



Système Embarqué

Journal - TP.03 : Pilotes de périphériques

Temps effectué hors des heures de classe

Nous avons travaillé jusqu'à 18h30 le jour du TP, puis encore deux heures le lendemain donc 4h de plus.

Synthèse des acquis

Acquis :

- Séparation du code en plusieurs “méthodes”
- Création et utilisation de temporisation

Acquis, mais à exercer encore :

- Initialisation des GPIO

Remarques

Résumé de l'utilisation de fonctions :

```
1 //-----
2 myFunction :
3
4     // Some instructions
5
6     bx    lr                // Return where the call was made
7 //-----
8
9     // Some instructions
10
11     bl    myFunction        // Call myFunction
12     nop                          // Do this when myFunction is done
13
14     // Some instructions
```

Création d'un temporisateur :

```
1 /**
2  * method to delay for a given time in TIME constant
3  */
4 sleep:
5     nop
6     ldr    r2, =TIME
7 1:    subs    r2, #1
8     bne     1b          // while r2>0, r2--
9     bx      lr
```

Feedback

Une introduction plus en détails de l'initialisation des GPIO serait bienvenue dans la documentation du TP. Nous avons en effet passé environ quatre heures avant d'avoir réussi à le faire et pouvoir allumer une LED sur notre BeagleBone.