

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7380406号
(P7380406)

(45)発行日 令和5年11月15日(2023.11.15)

(24)登録日 令和5年11月7日(2023.11.7)

(51)国際特許分類

F I

G 0 6 F 9/48 (2006.01)

G 0 6 F 9/38 (2018.01)

G 0 6 F 15/167 (2006.01)

G 0 6 F 9/48 3 0 0 C

G 0 6 F 9/38 3 7 0 X

G 0 6 F 15/167 6 1 5 Z

請求項の数 4 (全24頁)

(21)出願番号	特願2020-79203(P2020-79203)	(73)特許権者	000004260
(22)出願日	令和2年4月28日(2020.4.28)		株式会社デンソー
(65)公開番号	特開2021-174365(P2021-174365		愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地
	A)	(74)代理人	110000567
(43)公開日	令和3年11月1日(2021.11.1)		弁理士法人サトー
審査請求日	令和4年8月10日(2022.8.10)	(72)発明者	田中 伸幸
			愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地 株式
			会社デンソー内
		審査官	漆原 孝治

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 リアルタイム演算処理装置

(57)【特許請求の範囲】
【請求項1】

外部から演算イベントが発行されると時間軸及び優先度に基づいて実行順序を判断し前記演算イベントに係るタスクを実行指令すると共に前記タスクの管理を行うことに特化したオペレーティングシステム処理部(3)と、
前記オペレーティングシステム処理部(3)の実行指令に従って演算処理を実行することに特化した演算処理部(6)とを、
同一のICチップ内にそれぞれハードウェア上で独立して構成され、
前記タスクに紐付いた開始アドレス及び終了アドレスを記憶するメッセージリスト(4)と、
演算命令セットを記憶する演算命令テーブル(5)と、を備え、
前記演算処理部は、プログラムカウンタ(41)及び演算命令デコーダ(32)を備え、前記オペレーティングシステム処理部(3)から前記演算イベントに係る前記タスクの実行指令を受付けると、前記タスクに紐付いた前記開始アドレス及び前記終了アドレスをメッセージリスト(4)から受領し、前記開始アドレスから前記終了アドレスにかけて前記プログラムカウンタ(41)のカウント値の示すアドレスにおける前記演算命令テーブル(5)の演算命令セットを参照して演算処理を実行するものであり、
前記オペレーティングシステム処理部(3)と前記演算処理部(6)との間のインタフェースとして、
前記タスクの非実行状態(ST1、ST3、ST4)、実行状態(ST2、ST5)の状

態の間の予め定められた遷移を、前記オペレーティングシステム処理部（３）及び前記演算処理部（６）から共に認識可能にするタスクトレイ（２５）を備えるリアルタイム演算処理装置。

【請求項２】

前記タスクトレイは、前記オペレーティングシステム処理部（３）及び前記演算処理部の双方から書込可能なタスクトレイ状態（TTRAY_ST）の格納領域を備え、

前記タスクトレイ状態の書込みアクセス権は、前記オペレーティングシステム処理部（３）及び前記演算処理部（６）の間で競合を避けるように設定され、

前記演算処理部による前記タスクの非実行状態では、前記オペレーティングシステム処理部（３）にアクセス権が付与され、

前記演算処理部による前記タスクの実行状態では、前記演算処理部にアクセス権が付与される請求項１記載のリアルタイム演算処理装置。

【請求項３】

前記演算処理部（６）が最優先となる第１優先度の前記タスクを実行中に、前記オペレーティングシステム処理部（３）が前記第１優先度よりも低い第２優先度のタスクに係る演算イベントが発生した場合、

前記オペレーティングシステム処理部が前記第２優先度の前記タスクを前記演算処理部に対して実行指令に移さないようにした請求項２記載のリアルタイム演算処理装置。

【請求項４】

前記演算処理部（６）が最優先よりも低い第３優先度の前記タスクを実行中に、前記オペレーティングシステム処理部（３）に前記第３優先度よりも高い第４優先度のタスクに係る演算イベントが発生した場合、

前記オペレーティングシステム処理部が前記第４優先度の前記タスクを前記第３優先度よりも優先して前記演算処理部に実行指令するようにした請求項２記載のリアルタイム演算処理装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【０００１】

本発明は、リアルタイム演算処理装置に関する。

【背景技術】

【０００２】

従来より、広く使用されているマイコンは、主にＣＰＵ、メモリ、及び周辺回路を用いて構成されている。従来、開発者は、所望の処理内容をソフトウェアとしてメモリに実装し、マイコンがメモリに記憶されたソフトウェアを実行することで各種処理を実現できる。この手法はソフトウェアをアップデートすることで比較的簡単に処理を変更でき、フレキシビリティ性を確保できる。

【０００３】

従来の一般的なマイコンの場合、ＲＯＭにアプリケーション、ＯＳ（オペレーティングシステム）、割込みハンドラといったソフトウェアであったり、割込み時のジャンプ先割込みハンドラのジャンプアドレスがマシンコード化されて実装される。このときマイコンに構成されるＣＰＵは、プログラムカウンタに基づいて命令系アドレスバスが指し示すＲＯＭ内の命令コードを命令系データバスを経由して読み出すと共にＣＰＵ内命令レジスタに格納する。ＣＰＵ内命令デコード部が命令レジスタに格納された命令コードを各種制御信号に置換し、ＣＰＵ内汎用レジスタ、ＡＬＵ（Arithmetic Logic Unit：算術論理演算装置）や、ＲＡＭ、その他の周辺機能を制御するようにしている。

【０００４】

特許文献１記載のように、ＣＰＵのマルチコア技術が提案されており、処理能力改善の手法を提供している。しかし、特許文献１記載の構成では、マルチコア構成を採用しているため、逆に回路規模が大きくなってしまいうという事情がある。

【先行技術文献】

10

20

30

40

50

【特許文献】

【 0 0 0 5 】

【文献】特許 5 4 5 3 8 2 5 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 6 】

本開示の目的は、回路規模の増大を極力抑制しつつ演算イベント割込に迅速に対応できるようにしたリアルタイム演算処理装置を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 7 】

請求項 1 記載の発明によれば、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）と、演算処理部（ 6 ）とを同一の IC チップ内にそれぞれハードウェア上で独立して構成している。オペレーティングシステム処理部（ 3 ）及び演算処理部（ 6 ）は独立に処理可能になる。

【 0 0 0 8 】

ここで、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）は、外部から演算イベントが発行されると時間軸及び優先度に基づいて実行順序を判断し演算イベントに係るタスクを実行指令すると共にタスクの管理を行うことに特化している。また演算処理部（ 6 ）は、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）の実行指令に従って演算処理を実行することに特化している。

【 0 0 0 9 】

また請求項 1 記載の発明は、タスクに紐付いた開始アドレス及び終了アドレスを記憶するメッセージリスト（ 4 ）と、演算命令セットを記憶する演算命令テーブル（ 5 ）とを備えている。

【 0 0 1 0 】

演算処理部は、プログラムカウンタブロック（ 3 1 ）及び演算命令デコーダ（ 3 2 ）を備え、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）から前記演算イベントに係るタスクの実行指令を受付けると、タスクに紐付いた開始アドレス及び前記終了アドレスをメッセージリスト（ 4 ）から受領し、開始アドレスから終了アドレスにかけてプログラムカウンタ（ 4 1 ）のカウント値の示すアドレスにおける演算命令テーブル（ 5 ）の演算命令セットを参照して演算処理を実行する。

【 0 0 1 1 】

このため、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）及び演算処理部（ 6 ）は各ハードウェア構成毎に処理内容を分担して並行処理できるようになり、回路規模の増大を極力抑制しつつ演算イベント割込に迅速に対応できるようになる。

【 0 0 1 2 】

また、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）と前記演算処理部（ 6 ）との間のインタフェースとして、演算タスクの非実行状態（ S T 1 、 S T 3 、 S T 4 ）、実行状態（ S T 2 、 S T 5 ）の状態の間の予め定められた遷移を、オペレーティングシステム処理部（ 3 ）及び演算処理部（ 6 ）から共に認識可能にするタスクトレイ（ 2 5 ）を備える。

【 0 0 1 3 】

請求項 1 記載の発明によれば、タスクトレイは、演算タスクの非実行状態、実行状態の状態の間の予め定められた遷移を、オペレーティングシステム処理部及び演算処理部から共に認識可能にしている。このため、オペレーティングシステム処理部及び演算処理部は、タスクトレイにおける演算タスクの非実行状態、実行状態の間の遷移を認識でき、演算タスクの非実行状態 / 実行状態を互いにハンドシェークできる。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 1 4 】

【図 1】第 1 実施形態に係るリアルタイム演算処理装置のハードウェア構成図

【図 2】 F P U O S 機能ブロックのハードウェア構成を概略的に説明する図

【図 3】タスクトレイ状態における状態遷移図

10

20

30

40

50

【図４】ＦＰＵＯＳ機能ブロックとプログラムカウンタブロックとのインターフェース構造を概略的に説明する電氣的構成図

【図５】演算タスク処理の流れを説明するタイミングチャートのその１

【図６】演算タスク処理の流れを説明するタイミングチャートのその２

【図７】演算タスク処理の流れを説明するタイミングチャートのその３

【図８】第２実施形態に係るリアルタイム演算処理装置のハードウェア構成図

【図９】ウォッチドッグタイマのカウント値の変化を概略的に示すタイミングチャート

【発明を実施するための形態】

【００１５】

以下、幾つかの実施形態について図面を参照しながら説明する。以下の説明では、各実施形態で説明した構成と同一又は類似機能を備えた構成について同一符号又は類似符号を付し、第２実施形態以降では、必要に応じて説明を省略する。

【００１６】

（第１実施形態）

図１から図７に第１実施形態の説明図を示す。まず図１を参照し、リアルタイム演算処理装置１の全体のハードウェア構成を説明する。リアルタイム演算処理装置１は、ＦＰＵＯＳ機能ブロック３（以下、ＦＰＵＯＳ３と略す：オペレーティングシステム処理部相当）、メッセージリスト４、演算命令テーブル５、ＷＯＲＫＥＲ６（演算処理部相当）、ＦＰＵ第１引数汎用レジスタ群７、ＦＰＵ第２引数汎用レジスタ群８、及びＦＰＵ９（浮動小数点演算処理部相当）を、同一のＡＳＩＣ内、すなわちＩＣチップ内に構成している。なお、ハードウェア構成を監視するためのウォッチドッグタイマ２（図８参照）も設けられているが、後述の第２実施形態にて説明する。

【００１７】

リアルタイム演算処理装置１は、外部の上位のスケジューラ１０から演算イベントを受領すると、演算命令テーブル５の中に予め設定された２項演算命令に従って浮動小数点演算処理を実行する。

【００１８】

メッセージリスト４は、演算イベントに係るタスクの識別符号（ＩＤ）であるタスクＩＤと、当該タスクＩＤと紐付けられた開始アドレス及び終了アドレスとをＦＰＵＯＳ３の外にリスト化して格納している（図２も参照）。ＦＰＵＯＳ３が、タスクＩＤを指定すると（図１のタスクＩＤ指定Ｓ８）、指定したタスクＩＤに対応した開始アドレス及び終了アドレスをメッセージリスト４の選択結果Ｓ９として返す。

【００１９】

また図１に示す演算命令テーブル５には演算命令テーブルアドレスに対応して演算命令セットが展開されている。ＷＯＲＫＥＲ６が、プログラムカウンタブロック３１から演算命令テーブル５に演算命令テーブルアドレスＳ１０を指定すると、当該演算命令テーブルアドレスＳ１０に対応した演算命令セットを演算命令セット選択結果Ｓ１１として返す。

【００２０】

ＦＰＵＯＳ３は、ＦＰＵ９に係るオペレーティングシステム機能をＡＳＩＣの中のハードウェアブロックにより実現したブロックである。外部のスケジューラ１０が演算イベントを発行すると、ＦＰＵＯＳ３はスケジューラ１０から演算イベントを受領する。

【００２１】

ＦＰＵＯＳ３は、演算イベントに係るタスクを時間軸及び優先度に基づいて実行順序を判断する。ＦＰＵＯＳ３は、タスクに付与されたタスクＩＤと紐付けてメッセージリスト４から演算開始アドレス及び演算終了アドレスを読み出し、ＷＯＲＫＥＲ６にタスクを実行指令する。図１に示すタスク実行指令Ｓ５参照。なおＷＯＲＫＥＲ６は、タスク実行指令Ｓ５を受領し、当該タスクの実行を完了するとタスク完了Ｓ６として返す。

【００２２】

またＦＰＵＯＳ３は、前述のようにタスクを実行指令すると共に、ＷＯＲＫＥＲ６により実行されているタスクの管理を行うことに特化した機能ブロックである。ＦＰＵＯＳ３

10

20

30

40

50

は、オペレーティングシステム処理部相当として機能する。またWORKER 6は、FPUOS 3からの実行指令に従って演算処理を実行することに特化した機能ブロックである。

【0023】

次に、図2を参照してFPUOS 3の構成例を説明する。FPUOS 3は、パワーオンリセット21(POR)、OSステートマシン22、メッセージトレイ23、メッセージキュー24、及びタスクトレイ25を備え、またメッセージリスト4との間のインタフェース26~29を備える。

【0024】

メッセージトレイ23には、タスクIDと優先度とのパラメータをタスクメッセージMSGとしてn対格納可能とされていると共に、トレイ格納メッセージ数のパラメータの格納領域が確保されている。タスクIDは、入力した時間順に割り振られるタスクメッセージMSGの識別番号を示す。タスクIDは、メッセージリスト4に格納される開始アドレス及び終了アドレスの情報量より少ない情報量により表現可能な識別番号である。タスクメッセージMSGにはそれぞれ優先度が設定される。

【0025】

トレイ格納メッセージ数は、メッセージトレイ23に格納したタスクメッセージMSGの総数を示す。このトレイ格納メッセージ数に従ってタスクメッセージMSGはメッセージキュー24に転送される。

転送方法は、メッセージトレイ23にタスクIDと優先度のパラメータが格納される度に、FPUOS 3はトレイ格納メッセージ数をアップカウントする時分割転送を行っても良いし、また並列に1サイクルで転送しても良い。また、タスクメッセージMSGが、メッセージトレイ23からメッセージキュー24に転送されると、FPUOS 3はトレイ格納メッセージ数をダウンカウントする。

【0026】

メッセージキュー24は、優先度とタスクIDと状態とのパラメータの組合せのタスクメッセージMSGをn対格納可能に構成される。タスクトレイ25には、タスク中断フラグ、タスクトレイ状態TTRAY_ST、通常タスクトレイNTASK_TRAYの通常開始アドレスNTT_STA_ADDR及び通常終了アドレスNTT_STP_ADDR、及び、優先タスクトレイPTASK_TRAYの優先開始アドレスPTT_STA_ADDR及び優先終了アドレスPTT_STP_ADDR、のパラメータの格納領域が確保されている。タスクトレイ25は、FPUOS 3とWORKER 6との間のインタフェースとして設けられるもので、タスクトレイ25に確保される各パラメータは、FPUOS 3の側、及び、WORKER 6の側から共に認識可能(読取可能)にされている。

【0027】

タスク中断フラグは、FPUOS 3からセットされることでタスクを中断することを表すフラグであり、FPUOS 3及びWORKER 6の双方から認識可能なフラグである。タスク中断フラグは、演算タスクを中断するための中断ハンドシェイク期間(図6のt17~t18)の間に用いられるフラグであり、タスク中断フラグをセット及びクリアする権限は、WORKER 6には与えられておらず、FPUOS 3の側に与えられている。

【0028】

またタスクトレイ状態TTRAY_STは、WORKER 6がタスクを実行していない状態を表す非実行状態、又は、WORKER 6がタスクを実行中である状態を表す実行状態、の何れかを表す。

【0029】

具体的に、タスクトレイ状態TTRAY_STは、図3に例示したように、「タスク空状態ST1」、「通常タスク実行状態ST2」、「通常タスク完了状態ST3」、「通常タスク中断状態ST4」、「優先タスク実行状態ST5」、のうち何れかの状態に設定される。

【0030】

この中で、タスク空状態ST1、通常タスク完了状態ST3、通常タスク中断状態ST4では、WORKER 6が何れのタスクも実行していないタスク非実行状態になっており

10

20

30

40

50

、通常タスク実行状態 S T 2、通常タスク中断状態 S T 4 では、W O R K E R 6 が何らかのタスクを実行しているタスク実行状態となっている。

【 0 0 3 1 】

またタスクトレイ状態 T T R A Y _ S T の書込みアクセス権は、F P U O S 3 及び W O R K E R 6 の双方に与えられており、タスクトレイ状態 T T R A Y _ S T は F P U O S 3 及び W O R K E R 6 の双方から書込可能・書換可能に設定されている。

【 0 0 3 2 】

ただし、タスクトレイ状態 T T R A Y _ S T の書込みアクセス権は、F P U O S 3 及び W O R K E R 6 の間で競合を避けるように設定されている。タスクトレイ状態 T T R A Y _ S T の書込みアクセス権は、タスク非実行状態では F P U O S 3 の側にあり、タスク実行状態では W O R K E R 6 の側にある。

10

【 0 0 3 3 】

F P U O S 3 は、イベントドリブン型で処理を実行するオペレーティングシステム演算に係るハードウェアブロックであり、演算イベントを管理する外部の上位ブロックとなるスケジューラ 1 0 から演算イベントの発生をインターフェース 1 2 (図 1 参照) を経由して受付ける。

【 0 0 3 4 】

F P U O S 3 は、図 2 に示すメッセージトレイ 2 3 にタスク I D、優先度、トレイ格納メッセージ数が書込まれることで演算イベントに係るタスクメッセージ M S G を受領する。

【 0 0 3 5 】

20

O S ステートマシン 2 2 は、電源投入後にパワーオンリセット 2 1 が解除された後、基本動作として下記の 4 つの状態をサイクリックに遷移するようにハードウェア構成されている。4 つの状態は、Send message (以降、Send と略す) 状態、Peek message (以降、Peek と略す) 状態、Dispatch message (以降、Disp と略す) 状態、Post processing (以降、Post と略す) 状態である。

【 0 0 3 6 】

以下、O S ステートマシン 2 2 によるサイクリックの状態遷移に伴い、W O R K E R 6 が実行する通常タスク処理の基本的流れを説明する。

< Send 状態 >

O S ステートマシン 2 2 は、Send 状態に遷移すると、外部からメッセージトレイ 2 3 に受領したタスクメッセージ M S G をメッセージキュー 2 4 に転送する。このとき、メッセージキュー 2 4 が空状態であれば、タスクメッセージ M S G は、メッセージキュー 2 4 の先頭から順に格納される。また、他のタスクメッセージ M S G が、メッセージキュー 2 4 に既に存在する場合には、既に格納されているタスク I D の次の番号にタスクメッセージ M S G が時系列的に順に書き込まれる。メッセージキュー 2 4 は、このような先入れ先出し型のキュー構造に構成されている。

30

【 0 0 3 7 】

< Peek 状態 >

O S ステートマシン 2 2 は、メッセージトレイ 2 3 からメッセージキュー 2 4 への転送を終え、Peek 状態に遷移する。O S ステートマシン 2 2 は、Peek 状態において、起動有無を判定すると共に、メッセージキュー 2 4 の中から起動するべきタスクメッセージ M S G を選択する。

40

【 0 0 3 8 】

O S ステートマシン 2 2 は、Peek 状態において、メッセージキュー 2 4 の中にタスクメッセージ M S G が無いと判定すると、スルーしてタスクメッセージ M S G の起動無しとする。

【 0 0 3 9 】

逆に、タスクメッセージ M S G がメッセージキュー 2 4 の中に格納されている場合、O S ステートマシン 2 2 は、Peek 状態において、メッセージキュー 2 4 の優先度のパラメータと、状態のパラメータと、メッセージキュー 2 4 のキュー番号と、に基づいて起動する

50

べきタスクメッセージMSGを選択する。同一優先度であってもキュー番号が若い番号であるほど、タスクメッセージMSGは優先的に選択される。

【0040】

優先度のパラメータは、低優先度又は高優先度を含む複数段階の優先度を示すパラメータを示す。本実施形態において、優先度は低優先度又は高優先度の2段階に設定される例を説明するが、3段階以上であっても良い。状態のパラメータは、メッセージキュー24の状態を示し、準備状態（以下Ready状態）、初動状態又は起動状態（以下Peek状態）、実行状態（以下Run状態）、待機状態（以下Wait状態）、終了状態（以下Nothing状態）の何れかに設定される。Run状態以外の状態では、WORKER6の側でタスクメッセージMSGを実行していない非実行状態を示している。

10

【0041】

通常、OSステートマシン22は、Ready状態となっているメッセージキュー24のタスクメッセージMSGを選択し、選択したメッセージキュー24の状態をReady状態からPeek状態に遷移させる。OSステートマシン22は、タスクIDを選択することで起動するべきタスクメッセージMSGを選択する。

【0042】

<Disp状態>

OSステートマシン22は、起動するべきタスクメッセージMSGの選択を終えると、Disp状態に遷移し、Peek状態で選定されたタスクメッセージMSGをタスクトレイ25に転送し、WORKER6にタスクメッセージMSGを実行指令する。

20

【0043】

FPUOS3は、Disp状態において、メッセージキュー24の中の状態のパラメータがPeek状態に該当しているタスクIDをメッセージリスト4の中で検索し、照合されたタスクIDに紐づけられた開始アドレス及び終了アドレスを決定する。

【0044】

そしてOSステートマシン22は、メッセージリスト4の中で決定された開始アドレス/終了アドレスを、インタフェース27を経由してタスクトレイ25の中の通常タスクトレイNTASK__TRAYの通常開始アドレスNTT__STA__ADDR/通常終了アドレスNTT__STP__ADDRにそれぞれ格納する。

【0045】

そしてOSステートマシン22は、メッセージキュー24の状態をPeek状態からRun状態に遷移させ、タスクトレイ状態TTRAY__STを「通常タスク実行状態ST2」に遷移させる。WORKER6は、タスクトレイ状態TTRAY__STをポーリングすることでタスク実行指令S5を受領する。

30

【0046】

<Post状態>

FPUOS3が、WORKER6へのタスク実行指令S5を終えると、OSステートマシン22は、Post状態に遷移する。FPUOS3は、Post状態において、後処理としてメッセージキュー24を整理整頓する。具体的に、FPUOS3は、メッセージキュー24にNothing状態となっているタスクメッセージMSGがある場合にはメッセージキュー24を空にする。

40

【0047】

他方、WORKER6が、演算タスクを実行中にはメッセージキュー24に格納されるタスクメッセージMSGがNothing状態になることはない。WORKER6が、演算タスクを実行中の場合には、OSステートマシン22は、Post状態を通過しSend状態に戻ってサイクリックに状態遷移する。

【0048】

WORKER6が、演算タスクを実行終了すると、WORKER6はタスクトレイ状態TTRAY__STを「通常タスク完了状態ST3」に遷移させる。OSステートマシン22は、Disp状態に遷移し、実行中のメッセージキュー24の状態をRun状態からNothing状態

50

に遷移させる。OSステートマシン22は、Post状態に遷移する。OSステートマシン22は、Post状態にてNothing状態のメッセージキュー24がある場合、当該メッセージキュー24を空にする。

【0049】

<タスクIDを用いる技術的意義の説明>

通常、メッセージリスト4に格納される開始アドレス/終了アドレスは、 2^n ビット、例えば16ビット、32ビットなど多ビット表現される。アドレス番地が比較的大きな値になると、このアドレス番地を他の情報と紐付けて記憶保持するためのレジスタなどのハードウェア記憶部を必要以上に多く必要とし、特にメッセージトレイ23及びメッセージキュー24のハードウェア回路の規模が大きくなりやすい。

10

【0050】

しかし本実施形態では、OSステートマシン22が、取り扱うデータを開始アドレス/終了アドレスそのものにしているのではなく、タスクIDを用いている。タスクIDは、1ビット又は2ビット程度で表現可能であり、少なくとも開始アドレス/終了アドレスのアドレス番地よりも少ない情報量で表現可能となっている。このため、メッセージトレイ23及びメッセージキュー24のハードウェア記憶部に必要な記憶容量を少なくでき、メッセージトレイ23及びメッセージキュー24の回路規模を抑制できる。

【0051】

<バンク切替インタフェース28を用いる技術的意義の説明>

前述の構成では、タスクIDは1ビット又は2ビット程度の例を挙げたが、仮にタスクIDの種類が多くなると、タスクIDの情報量が多くなり、この場合、メッセージトレイ23やメッセージキュー24のハードウェア回路規模の増加に繋がる虞がある。

20

【0052】

このような場合、図2に示すように、スケジューラ10とメッセージリスト4との間を仲介し外部からバンク切替えるためのバンク切替インタフェース28を設けることが望ましく、またメッセージリスト4には、当該メッセージリスト4の中の情報をバンク切替えるバンク情報保持領域を備えることが望ましい。これにより、外部のスケジューラ10が、メッセージリスト4に紐づけられたタスクIDと開始アドレス/終了アドレスとの関係性をバンク切替えるようになる。

【0053】

30

メッセージリスト4のバンク情報保持領域にはバンク切替情報が記憶される。バンク切替情報は例えば1ビット程度の少数の情報量によるもので、少数の情報によりタスクIDと開始アドレス/終了アドレスとの関係性を大きく変更できる。このため、外部からバンク切替えるためのバンク切替インタフェース28を設けることで、記憶すべきタスクIDの情報量を削減でき、この結果、メッセージトレイ23及びメッセージキュー24を構成するハードウェア回路を小規模化できる。

【0054】

<WORKER6の詳細説明>

図1に例示したように、WORKER6は、プログラムカウンタブロック31、演算命令デコーダ32、及びセクタ33を備える。FPUOS3とWORKER6とは、ハードウェア上、独立してASIC内に構成されている。

40

【0055】

WORKER6は、FPUOS3から演算イベントに係るタスクメッセージMSGに紐付いたメッセージリスト4、演算命令テーブル5の開始アドレスと終了アドレス(通常開始アドレスNTT_STA_ADDR/通常終了アドレスNTT_STP_ADDR、又は、優先開始アドレスPTT_STA_ADDR/優先終了アドレスPTT_STP_ADDR)を受付けると、プログラムカウンタブロック31を直接的に制御する。FPUOS3とプログラムカウンタブロック31とのインタフェース構造は、その詳細を後述する。

【0056】

WORKER6は、FPUOS3から演算タスクに係る実行指令を受付けると、演算タ

50

スクの実行指令に紐付いて予め設定されたメッセージリスト 4 の開始アドレスから終了アドレスに至るまで、演算命令デコーダ 3 2 により演算命令テーブル 5 の中の演算命令セットを参照する。

【 0 0 5 7 】

WORKER 6 は、演算命令デコーダ 3 2 にて参照した演算命令セットを、FPU 演算命令 S 1 7、引数選択 S 2 7 ~ S 2 8 に分解し、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8、及び、FPU 9 に出力する。

【 0 0 5 8 】

FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7 は、複数の引数を記憶可能なレジスタの集合と、レジスタの集合の後段に接続されるレジスタ選択セクタと（何れも図示せず）により構成されている。レジスタ選択セクタは、セクタ 3 3 の出力 S 1 5 も入力するように接続されている。

10

【 0 0 5 9 】

FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 もまた、複数の引数を記憶可能なレジスタの集合と、レジスタの集合の後段に接続されるレジスタ選択セクタと（何れも図示せず）により構成されている。レジスタ選択セクタは、セクタ 3 3 の出力 S 1 6 も入力するように接続されている。

【 0 0 6 0 】

前記したセクタ 3 3 は、外部メモリ 1 1 から外部データ S 1 3 を入力可能に接続されている。演算命令デコーダ 3 2 は、外部アドレス信号 S 1 2 により外部メモリ 1 1 のアドレスを指定することで、入力する外部データ S 1 3 を指定できる。またセクタ 3 3 は、FPU 9 による浮動小数点演算結果、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7 の記憶値、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 の記憶値、を入力可能に接続されている。

20

【 0 0 6 1 】

演算命令デコーダ 3 2 は、入力される演算命令テーブル 5 の演算命令セットに基づいて、セクタ 3 3 の入力元及び出力先を選択する。セクタ 3 3 は、演算命令デコーダ 3 2 から入力した演算命令デコーダ選択 S 2 9 に基づいて、前述の入力値を、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7 に FPU 第 1 引数汎用レジスタ入力選択結果として出力 S 1 5 を振り分けたり、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 に FPU 第 2 引数汎用レジスタ入力選択結果として出力 S 1 6 を振り分ける。

30

【 0 0 6 2 】

これにより、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7 の何れかのレジスタや、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 の何れかのレジスタには、外部メモリ 1 1 の外部データ S 1 3、又は、FPU 9 による浮動小数点演算結果を保持させることができる。

【 0 0 6 3 】

演算命令デコーダ 3 2 は、引数選択 S 2 7 に基づいて FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7 の何れかのレジスタに記憶された記憶値を FPU 9 に出力したり、セクタ 3 3 の出力 S 1 5 を直接 FPU 9 に出力できる。

【 0 0 6 4 】

演算命令デコーダ 3 2 は、引数選択 S 2 8 に基づいて FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 の何れかのレジスタに記憶された記憶値を FPU 9 に出力したり、セクタ 3 3 の出力 S 1 6 を直接 FPU 9 に出力できる。

40

【 0 0 6 5 】

FPU 9 は、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 の出力引数を用いて、FPU 演算命令 S 1 7 により指定される四則演算や比較、型変換等の演算を行うことができ、これにより浮動小数点の演算処理を実行できる。FPU 9 は、浮動小数点の演算結果を FPU 演算結果 S 1 4 として出力する。FPU 9 は、多種多様な入力データを引数として浮動小数点の演算タスクを実行できる。

【 0 0 6 6 】

WORKER 6 は、演算毎にプログラムカウンタブロック 3 1 のプログラムカウンタ 4

50

1 (図4参照)を更新しつつ、2項演算処理を順次実行し、終了アドレスまで到達すると、WORKER 6は、FPUOS 3にタスク完了通知を出力することで、一連の浮動小数点演算タスクを完了させることができる。

【0067】

<<プログラムカウンタブロック31の構成及び基本動作>>

以下、プログラムカウンタブロック31の構成及び基本動作について、図4を参照しながら説明する。プログラムカウンタブロック31は、プログラムカウンタ41、一致比較部42、遷移検出部43、中断判定部44、開始アドレスセクタ45、及び、終了アドレスセクタ46を備える。

【0068】

開始アドレスセクタ45は、タスクトレイ状態TTRAY_STに記憶された状態に基づいて、通常タスクトレイNTASK_TRAYの通常開始アドレスNTT_STA_ADDR、又は、優先タスクトレイPTASK_TRAYの優先開始アドレスPTT_STA_ADDRの何れかを選択し、プログラムカウンタ41に何れかの開始アドレスを出力する。

【0069】

終了アドレスセクタ46は、タスクトレイ状態TTRAY_STに記憶された状態に基づいて、通常タスクトレイNTASK_TRAYの通常終了アドレスNTT_STP_ADDR又は優先タスクトレイPTASK_TRAYの優先終了アドレスPTT_STP_ADDRの何れかを選択し、一致比較部42に何れかの終了アドレスを出力する。

【0070】

遷移検出部43は、タスクトレイ状態TTRAY_STが「通常タスク空状態ST1」から「通常タスク実行状態ST2」へ遷移したこと、「通常タスク中断状態ST4」から「優先タスク実行状態ST5」へ遷移したことを検出し、これらのタイミングでロード指令S33をプログラムカウンタ41に出力する。

【0071】

プログラムカウンタ41は、ロード指令S33を入力することで開始アドレスセクタ45を通じて開始アドレスをロードし、当該開始アドレスから順にカウント開始し、一致比較部42にカウントしたアドレスカウンタ値を出力すると共に、演算命令テーブル5にカウントしたアドレスカウンタ値を演算命令テーブルアドレスS10として出力する。これにより、演算命令デコーダ32は、演算命令テーブルアドレスS10に対応した演算命令セット選択結果S11を参照し、当該演算命令をデコードできる。

【0072】

他方、一致比較部42は、プログラムカウンタ41のアドレスカウンタ値が終了アドレスセクタ46により選択された終了アドレスと一致しているか否かを判定し、終了アドレス一致信号S32を出力したときにタスクトレイ状態TTRAY_STの状態を遷移させる。

【0073】

このとき、図3に例示したように、タスクトレイ状態TTRAY_STが「通常タスク実行状態ST2」であれば一致比較部42の指令によりタスクトレイ状態TTRAY_STは「通常タスク完了状態ST3」に遷移する。またタスクトレイ状態TTRAY_STが「優先タスク実行状態ST5」であれば一致比較部42の指令によりタスクトレイ状態TTRAY_STは「通常タスク中断状態ST4」に遷移する。

【0074】

また中断判定部44は、タスク中断フラグのセット/リセット状態に基づいて、現在実行中のタスクを継続するか中断するかを判定する。中断判定部44は、タスク中断フラグがセットされたタイミング以降、演算命令テーブル5から出力される演算命令セット選択結果S11を確認する。

【0075】

また中断判定部44は、確認した演算命令セットに基づいて中断アドレスを決定し、プログラムカウンタ41のアドレスカウンタ値が中断アドレスに到達した後に、通常開始アドレスNTT_STA_ADDRを格納する格納領域に中断アドレスを退避させる。中断アドレ

10

20

30

40

50

スを退避させる格納領域は、通常開始アドレスNTT_STA_ADDRの格納領域に限られるものではなく、例えば、プログラムカウンタブロック31の内部に別途レジスタを設けて中断アドレスを退避させるようにしても良い。

【0076】

そして中断判定部44は、WORKER中断完了S31を出力しタスクトレイ25のタスクトレイ状態TTRAY_STを「通常タスク実行状態ST2」から「通常タスク中断状態ST4」に遷移させる。

【0077】

遷移検出部43は、タスクトレイ状態TTRAY_STが「通常タスク中断状態ST4」から「通常タスク実行状態ST2」へ遷移する時に再開ロード信号S30をトリガ出力する。遷移検出部43は、この再開ロード信号S30のトリガ出力にて中断時に通常開始アドレスNTT_STA_ADDRを格納する格納領域に退避した中断アドレスをプログラムカウンタ41に再ロードさせる。

10

【0078】

すると、演算命令デコーダ32は、プログラムカウンタ41のカウント値の示す通常タスクに係る演算命令コードをデコード再開し、FPU9が通常タスクに係る演算処理を実行再開する。その後の流れは、前述と同様である。

【0079】

次に、FPUOS3によるオーバーヘッド削減効果について比較例と共に説明する。

<比較例の説明>

20

従来より用いられるマイコンでは、アプリケーション未処理中に割込みが発生すると、割込みベクタにジャンプし、割込みハンドラ処理にジャンプし、割込みハンドラ処理の先頭で、汎用レジスタやステータスレジスタ、ジャンプ元のプログラムカウンタ等、中断元に戻るための情報を退避する割込み時にコンテキストスイッチが行われる。

【0080】

その後、割込みハンドラが、メイン処理として各種割込みに応じたタスク選定を行い、OSに向けて選定したタスクをメッセージ送信し、割込みハンドラの後処理として復帰時コンテキストスイッチを行うことで中断元に復帰する。その後、OS内にてメッセージ受信し、アプリケーションタスクを起動する。

【0081】

30

システムがアプリケーションタスクを実行するときに、その先頭で起動元に戻るための情報を退避するアプリ起動時コンテキストスイッチを行い、アプリケーションタスクのメイン処理を実行する。

【0082】

高優先度タスク実行中に割込みが発生すると、前述同様に割込みハンドラ処理にジャンプすると共に、割込み時コンテキストスイッチが行われ、割込みハンドラのメイン処理として、各種割込みに応じたタスク選定を行い、OSに向けて選定したタスクをメッセージ送信し、割込みハンドラの後処理として復帰時コンテキストスイッチを行って中断元に復帰する。

【0083】

40

一般的なマイコンでは、割込みが発生すると、割込み時及び復帰時におけるコンテキストスイッチのオーバーヘッド時間と、割込みハンドラ処理時間分、アプリケーションタスク処理が中断される構造となっている。このため、割込発生時にアプリケーションのタスク処理が中断されるため、タスク処理のスピードが劣ってしまう。

【0084】

<本実施形態の動作説明>

これに対し、本実施形態では、FPUOS3とWORKER6とがハードウェア的に独立して構成されている。このため、実行タスクを中断させることなくアプリケーションタスクを処理でき、割込み時及び復帰時におけるコンテキストスイッチのオーバーヘッド時間分だけ短縮できる。

50

【 0 0 8 5 】

以下、この処理動作に係る詳細説明を行う。図 5 は、WORKER 6 が最優先となる高優先度（第 1 優先度相当）の演算タスクを実行している最中に低優先度（第 2 優先度相当）の演算イベントが発生した場合のケースを示している。

【 0 0 8 6 】

まずWORKER 6 が演算タスクを実行待機している最中に、最優先の高優先度の演算イベントが発生すると、FPUOS 3 は、OSステートマシン 22 によりメッセージトレイ 23 にタスクIDと優先度とを紐づけてタスクメッセージMSG 1 を格納する。ここでは、高優先度のタスクメッセージMSG をタスクメッセージMSG 1 と定義している。

【 0 0 8 7 】

図 5 に示すタスクメッセージMSG 1 の格納タイミング t 1 は、OSステートマシン 22 のSend message状態（以降、Send状態と略す）を過ぎていることを想定している。この場合、OSステートマシン 22 は、Peek message状態（以降、Peek状態と略す）、Dispatch message状態（以降、Disp状態と略す）、Post processing状態（以降、Post状態と略す）を遷移後の次のSend状態のタイミング t 2 にて、メッセージトレイ 23 の第 1 トレイNo 1 からメッセージキューMQ 1 にタスクメッセージMSG 1 を転送すると共に、メッセージトレイ 23 の第 1 トレイNo 1 を空状態にクリーニングする。

【 0 0 8 8 】

OSステートマシン 22 は、タイミング t 2 においてメッセージキューMQ 1 の状態をReadyから次ステートのPeek状態に遷移させ、起動タスクを決定する。OSステートマシン 22 は、Peek状態においてメッセージキュー 24 の中から起動するべきタスクメッセージMSG 1 を選択する。ここでは、タスクメッセージMSG 1 を選択したものとして説明する。OSステートマシン 22 は、タイミング t 3 においてDisp状態に遷移し、Peek状態で選択された起動待機中のタスクメッセージMSG 1 を起動する。

【 0 0 8 9 】

OSステートマシン 22 は、タイミング t 4 において、メッセージキューMQ 1 に係るタスクメッセージMSG 1 の状態をPeek状態からRun状態に遷移させると共に、タスクメッセージMSG 1 に紐づいたタスクIDの演算命令テーブル 5 の開始アドレス及び終了アドレスをメッセージリスト 4 の中で検索する。

【 0 0 9 0 】

そしてOSステートマシン 22 は、開始アドレス及び終了アドレスをインタフェース 27 を経由して読み出し、FPUOS 3 のタスクトレイ 25 の中の通常タスクトレイNTASK__TRAYの通常開始アドレスNTT__STA__ADDR及び通常終了アドレスNTT__STP__ADDRに格納し、タスクトレイ状態TTRAY__STを「通常タスク空状態ST 1」から「通常タスク実行状態ST 2」に遷移させる。

【 0 0 9 1 】

WORKER 6 の側では、タスクトレイ状態TTRAY__STが「通常タスク空状態ST 1」から「通常タスク実行状態ST 2」へ遷移することをもって、通常開始アドレスNTT__STA__ADDRから通常終了アドレスNTT__STP__ADDRにかけた演算内容を演算命令テーブル 5 から読出しながら、FPU 9、FPU第 1 引数汎用レジスタ群 7、及び、FPU第 2 引数汎用レジスタ群 8 を用いて浮動小数点の 2 項演算を順次処理する。

【 0 0 9 2 】

WORKER 6 が高優先度の演算タスクを実行中に、タイミング t 5 にて低優先度の演算イベントが発生すると、FPUOS 3 の中のメッセージトレイ 23 の第 1 トレイNo 1 に低優先度のタスクメッセージMSG 2 を格納させる。ここでは、低優先度のタスクメッセージMSG をタスクメッセージMSG 2 としている。

【 0 0 9 3 】

その後、OSステートマシン 22 がSend状態にされたとしても、メッセージキューMQ 1 が空状態ではない。このため、OSステートマシン 22 は、タイミング t 6 においてタスクメッセージMSG 2 をメッセージキューMQ 2 に転送すると共に、メッセージトレイ

10

20

30

40

50

23の第1トレイNo1を空状態にクリーニングする。続いて、OSステートマシン22がPeek状態になると、起動タスクを選択しようとするが、すでに高優先度演算タスクが実行されている状態であるため、Peek状態では何もせずDisp状態に移行する。

【0094】

このときFPUOS3の側では、タスクトレイ状態TTRAY_STが通常タスク実行状態ST2に維持されていることから、WORKER6の側で実行しているタスクメッセージMSGが、タスクメッセージMSG1であることを把握できる。

【0095】

またさらに、FPUOS3が、WORKER6とは独立したハードウェアにより構成されている。このため、WORKER6が高優先度の演算タスクを実行している最中に、低優先度の演算イベントが発生したとしても、WORKER6は、タイミングt5以降において高優先度の演算タスクの実行を中断することなく、高優先度の演算タスクを集中的に処理できる。

【0096】

WORKER6の側で特に最優先となる高優先度の演算タスクを実行しているときには、FPUOS3が低優先度の演算タスクをWORKER6に対して実行指令に移さないようにしているため、WORKER6は当該高優先度の演算タスクを中断することなく、当該演算タスクを最速処理できる。

【0097】

続いて、他の実行例を挙げて、FPUOS3による処理オーバーヘッド時間抑制効果を説明する。以下では、図6に例示したように、最優先よりも低い低優先度（第3優先度相当）の演算タスクを実行中に、この演算タスクよりも高優先度（第4優先度相当）の演算イベントが発生した時の挙動を例に挙げて動作概要を説明する。

【0098】

WORKER6が、未処理状態にて待機している最中に、スケジューラ10から低優先度の演算イベントが発行されると、低優先度の演算イベントにて実行したいタスクのタスクIDと優先度がメッセージトレイ23に格納される。

【0099】

図6に示すように、低優先度の演算イベントに係るタスクメッセージMSG1のメッセージトレイ23への格納タイミングt11は、OSステートマシン22のSend状態を過ぎている。このため、OSステートマシン22は、Peek状態、Disp状態、Post状態を遷移した後の次のSend状態の終了タイミングにて、メッセージトレイ23からメッセージキューMQ1にタスクメッセージMSG1を転送すると共に、メッセージトレイ23の第1トレイNo1を空状態にクリーニングする。

【0100】

OSステートマシン22は、タイミングt12においてメッセージキューMQ1の状態をReadyから次ステートのPeek状態に遷移させ、起動タスクを決定する。OSステートマシン22は、Peek状態においてメッセージキュー24の中から起動タスクを選択する。OSステートマシン22は、タイミングt13においてDisp状態に遷移し、Peek状態で選択された起動待機中のタスクを起動する。

【0101】

OSステートマシン22は、タイミングt14においてメッセージキューMQ1のタスクメッセージMSG1の状態をPeek状態からRun状態に遷移させると共に、メッセージキューMQ1のタスクIDに紐づいた演算命令テーブル5の開始アドレス及び終了アドレスを検索する。

【0102】

そしてOSステートマシン22は、開始アドレス及び終了アドレスをインターフェース27を経由して読み出し、FPUOS3のタスクトレイ25の通常タスクトレイNTASK_TTRAYの通常開始アドレスNTT_STA_ADDR及び通常終了アドレスNTT_STP_ADDRに格納し、タスクトレイ状態TTRAY_STを「通常タスク空状態ST1」から「通常タスク

10

20

30

40

50

実行状態 S T 2 」に遷移させる。

【 0 1 0 3 】

WORKER 6 の側では、タスクトレイ状態 TTRAY__ST が「通常タスク空状態 S T 1 」から「通常タスク実行状態 S T 2 」へ遷移することをもって、通常開始アドレス NTT__STA__ADDR から通常終了アドレス NTT__STP__ADDR にかけての演算内容を演算命令テーブル 5 から読み出しながら、FPU 9、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 を用いて浮動小数点の 2 項演算を順次処理する。

【 0 1 0 4 】

< プログラムカウンタブロック 3 1 の動作概要 >

OS ステートマシン 2 2 が Disp 状態とされている時、図 4 に示すプログラムカウンタブロック 3 1 は、遷移検出部 4 3 によるロード指令 S 3 3 の出力のタイミングにおいて通常開始アドレス NTT__STA__ADDR をプログラムカウンタ 4 1 にロードする。

10

【 0 1 0 5 】

このロードしたタイミングにおいて、タスクトレイ状態 TTRAY__ST は、「通常タスク実行状態 S T 2 」とされている。このため、開始アドレスセクタ 4 5 は、通常開始アドレス NTT__STA__ADDR の格納領域を選択し、プログラムカウンタ 4 1 に通常開始アドレス NTT__STA__ADDR をロードする。他方、終了アドレスセクタ 4 6 は、通常タスクトレイ NTASK__TRAY に格納される通常終了アドレス NTT__STP__ADDR を選択し、一致比較部 4 2 に通常終了アドレス NTT__STP__ADDR を入力させる。

【 0 1 0 6 】

演算命令デコーダ 3 2 は、演算命令テーブル 5 の中でプログラムカウンタ 4 1 の指し示すアドレスを指定し演算命令コードをデコードする。プログラムカウンタ 4 1 は、クロック入力に伴いカウントを進行させることで演算命令テーブル 5 を参照しながら演算命令コードを順次デコードし、FPU 9 は、通常終了アドレス NTT__STP__ADDR まで演算命令を実行する。

20

【 0 1 0 7 】

< 低優先度の演算イベントを実行中に高優先度の演算イベントを発行 >

他方、WORKER 6 が、タイミング t 1 4 以降にて低優先度の演算タスクを実行中に、タイミング t 1 5 にて高優先度の演算イベントを発生すると、FPU OS 3 は、当該高優先度の演算イベントに係るタスクを低優先度の演算イベントに係るタスクよりも優先して WORKER 6 に実行指令する。

30

【 0 1 0 8 】

このとき、外部のスケジューラ 1 0 がメッセージトレイ 2 3 の第 1 トレイ No 1 に高優先度のタスクメッセージ MSG 2 を格納させる。その後、OS ステートマシン 2 2 は Send 状態になると、メッセージキュー MQ 1 が空状態ではないため、タイミング t 1 6 においてタスクメッセージ MSG 2 をメッセージキュー MQ 2 に転送すると共に、メッセージトレイ 2 3 を空状態にクリーニングする。

【 0 1 0 9 】

続いて、OS ステートマシン 2 2 が Peek 状態になると、起動するタスクメッセージ MSG を選択しようとするが、WORKER 6 が低優先度のタスクメッセージ MSG 1 を実行中の状態であるため、メッセージキュー MQ 2 は Ready 状態をキープし、FPU OS 3 は、OS ステートマシン 2 2 の状態が Peek 状態のときにタスク中断フラグをセットする。

40

【 0 1 1 0 】

FPU OS 3 は、タスク中断フラグをセットすることで、WORKER 6 に実行中の低優先度のタスクメッセージ MSG 1 の中断指令を行い、低優先度のタスクメッセージ MSG 1 の中断ハンドシェイクを行う。サイクリックに遷移していた OS ステートマシン 2 2 は、中断ハンドシェイク期間 t 1 7 ~ t 1 8 において Disp 状態に保持される。

【 0 1 1 1 】

< WORKER 6 による演算実行 >

FPU OS 3 がタスク中断フラグをセットするタイミング t 1 7 以降、WORKER 6

50

がタスク中断フラグを認識する。WORKER 6 は、演算命令テーブル 5 を参照して演算命令セット選択結果 S 1 1 を確認する。そして、WORKER 6 は、タイミング t 1 8 において演算命令を一時中断可能な区切りのよいタイミングで中断アドレスを判断し、処理中断を完了させると共に、判断した中断アドレスを退避させる。このとき、WORKER 6 は、中断アドレスをタスクトレイ 2 5 の通常開始アドレス NTT__STA__ADDR の格納領域に退避させる。

【 0 1 1 2 】

また中断判定部 4 4 は、WORKER 中断完了 S 3 1 を経由してタスクトレイ状態 TTRAY__ST を「通常タスク実行状態 S T 2 」から「通常タスク中断状態 S T 4 」に遷移させる。

10

【 0 1 1 3 】

FPUOS 3 の側では、当該 FPUOS 3 とは独立して動作する WORKER 6 の演算処理中断の応答を待機している。FPUOS 3 は、タスクトレイ状態 TTRAY__ST が「通常タスク実行状態 S T 2 」から「通常タスク中断状態 S T 4 」へ遷移したことをもって、WORKER 6 が演算実行を中断したと判断する。

【 0 1 1 4 】

FPUOS 3 は、タイミング t 1 8 にてメッセージキュー MQ 1 の状態を Run 状態から Wait 状態に遷移させると共に、Disp 状態からサイクリック遷移を再開し、Post 状態に遷移する。

【 0 1 1 5 】

20

FPUOS 3 と WORKER 6 との間の中断ハンドシェイク期間 t 1 7 ~ t 1 8 の間、OS ステートマシン 2 2 は、Disp 状態に留まっている。OS ステートマシン 2 2 は、サイクリックに状態を遷移させず Disp 状態に留まっているため、FPUOS 3 は、WORKER 6 による演算タスクの実行に係る中断応答に対し即時対応できる。これにより、タスク中断オーバーヘッド時間の増加を抑制できる。

【 0 1 1 6 】

その後、OS ステートマシン 2 2 がサイクリック状態遷移を再開し、Peek 状態まで遷移すると、FPUOS 3 は、タイミング t 1 9 においてタスク中断フラグをクリアする。

【 0 1 1 7 】

また OS ステートマシン 2 2 は、高優先度のタスクメッセージ MSG 2 が格納されているメッセージキュー MQ 2 の状態を Ready 状態から Peek 状態に遷移させ、タスク起動待ち状態にした後、Disp 状態に遷移させる。

30

【 0 1 1 8 】

通常、OS ステートマシン 2 2 は、Disp 状態においてタスクトレイ 2 5 に、メッセージリスト 4 の開始アドレス及び終了アドレスを格納する。しかし、現状態では、タスクトレイ状態 TTRAY__ST が「通常タスク中断状態 S T 4 」であるため、通常タスクトレイ NTASK__TRAY に中断アドレスを残留したまま保持しておく。

【 0 1 1 9 】

FPUOS 3 は、メッセージキュー 2 4 の Peek 状態に紐付いたタスク ID の演算命令テーブル 5 の開始アドレス / 終了アドレスを、メッセージリスト 4 の中で検索し、検索された開始アドレス / 終了アドレスをインターフェース 2 7 を経由して読み出す。

40

【 0 1 2 0 】

FPUOS 3 は、読み出した開始アドレス / 終了アドレスを、タイミング t 2 0 にて優先タスクトレイ PTASK__TRAY の優先開始アドレス PTT__STA__ADDR 及び優先終了アドレス PTT__STP__ADDR の格納領域に格納し、タスクトレイ状態 TTRAY__ST を「通常タスク中断状態 S T 4 」から「優先タスク実行状態 S T 5 」に遷移させる。OS ステートマシン 2 2 は、Disp 状態に留まるように保持させると共に、タスクトレイ状態 TTRAY__ST が「通常タスク中断状態 S T 4 」に戻ることをポーリングする。

【 0 1 2 1 】

< WORKER 6 によるタスク実行 >

50

WORKER 6 の側では、タスクトレイ状態TTRAY__STが「優先タスク実行状態ST 5」に遷移すると、開始アドレスセクタ45が優先開始アドレスPTT__STA__ADDRを選択すると共に、終了アドレスセクタ46が優先終了アドレスPTT__STP__ADDRを選択する。

【0122】

遷移検出部43は、タスクトレイ状態TTRAY__STが「通常タスク中断状態ST 4」から「優先タスク実行状態ST 5」へ遷移する時にロード指令S33を出力する機能を有しており、このロード指令S33のトリガ出力により優先開始アドレスPTT__STA__ADDRをプログラムカウンタ41にロードする。

【0123】

このロード時点では、タスクトレイ状態TTRAY__STは「優先タスク実行状態ST 5」に遷移している。開始アドレスセクタ45は、優先開始アドレスPTT__STA__ADDRの側を選択しているため、プログラムカウンタ41は、優先開始アドレスPTT__STA__ADDRをロードする。その後、演算命令デコーダ32は、プログラムカウンタ41の指し示す演算命令テーブル5の中の演算命令コードをデコードする。

【0124】

従ってWORKER 6は、「優先タスク実行状態ST 5」への遷移をもって、優先開始アドレスPTT__STA__ADDRから優先終了アドレスPTT__STP__ADDRまでのアドレスに従った演算内容について、演算命令テーブル5を参照しながら、FPU9、FPU第1引数汎用レジスタ群7、及びFPU第2引数汎用レジスタ群8を用いて、浮動小数点の2項演算を順次処理する。これにより、最小限のレイテンシにて高優先度演算タスクを起動できる。

【0125】

高優先度演算タスクが、優先終了アドレスPTT__STP__ADDRまで実行されると、プログラムカウンタ41が優先終了アドレスPTT__STP__ADDRに一致することで一致比較部42がアクティブとなる。一致比較部42は、終了アドレス一致信号S32を出力することで、タスクトレイ状態TTRAY__STを「優先タスク実行状態ST 5」から「通常タスク中断状態ST 4」に遷移させる。

【0126】

図7は図6に続くタイミングチャートである。WORKER 6が、優先開始アドレスPTT__STA__ADDRから優先終了アドレスPTT__STP__ADDRまで実行を完了すると、図7のタイミングt21にてタスクトレイ状態TTRAY__STを「優先タスク実行状態ST 5」から「通常タスク中断状態ST 4」に遷移させる。

【0127】

他方、OSステートマシン22は、少なくともWORKER 6が高優先度演算タスクを実行中にDisp状態に留まっている。このため、タスクトレイ状態TTRAY__STが「通常タスク中断状態ST 4」に遷移したことを確認することで、WORKER 6が高優先度演算タスクを実行終了したことを即時把握できる。

【0128】

OSステートマシン22は、タスクトレイ状態TTRAY__STが「通常タスク中断状態ST 4」に遷移したことを確認した後、メッセージキューMQ2の状態をRun状態からNothing状態に遷移させる。OSステートマシン22は、サイクリック遷移を再開し、Post状態に遷移する。

【0129】

FPUOS3は、メッセージキューMQ2をRun状態からNothing状態に遷移させる機能を、OSステートマシン22の任意の固定状態、ここではDisp状態に限定している。

【0130】

なお仮に、OSステートマシン22がDisp状態にて待機することなくサイクリック遷移を継続し、Disp状態以外のタイミングでWORKER 6がタスク処理を完了すると、次のDisp状態までサイクリック遷移を待機する必要がある、リアルタイム応答性に劣ること

10

20

30

40

50

になる。

【 0 1 3 1 】

本実施形態では、OSステートマシン22は、WORKER6が高優先度演算タスクを実行している最中に、Disp状態に留まっているため、FPUOS3は、WORKER6による高優先度演算タスク処理を終了したタイミングt21にてこの状態遷移を受付けることができ、即時対応できる。

【 0 1 3 2 】

このように、WORKER6が高優先度演算タスクを実行中には、OSステートマシン22の状態をDisp状態に保持しているため、WORKER6が高優先度演算タスクを実行完了したときに、OSステートマシン22はWORKER6が実行完了したことを即時認識できる。この結果、OSステートマシン22は即時対応でき、タスク完了オーバーヘッド時間の増加を抑制できる。

10

【 0 1 3 3 】

その後、OSステートマシン22が、サイクリック遷移を再開して再度Peek状態まで遷移すると、タイミングt23において、OSステートマシン22は、中断していたメッセージキューMQ1の状態をWait状態からPeek状態に遷移させることで、タスク起動待ち状態にした後、OSステートマシン22のサイクリック遷移をDisp状態に遷移させる。OSステートマシン22は、タイミングt23のDisp状態においてメッセージキューMQ1の状態をPeek状態からRun状態に遷移させる。

【 0 1 3 4 】

20

通常、OSステートマシン22が、Disp状態に遷移すると、通常タスクトレイトASK__TRAYにメッセージリスト4から開始アドレス及び終了アドレスを格納するが、タイミングt23においては、タスクトレイ状態TTRAY__STが「通常タスク中断状態ST4」であり、タスクトレイ25の通常開始アドレスNTT__STA__ADDRには中断アドレスが記憶されている。

【 0 1 3 5 】

このためOSステートマシン22は、メッセージリスト4におけるアドレス検索処理をスキップし、タスクトレイ状態TTRAY__STを「通常タスク中断状態ST4」から「通常タスク実行状態ST2」に遷移させ、OSステートマシン22がサイクリック遷移を再開する。

30

【 0 1 3 6 】

タスクトレイ25のタスクトレイ状態TTRAY__STが、「通常タスク中断状態ST4」から「通常タスク実行状態ST2」へ遷移すると、WORKER6の側では、遷移検出部43が「通常タスク中断状態ST4」から「通常タスク実行状態ST2」への遷移を検出し、このタイミングにて再開口ロード信号S30を出力する。

【 0 1 3 7 】

再開口ロード信号S30がトリガ出力されると、中断時に退避した中断アドレスがプログラムカウンタ41にロードされる。再開口ロードする時点において、タスクトレイ状態TTRAY__STは「通常タスク実行状態ST2」となっている。このため開始アドレスセクタ45は、通常開始アドレスNTT__STA__ADDRの側を選択し、通常開始アドレスNTT__STA__ADDRの格納領域に退避された中断アドレスをプログラムカウンタ41にロードする。プログラムカウンタ41に中断アドレスがロードされると、中断アドレスから演算命令テーブル5の中の演算命令コードが順次実行される。

40

【 0 1 3 8 】

一方、終了アドレスセクタ46も、通常終了アドレスNTT__STP__ADDRの側を選択しているため、演算命令デコーダ32が、プログラムカウンタ41の指示する演算命令テーブル5を読み取り、通常終了アドレスNTT__STP__ADDRまで順次実行する。

【 0 1 3 9 】

一致比較部42は、プログラムカウンタ41の示すアドレス値が通常終了アドレスNTT__STP__ADDRに一致したと判定すると、タスクトレイ状態TTRAY__STを「通常タスク実

50

行状態 S T 2 」から「通常タスク完了状態 S T 3 」に遷移させる。これにより、低優先度演算タスク処理を再開、完了できる。

【 0 1 4 0 】

WORKER 6 は、タイミング t 2 4 以降において、中断アドレスから通常終了アドレス NTT_STP_ADDR までの実行アドレスに従った演算内容を演算命令テーブル 5 から読み出し、FPU 9、FPU 第 1 引数汎用レジスタ群 7、FPU 第 2 引数汎用レジスタ群 8 を用いて、浮動小数点の 2 項演算を順次処理できる。

【 0 1 4 1 】

WORKER 6 が高優先度の演算タスクを実行中には、OS ステートマシン 2 2 を Disp 状態に保持しているため、WORKER 6 が高優先度演算タスクを実行完了したときに、OS ステートマシン 2 2 は WORKER 6 が実行完了したことを即時認識できる。この結果、OS ステートマシン 2 2 は即時対応でき、タスク完了オーバーヘッド時間の増加を抑制できる。

10

【 0 1 4 2 】

< 比較例 >

現在、一般化されているマルチタスク OS では、複数のプロセスのタスクが衝突したときにコンテキストスイッチ等を発生することを考慮に入れると、処理オーバーヘッドを生じることから高速演算には不向きである。

【 0 1 4 3 】

< 本実施形態のまとめ >

本実施形態では、FPU OS 3 と WORKER 6 とがハードウェア的に分離して独立して構成されている。このため、高優先度の実行タスクを中断させることなくアプリケーションタスクを処理でき、割込み時及び復帰時におけるコンテキストスイッチのオーバーヘッド時間分だけ短縮できる。

20

また、WORKER 6 の側で特に最優先となる高優先度の演算タスクを実行しているときには、FPU OS 3 が低優先度の演算タスクを WORKER 6 に対して実行指令に移さないようにしているため、WORKER 6 は当該高優先度の演算タスクを中断することなく、当該演算タスクを最速処理できる。

また、本実施形態においては、FPU OS 3 と WORKER 6 との間の中断ハンドシェイク期間 t 1 7 ~ t 1 8 の間、低優先度の演算タスクに係るメッセージキュー M Q 1 を Run 状態に保持したまま、OS ステートマシン 2 2 は Disp 状態に留まっている。OS ステートマシン 2 2 は、サイクリックに状態を遷移させず Disp 状態に留まっており、メッセージキュー 2 4 を Run 状態に保持しているため、FPU OS 3 は、WORKER 6 による演算タスクの実行に係る中断応答に対し、メッセージキュー 2 4 を Wait 状態に即時変更でき、即時対応できる。これにより、タスク中断オーバーヘッド時間の増加を抑制できる。

30

【 0 1 4 4 】

また本実施形態において、WORKER 6 が、高優先度の演算タスクに係るタスクメッセージ MSG 2 を実行開始するタイミング以降、「通常タスク中断状態 S T 4 」にタスクトレイ状態 TTRAY_ST を遷移させるまでの期間 t 2 0 ~ t 2 1 には、FPU OS 3 は、高優先度のタスクメッセージ MSG 2 に係るメッセージキュー M Q 2 を Run 状態に保持したまま、OS ステートマシン 2 2 が Disp 状態に留まるステート制御を実行している。このため、WORKER 6 が高優先度の演算タスクを実行完了したときに、OS ステートマシン 2 2 は WORKER 6 が実行完了したことを即時認識できる。この結果、OS ステートマシン 2 2 は即時対応でき、タスク完了オーバーヘッド時間の増加を抑制できる。

40

【 0 1 4 5 】

(第 3 実施形態)

図 8 及び図 9 に第 3 実施形態の追加説明図を示している。従来のマイコンが、OS 処理もアプリケーション処理も 1 つのハードウェアを用いて順次処理する場合、デッドロックしたか否かは OS が定期的に所定の状態に遷移するか否かを監視することで判定できる。この場合、ウォッチドッグタイマを 1 つ設ければデッドロックしたか否かを判定できる。

50

【 0 1 4 6 】

しかし、前述した第 1 実施形態の構成では、F P U O S 3 及び W O R K E R 6 がハードウェア上独立して構成されているため、ウォッチドッグタイマが一つだけ設けられていても、一方のハードウェア構成（例えば、F P U O S 3）を監視可能になるものの、他方のハードウェア構成（例えば、W O R K E R 6）は監視不能になるといった問題を生じる。

【 0 1 4 7 】

そこで図 8 に示すように、動作監視用のウォッチドッグタイマ 2 としては、F P U O S 3 の動作を監視するための F P U O S 監視ウォッチドッグタイマ 2 a（オペレーティングシステム処理監視 W D T 相当）、及び、W O R K E R 6 の動作を監視するための W O R K E R 監視ウォッチドッグタイマ 2 b（演算処理監視 W D T 相当）を独立に設け、F P U O S 3 及び W O R K E R 6 をそれぞれ監視するように構成することが望ましい。これにより、F P U O S 3 のハードウェア構成、W O R K E R 6 のハードウェア構成のそれぞれの動作を独立して監視できる。

10

【 0 1 4 8 】

F P U O S 監視ウォッチドッグタイマ 2 a（以下、F P U O S 監視 W D T 2 a）はフリーランカウンタにより構成され、カウント値をフリーランカウントする。O S ステートマシン 2 2 が、Send 状態から Post 状態までサイクリックに遷移する度に、F P U O S 監視 W D T 2 a はカウント値をクリアする。

【 0 1 4 9 】

O S ステートマシン 2 2 がデッドロックし、F P U O S 監視 W D T 2 a のカウント値が F P U O S 監視 W D T 閾値を超えると、F P U O S 監視 W D T 2 a は W D T エラーを外部に出力する。

20

【 0 1 5 0 】

他方、W O R K E R 監視 W D T 2 b はフリーランカウンタにより構成され、「通常タスク実行状態 S T 2」にてフリーランカウントされる。W O R K E R 監視 W D T 2 b は、F P U O S 3 のタスクトレイ状態 T T R A Y _ S T が「通常タスク実行状態 S T 2」以外になるとクリアされる。W O R K E R 監視 W D T 2 b のカウント値が、所定の W O R K E R 監視 W D T 閾値を超えると、W O R K E R 監視 W D T 2 b は W D T エラーを出力する。

【 0 1 5 1 】

図 9 には、W O R K E R 6 が通常の演算タスクを実行中であることを示す「通常タスク実行状態 S T 2」から、W O R K E R 6 が演算タスクを正常終了するケースを実線により示している。また、「通常タスク実行状態 S T 2」から、W O R K E R 6 が演算タスクを異常終了するケースを破線により示している。

30

【 0 1 5 2 】

図 9 に示す「通常タスク実行状態 S T 2」が正常終了する実線ケースでは、W O R K E R 6 が暴走することなく正常動作し続ける。この際、W O R K E R 6 及び F P U 9 は、通常開始アドレス N T T _ S T A _ A D D R から通常終了アドレス N T T _ S T P _ A D D R まで演算タスクを終了する。すると、W O R K E R 6 の中のプログラムカウンタブロック 3 1 が、タスクトレイ状態 T T R A Y _ S T を「通常タスク実行状態 S T 2」から「通常タスク完了状態 S T 3」へ書き換える。このとき、ウォッチドッグタイマ 2 は、タイミング t 3 1 において W O R K E R 監視 W D T 2 b をクリアする。このため、W D T エラーが出力されることはない。

40

【 0 1 5 3 】

しかし、「通常タスク実行状態 S T 2」にて正常終了しないと、タスクトレイ状態 T T R A Y _ S T には「通常タスク実行状態 S T 2」と保持され続けるため、W O R K E R 監視 W D T 2 b のカウント値が W O R K E R 監視 W D T 閾値をいずれ超える。するとウォッチドッグタイマ 2 は、タイミング t 3 2 において W D T エラーを出力する。これにより、W O R K E R 6 のデッドロックを回避できると共に、W O R K E R 6 の暴走を監視できる。

【 0 1 5 4 】

なお、F P U O S 監視 W D T 閾値は、F P U O S 3 がタスクトレイ 2 5 にタスク中断フ

50

ラグをセットしたタイミング t_{17} から、WORKER 6 の側でタスクトレイ状態 TTRAY__ST を演算タスクを中断する「通常タスク中断状態 ST 4」に遷移させるタイミング t_{18} までの時間 T_1 (図 6 参照)、を少なくとも超える時間をカウント可能な閾値に設定することが望ましい。すなわち、FPUOS 監視 WDT 閾値は、時間 T_1 に所定の第 1 マージン時間を加算した時間以上をカウント可能な閾値に設定することが望ましい (第 1 条件)。

【0155】

しかも、FPUOS 監視 WDT 閾値は、WORKER 6 が高優先度の演算タスクを実行開始してから実行完了するまでの時間 T_2 (図 6 及び図 7 参照)、を少なくとも超える時間をカウント可能な閾値に設定することが望ましい。すなわち、FPUOS 監視 WDT 閾値は、時間 T_2 に所定の第 2 マージン時間を加算した時間をカウント可能な値に設定することが望ましい (第 2 条件)。FPUOS 監視 WDT 閾値は、前記した第 1 条件及び第 2 条件の双方を満たす閾値とすることが望ましい。

10

【0156】

本実施形態によれば、ウォッチドッグタイマ 2 が、FPUOS 3、WORKER 6 を監視する機能を備えているため、FPUOS 3 も WORKER 6 もそれぞれ独立して監視できる。FPUOS 3 の動作を監視できると共に、WORKER 6 のデッドロック及び暴走を監視でき異常を検知できる。

【0157】

(他の実施形態)

20

前述実施形態に限定されるものではなく、例えば、以下に示す変形又は拡張が可能である。

浮動小数点の演算は、単精度、倍精度等に限定されるものではない。また、浮動小数点演算処理を例示して演算処理する形態を説明したが、これに限定されるものではなく、例えば固定小数点演算処理に適用しても良い。

【0158】

前述した複数の実施形態の構成、機能を組み合わせても良い。前述実施形態の一部を、課題を解決できる限りにおいて省略した態様も実施形態と見做すことが可能である。また、特許請求の範囲に記載した文言によって特定される発明の本質を逸脱しない限度において考え得るあらゆる態様も実施形態と見做すことが可能である。

30

【0159】

本発明は、前述した実施形態に準拠して記述したが、当該実施形態や構造に限定されるものではないと理解される。本発明は、様々な変形例や均等範囲内の変形をも包含する。加えて、様々な組み合わせや形態、さらには、それらに一要素、それ以上、あるいはそれ以下、を含む他の組み合わせや形態をも、本発明の範疇や思想範囲に入るものである。

【符号の説明】

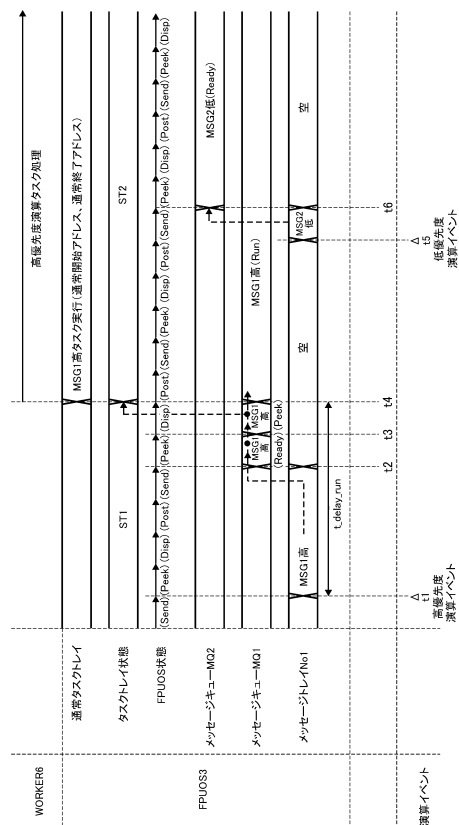
【0160】

図面中、1 はリアルタイム演算処理装置、3 は FPUOS (オペレーティングシステム処理部)、4 はメッセージリスト、5 は演算命令テーブル、6 は WORKER (演算処理部)、25 はタスクトレイ、TTRAY__ST はタスクトレイ状態、31 はプログラムカウンタブロック、32 は演算命令デコーダ、41 はプログラムカウンタ、を示す。

40

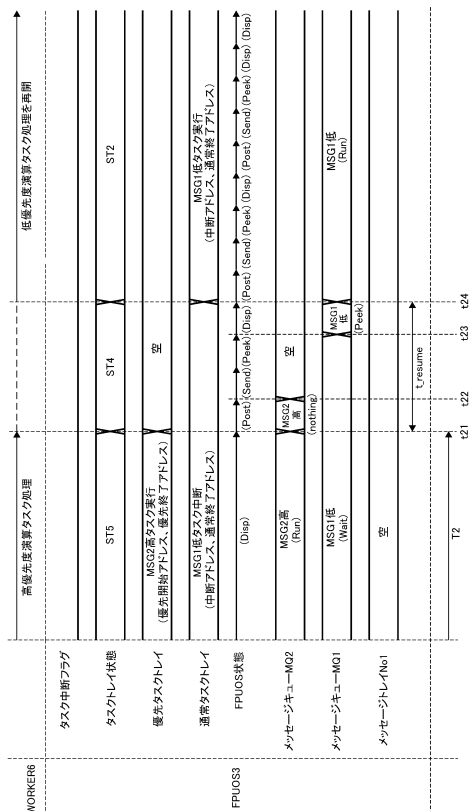
【 図 5 】

Fig. 5



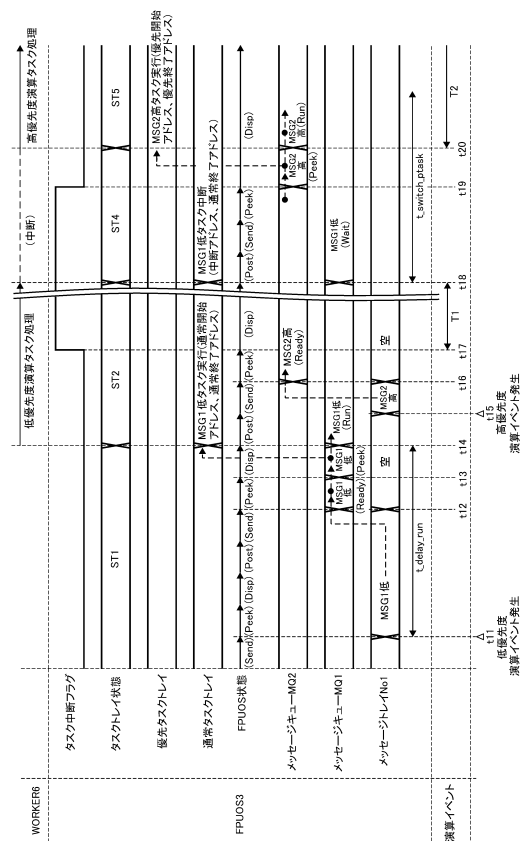
【圖 7】

Fig. 7

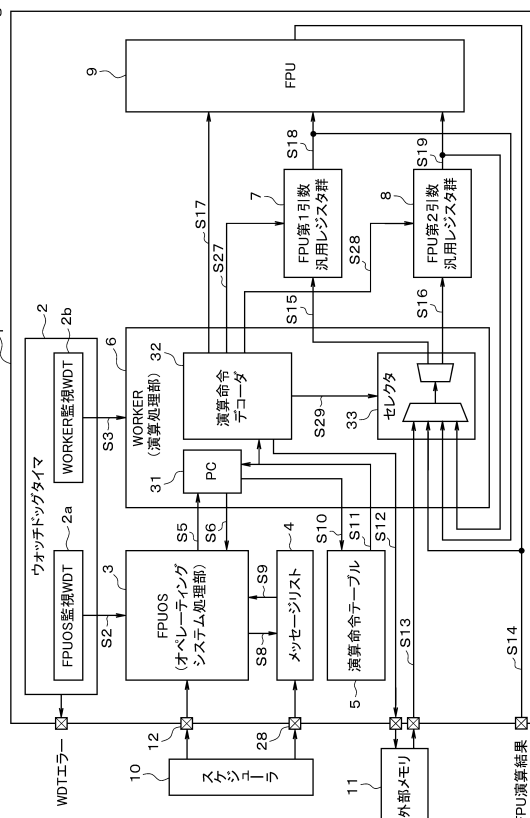


【 図 6 】

Fig. 6

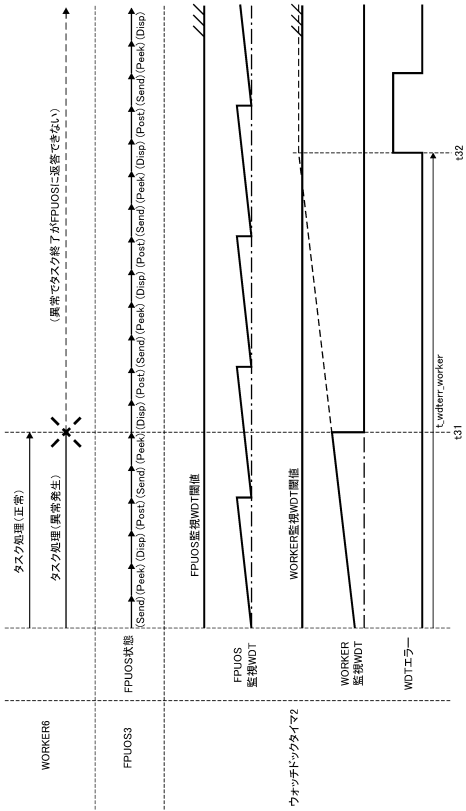


【圖 8】

88
Fi. 8.

【図9】

Fig.9



10

20

30

40

50

フロントページの続き

- (56)参考文献 特開昭 6 0 - 1 1 8 9 3 9 (J P , A)
特開 2 0 0 1 - 3 1 8 7 9 6 (J P , A)
特開平 0 9 - 1 9 8 2 5 6 (J P , A)
- (58)調査した分野 (Int.Cl. , D B 名)
- | | |
|---------|-------------|
| G 0 6 F | 9 / 4 8 |
| G 0 6 F | 9 / 3 8 |
| G 0 6 F | 1 5 / 1 6 7 |