Programmierpraktikum C und C++



Embedded Systems - Einführung





ES Real-Time Systems Lab

Prof. Dr. rer. nat. Andy Schürr

Dept. of Electrical Engineering and Information Technology

Dept. of Computer Science (adjunct Professor)

Anthony Anjorin

anthony.anjorin@es.tu-darmstadt.de

www.es.tu-darmstadt.de

Entwicklungsboard



MB96F348HSB Mikrocontroller

Prozessortaktung: bis 56 MHz

RAM: 24 KiB

■ Flash: 576 KiB

■ 82 I/O Pins

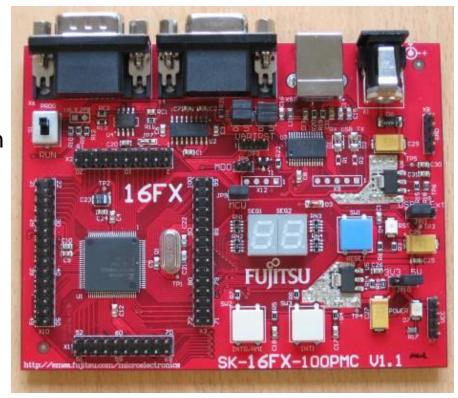
Analog/Digital-Wandler mit 24 Kanälen

CAN-Controller

- ...

Starterkit SK-16FX-EUROscope

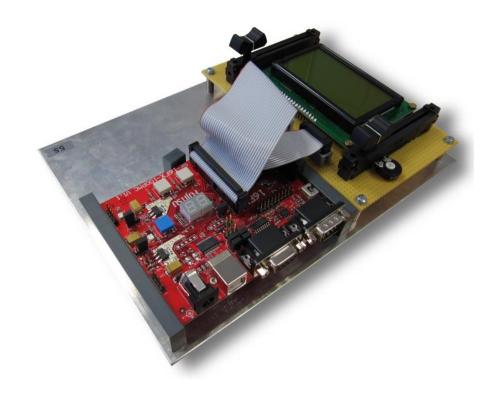
- Zwei 7-Segment-Anzeigen
- Zwei Buttons
- Stromversorgung über USB (5V)



Erweiterung am Fachgebiet



- Display
 - AV128641 von Anag Vision
 - Vollgraphisch
 - 128 x 64 Pixel
 - Hintergrundbeleuchtet
- Zwei Schiebepotentiometer



C-Compiler



- Von Fujitsu Microelectronics Ltd.
- Unterstützt nur ANSI C90, zusätzlich aber einzeilige // Kommentare
- Compiler enthält eine interne Funktion namens __wait_nop(), die eine CPU-Instruktion zum Warten für einen Taktzyklus ("NOP") auslöst
- Konstanten werden standardmäßig im ROM gespeichert, nicht im RAM (RAM ist wertvoll, da nur 24 KiB zur Verfügung stehen)

Mikrocontroller: Einführung



Keine standardisierte "Umgebung"

- Compiler kann nicht wissen, welche Komponenten angeschlossen sind
- Es gibt keine Ausgabe über printf()
- Ansteuerung externer Peripherie muss vom Entwickler selber durchgeführt werden
 - Wird zum Teil unterstützt durch fertige Bibliotheken



Mikrocontroller: Register



Umfangreiche und flexible Hardware → erfordert Konfiguration

- Realisiert über Register
 - Im Controller integrierte "Variablen" mit unterschiedlicher Größe
 - Zugriff im Code über fest vorgeschriebene Namen
 - Bedeutung unterschiedlich je nach Register
 - Ganzes oder teil des Registers als Zahlenwert, z.B. Zählerwert
 - Einzelne Bits als "Schalter" für bestimmte Funktion, z.B. einzelnes Ausgangspin auf High oder Low

Kommunikation mit Außenwelt über

- Einzelne digitale Ein/Ausgänge
- Analoge Eingänge
- Schnittstellen, z.B.
 - USART
 - CAN

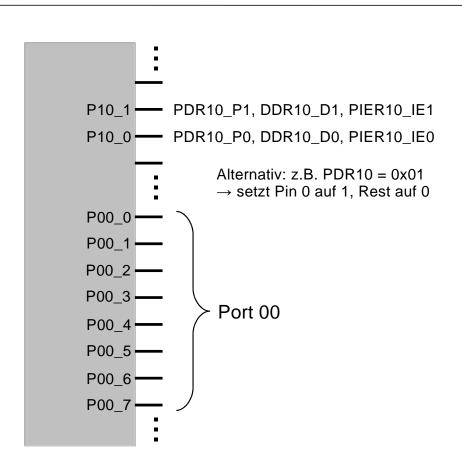


Mikrocontroller: Ports und Pins



Digitale Ein/Ausgänge:

- Bis zu 8 Pins zusammengefasst zu einem Port
- Jedes Pin hat eigene Konfiguration über mehrere Register, u.a.
 - Port-Data-Register (PDR)
 - Eingang: Abfrage des Zustandes
 - Ausgang: Setzen des Pegels
 - Data-Direction-Register (DDR)
 - Setzen auf Eingang oder Ausgang
 - 0 → Eingang, 1 → Ausgang
 - Port-Input-Enable-Register (PIER)
 - Bei Eingangspin den Eingang aktiv schalten



Zugriff auf Pins



Analog/Digital-Wandler



- 8 Bit oder 10 Bit Genauigkeit (wir verwenden 8 Bit)
- Verschiedene Wandlungsmodi (z.B. mehrere Eingänge sequentiell wandeln)
 - Wir verwenden Stop Mode, ein Kanal wird einmal pro Startsignal gewandelt
 - Start- und Endkanal erhalten bei jeder Wandlung einen identischen Wert

