* thread
);
```

- Thread Einsprungpunkt
- Funktionszeiger
- Signatur:
`void (*) (cyg_addrword_t)`

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info ,
    cyg_thread_entry_t* entry ,
    cyg_addrword_t entry_data ,
    char* name ,
    void* stack_base ,
    cyg_ccount32 stack_size ,
    cyg_handle_t* handle ,
    cyg_thread* thread
);
```

- Thread Parameter
- Beliebige Übergabeparameter
 - z. B. Zeiger auf threadlokale Daten

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info ,
    cyg_thread_entry_t* entry ,
    cyg_addrword_t entry_data ,
    char* name,
    void* stack_base ,
    cyg_ucount32 stack_size ,
    cyg_handle_t* handle ,
    cyg_thread* thread
);
```

- Beliebiger Threadname
- Tipp: (gdb) info threads

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info,
    cyg_thread_entry_t* entry,
    cyg_addrword_t entry_data,
    char* name,
    void* stack_base,
    cyg_ucount32 stack_size,
    cyg_handle_t* handle,
    cyg_thread* thread
);
```

- Basisadresse des Threadstacks (→ &stack[0])
- cyg_uint8-Array
- Global definieren
→ Datensegment!

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info ,
    cyg_thread_entry_t* entry ,
    cyg_addrword_t entry_data ,
    char* name ,
    void* stack_base ,
    cyg_ucount32 stack_size ,
    cyg_handle_t* handle ,
    cyg_thread* thread
);
```

- Stackgröße in Bytes

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info,
    cyg_thread_entry_t* entry,
    cyg_addrword_t entry_data,
    char* name,
    void* stack_base,
    cyg_ccount32 stack_size,
    cyg_handle_t* handle,
    cyg_thread* thread
);
```

- Eindeutiger Identifikator

- zur “Steuerung” z. B.:

→

`cyg_thread_resume(handle)`

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Threads erzeugen

```
#include <cyg/kernel/kapi.h>
void cyg_thread_create
(
    cyg_addrword_t sched_info,
    cyg_thread_entry_t* entry,
    cyg_addrword_t entry_data,
    char* name,
    void* stack_base,
    cyg_ucount32 stack_size,
    cyg_handle_t* handle,
    cyg_thread* thread
);
```

- Speicher für interne Fadeninformationen
 - Fadenzustand u. a.
suspend_count
- Vermeidung von dynamischer Speicherallokation im Kernel

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

eCos Beispielanwendung

Programmieren, Kompilieren, Debuggen

Wichtig!

Zu jeder Übungsaufgabe wird eine eCos Konfiguration bereitgestellt. Makefiles werden mit “*cmake*” generiert.

- 1 Vorgabe herunterladen, entpacken, Verzeichnis betreten
- 2 **Nötige Umgebungsvariablen setzen:** `source ecosenv.sh`
- 3 Eigene Quelldateien (**nur**) in `CMakeLists.txt` eintragen
- 4 `build` Verzeichnis betreten → out-of-source build²
- 5 Makefiles erzeugen: `cmake ..` (*cmake PUNKT PUNKT!*)
- 6 Alles kompilieren: `make`
- 7 Flashen, ausführen, debuggen: `make flash`
→ Lauterbach-Debugger (kommt später ausführlicher dran)

²www.cmake.org/Wiki/CMake_FAQ#Out-of-source_build_trees

eCos Beispielanwendung

Hallo Welt!

```
#include <cyg/hal/hal_arch.h>
#include <cyg/kernel/kapi.h>
#include <stdio.h>

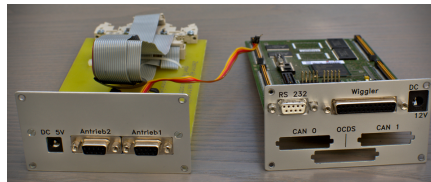
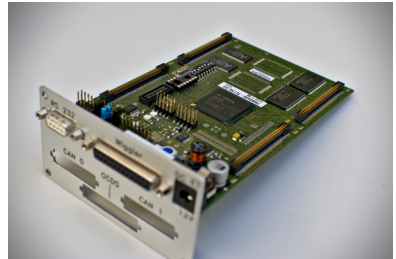
#define MY_PRIORITY      11
#define STACKSIZE      (CYGNUM_HAL_STACK_SIZE_MINIMUM+4096)
static cyg_uint8 my_stack[STACKSIZE];
static cyg_handle_t my_handle;
static cyg_thread my_thread;

static void my_entry(cyg_addrword_t data) {
    int message = (int) data;
    printf("Beginning execution: thread data is %d\n", message);
    for (;;) {
        diag_printf("Hello World!\n"); // \n flushes output (alternative fflush(0))
        cyg_thread_delay(1000); // Delay for 1000 * 1ms = 1 second
    }
}

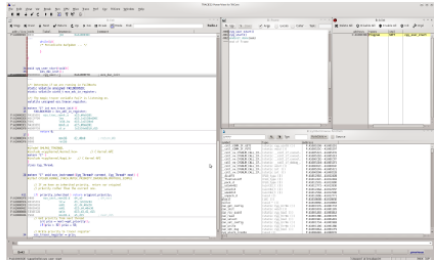
void cyg_user_start(void) {
    diag_printf("Entering cyg_user_start() function\n");
    cyg_thread_create(MY_PRIORITY, &my_entry, 0, "thread 1", my_stack, STACKSIZE,
                     &my_handle, &my_thread);
    cyg_thread_resume(my_handle);
}
```

TriBoard TC1796

- Tricore TC1796b-Prozessor
- reichhaltige Peripherie
 - Flash-Speicher
 - SRAM
 - RS232
 - GPTAs, GPIOs, ADCs, ...
 - CAN-Bus
 - **OCDS-Debugging-Schnittstelle**
 - ...



Wie programmiert man sowas?



- Hardware für Kommunikation: **Lauterbach Power Debug USB3**
- Software für Kommunikation: **Lauterbach Trace32**
 - Programmiergerät
 - Debugger
 - Tracer
 - sehr umfangreich und komfortabel

Übersicht Trace 32

Ausführung (Wieder-)Aufnehmen/Anhalten

Schrittweises Ausführen

Modus: Assembler/C Code

Stack

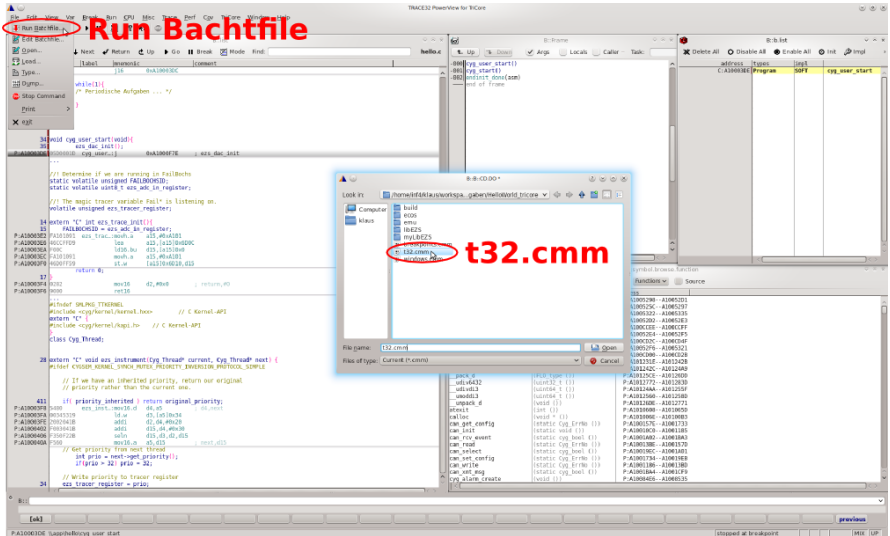
Breakpoints

Quelltext/Assembler

Funktionen

The screenshot displays the TRACE32 PowerView for THCore interface. The main window shows the source code of the `cyg_user_start` function. The assembly view on the right shows the corresponding machine code. The stack view on the right shows the current stack frame. The breakpoints view on the right shows the list of breakpoints. The interface includes a toolbar with buttons for Step, Over, Next, Return, Up, Go, Break, and Mode. The status bar at the bottom indicates the current address and the state of the trace.

Neu flashen



Fragen... ?

Antworten!?