

# Grundlagen der Systemnahen Programmierung in C (GSPiC)

## Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

**Daniel Lohmann**

Lehrstuhl für Informatik 4  
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität  
Erlangen-Nürnberg

Wintersemester 2011/2012

[http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/WS11/V\\_GSPiC](http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/WS11/V_GSPiC)



# Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

**12 Programmstruktur und Module**

**13 Zeiger und Felder**

**14  $\mu$ C-Systemarchitektur**

**15 Nebenläufigkeit**

**16 Speicherorganisation**

**17 Zusammenfassung**



- Softwareentwurf: Grundsätzliche Überlegungen über die Struktur eines Programms **vor** Beginn der Programmierung
  - Ziel: Zerlegung des Problems in beherrschbare Einheiten
- Es gibt eine Vielzahl von Softwareentwurfs-Methoden
  - Objektorientierter Entwurf [↔ GDI, IV]
    - Stand der Kunst
    - Dekomposition in Klassen und Objekte
    - An Programmiersprachen wie C++ oder Java ausgelegt
  - Top-Down-Entwurf / **Funktionale Dekomposition**
    - Bis Mitte der 80er Jahre fast ausschließlich verwendet
    - Dekomposition in Funktionen und Funktionsaufrufe
    - An Programmiersprachen wie Fortran, Cobol, Pascal oder C orientiert

Systemnahe Software wird oft (noch) mit **Funktionaler Dekomposition** entworfen und entwickelt.



# Beispiel-Projekt: Eine Wetterstation

## ■ Typisches eingebettetes System

### ■ Mehrere Sensoren

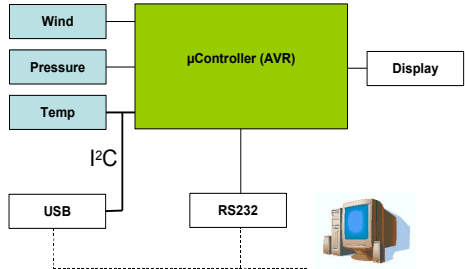
- Wind
- Luftdruck
- Temperatur

### ■ Mehrere Aktoren (hier: Ausgabegeräte)

- LCD-Anzeige
- PC über RS232
- PC über USB

### ■ Sensoren und Aktoren an den $\mu C$ angebunden über verschiedene Bussysteme

- I<sup>2</sup>C
- RS232



Wie sieht die **funktionale Dekomposition** der Software aus?



# Funktionale Dekomposition: Beispiel

## Funktionale Dekomposition der Wetterstation (Auszug):

### 1. Sensordaten lesen

#### 1.1 Temperatursensor lesen

##### 1.1.1 I<sup>2</sup>C-Datenübertragung initiieren

##### 1.1.2 Daten vom I<sup>2</sup>C-Bus lesen

#### 1.2 Drucksensor lesen

#### 1.3 Windsensor lesen

### 2. Daten aufbereiten (z. B. glätten)

### 3. Daten ausgeben

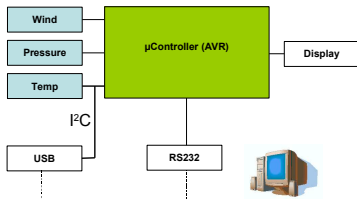
#### 3.1 Daten über RS232 versenden

##### 3.1.1 Baudrate und Parität festlegen (einmalig)

##### 3.1.2 Daten schreiben

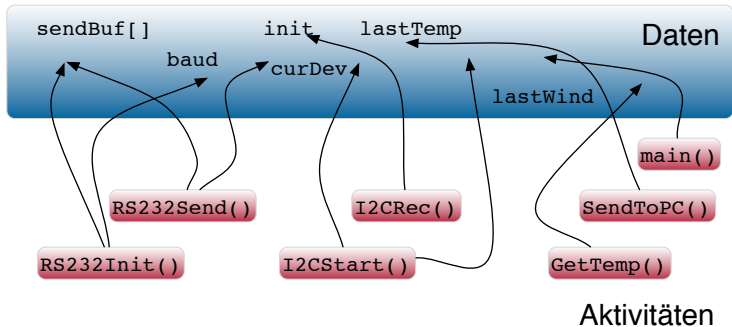
#### 3.2 LCD-Display aktualisieren

### 4. Warten und ab Schritt 1 wiederholen



# Funktionale Dekomposition: Probleme

- Erzielte Gliederung betrachtet nur die Struktur der **Aktivitäten**, nicht jedoch die die Struktur der **Daten**
- Gefahr: Funktionen arbeiten „wild“ auf einer Unmenge schlecht strukturierter Daten  $\rightsquigarrow$  mangelhafte Trennung der Belange



- Erzielte Gliederung betrachtet nur die Struktur der **Aktivitäten**, nicht jedoch die die Struktur der **Daten**
- Gefahr: Funktionen arbeiten „wild“ auf einer Unmenge schlecht strukturierter Daten → mangelhafte Trennung der Belange

## Prinzip der **Trennung der Belange**

Dinge, die **nichts miteinander** zu tun haben, sind auch **getrennt** unterzubringen!

Trennung der Belange (*Separation of Concerns*) ist ein **Fundamentalprinzip** der Informatik (wie auch jeder anderen Ingenieursdisziplin).



# Zugriff auf Daten (Variablen)

## ■ Variablen haben

↪ 10-1

- Sichtbarkeit (*Scope*) „Wer kann auf die Variable zugreifen?“
- Lebensdauer „Wie lange steht der Speicher zur Verfügung?“

## ■ Wird festgelegt durch Position (Pos) und Speicherklasse (SK)

Pos	SK	↪	Sichtbarkeit	Lebensdauer
Lokal	<i>keine</i> , <b>auto</b> <b>static</b>		Definition → Blockende Definition → Blockende	Definition → Blockende Programmstart → Programmende
Global	<i>keine</i> <b>static</b>		unbeschränkt modulweit	Programmstart → Programmende Programmstart → Programmende

```
int a = 0;           // a: global
static int b = 47;   // b: local to module

void f() {
    auto int a = b;   // a: local to function (auto optional)
                     // destroyed at end of block
    static int c = 11; // c: local to function, not destroyed
}
```





- Sichtbarkeit und Lebensdauer sollten **restriktiv** ausgelegt werden
  - Sichtbarkeit so **beschränkt wie möglich!**
    - Überraschende Zugriffe „von außen“ ausschließen (Fehlersuche)
    - Implementierungsdetails verbergen (Black-Box-Prinzip, *information hiding*)
  - Lebensdauer so **kurz wie möglich**
    - Speicherplatz sparen
    - Insbesondere wichtig auf  $\mu$ -Controller-Plattformen

↪ 17-3

## **Konsequenz:** Globale Variablen vermeiden!

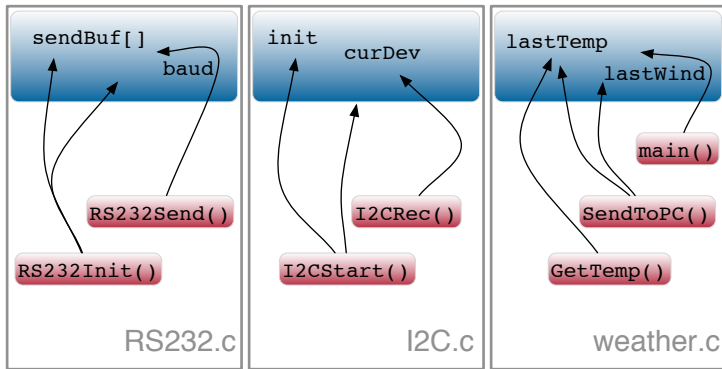
- Globale Variablen sind überall sichtbar
- Globale Variablen belegen Speicher über die gesamte Programmlaufzeit

**Regel:** Variablen erhalten stets die  
**geringstmögliche Sichtbarkeit und Lebensdauer**



# Lösung: Modularisierung

- Separation jeweils zusammengehöriger **Daten** und **Funktionen** in übergeordnete Einheiten  $\rightsquigarrow$  **Module**



# Was ist ein Modul?

- **Modul** := (*<Menge von Funktionen>*, *<Menge von Daten>*, *<Schnittstelle>*) (↪ „**class**“ in Java)
- Module sind größere Programmbausteine ↪ 9-1
  - Problemorientierte Zusammenfassung von Funktionen und Daten  
↪ Trennung der Belange
  - Ermöglichen die einfache Wiederverwendung von Komponenten
  - Ermöglichen den einfachen Austausch von Komponenten
  - Verbergen Implementierungsdetails (**Black-Box**-Prinzip)  
↪ Zugriff erfolgt ausschließlich über die Modulschnittstelle

## Modul ↪ Abstraktion

↪ 4-1

- Die Schnittstelle eines Moduls **abstrahiert**
  - Von der tatsächlichen Implementierung der Funktionen
  - Von der internen Darstellung und Verwendung von Daten



- In C ist das Modulkonzept nicht Bestandteil der Sprache, sondern rein **idiomatisch** (über **Konventionen**) realisiert ↪ 3–13
  - Modulschnittstelle ↪ .h-Datei (enthält Deklarationen ↪ 9–7)
  - Modulimplementierung ↪ .c-Datei (enthält Definitionen ↪ 9–3)
  - Modulverwendung ↪ `#include <Modul.h>`

```
void RS232Init( uint16_t br );  
void RS232Send( char ch );  
...
```

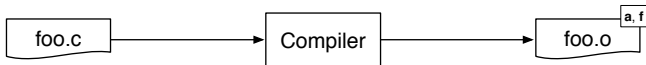
**RS232.h: Schnittstelle / Vertrag (öffentl.)**  
Deklaration der bereitgestellten Funktionen (und ggf. Daten)

```
#include <RS232.h>  
static uint16_t baud = 2400;  
static char sendBuf[16];  
...  
void RS232Init( uint16_t br ) {  
    ...  
    baud = br;  
}  
void RS232Send( char ch ) {  
    sendBuf[...] = ch;  
    ...  
}
```

**RS232.c: Implementierung (nicht öffentl.)**  
Definition der bereitgestellten Funktionen (und ggf. Daten)  
  
Ggf. modulinterne Hilfsfunktionen und Daten (static)  
  
Inklusion der eigenen Schnittstelle stellt sicher, dass der Vertrag eingehalten wird



- Ein C-Modul **exportiert** eine Menge von definierten **Symbolen**
  - Alle Funktionen und globalen Variablen (↪ „**public**“ in Java)
  - Export kann mit **static** unterbunden werden (↪ „**private**“ in Java)  
(↪ Einschränkung der Sichtbarkeit ↪ 12-5)
- Export erfolgt beim Übersetzungsvorgang (.c-Datei → .o-Datei)



Quelldatei (foo.c)

```
int a;           // public
static int b;    // private

void f(void)     // public
{ ... }

static void g(int) // private
{ ... }
```

Objektdatei (foo.o)

Symbole **a** und **f** werden exportiert.

Symbole **b** und **g** sind **static** definiert und werden deshalb nicht exportiert.



- Ein C-Modul **importiert** eine Menge nicht-definierter **Symbole**
  - Funktionen und globale Variablen, die verwendet werden, im Modul selber jedoch nicht definiert sind
  - Werden beim Übersetzen als **unaufgelöst** markiert

## Quelldatei (**bar.c**)

```
extern int a;           // declare
void f(void);           // declare

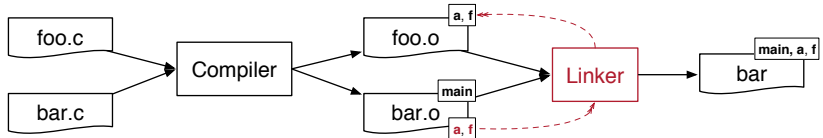
void main() {           // public
    a = 0x4711;          // use
    f();                 // use
}
```

## Objektdatei (**bar.o**)

Symbol **main** wird exportiert.  
Symbole **a** und **f** sind aufgelöst.



- Die eigentliche Auflösung erfolgt durch den **Linker** [↔ GDI, VI-158]



## Linken ist **nicht typsicher!**

- Typinformationen sind in Objektdateien nicht mehr vorhanden
- Auflösung durch den Linker erfolgt **ausschließlich** über die **Symbolnamen** (Bezeichner)
- ↪ Typsicherheit muss beim **Übersetzen** sichergestellt werden
- ↪ Einheitliche Deklarationen durch gemeinsame Header-Datei



- Elemente aus fremden Modulen müssen deklariert werden

- Funktionen durch normale Deklaration

↔ 9-7

```
void f(void);
```

- Globale Variablen durch **extern**

```
extern int a;
```

Das **extern** unterscheidet eine Variablendeklaration von einer Variablendefinition.

- Die Deklarationen erfolgen sinnvollerweise in einer **Header-Datei**, die von der Modulentwicklerin bereitgestellt wird

- Schnittstelle des Moduls

(↔ „**interface**“ in Java)

- Exportierte Funktionen des Moduls
- Exportierte globale Variablen des Moduls
- Modulspezifische Konstanten, Typen, Makros
- Verwendung durch Inklusion

(↔ „**import**“ in Java)

- Wird **auch vom Modul inkludiert**, um Übereinstimmung von Deklarationen und Definitionen sicher zu stellen

(↔ „**implements**“ in Java)





## Modulschnittstelle: foo.h

```
// foo.h
#ifndef _F00_H
#define _F00_H

// declarations
extern int a;
void f(void);

#endif // _F00_H
```

## Modulimplementierung foo.c

```
// foo.c
#include <foo.h>

// definitions
int a;
void f(void){
    ...
}
```

## Modulverwendung bar.c

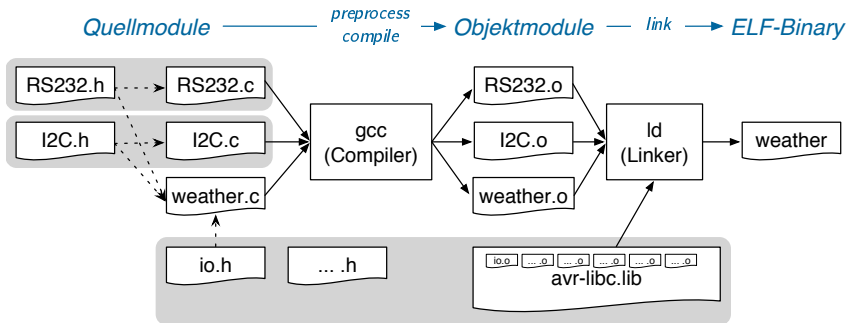
(vergleiche ↪ 12-11)

```
// bar.c
extern int a;
void f(void);
#include <foo.h>

void main() {
    a = 0x4711;
    f();
}
```



# Zurück zum Beispiel: Wetterstation



- Jedes Modul besteht aus Header- und Implementierungsdatei(en)
  - .h-Datei definiert die Schnittstelle
  - .c-Datei implementiert die Schnittstelle, inkludiert .h-Datei, um sicherzustellen, dass Deklaration und Definition übereinstimmen
- Modulverwendung durch Inkludieren der modulspezifischen .h-Datei
- Das Ganze funktioniert entsprechend bei Bibliotheken

# Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

**13 Zeiger und Felder**

**14  $\mu$ C-Systemarchitektur**

**15 Nebenläufigkeit**

**16 Speicherorganisation**

**17 Zusammenfassung**



# Einordnung: Zeiger (*Pointer*)

- **Literal:** 'a'

Darstellung eines Wertes

'a'  $\equiv$  0110 0001

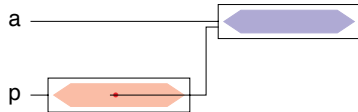
- **Variable:** `char a;`

Behälter für einen Wert



- **Zeiger-Variable:** `char *p = &a;`

Behälter für eine Referenz  
auf eine Variable



# Zeiger (*Pointer*)

- Eine Zeigervariable (*Pointer*) enthält als Wert die **Adresse** einer anderen Variablen
  - Ein Zeiger verweist auf eine Variable (im Speicher)
  - Über die Adresse kann man **indirekt** auf die Zielvariable (ihren Speicher) zugreifen
- Daraus resultiert die große Bedeutung von Zeigern in C
  - Funktionen können Variablen des Aufrufers verändern (*call-by-reference*)
  - Speicher lässt sich direkt ansprechen
  - Effizientere Programme
- Aber auch viele Probleme!
  - Programmstruktur wird unübersichtlicher (welche Funktion kann auf welche Variablen zugreifen?)
  - Zeiger sind die **häufigste Fehlerquelle** in C-Programmen!

↪ 9-5

„Effizienz durch  
Maschinennähe“

↪ 3-14



# Definition von Zeigervariablen

- **Zeigervariable** := Behälter für Verweise ( $\mapsto$  Adresse)
- Syntax (Definition):  $Typ * Bezeichner ;$
- Beispiel

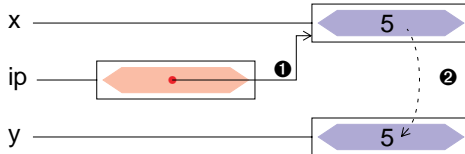
```
int x = 5;
```

```
int *ip;
```

```
int y;
```

```
ip = &x; ❶
```

```
y = *ip; ❷
```



# Adress- und Verweisoperatoren

- **Adressoperator:**      **&x**      Der unäre **&**-Operator liefert die **Referenz** ( $\mapsto$  Adresse im Speicher) der Variablen **x**.
- **Verweisoperator:**      **\*y**      Der unäre **\***-Operator liefert die **Zielvariable** ( $\mapsto$  Speicherzelle / Behälter), auf die der Zeiger **y** verweist (Dereferenzierung).
- **Es gilt:**      **(\*(&x))  $\equiv$  x**      Der Verweisoperator ist die Umkehroperation des Adressoperators.

**Achtung:** Verwirrungsgefahr (\*\**Ich seh überall Sterne* \*\*)

Das **\***-Symbol hat in C verschiedene Bedeutungen, **je nach Kontext**

1. Multiplikation (binär):      **x \* y**      in Ausdrücken
2. Typmodifizierer:      **uint8\_t \*p1, \*p2**      in Definitionen und  
                                 **typedef char\* CPTR**      Deklarationen
3. Verweis (unär):      **x = \*p1**      in Ausdrücken

Insbesondere 2. und 3. führen zu Verwirrung

$\leadsto$  **\*** wird fälschlicherweise für ein Bestandteil des Bezeichners gehalten.



# Zeiger als Funktionsargumente

- Parameter werden in C immer *by-value* übergeben ↔ 9-5
  - Parameterwerte werden in lokale Variablen der aufgerufenen Funktion kopiert
  - Aufgerufene Funktion kann tatsächliche Parameter des Aufrufers nicht ändern
- Das gilt auch für Zeiger (Verweise) [↔ GDI, II-89]
  - Aufgerufene Funktion erhält eine Kopie des Adressverweises
  - Mit Hilfe des \*-Operators kann darüber jedoch auf die Zielvariable zugegriffen werden und diese verändert werden

↪ **Call-by-reference**

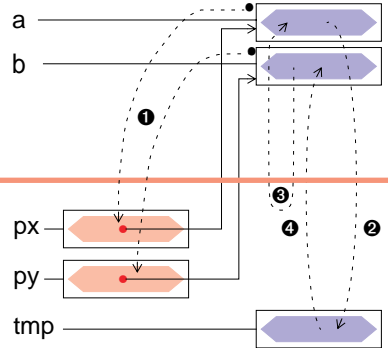




## ■ Beispiel (Gesamtüberblick)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b); ❶  
    ...  
}
```

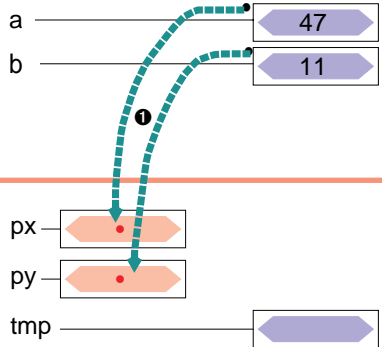
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ❷  
    *px = *py; ❸  
    *py = tmp; ❹  
}
```



## ■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b); ❶
```

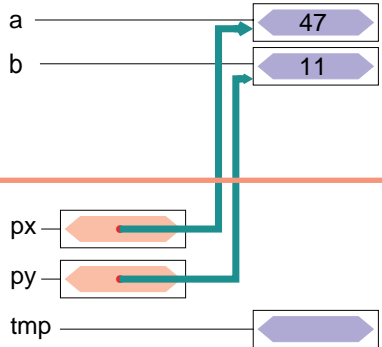
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;
```



## ■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

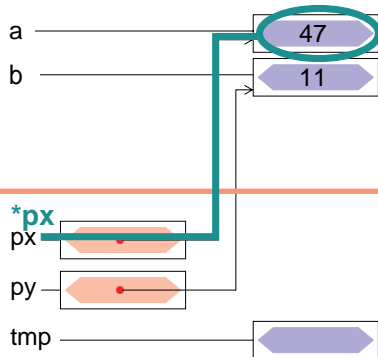
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
    ...  
}
```



## ■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ②  
}
```

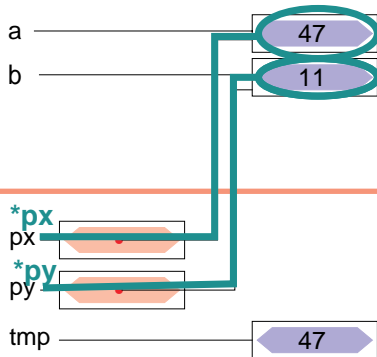


## ■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;
```

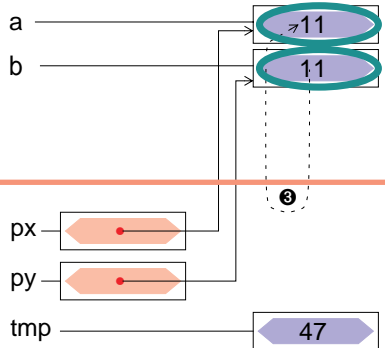
```
    tmp = *px; ②  
    *px = *py; ③
```



## ■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

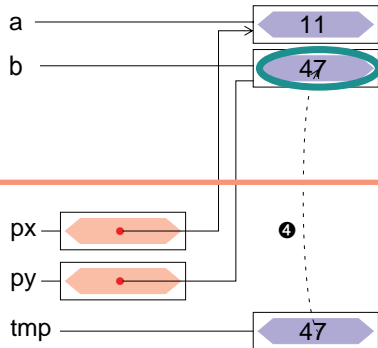
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ②  
    *px = *py; ③  
}
```



## ■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ②  
    *px = *py; ③  
    *py = tmp; ④  
}
```



- **Feldvariable** := Behälter für eine Reihe von Werten desselben Typs
- Syntax (Definition): *Typ Bezeichner [ IntAusdruck ] ;*
  - *Typ*                      Typ der Werte                      [=Java]
  - *Bezeichner*              Name der Feldvariablen                      [=Java]
  - *IntAusdruck*            **Konstanter** Ganzzahl-Ausdruck, definiert die Feldgröße ( $\rightarrow$  Anzahl der Elemente).                      [ $\neq$ Java]  
Ab **C99** darf *IntAusdruck* bei **auto**-Feldern auch **variabel** (d. h. beliebig, aber fest) sein.
- Beispiele:

```
static uint8_t LEDs[ 8*2 ];      // constant, fixed array size

void f( int n ) {
    auto char a[ NUM_LEDS * 2];  // constant, fixed array size
    auto char b[ n ];            // C99: variable, fixed array size
}
```





# Feldinitialisierung

- Wie andere Variablen auch, kann ein Feld bei Definition eine **initiale Wertzuweisung** erhalten

```
uint8_t LEDs[4] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };  
int prim[5]      = { 1, 2, 3, 5, 7 };
```

- Werden zu wenig Initialisierungselemente angegeben, so werden die restlichen Elemente **mit 0 initialisiert**

```
uint8_t LEDs[4] = { RED0 };           // => { RED0, 0, 0, 0 }  
int prim[5]     = { 1, 2, 3 };        // => { 1, 2, 3, 0, 0 }
```

- Wird die explizite Dimensionierung ausgelassen, so bestimmt die **Anzahl** der Initialisierungselemente die Feldgröße

```
uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };  
int prim[]     = { 1, 2, 3, 5, 7 };
```



## ■ Syntax: *Feld* [ *IntAusdruck* ]

[=Java]

■ Wobei  $0 \leq \text{IntAusdruck} < n$  für  $n = \text{Feldgröße}$

■ **Achtung:** Feldindex wird nicht überprüft  
    ↪ häufige Fehlerquelle in C-Programmen

[≠Java]

## ■ Beispiel

```
uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };
```

```
LEDs[ 3 ] = BLUE1;
```

```
for( uint8_t i = 0; i < 4; ++i ) {  
    sb_led_on( LEDs[ i ] );  
}
```

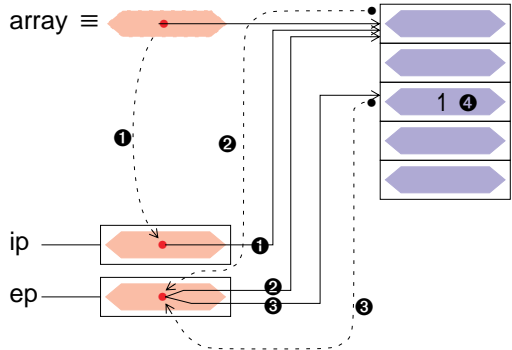
```
LEDs[ 4 ] = GREEN1;    // UNDEFINED!!!
```



# Felder sind Zeiger

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes:  $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$ 
  - Ein Alias – kein Behälter  $\rightsquigarrow$  Wert kann nicht verändert werden
  - Über einen so ermittelten Zeiger ist ein indirekter Feldzugriff möglich
- Beispiel (Gesamtüberblick)

```
int array[5];  
  
int *ip = array; ①  
  
int *ep;  
ep = &array[0]; ②  
  
ep = &array[2]; ③  
  
*ep = 1; ④
```



# Felder sind Zeiger

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes:  $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$ 
  - Ein Alias – kein Behälter  $\rightsquigarrow$  Wert kann nicht verändert werden
  - Über einen so ermittelten Zeiger ist ein indirekter Feldzugriff möglich
- Beispiel (Einzelschritte)

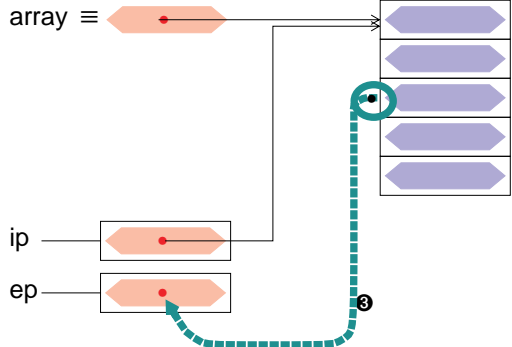
```
int array[5];
```

```
int *ip = array; ①
```

```
int *ep;
```

```
ep = &array[0]; ②
```

```
ep = &array[2]; ③
```



# Felder sind Zeiger

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes:  $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$ 
  - Ein Alias – kein Behälter  $\rightsquigarrow$  Wert kann nicht verändert werden
  - Über einen so ermittelten Zeiger ist ein indirekter Feldzugriff möglich
- Beispiel (Einzelschritte)

```
int array[5];
```

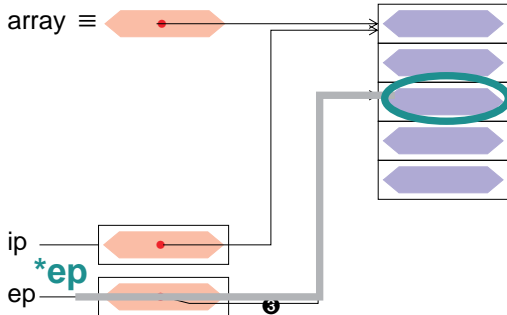
```
int *ip = array; ①
```

```
int *ep;
```

```
ep = &array[0]; ②
```

```
ep = &array[2]; ③
```

```
*ep = 1; ④
```



# Zeiger sind Felder

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes:  $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$
- Diese Beziehung gilt in beide Richtungen:  $*\text{array} \equiv \text{array}[0]$ 
  - Ein Zeiger kann wie ein Feld verwendet werden
  - Insbesondere kann der `[ ]`-Operator angewandt werden ↪ 13-9
- Beispiel (vgl. ↪ 13-9)

```
uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };
```

```
LEDs[ 3 ]      = BLUE1;
```

```
uint8_t *p     = LEDs;
```

```
for( uint8_t i = 0; i < 4; ++i ) {  
    sb_led_on( p[ i ] );  
}
```

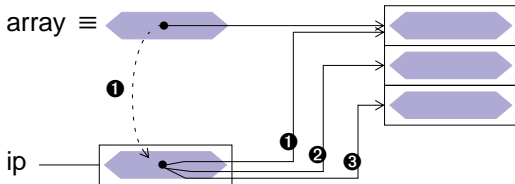


# Rechnen mit Zeigern

- Im Unterschied zu einem Feldbezeichner ist eine *Zeigervariable* ein Behälter  $\rightsquigarrow$  Ihr Wert ist veränderbar
- Neben einfachen Zuweisungen ist dabei auch **Arithmetik** möglich

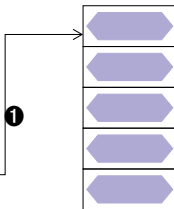
```
int array[3];  
int *ip = array; ❶
```

```
ip++; ❷  
ip++; ❸
```



```
int array[5];  
ip = array; ❶
```

ip



$(ip+3) \equiv \&ip[3]$

Bei der Zeigerarithmetik wird immer die Größe des Objekttyps mit berücksichtigt.



## ■ Arithmetische Operationen

- ++ Prä-/Postinkrement  
↪ Verschieben auf das nächste Objekt
- Prä-/Postdekrement  
↪ Verschieben auf das vorangegangene Objekt
- +, - Addition / Subtraktion eines `int`-Wertes  
↪ Ergebniszeiger ist verschoben um  $n$  Objekte
  - Subtraktion zweier Zeiger  
↪ Anzahl der Objekte  $n$  zwischen beiden Zeigern (Distanz)

## ■ Vergleichsoperationen: $<$ , $<=$ , $==$ , $>=$ , $>$ , $!=$

↪ 7-3

- ↪ Zeiger lassen sich wie Ganzzahlen vergleichen und ordnen





# Felder sind Zeiger sind Felder – Zusammenfassung

- In Kombination mit Zeigerarithmetik lässt sich in C **jede** Feldoperation auf eine äquivalente Zeigeroperation abbilden.
- Für `int i, array[N], *ip = array;` mit  $0 \leq i < N$  gilt:

```
array    ≡ &array[0]    ≡ ip          ≡ &ip[0]
*array    ≡ array[0]     ≡ *ip         ≡ ip[0]
*(array + i) ≡ array[i]  ≡ *(ip + i)  ≡ ip[i]
          array++ ≠ ip++
          Fehler: array ist konstant!
```

- Umgekehrt können Zeigeroperationen auch durch Feldoperationen dargestellt werden.  
Der Feldbezeichner kann aber **nicht verändert** werden.



# Felder als Funktionsparameter

- Felder werden in C **immer** als Zeiger übergeben

[=Java]

↪ *Call-by-reference*

```
static uint8_t LEDs[] = {RED0, YELLOW1};

void enlight( uint8_t *array, unsigned n ) {
    for( unsigned i = 0; i < n; ++i )
        sb_led_on( array[i] );
}

void main() {
    enlight( LEDs, 2 );
    uint8_t moreLEDs[] = {YELLOW0, BLUE0, BLUE1};
    enlight( moreLEDs, 3);
}
```



- Informationen über die Feldgröße gehen dabei verloren!
  - Die Feldgröße muss explizit als Parameter mit übergeben werden
  - In manchen Fällen kann sie auch in der Funktion berechnet werden (z. B. bei Strings durch Suche nach dem abschließenden **NUL**-Zeichen)



# Felder als Funktionsparameter (Forts.)

- Felder werden in C **immer** als Zeiger übergeben [=Java]  
→ *Call-by-reference*

- Wird der Parameter als **const** deklariert, so kann die Funktion die Feldelemente **nicht verändern** → Guter Stil! [≠Java]

```
void enlight( const uint8_t *array, unsigned n ) {  
    ...  
}
```

- Um anzuzeigen, dass ein Feld (und kein „Zeiger auf Variable“) erwartet wird, ist auch folgende **äquivalente Syntax** möglich:

```
void enlight( const uint8_t array[], unsigned n ) {  
    ...  
}
```

- **Achtung:** Das gilt so nur bei Deklaration eines Funktionsparameters
- Bei Variablendefinitionen hat **array[]** eine **völlig andere** Bedeutung (Feldgröße aus Initialisierungsliste ermitteln, → 13-8)



- Die Funktion `int strlen(const char *)` aus der Standardbibliothek liefert die Anzahl der Zeichen im übergebenen String

```
void main() {  
    ...  
    const char *string = "hallo";    // string is array of char  
    sb_7seg_showNumber( strlen(string) );  
    ...  
}
```



Dabei gilt: "hallo"  $\equiv$    $\leftrightarrow$  6-13

- Implementierungsvarianten

## Variante 1: Feld-Syntax

```
int strlen( const char s[] ) {  
    int n=0;  
    while( s[n] != 0 )  
        n++;  
    return n;  
}
```

## Variante 2: Zeiger-Syntax

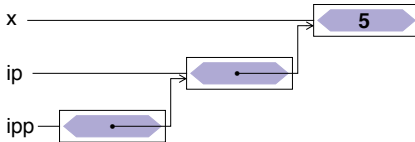
```
int strlen( const char *s ) {  
    const char *end = s;  
    while( *end )  
        end++;  
    return end - s;  
}
```



# Zeiger auf Zeiger

- Ein Zeiger kann auch auf eine Zeigervariable verweisen

```
int x = 5;  
int *ip = &x;  
  
int **ipp = &ip;  
/* → **ipp = 5 */
```



- Wird vor allem bei der Parameterübergabe an Funktionen benötigt
  - Zeigerparameter *call-by-reference* übergeben (z. B. `swap()`-Funktion für Zeiger)
  - Ein Feld von Zeigern übergeben



# Zeiger auf Funktionen

- Ein Zeiger kann auch auf eine Funktion verweisen
  - Damit lassen sich Funktionen an Funktionen übergeben
    - Funktionen höherer Ordnung
- Beispiel

```
// invokes job() every second
void doPeriodically( void (*job)(void) ) {
    while( 1 ) {
        job();           // invoke job
        for( volatile uint16_t i = 0; i < 0xffff; ++i )
            ;           // wait a second
    }
}

void blink( void ) {
    sb_led_toggle( RED0 );
}

void main() {
    doPeriodically( blink ); // pass blink() as parameter
}
```



- Syntax (Definition): `Typ ( * Bezeichner )( FormaleParamopt );`  
(sehr ähnlich zur Syntax von Funktionsdeklarationen) ↪ 9-3

- *Typ* Rückgabebetyp der *Funktionen*, auf die dieser Zeiger verweisen kann
- *Bezeichner* Name des *Funktionszeigers*
- *FormaleParam<sub>opt</sub>* Formale Parameter der *Funktionen*, auf die dieser Zeiger verweisen kann: *Typ<sub>1</sub>, ..., Typ<sub>n</sub>*

- Ein Funktionszeiger wird genau wie eine Funktion verwendet

- Aufruf mit `Bezeichner ( TatParam )` ↪ 9-4
- Adress- (&) und Verweisoperator (\*) werden nicht benötigt ↪ 13-4
- Ein Funktionsbezeichner ist ein konstanter Funktionszeiger

```
void blink( uint8_t which ) { sb_led_toggle( which ); }

void main() {
    void (*myfun)(uint8_t); // myfun is pointer to function
    myfun = blink;          // blink is constant pointer to function
    myfun( RED0 );          // invoke blink() via function pointer
    blink( RED0 );          // invoke blink()
}
```



- Funktionszeiger werden oft für **Rückruffunktionen** (*Callbacks*) zur Zustellung asynchroner Ereignisse verwendet (→ „Listener“ in Java)

```
// Example: asynchronous button events with libspicboard
#include <avr/interrupt.h>           // for sei()
#include <7seg.h>                     // for sb_7seg_showNumber()
#include <button.h>                   // for button stuff

// callback handler for button events (invoked on interrupt level)
void onButton( BUTTON b, BUTTONEVENT e ) {
    static int8_t count = 1;
    sb_7seg_showNumber( count++ ); // show no of button presses
    if( count > 99 ) count = 1;    // reset at 100
}

void main() {
    sb_button_registerListener(      // register callback
        BUTTON0, BTNPPRESSED,      //   for this button and events
        onButton                    //   invoke this function
    );
    sei();                          // enable interrupts (necessary!)
    while( 1 ) ;                    // wait forever
}
```





# Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

**14  $\mu$ C-Systemarchitektur**

**15 Nebenläufigkeit**

**16 Speicherorganisation**

**17 Zusammenfassung**

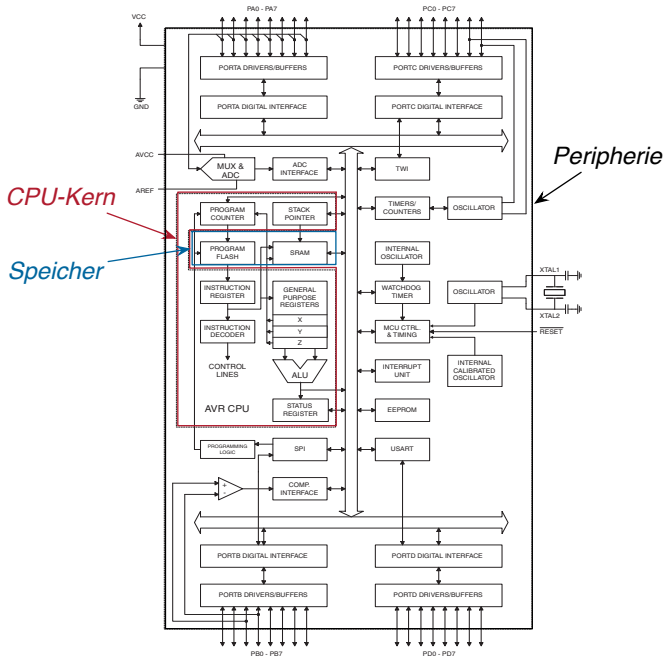


# Was ist ein $\mu$ -Controller?

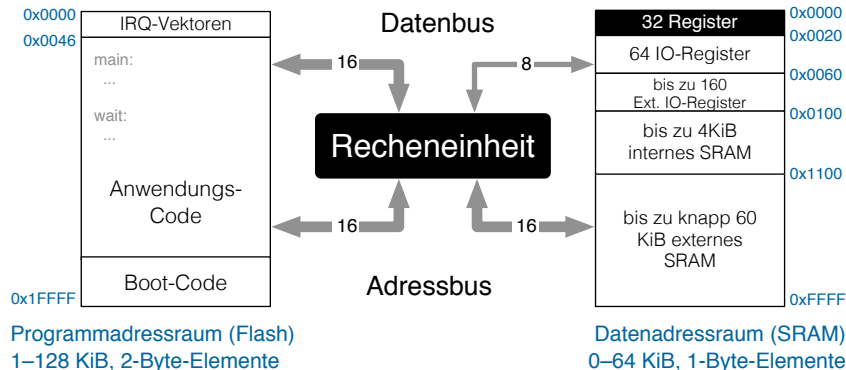
- **$\mu$ -Controller** := Prozessor + Speicher + Peripherie
  - Faktisch ein Ein-Chip-Computersystem  $\rightarrow$  SoC (*System-on-a-Chip*)
  - Häufig verwendbar ohne zusätzliche externe Bausteine, wie z. B. Taktgeneratoren und Speicher  $\leadsto$  kostengünstiges Systemdesign
- Wesentliches Merkmal ist die (reichlich) enthaltene Peripherie
  - Timer/Counter (Zeiten/Ereignisse messen und zählen)
  - Ports (digitale Ein-/Ausgabe), A/D-Wandler (analoge Eingabe)
  - PWM-Generatoren (pseudo-analoge Ausgabe)
  - Bus-Systeme: SPI, RS-232, CAN, Ethernet, MLI, I<sup>2</sup>C, ...
  - ...
- Die Abgrenzungen sind fließend: Prozessor  $\longleftrightarrow \mu C \longleftrightarrow$  SoC
  - AMD64-CPU's haben ebenfalls eingebaute Timer, Speicher (Caches), ...
  - Einige  $\mu C$  erreichen die Geschwindigkeit „großer Prozessoren“



# Beispiel ATmega32: Blockschaltbild



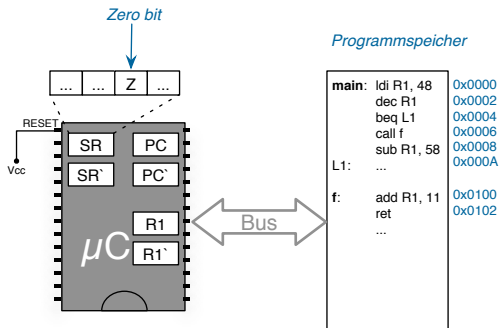
# Beispiel ATmega-Familie: CPU-Architektur



- Harvard-Architektur (getrennter Speicher für Code und Daten)
- Peripherie-Register sind in den Speicher eingebündelt  
→ ansprechbar wie globale Variablen

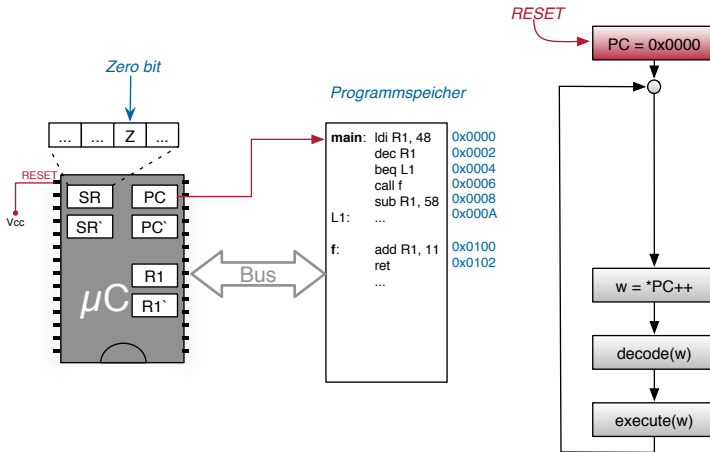
Zum Vergleich: PC basiert auf von-Neumann-Architektur [→ GDI, VI-6] mit gemeinsamem Speicher; I/O-Register verwenden einen speziellen I/O-Adressraum.

# Wie arbeitet ein Prozessor?

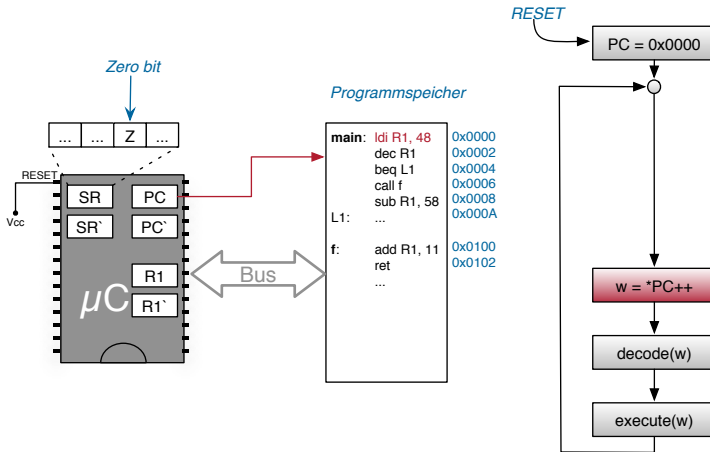


- Hier am Beispiel eines sehr einfachen Pseudoprozessors
  - Nur zwei Vielzweckregister (R1 und R2)
  - Programmzähler (PC) und Statusregister (SR) (+ „Schattenkopien“)
  - Kein Datenspeicher, kein Stapel  $\rightsquigarrow$  Programm arbeitet nur auf Registern

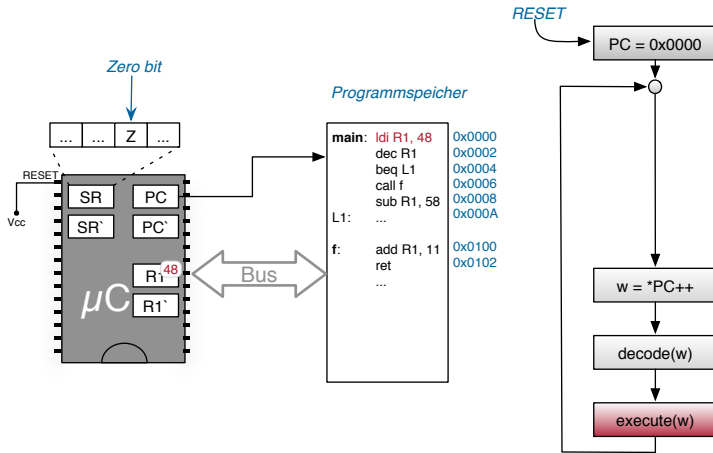
# Wie arbeitet ein Prozessor?



# Wie arbeitet ein Prozessor?

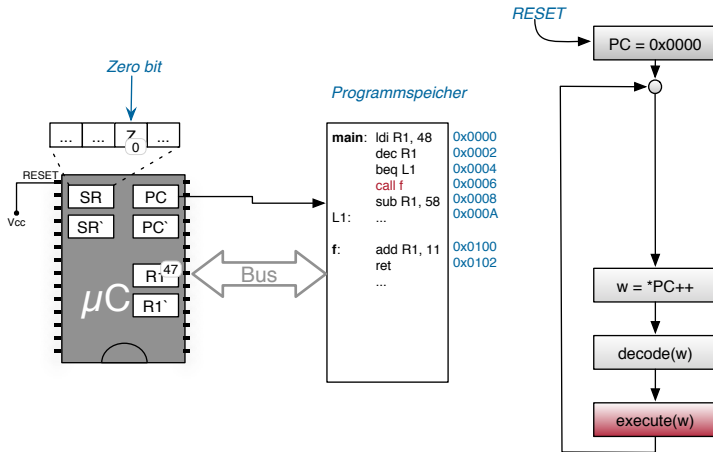


# Wie arbeitet ein Prozessor?





# Wie arbeitet ein Prozessor?

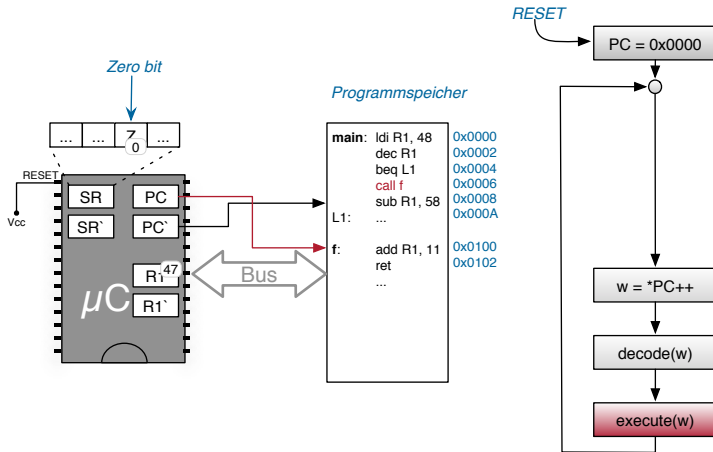


**w: dec <R>**  
 R ← 1  
 if (R == 0) Z = 1  
 else Z = 0

**w: beq <lab>**  
 if (Z) PC = lab

**w: call <func>**  
 PC' = PC  
 PC = func

# Wie arbeitet ein Prozessor?



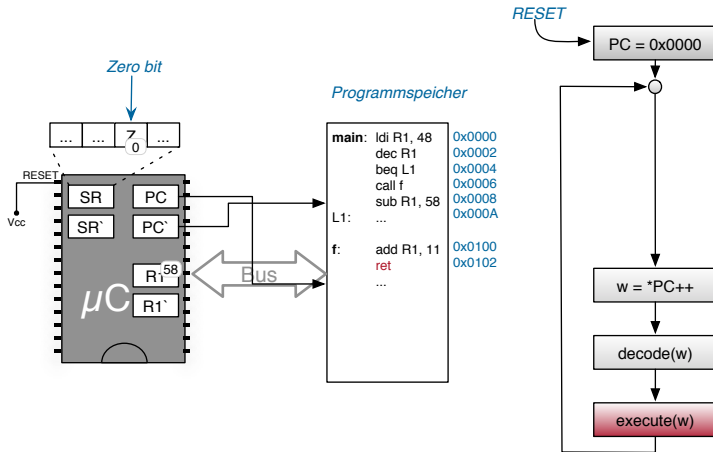
**w: dec <R>**  
 R ← 1  
 if (R == 0) Z = 1  
 else Z = 0

**w: beq <lab>**  
 if (Z) PC = lab

**w: call <func>**  
 PC' = PC  
 PC = func



# Wie arbeitet ein Prozessor?



**w: dec <R>**  
 R ← 1  
 if (R == 0) Z = 1  
 else Z = 0

**w: beq <lab>**  
 if (Z) PC = lab

**w: call <func>**  
 PC' = PC  
 PC = func

**w: ret**  
 PC = PC'

- **Peripheriegerät:** Hardwarekomponente, die sich „außerhalb“ der Zentraleinheit eines Computers befindet
  - Traditionell (PC): Tastatur, Bildschirm, ...  
(→ physisch „außerhalb“)
  - Allgemeiner: Hardwarefunktionen, die nicht direkt im Befehlssatz des Prozessors abgebildet sind  
(→ logisch „außerhalb“)
- Peripheriebausteine werden über **I/O-Register** angesprochen
  - Kontrollregister: Befehle an / Zustand der Peripherie wird durch **Bitmuster** kodiert (z. B. **DDRD** beim ATmega)
  - Datenregister: Dienen dem eigentlichen Datenaustausch (z. B. **PORTD**, **PIND** beim ATmega)
  - Register sind häufig für entweder nur Lesezugriffe (*read-only*) oder nur Schreibzugriffe (*write-only*) zugelassen



- Auswahl von typischen Peripheriegeräten in einem  $\mu$ -Controller
  - Timer/Counter Zählregister, die mit konfigurierbarer Frequenz (Timer) oder durch externe Signale (Counter) erhöht werden und bei konfigurierbarem Zählwert einen Interrupt auslösen.
  - Watchdog-Timer Timer, der regelmäßig neu beschrieben werden muss oder sonst einen RESET auslöst („Totmannknopf“).
  - (A)synchrone serielle Schnittstelle Bausteine zur seriellen (bitweisen) Übertragung von Daten mit synchronem (z. B. RS-232) oder asynchronem (z. B. I<sup>2</sup>C) Protokoll.
  - A/D-Wandler Bausteine zur momentweisen oder kontinuierlichen Diskretisierung von Spannungswerten (z. B. 0–5V  $\leftrightarrow$  10-Bit-Zahl).
  - PWM-Generatoren Bausteine zur Generierung von pulsweiten-modulierten Signalen (pseude-analoge Ausgabe).
  - Ports Gruppen von üblicherweise 8 Anschlüssen, die auf GND oder Vcc gesetzt werden können oder deren Zustand abgefragt werden kann.  $\hookrightarrow$  14-12



- Es gibt verschiedene Architekturen für den Zugriff auf I/O-Register
  - Memory-mapped: Register sind in den Adressraum eingeblendet; der Zugriff erfolgt über die Speicherbefehle des Prozessors (**load**, **store**)  
(Die meisten  $\mu C$ )
  - Port-basiert: Register sind in einem eigenen I/O-Adressraum organisiert; der Zugriff erfolgt über spezielle **in**- und **out**-Befehle  
(x86-basierte PCs)
- Die Registeradressen stehen in der Hardware-Dokumentation

Address	Name	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Page
\$3F (\$5F)	SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	8
\$3E (\$5E)	SPH	–	–	–	–	SP11	SP10	SP9	SP8	11
\$3D (\$5D)	SPL	SP7	SP6	SP5	SP4	SP3	SP2	SP1	SP0	11
\$3C (\$5C)	OCR0	Timer/Counter0 Output Compare Register								86
\$12 (\$32)	PORTD	PORTD7	PORTD6	PORTD5	PORTD4	PORTD3	PORTD2	PORTD1	PORTD0	67
\$11 (\$31)	DDRD	DDD7	DDD6	DDD5	DDD4	DDD3	DDD2	DDD1	DDD0	67
\$10 (\$30)	PIND	PIND7	PIND6	PIND5	PIND4	PIND3	PIND2	PIND1	PIND0	68

[1, S. 334]

- Memory-mapped Register ermöglichen einen komfortablen Zugriff
  - Register  $\mapsto$  Speicher  $\mapsto$  Variable
  - Alle C-Operatoren stehen direkt zur Verfügung (z. B. PORTD++)
- Syntaktisch wird der Zugriff oft durch Makros erleichtert:

```
#define PORTD ( * (volatile uint8_t*)( 0x12 ) )
```

Diagramm zur Erklärung des Makros `PORTD`:

- `0x12` ist die Adresse (int).
- Der Cast `(volatile uint8_t*)` ist auf die Adresse `0x12` angewendet (Cast  $\mapsto$  7-17).
- Der Dereferenzierungsausdruck `*` ist auf den Cast angewendet (Dereferenzierung  $\mapsto$  13-4).

PORTD ist damit (syntaktisch) äquivalent zu einer `volatile uint8_t`-Variablen, die an Adresse `0x12` liegt

## ■ Beispiel

```
#define PORTD (*(volatile uint8_t*)(0x12))

PORTD |= (1<<7);           // set D.7
uint8_t *pReg = &PORTD;    // get pointer to PORTD
*pReg &= ~(1<<7);          // use pointer to clear D.7
```



# Registerzugriff und Nebenläufigkeit

- Peripheriegeräte arbeiten **nebenläufig** zur Software  
→ Wert in einem Hardwareregister kann sich **jederzeit ändern**
- Dies widerspricht einer Annahme des Compilers
  - Variablenzugriffe erfolgen **nur** durch die aktuell ausgeführte Funktion  
→ Variablen können in Registern zwischengespeichert werden

```
// C code
#define PIND (*(uint8_t*)(0x10))
void foo(void) {
    ...
    if( !(PIND & 0x2) ) {
        // button0 pressed
        ...
    }
    if( !(PIND & 0x4) ) {
        // button 1 pressed
        ...
    }
}
```

```
// Resulting assembly code
foo:
    lds    r24, 0x0010 // PIND->r24
    sbrc   r24, 1      // test bit 1
    rjmp   L1
    // button0 pressed
    ...
L1:
    sbrc   r24, 2      // test bit 2
    rjmp   L2
    ...
L2:
    ret
```

PIND wird nicht erneut aus dem Speicher geladen. Der Compiler nimmt an, dass der Wert in r24 aktuell ist.





# Der volatile-Typmodifizierer

- **Lösung:** Variable `volatile` („*flüchtig, unbeständig*“) deklarieren
  - Compiler hält Variable nur so kurz wie möglich im Register
    - ↪ Wert wird unmittelbar vor Verwendung gelesen
    - ↪ Wert wird unmittelbar nach Veränderung zurückgeschrieben

```
// C code
#define PIND \
    (*(volatile uint8_t*)(0x10))
void foo(void) {
    ...
    if( !(PIND & 0x2) ) {
        // button0 pressed
        ...
    }
    if( !(PIND & 0x4) ) {
        // button 1 pressed
        ...
    }
}
```

```
// Resulting assembly code

foo:
    lds    r24, 0x0010 // PIND->r24
    sbrc   r24, 1      // test bit 1
    rjmp   L1          // button0 pressed
    ...
L1:
    lds    r24, 0x0010 // PIND->r24
    sbrc   r24, 2      // test bit 2
    rjmp   L2          // button1 pressed
    ...
L2:
    ret
```

PIND ist `volatile` und wird deshalb vor dem Test erneut aus dem Speicher geladen.



- Die `volatile`-Semantik verhindert viele Code-Optimierungen (insbesondere das Entfernen von **scheinbar unnützem Code**)
- Kann ausgenutzt werden, um aktives Warten zu implementieren:

```
// C code
void wait( void ){
    for( uint16_t i = 0; i<0xffff;)
        i++;
}
```

**volatile!**

```
// Resulting assembly code
wait:
    // compiler has optimized
    // "nonsensical" loop away
    ret
```

## **Achtung:** `volatile` $\mapsto$ \$\$\$

Die Verwendung von `volatile` verursacht erhebliche **Kosten**

- Werte können nicht mehr in Registern gehalten werden
- Viele Code-Optimierungen können nicht durchgeführt werden

**Regel:** `volatile` wird nur in **begründeten Fällen** verwendet

- **Port** := Gruppe von (üblicherweise 8) digitalen Ein-/Ausgängen
  - Digitaler Ausgang: Bitwert  $\mapsto$  Spannungspegel an  $\mu$ C-Pin
  - Digitaler Eingang: Spannungspegel an  $\mu$ C-Pin  $\mapsto$  Bitwert
  - Externer Interrupt: Spannungspegel an  $\mu$ C-Pin  $\mapsto$  Bitwert  
(bei Pegelwechsel)  $\leadsto$  Prozessor führt Interruptprogramm aus
- Die Funktion ist üblicherweise pro Pin konfigurierbar
  - Eingang
  - Ausgang
  - Externer Interrupt (nur bei bestimmten Eingängen)
  - Alternative Funktion (Pin wird von anderem Gerät verwendet)



# Beispiel ATmega32: Port/Pin-Belegung

## PDIP

(XCK/T0) PB0	□ 1	40	□ PA0 (ADC0)
(T1) PB1	□ 2	39	□ PA1 (ADC1)
(INT2/AIN0) PB2	□ 3	38	□ PA2 (ADC2)
(OC0/AIN1) PB3	□ 4	37	□ PA3 (ADC3)
(SS) PB4	□ 5	36	□ PA4 (ADC4)
(MOSI) PB5	□ 6	35	□ PA5 (ADC5)
(MISO) PB6	□ 7	34	□ PA6 (ADC6)
(SCK) PB7	□ 8	33	□ PA7 (ADC7)
RESET	□ 9	32	□ AREF
VCC	□ 10	31	□ GND
GND	□ 11	30	□ AVCC
XTAL2	□ 12	29	□ PC7 (TOSC2)
XTAL1	□ 13	28	□ PC6 (TOSC1)
(RXD) PD0	□ 14	27	□ PC5 (TDI)
(TXD) PD1	□ 15	26	□ PC4 (TDO)
(INT0) PD2	□ 16	25	□ PC3 (TMS)
(INT1) PD3	□ 17	24	□ PC2 (TCK)
(OC1B) PD4	□ 18	23	□ PC1 (SDA)
(OC1A) PD5	□ 19	22	□ PC0 (SCL)
(ICP1) PD6	□ 20	21	□ PD7 (OC2)

Aus **Kostengründen** ist nahezu jeder Pin **doppelt belegt**, die Konfiguration der gewünschten Funktion erfolgt durch die **Software**.

Beim SPiCboard werden z. B. **Pins 33–49 als ADCs konfiguriert**, um Poti und Photosensor anzuschließen.

PORTA steht daher **nicht zur Verfügung**.



# Beispiel ATmega32: Port-Register

- Pro Port  $x$  sind drei Register definiert (Beispiel für  $x = D$ )

- **DDRx** **Data Direction Register:** Legt für jeden Pin  $i$  fest, ob er als Eingang (Bit  $i=0$ ) oder als Ausgang (Bit  $i=1$ ) verwendet wird.

7	6	5	4	3	2	1	0
DDD7	DDD6	DDD5	DDD4	DDD3	DDD2	DDD1	DDD0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

- **PORTx** **Data Register:** Ist Pin  $i$  als Ausgang konfiguriert, so legt Bit  $i$  den Pegel fest (0=GND sink, 1=Vcc source). Ist Pin  $i$  als Eingang konfiguriert, so aktiviert Bit  $i$  den internen Pull-Up-Widerstand (1=aktiv).

7	6	5	4	3	2	1	0
PORTD7	PORTD6	PORTD5	PORTD4	PORTD3	PORTD2	PORTD1	PORTD0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

- **PINx** **Input Register:** Bit  $i$  repräsentiert den Pegel an Pin  $i$  (1=high, 0=low), unabhängig von der Konfiguration als Ein-/Ausgang.

7	6	5	4	3	2	1	0
PIND7	PIND6	PIND5	PIND4	PIND3	PIND2	PIND1	PIND0
R	R	R	R	R	R	R	R

Verwendungsbeispiele:  $\hookrightarrow$  3-5 und  $\hookleftarrow$  3-8

[1, S. 66]



# Strukturen: Motivation

- Jeder Port wird durch *drei* globale Variablen verwaltet
  - Es wäre besser diese **zusammen zu fassen**
  - „problembezogene Abstraktionen“
  - „Trennung der Belange“
- Dies geht in C mit **Verbundtypen** (Strukturen)

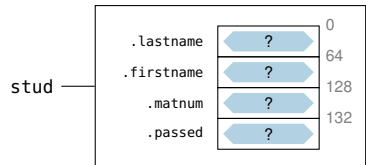


```
// Structure declaration
struct Student {
    char    lastname[64];
    char    firstname[64];
    long    matnum;
    int     passed;
};

// Variable definition
struct Student stud;
```

Ein **Strukturtyp** fasst eine Menge von Daten zu einem gemeinsamen Typ zusammen.

Die Datenelemente werden **hintereinander** im Speicher abgelegt.



# Strukturen: Variablendefinition und -initialisierung

- Analog zu einem Array kann eine Strukturvariable bei Definition elementweise initialisiert werden

↪ 13-8

```
struct Student {  
    char    lastname[64];  
    char    firstname[64];  
    long    matnum;  
    int     passed;  
};
```

```
struct Student stud = { "Meier", "Hans",  
                        4711, 0 };
```

Die Initialisierer werden nur über ihre Reihenfolge, nicht über ihren Bezeichner zugewiesen.  
↪ **Potentielle Fehlerquelle** bei Änderungen!

- Analog zur Definition von **enum**-Typen kann man mit **typedef** die Verwendung vereinfachen

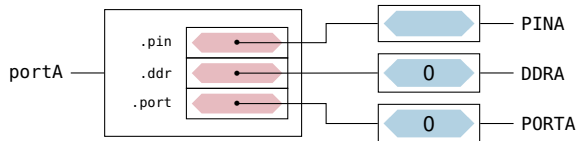
↪ 6-8

```
typedef struct {  
    volatile uint8_t *pin;  
    volatile uint8_t *ddr;  
    volatile uint8_t *port;  
} port_t;
```

```
port_t portA = { &PINA, &DDRA, &PORTA };  
port_t portD = { &PIND, &DDRD, &PORTD };
```



# Strukturen: Elementzugriff



- Auf Strukturelemente wird mit dem `.`-Operator zugegriffen [ $\approx$ Java]

```
port_t portA = { &PINA, &DDRA, &PORTA };
```

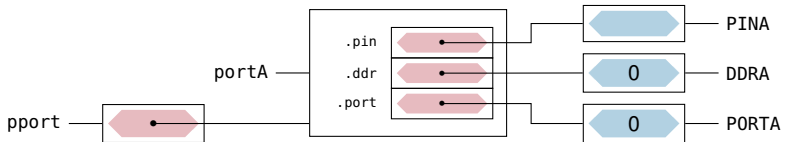
```
*portA.port = 0;    // clear all pins  
*portA.ddr  = 0xff; // set all to input
```

**Beachte:** `.` hat eine höhere Priorität als `*`





# Strukturen: Elementzugriff



- Bei einem Zeiger auf eine Struktur würde Klammerung benötigt

```
port_t * pport = &portA; // p --> portA  
  
*(*pport).port = 0;      // clear all pins  
*(*pport).ddr = 0xff;    // set all to output
```

- Mit dem `->`-Operator lässt sich dies vereinfachen  $s \rightarrow m \equiv (*s).m$

```
port_t * pport = &portA; // p --> portA  
  
*pport->port = 0;        // clear all pins  
*pport->ddr = 0xff;      // set all to output
```

`->` hat **ebenfalls** eine höhere Priorität als `*`



# Strukturen als Funktionsparameter

- Im Gegensatz zu Arrays werden Strukturen *by-value* übergeben

```
void initPort( port_t p ){
    *p.port = 0;           // clear all pins
    *p.ddd = 0xff;         // set all to output

    p.port = &PORTD;      // no effect, p is local variable
}

void main(){ initPort( portA ); ... }
```

- Bei größeren Strukturen wird das **sehr ineffizient**
  - Z. B. Student (↪ 14-15): Jedes mal 134 Byte allozieren und kopieren
  - Besser man übergibt einen Zeiger auf eine konstante Struktur

```
void initPort( const port_t *p ){
    *p->port = 0;           // clear all pins
    *p->ddd = 0xff;         // set all to output

    // p->port = &PORTD;   compile-time error, *p is const!
}

void main(){ initPort( &portA ); ... }
```



# Bit-Strukturen: Bitfelder

- Strukturelemente können auf Bit-Granularität festgelegt werden
  - Der Compiler fasst Bitfelder zu passenden Ganzzahltypen zusammen
  - Nützlich, um auf einzelne Bit-Bereiche eines Registers zuzugreifen

- Beispiel

- MCUCR **MCU Control Register:** Steuert Power-Management-Funktionen und Auslöser für externe Interrupt-Quellen INT0 und INT1. [1, S. 36+69]

7	6	5	4	3	2	1	0
SE	SM2	SM1	SM0	ISC11	ISC10	ISC01	ISC00
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

```
typedef struct {  
    uint8_t ISC0 : 2; // bit 0-1: interrupt sense control INT0  
    uint8_t ISC1 : 2; // bit 2-3: interrupt sense control INT1  
    uint8_t SM   : 3; // bit 4-6: sleep mode to enter on sleep  
    uint8_t SE   : 1; // bit 7 : sleep enable  
} MCUCR_t;
```



# Unions

- In einer Struktur liegen die Elemente **hintereinander** im Speicher, in einer Union hingegen **übereinander**
  - Wert im Speicher lässt sich verschieden (Typ)-interpretieren
  - Nützlich für bitweise Typ-Casts
- Beispiel

↪ 14-15

```
void main(){
    union {
        uint16_t  val;
        uint8_t   bytes[2];
    } u;
```

```
    u.val = 0x4711;
```

```
    // show high-byte
```

```
    sb_7seg_showHexNumber( u.bytes[1] );
```

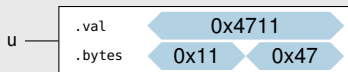
```
    ...
```

```
    // show low-byte
```

```
    sb_7seg_showHexNumber( u.bytes[0] );
```

```
    ...
```

```
}
```



47

11



# Unions und Bit-Strukturen: Anwendungsbeispiel

- Unions werden oft mit Bit-Feldern kombiniert, um ein Register wahlweise „im Ganzen“ oder bitweise ansprechen zu können

```
typedef union {
    volatile uint8_t reg; // complete register
    volatile struct {
        uint8_t ISC0 : 2; // components
        uint8_t ISC1 : 2;
        uint8_t SM : 3;
        uint8_t SE : 1;
    };
} MCUCR_t;

void foo( void ) {
    MCUCR_t *mcucr = (MCUCR_t *) (0x35);
    uint8_t oldval = mcucr->reg; // save register
    ...
    mcucr->ISC0 = 2; // use register
    mcucr->SE = 1; // ...
    ...
    mcucr->reg = oldval; // restore register
}
```



# Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14  $\mu$ C-Systemarchitektur

**15 Nebenläufigkeit**

**16 Speicherorganisation**

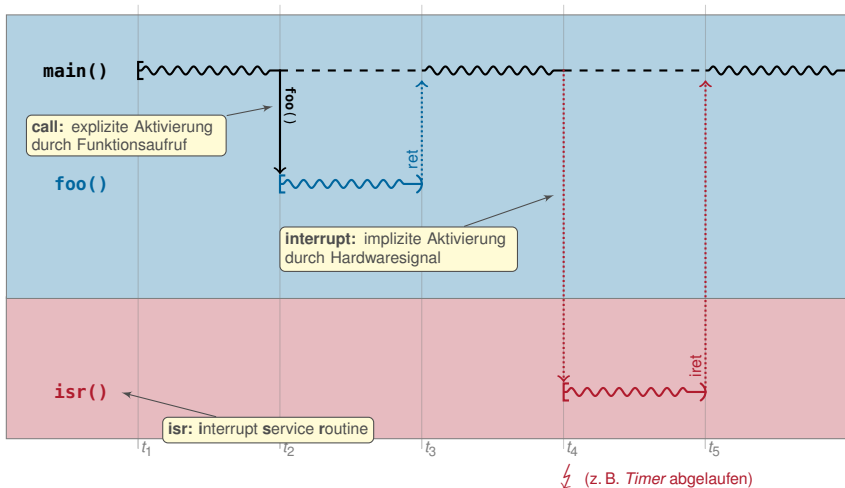
**17 Zusammenfassung**



- Bei einem **Peripheriegerät** tritt ein Ereignis (⚡) auf ↪ 14-5
  - Signal an einem Port-Pin wechselt von *low* auf *high*
  - Ein *Timer* ist abgelaufen
  - Ein A/D-Wandler hat einen neuen Wert vorliegen
  - ...
- Wie bekommt das Programm das (nebenläufige) Ereignis mit?
- Zwei alternative Verfahren
  - **Polling:** Das **Programm** überprüft den Zustand regelmäßig und ruft ggf. eine Bearbeitungsfunktion auf.
  - **Interrupt:** Gerät „meldet“ sich beim **Prozessor**, der daraufhin in eine Bearbeitungsfunktion verzweigt.



# Interrupt $\mapsto$ Funktionsaufruf „von außen“





# Polling vs. Interrupts – Vor- und Nachteile

- Polling (⇒ „Periodisches / zeitgesteuertes System“)
  - Ereignisbearbeitung erfolgt **synchron** zum Programmablauf
    - Ereigniserkennung über das Programm „verstreut“ (Trennung der Belange)
    - Hochfrequentes Pollen ∼ hohe Prozessorlast ∼ **hoher Energieverbrauch**
    - + Implizite Datenkonsistenz durch festen, sequentiellen Programmablauf
    - + Programmverhalten gut vorhersagbar
- Interrupts (⇒ „Ereignisgesteuertes System“)
  - Ereignisbearbeitung erfolgt **asynchron** zum Programmablauf
    - + Ereignisbearbeitung kann im Programmtext gut separiert werden
    - + Prozessor wird nur beansprucht, wenn Ereignis tatsächlich eintritt
    - Höhere Komplexität durch Nebenläufigkeit ∼ Synchronisation erforderlich
    - Programmverhalten **schwer vorhersagbar**

Beide Verfahren bieten spezifische Vor- und Nachteile  
∼ Auswahl anhand des konkreten Anwendungsszenarios



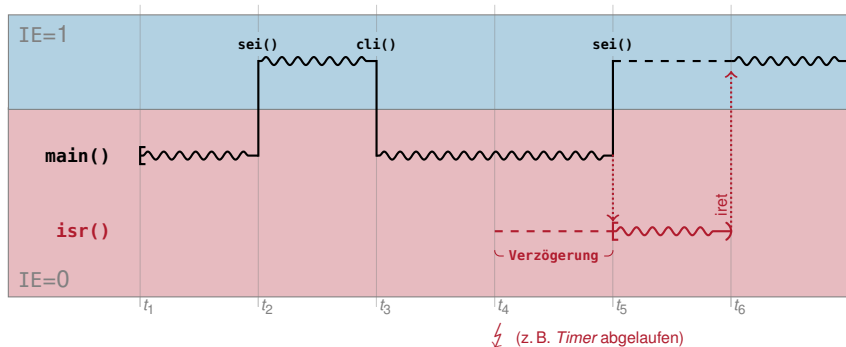
# Interruptsperren

- Zustellung von Interrupts kann softwareseitig **gesperrt** werden
  - Wird benötigt zur **Synchronisation** mit ISRs
  - Einzelne ISR: Bit in gerätespezifischem Steuerregister
  - Alle ISRs: Bit (**IE**, *Interrupt Enable*) im Statusregister der CPU
- Auflaufende IRQs werden (üblicherweise) gepuffert
  - Maximal einer pro Quelle!
  - Bei längeren Sperrzeiten können IRQs verloren gehen!
- Das **IE**-Bit wird beeinflusst durch:
  - Prozessor-Befehle: `cli: IE ← 0` (*clear interrupt*, IRQs gesperrt)  
`sei: IE ← 1` (*set interrupt*, IRQs erlaubt)
  - Nach einem RESET: `IE = 0`  $\rightsquigarrow$  IRQs sind zu Beginn des Hauptprogramms gesperrt
  - Bei Betreten einer ISR: `IE = 0`  $\rightsquigarrow$  IRQs sind während der Interruptbearbeitung gesperrt

IRQ  $\mapsto$  *Interrupt  
ReQuest*



# Interruptsperrren: Beispiel

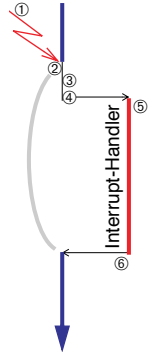


- $t_1$  Zu Beginn von `main()` sind IRQs gesperrt ( $IE=0$ )
- $t_2, t_3$  Mit `sei()` / `cli()` werden IRQs freigegeben ( $IE=1$ ) / erneut gesperrt
- $t_4$  ⚡ aber  $IE=0 \leadsto$  Bearbeitung ist unterdrückt, IRQ wird gepuffert
- $t_5$  `main()` gibt IRQs frei ( $IE=1$ )  $\leadsto$  gepufferter IRQ „schlägt durch“
- $t_5-t_6$  Während der ISR-Bearbeitung sind die IRQs gesperrt ( $IE=0$ )
- $t_6$  Unterbrochenes `main()` wird fortgesetzt

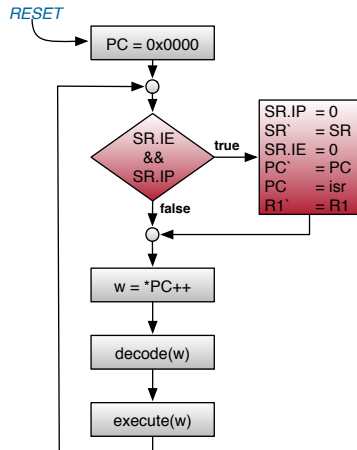
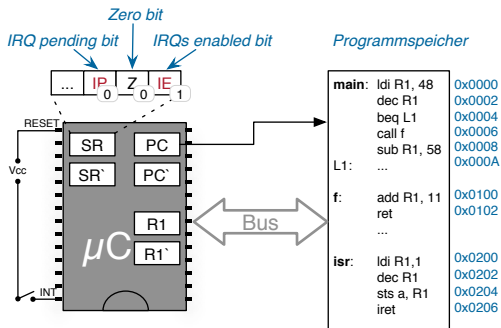


# Ablauf eines Interrupts – Überblick

- ❶ Gerät signalisiert Interrupt
  - Anwendungsprogramm wird „unmittelbar“ (vor dem nächsten Maschinenbefehl mit  $IE=1$ ) unterbrochen
- ❷ Die Zustellung weiterer Interrupts wird gesperrt ( $IE=0$ )
  - Zwischenzeitlich auflaufende Interrupts werden gepuffert (maximal einer pro Quelle!)
- ❸ Registerinhalte werden gesichert (z. B. im Datenspeicher)
  - PC und Statusregister automatisch von der Hardware
  - Vielzweckregister müssen oft manuell gesichert werden
- ❹ Aufzurufende ISR (Interrupt-Handler) wird ermittelt
- ❺ ISR wird ausgeführt
- ❻ ISR terminiert mit einem „return from interrupt“-Befehl
  - Registerinhalte werden restauriert
  - Zustellung von Interrupts wird freigegeben ( $IE=1$ )
  - Das Anwendungsprogramm wird fortgesetzt



# Ablauf eines Interrupts – Details



Hier als Erweiterung unseres einfachen Pseudoprozessors

14-4

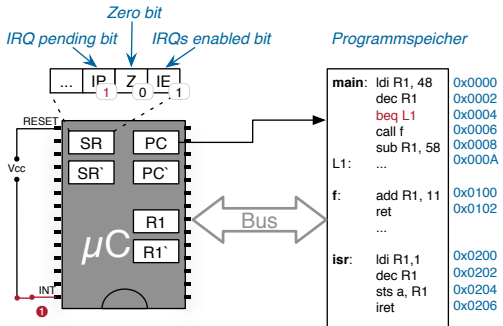
- Nur eine Interruptquelle
- Sämtliche Register werden von der Hardware gerettet

w: call <func>  
PC' = PC  
PC = func

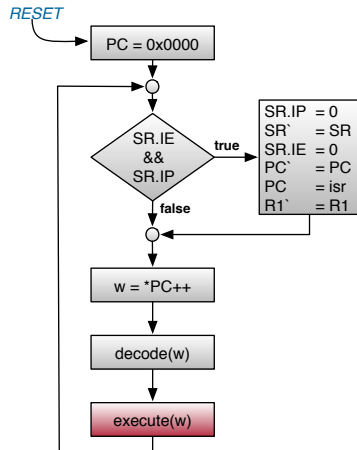
w: ret  
PC = PC'

w: ired  
SR = SR'  
PC = PC'  
R1 = R1'

# Ablauf eines Interrupts – Details



1 Gerät signalisiert Interrupt (aktueller Befehl wird noch fertiggestellt)

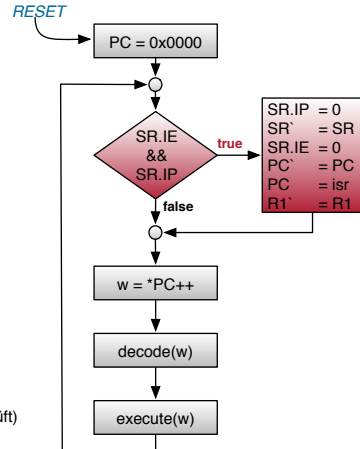
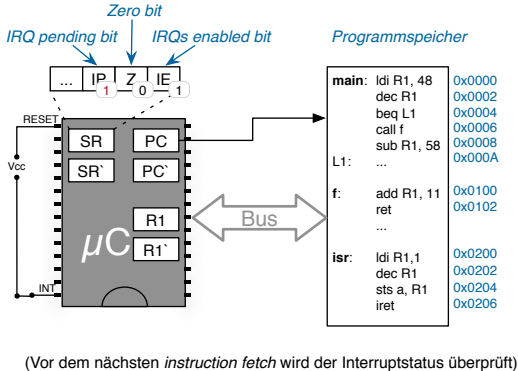


w: **call** <func>  
 PC' = PC  
 PC = func

w: **ret**  
 PC = PC'

w: **iret**  
 SR = SR'  
 PC = PC'  
 R1 = R1'

# Ablauf eines Interrupts – Details

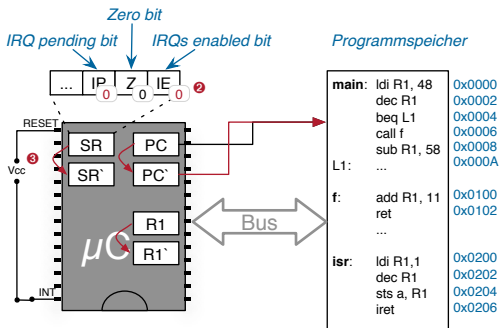


w: **call** <func>  
PC' = PC  
PC = func

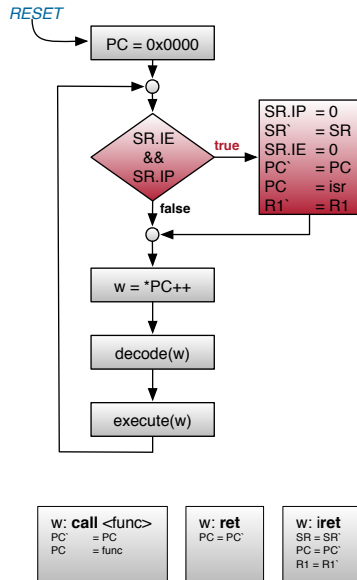
w: **ret**  
PC = PC'

w: **iret**  
SR = SR'  
PC = PC'  
R1 = R1'

# Ablauf eines Interrupts – Details

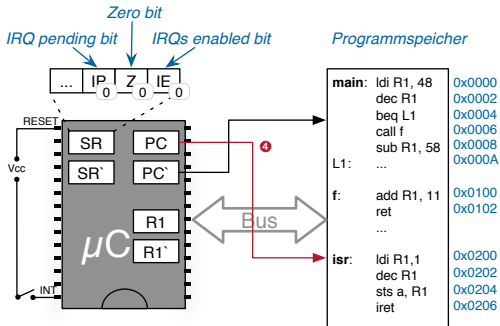


- ② Die Zustellung weiterer Interrupts wird verzögert
- ③ Registerinhalte werden gesichert

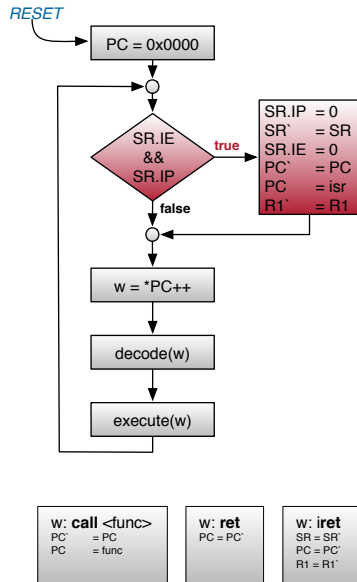




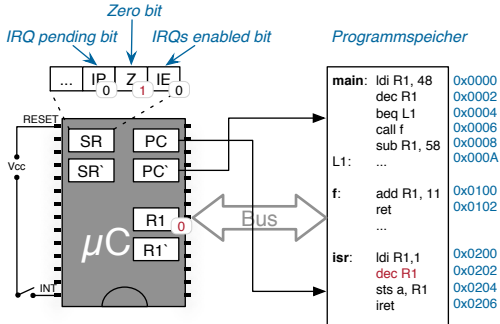
# Ablauf eines Interrupts – Details



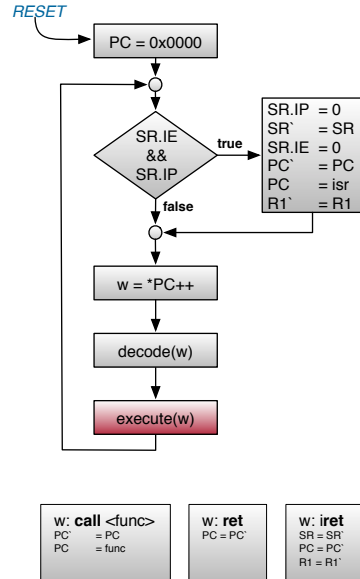
④ Aufzurufende ISR wird ermittelt



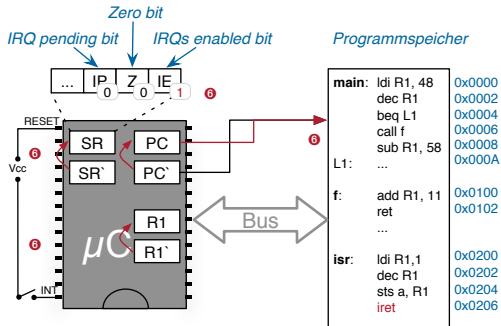
# Ablauf eines Interrupts – Details



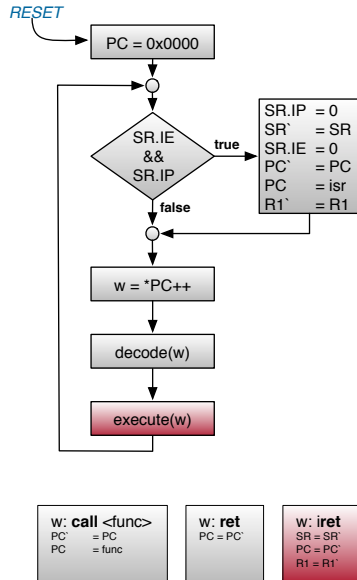
5 ISR wird ausgeführt



# Ablauf eines Interrupts – Details

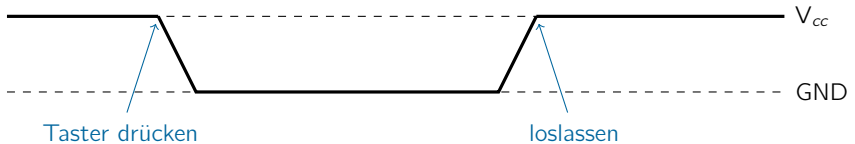


- ⑥ ISR terminiert mit *iret*-Befehl
- Registerinhalte werden restauriert
  - Zustellung von Interrupts wird reaktiviert
  - Das Anwendungsprogramm wird fortgesetzt



# Pegel- und Flanken-gesteuerte Interrupts

- Beispiel: Signal eines **idealisierten** Tasters (*active low*)



- Flankengesteuerter Interrupt

- Interrupt wird durch den Pegelwechsel (Flanke) ausgelöst
- Häufig ist konfigurierbar, welche Flanke (steigend/fallend/beide) einen Interrupt auslösen soll

- Pegelgesteuerter Interrupt

- Interrupt wird immer wieder ausgelöst, so lange der Pegel anliegt



# Interruptsteuerung beim AVR ATmega

## ■ IRQ-Quellen beim ATmega32

(IRQ  $\mapsto$  Interrupt ReQuest)

[1, S. 45]

- 21 IRQ-Quellen
- einzeln de-/aktivierbar
- IRQ  $\leadsto$  Sprung an Vektor-Adresse

Vector No.	Program Address <sup>(2)</sup>	Source	Interrupt Definition
1	\$000 <sup>(1)</sup>	RESET	External Pin, Power-on Reset, Brown-out Reset, Watchdog Reset, and JTAG AVR Reset
2	\$002	INT0	External Interrupt Request 0
3	\$004	INT1	External Interrupt Request 1
4	\$006	INT2	External Interrupt Request 2
5	\$008	TIMER2 COMP	Timer/Counter2 Compare Match
6	\$00A	TIMER2 OVFL	Timer/Counter2 Overflow
7	\$00C	TIMER1 CAPT	Timer/Counter1 Capture Event
8	\$00E	TIMER1 COMPA	Timer/Counter1 Compare Match A
9	\$010	TIMER1 COMPB	Timer/Counter1 Compare Match B
10	\$012	TIMER1 OVFL	Timer/Counter1 Overflow
11	\$014	TIMER0 COMP	Timer/Counter0 Compare Match
12	\$016	TIMER0 OVFL	Timer/Counter0 Overflow
13	\$018	SPI, STC	Serial Transfer Complete
14	\$01A	USART, RXC	USART, Rx Complete
15	\$01C	USART, UDRE	USART Data Register Empty
16	\$01E	USART, TXC	USART, Tx Complete
17	\$020	ADC	ADC Conversion Complete
18	\$022	EE_RDY	EEPROM Ready
19	\$024	ANA_COMP	Analog Comparator
20	\$026	TWI	Two-wire Serial Interface
21	\$028	SPM_RDY	Store Program Memory Ready

## ■ Verschaltung SPiCboard

(  $\hookrightarrow$  14-14  $\hookrightarrow$  17-4 )

- INT0  $\hookrightarrow$  PD2  $\hookrightarrow$  Button0 (hardwareseitig entprellt)
- INT1  $\hookrightarrow$  PD3  $\hookrightarrow$  Button1



## Steuerregister für INT0 und INT1

- **GICR** **General Interrupt Control Register:** Legt fest, ob die Quellen  $INT_i$  IRQs auslösen (Bit  $INT_i=1$ ) oder deaktiviert sind (Bit  $INT_i=0$ ) [1, S. 71]

7	6	5	4	3	2	1	0
INT1	INT0	INT2	–	–	–	IVSEL	IVCE
R/W	R/W	R/W	R	R	R	R/W	R/W

- **MCUCR** **MCU Control Register:** Legt für externe Interrupts INT0 und INT1 fest, wodurch ein IRQ ausgelöst wird (Flanken-/Pegelsteuerung) [1, S. 69]

7	6	5	4	3	2	1	0
SE	SM2	SM1	SM0	ISC11	ISC10	ISC01	ISC00
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

Jeweils zwei *Interrupt-Sense-Control-Bits* ( $ISC_{i0}$  und  $ISC_{i1}$ ) steuern dabei die Auslöser (Tabelle für INT1, für INT0 gilt entsprechendes):

ISC11	ISC10	Description
0	0	The low level of INT1 generates an interrupt request.
0	1	Any logical change on INT1 generates an interrupt request.
1	0	The falling edge of INT1 generates an interrupt request.
1	1	The rising edge of INT1 generates an interrupt request.



## ■ Schritt 1: Installation der Interrupt-Service-Routine

- ISR in Hochsprache  $\leadsto$  Registerinhalte sichern und wiederherstellen
- Unterstützung durch die avrlibc: Makro `ISR( SOURCE_vect )` (Modul `avr/interrupt.h`)

```
#include <avr/interrupt.h>
#include <avr/io.h>

ISR( INT1_vect ) { // invoked for every INT1 IRQ
    static uint8_t counter = 0;
    sb_7seg_showNumber( counter++ );
    if( counter == 100 ) counter = 0;
}

void main() {
    ...                // setup
}
```



## ■ Schritt 2: Konfigurieren der Interrupt-Steuerung

- Steuerregister dem Wunsch entsprechend initialisieren
- Unterstützung durch die `avrlibc`: Makros für Bit-Indizes (Modul `avr/interrupt.h` und `avr/io.h`)

```
...  
void main() {  
    DDRD  &= ~(1<<PD3);           // PD3: input with pull-up  
    PORTD |= (1<<PD3);  
    MCUCR &= ~(1<<ISC10 | 1<<ISC11); // INT1: IRQ on level=low  
    GICR  |= (1<<INT1);           // INT1: enable  
    ...  
    sei();                         // global IRQ enable  
    ...  
}
```

## ■ Schritt 3: Interrupts global zulassen

- Nach Abschluss der Geräteinitialisierung
- Unterstützung durch die `avrlibc`: Befehl `sei()` (Modul `avr/interrupt.h`)





## ■ Schritt 4: Wenn nichts zu tun, den Stromsparmodus betreten

- Die `sleep`-Instruktion hält die CPU an, bis ein IRQ eintrifft
  - In diesem Zustand wird nur sehr wenig Strom verbraucht
- Unterstützung durch die `avrlibc` (Modul `avr/sleep.h`):
  - `sleep_enable()` / `sleep_disable()`: Sleep-Modus erlauben / verbieten
  - `sleep_cpu()`: Sleep-Modus betreten



```
#include <avr/sleep.h>
...
void main() {
    ...
    sei(); // global IRQ enable
    while(1) {
        sleep_enable();
        sleep_cpu(); // wait for IRQ
        sleep_disable();
    }
}
```

Atmel empfiehlt die Verwendung von `sleep_enable()` und `sleep_disable()` in dieser Form, um das Risiko eines „versehentlichen“ Betreten des Sleep-Zustands (z. B. durch Programmierfehler oder Bit-Kipper in der Hardware) zu minimieren.



## Definition: Nebenläufigkeit

Zwei Programmausführungen  $A$  und  $B$  sind nebenläufig ( $A|B$ ), wenn für einzelne Instruktionen  $a$  aus  $A$  und  $b$  aus  $B$  nicht feststeht, ob  $a$  oder  $b$  tatsächlich zuerst ausgeführt wird ( $a, b$  oder  $b, a$ ).

- Nebenläufigkeit tritt auf durch
  - Interrupts
    - ↪ IRQs können ein Programm an „beliebiger Stelle“ unterbrechen
  - Echt-parallele Abläufe (durch die Hardware)
    - ↪ andere CPU / Peripherie greift „jederzeit“ auf den Speicher zu
  - Quasi-parallele Abläufe (z. B. Fäden in einem Betriebssystem)
    - ↪ Betriebssystem kann „jederzeit“ den Prozessor entziehen
- **Problem:** Nebenläufige Zugriffe auf **gemeinsamen Zustand**



# Nebenläufigkeitsprobleme

## ■ Szenario

- Eine Lichtschranke am Parkhauseingang soll Fahrzeuge zählen
- Alle 60 Sekunden wird der Wert an den Sicherheitsdienst übermittelt

```
static volatile uint16_t cars;

void main() {
    while(1) {
        waitsec( 60 );
        send( cars );
        cars = 0;
    }
}
```

```
// photo sensor is connected
// to INT2

ISR(INT2_vect){
    cars++;
}
```

## ■ Wo ist hier das Problem?

- Sowohl main() als auch ISR **lesen und schreiben** cars
  - ↪ Potentielle *Lost-Update*-Anomalie
- Größe der Variable cars **übersteigt die Registerbreite**
  - ↪ Potentielle *Read-Write*-Anomalie



- Wo sind hier die Probleme?
  - **Lost-Update**: Sowohl `main()` als auch `ISR` lesen und schreiben `cars`
  - **Read-Write**: Größe der Variable `cars` übersteigt die Registerbreite
- Wird oft erst auf der **Assemblerebene** deutlich

```
void main() {  
    ...  
    send( cars );  
    cars = 0;  
    ...  
}
```

```
// photosensor is connected  
// to INT2
```

```
ISR(INT2_vect){  
    cars++;  
}
```

```
main:  
    ...  
    lds r24,cars  
    lds r25,cars+1  
    rcall send  
    sts cars+1, __zero_reg__  
    sts cars, __zero_reg__  
    ...
```

```
INT2_vect:  
    ... ; save regs  
    lds r24,cars ; load cars.lo  
    lds r25,cars+1 ; load cars.hi  
    adiw r24,1 ; add (16 bit)  
    sts cars+1,r25 ; store cars.hi  
    sts cars,r24 ; store cars.lo  
    ... ; restore regs
```



# Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Update*-Anomalie

```
main:
...
lds r24,cars   lds r25,cars+1
rcall send
sts cars+1, __zero_reg__  sts cars
...

INT2_vect:
...
; save regs
lds r24,cars   lds r25,cars+1  adiw
...           ; restore regs
```

- Sei cars=5 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ (⚡) auf
  - main hat den Wert von cars (5) bereits in Register gelesen (Register → lokale Variable)
  - INT2\_vect wird ausgeführt
    - Register werden gerettet
    - cars wird inkrementiert ~ cars=6
    - Register werden wiederhergestellt
  - main übergibt den **veralteten Wert** von cars (5) an send
  - main nullt cars ~ **1 Auto ist „verloren“ gegangen**



# Nebenläufigkeitsprobleme: *Read-Write-Anomalie*

main:

...

lds r24,cars

lds r25,cars+1

rcall send

sts cars+1, \_\_zero\_reg\_\_

sts cars, \_\_zero\_reg\_\_

...

INT2\_vect:

...

; save regs

lds r24,cars lds r25,cars+1 adiw

... ; restore regs



- Sei cars=255 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ (⚡) auf
  - main hat bereits cars=255 Autos mit send gemeldet
  - main hat bereits das **High-Byte** von cars genullt
    - ↪ cars=255, cars.lo=255, cars.hi=0
  - INT2\_vect wird ausgeführt
    - ↪ cars wird gelesen und inkrementiert, **Überlauf ins High-Byte**
    - ↪ cars=256, cars.lo=0, cars.hi=1
  - main nullt das **Low-Byte** von cars
    - ↪ cars=256, cars.lo=0, cars.hi=1
    - ↪ Beim nächsten send werden **255 Autos zu viel gemeldet**



# Interruptsperrn: Datenflussanomalien verhindern

```
void main() {  
    while(1) {  
        waitsec( 60 );  
        cli();  
        send( cars );  
        cars = 0;  
        sei();  
    }  
}
```

kritisches Gebiet

- Wo genau ist das **kritische Gebiet**?
  - Lesen von cars und Nullen von cars müssen atomar ausgeführt werden
  - Dies kann hier mit **Interruptsperrn** erreicht werden
    - ISR unterbricht main, aber nie umgekehrt ~> asymmetrische Synchronisation
  - Achtung: Interruptsperrn sollten **so kurz wie möglich** sein
    - Wie lange braucht die Funktion send hier?
    - Kann man send aus dem kritischen Gebiet herausziehen?



- Szenario, Teil 2 (Funktion `waitsec()`)
  - Eine Lichtschranke am Parkhauseingang soll Fahrzeuge zählen
  - Alle 60 Sekunden wird der Wert an den Sicherheitsdienst übermittelt

```
void waitsec( uint8_t sec ) {  
    ...                // setup timer  
    sleep_enable();  
    event = 0;  
    while( !event ) { // wait for event  
        sleep_cpu();  // until next irq  
    }  
    sleep_disable();  
}
```

```
static volatile int8_t event;  
  
// TIMER1 ISR  
// triggers when  
// waitsec() expires  
  
ISR(TIMER1_COMPA_vect) {  
    event = 1;  
}
```

- Wo ist hier das Problem?
  - **Test, ob nichts zu tun ist**, gefolgt von  
**Schlafen, bis etwas zu tun ist**  
→ Potentielle *Lost-Wakeup*-Anomalie





# Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Wakeup*-Anomalie

```
void waitsec( uint8_t sec ) {  
    ...                // setup timer  
    sleep_enable();  
    event = 0;  
    while( !event ) {  
        sleep_cpu();  
    }  
    sleep_disable();  
}
```



```
static volatile int8_t event;  
  
// TIMER1 ISR  
// triggers when  
// waitsec() expires  
  
ISR(TIMER1_COMPA_vect) {  
    event = 1;  
}
```

- Angenommen, an **dieser Stelle** tritt der Timer-IRQ (⚡) auf
  - waitsec hat bereits festgestellt, dass event **nicht gesetzt** ist
  - ISR wird ausgeführt → event **wird gesetzt**
  - Obwohl event gesetzt ist, wird der **Schlafzustand betreten**  
→ Falls kein weiterer IRQ kommt, **Dornröschenschlaf**



# Lost-Wakeup: Dornröschenschlaf verhindern

```
1 void waitsec( uint8_t sec ) {
2     ...                // setup timer
3     sleep_enable();
4     event = 0;
5     cli();
6     while( !event ) {
7         sei();          kritisches Gebiet
8         sleep_cpu();
9         cli();
10    }
11    sei();
12    sleep_disable();
13 }
```

```
static volatile int8_t event;

// TIMER1 ISR
//   triggers when
//   waitsec() expires

ISR(TIMER1_COMPA_vect) {
    event = 1;
}
```

## ■ Wo genau ist das **kritische Gebiet**?

- Test auf Vorbedingung und Betreten des Schlafzustands  
(Kann man *das* durch Interruptsperren absichern?)
- Problem: Vor `sleep_cpu()` müssen IRQs freigegeben werden!
- Funktioniert dank spezieller Hardwareunterstützung:  
↪ Befehlssequenz `sei`, `sleep` wird von der CPU **atoma**r ausgeführt



# Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14  $\mu$ C-Systemarchitektur

15 Nebenläufigkeit

**16 Speicherorganisation**

**17 Zusammenfassung**



```
int a;           // a: global, uninitialized
int b = 1;       // b: global, initialized
const int c = 2; // c: global, const

void main() {
    static int s = 3; // s: local, static, initialized
    int x, y;         // x: local, auto; y: local, auto
    char* p = malloc( 100 ); // p: local, auto; *p: heap (100 byte)
}
```

Wo kommt der Speicher für diese Variablen her?

## ■ Statische Allokation – Reservierung beim Übersetzen / Linken

- Betrifft globale und modullokalen Variablen, sowie den Code
- Allokation durch Platzierung in einer [Sektion](#)

`.text` – enthält den Programmcode

`.bss` – enthält alle uninitialisierten / mit 0 initialisierten Variablen

`.data` – enthält alle initialisierten Variablen

`.rodata` – enthält alle initialisierten unveränderlichen Variablen

main()  
a  
s  
b,s  
c

## ■ Dynamische Allokation – Reservierung zur Laufzeit

- Betrifft lokale Variablen und explizit angeforderten Speicher

**Stack** – enthält alle [aktuell gültigen](#) lokalen Variablen

**Heap** – enthält explizit mit `malloc()` angeforderte Speicherbereiche

x,y,p  
\*p



# Speicherorganisation auf einem $\mu\text{C}$

```
int a;           // a: global, uninitialized
int b = 1;       // b: global, initialized
const int c = 2; // c: global, const

void main() {
    static int s = 3; // s: local, static, initialized
    int x, y;         // x: local, auto; y: local, auto
    char* p = malloc( 100 ); // p: local, auto; *p: heap (100 byte)
}
```

compile / link

Quellprogramm

Symbol Table	<a>
.data	s=3 b=1
.rodata	c=2
.text	main
...	
ELF Header	

ELF-Binary

Beim Übersetzen und Linken werden die Programmelemente in entsprechenden Sektionen der ELF-Datei zusammen gefasst. Informationen zur Größe der .bss-Sektion landen ebenfalls in .rodata.



# Speicherorganisation auf einem $\mu\text{C}$

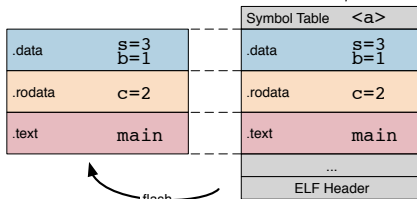
```
int a;           // a: global, uninitialized
int b = 1;       // b: global, initialized
const int c = 2; // c: global, const

void main() {
    static int s = 3; // s: local, static, initialized
    int x, y;         // x: local, auto; y: local, auto
    char* p = malloc( 100 ); // p: local, auto; *p: heap (100 byte)
}
```

compile / link

Quellprogramm

Flash / ROM

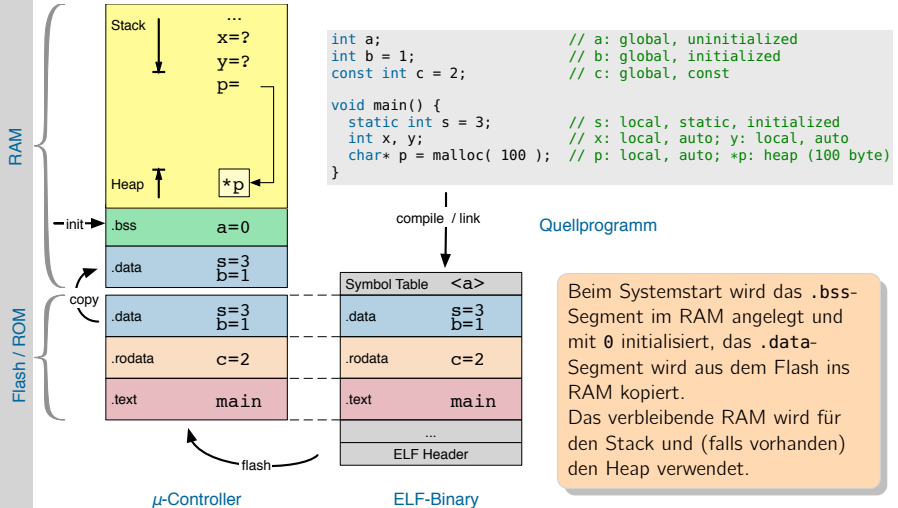


$\mu\text{-Controller}$

ELF-Binary

Zur Installation auf dem  $\mu\text{C}$  werden `.text` und `.[ro]data` in den Flash-Speicher des  $\mu\text{C}$  geladen.

# Speicherorganisation auf einem $\mu\text{C}$



Beim Systemstart wird das .bss-Segment im RAM angelegt und mit 0 initialisiert, das .data-Segment wird aus dem Flash ins RAM kopiert. Das verbleibende RAM wird für den Stack und (falls vorhanden) den Heap verwendet.

Verfügt die Architektur über keinen Daten-Flashspeicher (beim ATmega der Fall  $\leftrightarrow$  14-3), so werden konstante Variablen ebenfalls in .data abgelegt (und belegen zur Laufzeit RAM).

# Dynamische Speicherallokation: Heap

- **Heap** := Vom Programm explizit verwalteter RAM-Speicher
  - Lebensdauer ist unabhängig von der Programmstruktur
- Anforderung und Wiederfreigabe über zwei Basisoperationen
  - `void* malloc( size_t n )` fordert einen Speicherblock der Größe  $n$  an; Rückgabe bei Fehler: 0-Zeiger (NULL)
  - `void free( void* pmem )` gibt einen zuvor mit `malloc()` angeforderten Speicherblock vollständig wieder frei
- Beispiel

```
#include <stdlib.h>

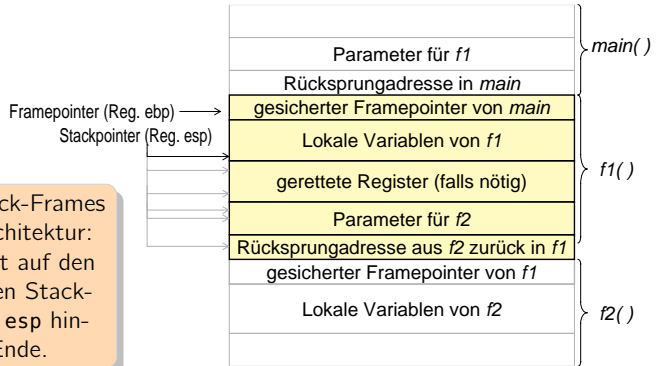
int* intArray( uint16_t n ) {    // alloc int[n] array
    return (int*) malloc( n * sizeof int );
}

void main() {
    int* array = intArray(100);  // alloc memory for 100 ints
    if( array ) {                // malloc() returns NULL on failure
        ...                      // if succeeded, use array
        array[99] = 4711;
        ...
        free( array );           // free allocated block (** IMPORTANT! **)
    }
}
```





- Lokale Variablen, Funktionsparameter und Rücksprungadressen werden vom Übersetzer auf dem **Stack** (Stapel, Keller) verwaltet
  - Prozessorregister **[e]sp** zeigt immer auf den nächsten freien Eintrag
  - Stack „wächst“ (architekturabhängig) „von oben nach unten“
- Die Verwaltung erfolgt in Form von **Stack-Frames**



Aufbau eines Stack-Frames auf der IA-32-Architektur: Register **ebp** zeigt auf den Beginn des aktiven Stack-Frames; Register **esp** hinter das aktuelle Ende.

# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

*Stack-Frame für  
main erstellen  
&a = fp-4  
&b = fp-8  
&c = fp-12*

sp fp

return-addr	←2000
fp retten	←1996
a	←1992
b	←1988
c	←1984
	←1980
	←1976
	←1972
	←1968
	←1964
	←1960
	←1956
	←1952
	←1948
	←1944
	←1940
	←1936
	←1932

:

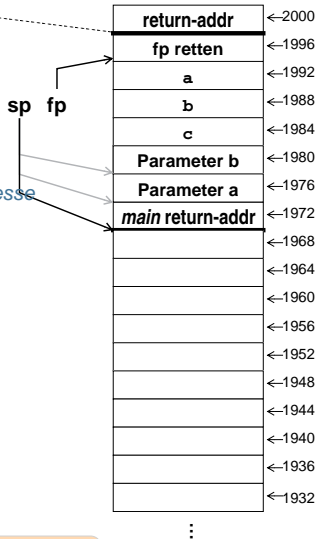
Beispiel hier für 32-Bit-Architektur (4-Byte ints), main() wurde soeben betreten



# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

*Parameter  
auf Stack legen*  
*Bei Aufruf  
Rücksprungadresse  
auf Stack legen*



main() bereitet den Aufruf von f1(int, int) vor



# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

```
int f1(int x, int y) {  
    int i[3];  
    int n;  
    x++;  
    n = f2(x);  
    return(n);  
}
```

*Stack-Frame für  
f1 erstellen  
und aktivieren*

$\&x = fp+8$   
 $\&y = fp+12$   
 $\&(i[0]) = fp-12$   
 $\&n = fp-16$

$i[4] = 20$  würde  
return-Addr. zerstören

return-addr	←2000
fp retten	←1996
a	←1992
b	←1988
c	←1984
Parameter b	←1980
Parameter a	←1976
main return-addr	←1972
main-fp (1996)	←1968
i [2]	←1964
i [1]	←1960
i [0]	←1956
n	←1952
	←1948
	←1944
	←1940
	←1936
	←1932

⋮

f1() wurde soeben betreten



# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

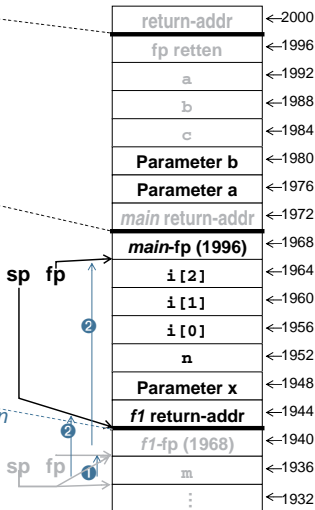
```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

```
int f1(int x, int y) {  
    int i[3];  
    int n;  
    x++;  
    n = f2(x);  
    return(n);  
}
```

```
int f2(int z) {  
    int m;  
    m = 100;  
    return(z+1);  
}
```

Stack-Frame von  
f2 abräumen

- 1  $sp = fp$
- 2  $fp = pop(sp)$



f2() bereitet die Terminierung vor (wurde von f1() aufgerufen und ausgeführt)

# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

```
int f1(int x, int y) {  
    int i[3];  
    int n;  
    x++;  
    n = f2(x);  
    return(n);  
}
```

```
int f2(int z) {  
    int m;  
    m = 100;  
    return(z+1);  
}
```

*Rücksprung*  
③ return

return-addr	←2000
fp retten	←1996
a	←1992
b	←1988
c	←1984
Parameter b	←1980
Parameter a	←1976
main return-addr	←1972
main-fp (1996)	←1968
i [2]	←1964
i [1]	←1960
i [0]	←1956
n	←1952
Parameter x	←1948
f1 return-addr	←1944
f1-fp (1968)	←1940
m	←1936
⋮	←1932

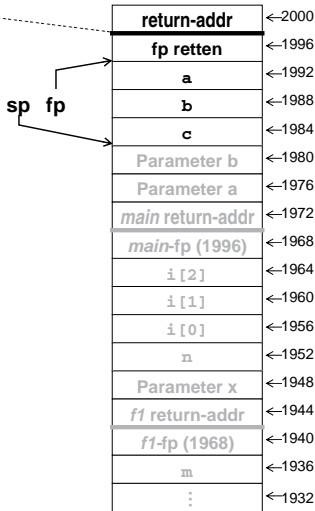
y x sp fp

f2() wird verlassen



# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```



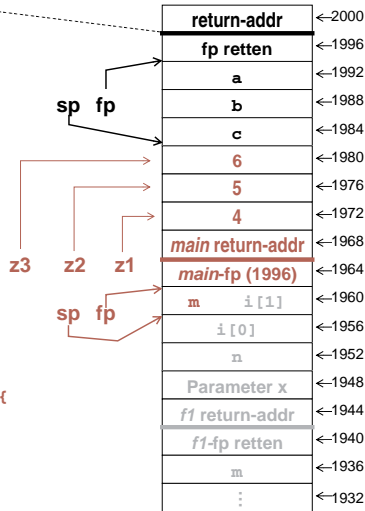
zurück in main()

# Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    f3(4,5,6);  
}
```

*was wäre, wenn man nach  
f1 jetzt eine Funktion f3  
aufrufen würde?*

```
int f3(int z1, int z2, int z3) {  
    int m;  
  
    return(m);  
}
```



m wird nicht initialisiert ~ „erbt“ alten Wert vom Stapel



# Statische versus dynamische Allokation

- Bei der **μC-Entwicklung** wird **statische Allokation** bevorzugt
  - **Vorteil:** Speicherplatzbedarf ist bereits nach dem Übersetzen / Linken exakt bekannt (kann z. B. mit `size` ausgegeben werden)
  - Speicherprobleme frühzeitig erkennbar (Speicher ist knapp! ↔ 17-3)

```
lohmann@fau148a:~$ size sections.avr
text      data      bss      dec       hex filename
682       10         6      698      2ba sections.avr
```

Sektionsgrößen des  
Programms von ↔ 16-1

- ↪ Speicher möglichst durch **static**-Variablen anfordern
  - Regel der geringstmöglichen Sichtbarkeit beachten ↔ 12-6
  - Regel der geringstmöglichen Lebensdauer „sinnvoll“ anwenden
- Ein Heap ist **verhältnismäßig teuer** ↪ wird möglichst vermieden
  - Zusätzliche Speicherkosten durch Verwaltungsstrukturen und Code
  - Speicherbedarf zur Laufzeit schlecht abschätzbar
  - Risiko von Programmierfehlern und Speicherlecks



# Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14  $\mu$ C-Systemarchitektur

15 Nebenläufigkeit

16 Speicherorganisation

**17 Zusammenfassung**



- **Vertiefen** des Wissens über Konzepte und Techniken der Informatik für die Softwareentwicklung
  - Ausgangspunkt: Grundlagen der Informatik (GdI)
  - Schwerpunkt: Systemnahe Softwareentwicklung in C
- **Entwickeln** von Software in C für einen  $\mu$ -Controller ( $\mu$ C)
  - SPiCboard-Lehrentwicklungsplattform mit ATmega- $\mu$ C
  - **Praktische Erfahrungen** in hardwarenaher Softwareentwicklung machen
- **Verstehen** der technologischen Sprach- und Hardwaregrundlagen für die Entwicklung systemnaher Software
  - Die Sprache C verstehen und einschätzen können
  - Umgang mit Nebenläufigkeit und Hardwarenähe



- **Lehrziel:** Systemnahe Softwareentwicklung in C
  - Das ist ein sehr umfangreiches Feld: Hardware-Programmierung, Betriebssysteme, Middleware, Datenbanken, Verteilte Systeme, Übersetzerbau, ...
  - Dazu kommt dann noch das Erlernen der Sprache C selber
- **Herausforderung:** Umfang der Veranstaltung (nur 2,5 ECTS)
  - Für Vorlesung und Übung eigentlich zu wenig
  - Veranstaltung soll trotzdem einen **hohen praktischen Anteil** haben
- **Ansatz:** Konzentration auf die Domäne  $\mu$ -Controller
  - Konzepte und Techniken an kleinen Beispielen lehr- und erfahrbare
  - **Hohe Relevanz** für die Zielgruppe (EEI)



# Motivation: Die ATmega- $\mu$ C-Familie (8-Bit)

Type	Flash	SRAM	IO	Timer 8/16	UART	I <sup>2</sup> C	AD	Price (€)
ATTINY11	1 KiB		6	1/-	-	-	-	0.31
ATTINY13	1 KiB	64 B	6	1/-	-	-	4*10	0.66
ATTINY2313	2 KiB	128 B	18	1/1	1	1	-	1.06
ATMEGA4820	4 KiB	512 B	23	2/1	2	1	6*10	1.26
ATMEGA8515	8 KiB	512 B	35	1/1	1	-	-	2.04
ATMEGA8535	8 KiB	512 B	32	2/1	1	1	-	2.67
ATMEGA169	16 KiB	1024 B	54	2/1	1	1	8*10	4.03
ATMEGA64	64 KiB	4096 B	53	2/2	2	1	8*10	5.60
ATMEGA128	128 KiB	4096 B	53	2/2	2	1	8*10	7.91

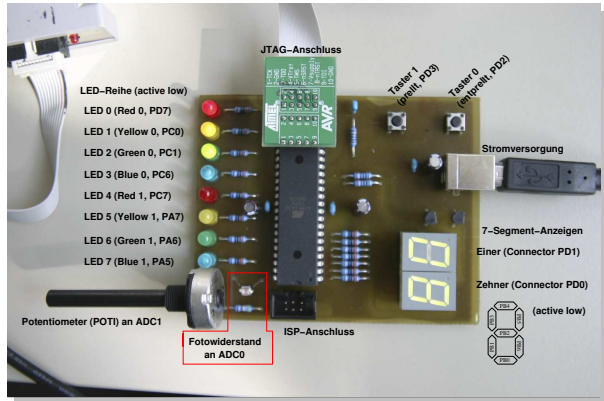
ATmega-Varianten (Auswahl) und Großhandelspreise (DigiKey 2006)

- Sichtbar wird: **Ressourcenknappheit**
  - **Flash** (Speicher für Programmcode und konstante Daten) ist **knapp**
  - **RAM** (Speicher für Laufzeit-Variablen) ist **extrem knapp**
  - Wenige Bytes „Verschwendung“  $\leadsto$  signifikant höhere Stückzahlkosten



# Übungsplattform: Das SPiCboard

- ATmega32- $\mu$ C
- JTAG-Anschluss
- 8 LEDs
- 2 7-Seg-Elemente
- 2 Taster
- 1 Potentiometer
- 1 Fotosensor



- Ausleihe zur Übungsbearbeitung möglich
- Oder noch besser  $\rightarrow$  selber Löten

## Teil A: Konzept und Organisation

### 1 Einführung

### 2 Organisation

## Teil B: Einführung in C

### 3 Java versus C – Erste Beispiele

### 4 Softwareschichten und Abstraktion

### 5 Sprachüberblick

### 6 Einfache Datentypen

### 7 Operatoren und Ausdrücke

### 8 Kontrollstrukturen

## 9 Funktionen

## 10 Variablen

## 11 Präprozessor

## Teil C: Systemnahe Softwareentwicklung

## 12 Programmstruktur und Module

## 13 Zeiger und Felder

## 14 $\mu$ C-Systemarchitektur

## 15 Nebenläufigkeit

## 16 Speicherorganisation

## 17 Zusammenfassung



# Teil B: Einführung in C

## Das erste C-Programm für einen $\mu$ -Controller

- „Hello World“ für AVR-ATmega (SP)

```
#include <avr/io.h>
```

```
void main() {
```

## Abstraktion durch Softwareschichten: Vollständiges Beispiel

### Integertypen: Größe und Wertebereich [ $\neq$ Java]

- Die interne Darstellung (Bitbreite) ist **implementierungsabhängig**

	Datentyp-Breite in Bit				
	Java	C-Standard	gcc <sub>IA32</sub>	gcc <sub>IA64</sub>	gcc <sub>AVR</sub>
char	16	$\geq 8$	8	8	8
short	16	$\geq 16$	16	16	16
int	32	$\geq 16$	32	32	16
long	32	$\geq 32$	32	64	32
long long	-	$\geq 64$	64	64	64

- Der Wertebereich berechnet sich aus der Bitbreite

- signed**  $-(2^{\text{Bits}-1}-1) \rightarrow +(2^{\text{Bits}-1}-1)$
- unsigned**  $0 \rightarrow +(2^{\text{Bits}}-1)$

Hier zeigt sich die C-Philosophie: Effizienz durch **Maschinennähe**  $\rightarrow$  3-14

Die interne Repräsentation der Integertypen ist definiert durch die **Hardware** (Registerbreite, Busbreite, etc.). Das führt im Ergebnis zu **effizientem Code**.

**Nun:** Entwicklung mit libspicboard

```
#include <led.h>
#include <button.h>

void main() {
    // wait until Button0 is pressed
    while(sb_button.getState(BUTTON0)
        != BTN_PRESSED) {
    }

    // greet user
    sb_led_on(RED0);

    // wait forever
    while(1){
    }
}
```

- Hardwareinitialisierung entfällt
- Programm ist einfacher und verständlicher durch **problemspezifische Abstraktionen**
  - Setze Bit 7 in PORTD  $\rightarrow$  sb\_set\_led(RED0)
  - Lese Bit 2 in PORTD  $\rightarrow$  sb\_button.getState(BUTTON0)

Abstraktion | 4.1 Funktionsbibliotheken

4-3



### Zuweisungen sind Ausdrücke!

- Zuweisungen können in komplexen Ausdrücken vorkommen
- Das Ergebnis eines Zuweisungsausdrucks ist ein Ausdruck

```
int a, b, c;
```

### Funktionsdeklaration (Forts.)

[≠ Java]

### Präprozessor – Verwendungsbeispiele



[≠ Java]

#### ■ Einfache Makro-Definitionen

Leeres Makro (Flag) `#define USE_7SEG`  
Quelltext-Konstante `#define NUM_LEDS (4)`  
„Inline“-Funktion `#define SET_BIT(m,b) (m | (1<<b))`

Präprozessor-Anweisungen werden **nicht** mit einem Strichpunkt abgeschlossen!

#### ■ Verwendung

```
#if( NUM_LEDS > 8) || (NUM_LEDS < 0) )  
# error invalid NUM_LEDS // this line is not included  
#endif  
  
void enlighten(void) {  
    uint8_t mask = 0, i;  
    for (i = 0; i < NUM_LEDS; i++) { // NUM_LEDS --> (4)  
        mask = SET_BIT(mask, i); // SET_BIT(mask, i) --> (mask | (1<<i))  
    }  
    sb_led_set_all_leds( mask ); // -->   
  
#ifdef USE_7SEG  
    sb_show_HexNumber( mask ); // -->   
#endif  
}
```

ersten Aufruf im Quelltext  
en sein

Parameterliste deklariert

Parameter  $\leadsto$  **keine Typsicherheit**

! Die Probleme bleiben!

Funktion foo wurde mit **leerer**  
formaler Parameterliste deklariert  
 $\leadsto$  dies ist formal ein **gültiger**  
**Aufruf!**

## Teil A: Konzept und Organisation

### 1 Einführung

### 2 Organisation

## Teil B: Einführung in C

### 3 Java versus C – Erste Beispiele

### 4 Softwareschichten und Abstraktion

### 5 Sprachüberblick

### 6 Einfache Datentypen

### 7 Operatoren und Ausdrücke

### 8 Kontrollstrukturen

## 9 Funktionen

## 10 Variablen

## 11 Präprozessor

## Teil C: Systemnahe Softwareentwicklung

## 12 Programmstruktur und Module

## 13 Zeiger und Felder

## 14 $\mu$ C-Systemarchitektur

## 15 Nebenläufigkeit

## 16 Speicherorganisation

## 17 Zusammenfassung



# Teil C: Systemnahe Softwareentwicklung

## Funktionale Dekomposition: Probleme

- Erzielte Gliederung betrachtet nur die Struktur der Daten, nicht jedoch die die Struktur der Daten
- Gefahr: Funktionen arbeiten „wild“ auf Speicher

## Module in C – Import (Forts.)

[≠ Java]

### Einordnung: Zeiger (Pointer)

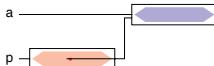
- **Literal:** `'a'`  
Darstellung eines Wertes

`'a' ≡ 0110 0001`

- **Variable:** `char a;`  
Behälter für einen Wert



- **Zeiger-Variable:** `char *p = &a;`  
Behälter für eine Referenz auf eine Variable



den **Linker** [↔ GDI, VI-158]



dateien nicht mehr vorhanden  
t **ausschließlich**  
ner)

zen sichergestellt werden  
gemeinsame Header-Datei

Module | 12.5 Module in C

12-12

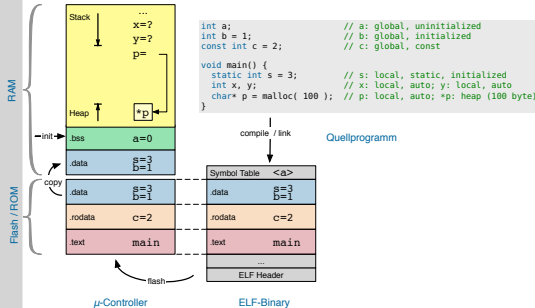
# Teil C: Systemnahe Softwareentwicklung

## Peripheriegeräte – Register (Forts.)

- Memory-mapped Register erm...
- Register  $\rightarrow$  Speicher  $\rightarrow$  Variab...
- Alle C-Operatoren stehen dire...

## Nebenläufigkeitsprobleme: *Read-Write-Anomalie*

## Speicherorganisation auf einem $\mu C$



```
2.vect:
...           ; save regs
ds r24,cars
ds r25,cars+1
diw r24,1
ts cars+1,r25
ts cars,r24
...           ; restore regs
```

itt der IRQ ( $\frac{1}{2}$ ) auf

send gemeldet

rs gennullt

=0

Überlauf ins High-Byte

utos zu viel gemeldet

Nebenläufigkeit und Wettlaufsituationen

15–18

# Semesterüberblick

KW	Mo	Di	Mi	Do	Fr	Themen	Seiten im Skript
42	17.10.	18.10.	19.10.	20.10.	21.10.	Einführung, Organisation, Java nach C	
				VL 1			
43	24.10.	25.10.	26.10.	27.10.	28.10.	Abstraktion, Sprachüberblick, Datentypen	
				VL 2			
44	31.10.	01.11.	02.11.	03.11.	04.11.	Variablen, Ausdrücke, Kontrollstrukturen, Funktionen	
	A1 (Blink)			VL 3			
45	07.11.	08.11.	09.11.	10.11.	11.11.	Funktionen, Variablen, Präprozessor, Programmstruktur, Module	
	A2 (Snake)			VL 4			
46	14.11.	15.11.	16.11.	17.11.	18.11.		
47	21.11.	22.11.	23.11.	24.11.	25.11.	Zeiger	
	A3 (Spiel)			VL 5			
48	28.11.	29.11.	30.11.	01.12.	02.12.	Funktionszeiger, Mikrocontroller-Systemarchitektur, volatile	
				VL 6			
49	05.12.	06.12.	07.12.	08.12.	09.12.		
	A4 (LED)						
50	12.12.	13.12.	14.12.	15.12.	16.12.		



# Semesterüberblick

KW	Mo	Di	Mi	Do	Fr	Themen	Seiten im Skript
51	17.12.	18.12.	19.12.	20.12.	21.12.		
	Weihnachten						
52	26.12.	27.12.	28.12.	29.12.	30.12.		
	Weihnachten						
01	02.01.	03.01.	04.01.	05.01.	06.01.		
	Weihnachten						
02	09.01.	10.01.	11.01.	12.01.	13.01.		
	<div>VL 7</div>					Interrupts, Nebenläufigkeit	
03	16.01.	17.01.	18.01.	19.01.	20.01.		
	<div>A5 (Ampel)</div> <div>VL 8</div>					Verbundtypen, Speicherorganisation, Zusammenfassung	
04	23.01.	24.01.	25.01.	26.01.	27.01.		
05	30.01.	01.02.	02.02.	03.02.	04.02.		
	Wiederholung						
06	06.02.	07.02.	08.02.	09.02.	10.02.		
	<div>VL 9</div>					Fragestunde	

Siehe [http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/WS11/V\\_GSPIC](http://www4.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/WS11/V_GSPIC)



- Prüfung (Klausur)
  - Termin: 28. März (Zeit noch nicht bekannt)
  - Dauer: 60 min
  - Inhalt: Fragen zum Vorlesungsstoff + Programmieraufgabe
- Zur Vorbereitung stehen alte Klausuren zur Verfügung
  - Werden in den letzten beiden Übungswochen behandelt
  - Können [im Forum](#) diskutiert werden
  - Extra Fragestunde am 26. März
- Klausurnote  $\mapsto$  Modulnote
  - Bestehensgrenze (in der Regel): 50% der möglichen Klausurpunkte (KP)
  - Falls bestanden ist eine Notenverbesserung möglich durch Bonuspunkte aus den Programmieraufgaben
    - Basis (Minimum): 50% der möglichen Übungspunkte (ÜP)
    - Jede weiteren 5% der möglichen ÜP  $\mapsto$  +1% der möglichen KP
  - ~ 100% der möglichen ÜP  $\mapsto$  +10% der möglichen KP



# Evaluation

Bitte

Bitte

Bitte

Bitte

Bitte

Bitte

Bitte



Bitte mitmachen :-)

