

Komputerowe systemy sterowania

Cw. 4 - obsługa przerw w systemie wielozadaniowym czasu rzeczywistego

(oprac. Adam Piórkowski)

Obsługa przerw sprzętowych w systemie QNX

Zgłoszenie przerwania sprzętowego w systemie QNX jest przyjmowane bezpośrednio przez kernel. Przerwywa on działanie aktualnie wykonującego się procesu / wątku i wywołuje procedurę obsługi przerwania ISR (Interrupt Service Routine). Procedura ta ma na celu dokonanie pewnych prostych operacji, np. odczyt danych ze sprzętu czy sprawdzenie pochodzenia przerwania. Jej priorytet jest wyższy od priorytetów jakichkolwiek wątków oprogramowania. W przypadku potrzeby przekazania informacji do programu wysyła sygnał SIGEV_INTR. Operacja ta zabiera nieznaczny czas procesora. Proces zainteresowany przerwaniem uruchamia wątek blokujący się oczekiwaniem na sygnał. Wątkowi temu można nadać dowolny priorytet, co umożliwi uprzywilejowanie w stosunku do pozostałych procesów obsługi przerwania czy też nieprzerwaną pracę ważniejszych procesów. Takie rozwiązanie jest zgodne z postulatami wymagań czasu rzeczywistego w stosunku do systemu operacyjnego. Istotną jest też możliwość obsługi jednego przerwania sprzętowego przez wiele procesów. Podobnie jednym procesem można obsługiwać kilka przerw.

Programista ma do wyboru dwa sposoby implementacji:

- użycie zdarzeń systemowych,
- stworzenie własnej procedury ISR.

Przypadek pierwszy jest prosty w implementacji. Wykorzystywana jest standardowa procedura ISR. Aplikacja zainteresowana obsługą przerwania powołuje wątek do jego obsługi. Nadaje on sobie odpowiednie prawa dostępu do sprzętu, podpinając pod konkretną linię przerwania wysłanie sygnału do siebie i przechodzi w stan oczekiwania. W stanie tym nie zajmuje zasobu procesora. W przypadku nadejścia przerwania wątek odbiera sygnał wykonując zadane operacje aż do ponownego przejścia w stan oczekiwania. Szkic kodu ilustrującego implementację problemu zamieszczony jest poniżej:

```
void * obsluga_przerwania (void * data)
{
    int id;
    ThreadCtl( _NTO_TCTL_IO, NULL);           // nadanie odpowiednich praw wątkowi
    id = InterruptAttachEvent( nr_przerwania, &event, 0)
    if(id == -1)
        return;                               // przerwanie nie udało się przydzielić

    while (1)
    {
        InterruptWait (NULL, NULL);           // oczekiwanie na przerwanie

        // w tym miejscu należy wykonać operacje związane z obsługą przerwania

        InterruptUnmask(nr_przerwania, id);   // odblokowanie źródła przerwania
    }
}
```

Tab. 1

Przypadek drugi dotyczy sytuacji wymagających własnej procedury ISR. Procedura ta działa bowiem na poziomie kernela; jest przez niego uruchamiana w trybie natychmiastowym. Dotyczy to sytuacji, w których z przerwaniem związane są przychodzące dane, które należy odebrać jak najszybciej. Wówczas wątek obsługi nie musi mieć wysokiego priorytetu. Procedura ISR może być także wykorzystywana do filtrowania źródeł przerwania w przypadku większej ich liczby. Jej szkic implementacyjny podany jest poniżej:

```
const struct sigevent* procedura_isr (void *arg, int id)
{
    // w tym miejscu można umieścić sprawdzenie źródła przerwania,
    // wykonać odwołania do sprzętu czy zablokować ponowną obsługę przerwania

    return (&event);
}
```

Tab. 2

Procedura obsługi przerwania w tej metodzie będzie nieznacznie zmodyfikowana:

```
void * obsluga_przerwania (void * data)
{
    int id;
    ThreadCtl( _NTO_TCTL_IO, NULL);
    id = InterruptAttach( nr_przerwania, procedura_isr, NULL, 0, 0);
    if(id == -1)
        . . .
}
```

Tab. 3