

Polytechnique Montréal

Département de génie informatique et génie logiciel

Cours INF1995:  
Projet initial en génie informatique et travail en équipe

Travail pratique 8

**Makefile et production de librairie statique**

Par l'équipe

No 68116

Noms:

Bourque Bédard Christophe  
Ouaissa Fares  
Moreau Simon  
Saddik Mohamed

Date:  
12 Mars 2018

## Partie 1 : Description de la librairie

Après comparaison du code fait par nos deux équipes, nous avons décidé de garder quelques fonctions que nous jugeons nécessaires pour notre librairie utilisée pour le projet final.

Pour le TP2, nous avons décidé de garder les fonctions de délais en microsecondes et millisecondes. Au niveau du TP5, nous avons décidé de prendre la totalité des fonctions, contrôle par interruption, interruption de la minuterie « timer », et le PWM matériel.

Au niveau de TP6, nous avons décidé de garder la classe `memoire24cxxx` et ses fonctions, et finalement pour le TP7 nous avons gardé la classe `can` pour la conversion des données reçues par capteurs.

Afin de structurer nos données, nous avons décidé de séparer les définitions de nos fonctions et nos classes dans un dossier « include » et nos implémentations dans le dossier `src`.

Ci-dessous une description de chacune des fonctions :

- `delai.cpp` contient deux fonctions `WaitForUs(uint16_t us)`, `WaitForMs(uint16_t ms)`, lors de nos TP nous avons remarqué l'utilité de ces fonctions surtout pour les DEL sur la carte mère, elles seront d'une grande utilité si le mandat de notre projet finale nous impose d'allumer une DEL ou de tout autre délai qu'il ne serait pas nécessaire de faire avec la minuterie si le microcontrôleur n'est pas trop occupé pendant une partie du programme.
- `pwm.cpp` contient les fonctions `initPWM()` et `ajustementPWN(const uint8_t& pourcentage)`, sans doute nous allons utiliser les notions de PWM pour faire avancer, reculer, arrêter, et tourner notre robot. Il nous suffira d'appeler cette fonction et de l'adapter au parcours voulu lors du mandat.
- `minuterie.cpp` contient l'interruption `ISR(TIMER1_COMPA_vect)` et les fonctions `initMinuterie(func_t func)`, `startMinuterie(const uint16_t duree)`, `stopMinuterie()` nous avons jugées que l'utilisation des interruptions sera une partie indispensable lors de l'épreuve finale, où les délais ne pourront pas toujours être fait avec les fonctions précédentes par souci d'efficacité du programme.
- `memoire_24.cpp` cette classe contient `init()` `choisir_banc (const uint8_t banc)`, `lecture (const uint16_t *donnee)`, `lecture (const uint16_t adress, uint8_t *donnee, uint8_t longueur)`, `ecriture (const uint16_t adress, const uint8_t donnee)`, `ecriture(const uint16_t adresse, uint8_t * donnee, const uint8_t longueur)`, `ecrire_page(const uint16_t adresse, uint8_t* donnee, const uint8_t longueur)`, nous l'avons inclus dans notre librairie puisque la communication RS232 est nécessaire pour les valeurs inscrites en mémoire vers l'ordinateur.
- `can.cpp` est une classe fournie, nous l'avons inclus puisque la conversion analogique numérique est fondamentale pour le parcours de notre robot.
- `uart.cpp` qui contient `initialisationUART()`, `transmissionUART(const uint8_t& donnee)` qui sont utiles pour la communications RS232, permettant transmettre les valeurs inscrites en mémoires vers l'ordinateur.

- `interruption.cpp` qui contient l'interruption `ISR(INT0_vect)` et la fonction `initInterruption(func_t func, const TypesTriggerInterrupt type)` qui permettent de gérer les interruptions par interrupteur qui pourraient être utiles pour démarrer le programme ou pour toute autre utilisation de l'interrupteur.

## Partie 2 : Décrire les modifications apportées au Makefile de départ

Le `makefile_common` est essentiellement le `makefile` qui nous a été fourni en début de session, avec les modifications nécessaires aux besoins de ce TP, alors que le `makefile` qui fait la librairie et le `makefile` qui crée le projet ont été écrits pour le TP. L'utilisation de la commande `echo` dans le code est uniquement pour faciliter le débogage du code.

### ➤ MAKEFILE COMMON

`SRCDIR= src` le répertoire contenant les fichiers sources `.cpp`  
`PRJSRC= $(filter %.cpp, $(shell echo $(SRCDIR)/*))` tous les fichiers avec l'extension `.cpp` dans le répertoire source  
`AR= avr-ar` variable pour l'appel de la commande `ar` qui peut créer l'archive

On modifie aussi la variable `CXXFLAGS` pour inclure une option spécifiant la fréquence du microcontrôleur ainsi que la version de `c++` utilisée. On exclut le nom des cibles par défaut qui ne sera pas utilisé dans le `makefile_common`, mais plutôt dans les `makefiles` spécifiques auquel il fait appel. La modification sur `OBJDEP` permet de faire la liste de tous les fichiers `.o` à partir des fichiers `.cpp`, `patsubst` remplaçant `$(SRCDIR)/%.cpp` par `$(BUILDDIR)/%.o`. Les règles de construction de chaque fichier objets et hex dans le répertoire `build` à partir des fichiers `.cpp` trouvés dans le répertoire source sont les mêmes, seules les dépendances sont modifiées. On a aussi ajouté la règle de construction du répertoire `build` qui est ensuite incluse dans la construction des fichiers objets. La commande `clean` est modifiée pour effacer le répertoire `build`, les fichiers de librairie, les fichiers objets et les fichiers de dépendance en plus de la commande déjà présente dans le `makefile` fourni. Cela simplement parce qu'ils ne sont pas inclus dans la commande de base.

### ➤ MAKEFILE LIB

Nous l'avons commencé par une précision du nom du fichier et par une définition des différents répertoires

`LIBNAME= librobot` le nom de la librairie  
`INCDIR= include` le répertoire pour des fichiers entêtes `.h`  
`BUILDDIR = build` le répertoire pour les fichiers et les fichiers objets  
`INC = -I $(INCDIR)` pour les inclusions additionnelles  
`TRG = $(BUILDDIR) / $(LIBNAME).a` la cible qui sera construite  
`Include ../makefile_common` inclusion du `makefile` commun qui nous permet d'utiliser les variables définies dans ce fichier

Pour la règle de construction de la cible, on utilise `avr-ar` avec les options `c`, `r` et `s` pour la création de la librairie plutôt que la commande `avr-gcc`.

## ➤ MAKEFILE PROJET

Ce makefile contiens d'abord la même chose que le makefile de la librairie, avec quelques modifications :

INC = -I ../lib/\$(INCDIR)/ Inclusion du répertoire lib  
LIBS=-lrobot -L ../lib/\$(BUILDDIR)/ -L ../lib/src L'emplacement des fichiers de la librairie liée

Dans la règle de construction de la cible :

-Im

\$(LIBS)

## La librairie nécessaire au makefile