

TIME-RELATED APIS IN MBED-OS

Handong university

Jong-won Lee

Mbed-OS 시간 관련 클래스

2

- **Ticker** 반복
 - ▣ 일정 시간 간격으로 반복하여 인터럽트를 발생시키는 목적으로 사용될 수 있음.
- **Timeout** 달 뎀안
 - ▣ 일정 시간 후에 한번만 인터럽트를 발생시키는 목적으로 사용될 수 있음.
- **Timer**
 - ▣ 경과 시간을 측정할 목적으로 사용될 수 있음.
 - 내부 동작은 64 bit counter를 사용하고 있다.
 - ▣ 시간 해상도: μs

Ticker

3

□ Ticker class

생성자	Ticker()
동작	Ticker 객체를 생성한다.
함수	void attach (Callback<void()> func, std::chrono::microseconds t)
동작	t μ s 간격으로 실행될 ISR func을 등록한다.
함수	void detach ()
동작	등록을 해제한다. (interrupt가 해제된다.)

 **Ex.:**

생성 (□ Ticker led_ticker; *티커 객체 생성*

등록 (□ led_ticker.attach(&blink_led, 500000us); //every 0.5 sec.
□ led_ticker.attach(&blink_led, 500ms); //every 0.5 sec.

같은

제거 (□ led_ticker.detach();

Timeout

4

□ Timeout class

한 번만

생성자	Timeout()
동작	Timeout 객체를 생성한다.
함수	void attach (Callback<void()> func, std::chrono::microseconds t)
동작	t μ s 후에 실행될 ISR func을 등록한다.
함수	void detach ()
동작	등록을 해제한다. (interrupt가 해제된다.)
함수	std::chrono::microseconds remaining_time ()
동작	Timeout까지 남아있는 시간 값을 반환한다. 이미 <u>timeout이 발생하였다면</u> 음수 값이 반환된다.

Timeout

5

□ Timeout class

□ Ex.:

함수 ■ Timeout tout;

호출 ■ tout.attach(&tout_cb, 1s); // execute tout_cb() after 1sec.

callback 함수

Timer

6

□ Timer class

생성자	Timer()
동작	Timer 객체를 생성한다.
함수	void start ()
동작	Timer 동작을 시작시킨다.
함수	void stop ()
동작	Timer 동작을 중단시킨다.
함수	void reset ()
동작	Timer의 값을 '0'으로 초기화시킨다. 현재 timer가 동작 상태이면 계속 동작한다.
함수	std::chrono::microseconds elapsed_time ()
동작	경과한 시간 값을 반환한다. (64 bit integer)

unsigned long long int

Timer

7

□ Timer class

□ Ex.:

- Timer t;
- t.start();
- t.stop();
- printf(buffer, "The time taken was %llu us\r\n", (t.elapsed_time()).count());
- printf(buffer, "The time taken was %llu ms\r\n", duration_cast<milliseconds>(t.elapsed_time()).count());
- printf(buffer, "The time taken was %f sec\r\n", duration_cast<float>(t.elapsed_time()).count());
- Use standard printf library

단위를 바꿔
↳

Quiz
9.21245
9.212 ms
9.212 us
unsigned long long
%f
sec

Low Power Timer Related APIs

8

□ LowPowerTicker

low Power

- ▣ The LowPowerTicker class has the same methods as the Ticker class but **operates in deep sleep mode** and has less resolution.

- when you only need millisecond accuracy

deep sleep mode

□ LowPowerTimeout

소모되는 파워가 줄어

□ LowPowerTimer

deep 모드 대신에

바탕, 깨어날 때 더 오래 걸려!

MS는 정밀도가 안되고,

ms 정도는 됨

TIME-RELATED APIS IN MBED-OS

Handong university

Jong-won Lee

Lab. 6-1

2

□ 실습 목적

- Timer 객체를 생성하여 일정 시간 간격으로 반복하여 인터럽트를 발생시킬 수 있다.

□ 실습 시나리오

- Nucleo board 보드의 버튼을 누를 때마다 LED2의 점멸 시간의 주기가 바뀐다. 시간 변화는 다음과 같다. (500 ms on/off ⇨ 1 sec on/off ⇨ 2 sec on/off ⇨ 4 sec on/off ⇨ 125 ms on/off ⇨ 250 ms on/off ⇨ 500 ms on/off ⇨ ...)
- LED2 점멸을 Ticker 객체를 이용해서 구현한다.

□ 실습 과정

- LED2 점멸을 위한 Ticker 객체를, LED2 출력을 위한 DigitalOut 객체를, Interrupt 기능 구현을 위한 InterruptIn 객체를 생성한다.
- 버튼이 눌릴 때 시간이 바뀌도록 구현하며, Ticker를 이용하여 바뀐 시간 간격에 따라 LED2가 점멸되도록 구현한다.

Lab 6-1

3

□ A sample code

```
#include "mbed.h"
```

```
DigitalOut led2(LED2);
```

```
InterruptIn button(USER_BUTTON);
```

```
// Used for blinking the LED2
```

```
Ticker led2_ticker;
```

```
float interval = 0.5; // 500ms
```

```
// ISR to handle button pressed event
```

```
void button_onpressed_cb(void)
```

```
{
```

```
    led2_ticker.detach(); // disable the timer
```

```
    interval = interval * 2;
```

```
    if (interval > 4.0) {
```

```
        interval = 0.125;
```

```
    }
```

```
    led2 = 1; // turn on the LED2
```

```
    led2_ticker.attach(&timeout_cb, interval);
```

```
}
```

Lab 6-1

4

□ A sample code (con't)

```
// ISR for time out
void timeout_cb(void)
{
    led2 = !led2;
}
```

```
int main()
{
    button.mode(PullUp); // Activate pull-up
    // Attach ISR to handle button-pressed event
    button.fall(&button_onpressed_cb));

    // timer ISR for blinking the LED2
    led2_ticker.attach(&timeout_cb, interval);
    while(1) {
    }
}
```

Lab 6-2

5

□ 실습 목적

- ▣ Timeout 객체를 이용하여 일정 시간 후에 인터럽트를 발생시킬 수 있다.

□ 실습 시나리오

- ▣ Ticker를 이용하여 Red led를 1초 주기로 깜빡이고, Green led가 10초 후에 꺼지도록 한다.

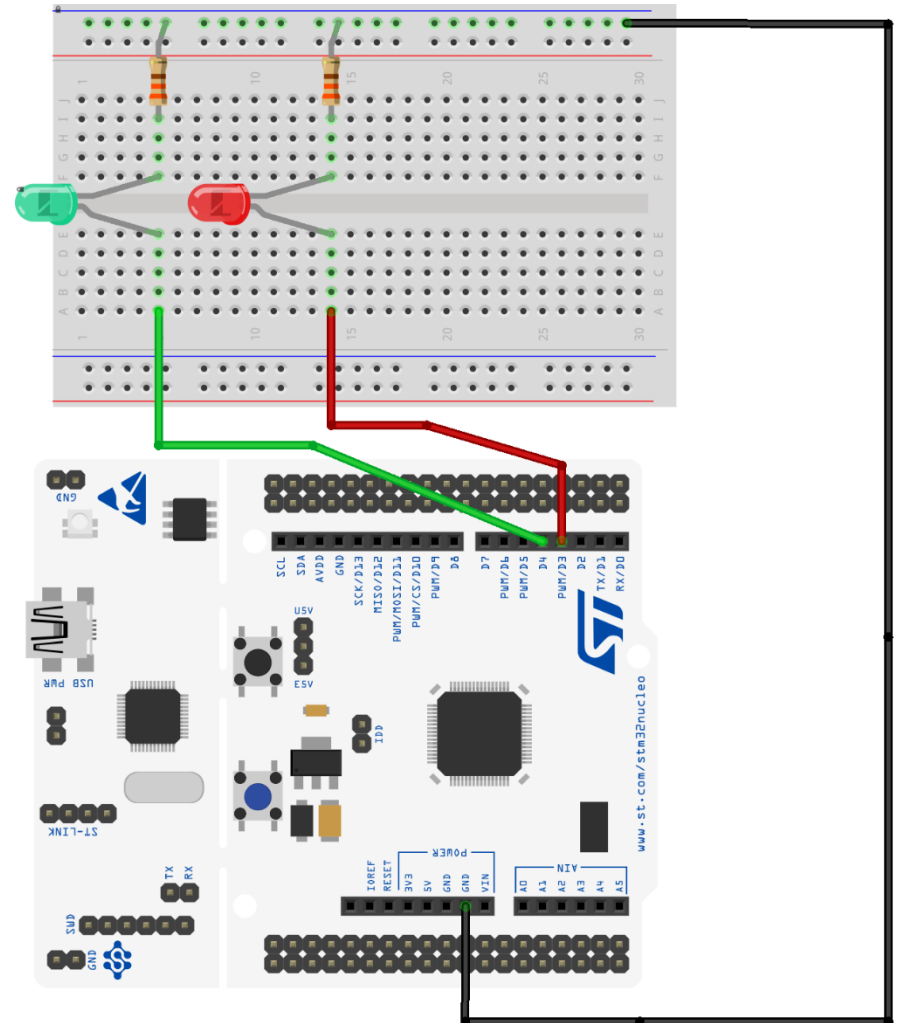
□ 실습 과정

- ▣ Red led 점멸을 위한 Ticker 객체를, Green led를 끄기 위한 Timeout 객체를 생성한다.
- ▣ Red led는 1초 주기로 깜빡이고, Green led는 10초 후에 꺼지도록 기능을 구현한다.

Lab 6-2

6

- 회로 구성.
 - LED 제어를 위한 회로 구성
 - D3, D4에 전선을 연결 후 저항(220~330Ω)과 LED 연결
 - D3 (Red LED), D4(Green LED)



Lab 6-3

8

□ 실습 목적

- ▣ Timer 객체를 이용해서 경과 시간을 측정할 수 있다.

□ 실습 시나리오

- ▣ 1부터 1,000,000까지 더하는데 소요되는 시간을 반복해서 측정하며 출력한다.

□ 실습 과정

- ▣ Timer 객체를 생성한다.
- ▣ 여러 함수들을 호출하여 해당 기능을 수행할 수 있도록 한다.