

Übungen zu Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Sebastian Maier
(Lehrstuhl Informatik 4)

Übung 4



Sommersemester 2016



Module

- Schnittstellenbeschreibung

- Ablauf vom Quellcode zum laufenden Programm

- Initialisierung eines Moduls

Ein- & Ausgabe über Pins

- Active-high & Active-low

- Konfiguration der Pins

Aufgabe 4: LED-Modul

- Hinweise

- Testen des Moduls

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



Module

- Schnittstellenbeschreibung

- Ablauf vom Quellcode zum laufenden Programm

- Initialisierung eines Moduls

Ein- & Ausgabe über Pins

Aufgabe 4: LED-Modul

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



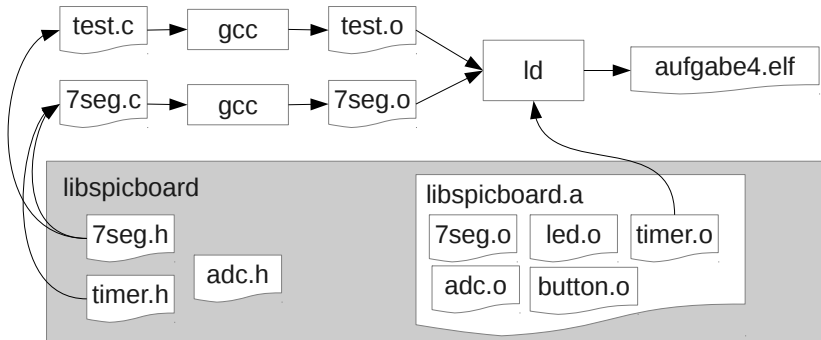
- Erstellen einer .h-Datei (Konvention: gleicher Name wie .c-Datei)

```
1 #ifndef LED_H
2 #define LED_H
3 /* fixed-width Datentypen einbinden (im Header verwendet) */
4 #include <stdint.h>
5 /* LED-Typ */
6 typedef enum { RED0=0, YELLOW0=1, GREEN0=2, ... } LED;
7 /* Funktion zum Aktivieren einer bestimmten LED */
8 uint8_t sb_led_on(LED led);
9 ...
10 #endif
```

- Mehrfachinkludierung (evtl. Zyklen!) vermeiden ~ **Include-Guard**
 - durch Definition und Abfrage eines Präprozessormakros
 - Konvention: das Makro hat den Namen der .h-Datei, '.' ersetzt durch '_'
 - Der Inhalt wird nur eingebunden, wenn das Makro noch nicht definiert ist
- **Vorsicht:** flacher Namensraum ~ Wahl möglichst eindeutiger Namen



Ablauf vom Quellcode zum laufenden Programm



1. Präprozessor
2. Compiler
3. Linker
4. Programmierer/Flasher



Initialisierung eines Moduls

- Module müssen Initialisierung durchführen (z.B. Portkonfiguration)
 - z.B. in Java mit Klassenkonstruktoren möglich
 - C kennt kein solches Konzept
- Workaround: Modul muss bei erstem Aufruf einer seiner Funktionen ggf. die Initialisierung durchführen
 - muss sich merken, ob die Initialisierung schon erfolgt ist
 - Mehrfachinitialisierung vermeiden

```
1 static uint8_t initDone = 0;
2 // alternativ: lokale static Variable in init()
3
4 static void init(void) { ... }
5 void mod_func(void) {
6     if(initDone == 0) {
7         initDone = 1;
8         init();
9     }
10     ....
```

■ Initialisierung darf nicht mit anderen Modulen in Konflikt stehen!



Module

Ein- & Ausgabe über Pins
Active-high & Active-low
Konfiguration der Pins

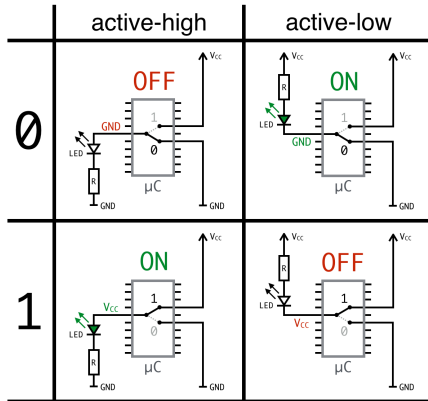
Aufgabe 4: LED-Modul

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



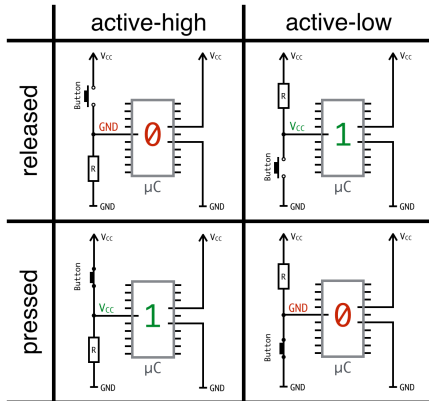
Ausgang: active-high & active-low

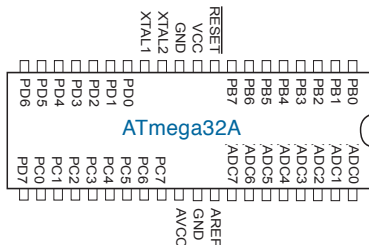
- Ausgang je nach Beschaltung:
 - **active-high:** high-Pegel (logisch 1; V_{CC} am Pin) → LED leuchtet
 - **active-low:** low-Pegel (logisch 0; GND am Pin) → LED leuchtet



Eingang: active-high & active-low

- Eingang je nach Beschaltung:
 - **active-high:** Button gedrückt → high-Pegel (logisch 1; V_{CC} am Pin)
 - **active-low:** Button gedrückt → low-Pegel (logisch 0; GND am Pin)
- interner pull-up-Widerstand (im ATmega32) konfigurierbar





- Jeder I/O-Port des AVR- μ C wird durch drei 8-bit Register gesteuert:
 - Datenrichtungsregister ($\text{DDRx} = \text{data direction register}$)
 - Datenregister ($\text{PORTx} = \text{port output register}$)
 - Port Eingabe Register ($\text{PINx} = \text{port input register}$, nur-lesbar)
- Jedem Anschluss-Pin ist ein Bit in jedem der 3 Register zugeordnet



- **DDRx:** hier konfiguriert man Pin i von Port x als Ein- oder Ausgang
 - Bit $i = 1 \rightarrow$ Pin i als Ausgang verwenden
 - Bit $i = 0 \rightarrow$ Pin i als Eingang verwenden
- **PORTx:** Auswirkung **abhängig von DDRx:**
 - ist Pin i **als Ausgang konfiguriert**, so steuert Bit i im PORTx Register ob am Pin i ein high- oder ein low-Pegel erzeugt werden soll
 - Bit $i = 1 \rightarrow$ high-Pegel an Pin i
 - Bit $i = 0 \rightarrow$ low-Pegel an Pin i
 - ist Pin i **als Eingang konfiguriert**, so kann man einen internen pull-up-Widerstand aktivieren
 - Bit $i = 1 \rightarrow$ pull-up-Widerstand an Pin i (Pegel wird auf high gezogen)
 - Bit $i = 0 \rightarrow$ Pin i als tri-state konfiguriert
- **PINx:** Bit i gibt aktuellen Wert des Pin i von Port x an (nur lesbar)



Beispiel: Initialisierung eines Ports

- Pin 3 von Port B (PB3) als Ausgang konfigurieren und PB3 auf Vcc schalten:

```
1 DDRB |= (1 << PB3); /* =0x08; PB3 als Ausgang nutzen... */  
2 PORTB |= (1 << PB3); /* ...und auf 1 (=high) setzen */
```

- Pin 2 von Port D (PD2) als Eingang nutzen, pull-up-Widerstand aktivieren und prüfen ob ein low-Pegel anliegt:

```
1 DDRD &= ~(1 << PD2); /* PD2 als Eingang nutzen... */  
2 PORTD |= (1 << PD2); /* pull-up-Widerstand aktivieren */  
3 if ( (PIND & (1 << PD2)) == 0) { /* den Zustand auslesen */  
4     /* ein low Pegel liegt an, der Taster ist gedrückt */  
5 }
```

- Die Initialisierung der Hardware wird in der Regel einmalig zum Programmstart durchgeführt



Module

Ein- & Ausgabe über Pins

Aufgabe 4: LED-Modul

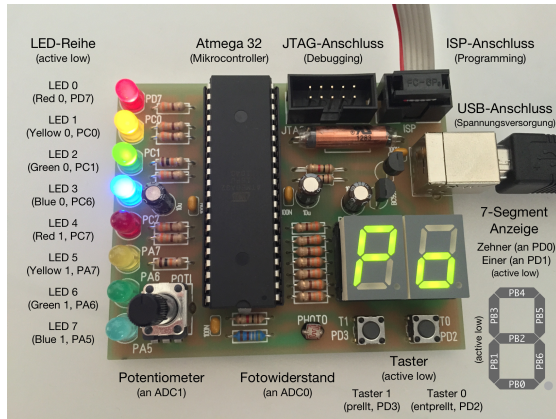
Hinweise

Testen des Moduls

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



LED-Modul – Übersicht



- LED 0 (PD7) $\Rightarrow$ Port D, Pin 7 $\Rightarrow$ Bit 7 in PORTD und DDRD
- LED 1 (PC0) $\Rightarrow$ Port C, Pin 0 $\Rightarrow$ Bit 0 in PORTC und DDRC
- ...

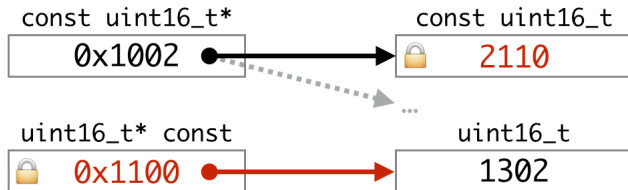


- LED-Modul der SPiCboard-Bibliothek selbst implementieren
 - Gleiches Verhalten wie das Original
 - Beschreibung:
http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS16/V_SPIC/Uebung/doc
- Testen des Moduls
 - Eigenes Modul mit einem Testprogramm (test.c) linken
 - Andere Teile der Bibliothek können für den Test benutzt werden
- LEDs des SPiCboards
 - Anschlüsse und Namen der einzelnen LEDs können dem Übersichtsbildchen entnommen werden
 - Alle LEDs sind **active-low**, d.h. leuchten wenn ein low-Pegel auf dem Pin angelegt wird
 - PD7 = Port D, Pin 7



Exkurs: 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



■ Port und Pin Definitionen (in avr/io.h)

```
1 #define PORTD (* (volatile uint8_t*)0x2B)
2 ...
3 #define PDI    0
4 ...
```

■ 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, ... };
```



- Projekt wie gehabt anlegen
 - Initiale Quelldatei: test.c
 - Dann weitere Quelldatei led.c hinzufügen
- Wenn nun übersetzt wird, werden die Funktionen aus dem eigenen LED-Modul verwendet
- Andere Teile der Bibliothek werden nach Bedarf hinzugebunden
- Temporäres deaktivieren zum Test der Originalfunktionen:

```
1 #if 0
2     ....
3 #endif
```

- Sieht der Compiler diese "Kommentare"?



```
1 void main(void){
2     ...
3     // 1.) Testen bei korrekter LED-ID
4     int8_t result = sb_led_on(RED0);
5     if(result != 0){
6         // Test fehlgeschlagen
7         // Ausgabe z.B. auf 7-Segment-Anzeige
8     }
9
10    // 2.) Testen bei ungueltiger LED-ID
11    ...
12 }
```

- Schnittstellenbeschreibung genau beachten (inkl. Rückgabewerte)
- Testen **aller möglichen Rückgabewerte**
- Fehler wenn Rückgabewert nicht der Spezifikation entspricht



Module

Ein- & Ausgabe über Pins

Aufgabe 4: LED-Modul

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



- Statistikmodul und Testprogramm

- Funktionalität des Moduls:

- Mittelwertbildung

- ```
uint8_t avgArray(uint16_t *a, size_t s, uint16_t *avg);
```

- Minimal- und Maximalwertermittlung

- ```
uint8_t minArray(uint16_t *a, size_t s, uint16_t *min);
```

- ```
uint8_t maxArray(uint16_t *a, size_t s, uint16_t *max);
```

- Rückgabewert: 0: OK; 1: Fehler

- Interne Hilfsfunktionen:

- ```
uint16_t getMin(uint16_t a, uint16_t b);
```

- ```
uint16_t getMax(uint16_t a, uint16_t b);
```

- Vorgehen:

- Header-Datei mit Modulschnittstelle (und Include-Guards)

- Implementierung des Moduls (Sichtbarkeit beachten)

- Testen des Moduls im Hauptprogramm (inkl. Fehlerfälle)

