

Übungen zu Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Sebastian Maier
(Lehrstuhl Informatik 4)

Übung 4



Sommersemester 2017



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



Schnittstellenbeschreibung

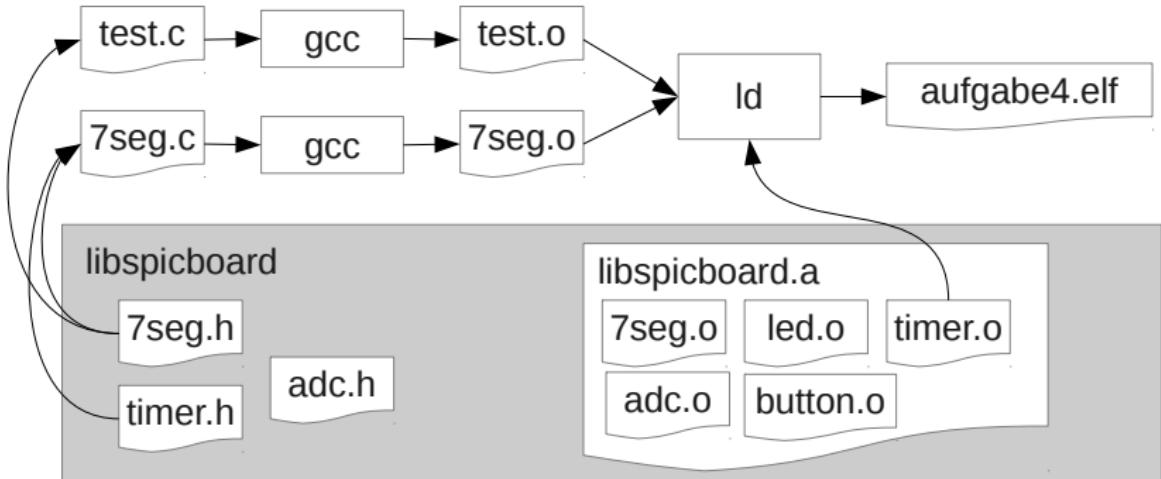
- Erstellen einer .h-Datei (Konvention: gleicher Name wie .c-Datei)

```
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 \leadsto **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 \leadsto Wahl möglichst eindeutiger Namen



Ablauf vom Quellcode zum laufenden Programm



1. Präprozessor
2. Compiler
3. Linker
4. Programmer/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

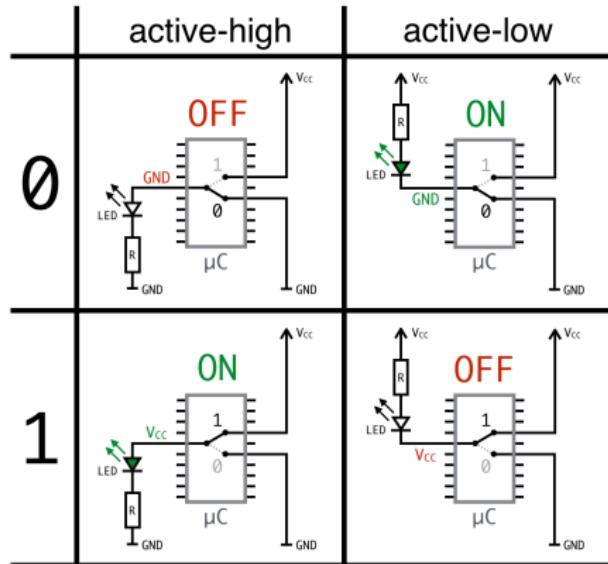
Aufgabe 4: LED-Modul

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



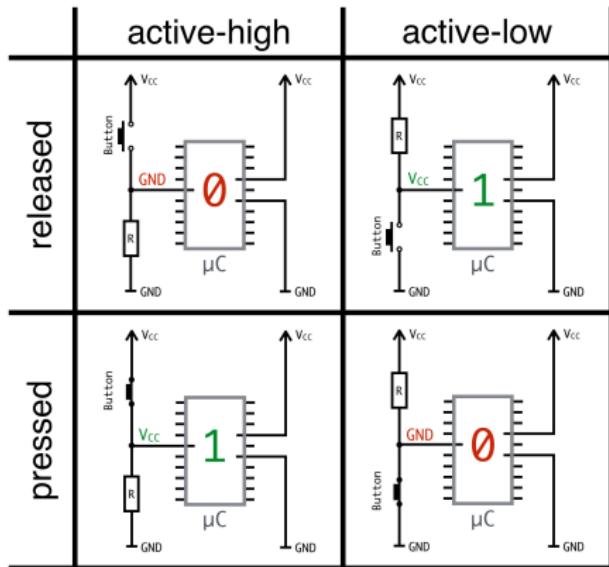
Ausgang: active-high & active-low

- 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

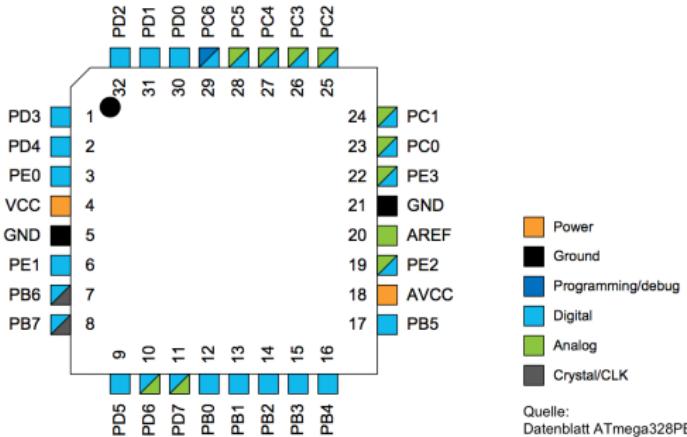


Eingang: active-high & active-low

- 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 ATmega328PB) konfigurierbar



Konfiguration der Pins



- Jeder I/O-Port des AVR-µC wird durch drei 8-bit Register gesteuert:
 - Datenrichtungsregister (DDRx = data direction register)
 - Datenregister (PORTx = port output register)
 - Port Eingabe Register (PINx = 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 C (PC3) als Ausgang konfigurieren und PC3 auf Vcc schalten:

```
1 DDRC |= (1 << PC3); /* =0x08; PC3 als Ausgang nutzen... */  
2 PORTC |= (1 << PC3); /* ...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

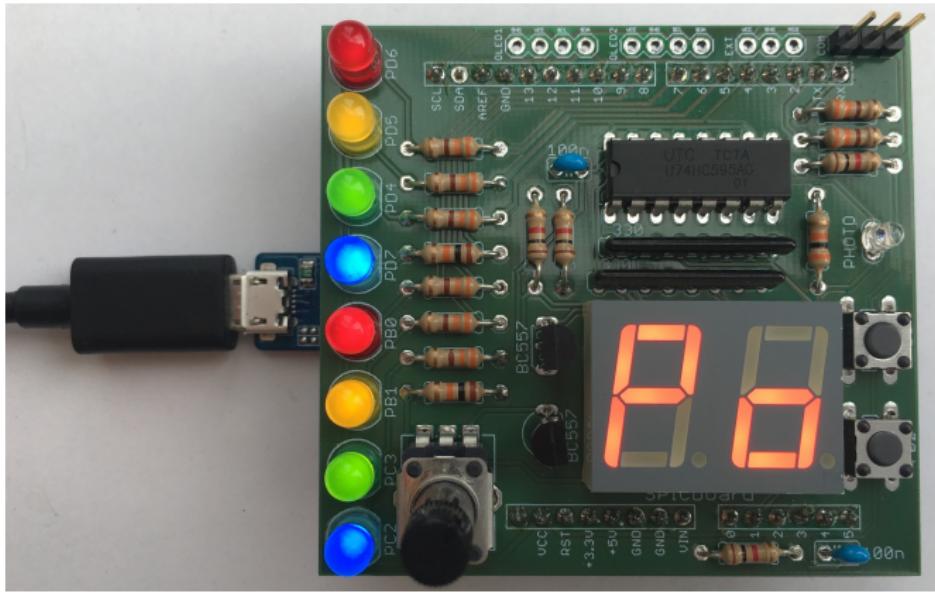
Hinweise

Testen des Moduls

Hands-on: Module, Felder & Zeiger



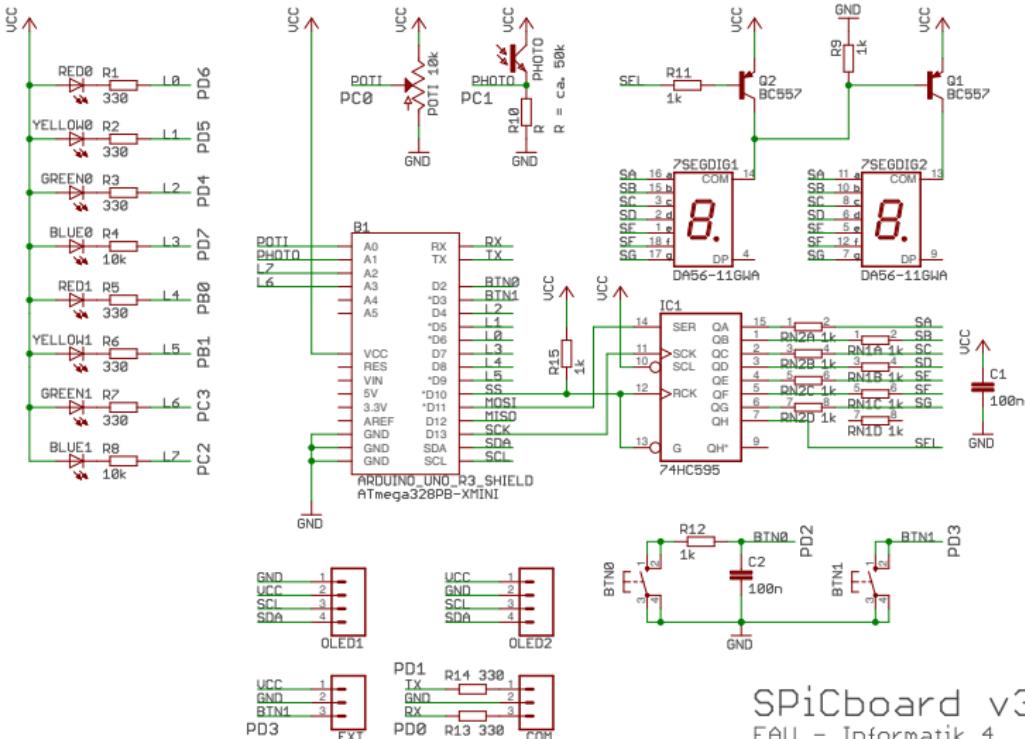
LED-Modul – Übersicht



- LED 0 (RED0) \Rightarrow PD6 \Rightarrow Port D, Pin 6 \Rightarrow Bit 6 in PORTD und DDRD
- ...
- LED 7 (BLUE1) \Rightarrow PC2 \Rightarrow Port C, Pin 2 \Rightarrow Bit 2 in PORTC und DDRC



SPiCboard Schaltplan



SPiCboard v3
FAU - Informatik 4
2017-04-20



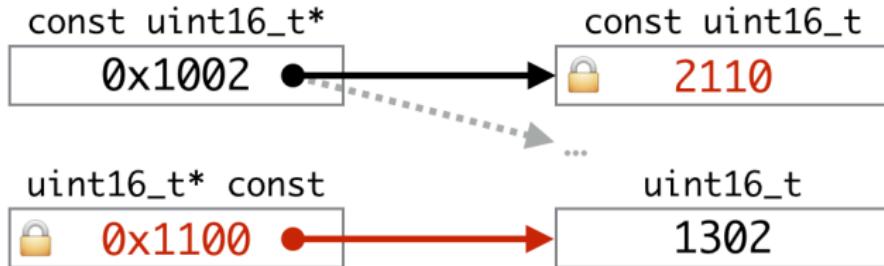
LED-Modul – Aufgabe

- LED-Modul der SPiCboard-Bibliothek selbst implementieren
 - Gleiches Verhalten wie das Original
 - Beschreibung:
http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/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
 - PD6 = Port D, Pin 6



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-Array

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

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

- Adressoperator: &
- Dereferenzierungsoperator: *
- Port Array:

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

- Pin Array:
- ```
1 static uint8_t const pins[] = { PD6, ..., PC2 };
```



- 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”?



# Testen des Moduls

```
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 ungültiger 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



# 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)

