

- Tafelübungen: Windows-Umgebung
 - ◆ Räume 01.155-N und 01.153
 - ◆ Integrierte Entwicklungsumgebung AVR-Studio
- Rechnerübungen (SPiC)
 - ◆ Raum 01.155
 - ◆ Verwendung eine Windows-VM unter Linux
- Ziele der heutigen Tafelübung
 - (1) wie schreibe ich ein Programm unter Windows
 - (2) wie lade ich dieses Programm auf das Entwicklungsboard
 - (3) wie arbeite ich das Programm schrittweise ab (Fehlersuche/Debugging)
 - (4) wie gebe ich eine Übungsaufgabe ab (unter Linux)

U1-2 Tafelübung

U1-2 Tafelübung

- Keine Anwesenheitspflicht
- Es wird jedoch eine zufällig ausgewählte Lösung besprochen; Bei abwesenheit gibt es gegebenenfalls 0 Punkte.
 - ◆ Gegebenenfalls vorher beim Übungsleiter abmelden

U1-1 Login in die Windows-Umgebung

- Zur Nutzung der Windows-PCs zunächst mit dem Kommando
`/local/ciptools/bin/setsambapw`
ein Windows-Passwort setzen.
 - **Achtung:** Passwörter werden erst nach etwa 10 Minuten aktiv!
- Setzen Sie **jetzt** soweit noch nicht geschehen im Raum 01.155 Ihr Windows-Passwort
- Melden Sie sich dann an der Windows-Domäne **ICIP** an

U1-3 Rechnerübungen (SPiC)

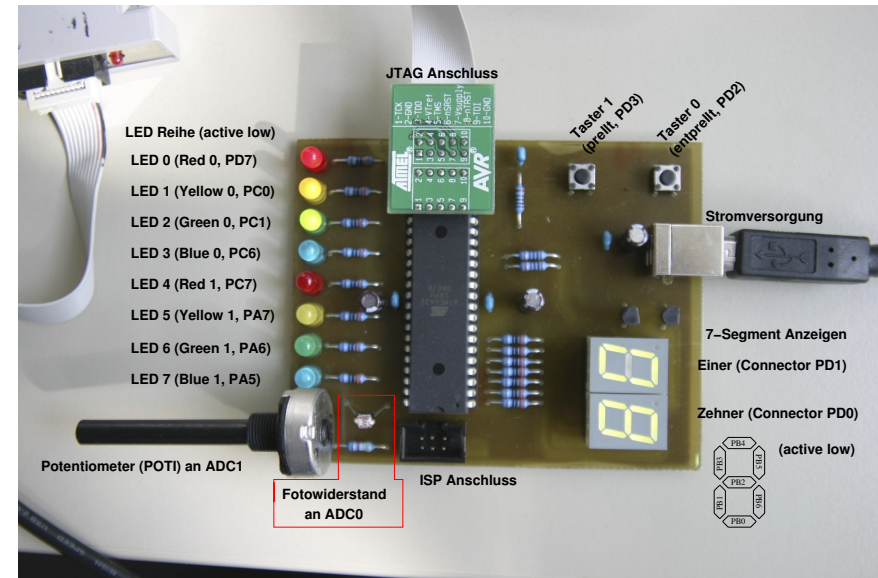
U1-3 Rechnerübungen (SPiC)

- Termine:
 - ◆ Mo 12:00 - 14:00
 - ◆ Mi 8:00 - 10:00
 - ◆ Mi 14:00 - 16:00
 - ◆ Do 10:00 - 12:00
 - ◆ Do 16:00 - 18:00
- Sonstiges:
 - ◆ wenn bis 30 Minuten nach Übungsbeginn (*hh:30* Uhr) keine Teilnehmer anwesend sind, können die Übungsleiter die Rechnerübung vorzeitig beenden
 - ◆ In 01.155 sind Linux-Rechner. Es gibt daher die Möglichkeit in einer *Virtuellen Maschine* unter Windows zu arbeiten. Alternativ ist auch das Arbeiten unter Linux möglich. Siehe Anhang.
 - ◆ Genaue Anleitung zur KVM auf der Webseite

U1-4 Entwicklungsboards

- 30 SPiC-Boards
 - ◆ ATmega32-Mikrokontroller (MCU)
- 22 Hardware-Debugger (groß mit 10-pol. Stecker)
 - ◆ Entwicklung direkt auf den Boards
 - ◆ Überwachung des Programms während der Ausführung (Debugging)
 - ◆ Nutzung des Simulators entfällt
 - ◆ Anschluss an den JTAG-Port des Boards
- 10 ISP-Programmer (klein mit 6-pol. Stecker)
 - ◆ kein Debugging möglich
 - ◆ Anschluss an den ISP-Port des Boards

U1-4 Entwicklungsboards



U1-5 SPiCboard-Bibliothek

- Funktionsbibliothek zur einfachen Verwendung der Hardware
 - ◆ Konfiguration des Mikrokontrollers durch den Anwender entfällt
- Verwendung v.a. in der Anfangsphase
- Dokumentation zu den einzelnen Funktionen online verfügbar

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS10/V_SPiC/Übung/doc

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS10/V_GSPiC/Übung/doc

1 Projektverzeichnisse

- Spezielle Projektverzeichnisse zur Bearbeitung der Übungsaufgaben
 - Unter Linux: `/proj/i4gspic/login-Name`
 - Unter Windows: Laufwerk P:
- Aufgaben sollten ausschließlich im Projektverzeichnis bearbeitet werden
 - Nur vom eigenen Benutzer lesbar
 - Suchverzeichnis des Abgabeprogramms
- Werden nach Waffel-Anmeldung binnen eines Tages erzeugt

2 UNIX-Heimverzeichnisse

- Unter Windows: Laufwerk H:
- Zugriff auf Ihre Dateien aus der Linux-Umgebung

3 Vorgabeverzeichnis

- Unter Linux: `/proj/i4gspic/pub`
- Unter Windows: Laufwerk Q:
- Hilfsmaterial zu einzelnen Übungsaufgaben
 - z.B. `/proj/i4gspic/pub/aufgabe0`
- Testprogramm für die Entwicklungsboards
 - `/proj/i4gspic/pub/boardtest`
- Hilfsbibliothek (Board-Support-Package) und Dokumentation
 - `/proj/i4gspic/pub/i4`
- Werkzeuge zur Entwicklung unter Linux
 - `/proj/i4gspic/pub/tools`

2 AVR Studio

- Entwicklungsumgebung von Atmel
- Simulator und Debugger für alle AVR-Mikrokontroller
- Start über das Startmenü
Start - Alle Programme - Atmel AVR Tools - AVR Studio 4
- Anlegen eines neuen Projekts
 - ◆ Projekttyp: AVR GCC
 - ◆ Projektname: *aufgabe0*
 - ◆ *Create Initial File* und *Create Folder* aktivieren
 - ◆ Initial File: *blink.c*
 - ◆ Location: *P:*
- Auswahl der Plattform *JTAGICE mkII* mit dem Gerät *ATMega32*
 - ◆ bei Verwendung der (kleinen) Programmer *AVRISP mkII*

U1-6 Windows-Umgebung

- Verwendung der Entwicklungsumgebung AVR-Studio
 - ◆ vereint Editor, Compiler und Debugger in einer Umgebung
 - ◆ komfortable Nutzung der JTAGICE-Debugger

1 Compiler

- Um auf einem PC Programme für den AVR-Mikrokontroller zu erstellen, wird ein **Cross-Compiler** benötigt
 - ◆ Ein Cross-Compiler ist ein Compiler, der Code für eine Architektur generiert, die von der Architektur des Rechners, auf dem der Compiler ausgeführt wird, verschieden ist.
 - ◆ Hier: Compiler läuft auf Intel x86 und generiert Code für AVR.
 - ◆ AVR-Studio + WinAVR (Windows)
 - ◆ GNU Compiler Collection (GCC) unter Linux

3 AVR Studio-Projekteinstellungen

- Setzen der Projekteinstellungen (*Project - Configuration Options*)
 - ◆ Frequency: *1000000* Hz (1 MHz = 1.000.000)
 - ◆ Optimization: *-O0*
 - ◆ **Wichtig:** Die vier Haken rechts daneben deaktivieren
- Bereich *Include Directories*: *Q:\i4* aufnehmen
- Bereich *Libraries* (bei Verwendung der SPiCboard-Bibliothek)
 - ◆ *Q:\i4* in *Library Search Path* aufnehmen
 - ◆ *libspicboard.a* bei *Available Link Objects* anwählen, *Add Library* klicken
- Compileroptionen im Bereich *Custom Options*
 - ◆ *-std=gnu99* entfernen
 - ◆ *-ansi* hinzufügen
 - ◆ *-pedantic* hinzufügen
 - ◆ *-ffreestanding* hinzufügen

4 Erstellen einer main()-Funktion

- Auf dem Mikrokontroller ist die *main()*-Funktion vom Typ `void main(void);`
 - Sollte niemals zurückkehren (wohin?)
 - Rückgabtyp daher nicht sinnvoll
 - Freistehende Umgebung (*-freestanding*)
- Beispiel: Grüne LED einschalten

```
#include <led.h>

void main(void) {
    int i=0;
    sb_led_on(GREEN0);
    while(1) { /* Endlosschleife*/
        i++;
    }
}
```

- Kompilieren des Programmes mit F7 oder *Build - Build*

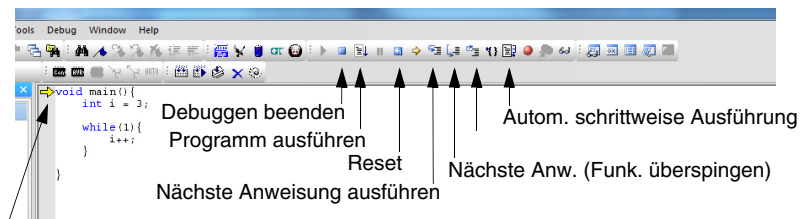
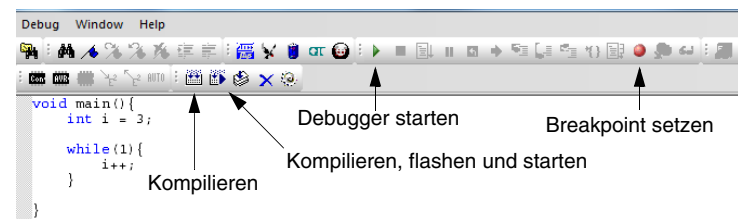
6 Starten des Simulators/Debuggers

- Start des Debugging-Modus über *Debug - Start Debugging*
 - ◆ Programm muss vorher nicht geflasht werden
- Das Programm wird zunächst beim Betreten von `main()` angehalten
 - ◆ Normal laufen lassen mit F5 oder *Debug - Run*
 - ◆ Schrittweise abarbeiten mit
 - F10 (step over): Funktionsaufrufe werden in einem Schritt bearbeitet
 - F11 (step into): Bei Funktionsaufrufen wird die Funktion betreten
- Die I/O-Ansicht (rechts) gibt Einblick in die Zustände der I/O-Register
 - ◆ Die Register können auch direkt geändert werden.
- Breakpoints unterbrechen das Programm einer bestimmten Stelle
 - ◆ Codezeile anklicken, dann F9 oder *Debug - Toggle Breakpoint*
 - ◆ Programm laufen lassen (F5), stoppt wenn ein Breakpoint erreicht wird

5 Flashen des Programms auf die MCU

- Mit dem Debugger/Programmer verbinden
 - Tools - Program AVR - Auto Connect*
 - ◆ ggf. aktuell angeschlossenen Debugger/Programmer auswählen
- Reiter *Main*
 - ◆ *Device*: ATmega32
 - ◆ wenn Debugger angeschlossen: *Programming Mode*: JTAG mode
 - ◆ wenn Programmer angeschlossen: *ISP Frequency max.* 250 kHz
- Reiter *Program*, Bereich *Flash*
 - ◆ *Input HEX File*: aktuell übersetztes Programm auswählen
 - ◆ normalerweise im Unterverzeichnis *default* des Projektverzeichnisses
 - ◆ z.B. *blink.hex*
- *Program* klicken, Programm wird auf die MCU geflasht

7 Starten des Simulators/Debuggers 2



Aktueller Befehl

8 Programm abgeben

- Abgabeskript funktioniert nur in Linux-Umgebung
- Remote-Login auf den Linux-Rechnern über
 - (1) SSH (nur Terminalfenster)
 - ◆ im Startmenü *Secure Shell Client* starten
 - ◆ verbinden mit einem beliebigen Linux-Rechner, z.B. *fau01*
 - ◆ Login mit den UNIX-Zugangsdaten
 - (2) Remote X (volle grafische Desktop-Umgebung)
 - ◆ im Startmenü im Menü *Linux-Terminal* einen beliebigen Rechner wählen
 - ◆ Login-Fenster erscheint, dort anmelden
 - ◆ danach ein Terminal-Fenster öffnen, z.B. *Konsole* unter KDE
- Im Terminal-Fenster folgendes Kommando ausführen:


```
/proj/i4gspic/pub/abgabe_aufgabe0
```

 - ◆ hierbei die aktuelle Aufgabe einsetzen

UNIX/Linux

- In der Übung arbeiten wir mit der AVRStudio Umgebung unter Windows
 - ◆ Grundsätzlich gibt es auch die Möglichkeit, unter Linux zu arbeiten
 - ◆ In der Übung nicht behandelt
 - ◆ Bei persönlichem Interesse mögen die folgenden Informationen hilfreich sein

U1-7 UNIX/Linux Benutzerumgebung

- Kommandointerpreter (Shell)
 - Programm, das Kommandos entgegennimmt und ausführt
 - verschiedene Varianten, am häufigsten unter Linux: *bash* oder *tcsh*
- Sonderzeichen
 - ◆ einige Zeichen haben unter UNIX besondere Bedeutung
 - ◆ Funktionen:
 - Korrektur von Tippfehlern
 - Einwirkung auf den Ablauf von Programmen
- Übersicht: (<CTRL> = <STRG>)

<BACKSPACE>	letztes Zeichen löschen (manchmal auch <DELETE>)
<CTRL> - C	Interrupt - Programm wird abgebrochen
<CTRL> - Z	Stop - Programm wird gestoppt (Fortsetzen mit fg)
<CTRL> - D	End-of-File

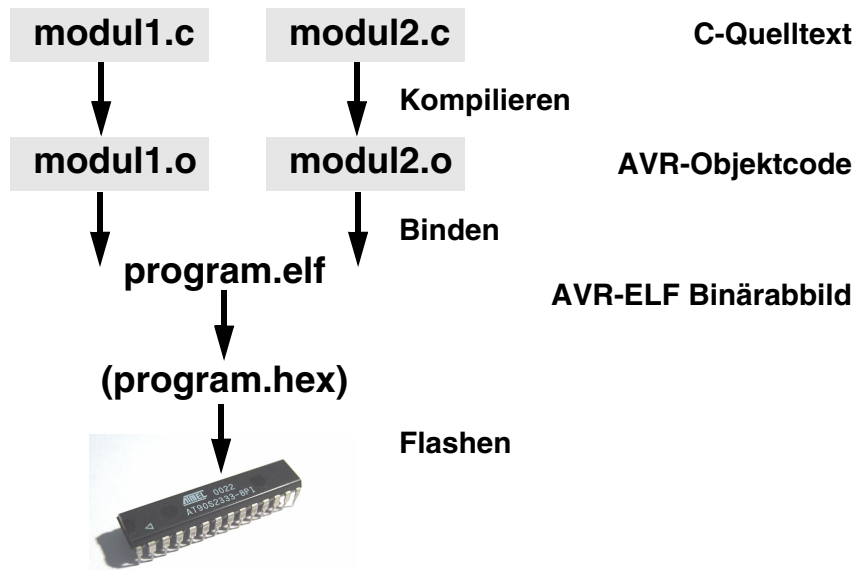
1 Toolchain: Vom Quellcode zum geflashten Binärabbild

- (1) Erstellen des Programmquellcodes mit einem Texteditor (z.B. *vim* oder *kate*)
 - ◆ das Programm besteht ggf. aus mehreren Modulen (= **.c-Dateien**)
 - ◆ und ggf. einer Schnittstellenbeschreibung/Header pro Modul (= **.h-Dateien**)
 - ◆ modulare Programmierung ist Gegenstand einer späteren Übung
- (2) Übersetzen der C-Module zu Objektdateien mit einem C-Compiler (GCC)
 - ◆ jedes C-Modul wird zu einer Objektdatei (= **.o-Datei**) kompiliert
 - ◆ da wir Binärcode für den AVR erzeugen wollen, verwenden wir einen AVR-Crosscompiler (*avr-gcc*)


```
avr-gcc -c -o modul2.o modul2.c
```
- (3) Linken/Binden der Objektdateien zu einem ladbaren ELF-Binärabbild (**.elf-Datei**)
 - ◆ mit GCC oder LD


```
avr-gcc -o program.elf modul1.o modul2.o
```
- (4) Flashen des Binärabbilds auf den Mikrokontroller
 - ◆ z.B. mit *avrice* oder *avrdude*

2 Toolchain-Überblick



3 Texteditoren

- verschiedene Editoren unter UNIX verfügbar
 - ◆ vim
 - ◆ emacs
- für Einsteiger zu empfehlen: `kate`
 - ◆ Starten
 - durch Eingabe von `kate` in einer Shell
 - oder über Auswahlmenü von KDE
- Abspeichern der Quelltexte in Dateien mit der Endung `.c` im Projektverzeichnis
 - ◆ die zu entwickelnden Module und Dateinamen sind in der Aufgabenstellung vorgegeben

4 Kompilieren der C-Module

- C-Quellcode wird mit einem C-Compiler (z.B. GCC) zu Binärcode für die Zielarchitektur (hier: 8-bit AVR) übersetzt: **avr-gcc**
- Jede `.c`-Datei wird in eine Objektdatei übersetzt: Compileroption `-c`
- Referenzen auf externe Symbole werden hierbei noch nicht aufgelöst
- Weitere Compiler-Flags
 - ◆ `-mmcu=atmega32`: teilt dem Compiler den Typ der Ziel-CPU mit
 - ◆ `-ansi`: wählt den C-Standard ISO C90
 - ◆ `-Wall`: aktiviert viele Warnungen, die auf evtl. Programmierfehler hinweisen
 - ◆ `-pedantic`: aktiviert weitere Warnungen in Bezug auf ISO-C-Konformität
 - ◆ `-O0` bzw. `-Os`: Optimierungen deaktivieren bzw. nach Größe optimieren
 - ☞ Debuggen mit `-O0 -g`, Testen mit `-Os`
- Übersetzung eines C-Moduls `modul.c` dann zu `modul.o` mit Aufruf:


```
avr-gcc -Os -c -mmcu=atmega32 -ansi -pedantic -Wall modul.c
```

5 Binden der Objektdateien

- Im Bineschritt werden offene Symbolreferenzen aufgelöst
- Binden z.B. mit **avr-gcc**
- Beispiel: Programm aus den Modulen **modul1.o** und **modul2.o**
 - ◆ mit `avr-gcc (-o` bestimmt den Namen der Zielfeldatei, hier **program.elf**):


```
avr-gcc -mmcu=atmega32 -o program.elf modul1.o modul2.o
```
- GCC kann auch in einem Schritt kompilieren und binden:


```
avr-gcc -mmcu=atmega32 ... -o program.elf modul1.c modul2.c
```

 - ◆ Vorteil: Übersetzer sieht komplettes Programm ⇒ globale Optimierungen
 - in aktuellen GCC Versionen: Compiler-Flags **-combine -fwhole-program**
 - ◆ Nachteil: Alle Module müssen komplett übersetzt werden, auch wenn man nur ein Modul verändert hat
 - ◆ Für kleine Programme ist diese Variante aber oft die bessere Wahl

6 Flashen des ELF-Images

- Ablegen des Binärabbilds im Flash-ROM des Mikrokontrollers
 - ◆ z.B. mit unserem Debugger und dem Programm **avarice**
 - ◆ wir haben das entsprechende Kommando in einem **Makefile** abgelegt
 - ◆ Beispiel: Flashen des Binärabbilds **program.hex**:

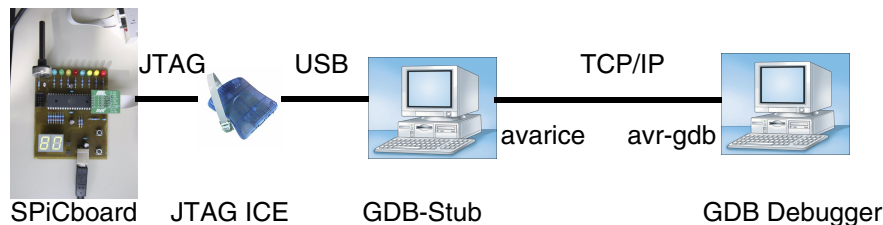

```
make -f /proj/i4gspic/pub/i4/debug.mk program.hex.flash
```
- Nach jedem Reset lädt der **Bootloader** des Mikrokontrollers die relevanten Sektionen in den RAM und startet die Ausführung
- Für einfache Programme (nur eine C-Datei **program.c**) übernimmt obiger Aufruf zum Flashen auch die Übersetzung

7 Debugging unter Linux (*Hintergrundinfo*)

- Der Debugger vereinfacht die Fehlersuche im Programm
 - ◆ schrittweises Abarbeiten des Programms
 - ◆ Beobachten der Werte von Variablen
 - ◆ Haltepunkte (Breakpoints), auch abhängig von Bedingungen
- Die JTAG-Debugger erlauben das Debugging der Ausführung direkt auf dem Mikrokontroller
- Unter Linux ist das Debugging leider mit Schmerzen verbunden
 - ◆ Stepping durch den Code sehr langsam
 - ◆ GDB-Stub stürzt gelegentlich ab

7 Anschluss des Debuggers

- Verbinden des Debuggers mit dem JTAG-Anschluss auf dem SPiCboard
- Board und Debugger an zwei USB-Ports des Rechners anschließen
 - ◆ Achtung: der Debugger funktioniert nicht zuverlässig an den SunRays, daher "richtige" Rechner verwenden
- Das Programm **avarice** öffnet einen GDB-Stub und fungiert so als Mittler zwischen JTAG-Debugger und Software-Debugger (**avr-gdb**)
- GDB-Stub-Rechner und Debug-Rechner sind normalerweise identisch



7 Verwendung des Debuggers

- Flashen des Binärabbilds **program.elf** in den Mikrokontroller
 - ◆ das Binärabbild sollte mit Debug-Symbolen erzeugt werden:
 - ☞ zusätzliches Compiler-Flag **-g** bei der Übersetzung verwenden
 - ◆ Compiler-Optimierungen sollten deaktiviert werden: **-O0**
- Starten des GDB-Stubs **avarice**

```
make -f /proj/i4gspic/pub/i4/debug.mk dbgstub
```
- Starten des Debuggers **avr-gdb** auf dem gleichen Rechner


```
avr-gdb program.elf
```

 - ◆ das hier verwendete Binärimage muss mit dem in den Mikrokontroller geflashten Abbild übereinstimmen!
- Verbinden des Debuggers mit dem GDB-Stub


```
target remote localhost:4242
```
- Das Programm ist gestoppt an der ersten Instruktion

7 Wichtige GDB-Kommandos

- Schrittweises Abarbeiten des Programms
 - ◆ **n**: führt nächste Zeile C-Code aus, übergeht Funktionen
 - ◆ **s**: wie **n**, steigt aber in Funktionen ab
- Setzen von Breakpoints (Haltepunkten)
 - ◆ Anzahl durch die Hardware auf 3 beschränkt
 - ◆ **b [Dateiname:]Funktionsname [condition]**
 - ◆ **b Dateiname:Zeilenr. [condition]**
 - ◆ Die Ausführung stoppt bei Erreichen der angegebenen Stelle
 - ◆ wenn **condition** angeben (C-Ausdruck) nur dann, wenn Bedingung erfüllt ist
 - ◆ Breakpoints anzeigen: `info breakpoints`
 - ◆ Breakpoint löschen (Nr. des Breakpoints aus Anzeige): **d BreakpointNr**
- Fortsetzen der Programmausführung bis zu Haltepunkt: **c**

7 Wichtige GDB-Kommandos

- Watchpoints: Stop der Ausführung bei Zugriff auf eine bestimmte Variable
 - ◆ **watch expr**: Stoppt, wenn sich Wert des C-Ausdrucks **expr** ändert
 - ◆ **rwatch expr**: Stoppt, wenn **expr** gelesen wird
 - ◆ **awatch expr**: Stoppt bei jedem Zugriff (kombiniert **rwatch** und **watch**)
 - ◆ **expr** ist ein C-Ausdruck, im einfachsten Fall der Name einer Variable
 - ◆ Achtung: für jedes Byte des Ausdrucks wird ein Hardware-Breakpoint verbraucht, **watch** auf einen **int** belegt also zwei Hardware-Breakpoints!
- Weitere im Reference-Sheet (📄 Doku-Bereich der Webseite)