

Workshop: ASURO-Programmieren in C

Teil 1: Theorie

Markus Becker

<http://mbecker-tech.de>

Bürgernetz Ingolstadt e. V. / ByteWerk



Stand: 26. Dezember 2009

Copyright: Creative Commons by-nc-sa @ Markus Becker

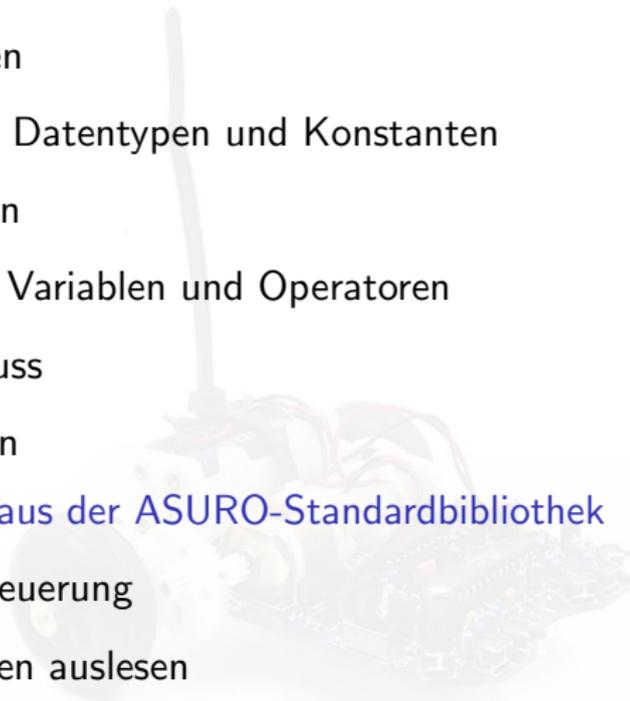
Inhaltsverzeichnis

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



Weiterführende Informationen

- ▶ ASURO-Wiki: <http://www.asurowiki.de>
- ▶ Micro-Controller: <http://www.mikrocontroller.net>
- ▶ Roboter-Community: <http://www.roboternetz.de>
- ▶ Kontakt bei Fragen: <mailto:markus@mbecker-tech.de>
- ▶ Erweiterte ASURO-Funktionsbibliothek:
<http://sourceforge.net/projects/asuro/>

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



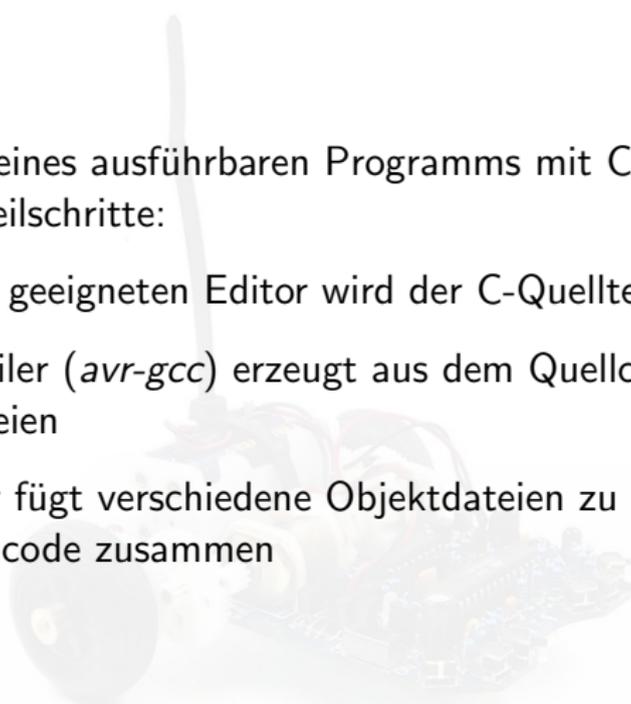
Maschinencode

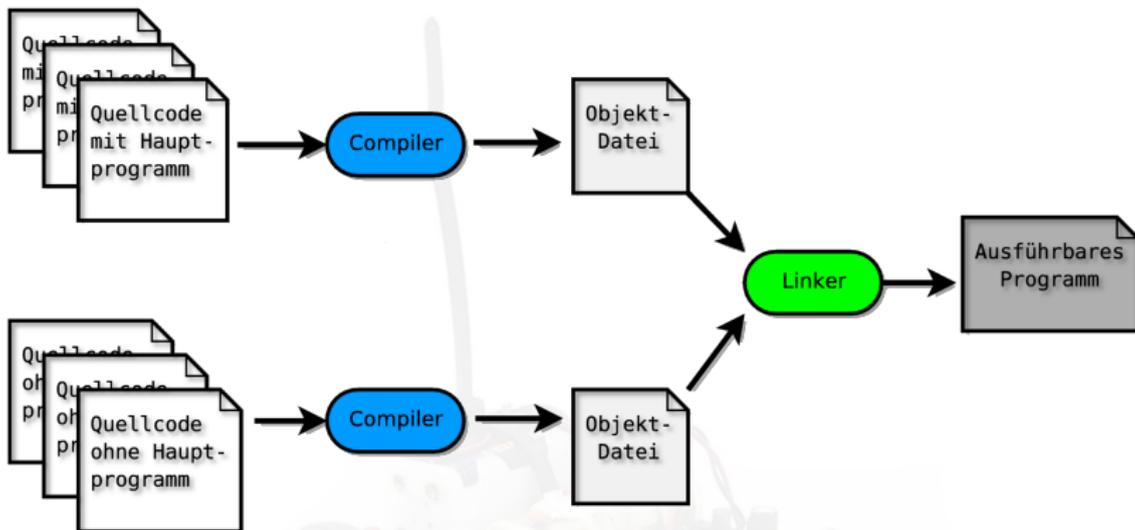
- ▶ Der Micro-Controller versteht nur Maschinencode in Form von 'Nullen und Einsen'
- ▶ Jedes Byte steht für eine bestimmte Aufgabe, z. B.
1010 0111: Addiere Register x mit Register y
- ▶ Dieser Maschinencode kann auf folgende Arten erzeugt werden:
 - ▶ Direkt über Hex-Editor
 - ▶ Maschinennahe Programmiersprache: *Assembler*
`mov r14,r24 # Register 24 --> Register 14`
 - ▶ Hochsprache: z. B. C (wird in diesem Workshop verwendet)
`int x = 5; // Variable x mit 5 belegen`

Maschinencode aus C-Code generieren

Die Erstellung eines ausführbaren Programms mit C erfordert verschiedene Teilschritte:

- 1 Mit einem geeigneten Editor wird der C-Quelltext geschrieben
- 2 Der Compiler (*avr-gcc*) erzeugt aus dem Quellcode Objektdateien
- 3 Der Linker fügt verschiedene Objektdateien zu ausführbarem Maschinencode zusammen





Visualisierter Ablauf bei der Generierung von Maschinencode

Grundgerüst eines C-Programms

- ▶ Jedes Programm hat eine main-Funktion, die als erstes ausgeführt wird
- ▶ Einrücken erleichtert Lesbarkeit

```
1 #include "bib.h" // Einbinden von Bibliotheken
2
3 void main (void) {
4     // hier steht nachher die Befehlsfolge,
5     // die der ASURO ausführen soll
6 }
```

Listing 1: Grundgerüst des C-Programms

Bezeichner in C

- ▶ Bezeichner (Variablennamen, Funktionsnamen) müssen mit einem Buchstaben beginnen
- ▶ danach können sie auch Ziffern und Unterstriche enthalten
- ▶ maximal 32 Zeichen
- ▶ zur besseren Lesbarkeit 'sprechende' Namen verwenden
- ▶ Gültig sind z. B. `var`, `var_1`, `var1`
- ▶ Ungültig sind z. B. `1var`, `_var`, `123`, `_123`

C-Syntax

- ▶ 'Regeln' analog Grammatik und Interpunktion
- ▶ Blöcke werden in geschweifte Klammern zusammengefasst
- ▶ Anweisungen werden mit einem Semikolon abgeschlossen
- ▶ C unterscheidet Groß- und Kleinschreibung ('*case-sensitive*!')

```
1 void main (void) {  
2     int i = 0; // Anweisung  
3     ....  
4     if (i == 0) {  
5         // Block  
6         ...  
7     }  
8 }
```

Listing 2: Beispiel zur C-Syntax

Kommentare

- ▶ 'Notizen' zur Dokumentation des Codes
- ▶ Erleichterung der Wartbarkeit des Codes über größeren Zeitraum

```
1 void main (void) {  
2     // Einzeiliger Kommentar  
3     ....  
4     /*  
5     hier steht ein  
6     mehrzeiliger Kommentar  
7     */  
8 }
```

Listing 3: Kommentare

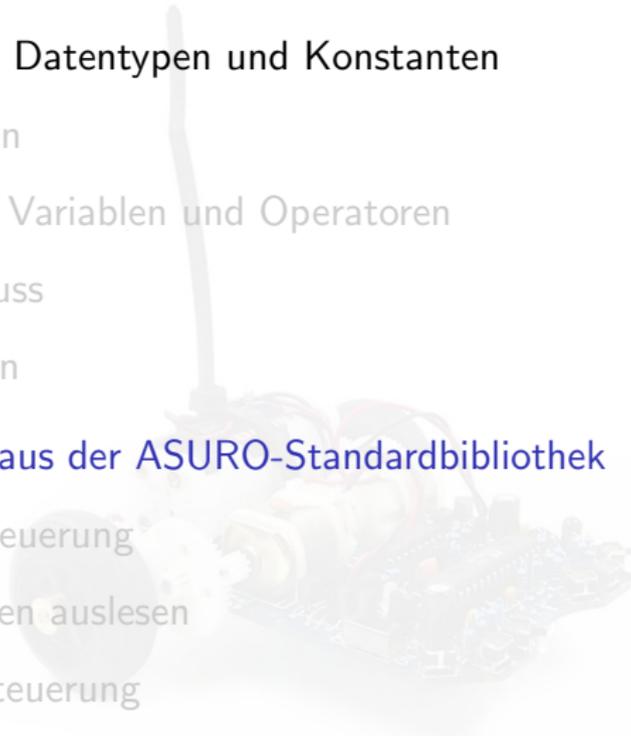
Standardbibliothek 'asuro.h'

- ▶ Es existiert eine Sammlung von Grundfunktionen, z. B. für:
 - ▶ Auslesen von Sensordaten
 - ▶ Ansteuerung der Aktoren (Motoren, LEDs)
 - ▶ Kommunikation über *RS232 via IR*
 - ▶ Zeitsteuerung
 - ▶ ...
- ▶ Abstraktion von der tieferen Funktion des Micro-Controllers
- ▶ ASURO beherrscht quasi *out-of-the-box* komplexe Vorgänge, wie z. B. Kurven fahren
- ▶ Einbinden in Quellcodedatei mit `#include "../asuro.h";`

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
 - Sensordaten auslesen
 - Motoransteuerung
- 
- A photograph of an ASURO robot, which is a small, circular robot with a white top and a black bottom. It has a central motor and a gear. The robot is shown in a semi-transparent, faded style, overlaid on the text. It has a small antenna on top and a camera lens on the front. The robot is positioned in the lower right quadrant of the slide.

Variablen

- ▶ Speicherplatz für z. B. Zwischenergebnisse
- ▶ haben einen nicht veränderlichen *Datentyp*
- ▶ es gelten die Regeln für Bezeichner in C
- ▶ Konvention: keine Großbuchstaben
- ▶ müssen vor Verwendung *definiert* werden:
Syntax: <Datentyp> [Variablenname];
- ▶ sind nur in dem Block gültig, in dem sie definiert wurden

```
1 void main (void) {  
2     float spannung;  
3     int anzahl, index; // Zwei auf einmal  
4     int i = 0; // mit Initialisierung  
5     . . . .
```

Listing 4: Variablendefinition

Datentypen

- ▶ Ganzzahlige Datentypen (Integer):

Name	Größe	min.	max.
char	1 Byte	-128	+127
unsigned char	1 Byte	0	255
int	2 Byte	-32768	+32767
unsigned int	2 Byte	0	65535

- ▶ Gleitkommazahlen (Floating Point):

Name	Größe	min.	max.
float	4 Byte	ca. $-3.4 \cdot 10^{38}$	ca. $+3.4 \cdot 10^{38}$

Achtung

Der *Atmega8* hat kein Gleitkomma-Rechenwerk!
→ viel längere Rechenzeiten als bei *Integer*!

Felder (Arrays)

- ▶ Mehrere Variablen gleichen Typs lassen sich zu Feldern (Arrays) gruppieren
- ▶ Alle Elemente eines Feldes liegen hintereinander im Speicher
- ▶ Der Name des Feldes steht für die Position im Speicher und nicht für einen Wert innerhalb des Feldes
- ▶ Erstes Element an der Stelle 0!

```
1 void main (void) {  
2     int linedata [2]; // Integer-Array der Laenge  
3     int data = {1, 2, 3}; // Mit Initialisierung  
4     linedata [0] = 0; // erstes Element  
5     linedata [1] = 0; // zweites Element  
6 }
```

Listing 5: Arrays

Konstanten

- ▶ Zur Vermeidung von Zahlen im Code (*'magic numbers'*)
- ▶ Möglichkeit der Wiederverwendung
- ▶ Konvention: nur Großbuchstaben
- ▶ Definition über *Präprozessoranweisung*:
Syntax: `#define <Bezeichner> <Zahl>`

```
1 #include "../lib/asuro.h"
2 #define MAXLENGTH 5
3
4 void main (void) {
5     int feld[MAXLENGTH];
6     ....
7 }
```

Listing 6: Variablendefinition

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- **Operatoren**
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



Wichtige Operatoren

▶ Arithmetische Operatoren

- ▶ + Addition, - Subtraktion; Bsp: `a = x + i;`
- ▶ * Multiplikation, / Division; Bsp: `a = x * i;`
- ▶ % Modulu (Divisionsrest); Bsp: `a = 10 % 3; // 1`

▶ Relationale Operatoren

- ▶ == gleich, != ungleich; Bsp: `a = (4 == 3); // False`
- ▶ < kleiner als, > größer als; Bsp: `a = (4 > 3); // True`
- ▶ <= kleiner gleich, >= größer gleich
- ▶ Ergebnis: True (nicht Null) bzw. False (Null)

Wichtige Operatoren

▶ Logische Operatoren

- ▶ ! Negation; Bsp: `a = !(4 > 3); // False`
- ▶ `&&` logisches UND, `||` logisches ODER
- ▶ Beispiel: `a = ((3 > 2) || (3 < 2)); // True`

▶ Operatoren zur Bitmanipulation

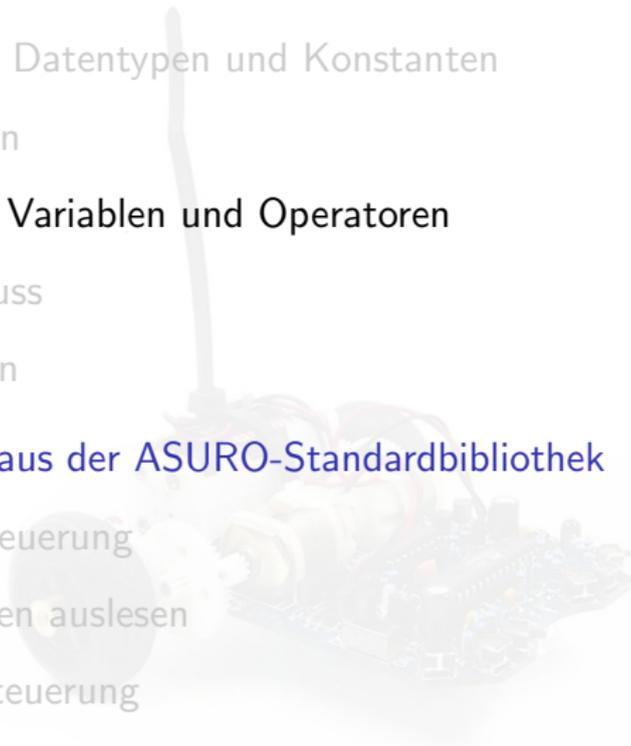
- ▶ `~` NOT; Beispiel:
`a = ~ 9; // -10 (~0000 1001 → 1111 0110)`
- ▶ `&` bitweises UND, `||` bitweises ODER; Beispiel:
`a = 3 || 9; // 11 (0011 | 1001 → 1011)`
- ▶ `<<` Shift left, `>>` Shift right; Beispiel:
`a = 1 << 3; // 8 (0001 drei mal nach rechts → 1000)`

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



Übung 1

```
1 void main (void) {  
2     int i = 15, j = 30, c;  
3  
4     c = j * 2 + i;  
5     c = (i + j >= 5) && (i % 5 == 0);  
6     c = i & (1 << 6);  
7 }
```

Listing 7: Übung 1

- ▶ Welchen Wert hat die Variable c in den Zeilen 4, 5 und 6?

Lösung zu Übung 1

```
1  int i = 15, j = 30, c;  
2  
3  c = j * 2 + i;  
4  // = 30 * 2 + 15 = 75  
5  
6  c = (i + j >= 5) && (i % 5 == 0);  
7  // = (30 + 15 >= 5) && (15 % 5 == 0)  
8  // = True && True = True  
9  
10 c = i & (1 << 6);  
11 // = 15 & (1 << 6)  
12 // = 15 & 64  
13 // = 0000 1111 & 0100 0000 = 0
```

Listing 8: Lösung zu Übung 1

Übung 2

```
1 #define LINKS 0
2 #define RECHTS 1
3 void main (void) {
4     int data[2] = {12, 13};
5     int diff;
6
7     diff = data[RECHTS] - data[LINKS];
8
9 }
```

Listing 9: Übung 2

- ▶ Welchen Wert hat die Variable `diff` in Zeile 7?

Lösung zu Übung 2

```
1 #define LINKS 0
2 #define RECHTS 1
3 void main (void) {
4     int data[2] = {12, 13};
5     int diff;
6
7     diff = data[RECHTS] - data[LINKS];
8     // = data[1] - data[0]
9     // = 13 - 12 = - 1
10
11 }
```

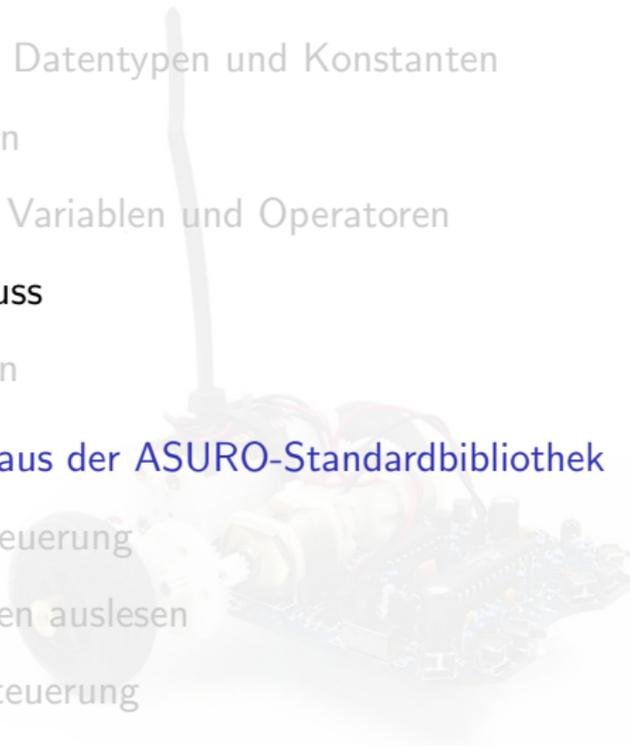
Listing 10: Lösung zu Übung 2

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- **Kontrollfluss**
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



if-Bedingung

- ▶ Bedingte Ausführung von Anweisungsblöcken
- ▶ Parameter: Logischer Ausdruck (z. B. Vergleich)
- ▶ Mehrere Ausdrücke über logische Operatoren verknüpfbar

```
1 void main (void) {
2     ...
3     if (diff > 0) {
4         drive_left (); // JA, diff > 0
5     }
6     else {
7         drive_right (); // NEIN, diff <= 0
8     }
9     if ((diff > 0) && (xy != 1)) {
10        ...
11 }
```

Listing 11: Beispiel zu if

else-if-Bedingung

► Verketteten von if-Anweisungen

```
1 void main (void) {  
2     ...  
3     if (diff > 0) {  
4         drive_left ();  
5     }  
6     else if (diff <= 0){  
7         drive_right ();  
8     }  
9     else {  
10        drive_straight ();  
11    }  
12 }
```

Listing 12: Beispiel zu else-if

switch-Bedingung

- ▶ Ketten von else if-Anweisungen vereinfachen
- ▶ Mit break wird wieder aus dem switch-Block gesprungen
- ▶ default-Zweig für Fehlerbehandlung nützlich

```
1  switch (diff) {  
2      case 1:  
3          drive_left ();  
4          break;  
5      case -1:  
6          drive_right ();  
7          break;  
8      default:  
9          error ();  
10 }
```

Listing 13: Beispiel zu switch

while-Schleife

- ▶ Bedingte Wiederholung von Anweisungsblöcken
- ▶ Parameter: wie if

```
1 void main (void) {  
2     ...  
3     while (diff > 0) {  
4         drive_left ();  
5         diff = diff - 1;  
6     }  
7 }
```

Listing 14: Beispiel zu while

Achtung

Es besteht die Gefahr von *Endlosschleifen!*

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



Warum Funktionen

- ▶ Anweisungsblöcke lassen sich zu Funktionen zusammenfassen
- ▶ Möglichkeit zur Wiederverwendung
- ▶ Bessere Lesbarkeit
- ▶ Viele fertige Funktionen bereits in der Bibliothek vorhanden
- ▶ Funktionen können Parameter übergeben werden
- ▶ Funktionen können selbst einen (Ergebnis-)Wert zurückgeben
- ▶ Jedes Programm besitzt eine `main`-Funktion

Syntax bei Funktionen

- ▶ Aufruf: [Rückgabewert =]<Funktionsname> ([Parameter]);
Beispiel: `MotorSpeed (255, 255);`
- ▶ Definition: es gelten die Regeln für Bezeichner in C
<Rückgabewerttyp> <Funktionsname> ([Typ Parameter]){
 // hier folgt der Funktionscode}
Beispiel: `int maximum (int par1, int par2){...}`
- ▶ Definition von Funktionen ohne Rückgabewert / Parameter:
`void <Funktionsname> (void){....}`
Beispiel: `void beep (void){...}`
- ▶ Rückgabe eines Wertes am Ende mit `return <variable>`
Beispiel: `return x;`
- ▶ Funktionen müssen VOR ihrem ersten Aufruf definiert werden, also am besten oben in der Datei zwischen `#define`'s und `main ()`

Beispiel zu Funktionen

```
1 int max (int a, int b) {
2     if (a > b)
3         return a;
4     else
5         return b;
6 }
7 void main (void) {
8     int i = 15, j = 30, m = 0;
9     m = max (i, j); // m = 30
10    max (i, j); // Ergebnis verfaellt
11 }
```

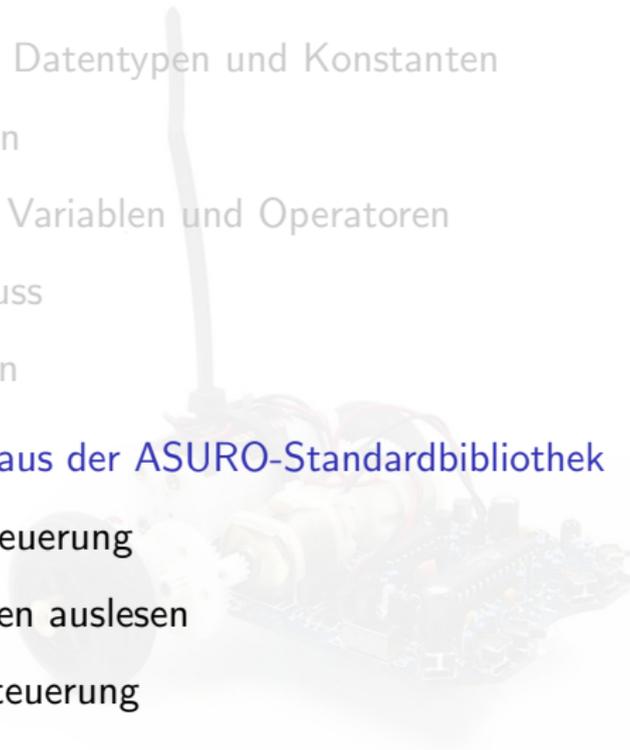
Listing 15: Beispiel zu Funktionen

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



void Init (void)

- ▶ Initialisierung des Micro-Controllers (Frequenz, Ein-/Ausgangspins, Timer, ...)
- ▶ Deklaration von Konstanten fertiger Funktionen
- ▶ muss am Anfang der main-Funktion stehen

```
1 void main (void) {  
2     int i = 0;  
3     ....  
4     Init ();  
5     ....  
6 }
```

Listing 16: Beispiel zur Init ()

void Sleep(unsigned char time72kHz)

- ▶ lässt den Prozessor eine bestimmte Zeit warten
- ▶ Parameter: Anzahl zu wartender $72kHz$ -Takte
- ▶ Verwendung: Verzögerung

Beispiel: $3ms$ warten

$$\text{time72kHz} = 3ms \cdot 72kHz = 0.003s \cdot 72000 \frac{1}{s} = 216$$

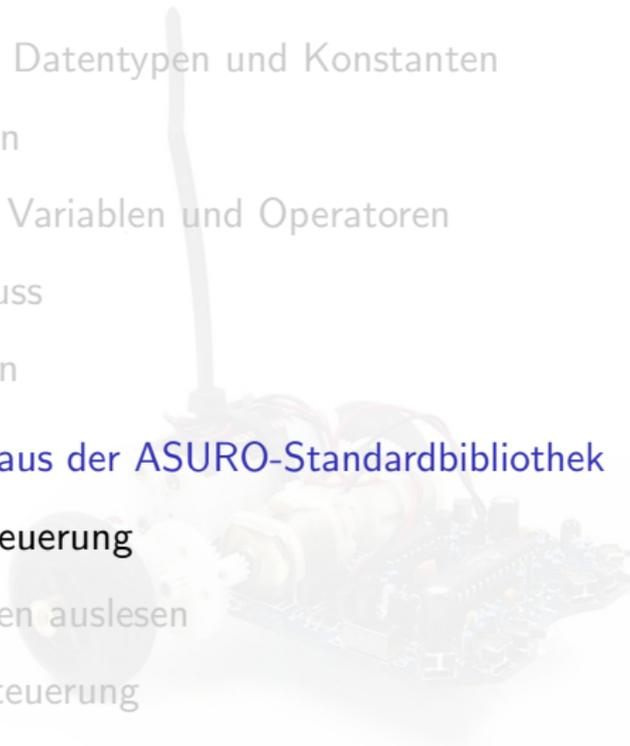
Also: Sleep (216); // $3ms$ warten

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

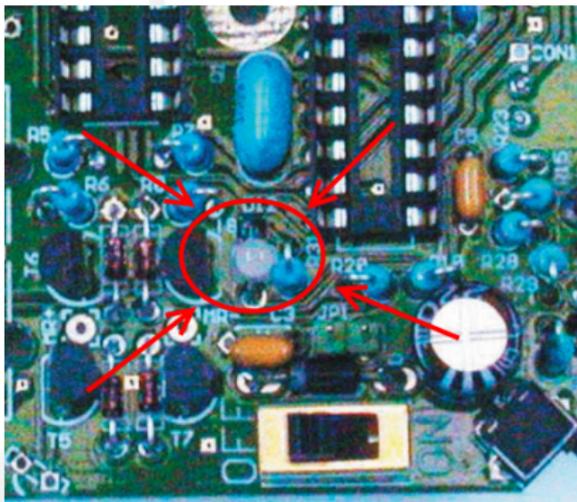
2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- **LED-Ansteuerung**
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



void StatusLED (unsigned char color)

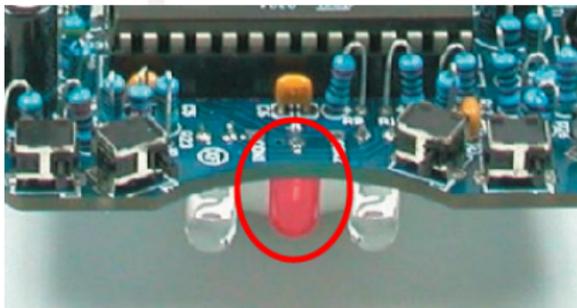
- ▶ Beeinflussung der Farbe der Status-LED



- ▶ Parameter: Vordefinierte Konstanten:
OFF, GREEN, RED oder YELLOW

void FrontLED (unsigned char status)

- ▶ Ein-/Ausschalten der Front-LED



- ▶ Parameter: Vordefinierte Konstanten ON oder OFF
Beispiel: `FrontLED (ON); // einschalten`
- ▶ Verwendung: 'Straßenbeleuchtung' bei Linienerkennung

void BackLED (unsigned char left, unsigned char right)

- ▶ Ein-/Ausschalten der hinteren LEDs



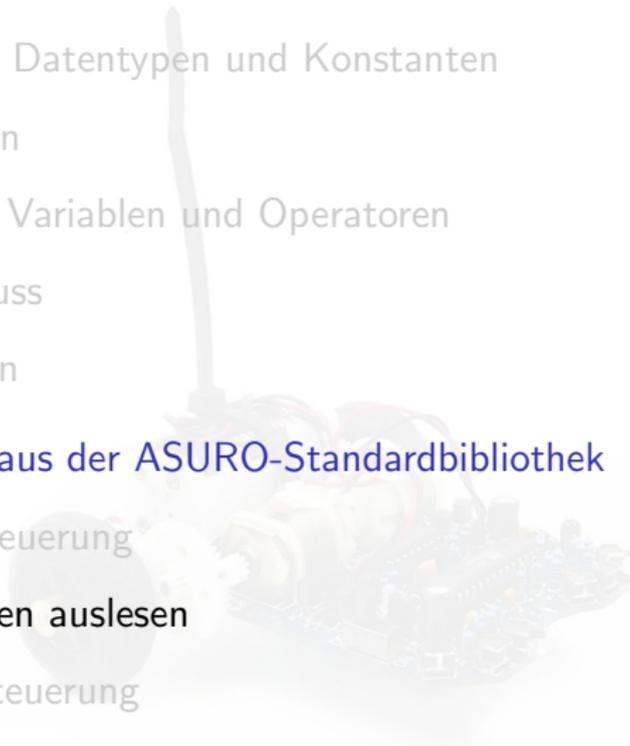
- ▶ Parameter: Vordefinierte Konstanten ON oder OFF
Beispiel: `BackLED (ON, OFF); // links an, rechts aus`
- ▶ Verwendung: 'Blinker' oder einfach nur zu Testzwecken

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- **Sensordaten auslesen**
- Motoransteuerung



void LineData (unsigned int *data)

- ▶ Auslesen der beiden Photodioden am Boden



- ▶ Parameter: Adresse eines unsigned int-Arrays, die Funktion schreibt die Daten in dieses Array
- ▶ Wertebereich: maximal hell: 1023, maximal dunkel: 0

```
1 void main (void) {  
2     unsigned int data[2];  
3     Init ();  
4     LineData (data);  
5     if (data[LEFT] < data[RIGHT])  
6         // Rechts neben Linie  
7 }
```

Listing 17: Beispiel zu LineData

void LineData (unsigned char PollSwitch(void)

- ▶ Auslesen der vorderen Kollisionstaster



- ▶ Rückgabewert: unsigned char, in dem jedes Bit einem Schalter entspricht

Bit	Wert	Taster
0	1	K6
1	2	K5
2	4	K4
3	8	K3
4	16	K2
5	32	K1

```
1 void main (void) {
2     unsigned int switch;
3     Init ();
4     MotorDir (FWD, FWD);
5     MotorSpeed (125, 125);
6     while (1) {
7         switch = PollSwitch ();
8         if (switch != 0) { // Kollision
9             if (switch <= 7) { // Tastsignal RECHTS
10                BackLED (OFF, ON);
11                hindernis_rechts ();
12            }
13            else { // Tastsignal LINKS
14                BackLED (ON, OFF);
15                hindernis_links ();
16            }
17        }
18    }
19 }
```

Listing 18: Beispiel zu PollSwitch

1 Allgemeines zur Programmierung

- Grundlagen
- Variablen, Datentypen und Konstanten
- Operatoren
- Übung zu Variablen und Operatoren
- Kontrollfluss
- Funktionen

2 Funktionen aus der ASURO-Standardbibliothek

- LED-Ansteuerung
- Sensordaten auslesen
- Motoransteuerung



void MotorDir (unsigned char left, unsigned char right)

- ▶ Beeinflussung der Drehrichtung der beiden Motoren
- ▶ Parameter: Vordefinierte Konstanten:

Parameter	Wirkung
FWD	vorwärts
RWD	rückwärts
BREAK	Bremsen
FREE	Freilauf

- ▶ Beispiel: Links vorwärts, rechts Stillstand:
MotorDir (FWD, BREAK);

void MotorSpeed (unsigned char left, unsigned char right)

- ▶ Beeinflussung der Drehzahl der beiden Motoren
- ▶ Parameter: 2x unsigned char, Wertebereich: 0...255
- ▶ Beispiel: Links maximale Drehzahl, rechts Stillstand:
MotorSpeed (255, 0);

```
1 void main (void) {  
2     Init ();  
3     while (1) {  
4         MotorDir (FWD, FWD); // vorwaerts  
5         MotorSpeed (255, 255); // vollgas  
6     }  
7 }
```

Listing 19: Beispiel zur Motoransteuerung (Geradeausfahrt)

Vielen Dank für die Aufmerksamkeit!

