



Real Time Application Interface

RTAI-3.x

Walter Fetter Lages

w.fetter@ieee.org

Universidade Federal do Rio Grande do Sul

Escola de Engenharia

Departamento de Engenharia Elétrica

ENG04008 Sistemas de Tempo Real



Introdução

- Desenvolvido por Paolo Mantegazza no Instituto Politécnico de Milão a partir do RT-Linux
- Utiliza o conceito de HAL e *pipeline* de interrupções
- Mais ênfase a aplicabilidade do sistema do que à índices de desempenhos teóricos
- Suporta programação em tempo real a nível de usuário (LXRT) e ponto flutuante desde as primeiras versões



RTAI

- Chaveamento entre RTAI e kernel padrão
 - Se o RTAI não está *montado* o kernel normal do Linux é utilizado
- Suporta SMP
- Interface estilo POSIX threads



Módulos Básicos

- `rtai_hal`
 - Serviços básicos, despacho de interrupções e timer.
- `rtai_ksched`
 - Escalonamento de tarefas no kernel
 - link para
- `rtai_lxrt`
 - Escalonamento nos espaços do kernel e do usuário



IPC

- `rtai_bits` - sincronização composta
- `rtai_fifos` - fifos
- `rtai_mbx` - mailboxes
- `rtai_mq` - fila de mensagens POSIX
- `rtai_msg` - mensagens
- `rtai_netrpc` - RPC
- `rtai_sem` - semáforos
- `rtai_shm` - memória compartilhada
- `rtai_tbx` - typed mailboxes



Utilitários

- `rtai_leds` - bits de I/O
- `rtai_math` - funções matemáticas
- `rtai_serial` - comunicação serial
- `rtai_tasklets` - tarefas temporizadas
- `rtai_usi` - interrupções no espaço do usuário
- `rtai_wd` - watchdog
- `rtai_rtdm` - driver de tempo real
- `rtai_16550A` - driver para 16550A
- `rtai_calibrate` - calibração do *timer*
- `rtai_signal` - tratamento de sinais
- `rtai_smi` - SMI workaround



Escalonadores

- UP scheduler
 - Máquinas monoprocessador
 - Baseado no 8254
- SMP scheduler
 - Máquinas SMP
 - Baseado no 8254 ou APIC timer
- MUP scheduler
 - Máquinas SMP com apenas 1 processador
 - Baseado no 8254 ou APIC timer
- LXRT scheduler
 - Escalonamento uniforme nos espaços do kernel e do usuário



Modos do Timer

- One-shot
 - Tarefas temporizadas arbitrariamente
 - Timer programado para gerar interrupção no próximo instante
 - Adequado para processadores com TSC
- Periódico
 - Tarefas temporizadas em múltiplos do período do timer
 - Período definido na inicialização do timer
 - Adequado para processadores em TSC



APIs

- API nativa
 - API definida pelo RTAI
- POSIX Threads
 - API pthreads
- API comum
 - API de compatibilidade entre o RTLinux e o RTAI
- LXRT
 - Permite a implementação de tarefas de tempo real no espaço de usuário



Exemplo API Nativa

- Piscar um led no bit 0 da porta 0x378 a 0.5 Hz

```
#include <linux/module.h>
#include <asm/io.h>
#include <asm/segment.h>
#include <rtai_sched.h>

#define DESIRED_TICK 1000000 /* 1ms */
static int lpt=0x378;
module_param(lpt,int,0);
MODULE_PARM_DESC(lpt,"Port for I/O");

static RT_TASK blink_task;
```



Inicialização

```
int init_module(void)
{
    RTIME tick;
    RTIME now;

    rt_task_init(&blink_task,
                blink_thread,
                1pt, /* data */
                2048, /* stack size */
                1, /* priority */
                0, /* FPU flag */
                NULL /*sgnl hdlr */ );
}
```



Inicialização

```
rt_set_oneshot_mode();

tick=start_rt_timer(
    nano2count(DESIRED_TICK));
now=rt_get_time();
rt_task_make_periodic(
    &blink_task,
    now+tick,
    1000*tick);
return 0;
}
```



Finalização

```
void cleanup_module(void)
{
    stop_rt_timer();

    rt_busy_sleep(10000000);

    rt_task_delete(&blink_task);

    outb(0, lpt);
}
```



Tarefa

```
void blink_thread(int port)
{
    char data=0;
    for(;;)
    {
        outb(data,port);
        data=~data;
        rt_task_wait_period();
    }
}
```



Exemplo POSIX

```
#include <linux/module.h>
#include <asm/io.h>
#include <asm/segment.h>
#include <rtai_sched.h>
#include <rtai_posix.h>

#define DESIRED_TICK 1000000 /* 1ms */
static int lpt=0x378;
module_param(lpt,int,0);
MODULE_PARM_DESC(lpt,"Port for I/O");
static RTIME rttick;
volatile int end=0;
```



Inicialização POSIX

```
int init_module(void)
{
    pthread_t blink_id;
    rt_set_oneshot_mode();
    rttick=start_rt_timer(
        nano2count(DESIRED_TICK));
    pthread_create(&blink_id,
        NULL,
        blink_thread,
        (void *)&lpt);
    return 0;
}
```




Finalização POSIX

```
void cleanup_module(void)
{
    end=1;
    stop_rt_timer();

    rt_busy_sleep(10000000);

    outb(0, lpt);
}
```



Tarefa POSIX

```
void *blink_thread(void *port)
{
    RTIME now;
    char data=0;
    now=rt_get_time();
    rt_task_make_periodic(rt_whoami(),
        now+rttick,1000*rttick);
    while(!end) {
        outb(data,*((int *)port));
        data=~data;
        rt_task_wait_period();
    }
    pthread_exit(0);
    return NULL;
}
```



Exemplo LXRT

```
#include <sys/io.h>
#include <sys/mman.h>

#include <rtai_lxrt.h>

#define DESIRED_TICK 1000000
#define LPT 0x378
```



Exemplo LXRT

```
int main(void)
{
    unsigned long maintsk_name =
        nam2num("MAIN");
    struct sched_param mainsched;
    RT_TASK *maintsk;
    int period;
    int i;
    char data=0;
```



Exemplo LXRT

```
rt_allow_nonroot_hrt();
```

```
mainsched.sched_priority=  
    sched_get_priority_max(  
        SCHED_FIFO)-1;
```

```
sched_setscheduler(0, SCHED_FIFO,  
    &mainsched);
```

```
mlockall(MCL_CURRENT | MCL_FUTURE)
```



Exemplo LXRT

```
maintsk=rt_task_init(maintsk_name,  
                    1,0,0);
```

```
rt_set_oneshot_mode();  
period=(int) nano2count(  
                    (RTIME) DESIRED_TICK);  
start_rt_timer(period);
```

```
rt_make_hard_real_time();
```

```
rt_task_make_periodic(maintsk,  
                    rt_get_time()+period,  
                    period);
```



Exemplo LXRT

```
ioperm(LPT,1,1);  
for(i=0; i < 1000; i++)  
{  
    outb(data,LPT);  
    data=~data;  
    rt_task_wait_period();  
}  
ioperm(LPT,1,0);  
  
rt_make_soft_real_time();  
stop_rt_timer();  
rt_task_delete(maintsk);  
return 0;  
}
```



Runinfo

- Para executar aplicações de tempo real pode-se utilizar o script
`/usr/realtime/bin/rtai-load`
- Informação de como executar a aplicação é obtida do arquivo `.runinfo`
 - Arquivo oculto no diretório corrente
 - Descreve os módulos que devem ser carregados e os programas no espaço do usuário que devem ser executados



Formato do `.runinfo`

- Cada linha do `.runinfo` tem a forma
`target_name:module_dependencies:run_actions:init_comment`
- `target_name` é um nome para o alvo
 - O default é o primeiro alvo
- `module_dependencies` é a lista de módulos a ser carregada
 - Os módulos são separados por `+` e sem o prefixo `rtai_`
 - O módulo `rtai_hal` é carregado sempre e não precisa ser listado
- `run_actions` é a lista dos comandos do shell a serem executados, separados por ponto-e-vírgula



Ações

- `push <module>`
- `pop [<module-list>]`
- `popall`
- `flush`
- `klog`
- `exec`
- Comandos precedidos por ! são executados por `sudo`



`init_comment`

- Mensagem a ser exibida antes da execução das ações
- `control_c`
 - Mensagem para pressionar `^C`



Exemplo

```
lxrtled:lxrt:./lxrtled;popall:
```