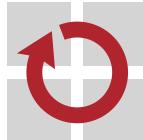


Übungen zu Grundlagen der systemnahen Programmierung in C (GSPIC) im Sommersemester 2018

2018-06-18

Bernhard Heinloth

Lehrstuhl für Informatik 4
Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg



Lehrstuhl für Verteilte Systeme
und Betriebssysteme



FRIEDRICH-ALEXANDER
UNIVERSITÄT
ERLANGEN-NÜRNBERG
TECHNISCHE FAKULTÄT

Stromsparmodi

- AVR-basierte Geräte oft batteriebetrieben (z.B. Fernbedienung)
- Energiesparen kann die Lebensdauer drastisch erhöhen
- AVR-Prozessoren unterstützen unterschiedliche Powersave-Modi
 - Deaktivierung funktionaler Einheiten
 - Unterschiede in der “Tiefe” des Schlafes
 - Nur aktive funktionale Einheiten können die CPU aufwecken
- Standard-Modus: Idle
 - CPU-Takt wird angehalten
 - Keine Zugriffe auf den Speicher
 - Hardware (Timer, externe Interrupts, ADC, etc.) sind weiter aktiv
- Dokumentation im ATmega328PB-Datenblatt, S. 58-66

1

Nutzung der Sleep-Modi

- Unterstützung aus der avr-libc: (#include <avr/sleep.h>)
 - sleep_enable() - aktiviert den Sleep-Modus
 - sleep_cpu() - setzt das Gerät in den Sleep-Modus
 - sleep_disable() - deaktiviert den Sleep-Modus
 - set_sleep_mode(uint8_t mode) - stellt den zu verwendenden Modus ein
- Dokumentation von avr/sleep.h in avr-libc-Dokumentation
 - verlinkt im Doku-Bereich auf der SPiC-Webseite
- Beispiel

```
01 #include <avr/sleep.h>
02 set_sleep_mode(SLEEP_MODE_IDLE); // Idle-Modus verwenden
03 sleep_enable();    // Sleep-Modus aktivieren
04 sleep_cpu();      // Sleep-Modus betreten
05 sleep_disable();  // Empfohlen: Sleep-Modus danach deaktivieren
```

2

Lost Wakeup

■ Dornrösenschlauf

⇒ **Problem:** Es kommt genau ein Interrupt

Hauptprogramm

```
01 sleep_enable();
02 event = 0;
03
04 while( !event ) {
05
06     sleep_cpu();
07 }
08
09
10 sleep_disable();
```

Interruptbehandlung

```
01 ISR(TIMER1_COMPA_vect) {
02     event = 1;
03 }
```

3

Lost Wakeup

■ Dornrösenschlauf

⇒ **Problem:** Es kommt genau ein Interrupt

Hauptprogramm

```
01 sleep_enable();
02 event = 0;
03
04 while( !event ) {
05     # Interrupt #
06     sleep_cpu();
07 }
08
09
10 sleep_disable();
```

Interruptbehandlung

```
01 ISR(TIMER1_COMPA_vect) {
02     event = 1;
03 }
```

3

■ Dornrösenschlauf

⇒ **Problem:** Es kommt genau ein Interrupt

⇒ **Lösung:** Interrupts während des kritischen Abschnitts sperren

Hauptprogramm

```
01 sleep_enable();
02 event = 0;
03 cli();
04 while( !event ) {
05     sei();
06     sleep_cpu();
07     cli();
08 }
09 sei();
10 sleep_disable();
```

Interruptbehandlung

```
01 ISR(TIMER1_COMPA_vect) {
02     event = 1;
03 }
```

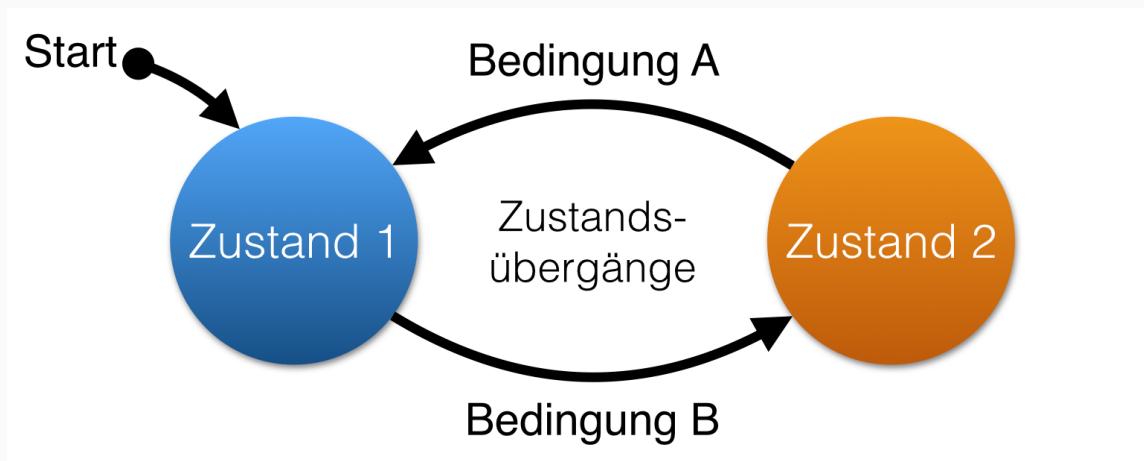
Aufgabe: Ampel

Aufgabe: Ampel

- Implementierung einer (Fußgänger-)Ampel mit Wartezeitanzeige
- Ablauf (exakt) nach Aufgabenbeschreibung
(Referenzimplementierung verfügbar)
- Hinweise
 - Tastendrücke und Alarme als Events (kein aktives Warten)
 - In Sleep-Modus wechseln, wenn keine Events zu bearbeiten sind
 - nur eine Stelle zum Warten auf Events (sleep-Loop)
 - Deaktivieren des Tasters durch Ignorieren des Events
(Änderung der Interrupt-Konfiguration ist nicht notwendig)
 - Abbildung auf Zustandsmaschine sinnvoll
 - Verwendung von volatile begründen

4

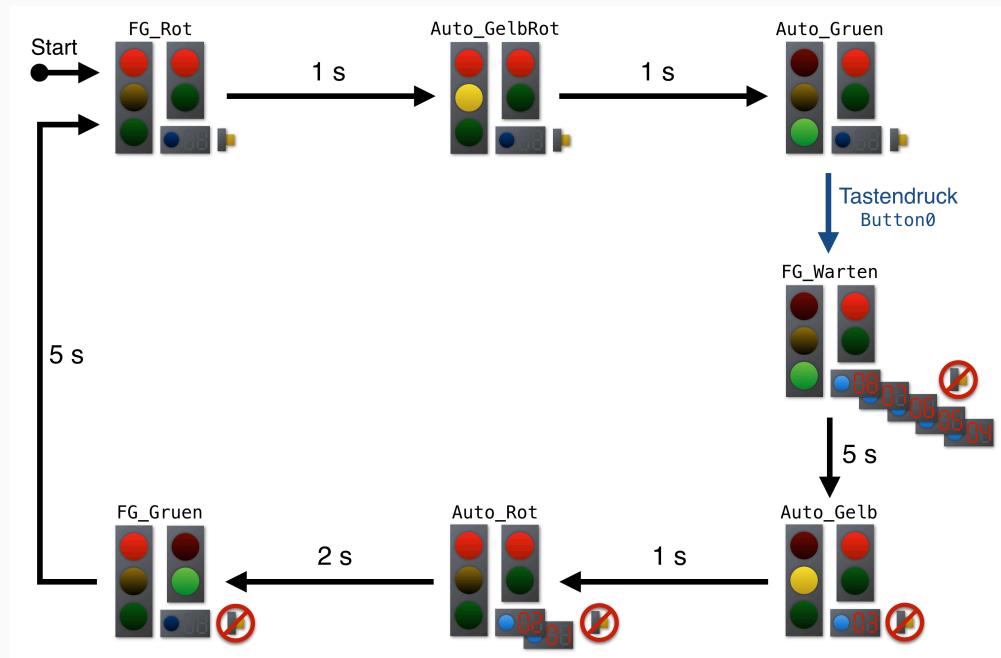
Zustandsmaschinen



- **Zustände** mit bestimmten Eigenschaften; definierter Initialzustand
- **Zustandswechsel** in Abhängigkeit von definierten Bedingungen

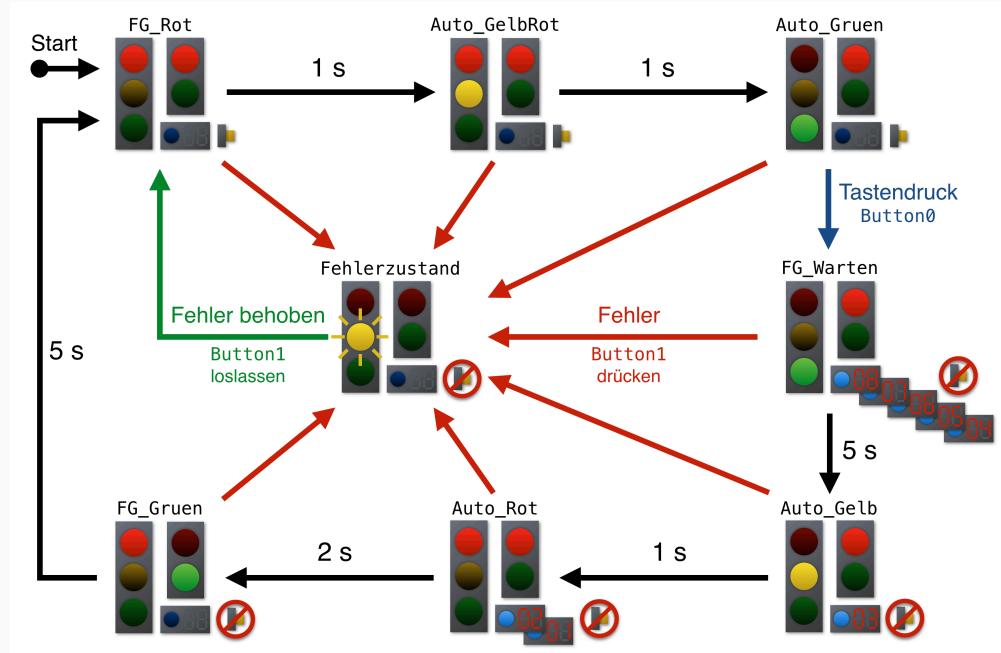
5

Ampel als Zustandsmaschine



6

Ampel als Zustandsmaschine



7

Festlegen von Zuständen: enum-Typen

- Festlegung durch Zahlen ist fehleranfällig
 - Schwer zu merken
 - Wertebereich nur bedingt einschränkbar
- Besser enum:

```
01 enum state { STATE_RED, STATE_YELLOW, STATE_GREEN };  
02  
03 enum state my_state = STATE_RED;
```

- Mit typedef noch lesbarer:

```
01 typedef enum { STATE_RED, STATE_YELLOW, STATE_GREEN } state;  
02  
03 state my_state = STATE_RED;
```

8

Zustandsabfragen: switch-case-Anweisung

```
01 switch ( my_state ) {  
02     case STATE_RED:  
03         ...  
04         break;  
05     case STATE_YELLOW:  
06         ...  
07         break;  
08     case STATE_GREEN:  
09         ...  
10         break;  
11     default:  
12         // maybe invalid state  
13         ...  
14 }
```

- Vermeidung von if-else-Kaskaden
- switch-Ausdruck muss eine Zahl sein (besser ein enum-Typ)
- break-Anweisung nicht vergessen!
- Ideal für die Abarbeitung von Systemen mit verschiedenen Zuständen
⇒ Implementierung von Zustandsmaschinen

9

Konfiguration der Timer

- Nachbilden der Funktionalität aus dem timer Modul der libspicboard
- Regelmäßiger Alarm, um Zustandsübergänge zu realisieren
- Der ATmega328PB bietet 5 verschiedene Timer
- Für diese Aufgabe: Verwendung von TIMER0 (8-bit Timer)
 - TIMER0 kann Werte zwischen 0 und 255 annehmen
 - Wird automatisch, abhängig von der CPU Geschwindigkeit, erhöht
 - Kann benutzt werden, um Interrupts beim Erreichen bestimmter Werte oder bei Überläufen auszulösen
 - Für diese Aufgabe: Verwendung des Überlaufinterrupt (OVF)

10

Konfiguration der Timer

- Geschwindigkeit durch prescaler einstellbar (Anzahl der CPU-Takte, bis der Zähler inkrementiert wird)
- prescaler $\in \{1, 8, 64, 256, 1024\}$
- Zum Beispiel:
 - 8-bit Timer mit Überlaufinterrupt
 - CPU Frequenz: 1 MHz
 - prescaler: 64

→ alle $\frac{64}{1 \text{ MHz}} = 64 \mu\text{s}$ wird der Zähler erhöht

→ alle $\frac{64 \cdot 256}{1 \text{ MHz}} = 16.4 \text{ ms}$ wird der Überlaufinterrupt ausgelöst
- CPU Geschwindigkeit des ATmega328PB: 16 MHz
 - Wie viele Interrupts müssen auftreten, bis 1 s vergangen ist?
 - Welcher prescaler ist am ressourcenschonendsten?

11

Konfiguration der Timer

- Clock Select (CS) Bits befinden sich beim ATmega328PB im TC0 Control Register B (TCCR0B)
- (De-)aktivieren den TIMER0 und stellen die Geschwindigkeit ein

| CS02 | CS01 | CS00 | Beschreibung |
|------|------|------|------------------------------|
| 0 | 0 | 0 | Timer aus |
| 0 | 0 | 1 | prescaler 1 |
| 0 | 1 | 0 | prescaler 8 |
| 0 | 1 | 1 | prescaler 64 |
| 1 | 0 | 0 | prescaler 256 |
| 1 | 0 | 1 | prescaler 1024 |
| 1 | 1 | 0 | Ext. Takt (fallende Flanke) |
| 1 | 1 | 1 | Ext. Takt (steigende Flanke) |

12

Konfiguration der Timer

- TIMER0 Overflow Interrupt Enable (TOIE0) Bit befindet sich beim ATmega328PB im TC0 Interrupt Mask Register (TIMSK0)
- (De-)aktivieren des Überlaufinterrupts

```
01 ISR(TIMER0_OVF_vect) {  
02     // [...]  
03 }  
04  
05 void init(void) {  
06     // Timer mit prescaler 64 aktivieren  
07     TCCR0B |= (1 << CS01) | (1 << CS00);  
08     TCCR0B &= ~(1 << CS02);  
09  
10     // Überlaufunterbrechung aktivieren  
11     TIMSK0 |= (1 << TOIE0);  
12  
13     // [...]  
14 }
```

13