
SPiC-Aufgabe #2: snake

(12 Punkte, in Zweier-Gruppen)

Erstellen Sie ein Programm `snake` in der Datei `snake.c`. Dieses Programm soll die LED-Reihe auf dem SPiCboard zur Anzeige einer Schlange bestehend aus einer Reihe benachbarter LEDs verwenden. Länge, Bewegungsgeschwindigkeit und Bewegungsrichtung der Schlange sollen hierbei veränderbar sein. Im Einzelnen soll das Programm folgende Funktionalität bieten:

1. Die Schlange kann sich entweder in Richtung des Potentiometers (POT1) oder von diesem weg bewegen. Beim Erreichen eines Endes der LED-Reihe betritt die Schlange die Reihe schrittweise wieder von der anderen Seite. Die Richtung kann mit einem Druck auf den Taster `BUTTON0` verändert werden. Bei einer Richtungsänderung wird der bisherige Schwanz der Schlange zu ihrem Kopf. Der Taster soll hierzu periodisch abgefragt werden (`sb_button_getState()`).
2. Die Länge der Schlange soll zwischen einer und fünf LEDs betragen und kann durch das Poti des Boards geregelt werden (`sb_adc_read()`). Teilen Sie hierzu den Wertebereich des Potis in fünf möglichst gleichgroße Intervalle ein.
3. Die Geschwindigkeit der Schlange soll in einem sinnvollen Bereich (Bewegung mit dem Auge gut erkennbar) variieren. Wartezeiten zwischen zwei Bewegungsschritten sind durch eine aktive Warteschleife zu realisieren. Die Geschwindigkeit (Anzahl der Schleifendurchläufe der Warteschleife) hängt hierbei linear von der über dem Fotowiderstand gemessenen Helligkeit (entspricht der von der Schlange empfundenen Außentemperatur) ab. Je wärmer (heller) die Umgebung, desto beweglicher (schneller) ist die Schlange.

Unterteilen Sie das u. U. komplex erscheinende Problem zunächst in einzelne Teilprobleme und überlegen Sie sich einen Ablaufplan für diese Teilprobleme. Ermitteln Sie anschließend die entsprechenden C-Kontrollkonstrukte zu bedingter und wiederholter Ausführung, mit deren Hilfe Sie diesen Ablaufplan realisieren können.

Die Wartezeit zwischen zwei Bewegungen soll in einer eigenen Funktion

```
uint8_t wait(void);
```

realisiert werden. Diese ermittelt eine von der Umgebungshelligkeit zum Aufrufzeitpunkt der Funktion abhängige Wartedauer, die dann in einer aktiven Warteschleife realisiert wird. Bei Rückkehr gibt die Funktion entweder den Wert 0 oder 1 zurück. Dieser Rückgabewert gibt an, ob eine Änderung der Bewegungsrichtung angefordert wurde (1) oder nicht (0). Wurde der Taster während der Wartezeit eine gerade Zahl oft gedrückt, so findet keine Änderung der Richtung statt. Achten Sie darauf, dass ein Tastendruck nicht mehrfach erkannt wird.

Schreiben Sie außerdem eine Funktion

```
void drawSnake(uint8_t head, uint8_t length, uint8_t direction);
```

welche die Schlange durch entsprechendes Ansteuern der acht LEDs zeichnet. Die Parameter geben hierfür die Position des Schlangenkopfes, die Schlangenlänge und die Richtung an. Sie dürfen Ihr Programm nach Wunsch in weitere Funktionen unterteilen.

Hinweise

- Überlegen Sie sich bei den verwendeten Variablen, welche Lebensdauer und Sichtbarkeit diese benötigen und wählen Sie jeweils die kürzest nötige Lebensdauer und die geringst mögliche Sichtbarkeit für Ihre Variablen. Sie benötigen keine globalen Variablen in Ihrem Programm.
- Im Verzeichnis `/proj/i4spic/pub/aufgabe2/` unter Linux bzw. in `Q:\aufgabe2\` unter Windows befindet sich die Datei `snake.hex`. Mit dieser flashbaren Beispielimplementierung können Sie die gewünschte Verhaltensweise des Programms nachvollziehen.
- Ihr Programm muss mit der Build-Compiler-Konfiguration kompilieren und funktionieren. Diese Konfiguration wird zur Bewertung herangezogen.

Abgabezeitpunkt

T01	01.05.2016	18:00:00
T02	02.05.2016	18:00:00
T03	02.05.2016	18:00:00
T04	02.05.2016	18:00:00
T05	02.05.2016	18:00:00
T06	02.05.2016	18:00:00
T07	03.05.2016	18:00:00
T08	03.05.2016	18:00:00
T09	03.05.2016	18:00:00