

Polytechnique Montréal

Département de génie informatique et génie logiciel

Cours INF1995:  
Projet initial en génie informatique et travail en équipe

Travail pratique 8

**Makefile et production de librairie statique**

Par l'équipe

No 6165

Noms:

Francis Lavigueur  
Rostan Lord-Belleville  
Bei Ning Pan  
Virasone Manibod

Date:

12 mars 2018

## Partie 1 : Description de la librairie

La librairie contient d'abord le fichier `ambre.cpp`. Ce fichier contient la fonction `ambre()` nous permettant d'afficher la couleur ambre. Donc, elle fait en sorte que la `del` alterne de couleur entre la rouge et vert pour tromper l'œil. Dans le fichier `ambre.h`, on retrouve les constantes pour afficher la couleur vert, rouge et pour éteindre la `del`. Il y a aussi l'inclusion des fichiers `avr/io.h` et `util/delay.h` pour faire des delays. On a défini la fréquence du CPU pour que les delays puissent se faire dans les bons temps.

Ensuite, il y a le fichier `InterruptBouton.cpp`. Ce fichier contient la fonction `initialisation()` nous permettant de faire des interruptions avec un bouton-poussoir. Cette fonction initialise tous les registres nécessaires pour permettre ce genre d'interruption. Le fichier `InterruptBouton.h` *include* les mêmes fichiers qu'`ambre.h` mais avec le fichier `avr/interrupt.h` en plus pour pouvoir faire des interruptions.

Les fichiers `mémoire_24.cpp` et `mémoire_24.h`, qui ont été fournis par le professeur, ont aussi été mis dans la librairie pour que l'on puisse écrire et lire dans la mémoire du ATmega324PA.

Pour continuer, on retrouve le fichier `pwm.cpp` qui contient la fonction qui permet de donner un PWM à une `del` ou aux moteurs. La fonction prend en paramètre un `uint16_t` qui est la valeur de comparaison pour le compteur. Aussi, la fonction ajuste tous les registres nécessaires pour permettre d'ajuster le PWM de façon matérielle.

Enfin, on peut retrouver le fichier `UART.cpp` dans la librairie. Ce fichier contient la fonction `initialisationUART()` contenant les instructions permettant

de communiquer avec le PC. Comme avec les fonctions précédentes, les modifications des registres du ATmega324PA sont faites dans cette fonction. Ensuite, on retrouve la fonction `transmissionUART` qui prend en paramètre la donnée qui sera initialiser au registre UDR0. Le fichier `UART.h` *include* `avr/io.h`, `delay_basic.h`, `delay.h`, `avr/interrupt.h` et `memoire_24.h`.

## Partie 2 : Décrire les modifications apportées au Makefile de départ

### Makefile de la librairie :

En premier lieu, le Makefile de la librairie a été modifié pour qu'il puisse inclure tous les fichiers sources .cpp. Ceci a été réalisé en attribuant à la variable PJCSRC tous les fichiers cpp. Pour ce faire, la fonction wildcard a été appelée. La ligne originale a donc été remplacée par `PRJSRC = $(wildcard *.cpp)`.

La création des fichiers .o est réutilisée du Makefile original. Il n'y a donc eu aucune modification aux lignes suivantes :

```
# Production des fichiers object
# De C a objet
%.o: %.c
    $(CC) $(CFLAGS) -c $<
# De C++ a objet
%.o: %.cpp
    $(CC) $(CFLAGS) $(CXXFLAGS) -c $<
```

La dernière modification apportée au Makefile consiste à remplacer la section qui transforme les fichiers .o en .hex et les installe sur le ATmega324PA par un ligne qui assemble tous les .o en une archive. Cette section a donc été remplacée entièrement :

```
# Production des fichiers hex a partir des fichiers elf
%.hex: %.out
    $(OBJCOPY) -j .text -j .data \
        -O $(HEXFORMAT) $< $@

# Make install permet de compiler le projet puis
# d'ecrire le programme en memoire flash dans votre
# microcontrôleur. Celui-ci doit etre branche par cable USB
install: $(HEXROMTRG)
    $(AVRDUDE) -c $(AVRDUDE PROGRAMMERID) \
        -p $(MCU) -P -e -U flash:w:$(HEXROMTRG)|
```

Par ces lignes qui créent une archive library.a avec tous les fichiers .o qui sont stockés dans OBJDEPS :

```
#creation de l'archive
library.a: $(OBJDEPS)
    avr-ar -rcs library.a $(OBJDEPS)
```

### **Makefile du code :**

Les seules lignes qui ont été modifiées sont celles qui servent à inclure la librairie dans notre code. INC = a donc reçu le chemin menant à la librairie et LIBS la librairie elle-même.

```
# Inclusions additionnels (ex: -I/path/to/mydir)
INC= -I/./library/

# Libraires a lier (ex: -lmylib)
LIBS= library/library.a
```

Le rapport total ne doit pas dépasser 7 pages incluant la page couverture.

*Barème: vous serez jugé sur:*

- *La qualité et le choix de vos portions de code choisies ( 5 points sur 20 )*
- *La qualité de vos modifications aux Makefiles ( 5 points sur 20 )*
- *Le rapport ( 7 points sur 20 )*
  - *Explications cohérentes par rapport au code retenu pour former la librairie (2 points)*
  - *Explications cohérentes par rapport aux Makefiles modifiés (2 points)*
  - *Explications claires avec un bon niveau de détails (2 points)*
  - *Bon français (1 point)*
- *Bonne soumission de l'ensemble du code (compilation sans erreurs, ...) et du rapport selon le format demandé ( 3 points sur 20 )*