

---

## SPiC-Aufgabe #2: Snake

(12 Punkte, Abgabe bis Dienstag, 15.05.2012, um 18:00, in Zweier-Gruppen)

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

1. Die Schlange kann sich entweder in Richtung des Potentiometers (POTI) oder von diesem wegbewegen. Beim Erreichen eines Endes der LED-Reihe betritt die Schlange schrittweise die Reihe 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 Poti 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 von der über den Fotowiderstand gemessenen Helligkeit (entspricht der von der Schlange empfundenen Außentemperatur) ab. Je wärmer (heller) die Umgebung, desto beweglicher (schneller) ist die Schlange.

### Hinweise

- Problemstrukturierung: Unterteilen Sie das u. U. komplex erscheinende Problem zunächst in einzelne Teilprobleme und überlegen Sie sich einen Ablaufplan dieser Teilprobleme und die entsprechenden C-Kontrollkonstrukte zu bedingter und wiederholter Ausführung, mit deren Hilfe Sie diesen Ablaufplan realisieren können.
- Funktionen: 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, der angibt, 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.

- Funktionen mit Parametern: Schreiben Sie 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.
- Lebensdauer und Sichtbarkeit von Variablen: 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`, welche eine flashbare Beispielimplementierung enthält, mit der Sie die gewünschte Verhaltensweise des Programms sehen können.
- Ihr Programm muss mit der Build-Compiler-Konfiguration kompilieren und funktionieren; diese Konfiguration wird zur Bewertung herangezogen.