

Übungen zu Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Peter Wägemann, Heiko Janker, Moritz Strübe, Rainer Müller
(Lehrstuhl Informatik 4)



Wintersemester 2014/2015



Aufgabe: Interrupt-Zähler

Aufgabe: LED-Modul

Aufgabe: Ampel

Zusammenfassung: Mikrokontroller-Programmierung

Verwendung von int

Compileroptimierung

Volatile



Aufgabe: Interrupt-Zähler

Aufgabe: LED-Modul

Aufgabe: Ampel

Zusammenfassung: Mikrocontroller-Programmierung



Besprechung einer Abgabe



Aufgabe: Interrupt-Zähler

- Verwendung von `volatile`
- Lost-Update: Zugriff auf 16-Bit Variable
- Lost-Wakeup: Position vom `sei()`
- Siehe später \rightsquigarrow Minimalbeispiel
- Speicherverwaltung für Alarme:
 - Verwaltung von auf Heap allozierten Variablen
 - Intern verwendet: `malloc()/free()`

```
1 ALARM* a = sb_timer_setAlarm(my_callback_function ,
2                               time ,
3                               repeat);
4 ...
5 sb_timer_cancelAlarm(a);
```

- **Ressourcen wieder freigegeben, sonst Stackoverflow!**
- `my_callback_function` wird aus dem **Interrupt-Kontext** aufgerufen



Aufgabe: Interrupt-Zähler

Aufgabe: LED-Modul

Aufgabe: Ampel

Zusammenfassung: Mikrocontroller-Programmierung



PORT- und PIN-Array

■ Port Definition

```
1 #define PORTD (* (volatile unsigned char *) 0x2B)
```

■ Adressoperator: &

■ Dereferenzierungsoperator: *

■ Port Array:

```
1 static volatile uint8_t * const ports[] = { &PORTD,  
2                                             &PORTC,  
3                                             ... };
```

■ Pin Array:

```
1 static uint8_t const pins[] = { PD7, PC0, PC1, ... };
```

■ Zugriff:

```
1 * (ports[led]) &= ~(1<< pins[led]);
```



const uint8_t* vs. uint8_t* const

- const uint8_t*:
 - ein Pointer auf einen uint8_t-**Wert**, der konstant ist
 - Wert nicht über den Pointer veränderbar
- uint8_t* const
 - ein **konstanter Pointer** auf einen (beliebigen) uint8_t-Wert
 - Pointer darf nicht mehr auf eine andere Speicheradresse zeigen



Aufgabe: Interrupt-Zähler

Aufgabe: LED-Modul

Aufgabe: Ampel

Zusammenfassung: Mikrokontroller-Programmierung

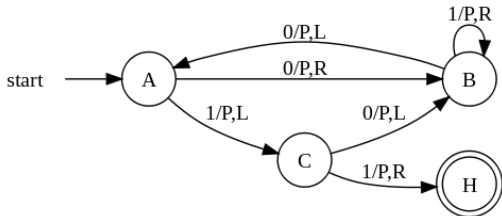


Zerlegung in Teilprobleme

- Basisablauf: Welche Schritte wiederholen sich immer wieder?
- Teilprobleme können in eigene Funktionen ausgelagert werden
- Wiederkehrende Teilprobleme sollten in Funktionen ausgelagert werden
- Welcher Zustand muss über Basisabläufe hinweg erhalten bleiben?
 - Ist der Zustand gegebenenfalls eine Ressource für ein Teilproblem relevant?
 - Sichtbarkeit dann auf das Teilproblem einschränken (Kapselung)



- Beispiel einer Zustandsmaschine:



- Jedem Zustand in einen Block kapseln
- switch-Anweisung
 - case-Block bearbeitet einen Zustand
 - break-Anweisung nicht vergessen

Aufgabe: Ampel

- Keine Verwendung von `sb_timer_delay(uint16_t waittime)`
- Alarme explizit setzen:
`ALARM* sb_timer_setAlarm(alarmcallback_t callback, uint16_t alarm`
- Alarm wird auf dem Heap alloziert:
~> `void sb_timer_cancelAlarm(ALARM*)` nicht vergessen



Aufgabe: Interrupt-Zähler

Aufgabe: LED-Modul

Aufgabe: Ampel

Zusammenfassung: Mikrokontroller-Programmierung

- Verwendung von int
- Compileroptimierung
- Volatile



Verwendung von int

- Die Größe von `int` ist nicht genau definiert (> 16 bit)
⇒ Gerade auf μ C führt dies zu Fehlern und oder langsameren Code
- Für die Übung:
 - **Verwendung von `int` ist ein “Fehler”**
 - Stattdessen: Verwendung der in der `stdint.h` definierten Typen:
`int8_t`, `uint8_t`, `int16_t`, `uint16_t`, etc.
- Wertebereich:
 - `limits.h`: `INT8_MAX`, `INT8_MIN`, ...



- AVR-Mikrocontroller, sowie die allermeisten CPUs, können ihre Rechenoperationen nicht direkt auf Variablen ausführen, die im Speicher liegen
Stattdessen:
 1. Laden der Operanden aus dem Speicher in Prozessorregister
 2. Abarbeiten der Operationen in den Registern
 3. Zurückschreiben des Ergebnisses in den Speicher
- Der Compiler darf den Code nach Belieben ändern, solange der "globale" Zustand beim Verlassen der Funktion (auch Aufruf einer anderen Funktion) gleich bleibt

- Typische Optimierungen:
 - Beim Betreten der Funktion wird die Variable in ein Register geladen und beim Verlassen in den Speicher zurückgeschrieben
 - Redundanter und "toter" Code wird weggelassen
 - Die Reihenfolge des Codes wird umgestellt
 - Für automatic Variablen wird kein Speicher reserviert; es werden stattdessen Prozessorregister verwendet
 - Wenn möglich, übernimmt der Compiler die Berechnung:
 $a = 3 + 5$; wird zu $a = 8$;
 - Der Wertebereich von automatic Variablen wird geändert:
Statt von 0 bis 10 wird von 246 bis 256 (= 0 für `uint8_t`) gezählt und dann geprüft, ob ein Überlauf stattgefunden hat



Compileroptimierung: Beispiel (1)

```
1 void wait(void) {  
2     uint8_t u8 = 0;  
3     while(u8 < 200) {  
4         u8++;  
5     }  
6 }
```



■ Assembler ohne Optimierung

```
1 ; void wait(void){
2 ; uint8_t u8;
3 ; [Prolog (Register sichern, Y initialisieren, etc)]
4 rjmp while      ; Springe zu while
5 ; u8++;
6 addone:
7 ldd r24, Y+1    ; Lade Daten aus Y+1 in Register 24
8 subi r24, 0xFF  ; Ziehe 255 ab (addiere 1)
9 std Y+1, r24    ; Schreibe Daten aus Register 24 in Y+1
10 ; while(u8 < 200)
11 while:
12 ldd r24, Y+1    ; Lade Daten aus Y+1 in Register 24
13 cpi r24, 0xC8   ; Vergleiche Register 24 mit 200
14 brcs addone    ; Wenn kleiner, dann springe zu addone
15 ;[Epilog (Register wiederherstellen)]
16 ret            ; Kehre aus der Funktion zurück
17 ;}
```



- Assembler mit Optimierung

```
1 ; void wait(void){  
2 ret           ; Kehre aus der Funktion zurück  
3 ; }
```

- Die Schleife hat keine Auswirkung auf den Zustand und wird deswegen komplett wegoptimiert.



- Variable können als volatile (engl. unbeständig, flüchtig) deklariert werden
 - ↪ Der Compiler (C) darf die Variable nicht Optimieren:
 - C. muss für die Variable **Speicher reservieren**
 - C. darf **Lebensdauer nicht verkürzen**
 - Die Variable muss vor jeder Operation **aus dem Speicher geladen** und danach gegebenenfalls wieder in diesen **zurück geschrieben** werden
 - Der **Wertebereich darf nicht geändert** werden
- Einsatzmöglichkeiten von volatile:
 - Warteschleifen
 - Zugriff auf Hardware (z. B. Pins)
 - Debuggen; der **Wert wird nicht wegoptimiert**
 - **Nebenläufige** Verwendung von Variablen



Wiederholung: Verwendung von Modulo

- Modulo ist der Divisionsrest einer Ganzzahldivision
- **Achtung:** In C ist das Ergebnis im negativen Bereich auch negativ
- Beispiel: $b = a \% 4;$

a:	-5	-4	-3	-2	-1	0	1	2	3	4	5	6
b:	-1	0	-3	-2	-1	0	1	2	3	0	1	2

