

- Eine Applikation auf einem MSP430 soll einen freilaufenden Zähler periodisch mit der Frequenz von 1 Hz inkrementieren und seinen Inhalt auf einer vierstelligen Siebensegmentanzeige darstellen.
- Die vierstelligen Siebensegmentanzeige wird mit einem Treiberbaustein AS1108 gesteuert.
- Die Schnittstelle zwischen dem MSP430 und dem AS1108 ist eine P2P-SPI-Verbindung. Laut dem Datenblatt für AS1108 beträgt die SPI-Taktperiode mindestens 100 ns, was einer Taktfrequenz von 10 MHz entspricht. In dieser Applikation soll der SPI-Takt allerdings mit nur ca. 100 kHz laufen.

▪ Auszug auf der Initialisierungssequenz von UCA

```
// Port 2: Pin 3          => SPI.CS output, idle High
// Port 2: Pin 4, 5 and 6 => SPI
...

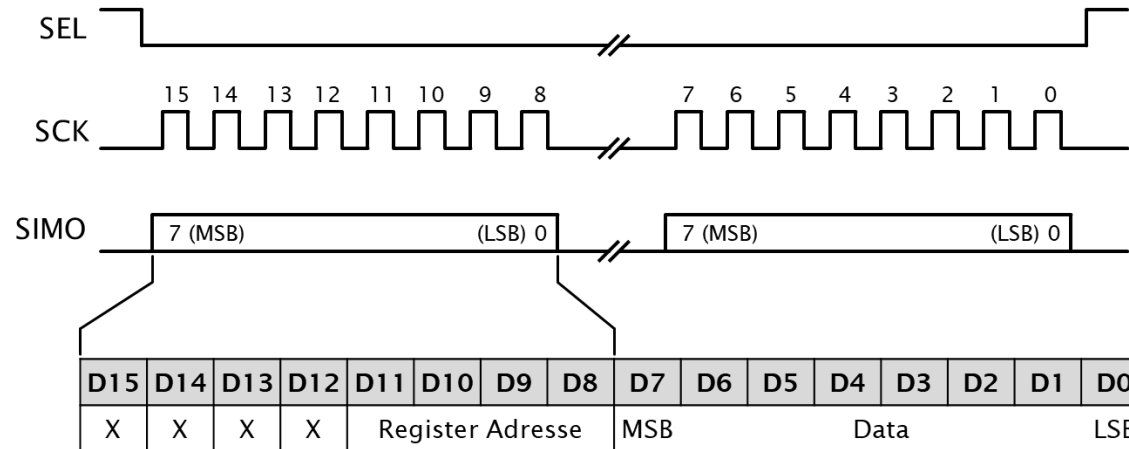
#pragma FUNC_ALWAYS_INLINE(UCA1_init)
GLOBAL Void UCA1_init(Void) {
// set up Universal Serial Communication Interface A
    SETBIT(UCA1CTLW0, UCSWRST); // UCA1 software reset
    UCA1BRW = 6;                // prescaler

// in Übereinstimmung mit dem SPI-Timing-Diagramm von AS1108
    UCA1CTLW0 = UCCKPH          // 15: clock phase select: rising edge
    | 0                        // 14: clock polarity: inactive low
    | UCMSB                    // 13: MSB first
    | 0                        // 12: 8-bit data
    | UCMST                    // 11: SPI master mode
    | UCMODE_0                 // 10-9: mode select: 3-pin SPI
    | UCSYNC                   // 8:  synchronous mode enable
    | UCSSEL__ACLK             // 7-6: clock source select
    | 0;                      // 0: release the UCA0 for operation

// ggf. weitere lokale Variablen initialisieren

}
```

- Schreibzugriffe auf den AS1108 basierend auf dem Timing



```

Void UCA1_emit(const Uchar adr, const Uchar val) {
    Uchar ch = UCA1RXBUF;          // RXBUF auslesen, UCRXIFG := 0, UCOE := 0
    CLRBIT(P2OUT, BIT3);           // Select aktivieren
    UCA1TXBUF = adr;               // Ausgabe einer Registeradresse
    while (NOT TSTBIT(UCA1IFG, UCRXIFG)) ;
    ch = UCA1RXBUF;
    UCA1TXBUF = val;               // Ausgabe eines Datums
    while (NOT TSTBIT(UCA1IFG, UCRXIFG)) ;
    ch = UCA1RXBUF;
    SETBIT(P2OUT, BIT3);           // Select deaktivieren
}
    
```

■ Initialisierungssequenz für den AS1108

```
#define INITSIZE 10
```

```
typedef struct {  
    Uchar adr;  
    Uchar val;  
} TFrame;
```

```
LOCAL const TFrame init[INITSIZE] = {  
    { 0x0E, 0x0C }, // internal oscillator, enable B/HEX decoding, enable SPI  
    { 0x0C, 0x81 }, // shutdown register := normal mode  
    { 0x0F, 0x00 }, // normal mode  
    { 0x01, 0x00 },  
    { 0x02, 0x00 },  
    { 0x03, 0x00 },  
    { 0x04, 0x00 },  
    { 0x09, 0xFF }, //  
    { 0x0A, 0x03 }, // intensity 7/32  
    { 0x0B, 0x03 }  // display all numbers  
};
```

```
...
```

```
UInt i;  
for(i=0; i < INITSIZE; i++) {  
    UCA1_emit(init[i].adr, init[i].val);  
}
```

- Verarbeitung der Daten in einer Timer-ISR

```
LOCAL UInt counter;

#pragma vector = TIMER0_A1_VECTOR
__interrupt Void TIMER0_A1(Void) {
    UInt i;
    UInt tmp = counter;
    CLRBIT(TA0CTL, TAIFG); // clear interrupt flag
    for(i=1; i LE 4; i++) {
        UChar ch = 0x0F BAND tmp;
        ch += '0';
        UCA1_emit(i, ch);
        tmp >>= 4;
    }
    counter += 1;
}
```

- Durch die for-Schleife und die beiden while-Schleifen in der UCA1_emit-Funktion blockiert die ISR für 632 us andere (auch höher priorisierte) ISR sowie andere Handler.

- Der Timer inkrementiert einen Zähler und erzeugt Events, die an einen Handler (in der main-Funktion) delegiert werden.
- Der Handler reagiert auf diese Events, formatiert die Ausgabe und schreibt die Daten über die SPI-Schnittstelle in den Registersatz von AS1108 rein.

```
GLOBAL UInt counter;
...

#pragma vector = TIMER0_A1_VECTOR
__interrupt void TIMER0_A1(Void) {
    CLRBIT(TA0CTL, TAIFG);
    counter += 1;
    Event_set(EVENT_UPDATE);
    __low_power_mode_off_on_exit();
}

GLOBAL Void main(Void) {
    CS_init();
    GPIO_init();
    Event_init();
    UCA1_init();
    TA0_init();

    while(TRUE) {
        Event_wait();
        Handler1();
        if (Event_err()) {
            SETBIT(P1OUT, BIT2);
        }
    }
}

LOCAL Void Handler1(Void) {
    UInt i;
    if (Event_tst(EVENT_UPDATE)) {
        Event_clr(EVENT_UPDATE);
        UInt tmp = counter;
        for(i=1; i LE 4; i++) {
            UChar ch = 0x0F BAND tmp;
            ch += '0';
            UCA1_emit(i, ch);
            tmp >>= 4;
        }
    }
}
```

The diagram illustrates the execution flow of the code. A teal arrow originates from the `Event_set(EVENT_UPDATE);` line in the `TIMER0_A1` interrupt service routine (ISR) and points to the `Handler1();` line within the `while(TRUE)` loop of the `main` function. Another teal arrow starts from the `Handler1();` line in the `main` function and points to the `Handler1` function definition, indicating the call to the handler.

- Die ISR selbst ist nicht mehr blockierend, aber der Handler!

- Die while-Schleifen aus der Schreibfunktion müssen durch eine Interrupt-gesteuerte Ausgabe implementiert werden.

```
#define DATASIZE 2
LOCAL UInt  idx;          // Index
LOCAL UChar data[DATASIZE]; // Pointer auf das Datenfeld

GLOBAL Void UCA1_emit(const UChar adr, const UChar val) {
    idx = 0;
    data[0] = adr;
    data[1] = val;
    SETBIT(UCA1IFG, UCRXIFG); // indirekter Aufruf der ISR
}

#pragma vector = USCI_A1_VECTOR
__interrupt Void UCA1_ISR(Void) {
    UChar ch = UCA1RXBUF;          // RXBUF auslesen, UCRXIFG := 0, UCOE := 0
    CLRBIT(P2OUT, BIT3);           // Select aktivieren
    if (idx GE DATASIZE) {
        SETBIT(P2OUT, BIT3);       // Select deaktivieren
        Event_set(EVENT_DONE);     // Event senden
        __low_power_mode_off_on_exit();
    } else {
        UCA1TXBUF = data[idx++];   // nächstes Byte ausgeben
    }
}
```

- Die for-Schleife aus dem Handler ist mit Hilfe einer Zustandsmaschine zu implementieren.

```
// Datentyp eines Funktionspointers
typedef void (* VoidFunc)(void);

LOCAL void State0(void);
LOCAL void State1(void);

// lokale Zustandsvariablen
LOCAL VoidFunc state;
LOCAL UInt idx;
LOCAL UInt tmp;

#pragma FUNC_ALWAYS_INLINE(handler1_init)
GLOBAL void handler1_init(void) {
    state = State0;
}

#pragma FUNC_ALWAYS_INLINE(handler1)
GLOBAL void handler1(void) {
    (*state)();
}
```

```
LOCAL void State0(void) {
    if (Event_tst(EVENT_UPDATE)) {
        Event_clr(EVENT_UPDATE);
        tmp = counter;
        idx = 1;
        state = State1;
        Event_set(EVENT_DONE);
    }
}

LOCAL void State1(void) {
    if (Event_tst(EVENT_DONE)) {
        Event_clr(EVENT_DONE);
        if (idx <= 4) {
            UChar ch = 0x0F & tmp;
            ch += '0';
            UCA1_emit(idx, ch);
            tmp >>= 4;
            idx++;
        } else {
            state = State0;
        }
    }
}
```