

Übungen zu Grundlagen der systemnahen Programmierung in C (GSPIC) im Wintersemester 2017/18

2018-01-09

Bernhard Heinloth

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



Lehrstuhl für Verteilte Systeme
und Betriebssysteme



FRIEDRICH-ALEXANDER
UNIVERSITÄT
ERLANGEN-NÜRNBERG
TECHNISCHE FAKULTÄT

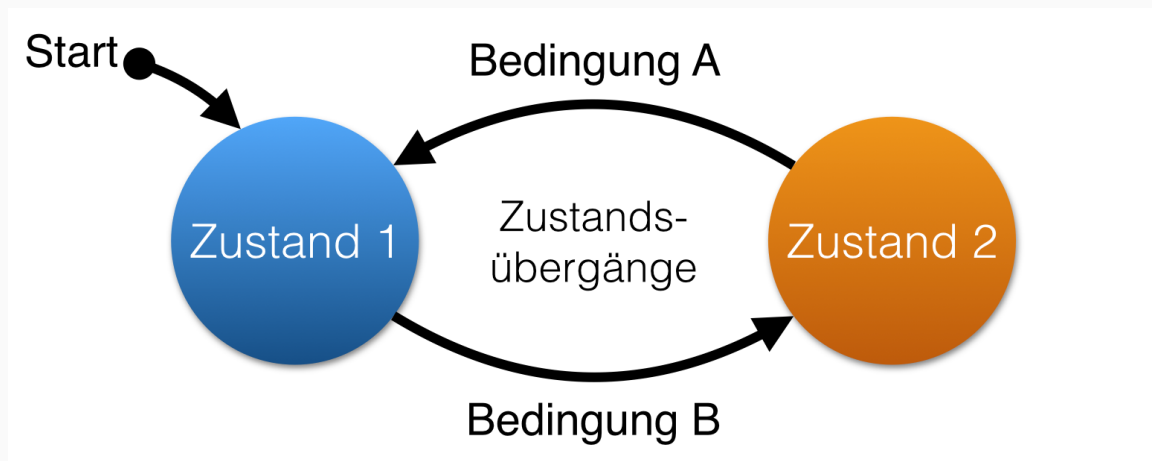
Aufgabe: Ampel

Aufgabe: Ampel

- Implementierung einer (Fußgänger-)Ampel mit Wartezeitanzeige
- Ablauf (exakt) nach Aufgabenbeschreibung (Musterlösung verfügbar)
- Hinweise
 - Tastendrucke 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

1

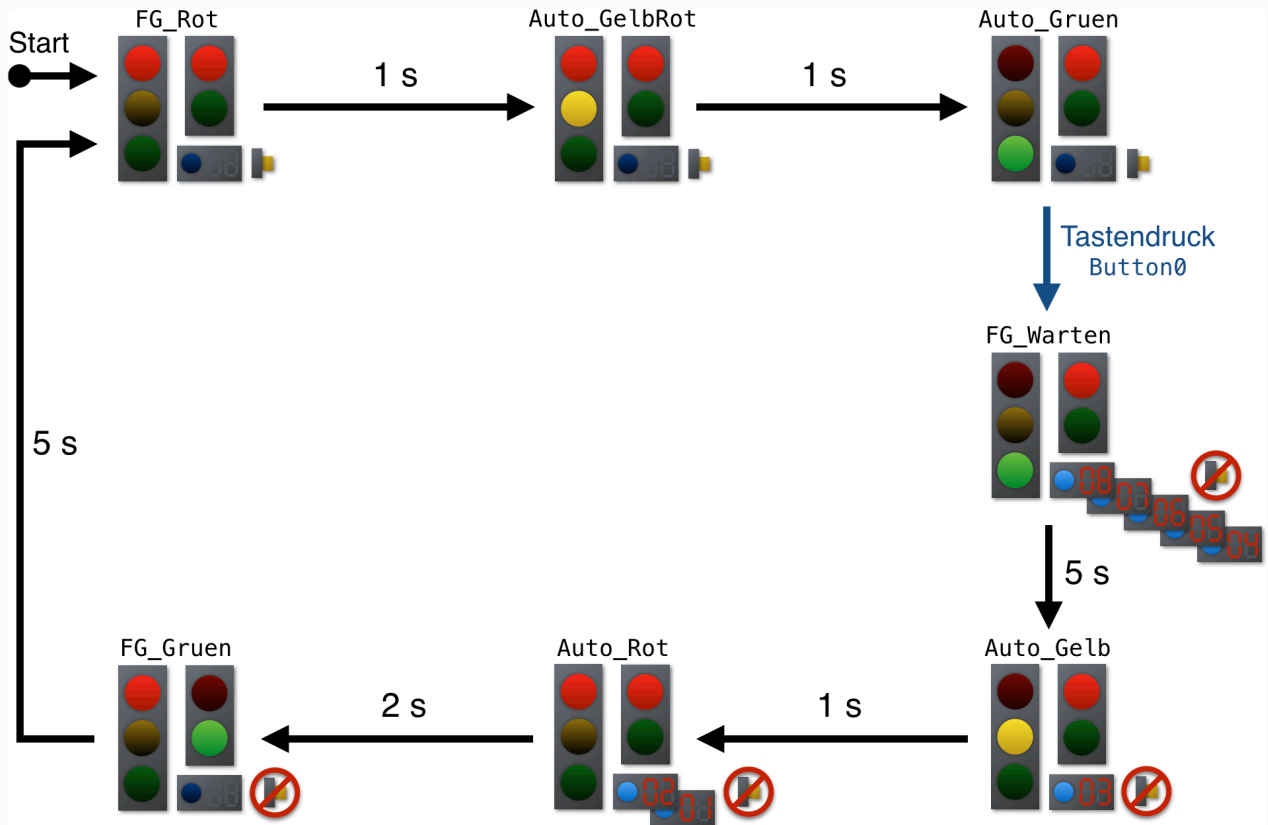
Zustandsmaschinen



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

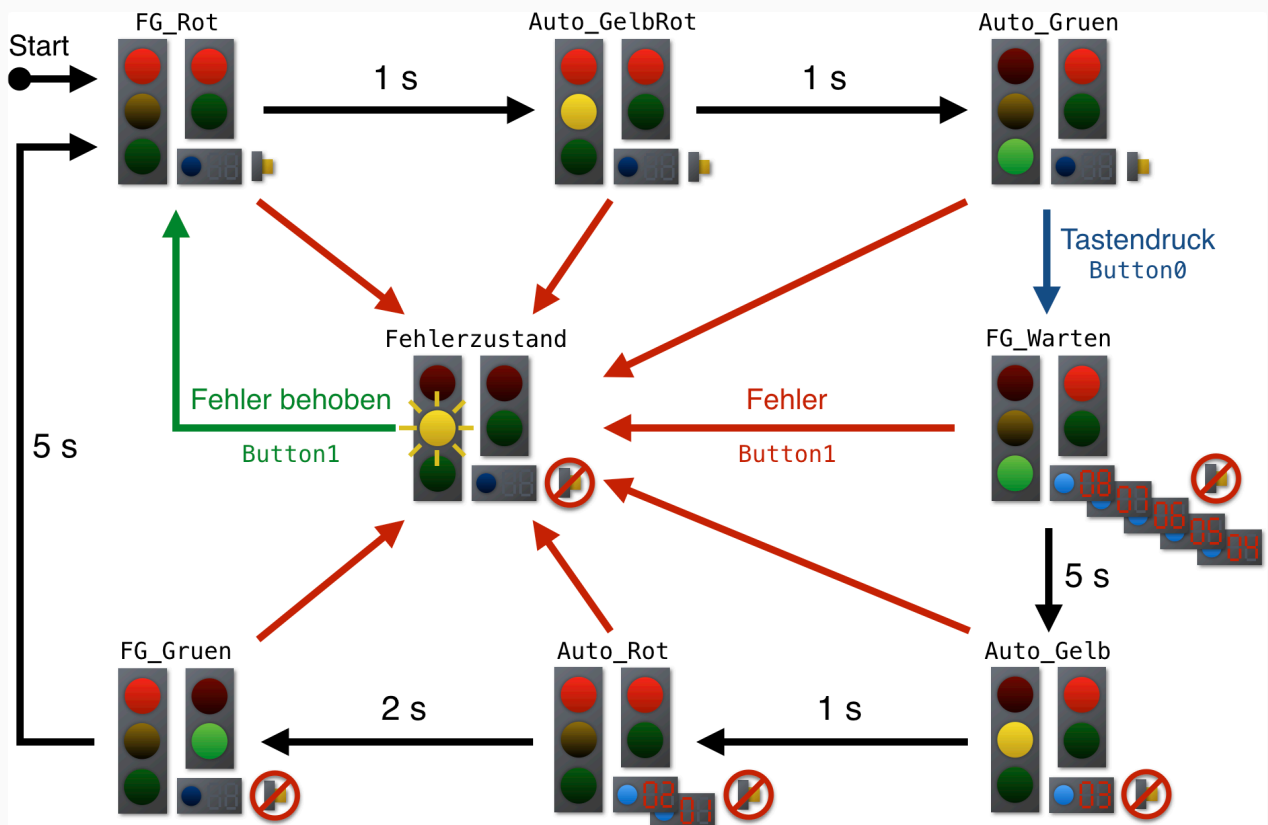
2

Ampel als Zustandsmaschine



3

Ampel als Zustandsmaschine



4

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;
```

5

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

6

- 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`)

- Geschwindigkeit durch `prescaler` einstellbar (Anzahl der CPU-Takte, bis der Zähler inkrementiert wird)
 - 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?

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)

9

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 }
```

10