

# U4 4. Übung

- Besprechung Aufgabe 2
- Register
- I/O-Ports

## U4-1 Register beim AVR- $\mu$ C

- Beim AVR- $\mu$ C sind die Register
  - ◆ in den Speicher eingebettet
  - ◆ am Anfang des Adressbereichs angeordnet
- Adressen sind der Dokumentation zu entnehmen
- vollständige Dokumentation für "unseren" Mikrokontroller ATmega32:
 

[http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS12/V\\_SPIC/Uebung/doc/mega32.pdf](http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS12/V_SPIC/Uebung/doc/mega32.pdf)
- Für die Aufgaben benötigte Register sind auf den Folien erwähnt
  - ◆ Die Bibliothek (avr-libc), die wir verwenden, definiert bereits sinnvolle Makros für alle Register des AVR  $\mu$ C
 

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

# 1 Makros für Register-Zugriffe

- Makros mit aussagekräftigen Namen können den Umgang mit Registern deutlich vereinfachen
- Beispiel:
  - ◆ Makro für Register an Adresse 0x3b (PORTA beim ATmega32):

```
#define PORTA (*(volatile uint8_t *)0x3b)
```

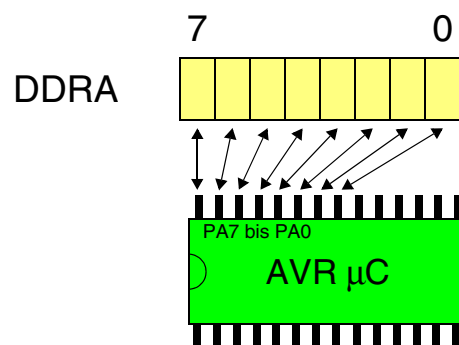
- ◆ Verwenden dieses Registers:

```
volatile uint8_t *portPtr = &PORTA;
PORTA = 0;                /* schreibender Zugriff */
...
if (PORTA == (1 << 3)) /* lesender Zugriff */
    PORTA &= ~(1 << 3); /* lesender und schreibender Zugriff */
*portPtr |= 1;          /* Zugriff über Zeiger */
```

- Das `volatile`-Schlüsselwort verhindert, dass der Compiler Zugriffe auf das Register wegoptimiert.

## U4-2 I/O-Ports des AVR-μC

- Jeder I/O-Port des AVR-μC wird durch drei 8-bit Register gesteuert:
  - ◆ Datenrichtungsregister ( $DDR_x$  = data direction register)
  - ◆ Datenregister ( $PORT_x$  = port output register)
  - ◆ Port Eingabe Register ( $PIN_x$  = port input register, nur-lesbar)
- Jedem Anschluss-Pin ist ein Bit in jedem der 3 Register zugeordnet
  - Beispiel: DDR von Port A:



# 1 I/O-Port-Register

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

## 2 Beispiel: Initialisierung eines Ports

- Pin 3 von Port B (PB3) als Ausgang konfigurieren und auf  $V_{CC}$  schalten:

```
DDRB |= (1 << 3); /* =0x08; PB3 als Ausgang nutzen... */
PORTB |= (1 << 3); /* ...und auf 1 (=high) setzen */
```

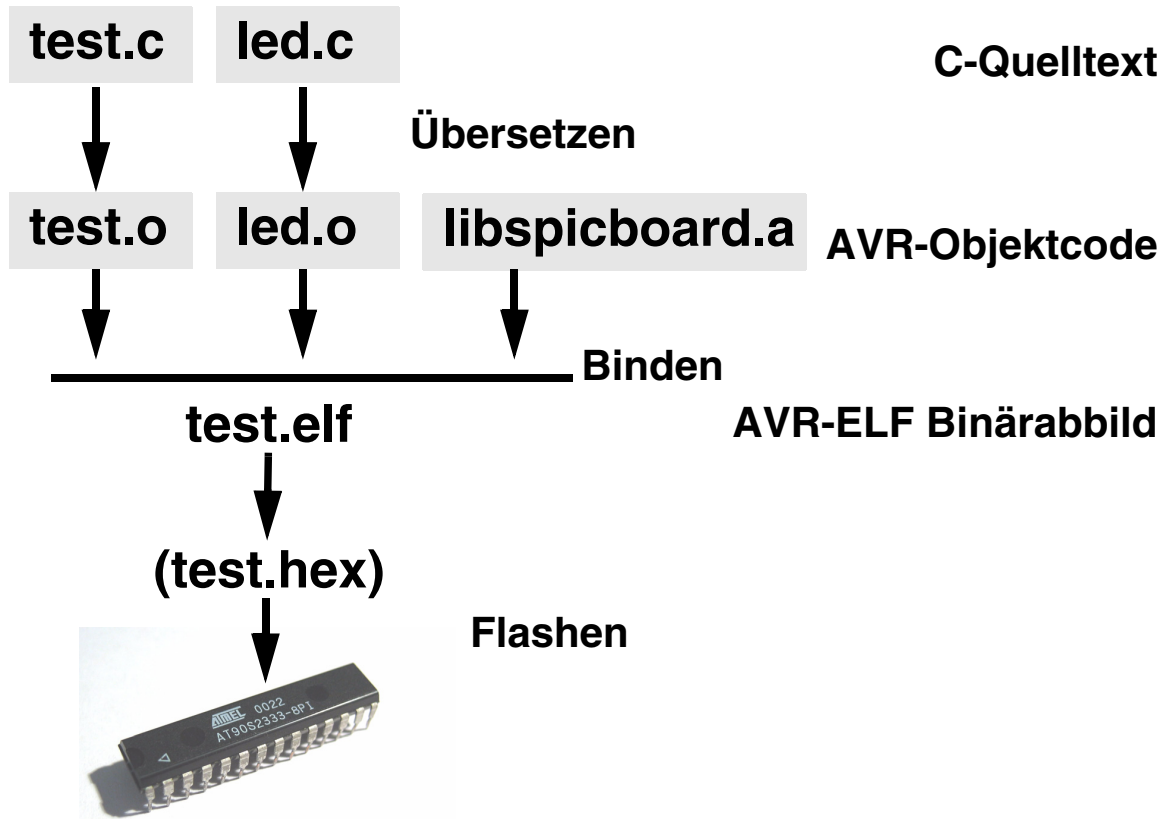
- Pin 2 von Port D (PD2) als Eingang nutzen, pull-up-Widerstand aktivieren und prüfen ob ein low-Pegel anliegt:

```
DDRD &= ~(1 << 2); /* PD2 als Eingang nutzen... */
PORTD |= (1 << 2); /* pull-up-Widerstand aktivieren*/

if ( (PIND & (1 << 2)) == 0) { /* den Zustand auslesen */
    /* ein low Pegel liegt an, der Taster ist gedrückt */
}
```

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

# U4-3 Überblick: Modulare Softwareentwicklung



## 1 Modul-Schnittstelle

- Definiert
  - ◆ Funktionsprototypen
  - ◆ Typen
  - ◆ Daten (globale Variablen, nach Möglichkeit zu vermeiden!)
- Beschreibung der Schnittstelle in einer Header-`(.h)`-Datei
  - ◆ verbindliche Vorgabe für Implementierungen
  - ◆ darf nicht verändert werden (warum?)
  - ◆ Sichtbarkeit von Hilfsdaten/-funktionen auf Modul beschränken (`static`)
- Einbinden der Schnittstellenbeschreibung in anderen Modulen

## 2 Schnittstellenbeschreibung

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

```
#ifndef LED_H
#define LED_H

/* fixed-width Datentypen einbinden (werden im Header verwendet) */
#include <stdint.h>

/* LED-Typ */
typedef enum { RED0=0, YELLOW0=1, GREEN0=2, ... } LED;

/* Funktion zum Aktivieren einer bestimmten LED */
uint8_t sb_led_on(LED led);

/* Irgendeine Variable */
extern uint8_t einevariable;

...
#endif
```

## 2 Schnittstellenbeschreibung (2)

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

## 3 Einbinden von Schnittstellenbeschreibungen

- Einbinden mit `#include` dort, wo diese verwendet werden
  - ◆ im Header nur solche Schnittstellen, die auch im Header benötigt werden
    - ☞ z.B. `stdint.h` im vorangehenden Beispiel
  - ◆ von der Implementierung verwendete Modulschnittstellen sind auch in dieser einzubinden
    - ☞ verschiedene Implementierungen verwenden evtl. verschiedene Module

## 4 Initialisierung eines Moduls

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

```
static uint8_t initDone = 0;
static void init(void) { ... }

void mod_func(void) {
    if(initDone == 0) {
        initDone = 1;
        init();
    }
}
```

- Initialisierung darf nicht mit anderen Modulen in Konflikt stehen!

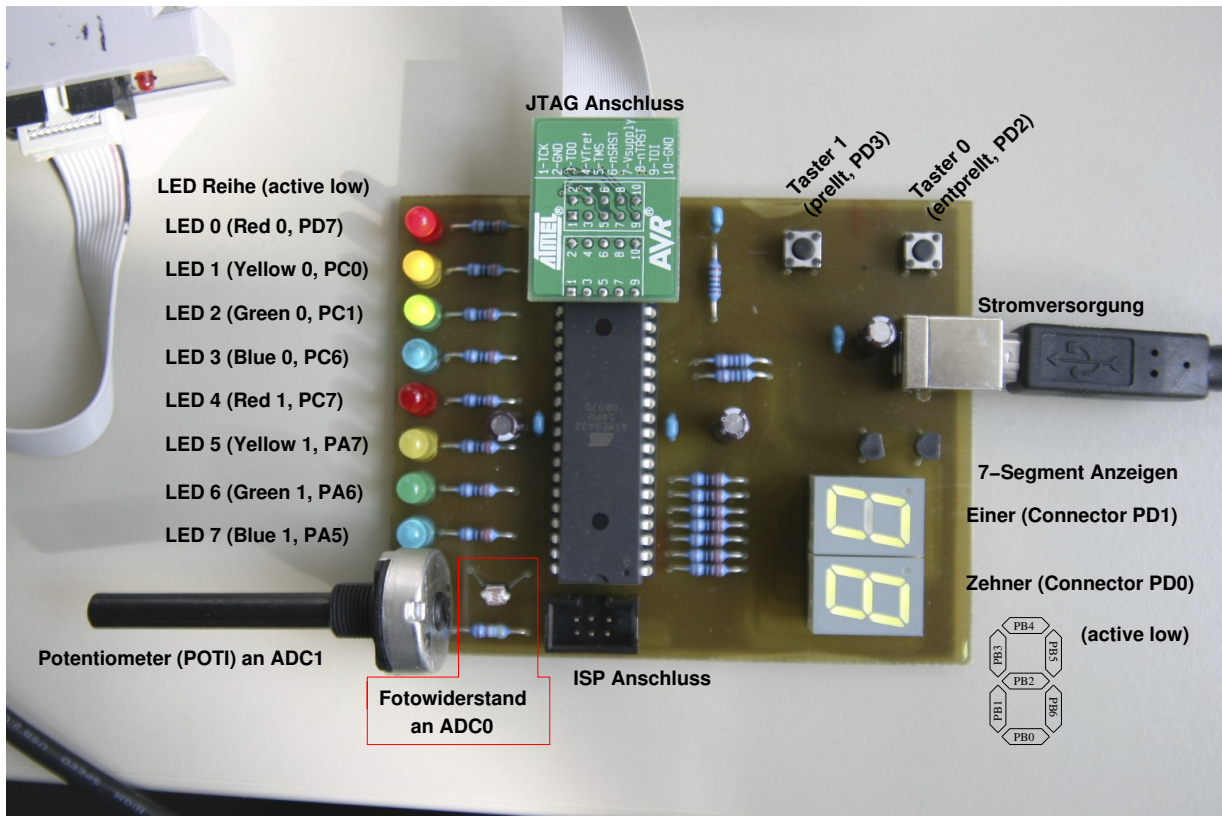
## U4-4 Aufgabe 4: LED-Modul

- Das LED-Modul der SPiCboard-Bibliothek selbst implementieren
- Das eigene Modul dann mit einem Testprogramm binden
- Andere Teile der Bibliothek können für den Test benutzt werden

### 1 LEDs des SPiCboard

- Die Anschlüsse und Namen der einzelnen LEDs können dem Übersichtsbild entnommen werden
- Alle LEDs sind *active low*, d.h. leuchten wenn ein Low-Pegel auf dem Pin angelegt wird.
- PD7 = Port D, Pin 7

# U4-4 Aufgabe 4: LED-Modul (2)



## Systemnahe Programmierung in C — Übungen

© Jürgen Kleinöder, Michael Stilkerich, Moritz Strübe • Universität Erlangen-Nürnberg • Informatik 4, 2012

U4.fm 2012-05-15 20.58

U4.13

Reproduktion jeder Art oder Verwendung dieser Unterlage, außer zu Lehrzwecken an der Universität Erlangen-Nürnberg, bedarf der Zustimmung des Autors.

## 2 AVR-Studio Projekteinstellungen

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

## Systemnahe Programmierung in C — Übungen

© Jürgen Kleinöder, Michael Stilkerich, Moritz Strübe • Universität Erlangen-Nürnberg • Informatik 4, 2012

U4.fm 2012-05-15 20.58

U4.14

Reproduktion jeder Art oder Verwendung dieser Unterlage, außer zu Lehrzwecken an der Universität Erlangen-Nürnberg, bedarf der Zustimmung des Autors.