Desarrollo de aplicaciones

Maestría en Sistemas Digitales

Alejandro J. Cabrera Sarmiento

Dpto. de Automática y Computación Universidad Tecnológica de La Habana "José Antonio Echeverría" CUJAE

alex@automatica.cujae.edu.cu



Sumario

- Desarrollo de aplicaciones en sistemas empotrados
- Herramientas de desarrollo GNU
 - Compilador y Linker
 - Utilidades
- Gestión de proyectos de software en XPS
- Codificación de aplicaciones
 - Drivers de dispositivos
 - Bibliotecas
 - Sistema Operativo
 - Carga y ejecución de programas



Desarrollo de Aplicaciones para PC

- Las herramientas de desarrollo y la aplicación se ejecutan en el mismo procesador (código nativo)
- El sistema operativo proporciona mecanismos para cargar el programa en memoria (loader), compartir la CPU con otros procesos (scheduler) y acceder a los dispositivos de E/S (drivers)



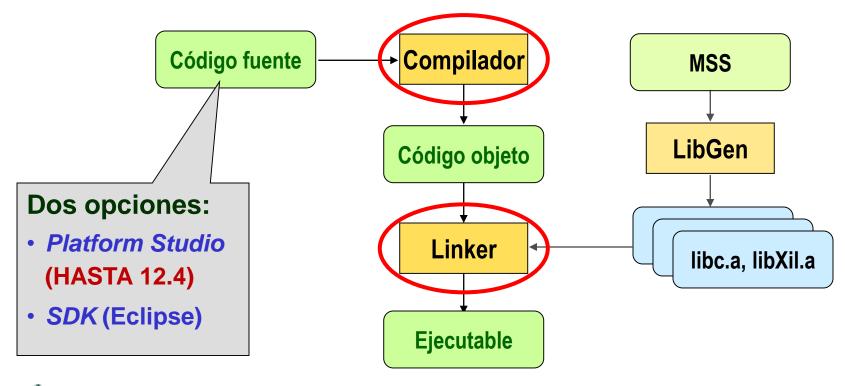
Desarrollo de Aplicaciones para un Sistema Empotrado

- Las herramientas de desarrollo se ejecutan en un procesador diferente al procesador de destino de la aplicación (compilación cruzada).
- El programa ejecutable que será descargado en el sistema empotrado debe contener el código de la aplicación, junto con código de arranque y las rutinas de sistema operativo, funciones de bibliotecas y drivers de dispositivos utilizados por la aplicación.



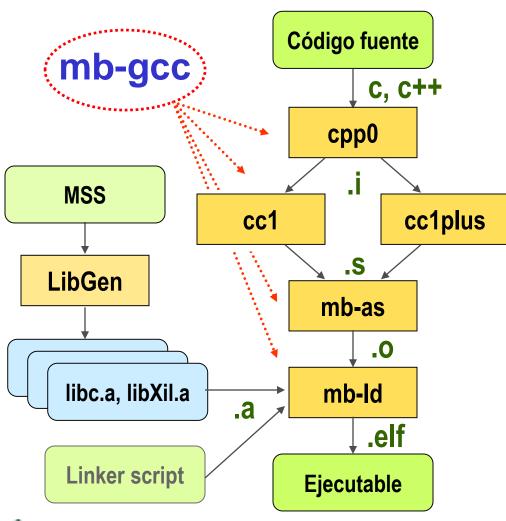
Desarrollo de aplicaciones en EDK

- Entrada: código fuente en C, C++ o ensamblador
- Herramientas: Entorno de desarrollo GNU





Herramientas de desarrollo GNU



Preprocesador

Expande ficheros fuente incluyendo ficheros de cabecera

Compilador

Verifica sintaxis Genera código ensamblador

Ensamblador (mb-as)

Convierte a lenguaje máquina (código objeto)

Linker (mb-ld)

Combina módulos binarios. Determina el mapa de memoria del ejecutable



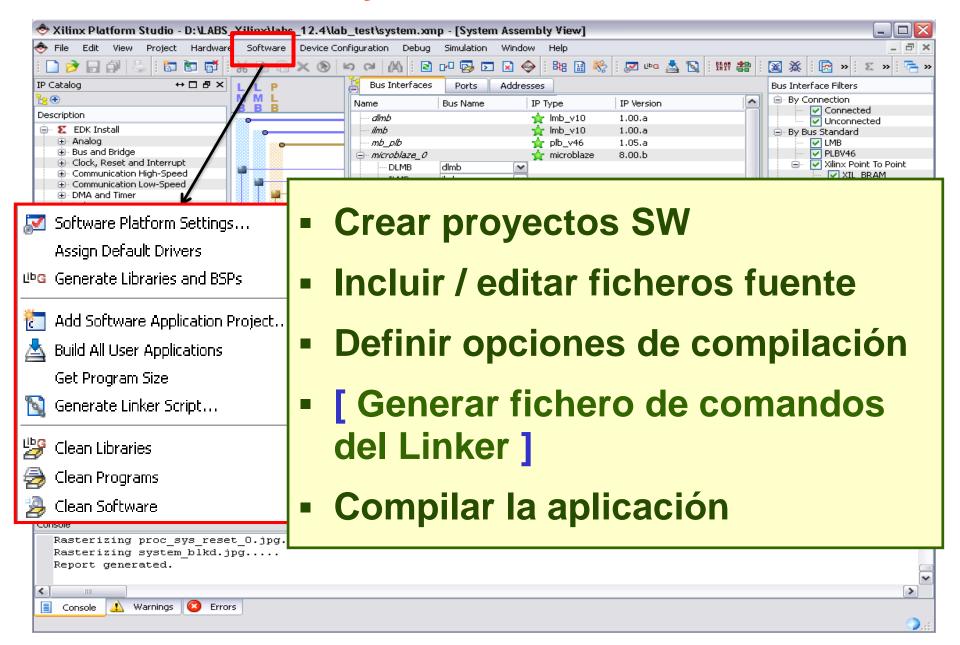
Herramientas de desarrollo GNU (cont.)

UTILIDADES

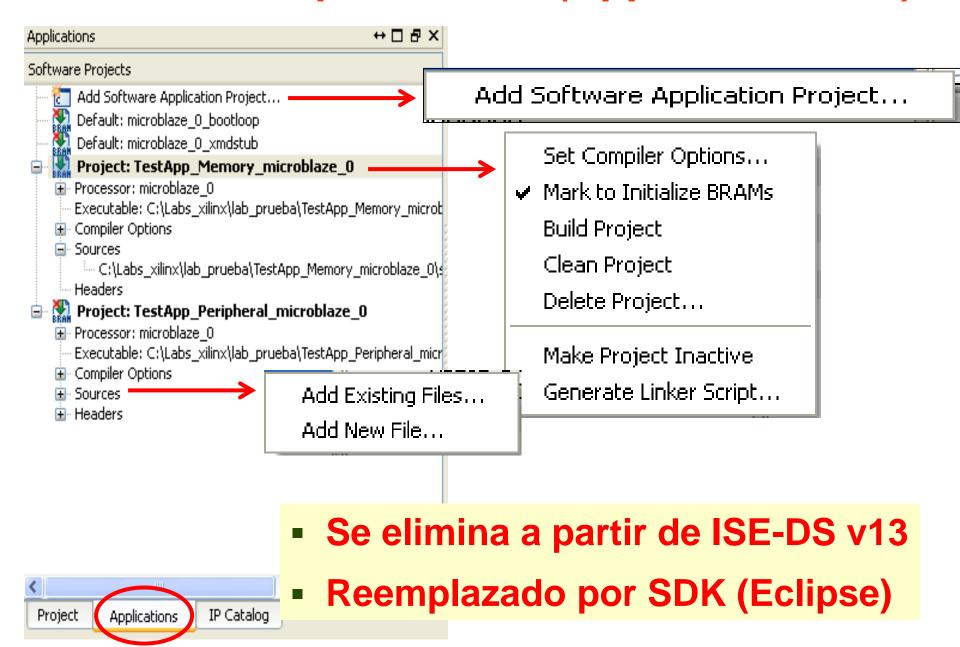
- **□ mb-ar** (*ar*)
- Crea, modifica y extrae módulos de bibliotecas
- □ mb-objdump (objdump)
- Muestra información de ficheros objetos y ejecutables
- □ mb-size (size)
- Lista el tamaño de las secciones de un fichero objeto
- □ mb-strings (strings)
- Imprime las cadenas de caracteres de un fichero



Gestión de Proyectos de Software en XPS



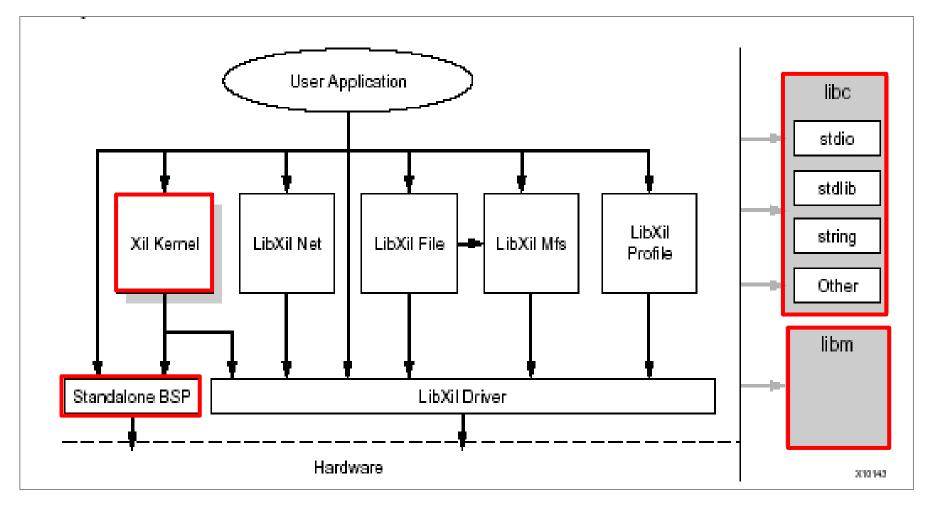
Gestión de Aplicaciones (Applications tab)



Codificación de Aplicaciones

- EDK proporciona una serie de paquetes de software que facilitan la codificación de las aplicaciones de usuario:
 - Drivers de periféricos Incluyen estructuras de datos, macrodefiniciones y funciones que facilitan el uso de los distintos módulos IP
 - Bibliotecas
 - Estándar: C (libc), matemática (libm)
 - Bibliotecas libXil: Net, File, MFS, Profile
 - Sistemas operativos
 - Standalone
 - XilKernel

Codificación de Aplicaciones (cont.)





Drivers de Periféricos

- Un driver es una pieza de software que facilita la utilización del hardware del sistema
- Xilinx proporciona un conjunto de drivers con las siguientes características:
 - Máxima portabilidad
 Los drivers se proporcionan como código fuente en ANSI C
 - Configurabilidad de la FPGA
 Permite la utilización de múltiples dispositivos sin replicación de código.
 - Contempla casos simples y complejos
 - Nivel 0: drivers de bajo nivel con baja funcionalidad (poca memoria)
 - Nivel 1: drivers de alto nivel con altas prestaciones (mucha memoria)

Drivers de Periféricos (cont.)

ARQUITECTURA EN CAPAS

Capa 2
Adaptación RTOS

Capa 1
Drivers de Alto nivel

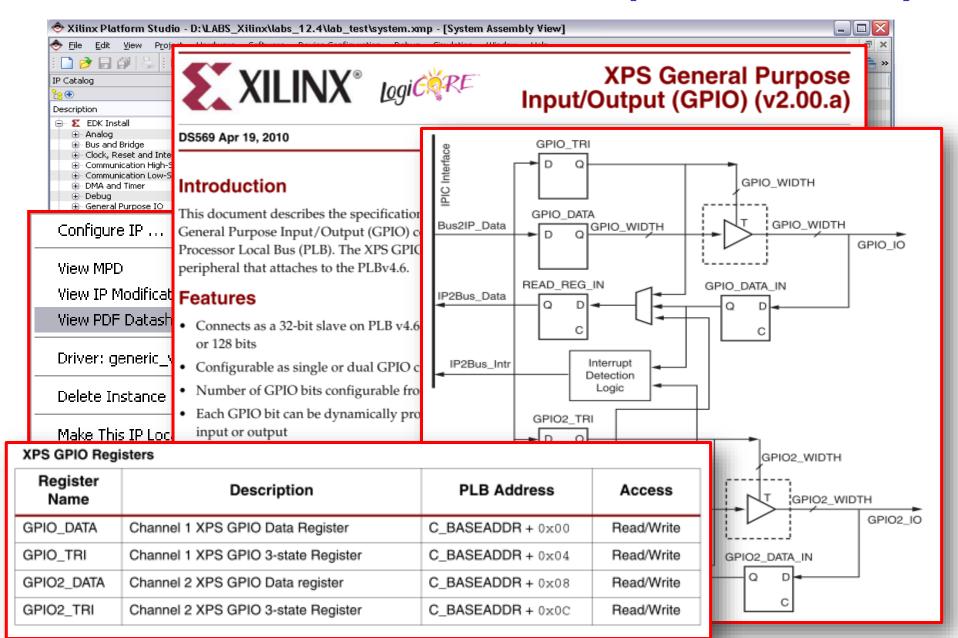
Capa 0

Drivers de Bajo nivel

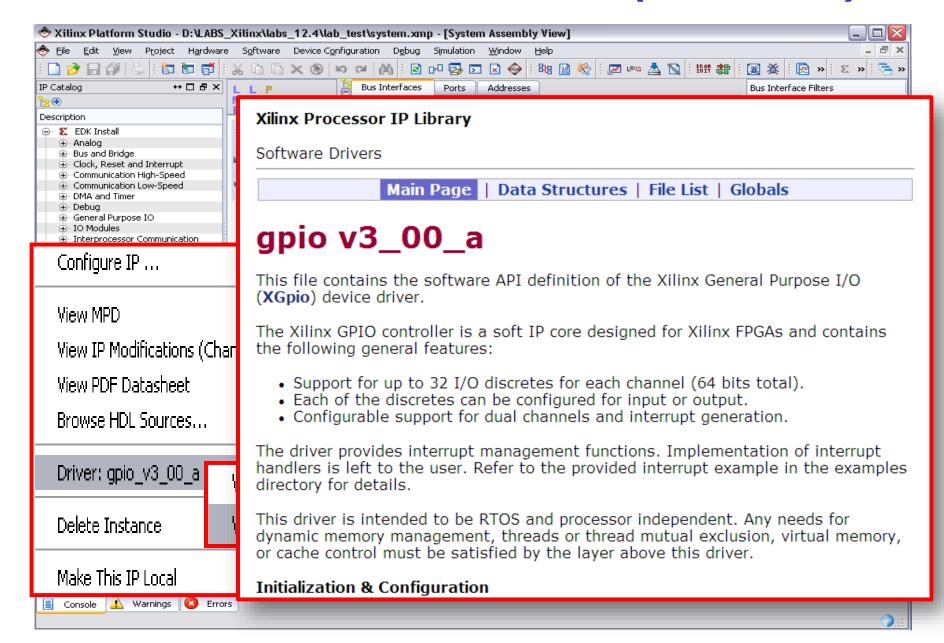
- Permite parámetros de configuración
- Soporta múltiples instancias
- E/S por consultas o interrupciones
- Interfaces de transferencia con buffers
- Alto consumo de memoria
 - Soporta sólo funciones primarias
 - Poco o nulo chequeo de errores
 - No permite parámetros de configuración
 - Entrada/Salida mediante consultas
 - Bajo consumo de memoria



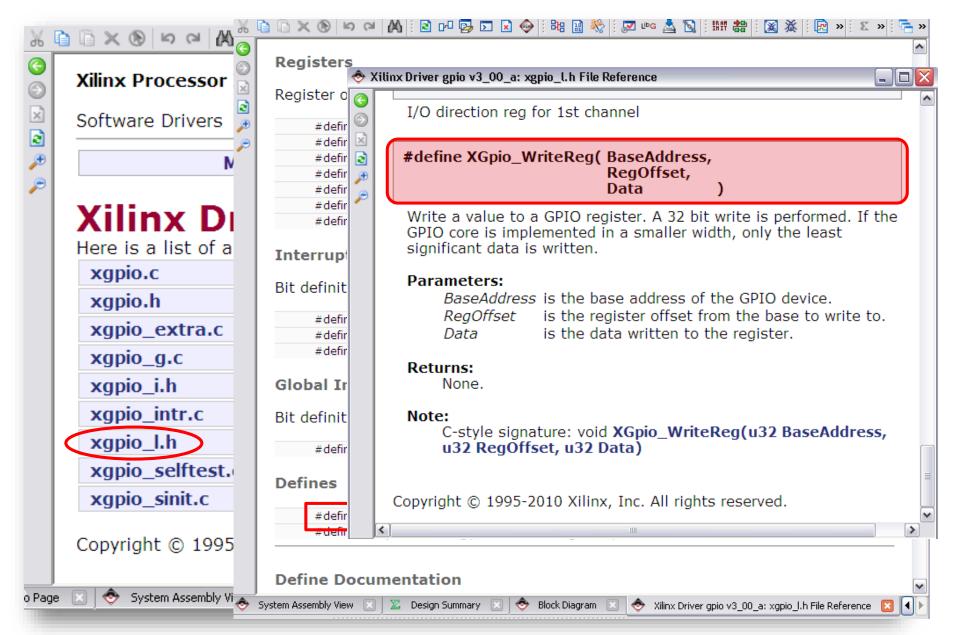
Información Hardware (data sheet)



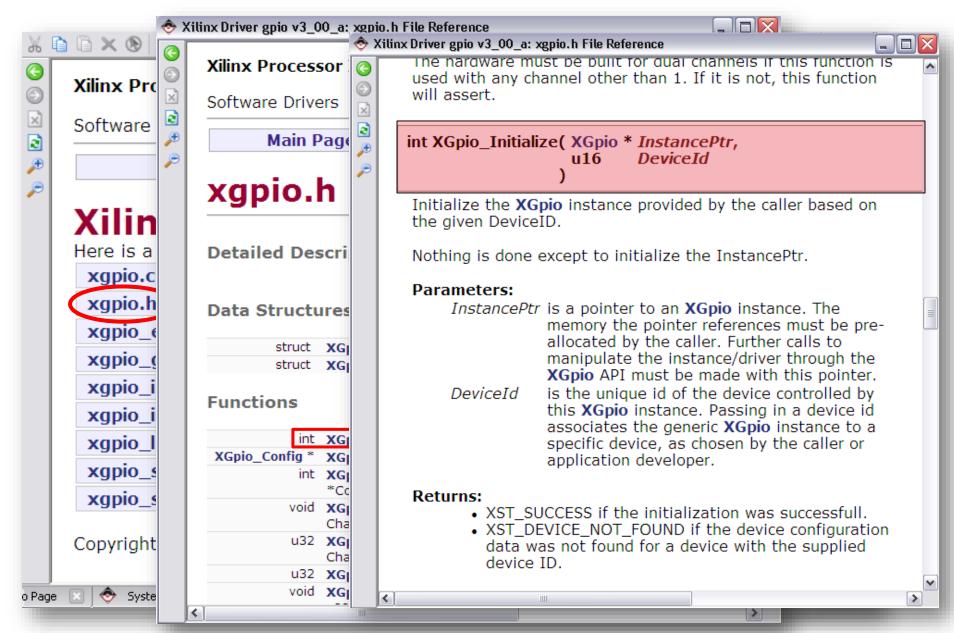
Información Software (API doc)



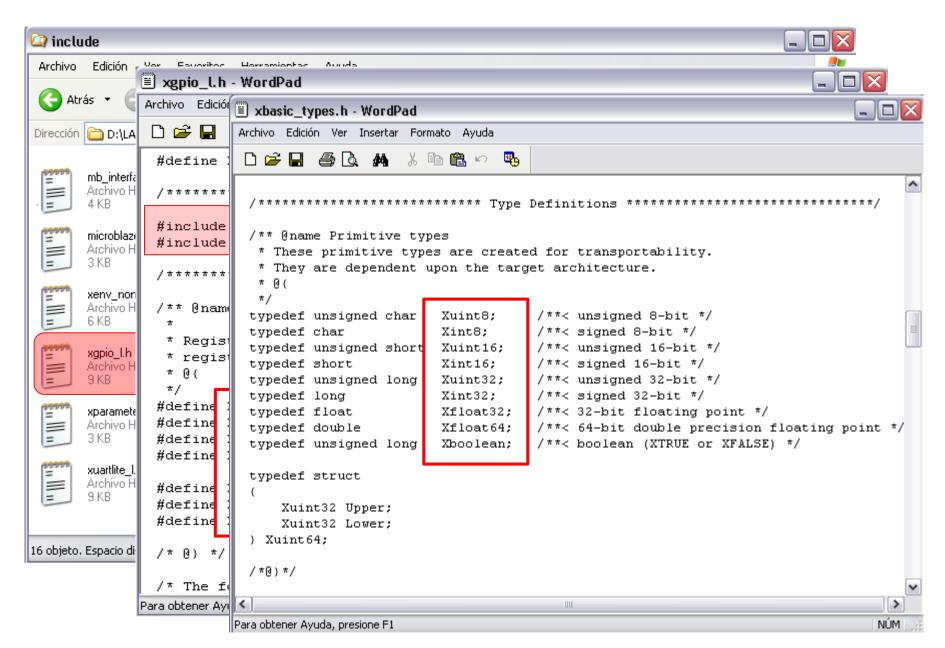
XPS GPIO (low-level driver)



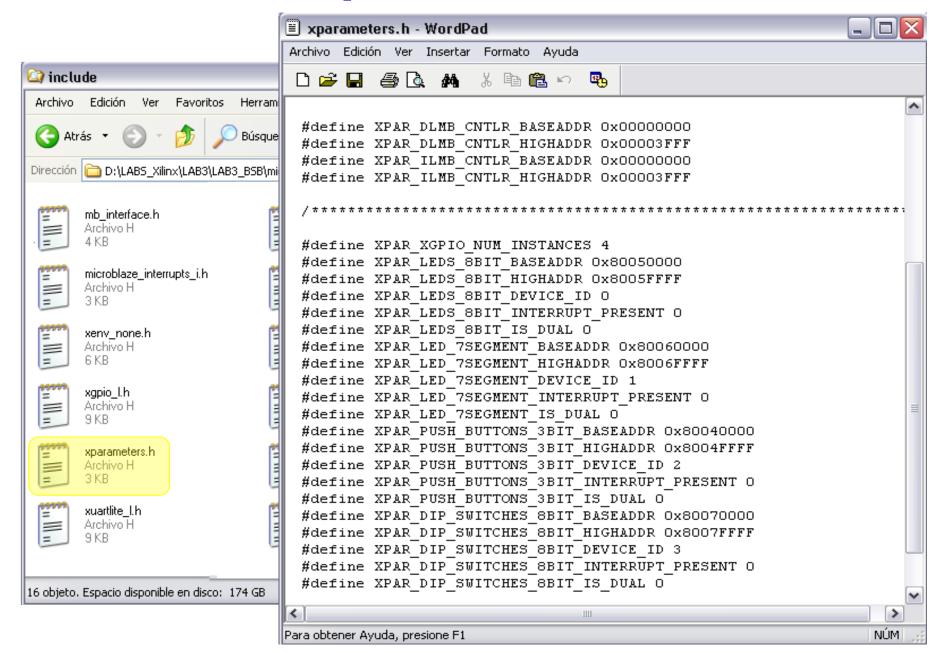
XPS GPIO (high-level driver)



Directorio microblaze_0/include



xparameter.h



Programa fuente

```
programa_0.c*
ቒ
          #include "xparameters.h" -
                                                          → Parámetros
          #include "xgpio.h"
      15
      16
                                                              Drivers
         int main (void) {
      17
             // declaracion de variables
      18
            Xuint32 dataA, dataB;
      19
             int j;
      20
                       int XGpio_Initialize( XGpio * InstancePtr,
      21
             XStatus
                                                       DeviceId.
                                              u16
            // Se det
      22
             XGpio sw:
     23
             XGpio led
     24
                        Initialize the XGpio instance provided by the caller based on the given DeviceID.
             XGpio gp:
      25
      26
      27
            Status = XGpio Initialize(&switches, XPAR DIPS 4BIT O DEVICE ID);
      28
            II (Status != X51 SUCCESS) print ("GPIO ERROR: error de inicialización de los switches\n\r");
      29
      30
             Status = XGpio Initialize(&leds, XPAR LEDS 8BIT O DEVICE ID);
      31
             if (Status != XST SUCCESS) print ("GPIO ERROR: error de inicializacion de los leds\n\r");
      32
      33
             Status = XGpio Initialize(&gpio O, XPAR XPS GPIO O DEVICE ID);
      34
             if (Status != XST SUCCESS) print ("GPIO ERROR: error de inicializacion del gpio de comunicacion\:
      35
      36
             // Se est
      37
                       void XGpio SetDataDirection( XGpio * InstancePtr,
             XGpio Set
      38
                                                        unsigned Channel,
             XGpio Set
      39
                                                        u32
                                                                  DirectionMask.
      40
                        Set the input/output direction of all discrete signals for the specified GPIO channel.
```

Programa fuente (cont.)

```
programa_0.c*
             XGpio SetDataDirection(&leds, 1, 0x00000000);
      38
             XGpio SetDataDirection(&gpio 0, 1, 0x00000000);
      39
      40
             // Bucle del programa principal
      41
             print("***** Inicio del programa\r\n");
      42
      43
      44
             while (1) {
      45
                // Se lee el valor de los switches
      46
      47
                dataA=XGpio DiscreteRead(&switches,1);
                // Se pasa el Valor de los switches al <mark>brio de comunicacion</mark>
      48
      49
                   XGpio DiscreteWrite(&gpio
                                               u32 XGpio_DiscreteRead( XGpio * InstancePtr,
      50
                xil printf("**** dataA= %d\r
      51
                                                                           unsigned Channel
      52
                // Se lee el dato que provier
      53
                dataB=XGpio DiscreteRead(&gp:
      54
      55
                                               Read state of discretes for the specified GPIO channnel.
                xil printf("**** dataB= %d\r\
      56
      57
                   // Se envia a los leds el dato recibido
      58
      59
                XGpio DiscreteWrite(&leds, 1,dataB);
                for (j=1; j<10000;
      60
      61
                                     void XGpio_DiscreteWrite( XGpio *
                                                                                   InstancePtr,
      62
                                                                       unsigned Channel,
      63
      64
                                                                       u32
                                                                                   Data
                                     Write to discretes register for the specified GPIO channel.
                Sistemas digitales empotrados
                                                  Alejandro J. Cabrera Sarmiento, CUJAE
```

Bibliotecas libXil

□ Xilinx Micro-Kernel (XMK) incluye las siguientes bibliotecas

LibXil File

Proporciona acceso a ficheros y dispositivos a través de interfaces como open, close, read, write, ...

LibXiI MFS

Permite manejar un sistema de ficheros simple basado en memoria con funciones como mfs_init_fs, mfs_create_dir, mfs_rename_file, ...

LibXil Net

Proporciona soporte de redes mediante TCP/IP con funciones como xilsock_init, xilsock_recvfrom, xilsock_sendto, ...

LibXil Profile

Proporciona un mecanismo para generar **perfiles de ejecución de programas** mediante histogramas y grafos de llamada compatibles con GNU *gprof*



Sistemas Operativos

- □ Standalone (Standalone Board Support Package SBP)
- Nivel inferior de módulos software para acceder a las funciones específicas del procesador
 - Interrupciones, excepciones, caché, etc.
- □ XilKernel
- Kernel pequeño, robusto, modular y altamente configurable
 - Procesos y scheduling, sincronización, memoria, colas de mensajes
- □ Sistemas operativos de otras fuentes
 - uClinux: Univ. Queensland (Australia)
 - Nucleus RTOS: Accelerated Technology
 - Petalinux: Petalogix (Xilinx)

SO Standalone

Lo que apenas se ve...

"Standalone is a simple, low-level software layer. It provides access to basic processor features such as caches, interrupts and exceptions as well as the basic features of a hosted environment, such as standard input and output, profiling, abort and exit."



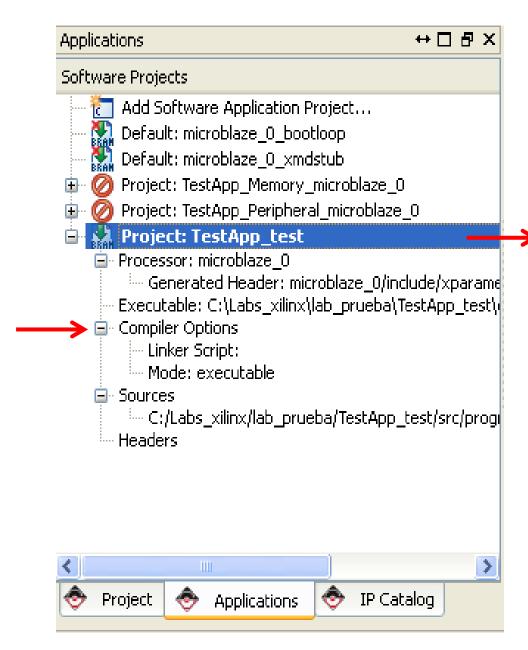
SO Xilkernel

Lo que apenas se ve...

"Xilkernel is a simple and lightweight kernel that provides POSIX style services such as scheduling, threads, synchronization, message passing and timers. The kernel requires a programmable timer that is either built-in or attached to the processor as a peripheral."



Opciones de Compilación



Set Compiler Options...

Mark to Initialize BRAMs

Build Project

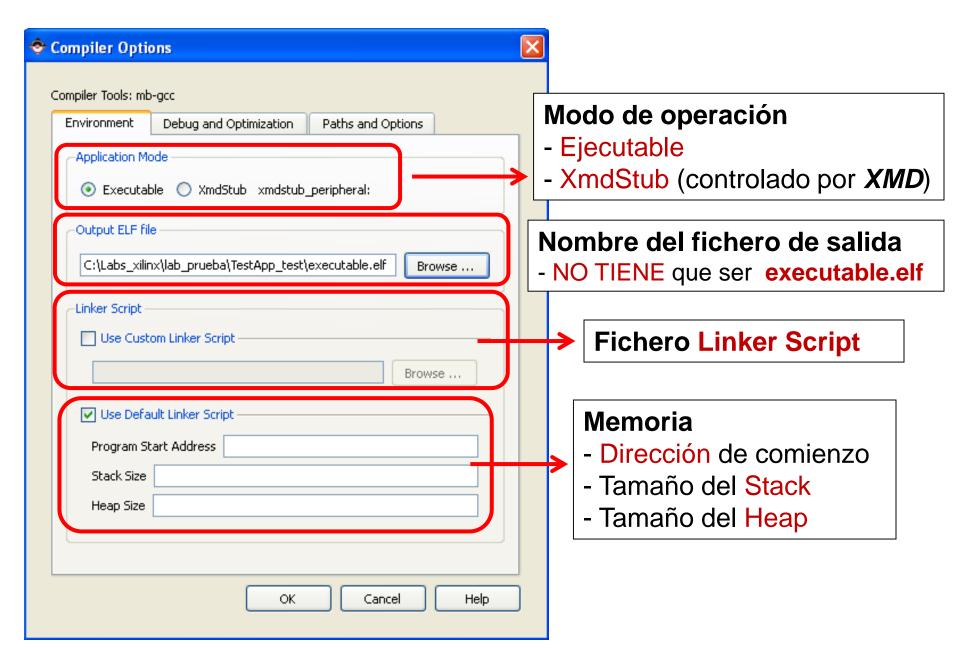
Clean Project

Delete Project...

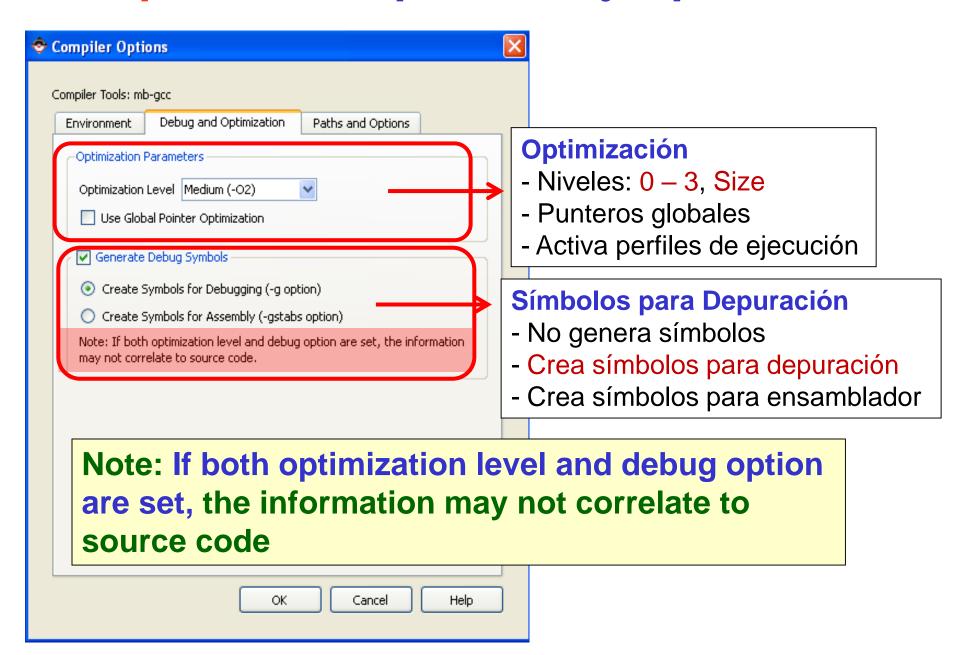
Make Project Inactive

Generate Linker Script...

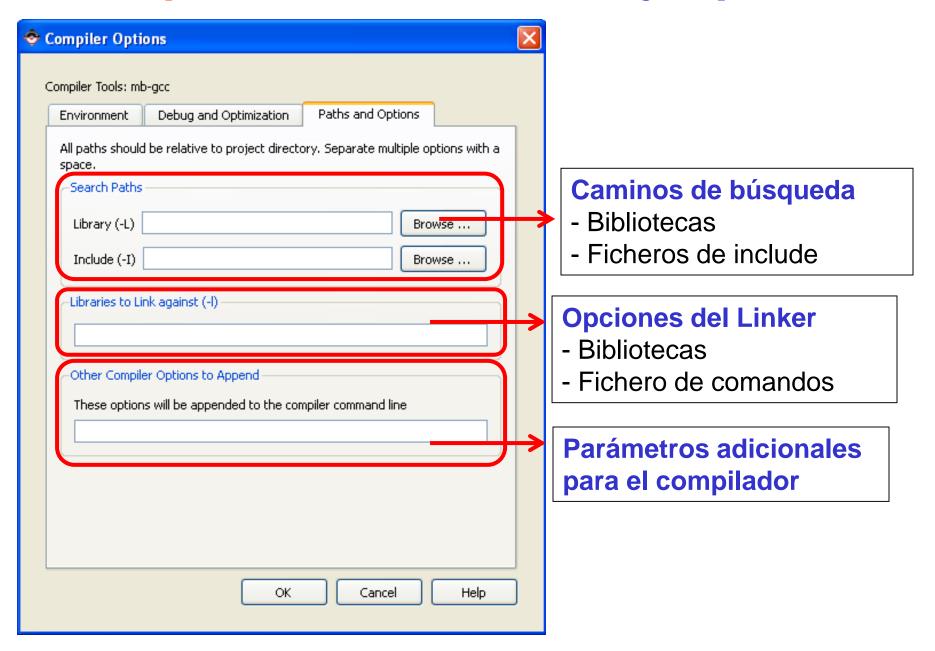
Opciones de compilación: Entorno



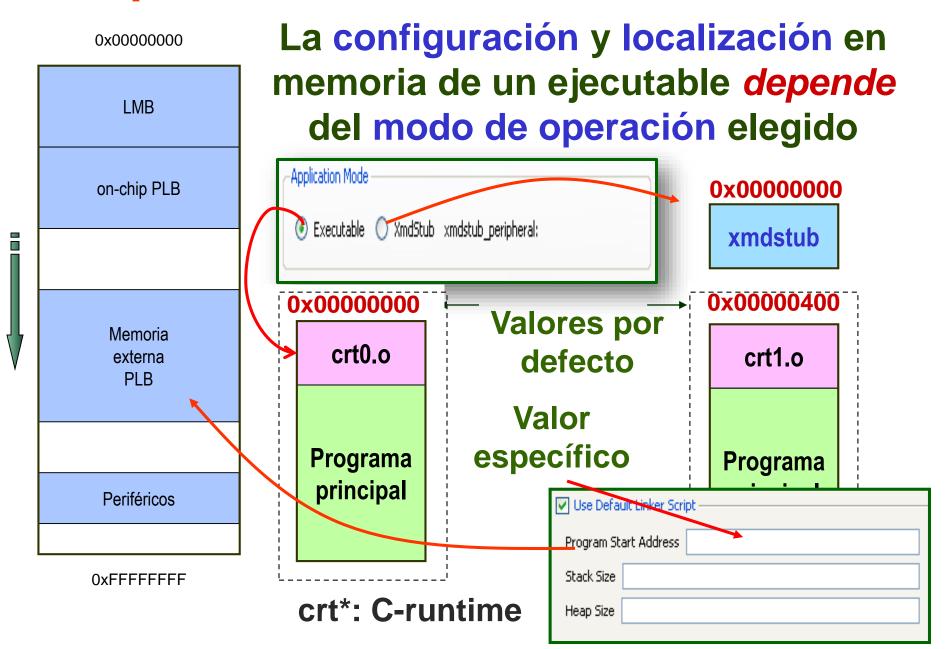
Compilación: Depuración y Optimización



Compilación: Directorios y Opciones



Espacio de direcciones de memoria



Secciones de ficheros ejecutables

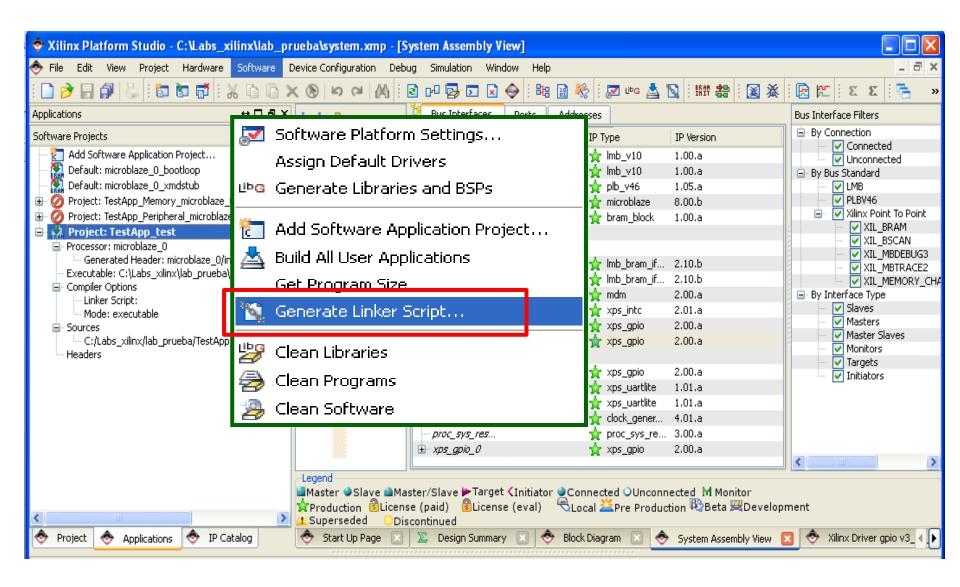
- Un fichero ejecutable consta de diferentes secciones...
- ...que pueden ser asociadas a direcciones de memoria específicas
- Para ello es necesario utilizar un fichero de comandos para el *Linker*
- ...que define el layout y la dirección de comienzo de cada sección

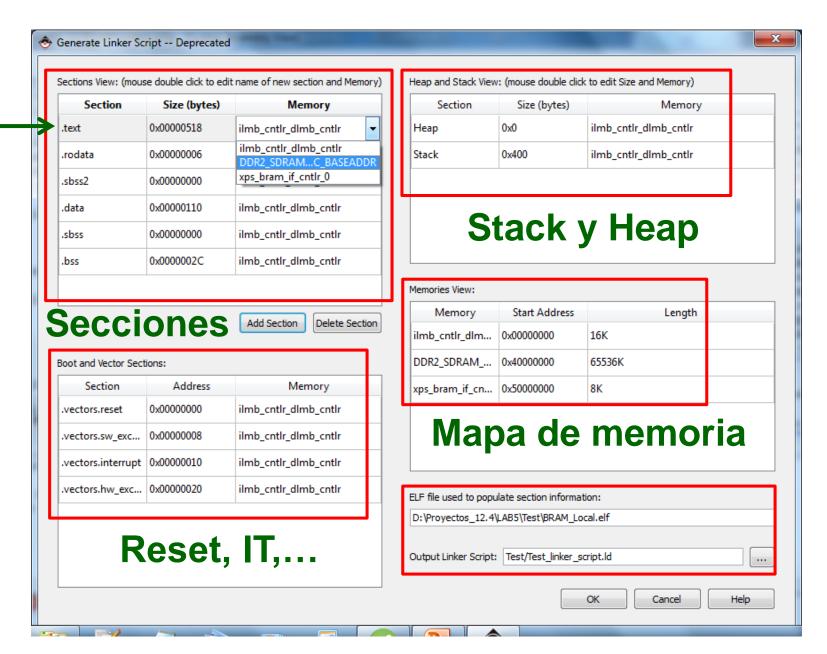
| .text | Texto (código) |
|---------|----------------------------|
| .rodata | Sólo lectura |
| .sdata2 | Sólo lectura pequeños |
| .data | Lectura/escritura |
| .sdata | Lectura/escritura pequeños |
| .sbss | Pequeños no inicializados |
| .bss | No inicializados |

Secciones de ficheros ejecutables

```
int ram_data[10] = {0,1,2,3,4,5,6,7,8,9}; /* DATA */
const int rom_data[10] = {9,8,7,6,5,4,3,2,1}; /* RODATA */
int I; /* BSS */
main() {
I = I + 10; /* TEXT */
```



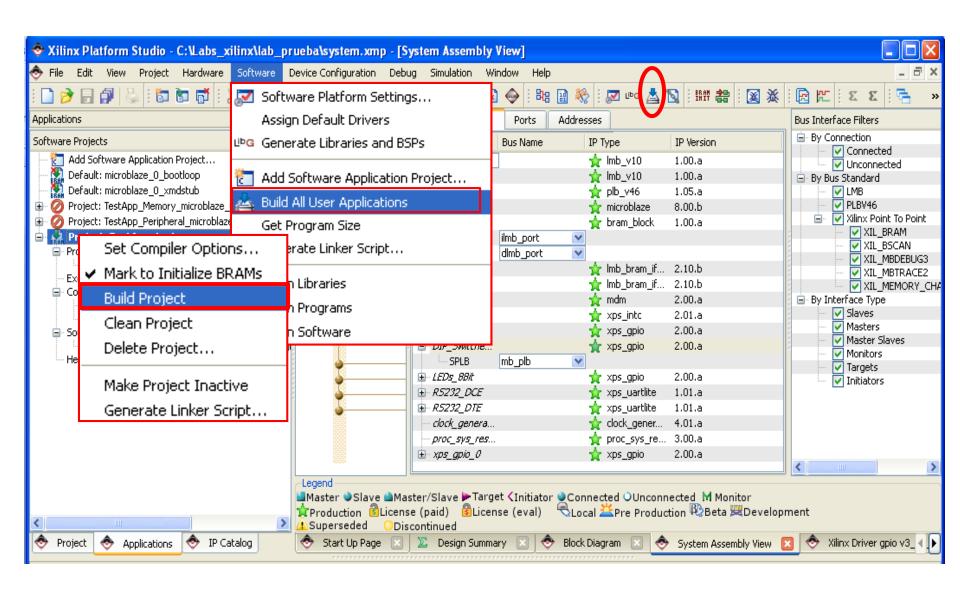




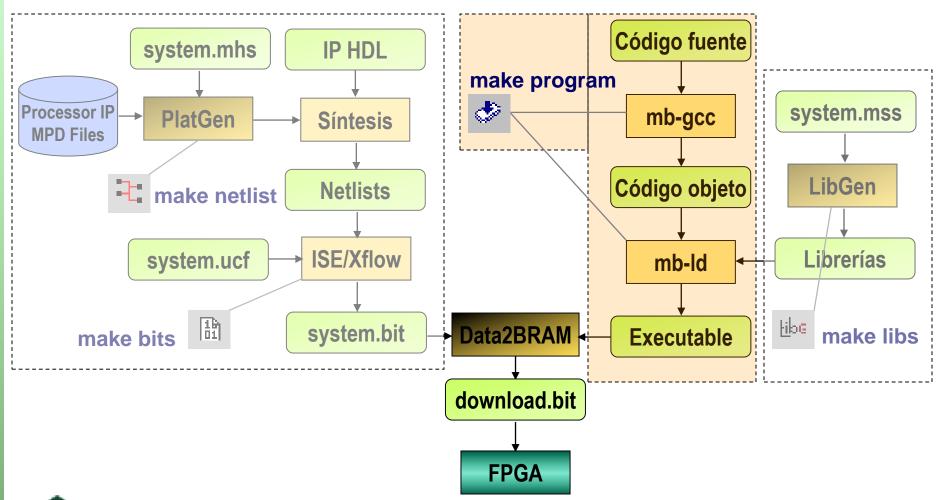
```
7
   /* Copyright (c) 2009 Xilinx, Inc. All rights reserved.
    /* Description : MicroBlaze Linker Script
 9
    /**************************
10
11
    STACK SIZE = DEFINED( STACK SIZE) ? STACK SIZE : 0x400;
12
    HEAP SIZE = DEFINED ( HEAP SIZE) ? HEAP SIZE : 0x200;
13
14
15
   /* Define Memories in the system */
   MEMORY
16
17
      ilmb cntlr dlmb cntlr : ORIGIN = 0x00000050, LENGTH = 0x00003FB0
18
       DDR2 SDRAM C MPMC BASEADDR : ORIGIN = 0x44000000, LENGTH = 0x04000000
19
20
21
    /* Specify the default entry point to the program */
22
   ENTRY ( start)
23
241
25
   /* Define the sections, and where they are mapped in memory */
26
    SECTIONS
27
   .vectors.reset 0x000000000 : {
28
29
       *(.vectors.reset)
30
   .vectors.sw exception 0x00000008 : {
31
       *(.vectors.sw exception)
32
```

```
.vectors.interrupt 0x00000010 : {
35
36
       *(.vectors.interrupt)
37
   .vectors.hw exception 0x00000020 : {
38
       * (.vectors.hw exception)
39
40
    .text : {
41
42
      *(.text)
      *(.text.*)
43
      *(.gnu.linkonce.t.*)
44
    } > ilmb cntlr dlmb cntlr
45
46
47
    .init : {
    KEEP (*(.init))
4.8
    } > ilmb cntlr dlmb cntlr
49
50.
51 .fini : {
52
    KEEP (*(.fini))
    } > ilmb cntlr dlmb cntlr
53
54
55
    .rodata : {
       rodata start = .;
56
       *(.rodata)
57
       *(.rodata.*)
58
       *(.qnu.linkonce.r.*)
59
       rodata end = .;
60
    } > ilmb cntlr dlmb cntlr
61
62
```

Compilación de aplicaciones

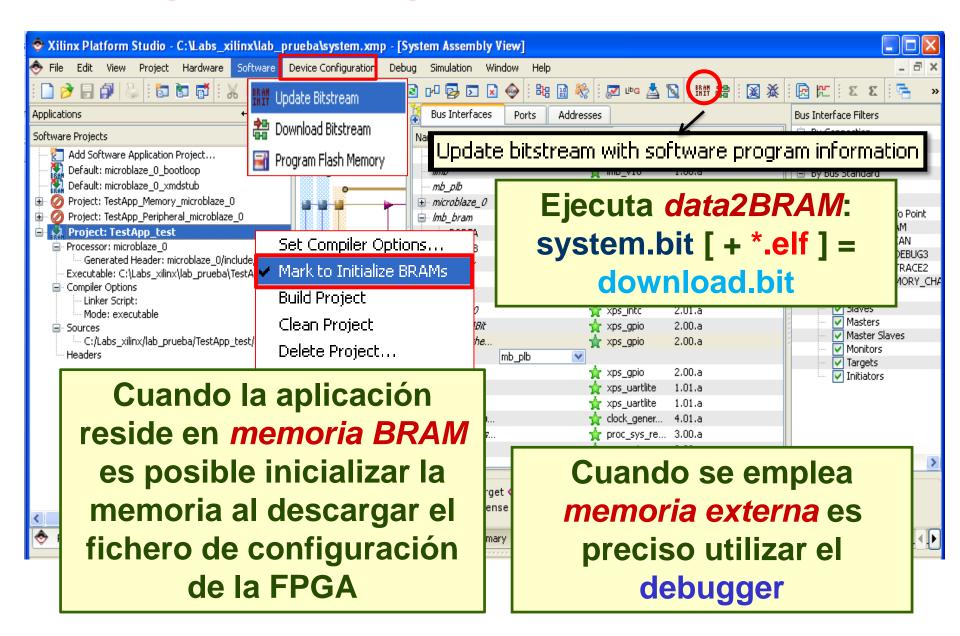


Compilación de aplicaciones

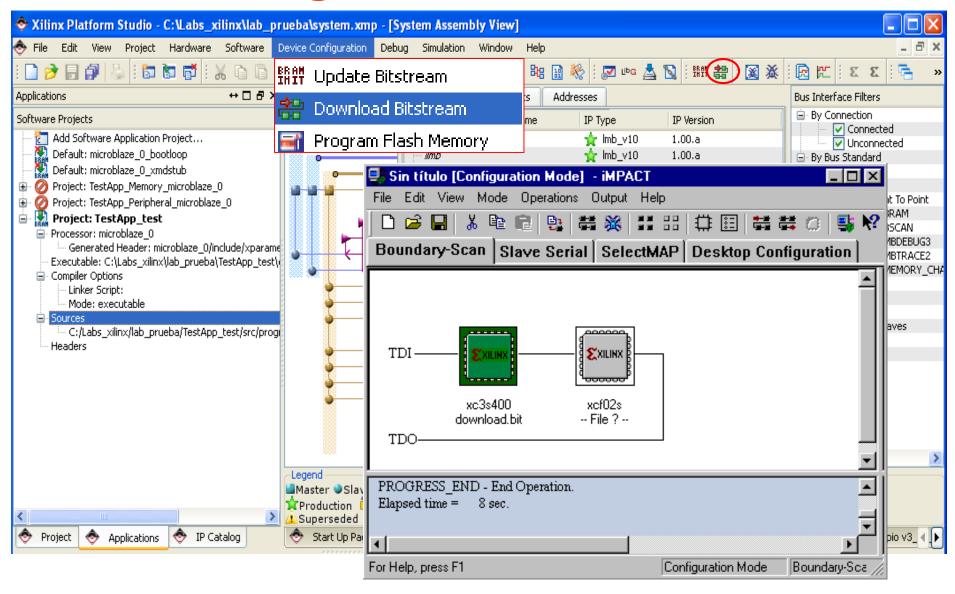




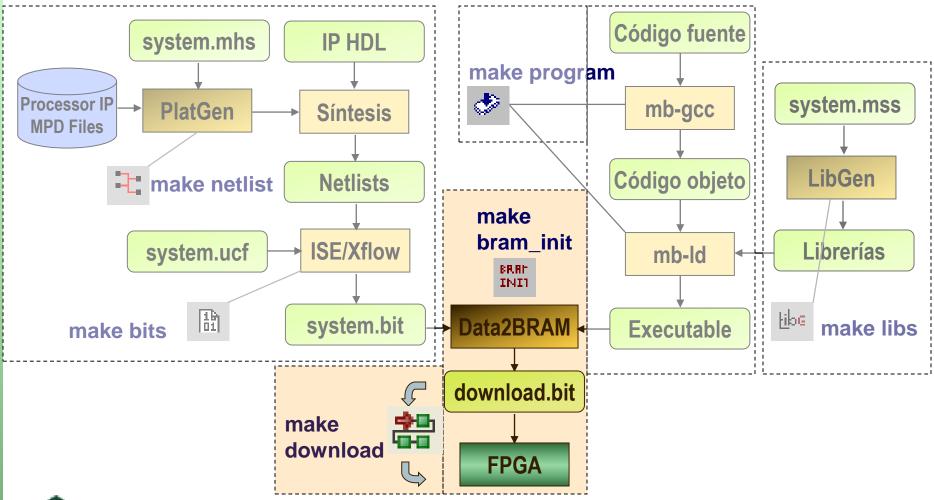
Carga de programas en memoria



Configuración de la FPGA

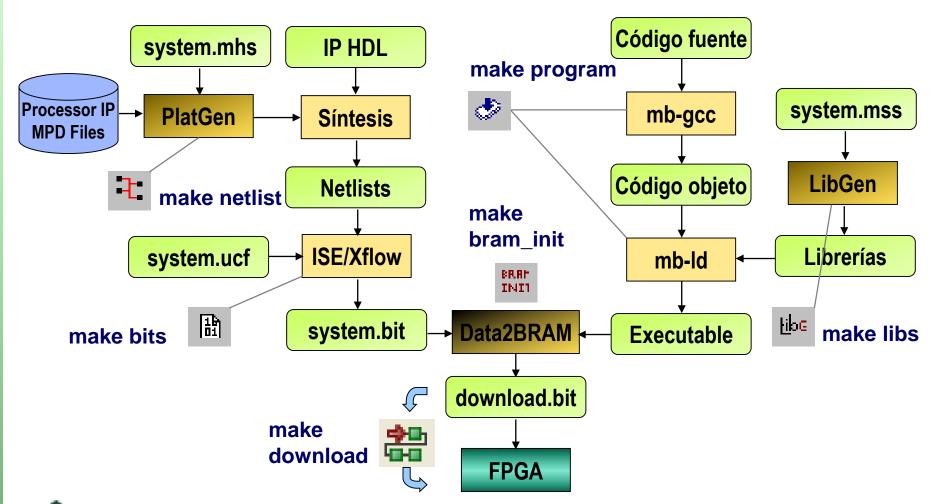


Configuración, descarga y ejecución





Configuración, descarga y ejecución





Documentación

Manuales

- Embedded System Tools Ref. Manual → GNU Compiler Tools
- Platform Studio User Guide → Address Management
- Embedded System Tools Guide → Microprocessor Software Specifications
- Embedded System Tools Guide → Microprocessor Driver Definition
- Embedded System Tools Guide → Microprocessor Library Definition
- EDK OS and Libraries Reference Manual
- Processor IP Reference Guide
- Xilinx Drivers

Soporte Web

- EDK
 - http://www.support.xilinx.com/edk

