



Elizabeth PAZ
Salem HARRACHE

Easy eLua

**eLua et approche Arduino sur
STM32F4-DISCOVERY**

Projet Innovant, Avril 2012

Table des matières

Contenu	i
Liste des figures	i
Listings	iii
Introduction	1
I Introduction aux projets existants	3
1 Présentation de l’approche Arduino	5
1.1 Qu’est-ce qu’Arduino ?	5
1.2 Avantages d’utilisation de Arduino	6
1.3 Utilisation d’Arduino	6
2 Présentation d’eLua	9
2.1 À propos de Lua	9
2.2 Qu’est-ce qu’eLua ?	9
2.2.1 Architecture de eLua	10
2.2.2 Code en commun	10
2.3 Avantages de eLua	11
II Travail réalisé	13
3 Organisation du travail	17

4	Arborescence du projet	19
5	Fonctions portées	21
5.1	Entrées/Sorties numériques	21
5.2	Communication série	22
6	Nouveaux concepts	27
6.1	Fonctions relatives au temps	29
6.2	Le Shell	30
7	Exemples	31
7.1	Blink	31
7.1.1	Version Arduino	31
7.1.2	Version Easy-eLua	32
7.2	DigitalRead	33
7.2.1	Version Arduino	33
7.2.2	Version Easy-eLua	34
8	Conclusion	35
	Annexe	36
A	Fiche technique	37

Table des figures

1.1	Logo Arduino	5
1.2	Carte Arduino Uno	6
1.3	Environnement de travail : choix de la carte et du port	7
2.1	Logo Lua	9
2.2	Structure logique de eLua	10
4.1	Arborescence du projet	19

Liste des tableaux

1.1	Création d’une nouvelle fonction en Arduino	7
1.2	Exemple Blink pour Arduino	7
5.1	Fonction <i>pinMode</i>	21
5.2	Fonction <i>digitalWrite</i>	22
5.3	Fonction <i>digitalRead</i>	22
5.4	Entrée/Sortie	22
5.5	Objets Serial	23
5.6	Fonction <i>begin</i>	23
5.7	Fonction <i>print</i>	25
6.1	Définition du type <i>Class</i>	28
6.2	Classe centrale <i>App</i>	29
6.3	Fonction <i>delay</i>	30
6.4	Utilisation du module timer	30
6.5	Exemple “Hello World”	30
7.1	Blink : version Arduino	31
7.2	Blink : version Easy-eLua	32
7.3	DigitalRead : version Arduino	33
7.4	DigitalRead : version Easy-eLua	34

Introduction

Après un quatrième semestre très chargé, l'heure est aux projets innovants. Aujourd'hui vient l'heure de l'expérience et du premier vrai test sur nos capacités à concevoir, à développer et à innover.

Parmi ces projets, certains, et le nôtre en particulier, s'adressent avant tout aux développeurs et aux entreprises désireuses de gagner du temps, et donc de l'argent. En effet, il est question ici de mettre en place une API, plus particulièrement, de porter l'API Arduino dans un autre environnement et un autre langage.

Arduino est l'entreprise italienne qui a innové dans le monde de l'embarqué par son matériel simple, peu cher, et open source mais également par sa librairie qui fait passer la programmation sur embarqué pour un jeu d'enfants. Cette approche, qui consiste d'une part à offrir une structure et API très simple et à proposer l'ensemble en open source a aussi bien séduit les novices que les experts. Nous avons été séduits par cette approche en novices que nous sommes.

D'autre part, un autre projet open source dans l'embarqué prend de l'ampleur depuis quelques années : eLua. Ce projet propose un environnement Lua pour beaucoup de cartes microélectroniques (MicromintEagle 100, Texas instruments LM3S6965 etc.) qui permet d'écrire des programmes avec le très puissant langage Lua.

Notre projet repose sur ces deux projets existant pour faciliter la programmation sur les cartes STM32F4-DISCOVERY de ST-Links. Il consiste en le développement et portage d'une partie de l'API Arduino sur l'environnement eLua. Le but souhaité est de permettre à n'importe quel développeur Arduino de s'y retrouver rapidement dans l'environnement eLua avec toutes les fonctions qu'il connaît, déjà utilisables et exploitables.

Ce rapport s'articule autour de trois parties. En premier lieu, nous allons revenir sur l'approche Arduino et l'environnement eLua. Ensuite, nous détaillerons le déroulement du projet, la méthode de travail et le travail réalisé. Enfin on terminera par le bilan sur l'ensemble du projet.

Première partie

Introduction aux projets existants

Présentation de l'approche Arduino

1.1 Qu'est-ce qu'Arduino ?



Figure 1.1 – Logo Arduino

Le système Arduino¹ est une plateforme *open-source* de programmation embarquée basée sur une carte à microcontrôleur de la famille AVR², et sur un environnement de développement intégré qui permet d'écrire, compiler et transférer un programme vers la carte. Ce logiciel utilise la technique du Processing/Wiring³.

Avec le système Arduino on peut réaliser diverses tâches, par exemple le développement des objets interactifs indépendants : le prototypage rapide. Aussi, la domotique, qui grâce aux différents interrupteurs/capteurs permet de contrôler plusieurs sorties matérielles : contrôle des appareils domestiques, pilotage de robot, etc ... ou même charger des batteries par l'analyse et la production des signaux électriques. De plus, il peut communiquer avec des logiciels tournant sur l'ordinateur tels que Macromedia Flash, Processing, MaxMSP, etc

Le langage de programmation Arduino est une implémentation de Wiring, une plateforme de développement similaire, qui est basée sur l'environnement multimédia de programmation Processing.

Les cartes électroniques sont accessibles à tous, elles peuvent être achetées pré-assemblées ou être fabriquées manuellement, tout en ayant la totalité des informa-

1. Le projet Arduino a reçu un titre honorifique à l'Ars Electronica 2006, dans la catégorie Digital Communities

2. Cœur du processeur et famille de microcontrôleurs

3. Processing est un langage de programmation et un environnement de développement

tions nécessaires à l'assemblage.

1.2 Avantages d'utilisation de Arduino

Le système Arduino a simplifié la façon de travailler avec les microcontrôleurs, en offrant plusieurs avantages pour les enseignants, les étudiants et les amateurs intéressés par d'autres systèmes. Ce système prend en charge des détails compliqués de la programmation des microcontrôleurs et les intègre dans une présentation facile à utiliser. Voici, plusieurs avantages que propose Arduino :

Peu coûteux : En comparaison à d'autres plateformes les cartes Arduino sont peu coûteuses, les moins chères sont les versions qui peuvent être assemblées à la main.

Multi-plateforme : Le logiciel de programmation des modules Arduino est une application Java, libre et qui peut tourner dans plusieurs systèmes d'exploitation tels que Linux, Windows et Mac.

Environnement de programmation clair et simple : Le logiciel est facile à utiliser pour les débutants (nous avons eu l'occasion de le tester lors de l'initiation à l'Arduino proposé par Olivier Richard) ; tout en restant flexible pour des utilisations avancées.

Logiciel Open Source et extensible : Le logiciel et le langage Arduino sont publiés sous licence Open Source et sont donc disponibles à tous, ce qui offre la possibilité de compléter et/ou améliorer le projet. Le langage Arduino, qui utilise le langage C++, peut être étendu grâce aux bibliothèques C++.

Matériel Open Source et extensible : La version sur plaque d'essai de la carte Arduino peut être achetée à très bas coût et peut être montée par n'importe quel utilisateur, elle a pour but de comprendre comment la carte fonctionne. De plus, tous les schémas de modules Arduino sont publiés. Dès lors, les utilisateurs plus expérimentés en embarqué peuvent apporter des améliorations à leurs montages.

1.3 Utilisation d'Arduino

Dans cette partie on va décrire certains points importants pour l'utilisation du logiciel, de la carte et du langage Arduino.



Figure 1.2 – Carte Arduino Uno

Un programme en langage Arduino doit obligatoirement être composé de ces deux fonctions :

- la fonction d'initialisation `setup()` qui est exécutée une seule fois au démarrage.
- la fonction "boucle sans fin" `loop()` qui est exécutée en boucle une fois que la fonction `setup()` a été exécutée une fois.

Puis, si besoin, d'autres fonctions peuvent être créées en suivant ce schéma :

```
1 type nom_fonction (arguments) {
2     // ici le code de la fonction
3 }
```

Table 1.1 – Création d'une nouvelle fonction en Arduino

```
1 /*
2  Blink
3  Turns on an LED on for one second, then off for one second, ...
4  repeatedly.
5  */
6 void setup() {
7     // initialize the digital pin as an output.
8     // Pin 13 has an LED connected on most Arduino boards:
9     pinMode(13, OUTPUT);
10 }
11 void loop() {
12     digitalWrite(13, HIGH);    // set the LED on
13     delay(1000);              // wait for a second
14     digitalWrite(13, LOW);    // set the LED off
15     delay(1000);              // wait for a second
16 }
```

Table 1.2 – Exemple Blink pour Arduino

L'utilisation du logiciel est facile et très claire, ce qui est très important à retenir c'est de bien vérifier avant d'envoyer le programme à la carte, si on utilise le bon port et la bonne carte.

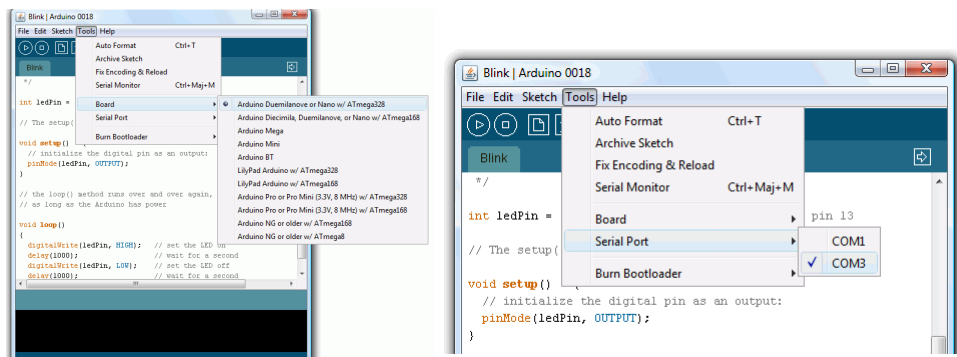


Figure 1.3 – Environnement de travail : choix de la carte et du port

Présentation d'eLua

2.1 À propos de Lua

Lua est un langage de script libre, réflexif et impératif. Il a été conçu afin de pouvoir être embarqué au sein d'autres applications et les étendre. Lua (qui signifie lune en portugais) a été développé par des membres du groupe de recherche TeCGraf, de l'université de Rio de Janeiro au Brésil. Il est écrit en langage C ANSI strict, et de fait, il est compilable sur une grande variété de systèmes ; et le plus souvent utilisé dans des systèmes embarqués, car sa compacité est très appréciée. De plus, il possède une compatibilité avec le langage C, c'est-à-dire qu'il est facile d'écrire du code C et de l'exécuter dans des scripts Lua). Lua a déjà été utilisé pour le développement de jeux vidéo (beaucoup de jeux 2D de développeurs indépendants) ou encore comme langage de configuration du jeu World of Warcraft de Blizzard Entertainment.



Figure 2.1 – Logo Lua

2.2 Qu'est-ce qu'eLua ?

eLua adopte le langage de programmation Lua et propose une implémentation complète de celui-ci pour les systèmes embarqués. Il ajoute au langage de base, une API spécifique à ces systèmes pour rendre le développement de logiciels embarqués

plus simple.

2.2.1 Architecture de eLua

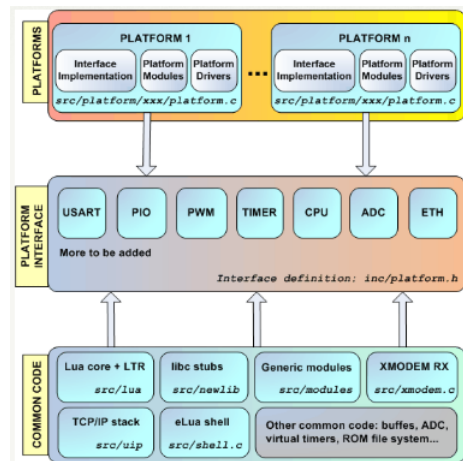


Figure 2.2 – Structure logique de eLua

Dans la documentation d'eLua on utilise la notion de “plateforme” pour désigner un groupe de CPU qui partagent la même structure du noyau ; pourtant ils peuvent différer dans le nombre de périphériques intégrés, la mémoire interne, et tout autre attribut. Un port eLua implémente un ou plusieurs CPU d’une même plateforme. Dans la figure 2.2, on observe que eLua essaie d’être aussi portable que possible dans différentes plateformes, pour cela plusieurs règles ont été mises en place, entre autres :

- Le code qui est indépendant du type de plateforme doit être écrit en ANSI C dans toutes les parties où cela est possible, afin qu’il soit portable parmi plusieurs architectures et compilateurs, comme Lua.
- Le code qui ne peut pas être générique (par exemple le périphérique et le code spécifique au CPU) doit être aussi portable que possible en utilisant une interface en commun qui doit être implémentée par toutes les plateformes dans lesquelles eLua peut être exécuté.
- Toutes les plateformes et leur périphériques ne sont pas créés de la même façon et possèdent donc des fonctionnalités très variées. Pour accéder à une fonctionnalité spécifique à une plateforme on peut utiliser un module. Ces modules ont été créés afin de compléter l’écart entre l’interface de la plateforme et toutes les caractéristiques proposées par la plateforme.

2.2.2 Code en commun

La liste suivante montre quelques éléments qui sont classifiés comme du code en commun :

- Le code Lua

- Tous les composants eLua (par exemple le ROM file system, le shell eLua, et autres)
- Tous les modules génériques, qui sont des modules exportés de Lua
- Le code générique des périphériques

C'est important de remarquer que les parties génériques doivent être la grande partie du code. Par exemple, lorsqu'on veut ajouter un nouveau fichier au système celui-ci doit être un code générique, sinon le code aura des dépendances par rapport à l'emplacement où il réside. On peut corriger cela en utilisant des fonctions définies dans l'interface de la plateforme, mais si cela n'est pas possible il faudra séparer les fonctions spécifiques dans une interface séparée qui va devoir être implémentée par toutes les plateformes qui veulent utiliser ce nouveau fichier. Ceci donne un maximum de portabilité au code.

L'utilisateur ne doit jamais oublier le but principal de eLua : la flexibilité. Il doit donc être dans la capacité de savoir quels composants font partie de son binaire eLua.

2.3 Avantages de eLua

Contrôle total de la plateforme : il n'existe pas un système d'exploitation entre les programmes et le microcontrôleur.

Portabilité du code : Comme Lua, le programme peut être exécuté dans un grand nombre de plateformes et d'architectures.

Facilité de transformation : Le code et la conception des applications pour eLua peuvent être indépendants du matériel.

Développement autonome : Lua est complètement fonctionnel avec la possibilité d'avoir un shell dans le microcontrôleur, il n'y a besoin de rien installer côté ordinateur à part la connexion du port. Les programmes sont utilisables directement sur la carte microcontrôleur.

Flexibilité : L'utilisation de ce Lua comme langage de script de haut niveau dans un projet rend celui-ci très adaptable, facilement reprogrammable et reconfigurable. Les systèmes sont très efficaces pour une future évolution.

Apprendre l'embarqué : L'expérimentation est très simple et interactive.

Open Source : elua est libre, gratuit, et open source, comme Lua, il possède une licence MIT.

Deuxième partie

Travail réalisé

Avant de nous attarder sur le travail réalisé, nous allons tout d'abord aborder les méthodes de travail et notre organisation tout au long pour mener à bien ce projet. Puis nous détaillerons la structure du projet et les différentes composantes de celui-ci. Nous détaillerons enfin les fonctions portées, les fonctions qu'ils restent à écrire et les concepts nouveaux, propres à Easy-eLua. Nous terminerons par des exemples de programme développés avec Easy-eLua

Organisation du travail

Sur ce projet, il y a eu deux phases distinctes. La première phase concernait la recherche d'information et l'évaluation de la faisabilité du projet. Cette phase était assez longue et peu productive en code. C'est également dans cette phase où l'on a commencé l'initiation à la programmation de l'embarqué et l'évaluation des différentes bibliothèques disponibles pour linux (stlink, libopenstm32...). Nous nous concertions avec le tuteur pour jauger la voie à emprunter, car il faut bien le dire, beaucoup de sprint n'aboutissait pas forcément à un résultat espéré.

Avec le recul, on peut voir cette phase comme une longue formation aux différents outils et à la programmation de l'embarqué. Elle est d'autant plus importante, qu'elle a permis à cette d'avoir une deuxième phase très rapide.

Pour la deuxième phase, nous avons utilisé une méthode de travail qui s'inspire des méthodes agiles. Cette méthode s'appuie sur des valeurs fondamentales :

- Les interactions entre individus priment sur les processus et outils, ceci permet de développer davantage le travail en groupe, et favorise la communication en face à face.
- Le fonctionnement prime sur le reste : il est vital que l'application fonctionne. Le reste, et notamment la documentation technique, est une aide précieuse mais non un but en soi.
- Accepter le changement plutôt que de suivre un plan. En effet, il faut considérer le changement comme une opportunité car effectuer un changement au plus tôt permet de réduire le coût.

Ceci se traduit concrètement, par des objectifs courts, les “sprints” qu'on se fixe en fin de semaine pour la semaine à venir. Chaque fin de journée, on se regroupe durant 15-20 minutes pour une réunion hebdomadaire. À tour de rôle, chaque développeur prend la parole pour faire part de l'avancement de son projet et peut aborder les problèmes rencontrés. Cela nous permet de connaître l'état d'avancement de l'autre développeur et de proposer des suggestions et un nouveau point de vue. Ça permet aussi de voir si quelqu'un est bloqué, mais généralement si c'est le cas, l'aide survient plus tôt.

À la fin de chaque sprint, on effectue une réunion où l'on dresse le bilan de ce qui a été réalisé puis l'on fixe les objectifs du sprint suivant. Il n'y a pas réellement de scrum master, vu qu'on est deux et avec le même niveau de connaissances. On décide tous les deux des sprints de chacun.

Arborescence du projet

L'arborescence du projet est la suivante :

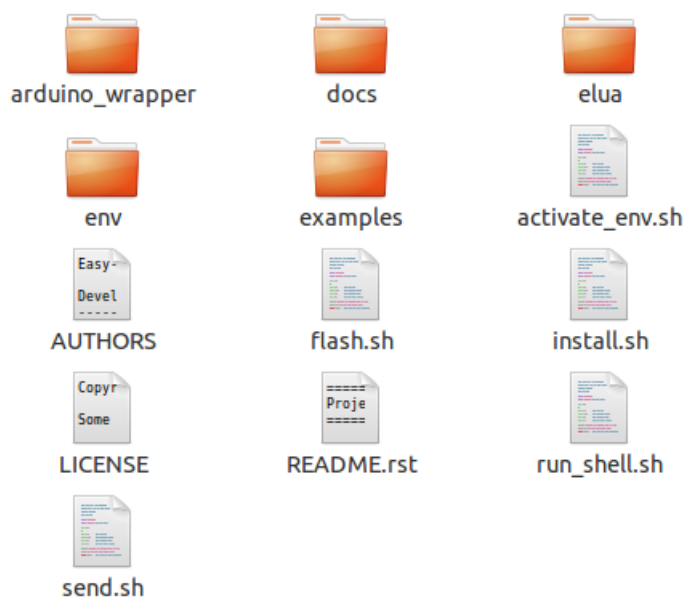


Figure 4.1 – Arborescence du projet

arduino_wrapper : les sources de nos portages.

docs : contient l'ensemble des documents utiles des projets.

elua : contient les sources eLua.

env : le dossier contient les outils indispensables pour la compilation (sourcery-toolchain g++) et le flash de la carte.

examples : contient les exemples documentés prêts à l'emploi.

L'une des fonctionnalités intéressantes du projet, est l'installation automatique de l'environnement de développement. En effet, le script "install.sh" permet d'automatiser cette tâche rendant plus simple le premier contact avec Easy-eLua.

Nous avons également développé d'autres scripts pour automatiser d'autres tâches, comme le flash de la carte avec un programme Easy-eLua ou encore l'envoi de celui-ci sur une carte possédant déjà un environnement eLua.

Fonctions portées

L'environnement eLua est très riche. La plupart des portages qu'on a réalisés sont assez courts et dépassent rarement les 10 lignes. Voici les principales fonctions portées.

5.1 Entrées/Sorties numériques

Ce sont les fonctions de base d'entrée sortie qui vont permettre d'interagir avec l'extérieur. Trois fonctions ont été réalisées :

pinMode() : Cette fonction spécifie le mode (INPUT ou OUTPUT) d'une broche. Cette fonction existe déjà dans eLua, mais elle porte un autre nom, le portage est donc très court :

```
1 function pinMode(pin , mode)
2     if mode == OUTPUT or mode == INPUT then
3         pio.pin.setdir(mode, pin)
4     end
5 end
```

Table 5.1 – Fonction *pinMode*

digitalWrite() : Envoie la valeur HIGH ou LOW (respectivement 1 ou 0) sur une broche. De même que *pinMode()* le portage ne pose pas de problème puisque cette fonction (comme on peut s'en douter) est disponible dans l'environnement eLua.

```

1 Function digitalWrite(pin, value)
2     if value == HIGH or value == LOW then
3         pio.pin.setval( value, pin )
4     end
5 end

```

Table 5.2 – Fonction *digitalWrite*

digitalRead() : DigitalRead permet de lire la valeur de la broche. Cette valeur est soit de 0 soit de 1.

```

1 function digitalRead(pin)
2     return pio.pin.getval( pin )
3 end

```

Table 5.3 – Fonction *digitalRead*

5.2 Communication série

Pour l'entrée/sortie série, nous avons implémenté la classe Serial proposée par Arduino.

```

1 — Serial communication object
2 SerialPort=Class:new()
3
4 function SerialPort:__new(uartid, baud, databits, parity, stopbits)
5     — Initialize SerialPort
6     self.uartid = uartid
7     self.baud = baud or 115200
8     self.databits = databits or 8
9     self.parity= parity or uart.PAR_NONE
10    self.stopbits=stopbits or uart.STOP_1
11 end

```

Table 5.4 – Entrée/Sortie

La carte STM32F4-DISCOVERY dispose de 6 modules UART (Universal Asynchronous Receiver Transmitter) dont deux synchrones (USART). Dans la librairie Arduino, ces modules peuvent être utilisés par des objets nommés **Serialx** où x est l'identifiant de l'UART. Nous disposons donc dans Easy-eLua de 6 objets Serial accessibles directement depuis le programme, puisqu'ils sont initialisés directement dans le fichier *arduino_wrapper.lua*.

```
1 -- Define Serials object
2 Serial0 =SerialPort:new(0)
3 Serial1 =SerialPort:new(1)
4 Serial2 =SerialPort:new(2)
5 Serial3 =SerialPort:new(3)
6 Serial4 =SerialPort:new(4)
7 Serial5 =SerialPort:new(5)
```

Table 5.5 – Objets Serial

La classe dispose bien évidemment d’une méthode *begin()* qui initialise la connexion série. Dans ce cas les broches ne peuvent plus être utilisées avec *digitalWrite()* et *digitalRead()*.

```
1 function SerialPort:begin(baud)
2   -- Setup the serial port
3   -- Returns: The actual baud rate set on the serial port.
4   -- Depending on the hardware, this might have a different value ...
      than
5   -- thebaud parameter
6   self.baud = baud or self.baud
7   return uart.setup(self.uartid , self.baud, self.databits , self.parity...
      ,
8                                     self....
                                     stopbits...
                                     )
9 end
```

Table 5.6 – Fonction *begin*

La fonction la plus intéressante (nous ne détaillerons pas les autres ici) c’est bien évidemment la fonction *print()* qui permet d’envoyer des données avec différents formatages possibles :

Nous sommes restés le plus fidèle possible à la fonction initiale de Arduino.

```

1 function SerialPort.print(value, format)
2   — Prints data to the serial port as human-readable ASCII text.
3   — This method can take many forms. Numbers are printed using an ...
4     ASCII
5   — character for each digit. Floats are similarly printed as ...
6     ASCII digits,
7   — defaulting to two decimal places. Bytes are sent as a single ...
8     character.
9   — Characters and strings are sent as is. For example:
10  — SerialPort.print(78) gives "78"
11  — SerialPort.print(1.23456) gives "1.23"
12  — SerialPort.print('N') gives "N"
13  — SerialPort.print("Hello world.") gives "Hello world."
14
15  — An optional second parameter specifies the base (format) to ...
16    use;
17  — permitted values are BIN (binary, or base 2), OCT (octal, or ...
18    base 8),
19  — DEC (decimal, or base 10), HEX (hexadecimal, or base 16).
20  — For floating point numbers, this parameter specifies
21  — the number of decimal places to use. For example:
22  — SerialPort.print(78, BIN) gives "1001110"
23  — SerialPort.print(78, OCT) gives "116"
24  — SerialPort.print(78, DEC) gives "78"
25  — SerialPort.print(78, HEX) gives "4E"
26  — SerialPort.println(1.23456, 0) gives "1"
27  — SerialPort.println(1.23456, 2) gives "1.23"
28  — SerialPort.println(1.23456, 4) gives "1.2346"
29
30  if value == nil then
31    return
32  end
33
34  if type(value) == "string" then
35    uart.write(self.uartid, value)
36  end
37
38  if type(value) == "number" then
39    if format ~= nil then
40      if format == BIN then
41        value = numberstring(value, 2)
42      elseif format == OCT then
43        value = numberstring(value, 8)
44      elseif format == DEC then
45        value = numberstring(value, 10)
46      elseif format == HEX then
47        value = string.upper(numberstring(value, 16))
48      end
49    elseif type(format) == "number" and format >= 0 then
50      value = string.format("%. " .. format .. "f", value)
51    else
52      — if value is float
53      if value ~= floor(value) then
54        value = string.format("%.2f", value)
55      else
56        value = string.format("%d", value)
57      end
58    end
59    uart.write(self.uartid, value)
60  end
61 end

```

Table 5.7 – Fonction *print*

Nouveaux concepts

La structure générale d'un programme Arduino repose sur les méthodes `setup()` et `loop()`. Le méthode `loop()` qui constitue le cœur du programme sera appelée indéfiniment, tandis que la méthode `setup()` elle, sert seulement à initialiser les variables et le contexte d'exécution au début du programme.

Partant de ce constat, on a décidé de donner une orientation objet à nos programmes lua. En effet ce choix peut être contestable, mais il nous est paru important pour mettre en place une API efficace.

Lua n'est pas pourvu de type "class", mais il permet de programmer le comportement de ses propres objets/types. Autrement dit, il est certes très léger, mais c'est un langage tout désigné pour la méta-programmation. Le mécanisme de classe, et d'héritage est défini par les lignes suivantes :

```

1 function Class:new(super)
2     local class,metatable, properties = {},{},{}
3     class.metable=metatable
4     class.properties=properties
5
6     function metatable:__index(key)
7         local prop = properties[key]
8         if prop then
9             return prop.get(self)
10        elseif class[key] ~=nil then
11            return class[key]
12        elseif super then
13            return super.metable.__index(self, key)
14        else
15            return nil
16        end
17    end
18
19    function metatable:__newindex(key, value)
20        local prop = properties[key]
21        if prop then
22            return prop.set(self, value)
23        elseif super then
24            return super.metable.__newindex(self, key, value)
25        else
26            rawset(self, key, value)
27        end
28    end
29
30    function class:new(...)
31        local obj=setmetatable({}, self.metable)
32        if obj.__new then
33            obj.__new(...)
34        end
35        return obj
36    end
37    return class
38 end

```

Table 6.1 – Définition du type *Class*

Grâce à ce nouveau type, nous avons défini la classe série (vu plus haut) mais également la classe centrale : *App*

Un programme utilisant Easy-eLua n’aura qu’à redéfinir le comportement de `setup()` et de `loop()` (voir les exemples dans le chapitre 7). Ce qu’il faut faire en plus par rapport au modèle Arduino, est l’instanciation d’un nouvel objet *App*, puis on l’appelle à la méthode `run()`. Le lancement est donc explicite. L’idée sous-jacente est la possibilité d’avoir plusieurs applications dans un même programme. Et le choix de laquelle lancer pourra se faire sur certaines conditions.

```
1 -- App
2 App = Class:new()
3
4 function App:__new(name)
5     -- Initialize App
6     self.name = name
7 end
8
9 function App:setup()
10     return
11 end
12
13 function App:loop()
14     return
15 end
16
17 function App:run()
18     self:println("Run : ".. self.name)
19     self:setup()
20     while self:condition() do
21         self:loop()
22     end
23     collectgarbage()
24 end
```

Table 6.2 – Classe centrale *App*

6.1 Fonctions relatives au temps

Deux fonctionnalités intéressantes pour un programme ont été mises au point. La première est la durée d'exécution du programme. Depuis combien de temps il tourne. Ça permet généralement de différer dans le temps certaines tâches. La seconde est la possibilité d'attendre passivement (`delay()`), ce qui est vital si on ne veut pas surcharger le CPU (attente active avec un `while`).

Ces fonctionnalités sont plus au moins disponibles dans eLua.

```

1 function delay(period)
2     — period in milliseconds
3     tmr.delay(0,period*1000)
4 end
5
6 function delayMicroseconds(period)
7     — period in us
8     tmr.delay(0, period)
9 end

```

Table 6.3 – Fonction *delay*

L’implémentation utilise le module timer de eLua. Lors du lancement de l’application, on mémorise le compteur d’un timer, pour que l’on puisse retrouver, par différence, la durée d’exécution :

```

1 function App:run()
2     self:println("Run : ".. self.name)
3     self.start_counter=tmr.start(self.timerid)
4     [...]
5 end
6 function App:micros()
7     — Number of microseconds since the program started
8     time_now=tmr.read(self.timerid)
9     return tmr.gettimediff(self.timerid, self.start_counter, time_now)
10 end

```

Table 6.4 – Utilisation du module timer

6.2 Le Shell

Le Shell est un des avantages indéniables de l’environnement lua. On peut l’utiliser pour exécuter un interprète lua qui tourne directement sur la carte. On peut ainsi écrire des programmes dynamiquement, et par extension utiliser Easy-eLua par ce moyen.

Voici un exemple “HelloWorld” utilisant Easy-eLua :

```

1 eLua#lua
2 Press CTRL+Z to exitLua
3 Lua5.1.4 Copyright (C) 1994–2011 Lua.org , PUC-Rio
4 >require("arduino_wraper")
5 >app=App:new("Hello World!")
6 >app:run()
7 Run: Hello World

```

Table 6.5 – Exemple “Hello World”

Exemples

7.1 Blink

7.1.1 Version Arduino

```
1 /*
2  Blink
3  Turns on an LED on for one second, then off for one second, ...
4      repeatedly.
5
6  This example code is in the public domain.
7  */
8  // Pin 13 has an LED connected on most Arduino boards.
9  // give it a name:
10 int led = 13;
11
12 // the setup routine runs once when you press reset:
13 void setup(){
14     // initialize the digital pin as an output.
15     pinMode(led, OUTPUT);
16 }
17
18 // the loop routine runs over and over again forever:
19 void loop(){
20     digitalWrite(led, HIGH); // turn the LED on (HIGH is the voltage ...
21         level)
22     delay(1000); // wait for a second
23     digitalWrite(led, LOW); // turn the LED off by making the voltage ...
24         LOW
25     delay(1000); // wait for a second
26 }
```

Table 7.1 – Blink : version Arduino

7.1.2 Version Easy-eLua

```
1 — Blink
2 — Turns on an LED on for one second, then off for one second, ...
   repeatedly.
3 require("arduino-wrapper")
4
5 function App:setup()
6     self.ledpin= ORANGELED — Pin PD_13 has a LED connected
7     pinMode(self.ledpin, OUTPUT)— Initialize the digital pin as an ...
        output.
8 end
9
10 function App:loop()
11     digitalWrite(self.ledpin, HIGH)— set the LED on
12     delay(1000)— wait for a second
13     digitalWrite(self.ledpin, LOW)— set the LED off
14     delay(1000)— wait for a second
15 end
16
17 app=App:new("Blink led")
18 app:run()
```

Table 7.2 – Blink : version Easy-eLua

7.2 DigitalRead

7.2.1 Version Arduino

```
1 /*
2   DigitalReadSerial
3   Reads a digital input on pin 2, prints the result to the serial ...
4     monitor
5
6   This example code is in the public domain.
7   */
8 // digital pin 2 has a pushbutton attached to it. Give it a name:
9 intpushButton=2;
10
11 // the setup routine runs once when you press reset:
12 void setup(){
13   // initialize serial communication at 9600 bits per second:
14   Serial.begin(9600);
15   // make the pushbutton's pin an input:
16   pinMode(pushButton, INPUT);
17 }
18
19 // the loop routine runs over and over again forever:
20 void loop(){
21   // read the input pin:
22   intbuttonState=digitalRead(pushButton);
23   // print out the state of the button:
24   Serial.println(buttonState);
25 }
```

Table 7.3 – DigitalRead : version Arduino

7.2.2 Version Easy-eLua

```
1 — DigitalReadSerial
2 — Reads a digital input on pin PA0 (B1 user), prints the result to ...
   the serial
3 — monitor
4 require("arduino-wrapper")
5
6 — the setup routine runs once when you press reset
7 function App:setup()
8     Serial2:begin(9600)— initialize serial com at 9600 bits per ...
        second
9     pinMode(USER_BTN, INPUT)— Initialize the digital pin as an ...
        output.
10 end
11
12 function App:loop()
13     buttonState=digitalRead(USER_BTN)— read the input pin
14     Serial2:print(buttonState)— print out the state of the button
15 end
16
17 app=App:new("DigitalRead Serial")
18 app:run()
```

Table 7.4 – DigitalRead : version Easy-eLua

Conclusion - Bilan de l'expérience

Ce projet aura été pour nous un premier contact concret avec le monde de l'embarqué. Malgré un démarrage lent, dû à une grande phase de formation, le projet est au final opérationnel et c'est ce qui compte. L'expérience était vraiment enrichissante et a été propice aux nouvelles réflexions sur le rôle de l'ingénieur dans la recherche, l'analyse et la conception d'API utilisable par les programmeurs. Pour une fois, on ne se situe non pas dans le rôle de l'ingénieur-technicien, mais dans celui de l'ingénieur simplement.

Lors du développement, notre principale règle était de coder proprement et efficacement avec le minimum de lignes de code. Plus un code est petit et lisible, plus il est facile à maintenir et à garder cohérent (ne pas avoir de débordement, de comportements inattendus, etc...).

Ce projet ne nous a pas seulement appris de nouvelles notions de programmation et conceptions, mais également à rechercher efficacement l'information, à prendre contact avec des personnes diverses qui travaillent à l'autre bout du monde, à jauger de la viabilité d'un projet et savoir si on l'utilise ou pas dans le nôtre.

Concernant la démarche de travail, on a pu mettre en place une organisation plus flexible par rapport à celle des TPs classiques. En effet, si l'autonomie dans un TP est un plus indéniable qui contribue à la réussite, ici elle se trouve au cœur de la gestion et du développement du projet. Les différentes phases du projet n'étaient pas figées. L'essentiel était d'atteindre l'objectif et par conséquent d'être capable de prendre en charge les différentes tâches tout en étant le plus productif possible.

Fiche technique

Intitulé du Projet	Développer une bibliothèque inspirée du projet Arduino pour les cartes STM32F4-discovery utilisant l'environnement eLua
Catégorie	Développement embarqué et conception d'API
Destinataires	Développeurs, Entreprises spécialisées
Conditions de travail	Travail en binômes. Une partie de la semaine (Lundi et Mardi après-midi) était consacrée au projet
Matériel utilisé	Ordinateur personnel sous Linux
Logiciels utilisés	Editeur de texte Le gestionnaire de version Git Gnome-terminal
Langages et technologies utilisés	Lua, C, Bash, Latex
Objectifs fixés	Développer les principales fonctions de base : <ul style="list-style-type: none">- Entrée/sortie- Timer- Communication série- Maths <ul style="list-style-type: none">- Mettre en place des outils qui facilitent la compilation et l'exécution des programmes.- Proposer des exemples prêts à l'emploi- S'assurer de disposer d'une architecture facilement extensible pour que le projet puisse être repris plus tard.
Devenir du projet	Le projet est distribué avec licence open source sur le site github : https://github.com/SalemHarrache/ricm4-Easy-Elua