



**Пловдивски Университет “Паисий
Хилендарски”**
Факултет по Математика и Информатика
Катедра Софтуерни технологии

*Дипломна Работа на тема:
“Статична C библиотека за Arduino”*

Дипломант:
Веселин Станчев
ФН: 1801321012
спец. СИ

Научен Ръководител:
гл. ас. д-р инж. Стоян Черешаров

Пловдив 2022 г.

Съдържание

З.....4

Увод.....4

Изследване на съществуващите C библиотеки и анализ на datasheet-овете на
микроконтролерите за които е предназначена асемблерската част.....8

Увод

Със развитието на IoT все повече стават популярни едноплатковите development boards като Arduino Uno и Raspberry Pi Pico които могат да послужат за учебни/университетски проекти или домашна автоматизация. Съществуват няколко вида instruction sets:

- CISC -> Complex Instruction Set Computer
- RISC -> Redused Instruction Set Computer
- MISC -> Minimal Instruction Set Computer

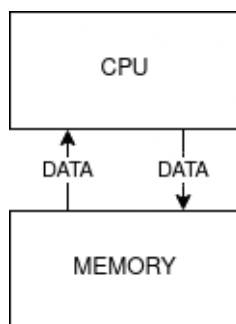
CISC се използва при x86_64 базираните настолни компютри и лаптопи.

RISC се използва при микроконтролерите Atmega 328p и RP2040.

Arduino Uno е базиран на Atmega 328p а Raspberry Pi Pico е базиран на RP2040.

Redused Instruction Set означава че по-сложните инструкции се свеждат до изпълнение на основните инструкции. Архитектурата на Atmega 328p и RP2040 е System on Chip (SoC).

SoC означава, че най-важните компоненти за една компютърна система - процесора и паметта, според фон Ньоймановата архитектура са обединени в един чип.



Фиг. 1

Фиг. 1 показва разделението на процесора и паметта.

Начините за програмирането на Arduino са:

- чрез използването на C++ базирания диалект
- чрез използването на C
- чрез използването на Assembler

Езикът C е език от ниско ниво и затова гарантира бързина на изпълнение на програмата. Много по-добре е да се използва C отколкото официалния C++ диалект.

Ако се цели още по-голяма бързина, тогава се използва Assembler. Съществуват няколко вида архитектура на instruction set-a:

- x86_64 -> за настолни компютри и лаптопи.
- ARM -> за мобилни устройства, микроконтролери и едноплаткови компютри (Advanced RISC Machine).
- RISC-V -> open-source RISC базирана архитектура.

За различните архитектури на instruction set-a има различни асемблери.

Instruction Set Architecture	Assembly Language
X86_64	MASM, NASM
ARM	GNU Assembler
RISC-V	GNU Assembler; AVR Assembler

За X86_64 архитектурата на instruction set-a разполагаме със:

- ➔ Microsoft Assembler който може да се пише в директива `__asm{...}` в C/C++ source файл
- ➔ Netwide Assembler – свободен асемблер

За ARM архитектурата на instruction set-a разполагаме със:

- ➔ GNU Assembler - свободен асемблер за RISC базирани микроконтролери и процесори.
- ➔ AVR Assembler - свободен асемблер за широк спектър от Atmel базирани микроконтролери и процесори.

Примери за едноплаткови компютри:

- Raspberry Pi
- Olinuxino A20

Едноплатковите компютри помагат за по-лесния достъп на ученици и студенти до изучаването на компютърните науки. Те са с ниска крайна цена но достатъчно мощни за разработването на различни проекти.

Библиотеките съдържат предефинирани функции в езика.

Съществуват 2 типа библиотечни файлове – статични и динамични.

Цел на дипломната работа:

Да бъде създадена статична библиотека на C за Ардуино заедно със Асемблерска част която да бъде включена в библиотеката. Целта на библиотеката е да покаже взаимодействието между C и Assembler.

От тази цел произтичат следните задачи:

- *Изследване на съществуващите C библиотеки и анализ на datasheet-овете на микроконтролерите за които е предназначена асемблерската част*
- *Анализ на целевите процесорни архитектури за които е предназначена библиотеката.*
- *Дефиниране на изискванията към библиотеката*
- *Използвани софтуерни инструменти*
- *Кодиране на библиотеката*
- *Постигнати резултати. Бъдещо Развитие*

Глави:

Увод

- **Глава I - Изследване на съществуващите C библиотеки и анализ на datasheet-овете на микроконтролерите за които е предназначена асемблерската част**
- **Глава II - Анализ на целевите процесорни архитектури за които е предназначена библиотеката.**
- **Глава III - Дефиниране на изискванията към библиотеката**
- **Глава IV - Използвани софтуерни инструменти**
- **Глава V – Кадиране на библиотеката**
- **Глава VI – Постигнати резултати. Бъдещо Развитие**

Заклучение

I - Изследване на съществуващите C библиотеки и анализ на datasheet-овете на микроконтролерите за които е предназначена асемблерската част

Както стана ясно в увода, съществуват 2 типа библиотечни файлове (библиотеки) – статични и динамични. Статичната библиотека представлява архив с разширение .a , който се състои от обектни файлове с разширение .o .

Динамичната библиотека от своя страна представлява файл с разширение .so (shared object) . Когато се работи под управление на GNU/Linux OS има основна директория, която съдържа динамичните библиотеки -> /usr/lib. По отношение на header файла той представлява файл с декларираните функции които ще бъдат налични в основната C програма или както е в този случай -> в библиотеката.

Когато се напише #include <mylib.h> -> header файла се търси в основната директория ->/usr/lib. Когато се напише #include "mylib.h" -> header файла се търси в конкретната директория, в която потребителят се намира в момента.

Примери за C библиотеки:

- stdlib.h
- stdio
- math.h

Нека разгледаме библиотеката libc и нейния header файл stdlib.h . Библиотеката libc съдържа основни функции на езика които могат да бъдат използвани в различни C програми. Header файлът stdlib.h съдържа различни функции като например:

- atoi
- atol
- malloc
- free

Функцията `atoi` получава като аргумент символ или символен низ- `string` и го преобразува в цяло число от тип `int`.

Функцията `atol` получава като аргумент символ или символен низ- `string` и го преобразува в число от тип `long`.

Чрез функцията `malloc` се запазват байтове в паметта. Например:
`malloc(sizeof(int))`.

Чрез функцията `free` се освобождават вече заети байтове в паметта. Например:

```
int a=5;  
free(a);
```

Нека разгледаме библиотеката `stdio` и нейния header файл `stdio.h` . Библиотеката `stdio` съдържа основни функции на езика които могат да бъдат използвани за стандартни входно-изходни операции (I/O). Header файлът `stdio.h` съдържа различни функции като например:

- `fopen`
- `printf`

Чрез функцията `fopen` отваря stream от байтове в паметта. Получава като аргументи името на stream-а който трябва да отвори и различен режим за отваряне
Например:

```
fopen("example","r");
```

Нека разгледаме библиотеката `math` и нейния header файл `math.h` . Библиотеката `math.h` съдържа математически функции и дефинирани константи чрез препроцесорната директива `#define` . Header файлът `stdio.h` съдържа различни константи като например:

```
#define PI=3.14;
```

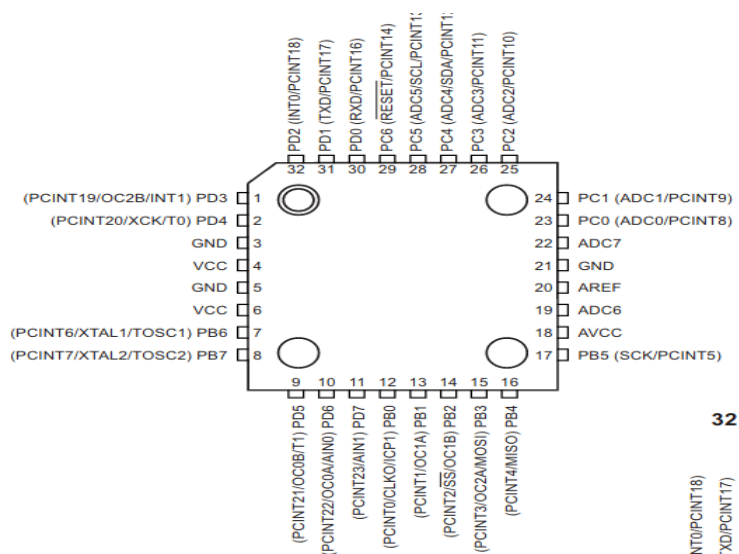
За разлика от разгледаните вече съществуващи библиотеки, статичната библиотека, цел на настоящата дипломна работа, ще съдържа асемблерска част, за да може действието ѝ да бъде най-бързо.

За да се запознаем със микроконтролерите за които е предназначена библиотеката -> Atmega 328P и RP2040 е необходимо да анализираме тяхната документация – datasheet-овете им.

Следва кратък анализ на datasheet-а на Atmega 328P, след това и на RP2040.

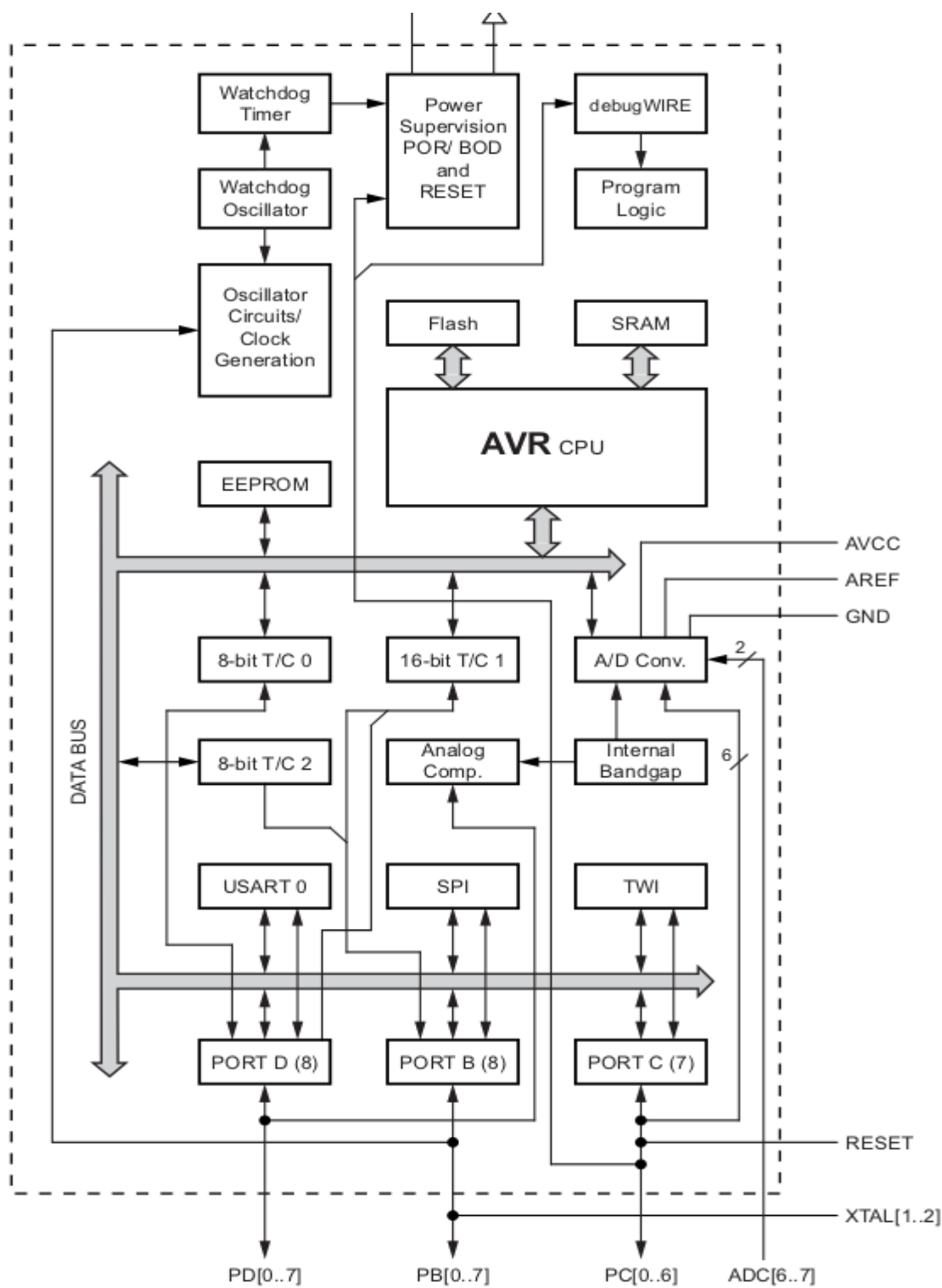
Кратък анализ на datasheet-а на Atmega 328P

Според datasheet-а Atmega 328P е 8-bit RISC базиран микроконтролер. Може да бъде използван GNU Assembler-а, който е съвместим с RISC-базирани устройства.



Фиг. 2

Фигура 2 показва достъпните пинове за използване на Atmega 328P.



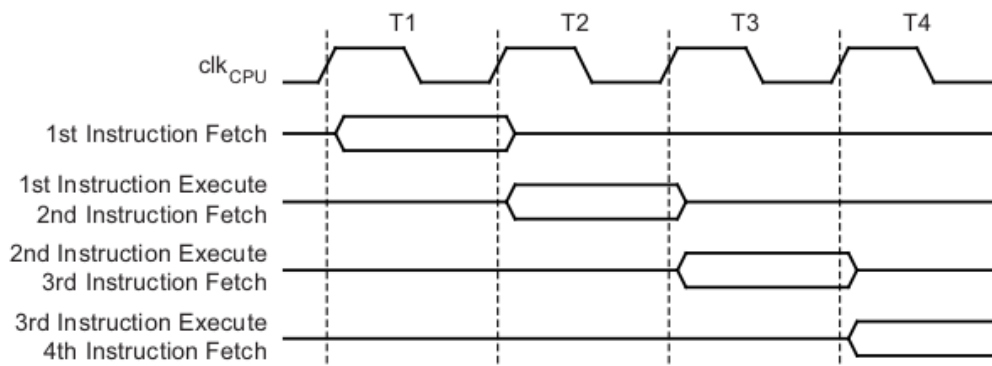
Фиг. 3

Фигура 3 показва процесора, паметите и адресната шина на Atmega 328P

Всеки един процесор изпълнява следните задачи върху процесорна инструкция:

- прихващане на инструкцията
- декодиране на инструкцията
- изпълнение на инструкцията

Figure 6-4. The Parallel Instruction Fetches and Instruction Executions



Фигура 6.4 от datasheet-а показва как на всеки 1 clock-cycle на clock сигнала последователно се прихващат, декодират и изпълняват инструкциите.

За да можем да програмираме на Assembler е нужно да знаем какви регистри на процесора на микроконтролера са достъпни за използване.

Figure 6-2. AVR CPU General Purpose Working Registers

General Purpose Working Registers	7	0	Addr.	
	R0	0x00		
	R1	0x01		
	R2	0x02		
	...			
	R13	0x0D		
	R14	0x0E		
	R15	0x0F		
	R16	0x10		
	R17	0x11		
	...			
	R26	0x1A		X-register Low Byte
	R27	0x1B		X-register High Byte
	R28	0x1C		Y-register Low Byte
	R29	0x1D		Y-register High Byte
	R30	0x1E		Z-register Low Byte
	R31	0x1F		Z-register High Byte

Фигура 6.2 показва достъпните регистри с общо предназначение.

Кратък анализ на datasheet-а на RP2040

IV - Използвани софтуерни инструменти

За реализацията на проекта е избран сетът от инструменти GNU Tools. Причината за избора е, че всички инструменти са част от GNU Project.

Те са свободни мултиплатформени софтуери със терминален (не графичен) интерфейс, което позволява по-бърза работа. Налични са за повечето GNU/Linux дистрибуции както и за mac OS и MS Windows.

GCC (GNU Compiler Collection) е колекция от компилатори за Fortran, Ada, C, C++.

Използваните инструменти са:

- **gcc**
- **make**
- **gdb**
- **avr-gcc**
- **avrdude**
- **binutils**

