



前回(2009年3月号, pp.163~169)は、HWI(ハード ウェア割り込み)のみを使って A-D 変換された信号をその まま D-A 変換するというシステムを作成しました. このシ ステムでは、HWI が呼び出す割り込みサービス・ルーチ ン〔関数RX_ISR()〕実行中は、より優先順位の高い割り 込みが発生してもそれを受け付けません. そのため, HWI が呼び出す割り込みサービス・ルーチンは、できるだけ短 時間で処理を終わらせなければなりません. しかし「どう してもこれだけはやっておかなければならない | という最 低限の処理があり、短時間といっても限度があります.

そこで今回は、HWIのほかにSWI(ソフトウェア割り込 み)やTSK (タスク)を組み合わせて、リアルタイム処理を 可能にするマルチスレッド・システムを構築する方法を説 明します.

● SWIとTSK の違いは?

SWIとTSKにはいろいろな違いがあります. プログラ ムを作る上での違いを図1に示します.

● SWI の優先順位は TSK より高い

DSP/BIOS では, SWI の優先順位は TSK に比べて高く なっています.

SWI のスレッドは HWI やほかの SWI のスレッドからの 指令を受けて処理を実行します。プログラムを作成する際 は、通常は初期化処理は行わずに最初から処理を始め、そ の処理が終わればSWIのスレッドも終了します.

● TSK スレッドはループ構造

一方,TSK のスレッドは、スケジューラの起動ととも に最初から動いています.プログラムを作成する際は、通 常は初期化処理から始まり、それが終われば実行が保留さ れた状態になります. HWIやSWIなどのスレッドから保 留状態を解除するための通知が来ると処理を再開します. 処理が終了したら、再び実行が保留の状態へ移行します。

したがって、典型的な TSK のスレッドを記述するプロ グラムでは、初期化の部分を除くとループ構造になります.



HWIとSWI使うシステムを図2に示します。HWIが呼 び出す割り込みサービス・ルーチンは、ハードウェア割り 込みを検出したということを SWI オブジェクトに通知し ます. この通知には SWI_post()^{注1}などの DSP/BIOS の API⁽¹⁾を使います.

SWI オブジェクトは、DSP/BIOS のスケジューラに SWI



注1:通知するための API 関数は、このほかにも SWI_andn(), SWI_ dec()などがある.



き, [Scheduling]の中の[HWI]のHWI_INT11を右クリック し"Properties"を開きます. [interrupt source:]に"MCSP_ 1_Receive"を, [function:]に"_Rx_ISR_Fv"を設定しま す. "Dispatcher"の画面では[Use Dispatcher]の項目に▼ を付けます.

● SWI オブジェクトの作成と設定

SWIの場合は,最初にSWIオブジェクトを追加する必要があります.図3のように,コンフィグレーション・ ツールの画面で[Scheduling]下にある[SWI]の項目を右 クリックし, "Insert SWI"を選択します.すると"SWI0" という名前のSWIオブジェクトが追加されます.その名 前を"SWI0"から"SWI_ADDA"に変更します^{注2}.



図3 SWIを追加し、その名前を"SWI_ADDA"に変更する。

ADDA()

DSP/BIOSスケジューラ

注2:Windowsの"マイコンピュータ"などで、ファイル名を変更するのと

main() 関数終了後にスケジューラが起動

実行/待機の指令

ADDA()O

図2 HWIとSWIを利用するシステム

同じ要領で変更できる.

実行要求

main()



図4 SEI_ADDA のプロパティを開き, "General"の項目を設定する