

一种简单的实时多任务操作环境的实现

王 普 张亚庭
(北京工业大学自动化系, 100022)

摘 要 介绍了一种在 DOS 环境下实现实时多任务操作的简单方法, 任务数仅限于二个, 内存占用小, 任务切换速度快, 有非常好的实时性, 文中给出了全部程序清单。

关键词 实时多任务, 操作系统, 中断服务

分类号 TP 316.1

目前, 在个人电脑上使用较多的多任务环境主要有 UNIX 操作系统, OS2 操作系统和 WINDOWS 平台。这些多任务环境都具有处理任务量多的特点, 但也有学习使用难度大的困难。在许多应用系统中, 往往只需同时进行两个任务, 构成前后台分时工作, 前台完成显示工作, 后台多为通讯、控制或打印等。因此在 DOS 环境下用 C 语言开发应用软件时, 常常希望能简单地实现分时操作, 以便开发的应用软件独立性好, 维护方便, 开发容易。本文介绍一种操作十分简单的实现方法, 该方法程序简单, 使用方便, 内存占用小, 仅适用于两个任务的分时操作。此方法已成功应用于实际系统中。

1 方法与实现

1.1 基本原理

分时操作总是建立在时间中断的基础上, 使用计算机的实时钟为中断源, 这样最小时间片为 $976.562 \mu s$ 。在任务的切换上, 为了程序的简单和通用, 没有使用 386 以上 CPU 的任务转换功能, 而是在 640 K 基本内存中实现两个任务之间的不停切换。

首先, 在内存中建立一个驻留数据区, 该区分为两部分, 分别存放 2 个任务程序的入口, 这样当需要从任务 A(前台任务)切换任务 B(后台任务)时, 先将任务 A 的运行入口全部存入驻留区的 A 区内, 然后再从驻留区的 B 区内将任务 B 的运行入口取出, 执行任务 B 的程序。上述任务的切换工作是在实时钟中断服务子程序中完成, 中断服务子程序和驻留数据通常是在运行 autoexec.bat 批处理文件时一起驻留在内存中。在开中断前, 需先将任务 B 装入内存, 并将任务 B 的程序入口放入驻留区, 而后运行任务 A 的程序, 在任务 A 中编入开中断指令, 启动实时钟定时器, 定时到时, 将自动切换到任务 B。

1.2 驻留数据区分配与后台任务

驻留数据区共 10 个字节, 2 个字节存放任务切换状态字, 4 个字节存放任务 A 入口,

4 个字节存放任务 B 入口。4 个字节的入口内容只是该任务堆栈段寄存器(SS)值和堆栈寄存器(SP)值，实际上每个任务自身运行环境都是转到另一任务前压到自己的堆栈区中，这样只要有了堆栈入口就可以恢复原状态运行。

后台任务一般先行驻留，但有时后台任务需要能随时更换，如控制程序，这时可以先在内存中划分出一个区域，将该区域的首地址放入某一未用中断向量中，这样后台任务就可随时覆盖这一区域。

1.3 实时钟中断服务子程序

实时钟中断服务子程序是整个体系的核心部分，主要完成两个任务切换工作，中断服务子程序总是以中断返回指令 IRET 退出，只要在退出前将新任务程序入口移入堆栈，就可跳到新任务上。另外还需解决任务 B 的首次进入问题，这也是通过对任务切换状态字判断后完成。图 1 为中断服务子程序框图。

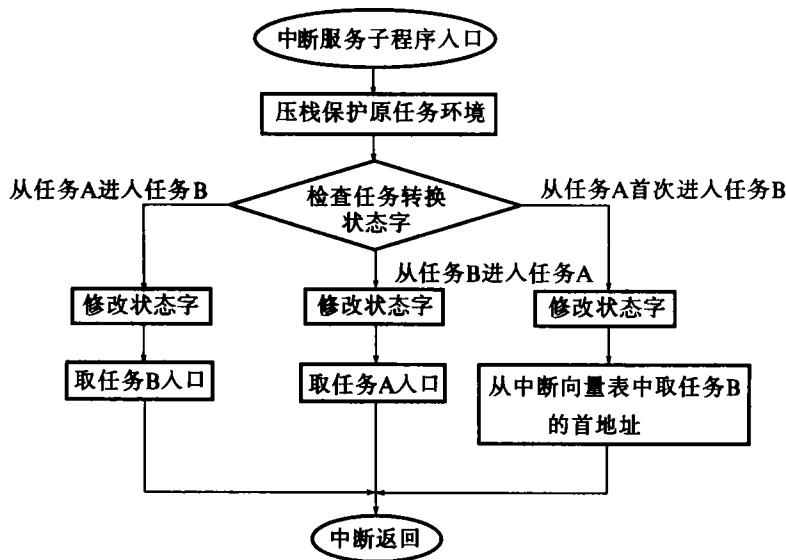


图1 中断服务子程序框图

1.4 任务间数据交换

任务之间总是需要进行数据交换的，交换的方法有 2 种：第 1 种仍是利用 DOS 的驻留功能，即开设一个常驻数据区，数据区大小根据需要决定，然后将数据区的地址放入中断向量表中，这样 2 个任务就可以共享同一数据区；第 2 种方法是 2 个任务独自建立数据区，但统一定义变量名，同时都生成一个变量地址表，这样任务 A 就可以通过任务 B 提供的变量表访问任务 B 的数据区。方法 1 适用于大量数据交换，方法 2 数据交换速度快。

1.5 前台任务编程

任务 A(前台任务)可以说具有主程序作用，何时开始分时操作，何时关闭都在任务 A 中进行。起动操作为实时钟设置中断允许，以及开中断，具体程序为：

```

cli
; 8259A OPEN
    MOV AL, 0H
    OUT 0A1H, AL
;    TIMER CMOS SETUP
    MOV AL, 0AH
    OUT 70H, AL
    MOV AL, 26H
    OUT 71H, AL
    MOV AL, 0BH
    OUT 70h, al
    MOV AL, 42H
    OUT 71h, al
    MOV al, 0ch
    OUT 70h, al
    IN AL, 71h
    STI

```

关闭操作为关中断(CFI)。如用 C 语言编程, 可使用嵌入汇编。

2 结论与应用

本文介绍方法的应用前提一是限于 2 个任务, 二是任务分前后台, 三是应用软件不能再使用硬中断。本方法的优点有: ①完全建立在 DOS 环境上, 无需其它支持; ②分时操作的控制及其方便; ③程序短, 内存占用很小; ④实时性好, 最小时间片 976.562 μ s; ⑤易学习, 应用方便。

将此放法成功的应用在 JPHC 工控组态软件上, 控制组态程序作为后台务, 显示、报警、打印、记录为前台任务, 这样在一台工业 PC 机上同时完成了现场实时控制和显示管理工作, 最重要的是所有控制和显示管理工作都能组态建立, 大大方便了用户使用。

附: 中断服务子程序:

```

;=====
;INTER PROGRAME
;PROGRAM BE KEEPED IN INT70
;=====
DOSSEG
MODEL SMALL
;STACK1 SEGMENT PARA STACK 'STACK'
;STACK1 ENDS
;
;
;DATA SEGMENT

```

```
;DATA    ENDS
```

```
;*****
```

```
;set Vector address
```

```
S_VECT MACRO INTER,SEG_ADDR, OFF_ADDR
```

```
    PUSH    DS
```

```
    MOV     AX,SEG_ADDR
```

```
    MOV     DS,AX
```

```
    MOV     DX,OFFSET OFF_ADDR
```

```
    MOV     AL,INTER
```

```
    MOV     AH,25H
```

```
    INT     21H
```

```
    POP     DS
```

```
    ENDM
```

```
;-----
```

```
INT0 MACRO
```

```
    MOV     AL,OCH
```

```
    OUT     CMOS_PORT,AL
```

```
    JP      SHORT $+2
```

```
    IN      AL,CMOS_PORT+1
```

```
    MOV     AL,20H
```

```
    OUT     20H,AL
```

```
    OUT     0a0H,AL
```

```
    ENDM
```

```
;-----
```

```
;get vector address
```

```
G_VECT MACRO INTER
```

```
    MOV     AL,INTER
```

```
    MOV     AH,35H
```

```
    INT     21H
```

```
    ENDM
```

```
;-----
```

```
CODE    SEGMENT
```

```
ASSUME  CS:CODE,DS:CODE
```

```
CMOS_PORT EQU    70H
```

```
START:
```

```
    G_VECT 70H
```

```
    S_VECT 60H,ES,BX
```

```
    S_VECT 70H,CS,STARTI
```

```
    MOV     DX,28H
```

```
MOV    AL,0
MOV    AH,31H
INT    21H
MOV    AH,4CH
INT    21H
```

STARTI:

```
CL1
PUSH    AX
PUSH    BX
PUSH    CX
PUSH    dX
PUSH    DS
PUSH    ES
PUSH    BP
PUSH    SI
PUSH    DI
MOV     aX,CODE
MOV     ds,ax
MOV     BX,OFFSET DATA1
CMP     WORD PTR DS:[BX],0H      ;FIRST CONTROL
JE      LOP1
CMP     WORD PTR DS:[BX],01H     ;DISPLAY
JE      LOP2
CMP     WORD PTR DS:[BX],10H     ;CONTROL
JE      LOP3
MOV     AH,4CH
INT     21H
```

LOP1:

```
MOV     WORD PTR DS:[BX],0H
MOV     AX,SS
MOV     DS:[BX+2],AX
MOV     AX,SP
MOV     DS:[BX+4],AX
push    ds
mov     ax,0
mov     ds,ax
mov     si,61h*4
mov     bx,ds:[si]
mov     es,ds:[si+2]
```

```
pop ds
INT0
pushf
push es
push bx
iret
```

LOP2:

```
MOV    WORD PTR DS:[BX],10H;10H
MOV    AX,SS
MOV    DS:[BX+6],AX
MOV    AX,SP
MOV    DS:[BX+8],AX
MOV    AX,DS:[BX+2]
MOV    SS,AX
MOV    AX,DS:[BX+4]
MOV    SP,AX
```

lend

```
INT0
POP DI
POP SI
POP BP
POP ES
POP DS
POP DX
POP    CX
POP BX
POP AX
IRET    ;return display
```

LOP3:

```
MOV    WORD PTR DS:[BX],01H
MOV    AX,SS
MOV    DS:[BX+2],AX
MOV    AX,SP
MOV    DS:[BX+4],AX
MOV    AX,DS:[BX+6]
MOV    SS,AX
MOV    AX,DS:[BX+8]
MOV    SP,AX
INT0
```

```
POP DI
POP SI
POP BP
POP ES
POP DS
POP DX
POP      CX
POP BX
POP AX
IRET      ;return  control
```

```
;-----
```

```
DATAI DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
DW0
```

```
CODE ENDS
```

```
END      START
```

A Simple Method to Realize the Operation of Multitask

Wang Pu Zhang Yating

(Department of Industrial Automation, Beijing Polytechnic University, 100022)

Abstract A simple method to realize the operation of multitask on DOS environment is introduced, of which the task number is two, only taking small area in internal memory, with fast transferring speed and ideal real-time characteristics. The whole programming flow is presented in this paper.

Keywords computer programme, real-time multitask, operating system