Übungen zu Systemnahe Programmierung in C (SPiC) – Sommersemester 2022

Übung 2

Tim Rheinfels Phillip Raffeck Maximilian Ott

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





Variablen

Verwendung von int



- Die Größe von int ist nicht genau definiert
- Zum Beispiel beim ATMEGA328PB: 16 bit
 - ⇒ Gerade auf μC führt dies zu langsamerem Code und/oder Fehlern
- Für die Übung gilt
 - 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 auf μC sehr teuer (SPICBOARD/ATMEGA328PB hat nur 2048 Byte SRAM)
- Nur so viel Speicher verwenden, wie tatsächlich benötigt wird!

Typedefs & Enums



```
#define PB3 3
02
   typedef enum {
03
       BUTTON0 = 0, BUTTON1 = 1
04
   } BUTTON;
05
06
   typedef enum {
07
        PRESSED = 0, RELEASED = 1, UNKNOWN = 2
08
   } BUTTONSTATE;
09
10
   void main(void) {
11
       /* ... */
12
       PORTB |= (1 << PB3); // nicht (1 << 3)
13
14
       // Deklaration: BUTTONSTATE sb_button_getState(BUTTON btn);
15
16
       BUTTONSTATE zustand = sb_button_getState(BUTTON0); // nicht

    sb_button_getState(0)

17
18
```

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

Bits & Bytes

Zahlensysteme



- Zahlen können in unterschiedlichen Basen dargestellt werden
 - ⇒ Üblich: dezimal (10), hexadezimal (16), oktal (8) und binär (2)
- Nomenklatur:
 - Bits: Ziffern von Binärzahlen
 - Nibbles: Gruppen von 4 Bits
 - Bytes: Gruppen von 8 Bits

Bitoperationen



- Bitoperation: Bitweise logische Verknüpfung
- Mögliche Operationen:

	~		&	0	1		-	0	1	_	^	0	1
	0	1	0	0	0		0	0	1		0	0	1
	1	0	1	0	1		1	1	1		1	1	0
nicht			und			oder				exklusives oder			

Bitoperationen



- Bitoperation: Bitweise logische Verknüpfung
- Mögliche Operationen:

~		&	0	1	_	-	0	1		^	0	1	
0	1	0	0	0		0	0	1		0	0	1	
1	0	1	0	1		1	1	1		1	1	0	
nio	cht	und				oder				exklusives oder			

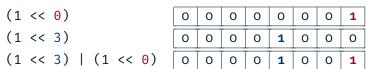
■ Beispiel:

Shiftoperationen



■ Beispiel:

Setzen von Bits:



Achtung:

Bei signed-Variablen ist das Verhalten des >>-Operators nicht vollständig definiert. In der Regel werden bei negativen Werten 1er geshiftet.

Aufgabe: snake

Aufgabe: snake



- Schlange bestehend aus benachbarten LEDs
- Länge 1 bis 5 LEDs, regelbar mit Potentiometer (POTI)
- Geschwindigkeit abhängig von der Umgebungshelligkeit (PHOTO)
 - → Je heller die Umgebung, desto schneller
- Modus der Schlange mit Taster (BUTTON0) umschaltbar
 - Normal: Leuchtende LEDs repräsentieren Schlange
 - Invertiert: Inaktive LEDs repräsentieren Schlange
 - ⇒ Bearbeitung in Zweiergruppen: submit fragt nach Partner

Allgemeine Hinweise



- Variablen in Funktionen verhalten sich weitgehend wie in Java
 - Zur Lösung der Aufgabe sind lokale Variablen ausreichend
- Der C-Compiler liest Dateien von oben nach unten
 - → Legen Sie die Funktionen in der folgenden Reihenfolge an:
 - 1. wait()
 - drawsnake()
 - 3. main()
- ⇒ Details zum Kompilieren werden in der Vorlesung besprochen.

Beschreibung der Schlange



- Position des Kopfes
 - Nummer einer LED
 - Wertebereich {0, 1, ..., 7}
- Länge der Schlange
 - Ganzzahl aus $\{1, 2, \dots, 5\}$
- Modus der Schlange
 - Hell oder dunkel
 - Beispielsweise durch o und 1 repräsentiert
- Geschwindigkeit der Schlange
 - Hier: Durchlaufzahl der Warteschleife

Zerlegung in Teilprobleme



- Basisablauf: Welche Schritte wiederholen sich immer wieder?
- Vermeidung von Codeduplikation:
 - → Wiederkehrende Teilprobleme in eigene Funktionen auslagern
- Kapselung: Sichtbarkeit möglichst weit einschränken
 - Ist der Zustand nur für eine Funktion relevant?
 - → Lokale Variable
 - Greifen mehrere Funktionen auf den gleichen Zustand zu?
 - → Modullokale/globale Variable

Basisablauf snake



- Basisablauf: Schlange darstellen, Schlange bewegen, ...
- Pseudocode:

```
void main(void) {
     while(1) {
02
       // Berechne Laenge
03
       laenge = ...
04
05
       // Zeichne Schlange
06
07
        drawSnake(kopf, laenge, modus);
08
        // Setze Schlangenkopf weiter
09
10
11
        // Warte und bestimme Modus
12
13
        . . .
14
     } // Ende der Hauptschleife
15
16
```

Darstellung der Schlange



- Darstellungsparameter
 - Kopfposition
 - Länge
 - Modus
- Anzeige der Schlange abhängig von den Parametern
 - Normaler Modus (Helle Schlange):
 - Aktivieren der zur Schlange gehörenden LEDs
 - Deaktivieren der restlichen LEDs
 - Invertierter Modus (Dunkle Schlange):
 - Deaktivieren der zur Schlange gehörenden LEDs
 - Aktivieren der restlichen LEDs

Der Modulo Operator

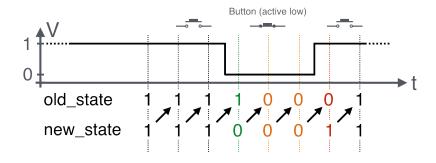


- Bewegen der Schlange
 - Kopfposition abhängig von der Bewegungsrichtung anpassen
 - Problem: Was passiert am Ende der LED-Leiste?
- Eine Lösung: Der Modulooperator %
 - Divisionsrest einer Ganzzahldivision
 - Achtung: In C ist das Ergebnis im negativen Bereich auch negativ
 - Beispiel: b = a % 4;

Flankendetektion ohne Interrupts



- Aktives Warten zwischen Schlangenbewegungen
 - Erkennen ob der Button gedrückt wurde
 - Detektion der Flanke durch zyklisches Abfragen (engl. Polling) des Pegels
 - Unterscheidung zwischen active-high & active-low
 - Später: Realisierung durch Interrupts



Hands-on: Signallampe

Screencast: https://www.video.uni-erlangen.de/clip/id/14038

Hands-on: Signallampe



- Morsesignale über RED0 ausgeben
- Steuerung über BUTTON1
- Nutzung der Bibliotheksfunktionen für Button und LED
- Dokumentation der Bibliothek in der SPiC IDE oder unter https://sys.cs.fau.de/lehre/SS22/spic/uebung/spicboard/libapi
- Quelltext kommentieren