

基于 DSP56F807 的 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 移植和实现*

韩冻冰¹, 周 缘²

(1. 盐城工学院 优集学院, 江苏 盐城 224003; 2. 上海大学 通信与信息工程学院, 上海 200444)

摘 要:首先分析实时操作系统 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 的系统结构和 DSP56F807 硬件平台特性, 其次编写与硬件相关的代码, 将 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 实时内核移植到 DSP56F807 上, 并进行移植后的测试, 最后提出一些在 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 移植过程中的问题。

关键词: $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$; DSP; 实时操作系统; 移植

中图分类号:TP274.2

文献标识码:A

文章编号:1671-5322(2007)02-0032-04

嵌入式系统设计已经改变和影响着我们的生活, 时至今日, 其带来的工业产值已超过了1万亿美元, 研究嵌入式系统的开发成为计算机和电子技术工业应用的热点, 要想实现嵌入式的应用, 最基础的工作就是实现嵌入式操作系统在相关处理器的移植。

1 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 系统结构

$\mu\text{C}/\text{OS}$ 是由 Jean J. Labrosse 在使用商业软件后, 自己研究开发的实时内核, 经过10多年的发展, $\mu\text{C}/\text{OS}$ 升级到 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ ^[1]。

基于 ANSIC 编写的 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 的源码具有很强的移植性, 其面向中小型嵌入式系统, 可以在大多数8位、16位和32位的处理器上运行, 与微处理器硬件相关部分则采用与之相应的汇编语言编写的, 解决底层设计的需要。

图1说明了 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 的软硬件体系结构。应用程序处于整个系统的顶层, 每个任务都可以认为自己独占了 CPU, 因而可以设计成为一个无限循环。与处理器无关的代码提供了 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 的系统服务, 应用程序使用这些 API 函数进行内存管理、任务间通信以创建、时间管理方面的操作。

2 DSP56F807 体系结构

DSP56F807 是 Motorola 公司于 2001 年推出

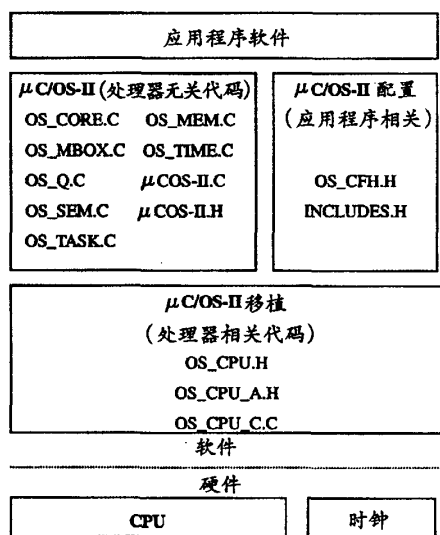


图1 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 硬件/软件体系结构
Fig.1 The architecture of the hardware/software of $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$

的低价位系列之一的16位数字信号处理器产品, 它是基于内核结构 DSP56800 家族中的一员。DSP56F807 将 DSP 和 MCU 集成在一起, 兼有 DSP 强大的运算能力和微控制器丰富灵活的片上外设模块, 并且价格低廉, 外设模块配置灵活, 为嵌入式应用开发提供了低成本高效率的解决方案^[2]。

* 收稿日期: 2007-03-11

作者简介: 韩冻冰(1980-), 男, 江苏盐城市人, 硕士, 助教, 主要研究方向为嵌入式系统应用。

DSP56800 内核采用先进的哈佛结构,将存储器划分为数据区和程序区两个空间,并行 CPU 集成三级流水作业的三个同时执行单元:算术逻辑 ALU、地址产生单元 AGU、程序控制单元 PCU,每个指令周期允许 6 次运算操作,具有高度并行特点。微处理器风格的编程模式以及灵活的寻址模式和位操作指令,使用户在写指令时不必担心 DSP 的复杂性。优化的指令集可直接产生高效的、精简的代码,对 C/C++ 编译器来说同样也是高效的。

3 移植条件

$\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 是一个实时内核,支持多任务、中断嵌套、信号量、消息邮箱和内存管理功能,所以编译后大约在 6 ~ 10 kB,即使保留最核心的代码,也要有 2 kB 大小。此外, $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 为每个任务开辟一个任务堆栈,这也要占用较大的 RAM 空间,所以移植一个实时操作系统对处理器有硬件要求^[3]。

(1) 处理器的 C 编译器能产生可重入代码

可重入的代码指的是一段代码能被多个任务同时调用,这段数据不会被破坏。也就是说,可重入型函数在中断的时候被其他的任务重新调用,而函数中的数据不会受到影响,能够重复使用。

(2) 在程序中可以利用 C 语言打开或者关闭中断

在 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 中,通过处理器支持的宏 `OS_ENTER_CRITICAL()` 和 `OS_EXIT_CRITICAL()` 来关闭或打开系统中断,在 DSP56F807 处理器上可以设置相应的寄存器来关闭或者打开系统的所有中断。

(3) 处理器支持中断,并且能产生定时中断

$\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 是通过处理器产生的定时器中断来实现多任务之间的调度。DSP56F807 处理器可以产生定时器中断。

(4) 处理器能够支持一定数量的数据存储硬件堆栈

(5) 处理器有将堆栈指针以及其他 CPU 寄存器的内容读出、并存储到堆栈或内存中的指令

寄存器入栈和出栈是 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 多任务调度的基础,DSP56F807 处理器中有专门的指令处理堆栈,在 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 进行任务调度时,会把当前任务的 CPU 寄存器存放到此任务的堆栈中,再从另一个任务的堆栈中恢复原来的工作寄存器,继续

运行另一个任务。

DSP56F807 开发板的数字信号处理器属于典型应用的 DSP56800 系列产品,采用 8 MHz 外部晶振,利用内部压控振荡器和锁相环产生 80 MHz 总线时钟,支持定时中断,具有 60 kB 程序 Flash 区和 2 kB 程序 RAM 区,以及 8 kB 的数据 Flash 区和 4 kB 的数据 RAM,另外还可以分别外扩 64 kB 数据和程序存储区。本次移植采用的与 DSP56F807 配套的交叉编译器 CodeWarrior for DSP56F807 V5.1 可以产生可重入代码,同时支持在 C 程序中嵌入汇编语句。所以,开发者具备移植的条件,能够把 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 移植到 DSP56F807 上。

4 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 实时内核移植

根据上述的 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 的体系结构以及与硬件的关系,移植工作主要是改写 `OS_CPU.H`、`OS_CPU.C`、`OSCPUA.ASM3` 个文件,而基于 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 编写应用程序时,需要改写 `OS_CFG.H` 和 `INCLUDES.H` 两个文件。`OS_CFG.H` 文件中预定义了很多配置内核服务功能的开关量以及一些与 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 相关的常量,用户可以根据具体应用程序的特点,配置该文件。

4.1 改写 INCLUDES.H

`INCLUDES.H` 是主头文件,在一个工程中所有后缀为 .C 的文件开始部分都包括 `INCLUDES.H`。根据不同的处理器和面对不同的应用程序,该文件可以被改写,相应的增加自己的头文件。

```
/* SDK 定义的头文件 */
#include "port.h"
#include "mempx.h"
/* 与处理器相关的头文件 */
#include "os_cpu.h"
/* 应用配置头文件 */
#include "os_cfg.h"
/* 与处理器无关的系统头文件 */
#include "ucos_ii.h"
```

如果用户想在应用程序中添加自己的头文件,可以修改或者添加自己的头文件。

4.2 改写 OS_CPU.H

下面是针对 DSP56F807 编写的 `OS_CPU.H` 文件内容,其中包括与处理器相关的常量、宏和数据类型。

```
typedef unsigned int OS_STK;
```

```

typedef unsigned short OS_CPU_SR;
typedef unsigned int OS_EVENT;
#define INT8S signed char
#define INT8U unsigned char
#define INT16S signed int
#define INT16U unsigned int
#define INT32S signed long
#define INT32U unsigned long
#define OS_ENTER_CRITICAL() asm sei
#define OS_EXIT_CRITICAL() asm cli
#define OS_STK_GROWTH 0 /* 定义
DPS568xx 堆栈由低地址向高地址 */
#define OS_TASK_SW() asm(swi) /* 软中
断 */

```

$\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 在移植过程中需要定义数据类型来满足处理器字长的要求。对于不同的处理器而言,数据入堆栈时堆栈指针的增长方向不一样,所以要设定堆栈的增长方向。 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 定义两个宏 `OS_ENTER_CRITICAL()` 和 `OS_EXIT_CRITICAL()` 保护临界区,这样可以先禁止中断再访问程序代码的临界区,并且在访问完后重新允许中断,从而保护临界区代码免受多任务或中断服务程序的破坏。

4.3 编写 5 个汇编程序 OS_CPU_A.ASM

这 5 个与 Motorola 处理器底层紧密相关的汇编程序是 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 移植工作的重点,主要是通过调用 C 语言相对应的程序段,CodeWarrior 编译器支持插入汇编语言的代码,用户可以将所有与处理器相关的代码放到 `OS_CPU_C.C` 文件中。

(1) `OSTaskStkInt()` 用来初始化任务的堆栈,将所有的寄存器保存到堆栈中的情形一样。当前任务初始化完成后,`OSTaskStkInt()` 返回新的堆栈指针 `stk`,在 `OSTaskCreateHook()` 执行时将会调用 `OSTaskStkInt()` 的初始化过程,然后通过 `OSTCBInit()` 函数调用将返回的 `SP` 指针保存到该任务的 `TCB` 块中。

(2) `OSStartHighRdy()` 运行优先级最高的就绪任务,程序将所有寄存器从函数 `OSTaskStkInit()` 创建的任务堆栈中恢复出来,并且执行中断返回。`OSStartHighRdy()` 必须调用 `OSTaskSwHook()`,但 `OSTaskSwHook()` 函数可以是个空函数,只有把 `OS_CFG.H` 的 `OS_CPU_HOOKS_EN` 设为 1, `OSTaskSwHook()` 的代码才能生效。另外, `OSTaskHighRdy()` 还必须在最高优先级任务运行之前

后设置 `OSRunning` 为 `TRUE`。

(3) `OSCtxSw()` 任务级的调度,任务遇到阻塞请求 CPU 调度时执行该函数,和 `OSIntCtxSw()` 不同,该任务函数将被挂起的任务寄存器推入堆栈,然后将最高优先级的任务处理器寄存器从任务堆栈中恢复出来,使之继续执行。

(4) `OSIntCtxSw()` 中断级任务调度,目的是将被中断的任务参数保存到其堆栈中,然后由 `CmnCtxSw` 完成被中断任务堆栈指针的保存、高优先级任务执行环境的恢复与执行,与 `OSCtxSw()` 相比, `OSIntCtxSw()` 只要在 `OSCtxSw()` 代码前增加调整 `SP` 指令。

(5) `OSTickISR()` 需要用户提供一个时钟资源来实现时间的延时和期满功能。DSP56F807 有专门的硬件定时器产生,定时中断由 SDK 中的 `CONFIG.H` 设置为每 1 ms 产生一次中断,即定时节拍的频率为 1 000 Hz。

4.4 C 语言编写的 OS_CPU_C.C

这些函数必须声明,但不一定要包含代码,因为这些函数是提供给用户扩展 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 的功能用的。在 `OS_CFG.H` 中的 `OS_CPU_HOOKS_EN` 设置为 1 时才产生这些函数的代码。该文件包含如下几种函数 `OSTaskCreateHook()`、`OSTaskDelHook()`、`OSTaskSwHook()`、`OSTaskIdleHook()`、`OSTaskStatHook()`、`OSTimeTickHook()`、`OSInitHookBegin()`、`OSInitHookEnd()`、`OSTCBInitHook()`。

5 测试 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 移植代码

做完 DSP56F807 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 移植后,紧接着就是验证移植的 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 是否正常工作,而这是移植中最复杂的一步。在 Metrowerks 公司的 CodeWarrior 编译器下进行所移植后的,基于硬件 DSP56F807 平台的软件测试^[4],以验证移植后的软件和硬件是完全交互的。

为了证明 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 移植的有效性,要使用某些系统服务函数。我们不可能把所有的服务都允许了,这样要进行很繁琐的操作,而且要占有相当的资源,根据 `OS_CFG.H` 的配置文件,进行内核服务函数的使能。

测试任务的实例主要完成统计 DSP56F807 的中央处理器的利用率。在本测试实例中,系统执行 15 个任务,其中 $\mu\text{C}/\text{OS-II}$ 有自己 2 个任务:空闲任务和统计任务。其余的 13 个任务中,

任务 TaskStart() 是在主函数 OSTaskCreate() 中建立,另外的 12 个任务函数在任务 TaskStart() 中建立,这 12 个任务都是基于相同的代码 Task(),每个函数执行 10000 次的信号量请求与释放操作,测试结果图 2 所示:

该实例运行结果表明,系统运行这 9 个任务的过程,DSP56F807 的 CPU 利用率为 2%。经过测试,本次移植工程中的关键,OS_CPU_A. ASM 中 5 个函数(表 1)改写后运行稳定且正确。

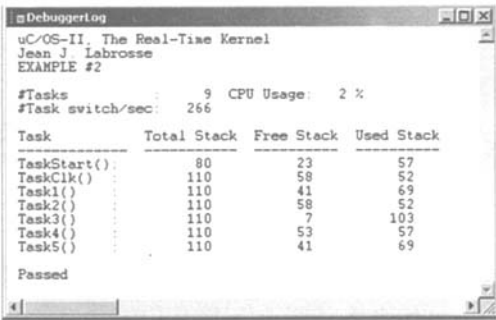


图 2 移植测试结果
Fig. 2 The result of testing the porting

表 1 OS_CPU_A. ASM 任务函数
Table 1 The functions of OS_CPU_A. ASM

函数	函数调用名	函数功能
任务堆栈初始化函数	OSTaskStkInit()	初始化任务的堆栈
最高优先级就绪任务启动函数	OSStartHighRdy()	运行优先级最高的就绪任务
任务级任务切换函数	OSCtxSw()	通过一次软中断来实现任务的切换
中断级任务切换	OSIntCtxSw()	在中断服务程序中完成任务的切换
时钟节拍中断服务	OSTickISR()	提供时钟中断服务

6 结束语

$\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 仅是一个实时多任务的内核,移植了 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 以后,离实际的应用还是有一段

距离的。就 $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ 内核通信机制来说,还有许多需要完善和修改的地方,要想实现一个相对完整、实用的嵌入式实时多任务操作系统(RTOS),还需要做相当多的扩展性工作。

参考文献:

[1] 邵贝贝,许庆丰,王若鹏.一个源码公开的实时内核[J].单片机与嵌入式系统应用,2001(9):70-75.
[2] 邵贝贝,龚光华,薛涛,等. Motorola DSP 型 16 位单片机原理与实践[M]. 北京:北京航空航天大学出版社,2003.
[3] Jean J, Labrosse. $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II} - \mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ The Real - Time Kernel Second Edition[M]. 邵贝贝译. 第 2 版. 北京:北京航空航天大学出版社,2003.
[4] 邓世伟. 嵌入式软件的测试方法和工具[J]. 单片机与嵌入式系统应用,2001(4):26-28.

The Porting and Implementation of $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ Based on DSP56F807

HAN Dong - bing¹, ZHOU Yuan²

(1. UG School of Yancheng Institute of Technology, Jiangsu Yancheng 224003, China;
2. School of Communication and Information Engineering, Shanghai University, Shanghai 200444, China)

Abstract: This paper has analyzed the RTOS $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$ kernel and DSP56F807's principle and performance, then ported it to DSP56F807, compiled the hardware - associated code and tested the result. Finally it has brought forth some questions during the porting.

Keywords: $\mu\text{C}/\text{OS} - \text{II}$; DSP; porting; RTOS