





lea.schoenberger [©] tu-dortmund.de nils.hoelscher [©] tu-dortmund.de nick.pietrass [©] tu-dortmund.de jan.pomplun [©] tu-dortmund.de Übung zur Vorlesung Eingebettete Systeme Wintersemester 18/19

Aufgabenblatt 7 (Praxis)

(10 Punkte)

Hinweis: Abgabe des Theorieteils (einzeln oder in Zweiergruppen) bis zum 03.12.2018 um 10:00 durch Einwurf in den Briefkasten (Erdgeschoss OH16, gegenüber von Raum E16). Eine Abgabe per E-Mail ist *nicht* möglich. Besprechung: 05.-07.12.2018.

1 Vorbereitung (3 Punkte)

Hinweis: Diese Aufgabe muss abgegeben werden!

Lesen Sie noch vor Beginn der praktischen Übung die Kapitel 7 und 13.5 im OSEK-Handbuch. Beantworten Sie die folgenden Fragen:

- a.) Nennen Sie die individuellen Identifikationsmerkmale eines Events.
- b.) Welche Systemservices können nur von dem Task ausgeführt werden, welcher das Event besitzt?
- c.) Warum kann nur ein Extended Task Besitzer eines Events sein?

2 OSEK-Events (7 Punkte)

Wählen Sie im CI-Lab die virtuelle Maschine es aus und melden Sie sich an. Unter media/nfs/es finden Sie den Ordner ev3osek sowie den Ordner 07. Kopieren Sie den Ordner ev3osek in Ihr Home-Verzeichnis und den Inhalt des Ordners 07 in den in ev3osek befindlichen Ordner example. Wechseln Sie in das Verzeichnis

../example/AdvancedCollisionDetect, in dem sich die Datei adv_collision.c befindet.

Vervollständigen Sie die .c-Datei so, dass der Roboter wendet, solange sich ein Hindernis vor ihm befindet. Nutzen Sie dazu das Event DistanceEvent, dessen Besitzer der Task Motors ist. Der Task CheckDistance hat die Priorität 2 und wird zweimal pro Sekunde ausgeführt. Der Task Motors hat die Priorität 1 und wird ebenfalls zweimal pro Sekunde ausgeführt. Beide Tasks können jeweils nur einmal aktiv sein. Bitte beachten Sie, dass die LED grün leuchtet, während der Roboter wendet.