Spécification des fonctions d'un pilote de périphérique de type capteur

Paul Adenot

Étienne Brodu

Table des matières

1 Documentation de l'API

open

Synopsis

int open(const char* filename, int flags, int perms)

Description

Ouvre le capteur désigné par filename, et renvoie une descripteur de fichier (file descriptor), qui l'identifie au sein du programme. flags indique le mode d'ouverture, et doit être fixé à O_RDONLY, les capteurs étants en lecture seule. D'autres valeurs, possiblement passées par l'utilisteur, provoque une erreur, et errno est fixé à EARG. L'argument perms dénote les permission qui seront utilisée sur le fichier. Plusieurs capteurs peuvent être ouvert au sein du même programme. Si un même capteur est ouvert plusieurs fois au sein du même programme, alors plusieurs descripteurs de fichiers seront disponibles pour lire sur un même capteur. Si le fichier précisé dans le premier paramêtre (filename) n'existe pas, l'appel échoue, et open retourne immédiatement, avec la valeur -1.

Valeur de retour

Si l'appel reussi, un descripteur de fichier (entier positif). Sinon, -1, et errno est fixé à l'une des valeurs suivantes :

EARG : L'appel a été effectué avec de mauvais arguments, avec une valeur autre que O_RDONLY pour flags.

ENEXIST: Premier argument invalide, le fichier n'existe pas.

creat -

Synopsis

int creat(const char *pathname, int mode);

Description

Le comportement de cette fonction est similaire à celui de la fonction open

Valeur de retour

Les valeurs de retours sont les mêmes que celles de la fonction open.

close -

Synopsis

int close(int fd);

Description

Ferme le capteur désigné par le descripteur de fichier fd. Celui-ci ne sera plus utilisable dans le programme. Si le paramêtre fd est invalide (i.e. négatif ou ne correspondant pas à un descripteur de fichier valide), close retourne -1, et errno est positionné à EARG.

Si le capteur est en cours d'utilisation, l'appel échoue en renvoyant -1, et errno est positionné à EBUSY.

Valeur de retour

Si l'appel réussi, 0 est renvoyé, -1 sinon, et errno est positionné aux valeurs suivantes :

EARG: L'appel a été effectué avec de mauvais arguments, le fd spécifié est invalide.

EBUSY: Le capteur est en cours d'utilisation.

remove

Synopsis

int remove(const char *pathname);

Description

Ferme le capteur désigné par pathname. Il ne sera plus utilisable au sein du programme. Si pathname est invalide (le fichier n'existe pas, ou n'est pas ouvert au sein du programme), alors l'appel échoue en renvoyant -1, et errno est positionné) ENEXIST. Si le capteur est en cours d'utilisation, l'appel échoue en renvoyant -1, et errno est positionné à EBUSY.

Valeur de retour

Si l'appel réussi, 0 est renvoyé, -1 sinon, errno est positionné à l'une des valeurs suivantes :

EARG: Le fichier précisé n'existe pas.

EBUSY: Le capteur est en cours d'utilisation.

read •

Synopsis

int read (int fd, char *buffer, size_t maxbytes);

Description

Lit un message d'un capteur désigné par fd, et le place dans l'adresse pointé par buffer. Si un message est disponible, alors il est placé dans à l'adresse buffer, mais n'est pas consommé, la lecture étant non destructive. Un message lu sur un capteur est du type capt_msg, qui est défini de la manière suivante :

```
1 struct capt_msg
2 {
3    unsigned ID;
4    timestamp date;
5    char msg[TAILLE_MAX];
6 };
```

L'entier ID est commun à tous les capteurs, et est incrémenté à chaque message. Lors de l'initialisation du driver, il est fixé à zéro. En cas de dépassement de capacité, la valeur de ID redeviendra 0, et continuera normalement.

La date date est un entier, qui correspond au nombre de périodes de 20ms qui se sont écoulés depuis le démarrage du système. Il sert donc à ordonner temporellement les message, et non à déterminer leur date d'arrivée.

Valeur de retour

Un entier positif, correspondant à la taille lue (TAILLE_MSG) est renvoyée. En cas d'erreur, -1 est renvoyé, et errno est positionné aux valeurs suivantes :

EARG: L'appel a été effectué avec de mauvais arguments, le fd spécifié est invalide.

ENOAVAIL: Aucun message n'est disponible.

write .

Synopsis

int write (int fd, char *buffer, size_t maxbytes);

Description

Appel non supporté, les capteurs sont en lecture seule. Pour faire une opération sur un capteur, utiliser ioctl.

Valeur de retour

N.A.

ioctl -

Synopsis

int ioctl(int fd, int request, int value);

Description

Configuration du pilote. Si request est inférieur ou égal à 255, ioctl comprend qu'il s'agit du numéro du périphérique à remplacer. L'adresse du nouveau périphérique branché doit être passé en value. Cette partie sera spécifiée ultérieurement. Les valeurs de request plus élevées sont réservées, et pourront correspondre à d'autres fonctionnalités, dans le futur.

Valeur de retour

ioctl renvoie 0 en cas de succès, -1 sinon, et errno est alors positionné à l'une des valeurs suivantes :

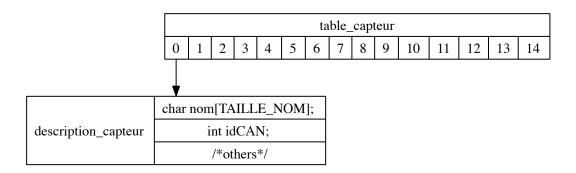
EARG: L'appel a été effectué avec de mauvais arguments.

EBUSY: Le capteur est occupé.

2 Structure des données

2.1 table capteur

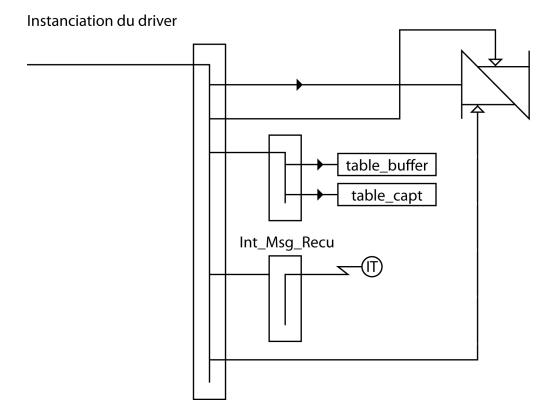
Ce tableau contient 15 pointeurs vers des structures decrivant chaque capteur. L'index du tableau servant d'identifiant logique au sein du driver. Structure décrivant un capteur :

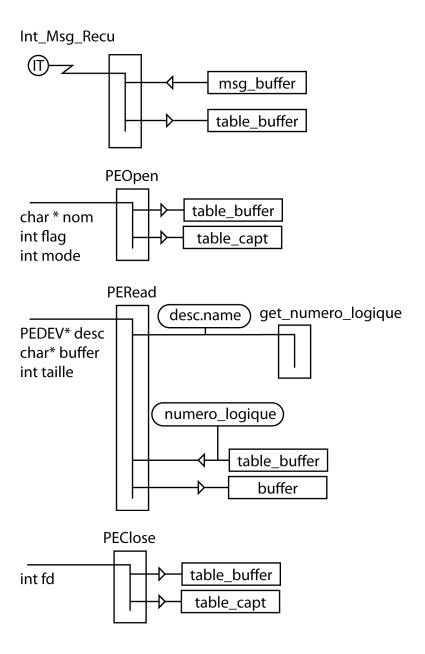


2.2 table buffer

Ce tableau contient 15 pointeurs vers le dernier message du capteur dont l'index du tableau est l'identifiant logique.

3 Conception graphique





4 Plan de test

Test 1 – Test d'ouverture d'un capteur

Description

Appeler open sur un capteur valide (le fichier existe et est accessible en écriture), avec des options valide (O_RDONLY) , une seule fois.

Resultat attendu

La valeur de retour doit être un entier positif.

Test 2 -

Description

Resultat attendu