

Übungen zu Systemnahe Programmierung in C (SPiC) – Wintersemester 2017/18

Übung 3

Benedict Herzog
Sebastian Maier

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



Lehrstuhl für Verteilte Systeme
und Betriebssysteme



FRIEDRICH-ALEXANDER
UNIVERSITÄT
ERLANGEN-NÜRNBERG

TECHNISCHE FAKULTÄT

Beliebte Fehler



Sichtbarkeit und Lebensdauer	nicht static	static
lokale Variable	Sb Block Ld Block	Sb Block Ld Programm
globale Variable	Sb Programm Ld Programm	Sb Modul Ld Programm
Funktion	Sb Programm	Sb Modul

- Lokale Variable, nicht static = auto Variable
~> automatisch allokiert & freigegeben
- Funktionen als static, wenn kein Export notwendig



```
01 static uint8_t state; // global static
02 uint8_t event_counter; // global
03
04 void main(void) {
05     ...
06 }
07
08 static void f(uint8_t a) {
09     static uint8_t call_counter = 0; // local static
10     uint8_t num_leds; // local (auto)
11     ...
12 }
```

- Sichtbarkeit/Gültigkeit möglichst weit **einschränken**
 - Globale Variable \neq lokale Variable in `f()`
 - Globale `static` Variablen: Sichtbarkeit auf Modul beschränken
- **wo möglich, `static` für Funktionen und Variablen verwenden**



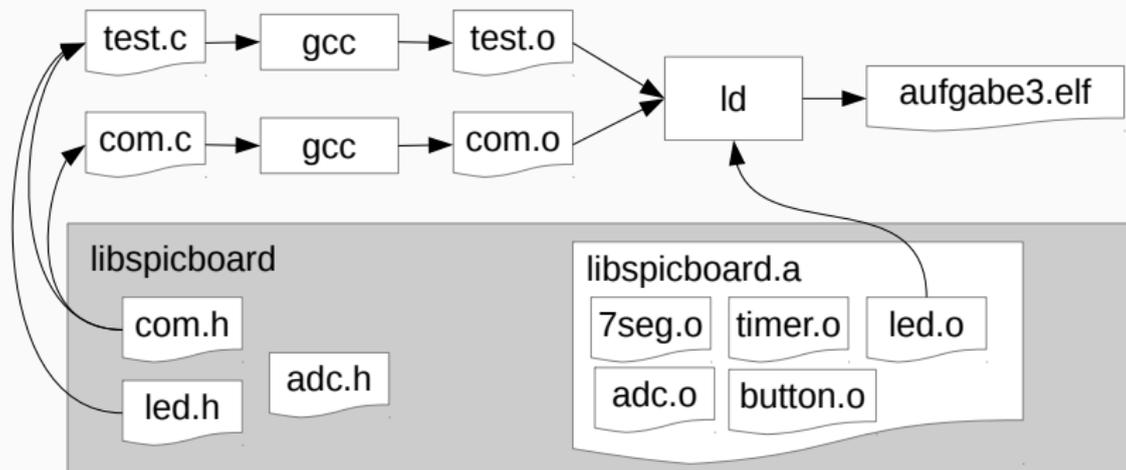
- Die Größe von `int` ist in C nicht genau definiert
 - zum Beispiel beim ATmega328PB: 16 bit
 - ⇒ Gerade auf μC führt dies zu Fehlern und/oder langsameren Code
 - Für die Übung:
 - Verwendung von `int` ist ein “Fehler”
 - Stattdessen: Verwendung der in der `stdint.h` definierten Typen: `int8_t`, `uint8_t`, `int16_t`, `uint16_t`, etc.
 - Wertebereich:
 - `limits.h`: `INT8_MAX`, `INT8_MIN`, ...
 - Speicherplatz ist sehr teuer auf μC
- ~> Nur so viel Speicher verwenden, wie tatsächlich benötigt wird!



```
01 #define PB3 3
02 typedef enum { BUTTON0 = 4, BUTTON1 = 8 } BUTTON;
03 #define MAX_COUNTER 900
04 ...
05 void main(void) {
06     ...
07     PORTB |= (1 << PB3); // nicht (1 << 3)
08     ...
09     BUTTONSTATE old, new; // nicht uint8_t old, new;
10     ...
11     // Deklaration: BUTTONSTATE sb_button_getState(BUTTON btn);
12     old = sb_button_getState(BUTTON0); // nicht sb_button_getState(4)
13     ...
14 }
```

- Vordefinierte Typen verwenden
- Explizite Zahlenwerte nur verwenden, wenn notwendig

Module



1. Präprozessor
2. Compiler
3. Linker
4. Programmierer/Flasher



- Header Dateien enthalten die Schnittstelle eines Moduls
 - Funktionsdeklarationen
 - Präprozessormakros
 - Typdefinitionen
- Header Dateien können u.U. mehrmals eingebunden werden
 - `led.h` bindet `avr/io.h` ein
 - `button.h` bindet `avr/io.h` ein
 - ↪ Funktionen aus `avr/io.h` mehrmals deklariert
- Mehrfachinkludierung/Zyklen vermeiden ↪ **Include-Guards**
 - Definition und Abfrage eines Präprozessormakros
 - Konvention: Makro hat den Namen der `.h`-Datei, `'` ersetzt durch `'_'`
 - Inhalt nur einbinden, wenn das Makro noch nicht definiert ist
- **Vorsicht:** flacher Namensraum ↪ möglichst eindeutige Namen



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

```
01 #ifndef COM_H
02 #define COM_H
03 /* fixed-width Datentypen einbinden (im Header verwendet) */
04 #include <stdint.h>
05
06 /* Datentypen */
07 typedef enum {
08     ERROR_NO_STOP_BIT, ERROR_PARITY,
09     ERROR_BUFFER_FULL, ERROR_INVALID_POINTER
10 } COM_ERROR_STATUS;
11
12 /* Funktionen */
13 void sb_com_sendByte(uint8_t data);
14 ...
15 #endif //COM_H
```



- Module müssen Initialisierung durchführen
 - zum Beispiel Portkonfiguration
 - **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
- Anlegen einer Init-Variable
 - Aufruf der Init-Funktion bei jedem Funktionsaufruf
 - Init-Variable anfangs 0
 - Nach der Initialisierung auf 1 setzen



- `initDone` ist initial 0
 - wird nach der Initialisierung auf 1 gesetzt
- Initialisierung wird nur ein mal durchgeführt

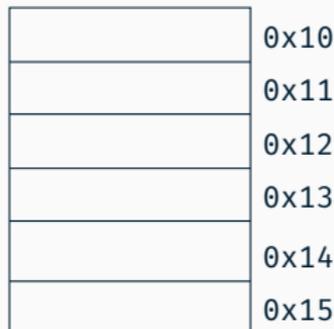
```
01 static void init(void){
02     static uint8_t initDone = 0;
03     if (initDone == 0) {
04         initDone = 1;
05         ...
06     }
07 }
08
09 void mod_func(void) {
10     init();
11     ...
}
```

Zeiger & Felder



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;
02 uint8_t b = 42;
03 uint8_t * p = &a;
04 *p = 66;
05 p = &b;
06 *p = 2;
07 uint8_t c = *p;
```

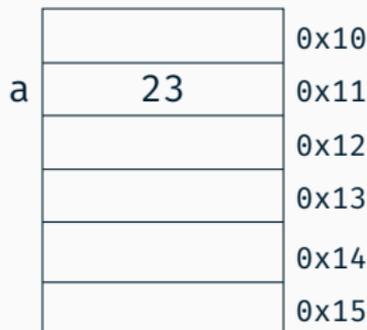


- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;  
02 uint8_t b = 42;  
03 uint8_t * p = &a;  
04 *p = 66;  
05 p = &b;  
06 *p = 2;  
07 uint8_t c = *p;
```



- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;  
02 uint8_t b = 42;  
03 uint8_t * p = &a;  
04 *p = 66;  
05 p = &b;  
06 *p = 2;  
07 uint8_t c = *p;
```

		0x10
a	23	0x11
b	42	0x12
		0x13
		0x14
		0x15

- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;
02 uint8_t b = 42;
03 uint8_t * p = &a;
04 *p = 66;
05 p = &b;
06 *p = 2;
07 uint8_t c = *p;
```

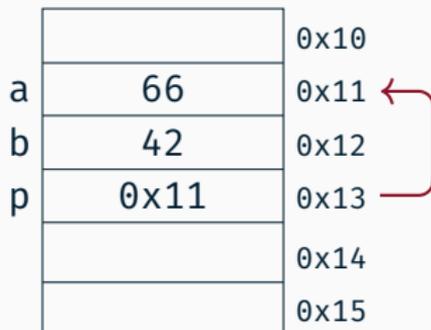
		0x10
a	23	0x11
b	42	0x12
p	0x11	0x13
		0x14
		0x15

- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;
02 uint8_t b = 42;
03 uint8_t * p = &a;
04 *p = 66;
05 p = &b;
06 *p = 2;
07 uint8_t c = *p;
```



- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;
02 uint8_t b = 42;
03 uint8_t * p = &a;
04 *p = 66;
05 p = &b;
06 *p = 2;
07 uint8_t c = *p;
```

		0x10
a	66	0x11
b	42	0x12
p	0x12	0x13
		0x14
		0x15

- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;
02 uint8_t b = 42;
03 uint8_t * p = &a;
04 *p = 66;
05 p = &b;
06 *p = 2;
07 uint8_t c = *p;
```

		0x10
a	66	0x11
b	2	0x12
p	0x12	0x13
		0x14
		0x15

- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Variable: `uint8_t x`
- Zeiger: `uint8_t *y`
- Adressoperator: `&x`
- Verweisoperator: `*y`

```
01 uint8_t a = 23;
02 uint8_t b = 42;
03 uint8_t * p = &a;
04 *p = 66;
05 p = &b;
06 *p = 2;
07 uint8_t c = *p;
```

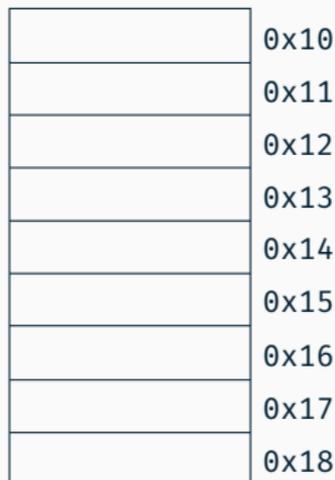
		0x10
a	66	0x11
b	2	0x12
p	0x12	0x13
c	2	0x14
		0x15

- **Achtung:** ATmega328PB hat 8-bit Register und 16-bit Adressen



- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

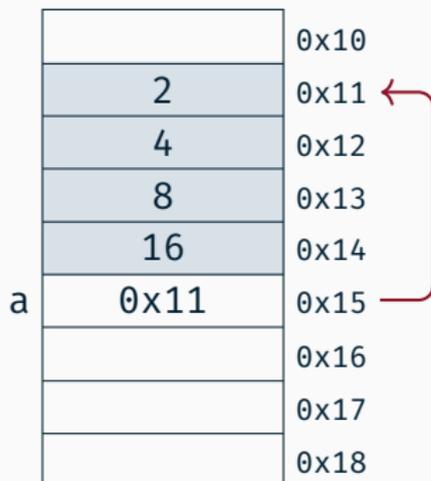
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};  
02 uint8_t *b = a;  
03 uint8_t c = a[0];  
04 c = *b;  
05 b = b+1;  
06 c = *b;  
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

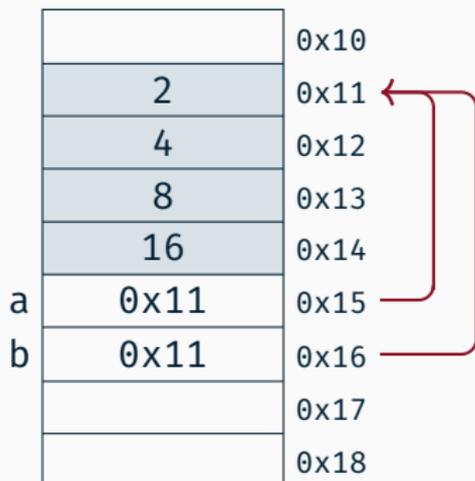
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};
02 uint8_t *b = a;
03 uint8_t c = a[0];
04 c = *b;
05 b = b+1;
06 c = *b;
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

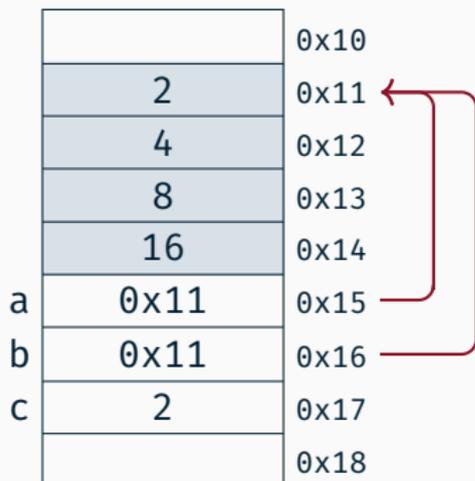
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};  
02 uint8_t *b = a;  
03 uint8_t c = a[0];  
04 c = *b;  
05 b = b+1;  
06 c = *b;  
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

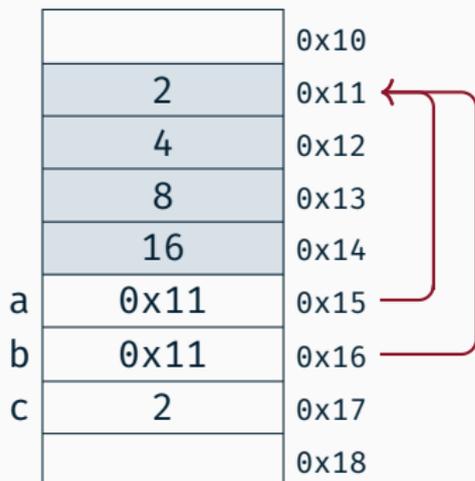
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};  
02 uint8_t *b = a;  
03 uint8_t c = a[0];  
04 c = *b;  
05 b = b+1;  
06 c = *b;  
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

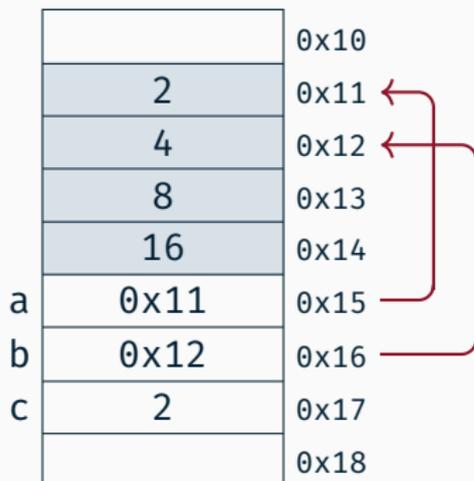
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};
02 uint8_t *b = a;
03 uint8_t c = a[0];
04 c = *b;
05 b = b+1;
06 c = *b;
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

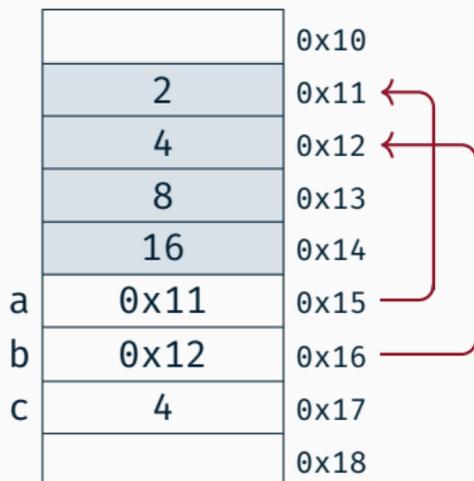
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};
02 uint8_t *b = a;
03 uint8_t c = a[0];
04 c = *b;
05 b = b+1;
06 c = *b;
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

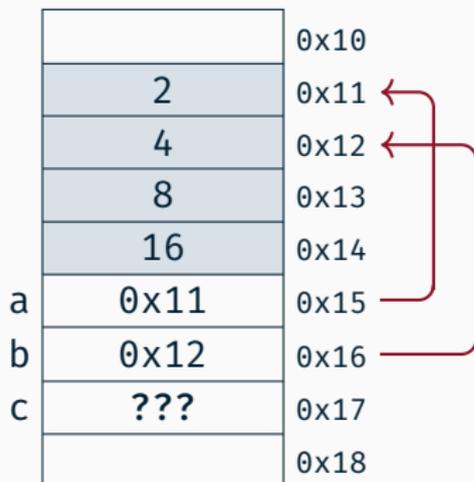
```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};
02 uint8_t *b = a;
03 uint8_t c = a[0];
04 c = *b;
05 b = b+1;
06 c = *b;
07 c = a[7];
```





- Konstanter Zeiger: `uint8_t a[]`
- Variabler Zeiger: `uint8_t *b`
- Aktuelle Element: `*b`
- x-te Element: `b[x]`
- x-te Element: `*(b+x)`

```
01 uint8_t a[] = {2,4,8,16};
02 uint8_t *b = a;
03 uint8_t c = a[0];
04 c = *b;
05 b = b+1;
06 c = *b;
07 c = a[7]; // ???
```



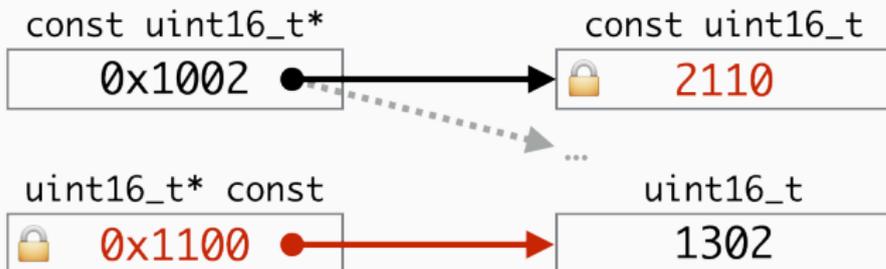


■ const uint8_t*

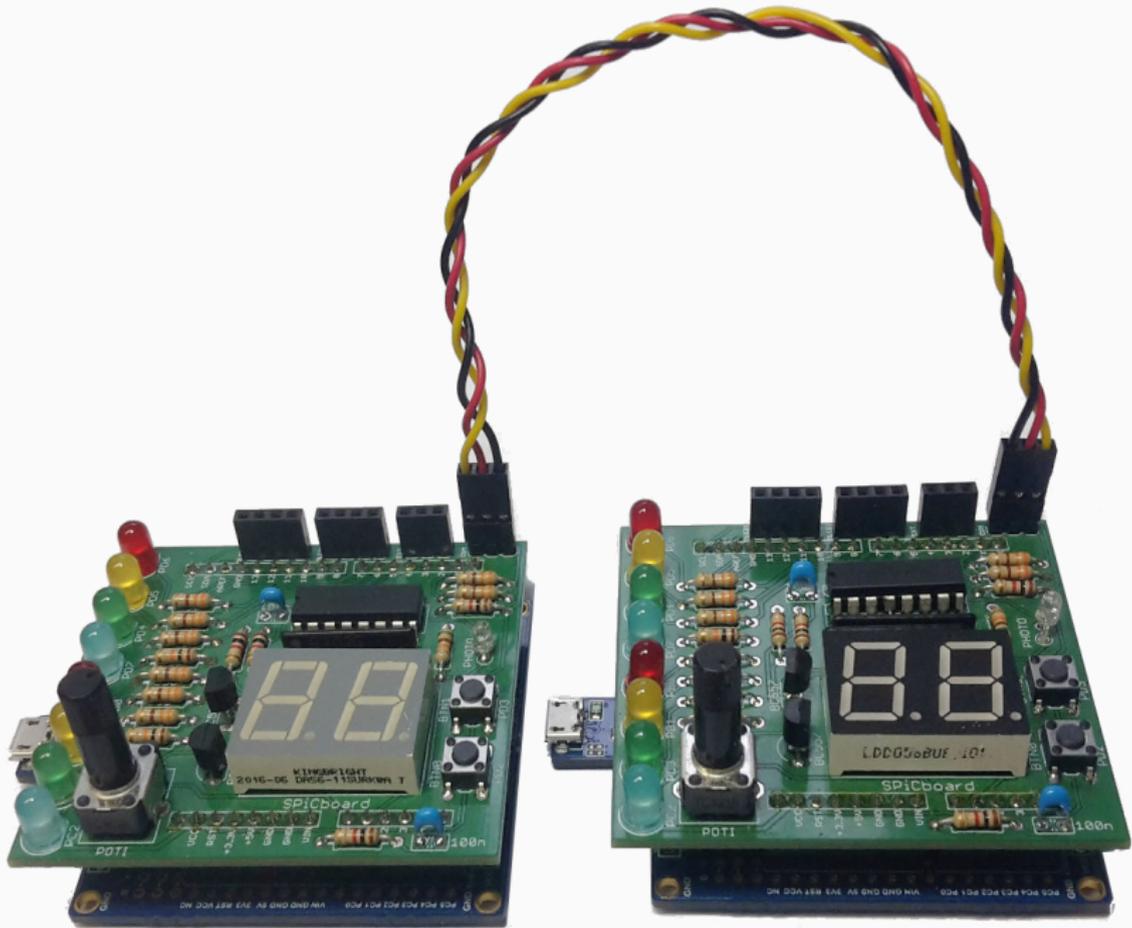
- ein Pointer auf einen uint8_t-Wert, der konstant ist
- Wert nicht über den Pointer veränderbar

■ uint8_t* const

- ein **konstanter Pointer** auf einen (beliebigen) uint8_t-Wert
- Pointer darf nicht mehr auf eine andere Speicheradresse zeigen



Kommunikation

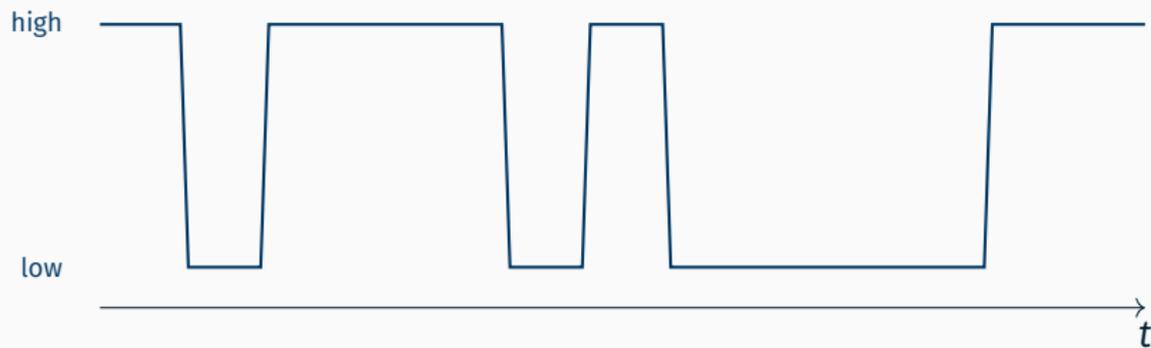


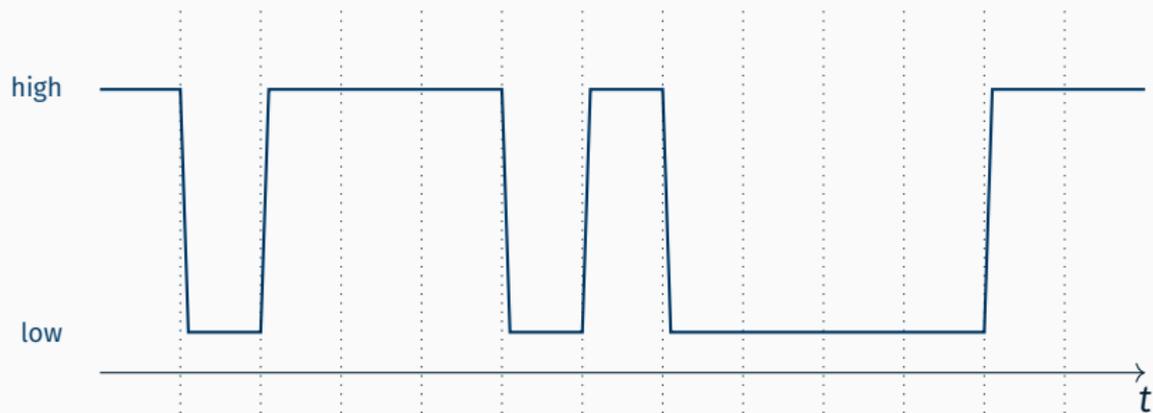


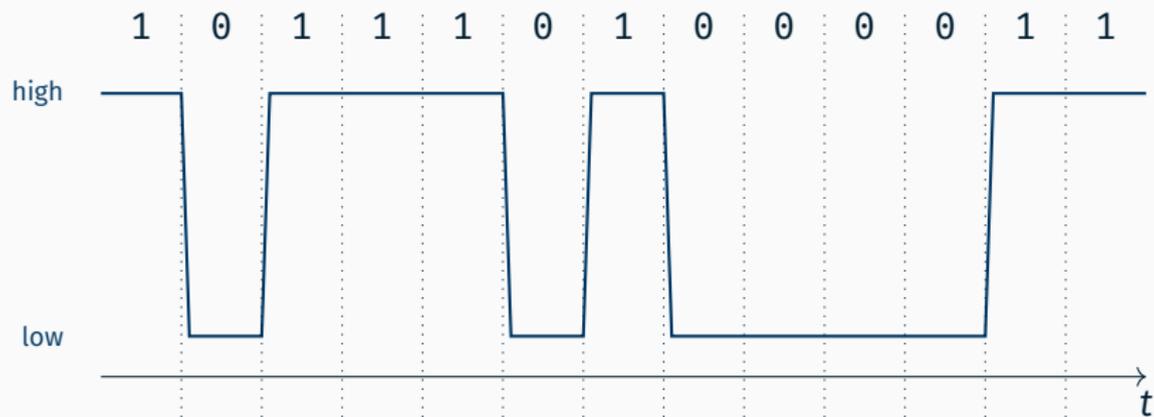
- PD1** Ausgang (TX) wird mit RX des Kommunikationspartners verbunden
- PD0** Eingang (RX) analog mit Ausgang (TX) verbinden
- GND** wird mit GND verbunden

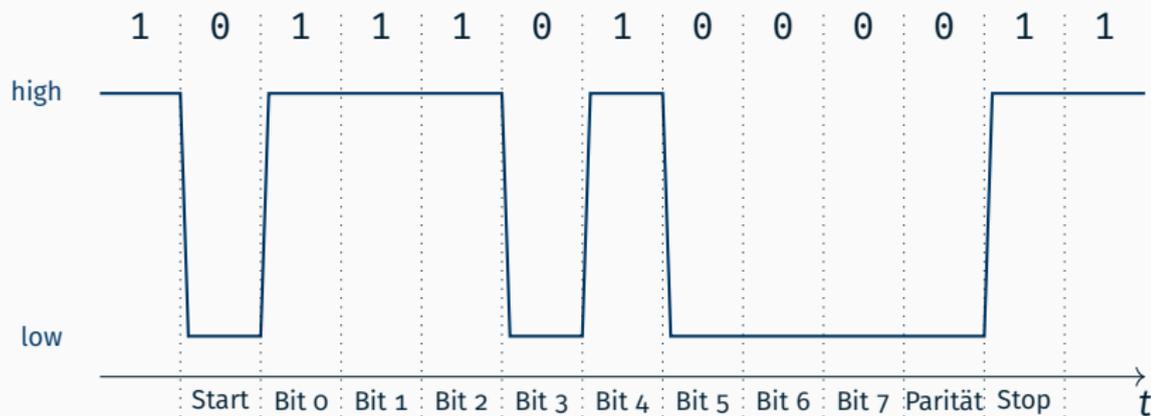


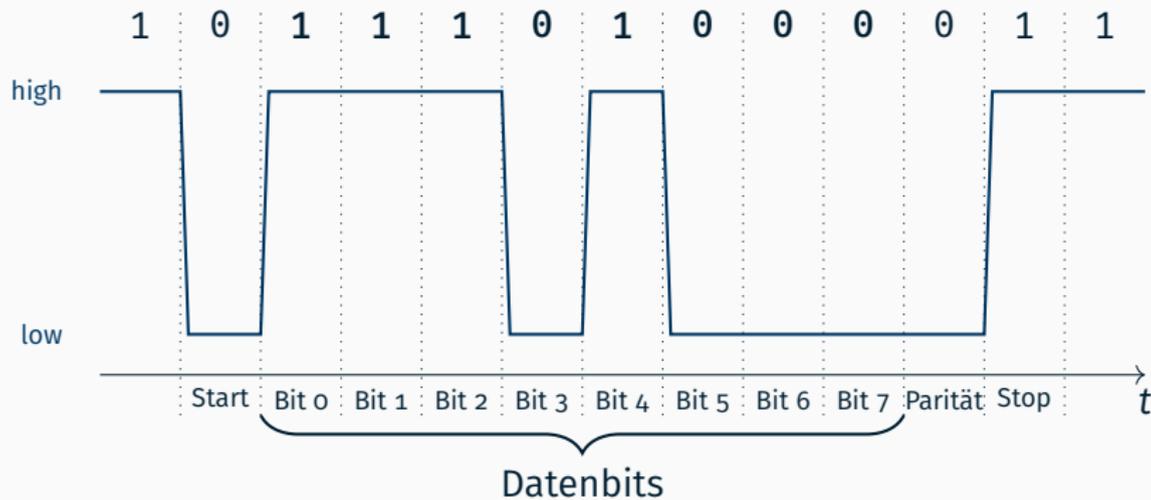
- gleiches Protokoll
 - wir nehmen 8-E-1
 - 8 Anzahl der Datenbits
 - E gerades (*even*) Paritätsbit
 - 1 Stopbit
 - sowie (implizit) ein Startbit
 - das Datenbit mit dem niedrigsten Stellenwert wird zuerst übertragen (aufsteigend)
 - hoher Pegel entspricht einer logischen 1, niedriger Pegel einer 0
- gleiche Geschwindigkeit, bei uns 1200 Bd
(1 Baud entspricht ein Symbol pro Sekunde)

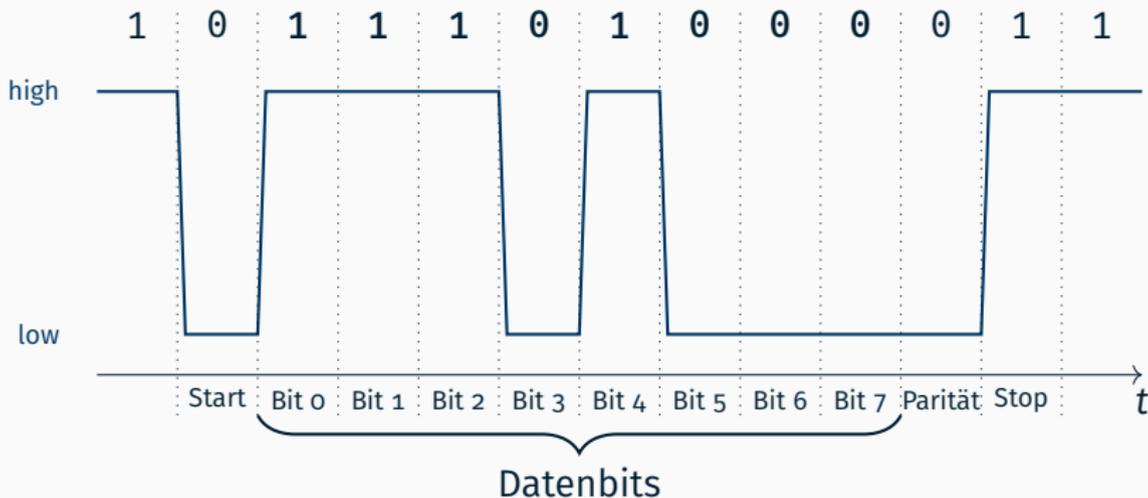




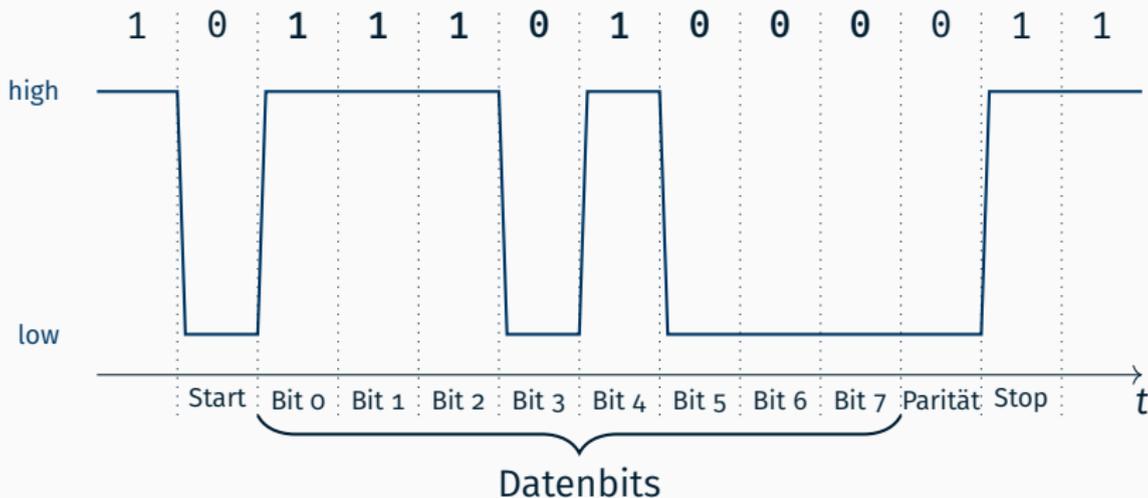




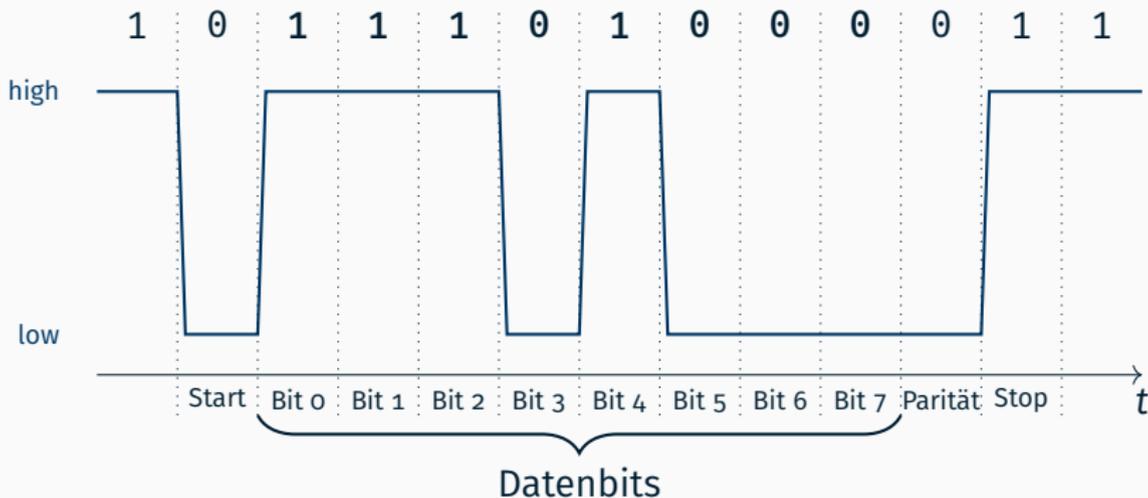




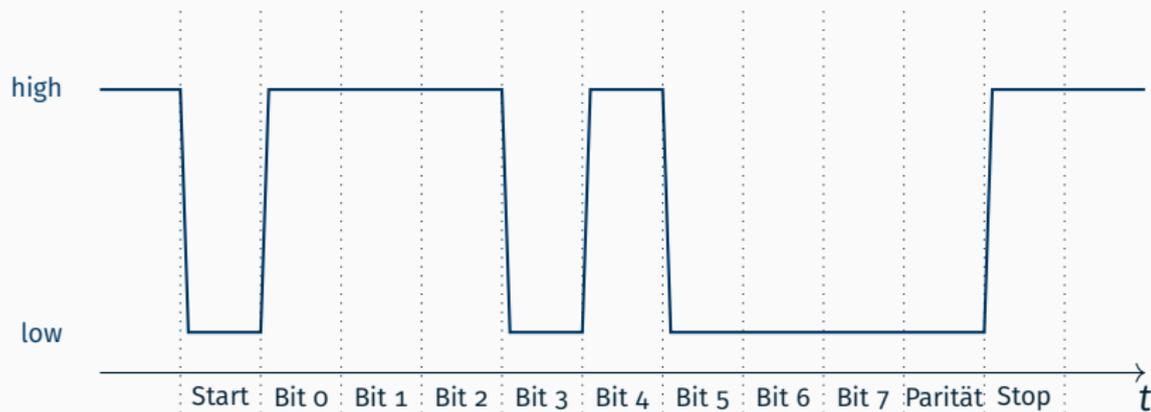
- Empfangenes Byte (rückwärts gelesen): $00010111_2 = 0x17 = 23$



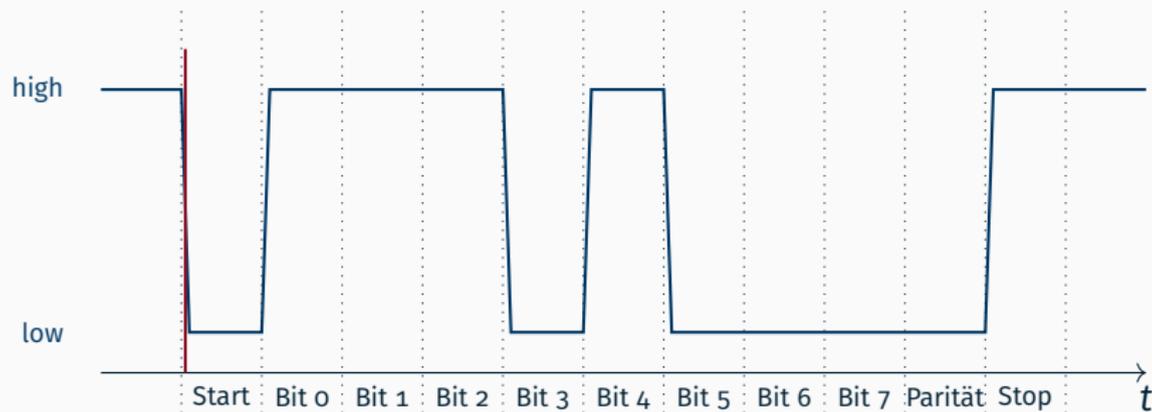
- Empfangenes Byte (rückwärts gelesen): $00010111_2 = 0x17 = 23$
- Parität 0 (da Datenbits vier 1er \Rightarrow gerade Anzahl)



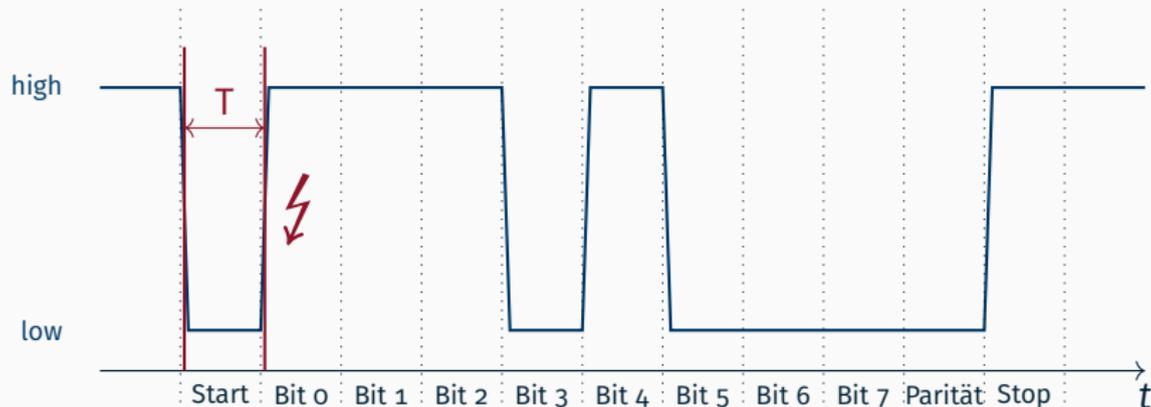
- Empfangenes Byte (rückwärts gelesen): $00010111_2 = 0x17 = 23$
- Parität 0 (da Datenbits vier 1er \Rightarrow gerade Anzahl)
- Startbit immer 0 und Stopbit immer 1



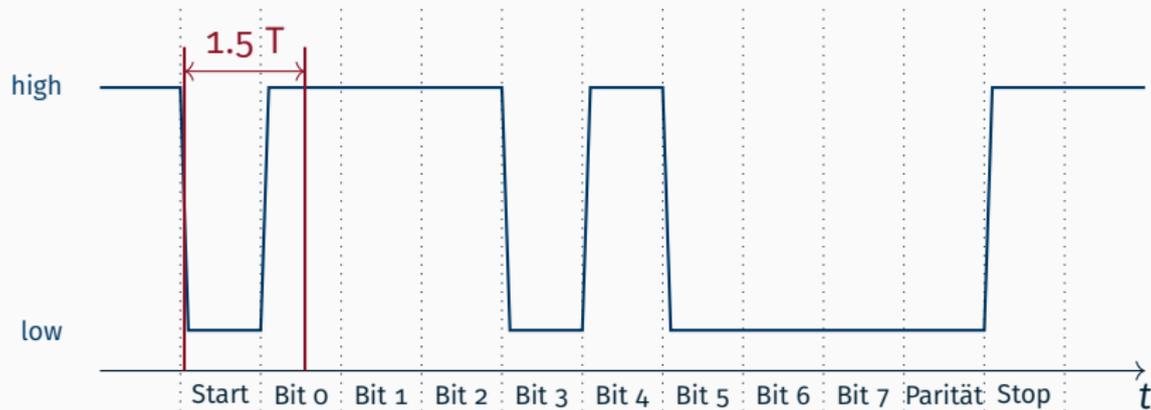
- Die *Fenstergröße* T ist uns bekannt



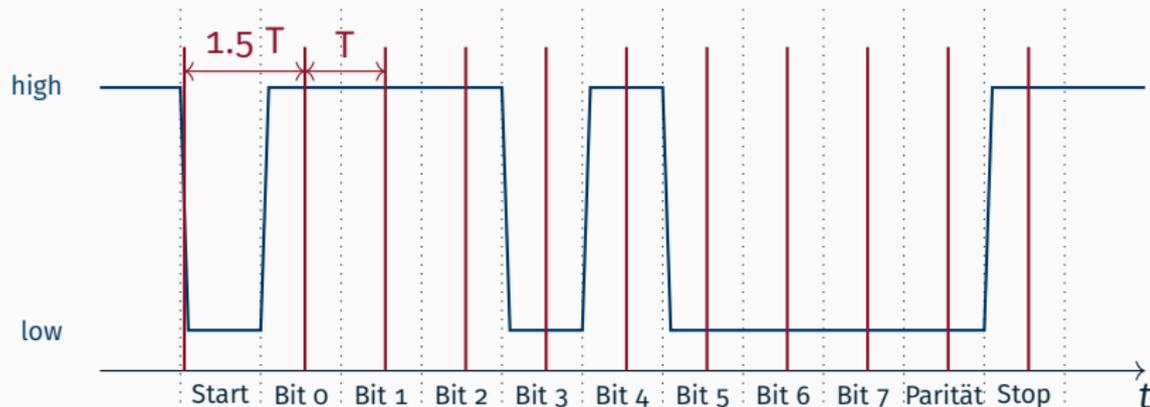
- Die *Fenstergröße* T ist uns bekannt



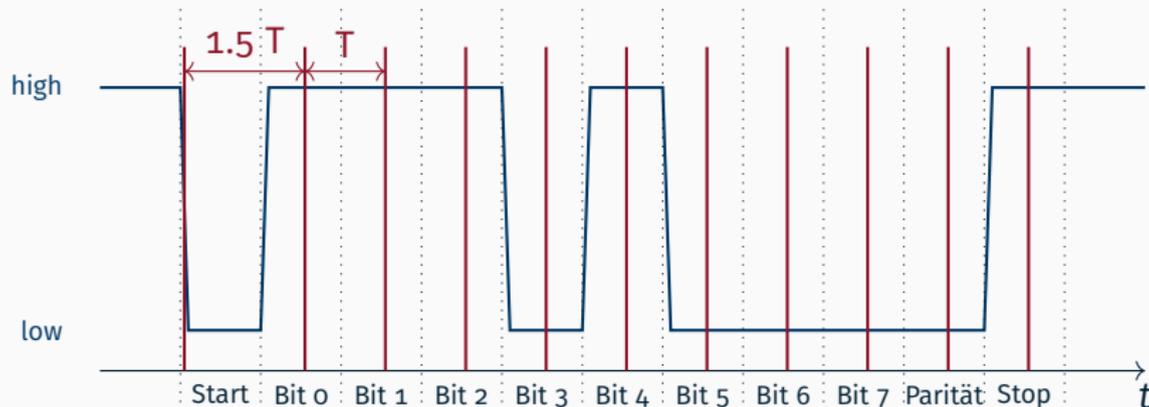
- Die *Fenstergröße* T ist uns bekannt
- Anfang ist einen Pegelwechsel von hoch auf niedrig



- Die *Fenstergröße* T ist uns bekannt
- Anfang ist einen Pegelwechsel von hoch auf niedrig



- Die *Fenstergröße* T ist uns bekannt
- Anfang ist einen Pegelwechsel von hoch auf niedrig
- warte danach $1.5T$ für ein eindeutiges Symbol



- Die *Fenstergröße* T ist uns bekannt
- Anfang ist einen Pegelwechsel von hoch auf niedrig
- warte danach $1.5 T$ für ein eindeutiges Symbol
- für jedes weitere Symbol wieder alle T abtasten

Aufgabe: Eigenes Kommunikationsmodule



- COM-Modul der SPiCboard-Bibliothek selbst implementieren
 - Gleiches Verhalten wie das Original
 - Beschreibung in der Doku auf der Webseite:
http://www4.cs.fau.de/Lehre/WS17/V_SPIC/Uebung/doc

```
01 void sb_com_sendByte(uint8_t data);
02 void sb_com_sendDoubleByte(uint16_t data);
03 void sb_com_sendArray(uint8_t *data, size_t len);
04
05 uint8_t sb_com_receiveByte(uint8_t data);
06 uint8_t sb_com_receiveDoubleByte(uint16_t data);
07 uint8_t sb_com_receiveArray(uint8_t *data, size_t len);
08
09 uint8_t sb_com_byteReadyForReceive();
```



- Hilfsfunktionen zum Setzen/Auslesen der Register gegeben
 - Setzen des Pegels für das Senderegister TX
 - Auslesen des Pegels für das Empfangsregister RX
- Hilfsfunktionen gehören nicht zur Schnittstelle
 - ↳ Sichtbarkeit mit `static` einschränken

```
01 static inline void sb_com_setTx(uint8_t bit) {
02     if (bit)
03         PORTD |= (1 << PD1);
04     else
05         PORTD &= ~(1 << PD1);
06 }
07
08 static inline uint8_t sb_com_getRx() {
09     return (PIND & (1 << PD0)) != 0;
10 }
```



- Funktionen der Schnittstelle müssen überall sichtbar sein
 - ↪ Sichtbarkeit nicht einschränken
- Kompatibilität von Schnittstelle und Implementierung durch Inkludieren des Headers gewährleistet

```
01 uint8_t sb_com_byteReadyForReceive(){  
02     sb_com_init();  
03     return sb_com_getRx() != 0;  
04 }
```



- Implementierung nur einmal machen
- Funktionen auf allgemeinste Funktion abbilden
 - `sb_com_sendByte()` auf Feld der Größe 1 abbilden
 - `sb_com_sendDoubleByte()` auf Feld der Größe 2 abbilden

```
01 void sb_com_sendByte(uint8_t data) {
02     sb_com_sendArray(&data, 1);
03 }
04
05 void sb_com_sendDoubleByte(uint16_t data) {
06     sb_com_sendArray((uint8_t *)(&data), 2);
07 }
08
09 void sb_com_sendArray(uint8_t * data, size_t len){
10     // Implement
11 }
```



- Analog für Empfangsfunktionen
- Funktionen auf allgemeinste Funktion abbilden
 - `sb_com_receiveByte()` auf Feld der Größe 1 abbilden
 - `sb_com_receiveDoubleByte()` auf Feld der Größe 2 abbilden

```
01 uint8_t sb_com_receiveByte(uint8_t *data) {
02     return sb_com_receiveArray(data, 1);
03 }
04
05 uint8_t sb_com_receiveDoubleByte(uint16_t *data) {
06     return sb_com_receiveArray((uint8_t *) data, 2);
07 }
08
09 uint8_t sb_com_receiveArray(uint8_t *data, size_t len) {
10     // Implement
11 }
```



- Aufgabe ist in drei Teile unterteilt
- Teilaufgabe a: Initialisierung
 - Einmaliges Initialisieren der Empfangs- und Senderegister
 - Implementieren der Hilfsfunktion `sb_com_init()`
 - Wird bei jedem Sende- oder Empfangsvorgang aufgerufen



- Aufgabe ist in drei Teile unterteilt
- Teilaufgabe b: Sendefunktionalität
 - Unabhängig vom Empfangen implementieren
 - Implementieren der Funktion `sb_com_sendArray()`
 - Ablauf für jedes zu sendende Byte:
 - Senden des Startbits
 - Senden der Nutzdaten (LSB zuerst)
 - Senden des Paritätsbits
 - Senden des Stoppbits
 - Verwendung von `sb_com_wait(1.0)` um ein Symbol zu warten
 - Testen der Sendefunktionalität mit dem vorgebenen Programm `test_receiver.elf`



- Aufgabe ist in drei Teile unterteilt
- Teilaufgabe c: Empfangsfunktionalität
 - Unabhängig vom Senden implementieren
 - Implementieren der Funktion `sb_com_receiveArray()`
 - Ablauf für jedes zu empfangende Byte:
 - Warten auf fallende Flanke an RX
 - Empfangen des Startbits
 - Empfangen der Nutzdaten
 - Empfangen des Paritätsbits
 - Empfangen des Stoppbits
 - Treten Fehler während der Übertragung auf, wird der Empfangsvorgang bis zum Ende ausgeführt und der entsprechende Fehlercode zurückgegeben
 - Testen der Empfangsfunktionalität mit dem vorgebenen Programm `test_sender.elf`



- Testen der finalen Implementierung mit einer Anwendung
- Beispielanwendung auf 100
 - 2-Personen-Spiel zum Testen des Kommunikationsmoduls
Spielprinzip: Es wird mit einer zufälligen Zahl begonnen, die auf der 7-Segmentanzeige dargestellt wird. Jeder Spieler kann diese Zahl nun abwechselnd durch drehen des Potentiometers um 1 bis 8 erhöhen. Der Spieler, der die 100 erreicht hat gewonnen.