Wydział Informatyki, Elektroniki i Telekomunikacji

Kierunek: Elektronika i Telekomunikacja



Projekt

Implementacja interpretera Forth na platformie ESP-WROOM-32D

Prowadzący:

prof. dr hab. inż. Bogusław Cyganek

Autorzy:

Tomasz Sokołowski

Piotr Prusak

Operating systems for embedded systems

Spis treści

1.	Cel projektu	3
	Realizacja projektu	
	Język Forth	
4.	Platforma sprzętowa ESP-WROOM-32D	4
5.	Wykorzystane oprogramowanie	5
6.	Implementacja projektu	6
6.1.	Uruchomienie projektu z wykorzystaniem Microsoft Visual Studio	7
6.2.	Uruchomienie programu na platformie Linux (Ubuntu)	7
6.3.	Uruchomienie na platformie ESP32	9
7.	Podsumowanie i wnioski	15
8	Bibliografia	16

1. Cel projektu

Celem projektu jest implementacja języka Forth na platformie sprzętowej ESP-WROOM-32D. Projekt ma być dostępny na małej przenośnej platformie embedded. Komunikacja z platformą będzie odbywać się poprzez port szeregowy.

2. Realizacja projektu

Wstępnie zapoznano się z dokumentacją do kodu a następnie uruchomiono skompilowany kod w programie Visual Studio 2019 na system Windows 10. Kolejnym krokiem było uruchomienie interpretera na systemie Linux w dystrybucji Ubuntu 20.04. Ostatnim etapem projektu było uruchomienie interpretera Forth na platformie ESP-WROOM-32D. Do realizacji projektu wykorzystano kod źródłowy z repozytorium https://github.com/BogCyg/BCForth. Projekt został umiejscowiony w repozytrium: https://github.com/thomastomcio/BCForth/tree/esp_32.

3. Język Forth

Język Forth to wysokopoziomowy język programowania, który wykorzystuje stos do wykonywania operacji. Jego twórcą jest Charles Moore. Język Forth jest znany z tego, że jego składnia jest prosta i zwięzła, a także z tego, że pozwala na łatwe tworzenie własnych słów funkcji, które są przetwarzane przez interpreter. Jego naczelną zasadą jest "zasada minimalizmu", co oznacza, że jego składnia jest bardzo zwięzła i pozwala na szybkie i łatwe tworzenie programów. Jego głównym celem jest zminimalizowanie liczby linii kodu potrzebnych do napisania programu. Język Forth jest często używany w przemyśle, w szczególności w przemyśle motoryzacyjnym, elektronicznym i telekomunikacyjnym. Program napisany w Forth składa się z sekwencji słów rozdzielonych separatorami. W trakcie swojego działania interpreter języka może znajdować się w jednym ze stanów: definiowania lub wykonywania.

4. Platforma sprzętowa ESP-WROOM-32D

Platforma sprzętowa ESP-WROOM-32D pozwala na łatwe wykorzystanie możliwości układu ESP32 (Wi-Fi + Bluetooth BLE) firmy Espressif. Na płytce znajduje się konwerter USB/UART (Silabs CP2102), oraz liczne wyprowadzenia pinów mikrokontrolera na złącza goldpin.



Rys. 1 Platforma sprzętowa ESP-WROOM-32D

Główne cechy tej platformy to:

- ❖ Procesor Xtensa LX6 o dwóch rdzeniach z taktowaniem do 240 MHz
- ❖ 448 kB pamięci ROM
- ❖ 520 kB pamięci SRAM
- ❖ Możliwość obsługi magistral cyfrowych, m.in.: I2C, SPI, I2S, PWM, UART, IR, CAN
- ❖ 12-bitowy przetwornik analogowo-cyfrowy SAR (do 18 kanałów)
- ❖ Dwa przetworniki cyfrowo-analogowe o rozdzielczości 8-bit
- ❖ Protokoły BT: Bluetooth v4.2 BR/EDR oraz Bluetooth BLE
- Obsługa Bluetooth Audio: CVSD oraz SBC
- Protokoły Wi-Fi: 802.11 b/g/n/d/e/i/k/r (802.11n o przepływności do 150 Mbit/s)
- ❖ Wbudowany konwerter USB-UART
- ❖ Wyprowadzenia GPIO o rozstawie 2,54 mm
- ❖ Zasilanie z USB (gniazdo typu microUSB)

5. Wykorzystane oprogramowanie

Microsoft Visual Studio

to zintegrowane środowisko programistyczne firmy Microsoft. Jest używane do tworzenia oprogramowania konsolowego oraz z graficznym interfejsem użytkownika, w tym aplikacji Windows Forms, WPF, Web Sites, Web Applications i inne. Aplikacje mogą być pisane m. in. na platformy: Microsoft Windows, Windows Phone. Linux oraz MacOS.

❖ Visual Studio Code

to darmowy edytor kodu źródłowego z kolorowaniem składni dla wielu języków, stworzony przez Microsoft, o otwartym kodzie źródłowym. Oprogramowanie ma wsparcie dla debugowania kodu, zarządzania wersjami kodu źródłowego za pośrednictwem systemu kontroli wersji Git, automatycznego uzupełniania kodu IntelliSense, zarządzania wycinkami kodu oraz jego refaktoryzacji. Funkcjonalność aplikacji można rozbudować za pomocą rozszerzeń zainstalowanych z dedykowanego repozytorium rozszerzeń, w naszym projekcie skorzystaliśmy z rozszerzenia ESP-IDF.

❖ ESP-IDF

to natywna platforma programistyczna firmy Espressif dla ESP-32. Zawiera biblioteki oprogramowania i kod źródłowy w interfejsie aplikacji dla ESP32 oraz skrypty do obsługi Toolchain. ESP-IDF zapewnia klasyczne podejście do pisania programu za pomocą interfejsu wiersza poleceń (CLI).

CMake

to wieloplatformowe narzędzie do automatycznego zarządzania procesem kompilacji programu. Jego główna cecha to niezależność od używanego kompilatora oraz platformy sprzętowej. CMake nie kompiluje programu samodzielnie, lecz tworzy pliki z regułami kompilacji dla konkretnego środowiska; przykładowo w systemie GNU/Linux będą to pliki Makefile, natomiast pod Windowsem — pliki projektu dla Microsoft Visual Studio.

Operating systems for embedded systems

Github

GitHub to serwis, w którym możesz przechowywać swój kod źródłowy, jak i zarządzać całym procesem wytwarzania oprogramowania: od ukrywania plików źródłowych przed publicznością dzięki repozytorium prywatnym, przez możliwość ich pobierania dzięki komendzie git clone, po prośbę o wprowadzenie zmian dzięki opcji tworzenia pull request. Co ciekawe, możemy również utworzyć tzw. fork, czyli kopię istniejącego projektu, i wprowadzić do niego własne zmiany.

Putty

PuTTY to oprogramowanie dedykowane dla systemów operacyjnych Windows oraz Linux. PuTTY pełni funkcję programowego emulatora terminala. W naszym projekcie został wykorzystany do komunikacji szeregowej z platformą ESP-WROOM-32D.

6. Implementacja projektu

Cel projektu to implementacja projektu na platformie ESP-WROOM-32D. Pośrednimi etapami były kompilacja i uruchomienie projektu z wykorzystaniem środowiska Microsoft Visual Studio na systemie Windows. Kolejnym krokiem było uruchomienie projektu z wykorzystaniem systemu Linux w dystrybucji Ubuntu. Finalnym etapem było uruchomienie interpretera Forth na małej przenośnej platformie embedded.

6.1. Uruchomienie projektu z wykorzystaniem Microsoft Visual Studio

Początkowo sklonowano projekt z repozytorium https://github.com/BogCyg/BCForth. Następnie wykorzystując narzędzie CMake zbudowano projekt w katalogu build. Otworzono projekt w programie Microsoft Visual Studio 2019. Skompilowano i uruchomiono program. Przetestowano poprawność działania programu wykorzystując sekwencję opisaną w dokumentacji do projektu udostępnionej lokalnie za pośrednictwem skrzynki pocztowej. Wynik działania programu został przedstawiony poniżej.

```
Welcome to the Forth interpreter-compiler
Written by Prof. Boguslaw Cyganek (C) 2021

OK:
7 2 DUP + SWAP OVER ROT + * .

56
OK:
```

Rys. 2 Działający program w konsoli Visual Studio

Opisana wyżej sekwencja umieszcza na stosie liczbę 7 następnie dodaję na wierzch stosu cyfrę 2, operacja DUP podwaja górną liczbę ze stosu (2) następnie dwie górne wartości są sumowane i na stosie pozostaje 4 i 7. Operacja SWAP zamienia miejscami 2 najwyższe liczby na stosie. Operacja OVER powiela drugą od góry liczbę ze stosu i dodaję ją na wierzch. Po tej operacji na stosie pozostają cyfry 4, 7 i 4. Operacja ROT zmienia kolejność cyfr na stosie umieszczając 7 na spodzie, a 4 na wierzchu. Następnie dwie cyfry 4 z wierzchu stosu są sumowane i na stosie pozostaje 8 i 7, te dwie liczby są następnie ze sobą mnożone i na stosie pozostaje liczba 56. Kropka ściąga cyfrę z wierzchu stosu i wypisuje na standardowe wyjście. Operacje opisane powyżej zostały graficznie przedstawione w dokumentacji do interpretera.

6.2. Uruchomienie programu na platformie Linux (Ubuntu)

Środowisko programistyczne

Etap ten zrealizowano dzięki wykorzystaniu, wspieranego wewnętrznie przez system Windows, funkcji podsystemu Linux - WSL(Windows Subsystem for Linux) w wersji 2. Podsystem wspiera obsługę przewidzianej dystrybucji Ubuntu 20.04.5 LTS. Dodatkowo skorzystano z możliwości, jakie oferuje edytor tekstowy Visual Code. Pozwala on na kompilacje uprzednio napisanego programu w systemie operacyjnym zainstalowanym w ramach WSL.

Instalacja potrzebnych pakietów

Ubuntu dostępne za pośrednictwem funkcji należało w pierwszej kolejności odpowiednio skonfigurować. Pakiety wymagane do instalacji kompilatora g++ w wersji 10 (obsługującego standard C++20) zostały zainstalowane w wyniku użycia poniższych komend:

```
sudo apt update -y
sudo apt upgrade -y
sudo apt install -y build-essential
sudo apt install -y gcc-10 g++-10 cpp-10
sudo update-alternatives --install /usr/bin/gcc gcc /usr/bin/gcc-10 100 --
slave /usr/bin/g++ g++ /usr/bin/g++-10 --slave /usr/bin/gcov gcov
/usr/bin/gcov-10
```

Wymagana również była instalacja narzędzia konfiguracji budowania projektu Cmake dostępnego natywnie w omawianym systemie Linux:

```
apt install -y cmake
```

Efekt końcowy

Udało się uzyskać ten sam rezultat, co w przypadku implementacji na platformie Windows. Poniżej przedstawiono widok na środowisko pracy z uruchomionym terminalem podsystemu WSL, w którym działa aplikacja interpretera języka Forth.

```
Control (Control (Con
```

Rys. 3 Interpreter forth działający na systemie Linux

6.3. Uruchomienie na platformie ESP32

Środowisko programistyczne

Pierwszym etapem, jaki został zrealizowany było przygotowanie środowiska programistycznego. Według specyfikacji otrzymanej implementacji interpretera Forth wymaganym do kompilacji projektu był standard języka C++ w wersji std++20.

Budowanie projektów języka C++ dla platformy ESP32 w standardzie std++20 umożliwia środowisko programistyczne *ESP-IDF* w wersji *v5*. Stąd w projekcie wykorzystano narzędzia właśnie w tej wersji.

Narzędzie Cmake

W katalogu głównym projektu utworzono plik CMakeLists.txt, w który prezentuje się następująco:

```
cmake_minimum_required(VERSION 3.16)

include($ENV{IDF_PATH}/tools/cmake/project.cmake)

set( PROJECT_NAME BCForth_for_ESP32 )

project(${PROJECT_NAME})
```

Istotna jest linijka ze słowem kluczowym *include*. Jest ona odpowiedzialna za importowanie plików środowiska programistycznego ESP-IDF niezbędnych do kompilacji programu na platformę ESP32.

W katalogu main umieszczone plik CMakeLists.txt o następującej zawartości:

```
idf_component_register(
SRCS
"main.cpp"
INCLUDE_DIRS
"."
"../include"
"../include/Auxiliary"
"../include/Interfaces"
"../include/Modules"
"../include/Words"
"../include/ESP32")
```

Stanowi on informację dla środowiska ESP-IDF o wymaganych do budowy projektu plikach źródłowych (lokalizacje wypisane po słowie kluczowym *SRCS*) oraz nagłówkowych (lokalizacje wypisane po słowie kluczowym *INCLUDE_DIRS*).

Kompilacja kodu

Otrzymana bazowa implementacja interpretera Forth w języku C++ nie nadawała się do pomyślnego ukończenia etapu budowy projektu, w efekcie którego powstanie plik binarny z przeznaczeniem do wgrania na platformę ESP32.

Do osiągnięcia pozytywnego rezultatu kompilacji projektu należało zmodyfikować dotychczasowy kod źródłowy programu. Wprowadzono po kolei przedstawione zmiany.

Typy o nazwach *CellType* oraz *SignedType* będące pierwotnie aliasem na typ *size_t* zostały zamienione na alias na tym *unsigned long long* w pliku *BaseDefinitions.h.* W ten sposób możliwe było podczas kompilacji przejście statycznych asercji, które widoczne są w niżej przytoczonym fragmencie kodu.

```
using CellType = unsigned long long; //size_t;
using RawByte = unsigned char;
using Char = char;

using size_type = unsigned long long; //size_t;

using SignedIntType = long long; // it is good and efficient to have the SignedIntType

using SignedIntType = long long; // the same length as the basic CellType (otherwise e.g. address // arithmetic causes address crop to 4 bytes if int is 4, etc.)

static_assert( sizeof( CellType ) == sizeof( SignedIntType ) );

using FloatType = double;
static_assert( sizeof( CellType ) == sizeof( FloatType ) );
```

Rys. 4 Zmiany w pliku BaseDefinitions.h

Ze względu na restrykcyjne podejście kompilatora do analizy kodu należało dokonać drobnych poprawek w zapisie dostarczonego kodu bazowego. Dzięki temu projekt udało się zbudować pod postacią pliku binarnego.

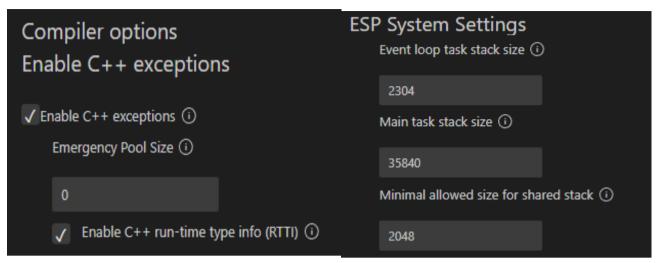
Na poprawki składają się następujące czynności:

- dodano nawiasy klamrowe około 120 linijki w pliku "SystemWords.h" dla zagnieżdżonych if-ów,
- ❖ zakomentowano linijkę 70 w pliku "CoreModule.h", w której zadeklarowane było niewykorzystywane póżniej w kodzie wyrażenie,
- zainicjowano zmienną w linijce 67 pliku "TimeModule.h" (CellType _pad_addr = 0;)

Ustawienie parametrów kompilacji

W udostępnionym przez środowisko ESP-IDF narzędziu do konfiguracji projektu pod nazwą "Menuconfig" wykonano następujące operacje:

- ❖ Zaznaczono opcję "Enable C++ exceptions" w sekcji "Compiler options"
- ❖ Zaznaczono opcję "Enable C++ run-time type info (RTTI)" w sekcji "Compiler options"
- Zwiększono rozmiar stosu taska głównego z 3584 na 35840 bajtów w sekcji "ESP System Settings".



Rys. 5 Konfiguracja środowiska ESP-IDF

Przygotowanie pliku konfiguracyjnego platformę ESP32

Plik, o którym mowa nosi nazwę "ESP32_config.h" i znajduje się w folderze <u>BCForth/include/ESP32/ projektu. Jego zawartość definiuje 3 funkcje:</u>

- configure
- register_spiffs
- esp_vfs_spiffs_register

Rolą pierwszej z nich (*configure*) jest instalacja sterownika modułu UART, co jest niezbędne do uzyskania blokującego standardowego wejścia STDIN, które domyślnie na platformie ESP32 jest nieblokujące. Dwie ostatnie funkcje są związane z obsługą przewidzianego systemu plików. Zostaną one lepiej opisane w kolejnym rozdziale.

Funkcja odczyt plików rozszerzeń

Dostarczona implementacja interpretera Forth zawiera obsługę funkcji czytania z pliku. Co więcej plik o nazwie "AddOns.txt" jest wczytywany zaraz po rozpoczęciu pracy programu. Na zapewnie tych funkcjonalności pozwoliło wykorzystanie wspieranego natywnie przez ESP32 systemu plik o nazwie SPIFFS.

Wstępna konfiguracja

przygotowano odpowiednio plik z mapowaniem partycji "partition.csv" w katalogu projektu z dodanym wpisem partycji o wielkości 1MB przeznaczonej na system plików SPIFFS. Jego zawartość przedstawiona jest poniżej.

```
nvs, data, nvs, , 0x6000, phy_init, data, phy, , 0x1000, factory, app, factory, , 1M, storage, data, spiffs, , 1M
```

Rys. 6 Plik SPIFFS

- ❖ w "Menuconfig" ustawiono w "Partition Table" opcje "Partition Table" : "Custom partition table CSV" i "Custom partition csv file" : "partition.csv"
- ❖ w "Menuconfig" ustawiono w "Serial flasher config" opcję "Flash size" : "4 MB" oraz zaznaczono opcję "Detect flash size when flashing bootloader"
- dodano linijkę do pliku Cmake w katalogu głównym (z plikiem main.cpp): spiffs_create_partition_image(storage ../add_ons FLASH_IN_PROJECT)
- ❖ w pliku "Interfaces.h" w linijce 90 ścieżkę do pliku zmieniono na "/spiffs/AddOns.txt" ❖

Instalacja i deinstalacja systemu plików

Za instalację systemu plików SPIFFS odpowiedzialna jest funkcja register_spiffs, która ustawia folder nadrzędny jako "/spiffs/".

Za deinstalację SPIFFS odpowiada funkcja unregister spiffs.

Definicje obu tych funkcji przedstawia poniższa grafika:

```
void register_spiffs(void)
{
    esp_vfs_spiffs_conf_t config = {
        .base_path = "/spiffs",
        .partition_label = NULL,
        .max_files = 5,
        .format_if_mount_failed = true,
};
    esp_vfs_spiffs_register(&config);
}

void unregister_spiffs(void)
{
    esp_vfs_spiffs_unregister(NULL);
}
```

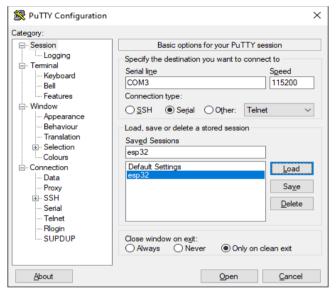
Rys. 7 Definicje funkcji do instalacji i deinstalacji systemu

Ustawienie klienta komunikacji szeregowej

W celu połączenia z płytką ESP-WROOM-32D wykorzystano klienta komunikacji szeregowej Putty na komputerze, do której płytkę podłączono.

Ustawienie parametrów połączenia

Wybrano typ transmisji na szeregowy (opcja *Serial*), wybrano odpowiedni port szeregowy COM, pod którym dostępna była płytka, ustawiono prędkość transmisji na 115200 bit/s.



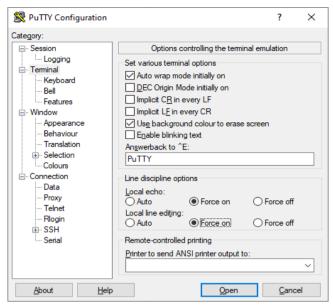
Rys. 8 Konfiguracja programu PuTTY

Ustawienie wyświetlania

Programu *Putty* domyślnie nie wyświetla wprowadzanych z klawiatury znaków (tzw. lokalne echo). Jest to istotne z uwagi na kontrolę nad przesyłaniem do platformy docelowej (ESP32) znaków. Z tego powodu w interfejsie graficznym programu *Putty* w zakładce *Terminal* w polu *Category* przeprowadzono następujące operacje:

- ❖ Wybrano opcję Local echo → Force on
- ❖ Wybrano opcję *Local line editing -> Force on*

Operating systems for embedded systems



Rys. 9 Konfiguracja ustawień wyświetlania

Efekt końcowy

Uruchomiony terminal programu *Putty* wyświetla oczekiwane rezultaty, które uzyskano przy budowaniu kodu interpretera języka Forth dla platform innych niż ESP32.



Rys. 10 Finalnie działający interpreter na ESP-WROOM-32

7. Podsumowanie i wnioski

W pełni zrealizowano postawiony w projekcie cel. Podczas pracy nad projektem poszerzono wiedzę z zakresu programowania platformy ESP-WROOM-32D, oraz szczegółowo zapoznano się z językiem Forth. Wdrożenie projektu na małą przenośną platformę embedded pokazało możliwość implementacji interpretera języka Forth na platformie embeded. Takie rozwiązanie może być stosowane w dziedzinie automatyki do sterowania urządzeniami.

8. Bibliografia

- ❖ Załączona dokumentacja interpretera Forth
- * Rsperssif ESP32 get started
- **Espressif ESP32 reference manual**
- **❖** Espressif ESP32 c++ support
- Język Forth
- * Repozytorium projektu