

C언어 - HW1

임베디드스쿨1기 Lv1과정 2020. 07. 21 손표훈

2. C언어의 필요성

- (1) C언어란? 기계어(1과 0으로 구성된 명령어 체계)를 인간이 직관적으로 이해할 수 있게 해주는 언어
- (2) C언어 그대로 사람이 의도한 내용을 전달하지 못함 "컴파일러"를 통해 C -> 기계어로 변환하여 전달
- (3) C언어 말고도 어셈블리어라고 기계어와 1:1 대응 되는 언어가 있다.
- (4) 앞에 나온 임베디드 시스템에서 MCU에 C언어로 설계된 펌웨어를 탑재하여 시스템을 제어한다.



1. Microprocessor? Microcontroller?

- (1) Microprocessor : 그림1과 같이 범용 컴퓨터 시스템에 사용되는 칩을 말한다.
- (2) Microprocessor는 칩 자체만으로 아무것도 할 수 없다.
- (3) <mark>외부에서</mark> 여러 주변기기들이 연결 되어야만 사용자의 목적에 맞는 시스템을 구성할 수 있다.



그림1. 범용 컴퓨터 시스템

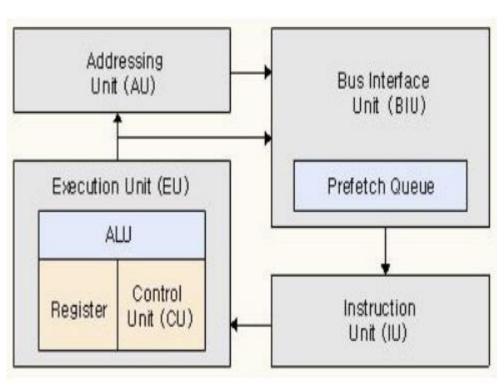


그림2. Microprocessor 구조



1. Microprocessor? Microcontroller?

- (3) Microcontroller : 아래 그림1과 같이 "특정기능"을 위한 임베디드 시스템에 사용되는 칩을 말한다.
- (4) Microcontroller는 그림2와 같이 주변장치들이 "하나의 칩"에 CPU와 연결되어있다.

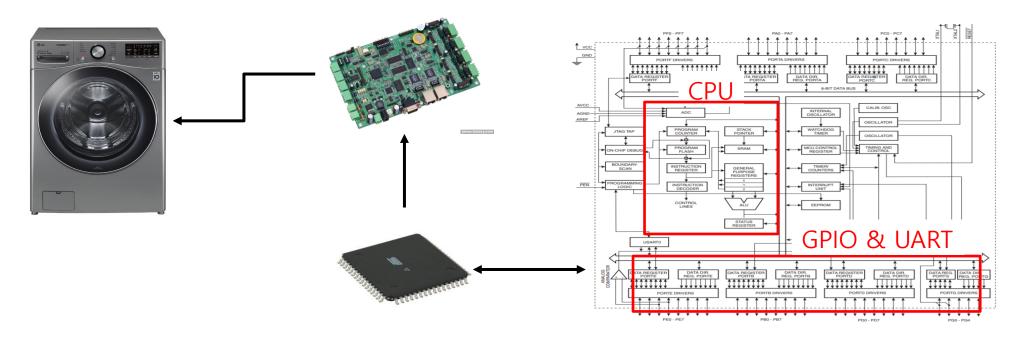
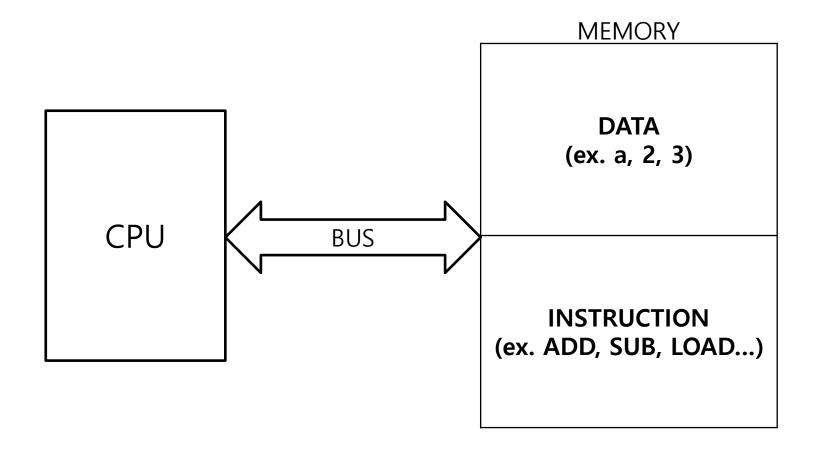


그림1. 임베디드 시스템 예시(세탁기)

그림2. Microcontroller(Atmega128)



(1) 폰 노이만 구조 : 동일 메모리내에 데이터와 명령어가 같이 들어있다. 메모리에 프로그램 내장, 순차 처리방식 하나의 버스로 데이터와 명령어를 CPU에서 처리한다





(2) 폰 노이만 구조 단점 : 병목현상 -> 폰노이만 구조에서 <mark>파이프라이닝 기법</mark> 사용시 메모리 지연발생

(3) 파이프라이닝 기법이란?

Ex. 명령1 : A+B, 명령2 : C+D, 명령3 : E+F

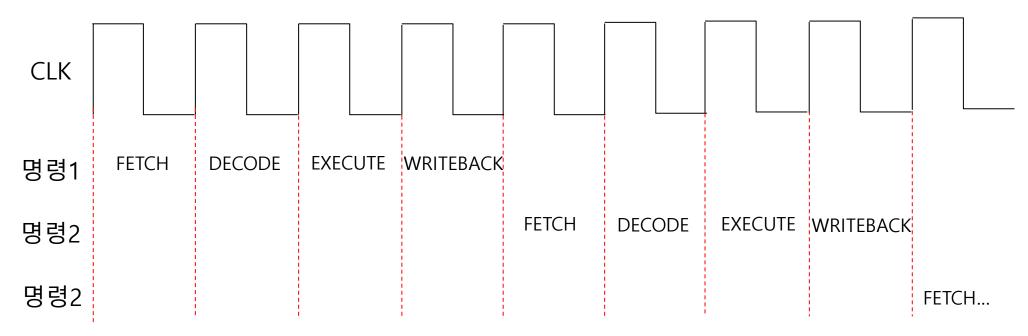


그림1. 파이프라인 없는 명령어 실행 단계

-> CPU의 순차처리방식으로 인해 명령어 3개 처리시 12클럭 소요 (명령어 처리단계는 명령어에 따라 다름)



(3) 파이프라이닝 기법이란?

Ex. 명령1 : A+B, 명령2 : C+D, 명령3 : E+F

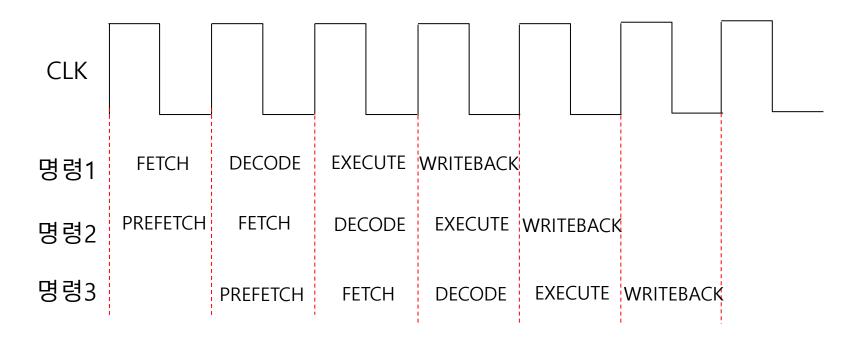


그림1. 파이프라인 적용 명령어 실행 단계

- -> 하나의 명령어가 실행되는 중 다음 명령어를 시작하는 식으로 동시에 여러 명령어를 실행하는 기법
- -> 6클럭에 3개의 명령어가 끝남(파이프라이닝 없이 하면 4*3 = 12클럭 소요)



(4) 파이프라인 해저드

Ex. 명령1 : A+B, 명령2 : C+D, 명령3 : E+F

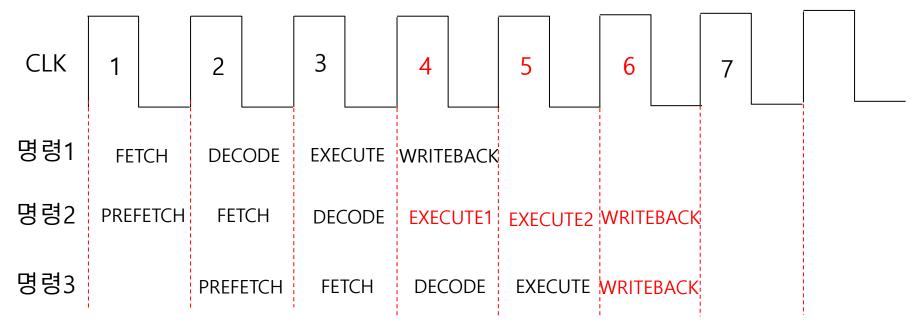


그림1. 파이프라인 적용 명령어 실행 단계

- -> 명령2의 실행이 한 클럭에 완료되지 않으면 6번째 클럭에서 명령2,3이 동시에 메모리에 접근할 때, 명령3의 실행 지연 발생.
- -> <mark>단일버스를</mark> 사용하는 폰노이만 구조는 데이터를 동시에 읽기/쓰기 불가능 (파이프라인 구조적 해저드)
- -> 해결: 하버드구조(데이터 메모리와 명령어 메모리를 분리)



- (3) 그 외 파이프라인 해저드
- 데이터 해저드 : 이전 명령어의 연산결과가 다음 명령어의 입력으로 사용되는 경우 발생
- Ex) 명령어1 : C = A+B, 명령어2 : E = C+D

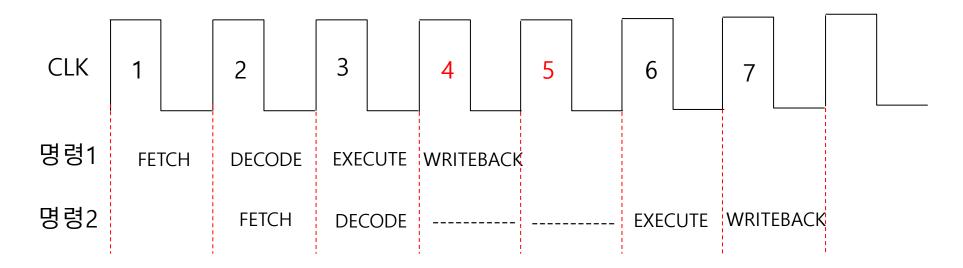


그림1. 데이터 해저드

- 명령어1의 결과는 4클럭에서 완료가 된다.
- 명령어1의 연산이 완료될 때 까지 명령2의 실행이 지연된다.

- 제어 해저드 : If-else문과 같은 조건 분기 명령어(Branch)를 사용할 경우 발생가능

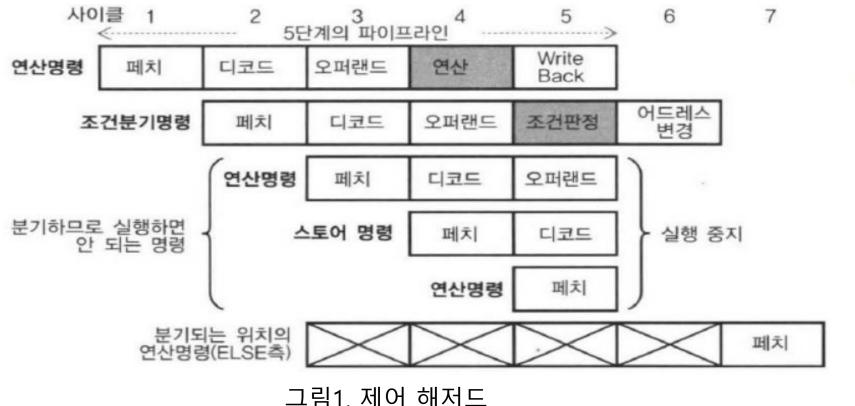


그림1. 제어 해저드

- -> if-else문 사용시 조건이 성립/불성립에 따라 if문 또는 else문의 주소로 JUMP를 하게 됨.
- -> 점프할 주소가 확정되기 전까지 다음 명령어의 처리가 지연된다.

*그림출처: https://ezbeat.tistory.com/454



3. 하버드 구조?

- (1) 하버드구조 : 데이터 메모리와 명령어 메모리가 <mark>물리적으로 분리</mark>되어 있음 데이터버스와 명령어 버스가 <mark>각각</mark> 구성됨
- (2) 하버드 구조 단점 : 버스구조가 복잡하여 설계가 어려움(고비용)

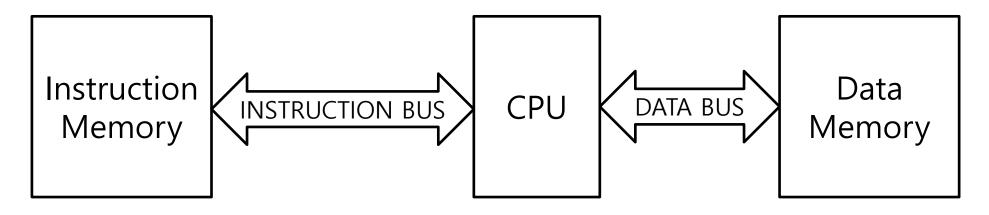


그림1. 하버드 구조

- (3) 데이터 버스와 명령어 메모리가 분리되어 있어 파이프라이닝 기법 활용에 최적화 (데이터를 동시에 읽기/쓰기가 가능!!)
- (4) RISC와 같이 축소된 명령어 구조에 적합하다.



4. RISC vs CISC

- (1) RISC? Reduced Instruction Set Computer로 말그대로 명령어를 축소시킨 컴퓨터다.
 - CPU의 메모리 접근을 위해 LOAD/STORE 명령어를 사용한다.
 - 축약된 명령어 체계로 1클럭에 명령어 1개가 수행된다.
 - 명령어의 길이가 고정적
- (2) 반대로 CISC는 복잡한 명령어체계를 가진 컴퓨터다.
 - RISC의 명령어와 중복되는 부분이 많지만 내포하는 의미는 더 많다
 - CPU의 메모리 접근을 위해 MOVE 명령어를 사용한다.
 - 명령어의 길이가 가변적
- (3) CISC vs RISC

*MOVE명령어 구성 : MOVE DESTINATION(register or address), SOURCE(data or register, address) EX) A = B+C

-> RISC 명령어 구조에서 Line1 LOAD R1, B Line2 LOAD R2, C Line3 ADD R3, R1, R2 Line4 STORE R3, A -> CISC 명령어 구조에서 Line1 MOVE A, B Line2 ADD A, C

(4) RISC에서 4번의 명령어가 필요하지만 CISC는 2번의 명령어만에 결과값이 도출된다. -> CISC의 ADD명령에 STORE까지 포함된다...



4. RISC vs CISC

(5) CISC의 장점

- 코드의 사이즈가 작다(메모리 공간 활용에 용이)
- 메모리 접근 횟수가 적다(메모리 접근 속도가 빠르다)

(6) CISC의 단점

- 코드사이즈가 가변적으로 파이프라인 기법에 불리하다(이전 병목현상 참고)
- 복잡한 명령어 구현을 위해 하드웨어적으로도 구성이 복잡(비용 증가)
- 오늘날 집적 기술의 향상으로 메모리 용량도 늘어났다(메모리 공간 활용에 큰 이점x)
- 명령어의 길이가 가변적이라 명령어 처리에 많은 클럭이 소모된다

(7) RISC의 장점

- 명령어가 세분화된 과정으로 나뉘어져 파이프라인 기법에 유리하다.
- 하드웨어 구성에 있어 단순하다(저비용)
- 명령어의 길이가 고정되어 있어 한 클럭에 하나의 명령어가 수행된다.

(8) RISC의 단점

- 코드의 사이즈가 크다(메모리 공간 활용에 CISC에 비해 불리)
- 메모리 접근 횟수가 크다(메모리 접근 속도가 느림)



5. 변수

- (1) 변수란? 특정 데이터가 저장되지 않은 메모리 영역의 지정된 이름!
- (2) 변수는 문자 또는 숫자로 구성 될 수 있다(변수명은 반드시 문자나 밑줄로 시작해야함)

```
//char RefAxis;

//Axis Position = { 0, };

//double Angle=0.0F;
float Matrix[MatrixSize][MatrixSize] = { 0, };

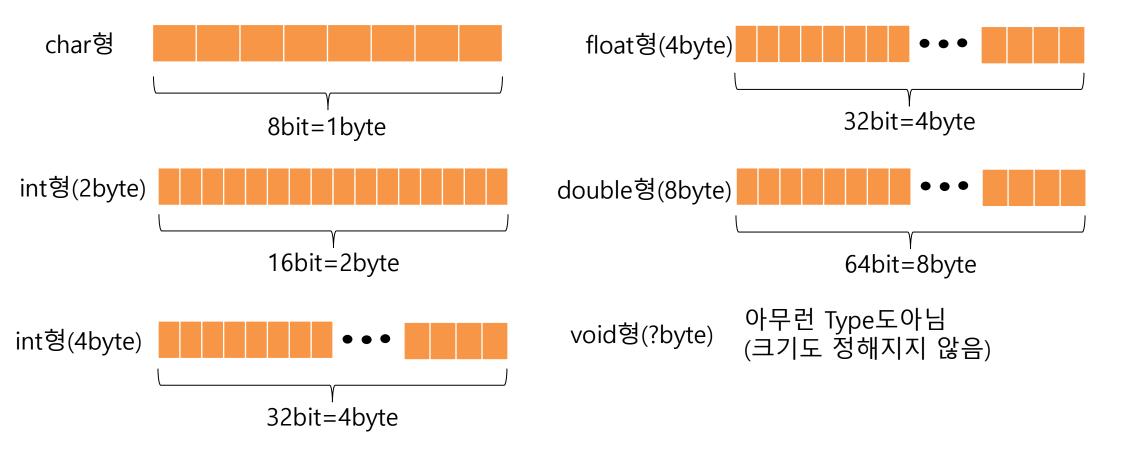
//float DeterminantResult;
float Value[3] = { 0, };

float yn=0;
static float_yn_1=0;
const float LPF_CONST1 = 0.083026;
const float LPF_CONST2 = 0.916974;
```



5. 변수

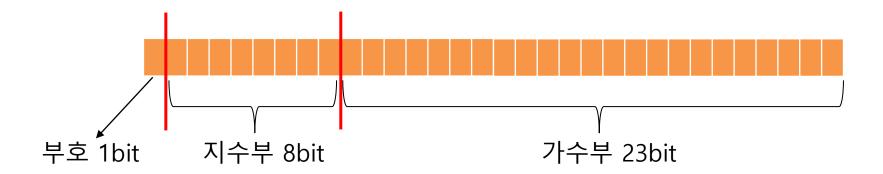
(3) C의 변수에는 특정 유형(Data Type)이 존재, 메모리 크기와 레이아웃(메모리계층)을 결정 ※ int크기는 CPU마다 다름!





5. 변수

- (4) float(sigle-precision), double(double-precision)이다. single-precision : 단정밀도 32bit double-precision : 배정밀도 64bit(단정밀도의 두 배)
- (5) 둘 다 실수를 표현함.
- (6) 자세한 실수표현 계산법은 https://whatisthenext.tistory.com/146 참조





6. 데이터 유형(Data Type)

- 데이터 유형에 따라 메모리에 차지하는 공간과 저장된 비트 방식이 다르다 (signed or unsigned)
- unsigned가 없으면 signed

유형	크기	범위
char	1byte	-126 ~ 127
unsigned char	1byte	0 ~ 255
int	1byte	-32,768 ~ 32,767 or -2,147,483,648 ~ 2,147,483,647
unsigned int	2 or 4byte	0 ~ 65,535 or 0 ~ 4,294,967,295
short	2 or 4byte	-32,768 ~ 32,767
unsigned short	2byte	0 ~ 65,535
long	2byte	-9,223,372,036,854,775,808 ~ 9,223,372,036,854,775,807
unsigned long	8byte	0 ~ 16,446,744,073,709,551,615
Float	4byte	1.2E-38 ~ 3.4E+38
double	4byte	2.3E-308 ~ 1.7E+308
long double	8byte	3.4E-4932 ~ 1.1E+4932

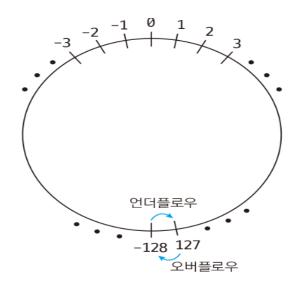


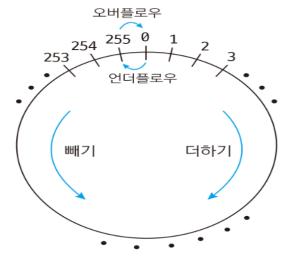
7. 데이터 유형(Data Type)

- Signed 데이터형과 Unsigned 데이터형의 범위를 초과하면?

```
char a = 127;
unsigned char b = 255;
printf("unsigned char = %d₩n", a);
printf("signed char = %d₩n", b);
a = a + 1;
b = b + 1;
printf("!!!!!0ver Flow!!!!!!₩n");
printf("unsigned char = %d₩n", a);
printf("signed char = %d₩n", b);
a = -129:
b = -1:
printf("!!!!!Under Flow!!!!!\#n");
printf("unsigned char = %d₩n", a);
printf("signed char = %d₩n", b);
return 0:
```

```
unsigned char = 121
signed char = 255
 !!!!Over Flow!!!!!!
unsigned char = -128
signed char = 0
 !!!!Under Flow!!!!!
unsigned char = 127
signed char = 255
C:#Users#SON#source#repos#Test
이 창을 닫으려면 아무 키나 누르
```





8. 데이터 유형 변환(Type Casting)

- (1) Type Casting은 데이터 타입을 다른 데이터 타입으로 바꾸는 것 - 표현하고자 하는 자료의 크기를 확장 또는 축소 시 사용한다
- (1) 아래 그림1과 같이 변수명 앞에 "(원하는 데이터 유형)"를 붙여 사용
- (2) Casting 지시를 하지 않으면 그림2처럼 컴파일러는 범위가 큰 자료형으로 강제로 Casting한다

```
#include <stdio.h>

Int main(void)
{
    char a = 127;
    printf("a = %If\n", (float)a);
    return 0;
}
```

```
#include <stdio.h>

int main(void)
{
    char a = 127;
    float b = a;

    printf("a = %d\n", a);
    printf("b = %f\n", b);

return 0;
}
```

그림1 그림2

