

**Question 1.** What is a thread?

线程是操作系统调度和分派系统资源的最小单位

**Question 2.** What is the main thread? What are interrupt threads?

一个程序被操作系统启动时，会运行一个线程，就是主线程。

中断线程是使 CPU 暂停当前线程，执行另外一个代码段的线程。

**Question 3.** What are the five steps that occur automatically (in hardware) as the context switches from the main thread to an interrupt thread?

1. 完成当前指令
2. 挂起当前线程的执行并将八个寄存器的值 (R0-R3, R12, LR, PC, PSR) 推入堆栈。
3. 将 LR 置为 0XFFFFFFF0
4. IPSR 置为中断号
5. 将 PC 置为 ISR 地址

**Question 4.** Define the following terms as they relate to interrupts.

Hardware trigger

Interrupt enable bit I in the PRIMASK register

Interrupt enable bit in the NVIC\_EN0\_R register

Interrupt priority in the NVIC\_SYS\_PRI3\_R or NVIC\_PRI1\_R register

Interrupt arm bit like bit1 (INTEN) in the NVIC\_ST\_CTRL\_R register

Interrupt vector

1. Hardware trigger  
硬件设置标志位以请求中断
2. PRIMASK 的 I=1 的时候，大多数中断不被允许，为 0 的时候，中断被允许。
3. 控制中断号在 16-47 之间中断的使能信号。
4. NVIC\_SYS\_PRI3\_R 定义 SysTick, PendSV, Debug 中断源的优 NVIC\_PRI1\_R 定义 SSI0, UART1, UART0, GPIO Port E 中断源的优先级
- 5.
6. 中断服务程序的入口地址

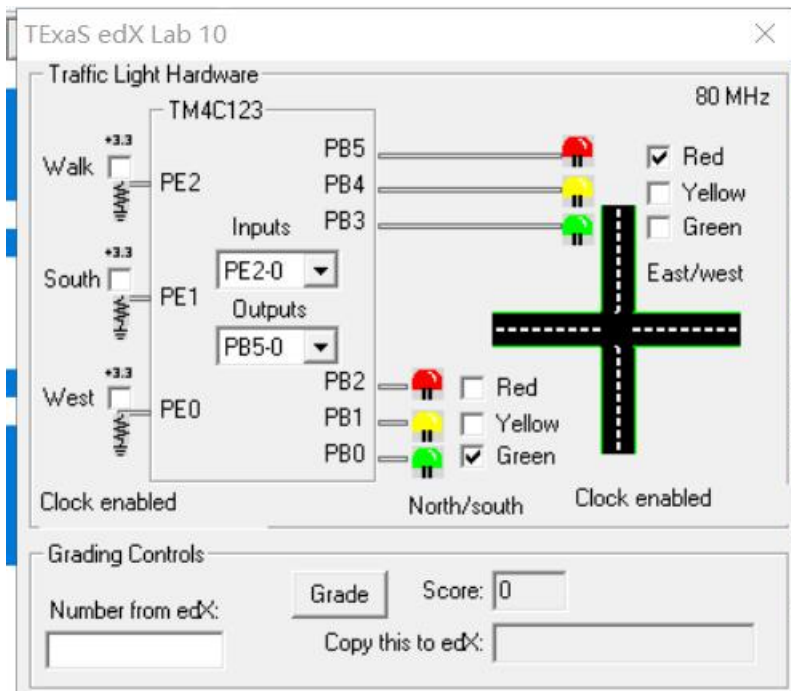
**Question 5.** What is an interrupt acknowledge? How does the SysTick interrupt get acknowledged and how is SysTick acknowledge different from the other interrupts?

清除中断标志位

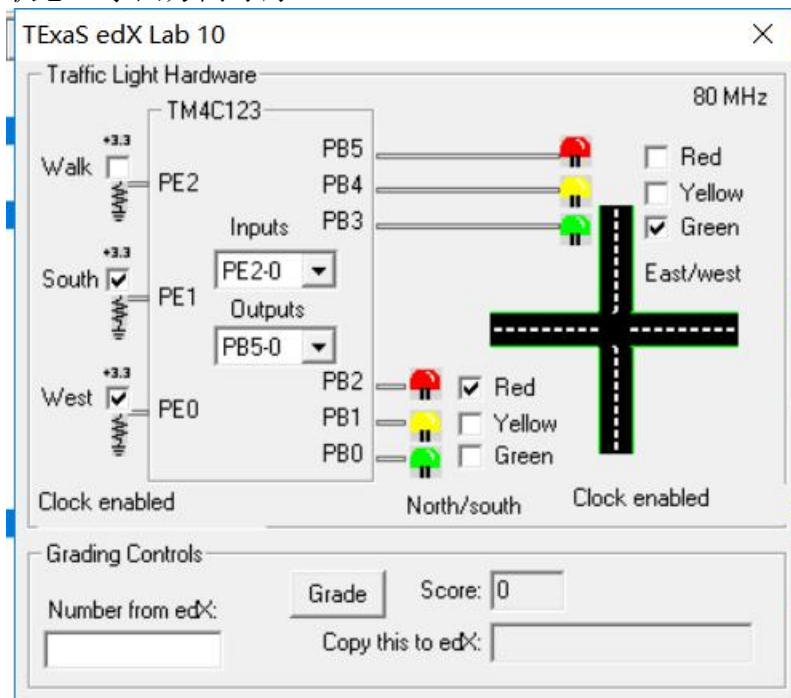
Systick 自动确认

**Question 6.** 这周实验交通灯执行现象截图并说明原理。

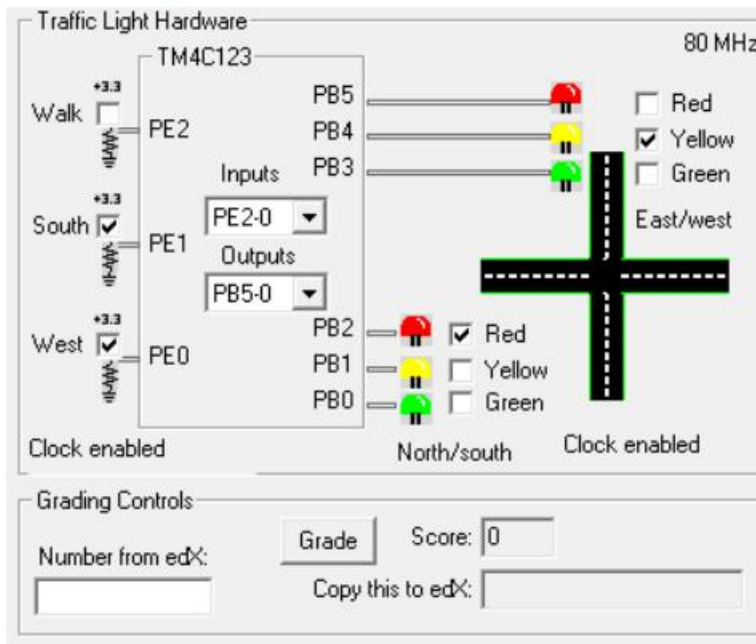
当两个方向都没有检测到有人/车时，交通灯保持南北方向绿灯



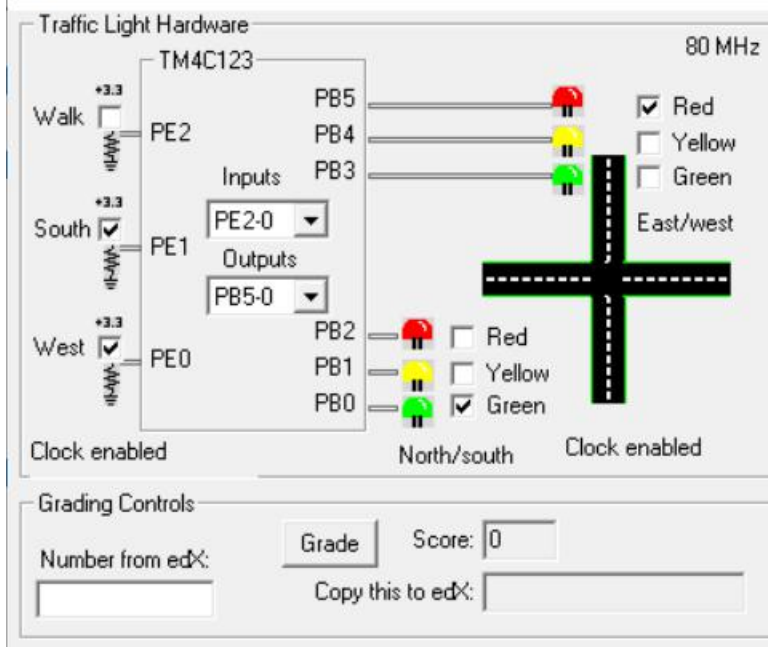
东西南北两个方向同时有车/人时，交通灯切换  
 状态 a:东西方向绿灯 30s



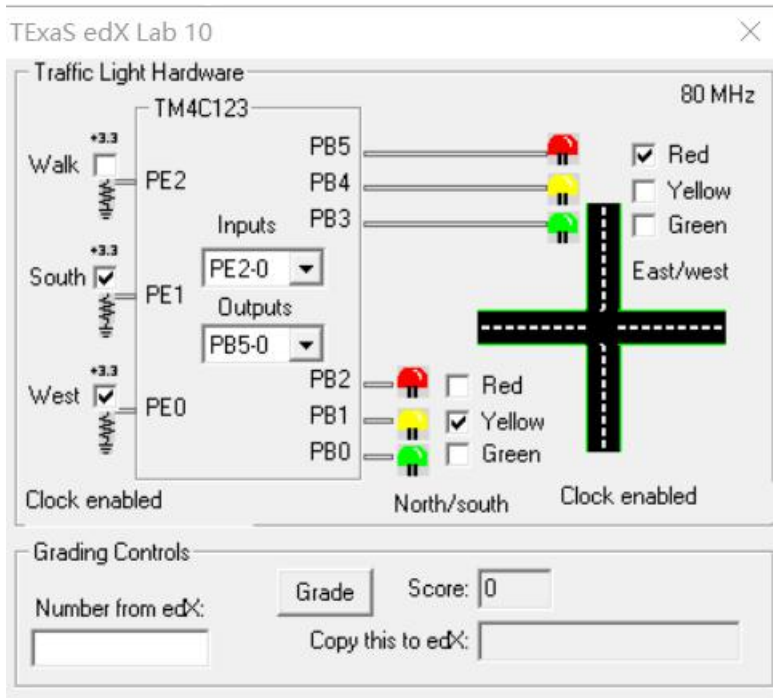
状态 b:东西方向黄灯 3s



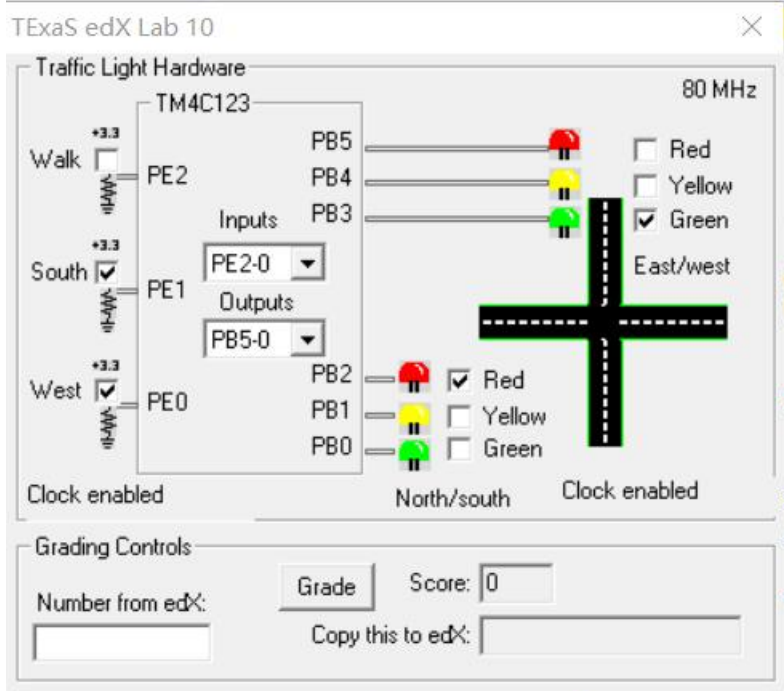
状态 c:南北方向绿灯 30s



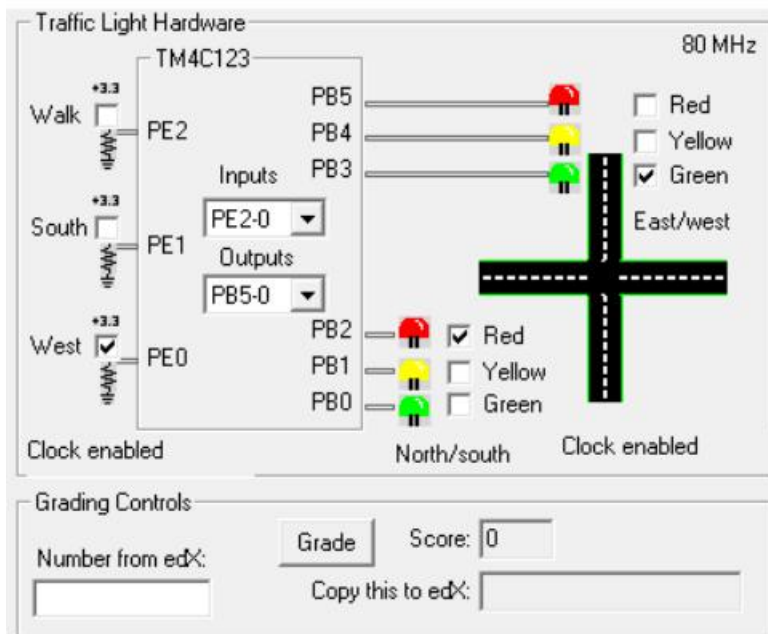
状态 d: 南北方向黄灯 3s



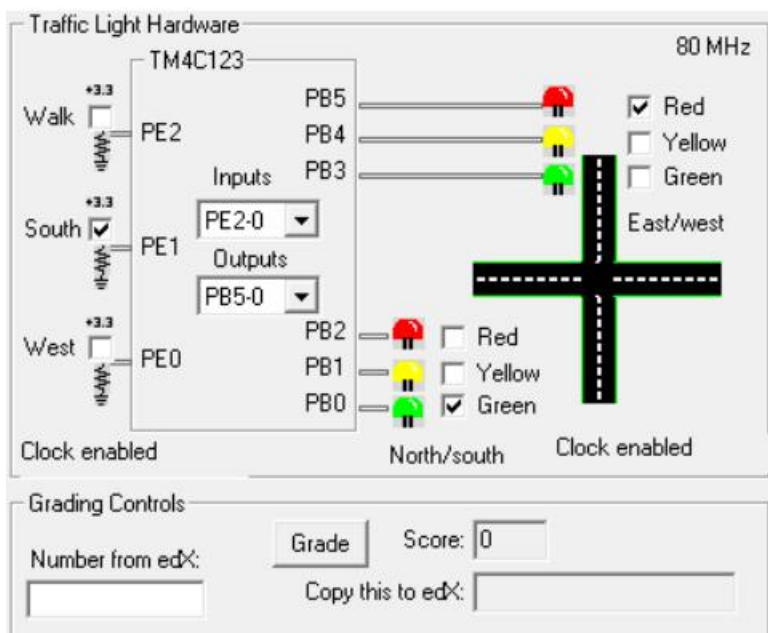
状态 a:东西方向绿灯 30s



当仅东西方向检测到有人/车时  
保持东西方向绿灯



当仅南北方向检测到有人/车时：  
保持南北方向绿灯



原理：

```
STyp FSM[4]={
    {0x21, 3000, {goN, waitN, goN, waitN}},
    {0x22, 500, {goE, goE, goE, goE}},
    {0x0C, 3000, {goE, goE, waitE, waitE}},
    {0x14, 500, {goN, goN, goN, goN}}};
```

程序通过有限状态机实现，有限状态机一共四个状态，每一个状态由一个结构体定义其状态，结构体字段如下：

```
struct State {  
    unsigned long Out;  
    unsigned long Time;  
    unsigned long Next[4];};
```

其中 Out 控制交通灯的亮灭。规则如下：

<b>goN,</b>	<b>PB5-0 = 100001 makes it green on North and red on East</b>
<b>waitN,</b>	<b>PB5-0 = 100010 makes it yellow on North and red on East</b>
<b>goE,</b>	<b>PB5-0 = 001100 makes it red on North and green on East</b>
<b>waitE,</b>	<b>PB5-0 = 010100 makes it red on North and yellow on East</b>

Time 表示状态持续时间

Next 表示下一个状态的索引。即在在四个状态中的索引。

程序主要逻辑如下：

```
while(1){  
    LIGHT = FSM[S].Out; // set lights  
    SysTick_Wait10ms(FSM[S].Time/10);  
    Input = SENSOR; // read sensors  
    S = FSM[S].Next[Input];  
}
```