

# Design und Implementierung einer Treiber-API für industrielle Kommunikation

**Dokumentation**

Jan Kristel

## **Sommersemester 2024**

Firma: Schaefer GmbH  
Winterlinger Straße 4  
72488 Sigmaringen  
Betreuer: Michael Grathwohl, M.Sc.  
HS-Prüfer: Prof. Dr. Joachim Gerlach



**Hochschule**  
**Albstadt-Sigmaringen**  
Albstadt-Sigmaringen University



## Kurzfassung

*Microcontroller unterscheiden sich hinsichtlich ihrer Architektur, ihres Befehlssatz, der Taktfrequenz, des verfügbaren Speichers, der Peripherie und weiterer Eigenschaften teils erheblich. Die Aufgabe des Embedded-Softwareentwicklers besteht demnach darin, Hardware auszuwählen, die die Rahmenbedingungen des geplanten Einsatzes erfüllt. Darüber hinaus ist die Bereitstellung geeigneter Treiber essenziell, um eine optimale Ansteuerung der Hardware zu gewährleisten.*

*Die vorliegende Arbeit untersucht bewährte Methoden zur Entwicklung einer plattformunabhängigen Treiber-API für Mikrocontroller, mit dem Ziel, die Wiederverwendbarkeit von Applikationen und Softwarelösungen in der Embedded-Softwareentwicklung zu fördern und eine einfache Nutzung zu ermöglichen. Es wird analysiert, mit welchen Techniken verschiedene Treiber und Bibliotheken integriert und wie diese unterschiedlichen Hardwarekonfigurationen bereitgestellt werden. Dabei wird auch betrachtet, welche Auswirkungen unterschiedliche Prozessorarchitekturen auf die Umsetzung einer eigenen Treiberbibliothek haben. Diese integriert vorhandene Treiber, ersetzt hardwarespezifische Funktionen durch abstrahierte Schnittstellen und ermöglicht dadurch die Wiederverwendbarkeit der Applikation auf verschiedenen Hardwareplattformen – ohne dass eine Neuimplementierung erforderlich ist.*

*Der modulare Aufbau des Projekts, das durch die Verwendung von Open-Source-Tools realisiert wurde, erlaubt eine flexible Erweiterung und kontinuierliche Optimierung.*



# Inhaltsverzeichnis

<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>7</b>
<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>9</b>
<b>Codeverzeichnis</b>	<b>11</b>
<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	<b>13</b>
<b>1 Einleitung</b>	<b>15</b>
<b>2 Motivation und Problemstellung</b>	<b>17</b>
2.1 Problemstellung . . . . .	17
2.2 Motivation . . . . .	17
2.3 Ablauf . . . . .	18
<b>3 Aufgabenstellung</b>	<b>19</b>
3.1 Rahmenbedingungen . . . . .	19
3.2 Anforderungen an die Lösung . . . . .	20
<b>4 Grundlagen</b>	<b>21</b>
4.1 Embedded Systems . . . . .	21
4.2 Begriffe und Definitionen . . . . .	22
4.3 Hintergrundwissen . . . . .	24
<b>5 Stand der Technik</b>	<b>25</b>
5.1 Recherche . . . . .	25
5.2 Bewertung von Alternativlösungen . . . . .	25
5.3 Abgrenzung des eigenen Ansatzes . . . . .	25
<b>6 Umsetzung</b>	<b>27</b>
6.1 Anforderungsanalyse . . . . .	27
6.2 Einstellungen pro MCU . . . . .	27
6.3 Architektonische Eigenschaften die Treiber-API . . . . .	28



# **Abbildungsverzeichnis**





# Tabellenverzeichnis

6.1	Teilbereiche architektonischer Eigenschaften . . . . .	28
-----	--	----



## **Codeverzeichnis**



# Abkürzungsverzeichnis

**GPIO** Generell Purpose Input Output. 20

**HAL** Hardware Abstraction Layer. 17

**IDE** Integrated Development Environment. 19

**MCU** Microcontrollerunit. 17

**RTOS** Real Time Operatingsystem. 15



# 1 Einleitung

In der heutigen digitalen Welt spielen Programmierschnittstellen eine zentrale Rolle bei der Entwicklung verteilter, modularer und skalierbarer Softwaresysteme.

Diese APIs ermöglichen die strukturierte Kommunikation zwischen Softwarekomponenten über definierte Protokolle und Schnittstellen und abstrahieren dabei komplexe Funktionen hinter einfachen Aufrufen. Während die Nutzung von APIs im Web- und Cloud-Umfeld bereits als etablierter Standard betrachtet werden kann, gewinnt diese Technologie auch in der Embedded-Entwicklung zunehmend an Relevanz. Insbesondere im Bereich der Mikrocontroller tragen APIs zur Wiederverwendbarkeit, Portabilität und Wartbarkeit von Software bei. Die zunehmende Komplexität eingebetteter Systeme sowie die Anforderungen an die Zusammenarbeit mit anderen Systemen, die Echtzeitfähigkeit und die Ressourceneffizienz machen eine strukturierte Schnittstellendefinition unerlässlich. Anwendungsprogrammierschnittstellen arbeiten in diesem Kontext als Vermittler zwischen der modularen Struktur von Applikation und Anwendungslogik, und der hardwarenahen Programmierung. Zu typischen Anwendungsfällen zählen sowohl abstrahierte Zugriffe auf Peripheriekomponenten, Sensordaten, Kommunikationsschnittstellen als auch Betriebssystemdienste in Echtzeitbetriebssystemen (Real Time Operating System (RTOS)).





## 2 Motivation und Problemstellung

### 2.1 Problemstellung

Mikrocontroller (eng. Microcontrollerunit (MCU)) unterscheiden sich in vielerlei Hinsicht, unter anderem in ihrer Architektur, der verfügbaren Peripherie, dem Befehlssatz sowie in der Art und Weise, wie ihre Hardwarekomponenten über Register angesteuert werden. Die Aufgabe dieser Register besteht in der Konfiguration und Steuerung grundlegender Funktionen, wie etwa der digitalen Ein- und Ausgänge, der Taktung, der Kommunikationsschnittstellen oder der Interrupt-Verwaltung. Die konkrete Implementierung sowie die Adressierung und Bedeutung einzelner Bits und Bitfelder variieren jedoch von Hersteller zu Hersteller und sogar zwischen verschiedenen Serien desselben Herstellers erheblich.

Diese signifikante Varianz in Bezug auf die Hardware-Komponenten führt dazu, dass Softwarelösungen und Applikationen, für jede neue Plattform entweder vollständig neu entwickelt oder zumindest aufwendig angepasst werden müssen. Obwohl Abstraktionschichten, sog. Hardware Abstraction Layer (HAL), eine gewisse Erleichterung bei der Entwicklung bieten, resultieren daraus gleichzeitig starke Bindungen an die zugrunde liegende Hardwareplattform.

Die wiederholte Implementierung oder Integration plattformspezifischer Klassen, Module und Bibliotheken erfordert einen erheblichen Aufwand in Bezug auf Entwicklungszeit und Ressourcen. Zusätzlich ist eine Zunahme an Komplexität bei der Wartung sowie eine Erschwernis bezüglich der Wiederverwendbarkeit von Softwarekomponenten über verschiedene Projekte hinweg zu beobachten.

In Anbetracht dessen ist die Entwicklung einer abstrahierten, plattformübergreifenden Architektur erforderlich, die diese Herausforderungen adressiert und eine einheitliche, modulare Schnittstelle für die Treiberauswahl bereitstellt.

### 2.2 Motivation

In der Embedded-Entwicklung stellt die effiziente und wartbare Bereitstellung von Software für eine wachsende Zahl unterschiedlicher Mikrocontroller-Plattformen eine zunehmende Herausforderung dar. Die Vielzahl verfügbarer MCUs mit unterschiedlichen Architekturen, Peripheriekomponenten und Entwicklungsumgebungen führt zu einem hohen Aufwand bei der Anpassung und Pflege von Software und Applikationen. In der Praxis zeigt sich, dass Softwarelösungen teils komplett neu implementiert werden müssen, wenn andere Hardware verwendet werden soll oder die Applikation auf mehreren unterschiedlichen MCUs laufen soll. Dies führt zu redundantem Code, erschwerter Wartbarkeit und geringerer Flexibilität bei der Weiterentwicklung und Portierung von Anwendungen. Gerade in Projekten, in denen verschiedene Hardwareplattformen parallel zum Einsatz kommen oder ein Wechsel der Zielplattform absehbar ist, besteht ein starkes Bedürfnis nach wiederverwendbaren und portablen Lösungen. Eine gut durchdachte Treiber-Schnittstelle kann hier einen entscheidenden Beitrag leisten, indem sie die Entwicklung beschleunigt, Fehler reduziert und den langfristigen Pflegeaufwand minimiert.

In dieser Arbeit wird ein systematischer, praxisnaher Ansatz verfolgt, um diesen Herausforderungen zu begegnen:

Eine modulare, plattformunabhängige und ressourceneffiziente Treiberbibliothek und -schnittstelle soll die Basis für eine nachhaltige und flexible Embedded-Softwareentwicklung bilden.

## **2.3 Ablauf**

Der Aufbau dieser Bachelorarbeit folgt einer klar strukturierten Herangehensweise, die im Folgenden erläutert wird.

Aufbauend auf der zuvor beschriebenen Problemstellung wird im Kapitel „Aufgabenstellung“ die konkrete Zielsetzung der Arbeit definiert. Es werden die Anforderungen an die Entwicklung einer plattformunabhängigen Treiber-API beschrieben und die Rahmenbedingungen der Umsetzung definiert. Darüber hinaus wird dargelegt, welche Werkzeuge im Entwicklungsprozess eingesetzt werden und anhand welcher Kriterien die Erfüllung der Aufgabe bewertet werden kann.

Darauf folgt das Kapitel „Grundlagen“, das relevante technische Konzepte und Begriffe einführt. Im Fokus stehen hierbei insbesondere Aspekte der Mikrocontroller-Programmierung, wie die Verwendung von Ports und Registern, der Zugriff auf die Peripherie und grundlegende Prinzipien der hardwarenahen Softwareentwicklung. Dieses Kapitel schafft das notwendige Fachwissen, um die weiteren Inhalte der Arbeit in ihrem technischen Kontext zu verstehen, und bildet somit die Grundlage für das Verständnis der nachfolgenden Themengebiete.

Anschließend gibt das Kapitel „Stand der Technik“ einen Überblick über bestehende Lösungen zur plattformübergreifenden Ansteuerung von Mikrocontrollern und der Bereitstellung der plattformabhängigen Hardwaretreibern. Dabei werden verschiedene Ansätze analysiert, verglichen und hinsichtlich ihrer Stärken und Schwächen bewertet. Ziel ist es, daraus Erkenntnisse für die eigene Umsetzung zu gewinnen und bewährte Konzepte zu identifizieren.

Der Hauptteil der Arbeit widmet sich der praktischen Umsetzung der API. Auf Grundlage der zuvor erarbeiteten Anforderungen und Erkenntnisse wird eine eigene Architektur entworfen, die vorhandene Treiber integriert, hardwarespezifische Funktionen abstrahiert und eine flexible Erweiterbarkeit ermöglicht. Dabei kommen etablierte Open-Source-Werkzeuge zum Einsatz.

Mit Hilfe dieser Werkzeuge wird eine modulare, portable und ressourcenschonende Lösung realisiert.

## 3 Aufgabenstellung

Das Ziel dieser Arbeit ist es die Basis eine Treiber-API zu erstellen, mit der je nach Zielhardware die passenden Treiber integriert werden können. Dafür muss eine Programmstruktur entwickelt werden, die es ermöglicht erstellte Softwarelösungen und Applikationen auf verschiedenen Mikrokontrollern verwenden zu können, indem die spezifischen Hardwaretreiber, nach geringer Konfiguration, automatisch in den Buildprozess mit integriert werden. Die Struktur soll erste grundlegenden Funktionen für GPIO, SPI, CAN und UART enthalten. Damit können die Funktionen für generelles Lesen und Schreiben und die Kommunikation über Busse getestet werden.

### 3.1 Rahmenbedingungen

Die Arbeit wird in der Schaefer GmbH erstellt. Die Firma sorgt mit ihren Custom-Designs von Aufzugkontrollpanels dafür, dass jeder Kunde seinen spezifischen Wunsch erfüllt bekommt. In diesen Kontrollpanels kommen unterschiedliche MCUs zum Einsatz um die jeweiligen Softwarelösungen umzusetzen. Da die Lösung plattformübergreifend funktionieren soll, wird als Entwicklungsumgebung (Integrated Development Environment (IDE)) VSCode verwendet, das weltweit genutzt wird und durch Extension für den gewünschten Gebrauch/Projekt angepasst werden kann. Außerdem ist VSCode auf den großen Betriebssystemen lauffähig. Um einen leichteren Einstieg in die Umgebungen der einzelnen MCUs zu haben, werden neben VSCode auch die IDEs der MCUs verwendet:

- STM32CubeIDE für STM32 MCUs
- Espressif IDE und ESP-IDF für ESP32 MCUs

Damit die API direkt auf einem aktuellen Stand ist, soll sie in C++ programmiert werden. Um über VSCode für das Arbeiten mit C++ vorzubereiten und anzupassen, empfiehlt es sich Erweiterungen (Extensions) zu installieren. Der User `franneck94` hat dafür bereits ein Paket gebunden, dass die wichtigsten Extensions für die moderne C++-Entwicklung beinhaltet. In dem Paket enthalten sind:

- C/C++ Extension Pack v1.3.1 by Microsoft
  - C/C++ v1.25.3 by Microsoft
  - CMake Tools v1.20.53 by Microsoft
  - C/C++ Themes v2.0.0 by Microsoft
- C/C++ Runner v9.4.10 by `franneck94`
- C/C++ Config v6.3.0 by `franneck94`
- CMake v0.0.17 by `twxs`
- Doxygen v1.0.0 by Baptist BENOIST

- Doxygen Documentation Generator v1.4.0 by Christopher Schlosser
- CodeLLDB v1.11.4 by Vadim Chugunov
- Better C++ Syntax v1.27.1 by Jeff Hyklin
- x86 and x86\_64 Assembly v3.1.5 by 13xforever
- cmake-format v0.6.11 by cheshirekow

Dabei handelt es sich bei jeder Extension um die aktuellste Version. Diese 13 Extensions lassen sich zusammenfassen zu C/C++ relevant, Buildsystem, Dokumentation und Formatierung & Optik. Für die Nutzung von VSCode mit den verwendeten MCUs gibt es ebenfalls entsprechende Extensions. Um STM32-MCUs zu programmieren gibt es offizielle Extensions von STMicroelectronics. Zu installieren ist hier *STM32Cube for Visual Studio Code*. Zusätzlich empfiehlt es sich zu den bereits genannt IDEs, STM32CubeIDE und Espressif-IDE, auch deren Umgebungen mit zu installieren. Für ST-Hardware sind das STM32CubeMX um die MCUs zu konfigurieren, STM32Programmer um die Hardware zu Programmieren

Damit man die API auch entsprechend testen kann, gilt es unterschiedliche Hardware zu haben. In dieser Arbeit werden Mikrokontroller von STMicroelectronics und Espressif Systems verwendet:

- STM32C032C6
- STM32G071RB
- STM32G0B1RE
- ESP32-C6 DevKitC-1

## 3.2 Anforderungen an die Lösung

Erfolgreiche Implementierung der Grundfunktionen von GPIO, SPI, UART, CAN. Das beinhaltet die Kommunikation über diese Technologien, d.h. Lesen und Schreiben. In eine Schaltkreis sind eine LED und ein Button/Taster verbaut. Um die Kommunikation über Generell Purpose Input Output (GPIO) zu testen soll das Betätigen des Tasters die LED zum leuchten bringen. Auf diese Weise kann das Lesen, der Input, des Tasters und die Schreiben, der Output über das Leuchten der LED überprüft/getestet werden.

Damit nachvollzogen werden kann, ob die Kommunikation über den SPI-Bus funktioniert, wird über ein Oszilloskop der Datenverkehr des Masters beobachtet. Kommt das Datensignal in beide Richtungen erfolgreich durch, zeigt das Oszilloskop die Signalveränderung.

Ähnlich zu SPI kann der Datenverkehr auch bei UART und CAN mit passenden Software beobachtet und überprüft werden. Für den UART-Bus wird HTerm verwendet.

Für CAN kommt ein Ixxat-Dongel zum Einsatz.

## 4 Grundlagen

Die Informatik umfasst eine Vielzahl unterschiedlicher Fachgebiete mit teils stark variierenden Schwerpunkten. Dazu zählen unter anderem die Web- und Anwendungsentwicklung sowie der Bereich der IT-Sicherheit und viele weitere Disziplinen. Im Rahmen dieser Arbeit liegt der Fokus auf dem speziellen Teilbereich der Embedded-Softwareentwicklung.

In diesem Kapitel werden die grundlegenden fachlichen und technischen Konzepte vermittelt, die zum Verständnis der weiteren Inhalte erforderlich sind. Zu Beginn wird eine Einführung in das Themenfeld der Embedded-Softwareentwicklung gegeben, um ein klares Verständnis dafür zu schaffen, welche Unterschiede diesen Bereich kennzeichnen und wie er sich von anderen Teilgebieten der Informatik unterscheidet. Darauf folgend werden zentrale Begriffe und Konzepte erläutert, die in der Embedded-Entwicklung eine signifikante Rolle spielen, wie beispielsweise Register, Ports, Peripherieansteuerung und hardwarenahe Programmierung. Darüber hinaus wird technisches Hintergrundwissen vermittelt, das für das Verständnis der späteren Implementierungsschritte und der Architekturentscheidungen von Relevanz ist.

Das Ziel dieses Kapitels besteht darin, eine solide Wissensbasis zu schaffen, auf der die Analyse bestehender Lösungen sowie die Entwicklung einer eigenen Treiber-API aufbauen können.

### 4.1 Embedded Systems

Bevor auf die Entwicklung eingebetteter Systeme eingegangen werden kann, ist zunächst zu klären, worum es sich bei diesen Systemen handelt. Der Begriff "*Embedded System*" (deutsch: eingebettetes System) bezeichnet ein Computersystem, das aus Hardware und Software besteht und fest in einen übergeordneten technischen Kontext integriert ist. Typischerweise handelt es sich dabei um Maschinen, Geräte oder Anlagen, in denen das eingebettete System spezifische Steuerungs-, Regelungs- oder Datenverarbeitungsaufgaben übernimmt. Ein wesentliches Merkmal eingebetteter Systeme besteht darin, dass sie nicht als eigenständige Recheneinheiten agieren, sondern als integraler Bestandteil eines übergeordneten Gesamtsystems dienen. In der Regel operieren sie im Hintergrund und sind nicht direkt mit den Benutzern verbunden. In einigen Fällen erfolgt die Interaktion automatisch, in anderen durch Eingaben des Nutzers.

**Definition:** Ein Embedded System ist ein spezialisiertes, in sich geschlossenes Computersystem, das für eine klar definierte Aufgabe innerhalb eines übergeordneten technischen Systems konzipiert wurde.

Die Entwicklung von Software für eingebettete Systeme ist mit besonderen Anforderungen verbunden, die sich signifikant von denen unterscheiden, die etwa in der Web- oder Anwendungsentwicklung üblich sind. Es ist von besonderer Bedeutung, hardwarenahe Aspekte zu berücksichtigen, da die Software unmittelbar mit der zugrunde liegenden Mikrocontroller-Hardware interagiert. Ein zentraler Aspekt dabei ist die Integration geeigneter Treiber für die jeweilige Mikrocontroller-Architektur. Die betreffenden Treiber beinhalten Funktionen, welche den Zugriff auf die Hardware

mittels sogenannter Register erlauben. Register sind spezifische Speicherbereiche innerhalb des Mikrocontrollers, welche eine unmittelbare Manipulation des Hardware-Verhaltens ermöglichen. Durch das gezielte Setzen oder Auslesen einzelner Bits in diesen Registern ist es möglich, beispielsweise Sensorwerte zu erfassen (z. B. das Drücken eines Tasters) oder Ausgaben zu erzeugen (z. B. das Anzeigen eines Textes auf einem Display).

## **4.2 Begriffe und Definitionen**

### **4.2.1 Grundbegriffe**

#### **Microprozessor Unit (MPU)**

Ein Mikroprozessor ist ein vollständig auf einem einzigen integrierten Schaltkreis (Chip) realisierter Prozessor. Der Prozessor ist die zentrale Recheneinheit eines Computersystems. Seine Funktion umfasst die Ausführung von Befehlen sowie die Steuerung des Datenflusses innerhalb des Systems. Ein Mikroprozessor beinhaltet in der Regel Komponenten wie das Rechenwerk (ALU), Register, Steuerwerk und gegebenenfalls Caches, jedoch keine Peripheriefunktionen wie Speicher oder Schnittstellen. Diese müssen extern angebunden werden. Der Begriff "Mikrocomputer" wird verwendet, um ein auf Basis eines Mikroprozessors aufgebautes Gesamtsystem zu definieren. Derartige Systeme sind in klassischen Personal Computern, Laptops oder Servern häufig anzutreffen. In diesen Geräten wird der Mikroprozessor mit externem RAM, ROM, I/O-Komponenten und weiteren Funktionseinheiten kombiniert.

Demgegenüber ist der Mikrocontroller für spezifische Steuerungsaufgaben mit integrierten Peripheriefunktionen konzipiert. Der Mikroprozessor findet dagegen meist in leistungsfähigen, aber nicht auf eine konkrete Aufgabe spezialisierten Systemen Anwendung. Insbesondere für allgemeine Rechenaufgaben, komplexe Betriebssysteme sowie Anwendungen mit hohem Ressourcenbedarf erweist sich dieser Prozessor als geeignet.

#### **Microcontroller Unit (MCU)**

Ein Mikrocontroller ist ein vollständig auf einem einzigen Chip realisierter Mikrocomputer, der neben dem eigentlichen Prozessor (CPU) auch sämtliche für den Betrieb notwendigen Komponenten integriert. Zu den Komponenten eines solchen Systems zählen in der Regel Programmspeicher (Flash), Datenspeicher (RAM), digitale Ein- und Ausgänge (GPIO), Timer, Kommunikationsschnittstellen (wie UART, SPI, I2C, CAN) sowie in vielen Fällen analoge Peripheriekomponenten wie A/D-Wandler oder PWM-Einheiten.

Mikrocontroller werden für spezifische Steuerungs- und Regelungsaufgaben konzipiert und finden typischerweise Anwendung in eingebetteten Systemen, wie beispielsweise Haushaltsgeräten, Fahrzeugsteuerungen, Industrieanlagen oder IoT-Geräten. Die Geräte zeichnen sich durch einen geringen Energieverbrauch, eine kompakte Bauform, niedrige Kosten und eine direkte Hardwareansteuerung aus. Im Vergleich zu Mikroprozessoren sind für den Grundbetrieb von Mikrocontrollern keine externen Komponenten erforderlich, was besonders kompakte und zuverlässige Systemlösungen ermöglicht.

## **Echtzeit und echtzeitfähige Betriebssysteme (RTOS)**

In eingebetteten Systemen ist es von zentraler Bedeutung, dass Aufgaben nicht nur korrekt, sondern auch innerhalb einer genau definierten Zeit ausgeführt werden. Derartige Systeme unterliegen den sogenannten Echtzeitanforderungen. Ein System wird als in Echtzeit arbeitend bezeichnet, wenn es die Fähigkeit besitzt, innerhalb einer garantierten Zeitspanne auf Ereignisse zu reagieren. In diesem Kontext ist nicht die absolute Geschwindigkeit von Bedeutung, sondern die Vorhersagbarkeit des zeitlichen Verhaltens. In Abhängigkeit von den jeweiligen Anforderungen wird eine Unterscheidung zwischen harter Echtzeit und weicher Echtzeit vorgenommen.

Bei letzterem Fall, der eine geringere Priorität auf die Einhaltung der Zeitvorgaben legt, werden gelegentliche Überschreitungen der vorgegebenen Zeit toleriert, solange das Gesamtsystem funktionsfähig bleibt. Dies ist beispielsweise bei Audio- oder Videostreaming der Fall.

Demgegenüber steht harter Echtzeit, bei der das Einhalten der Zeitvorgaben zwingend erforderlich ist. Sie findet Anwendung in Bereichen, in denen die zeitnahe Ausführung von entscheidender Bedeutung ist, wie beispielsweise im Fall von Airbagsystemen oder medizinischer Notfalltechnik.

Ein echtzeitfähiges Betriebssystem, auch bekannt als Real-Time Operating System (RTOS), unterstützt die genannten Anforderungen, indem es deterministische Ablaufgarantien bietet. Dies impliziert, dass ein spezifischer Input stets zu einem präzise definierten Output innerhalb einer festgelegten Zeit führt. Späte oder unerwartete Reaktionen sind in Echtzeitsystemen inakzeptabel, beispielsweise die bereits genannte Steuerung von Airbagsystemen oder medizinischer Notfalltechnik. Prozesse sind derart organisiert, dass zeitkritische Tasks priorisiert und fristgerecht abgeschlossen werden können. Dies wird durch ein planbares Multitasking mit klar definierten Reaktionszeiten und synchronisierter Ressourcenzuteilung ermöglicht. In sicherheitskritischen Anwendungen werden Systeme so konstruiert, dass sie auch im Falle von Teilfehlern weiterhin funktionsfähig bleiben. Die Realisierung erfolgt durch eine redundante Implementierung, wobei zentrale Komponenten doppelt vorhanden sind oder im Fehlerfall durch andere Einheiten ersetzt werden können, um einen vollständigen Systemausfall zu verhindern.

### **4.2.2 Hardware und Architektur**

#### **Hardware Architektur**

- CISC vs. RISC
- Cortex Familie

#### **Bus/Bussysteme**

- Kommunikation einzelner Bauteile via Datenleitungen

#### **Register**

- Speicherzellen mit kleiner Zugriffszeit
  - innerhalb des Prozessors untergebracht
  - oft an bestimmte Zwecke gebunden

#### **Peripherie**

- GPIO

- SPI
- UART
- CAN

### **4.2.3 Abstraktion- und Schnittstellenkonzepte**

#### **Hardware Abstraction Layer (HAL)**

- abstrahiert den Anwendungscode auf Hardwarenahen Code.
  - beinhaltet Funktionen um die Register des Spezifischen MCU anzusprechen/zu steuern.
  - für STM32 Hardwareboards

#### **Common Microcontroller Software Interface Standard (CMSIS)**

### **4.2.4 Software-Werkzeuge und Buildprozess**

#### **Compiler**

- Präprozessor
  - Lexikalische Analyse
  - Syntaktische Analyse
  - semantische Analyse
  - Zwischencode Erzeugung
  - Code Optimierung
  - Code Generierung

#### **Build/Toolchain**

#### **Linker**

#### **Debugger**

#### **CMake/Make**

### **4.2.5 Speicher und Ressourcen**

#### **Flash/RAM/ROM**

#### **Ressourcenbeschränkungen bei MCUs**

## **4.3 Hintergrundwissen**

#### **C++**

#### **Assembler**



# 5 Stand der Technik

## 5.1 Recherche

Welche Lösungen gibt es bereits?

## 5.2 Bewertung von Alternativlösungen

- stm32CubeIDE
- Espressif IDE
- mcu-cpp
- modm

### 5.2.1 mcu-cpp

Umsetzung der ersten Idee/Gedanken.  
Generelle Struktur bereits vorhanden.

### 5.2.2 modm

## 5.3 Abgrenzung des eigenen Ansatzes

### 5.3.1 mcu-cpp

Anpassung an Projektstruktur die in der Firma genutzt wird.  
Erweiterung um neue MCUs bzw. die MCUs, die in der Firma verwendet werden.  
Ersetzen von FreeRTOS durch Zephyr RTOS.

### 5.3.2 modm



## 6 Umsetzung

Die Umsetzung dieser Arbeit besteht aus mehreren Phase.

Die Entwicklung einer benutzerfreundlichen und leistungsfähigen API-Library erfordert eine systematische Herangehensweise, die die einzelnen Phasen der Anforderungsanalyse, Architektur-entwurf, Implementierung, Testing und Dokumentation integriert.

Um dieses Problem und die in vorherigem Abschnitt angesprochenen Probleme anzugehen, soll eine neue/weitere Zwischenschicht implementiert werden. Die Zwischenschicht wählt zur Kompilierzeit die richtige Hardware aus, damit das nicht zur Runtime geschieht; und bekommt so die richtigen Treiber mit. Die Zwischenschicht soll eine Art default-Klasse für die jeweilige Funktion bereitstellen. Mit der ausgewählten Hardware können die Default-Klassen die richtigen Treiber ansprechen.

### 6.1 Anforderungsanalyse

→ ein Klasse pro Funktion

→ Auswahl der Hardware muss vorher bestimmt werden → cmake target

→

### 6.2 Einstellungen pro MCU

#### 6.2.1 STM32C031C6

```
add_compile_options(  
    -mcpu=cortex-m0+  
    -mfloat-abi=hard  
    -mfpu=  
    -mthumb  
    -ffunction-sections  
    -fdata-sections  
    $<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-exceptions>  
    $<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-rtti>  
    $<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-threadsafe-statics>  
    $<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-use-cxa-atexit>  
)
```

#### 6.2.2 STM32G071RB

```
add_compile_options(  
    -mcpu=  
    -mfloat-abi=  
    -mfpu=
```

```

-mthumb
-ffunction-sections
-fdata-sections
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-exceptions>
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-rtti>
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-threadsafe-statics>
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-use-cxa-atexit>
)

```

### 6.2.3 STM32G0B1RE

```

add_compile_options(
-mcpu=
-mfloat-abi=
-mfpu=
-mthumb
-ffunction-sections
-fdata-sections
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-exceptions>
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-rtti>
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-threadsafe-statics>
$<$<COMPILE_LANGUAGE:CXX>:-fno-use-cxa-atexit>
)

```

## 6.3 Architektonische Eigenschaften die Treiber-API

Moderen Softwarelösungen bestehen meist aus vielen, großen Dateien, die untereinander von einander abhängig sind. Um bei solch großen Projekten den Überblick zu behalten, werden/sollten diese Softwarelösungen nach gewissen Eigenschaften erstellt werden. Diese *architektonischen Eigenschaften* lassen sich (grob) in drei Teilbereiche unterteilen: Betriebsrelevante, Strukturelle und Bereichsübergreifende, wie in Tabelle 6.1 aufgeführt.

Betriebsrelevante	Strukturelle	Bereichsübergreifende
Verfügbarkeit	Erweiterbarkeit	Sicherheit
Performance	Modularität	Rechtliches
Skalierbarkeit	Wartbarkeit	Usability
...	...	...

**Tabelle 6.1:** Teilbereiche architektonischer Eigenschaften

Aus diesen Eigenschaften gilt es, die wichtigsten für die Treiber-API zu identifizieren. Mit diesem Hintergrund lässt sich ein Struktur für das Projekt bilden.

Die Entwicklung einer plattformunabhängigen, wiederverwendbaren Treiber-API für Mikrocontroller stellt hohe Anforderungen an die Architektur der Softwarebibliothek.

Das Ziel besteht darin, eine Lösung zu schaffen, die sich durch eine geringe Redundanz auszeichnet. Die Konzeption von Klassen und Funktionen sollte derart erfolgen, dass eine erneute Implementierung der Applikation für jede neue Plattform nicht erforderlich ist. Die Wiederverwendbarkeit zentraler Komponenten führt zu einer Reduktion des Entwicklungsaufwands und einer Erhöhung der Konsistenz im Code.

Ein weiteres zentrales Anliegen ist die einfache Benutzbarkeit. Die API ist so zu gestalten, dass eine effiziente Nutzung gewährleistet ist. Dies fördert nicht nur die Effizienz in der Erstellung neuer Applikationen, sondern erleichtert auch langfristig die Wartung und Weiterentwicklung der Software.

Im Sinne der Skalierbarkeit wird angestrebt, die Lösung auf möglichst viele Mikrocontroller-Architekturen und Hardwareplattformen anwendbar zu machen. Die Vielfalt verfügbarer MCUs erfordert eine abstrahierte und flexibel erweiterbare Struktur, die die Integration neuer Plattformen mit minimalem Aufwand ermöglicht.

Auch die Portabilität spielt eine wichtige Rolle. Die Bibliothek sollte nicht nur hardware-, sondern auch betriebssystemunabhängig konzipiert werden. Aus diesem Grund wird bei der Entwicklung der Lösung darauf geachtet, dass diese erst unter Windows, später auch unter Linux und macOS einsetzbar ist. Die Installation und Konfiguration der dafür benötigten Werkzeuge wird nachvollziehbar dokumentiert, um den Einstieg für die Nutzer zu erleichtern.

Darüber hinaus ist die Erweiterbarkeit ein wesentliches Architekturprinzip. Der Einsatz von leistungstärkeren Mikrocontrollern hängt in der Regel mit einer Erweiterung der Funktionalitäten zusammen, die in die bestehenden Treiber- und API-Strukturen integriert werden müssen. Daher wird großer Wert auf eine modulare und offen gestaltete Architektur gelegt, die neue Features ohne grundlegende Umbauten aufnehmen kann.

Modularität trägt wesentlich zur Übersichtlichkeit und Wartbarkeit des Systems bei. Eine saubere Trennung funktionaler Einheiten ermöglicht eine schnellere Lokalisierung und Behebung von Fehlern, was wiederum die langfristige Pflege und Weiterentwicklung der Software erleichtert.

Schließlich ist auch die Effizienz ein kritischer Aspekt. Da Mikrocontroller in der Regel nur über begrenzte Ressourcen verfügen, ist es essenziell, dass die Bibliothek möglichst kompakt und ressourcenschonend implementiert wird. Externe Abhängigkeiten werden bewusst auf ein Minimum reduziert, um Speicherplatz zu sparen und unnötige Komplexität zu vermeiden.

Diese architektonischen Prinzipien bilden die Grundlage für die Konzeption und Umsetzung der in dieser Arbeit vorgestellten Treiber-API.

Wie wird der jeweilige Punkt umgesetzt?

Welche Tools werden benutzt/eignen sich besonders für die Umsetzung? Welche Tools eignen sich für welchen Arbeitsschritt?

Warum wird etwas gerade auf diese Weise umgesetzt?