

U1 Einführung in die Benutzerumgebung

- Tafelübungen: Windows-Umgebung
 - ◆ Räume 01.155-N und 01.153
 - ◆ Integrierte Entwicklungsumgebung AVR-Studio
- Rechnerübungen
 - ◆ Raum 01.155
 - ◆ Verwendung einzelner Tools: Editor, Compiler, Programmer
- Ziele der heutigen Tafelübung
 - (1) wie schreibe ich ein Programm unter Windows
 - (2) wie lade ich dieses Programm auf das Entwicklungsboard
 - (3) wie arbeite ich das Programm schrittweise ab (Fehlersuche/Debugging)
 - (4) wie gebe ich eine Übungsaufgabe ab (unter Linux)
- Rechnerübung: Versuchen Sie (1) und (2) auf den Linux-Systemen

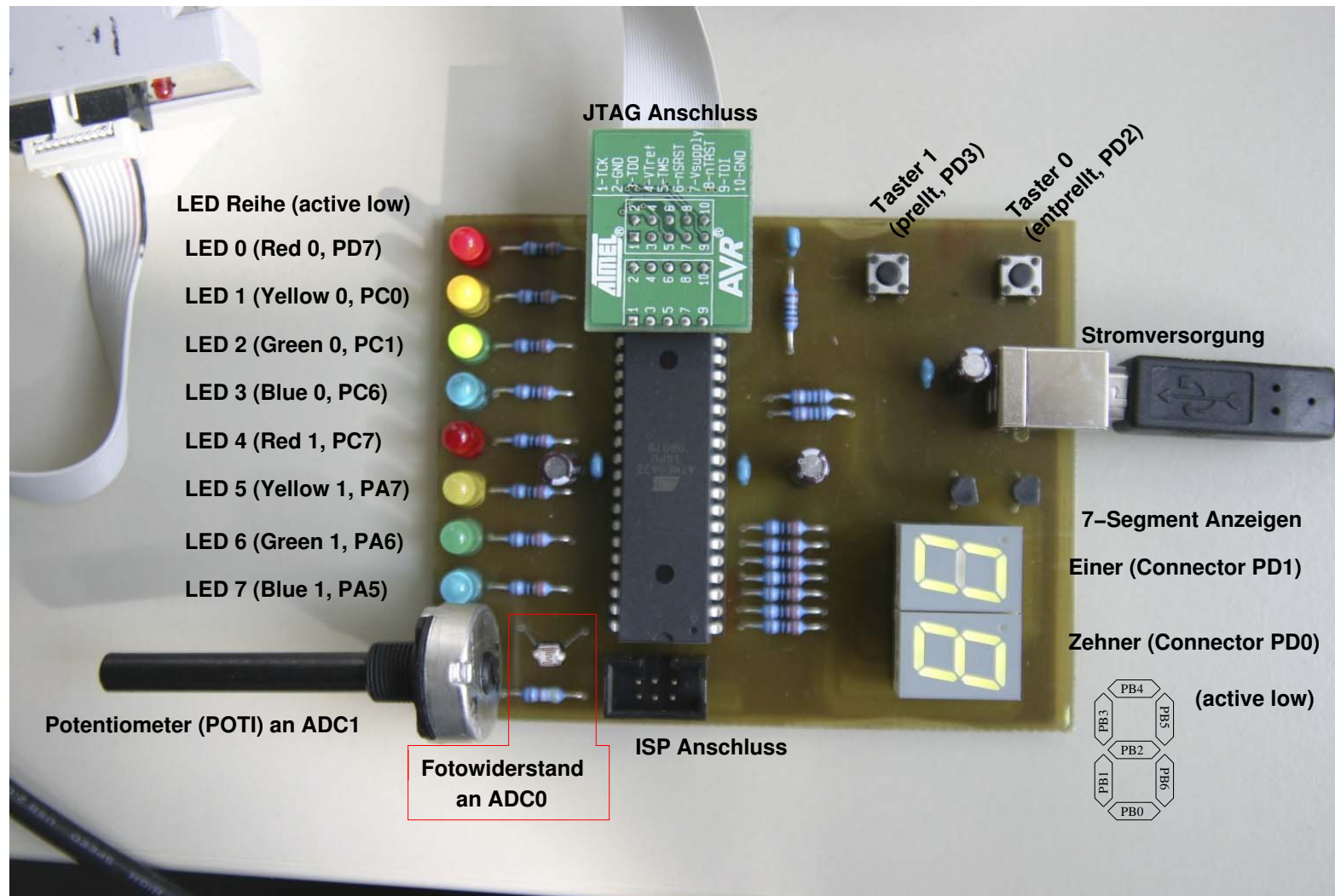
U1-1 Login in die Windows-Umgebung

- Zur Nutzung der Windows-PCs zunächst mit dem Kommando
`/local/ciptools/bin/setsambapw`
ein Windows-Passwort setzen.
 - **Achtung:** Passwörter werden erst nach etwa 10 Minuten aktiv!
- Setzen Sie **jetzt** soweit noch nicht geschehen im Raum 01.155 Ihr Windows-Passwort
- Melden Sie sich dann an der Windows-Domäne **ICIP** an

U1-2 Entwicklungsboards

- 30 neue SPiC-Boards
 - ◆ umfangreichere Peripherie als auf den alten Boards
 - ◆ ATmega32-Mikrokontroller (MCU)
- 20 Hardware-Debugger (groß mit 10-pol. Stecker)
 - ◆ Entwicklung direkt auf den Boards
 - ◆ Überwachung des Programms während der Ausführung (Debugging)
 - ◆ Nutzung des Simulators entfällt
 - ◆ Anschluss an den JTAG-Port des Boards
- 10 ISP-Programmer (klein mit 6-pol. Stecker)
 - ◆ kein Debugging möglich
 - ◆ Anschluss an den ISP-Port des Boards
- Entwicklung unter Linux (Rechnerübung) und Windows (Tafelübung)

U1-2 Entwicklungsboards



U1-3 SPiCboard-Bibliothek

- Funktionsbibliothek zur einfachen Verwendung der Hardware
 - ◆ Konfiguration des Mikrokontrollers durch den Anwender entfällt
- Verwendung v.a. in der Anfangsphase
- Dokumentation zu den einzelnen Funktionen online verfügbar
`http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS09/V\_SPIC/Uebung/doc`

1 Projektverzeichnisse

- Spezielle Projektverzeichnisse zur Bearbeitung der Übungsaufgaben
 - Unter Linux: `/proj/i4spic/login-Name`
 - Unter Windows: Laufwerk P:
- Aufgaben sollten ausschließlich im Projektverzeichnis bearbeitet werden
 - Nur vom eigenen Benutzer lesbar
 - Suchverzeichnis des Abgabeprogramms
- Werden nach Waffel-Anmeldung binnen eines Tages erzeugt

2 UNIX-Heimverzeichnisse

- Unter Windows: Laufwerk H:
- Zugriff auf Ihre Dateien aus der Linux-Umgebung

3 Vorgabeverzeichnis

- Unter Linux: `/proj/i4spic/pub`
- Unter Windows: Laufwerk Q:
- Hilfsmaterial zu einzelnen Übungsaufgaben
 - z.B. `/proj/i4spic/pub/aufgabe0`
- Testprogramm für die Entwicklungsboards
 - `/proj/i4spic/pub/boardtest`
- Hilfsbibliothek (Board-Support-Package) und Dokumentation
 - `/proj/i4spic/pub/i4`
- Werkzeuge zur Entwicklung unter Linux
 - `/proj/i4spic/pub/tools`

U1-4 Windows-Umgebung

- Verwendung der Entwicklungsumgebung AVR-Studio
 - ◆ vereint Editor, Compiler und Debugger in einer Umgebung
 - ◆ komfortable Nutzung der JTAGICE-Debugger

1 Compiler

- Um auf einem PC Programme für den AVR-Mikrokontroller zu erstellen, wird ein **Cross-Compiler** benötigt
 - ◆ Ein Cross-Compiler ist ein Compiler, der Code für eine Architektur generiert, die von der Architektur des Rechners, auf dem der Compiler ausgeführt wird, verschieden ist.
 - ◆ Hier: Compiler läuft auf Intel x86 und generiert Code für AVR.
 - ◆ AVR-Studio + WinAVR (Windows)
 - ◆ GNU Compiler Collection (GCC) unter Linux

2 AVR Studio

- Entwicklungsumgebung von Atmel
- Simulator und Debugger für alle AVR-Mikrokontroller
- Start über das Startmenü
Start - Alle Programme - Atmel AVR Tools - AVR Studio 4
- Anlegen eines neuen Projekts
 - ◆ Projekttyp: AVR GCC
 - ◆ Projektname: *aufgabe0*
 - ◆ *Create Initial File* und *Create Folder* aktivieren
 - ◆ Initial File: *blink.c*
 - ◆ Location: *P:*
- Auswahl der Plattform *JTAGICE mkII* mit dem Gerät *ATMega32*
 - ◆ bei Verwendung der (kleinen) Programmer *AVRISP mkII*

3 AVR Studio-Projekteinstellungen

- Setzen der Projekteinstellungen (*Project - Configuration Options*)
 - ◆ Frequency: *1000000* Hz
 - ◆ Optimization: *-O0*
 - ◆ **Wichtig:** Die vier Haken rechts daneben deaktivieren
- Bereich *Include Directories*: *Q:\i4* aufnehmen
- Bereich Libraries (bei Verwendung der SPiCboard-Bibliothek)
 - ◆ *Q:\i4* in *Library Search Path* aufnehmen
 - ◆ *libspicboard.a* bei *Available Link Objects* anwählen, *Add Library* klicken
- Compileroptionen im Bereich *Custom Options*
 - ◆ *-std=gnu99* entfernen
 - ◆ *-ansi* hinzufügen
 - ◆ *-pedantic* hinzufügen
 - ◆ *-ffreestanding* hinzufügen

4 Erstellen einer main()-Funktion

- Auf dem Mikrokontroller ist die *main()*-Funktion vom Typ *void main(void)* ;
 - Sollte niemals zurückkehren (wohin?)
 - Rückgabotyp daher nicht sinnvoll
 - Freistehende Umgebung (*-ffreestanding*)
- Beispiel: Grüne LED einschalten

```
#include <led.h>

void main(void) {
    int i=0;
    sb_led_on(GREEN0);
    while(1) { /* Endlosschleife*/
        i++;
    }
}
```

- Kompilieren des Programmes mit F7 oder *Build - Build*

5 Flashen des Programms auf die MCU

- Mit dem Debugger/Programmer verbinden
 - ◆ *Tools - Program AVR - Auto Connect*
 - ◆ ggf. aktuell angeschlossenen Debugger/Programmer auswählen
- Reiter *Main*
 - ◆ *Device*: ATmega32
 - ◆ wenn Debugger angeschlossen: *Programming Mode*: JTAG mode
 - ◆ wenn Programmer angeschlossen: *ISP Frequency* max. 250 kHz
- Reiter *Program*, Bereich *Flash*
 - ◆ *Input HEX File*: aktuell übersetztes Programm auswählen
 - ◆ normalerweise im Unterverzeichnis *default* des Projektverzeichnisses
 - ◆ z.B. *blink.hex*
- *Program* klicken, Programm wird auf die MCU geflasht

6 Starten des Simulators/Debuggers

- Start des Debugging-Modus über *Debug - Start Debugging*
 - ◆ Programm muss vorher nicht geflasht werden
- Das Programm wird zunächst beim Betreten von `main()` angehalten
 - ◆ Normal laufen lassen mit *F5* oder *Debug - Run*
 - ◆ Schrittweise abarbeiten mit
 - *F10* (step over): Funktionsaufrufe werden in einem Schritt bearbeitet
 - *F11* (step into): Bei Funktionsaufrufen wird die Funktion betreten
- Die I/O-Ansicht (rechts) gibt Einblick in die Zustände der I/O-Register
- Breakpoints erlauben, das Programm an einer bestimmten Stelle zu stoppen
 - ◆ Codezeile anklicken, dann *F9* oder *Debug - Toggle Breakpoint*
 - ◆ Programm laufen lassen (*F5*), stoppt wenn ein Breakpoint erreicht wird

7 Programm abgeben

- Abgabeskript funktioniert nur in Linux-Umgebung
- Remote-Login auf den Linux-Rechnern über
 - (1) SSH (nur Terminalfenster)
 - ◆ im Startmenü *Secure Shell Client* starten
 - ◆ verbinden mit einem beliebigen Linux-Rechner, z.B. *fau01*
 - ◆ Login mit den UNIX-Zugangsdaten
 - (2) Remote X (volle grafische Desktop-Umgebung)
 - ◆ im Startmenü im Menü *Linux-Terminal* einen beliebigen Rechner wählen
 - ◆ Login-Fenster erscheint, dort anmelden
 - ◆ danach ein Terminal-Fenster öffnen, z.B. *Konsole* unter KDE
- Im Terminal-Fenster folgendes Kommando ausführen:
 - `/proj/i4spic/pub/abgabe aufgabe0`
 - ◆ hierbei die aktuelle Aufgabe einsetzen

U1-5 UNIX/Linux Benutzerumgebung

■ Kommandointerpreter (Shell)

- Programm, das Kommandos entgegennimmt und ausführt
- verschiedene Varianten, am häufigsten unter Linux: bash oder tcsh

■ Sonderzeichen

◆ einige Zeichen haben unter UNIX besondere Bedeutung

◆ Funktionen:

- Korrektur von Tippfehlern
- Einwirkung auf den Ablauf von Programmen

■ Übersicht: (<CTRL> = <STRG>)

<BACKSPACE> letztes Zeichen löschen (manchmal auch **<DELETE>**)

<CTRL> - C Interrupt - Programm wird abgebrochen

<CTRL> - Z Stop - Programm wird gestoppt (Fortsetzen mit fg)

<CTRL> - D End-of-File

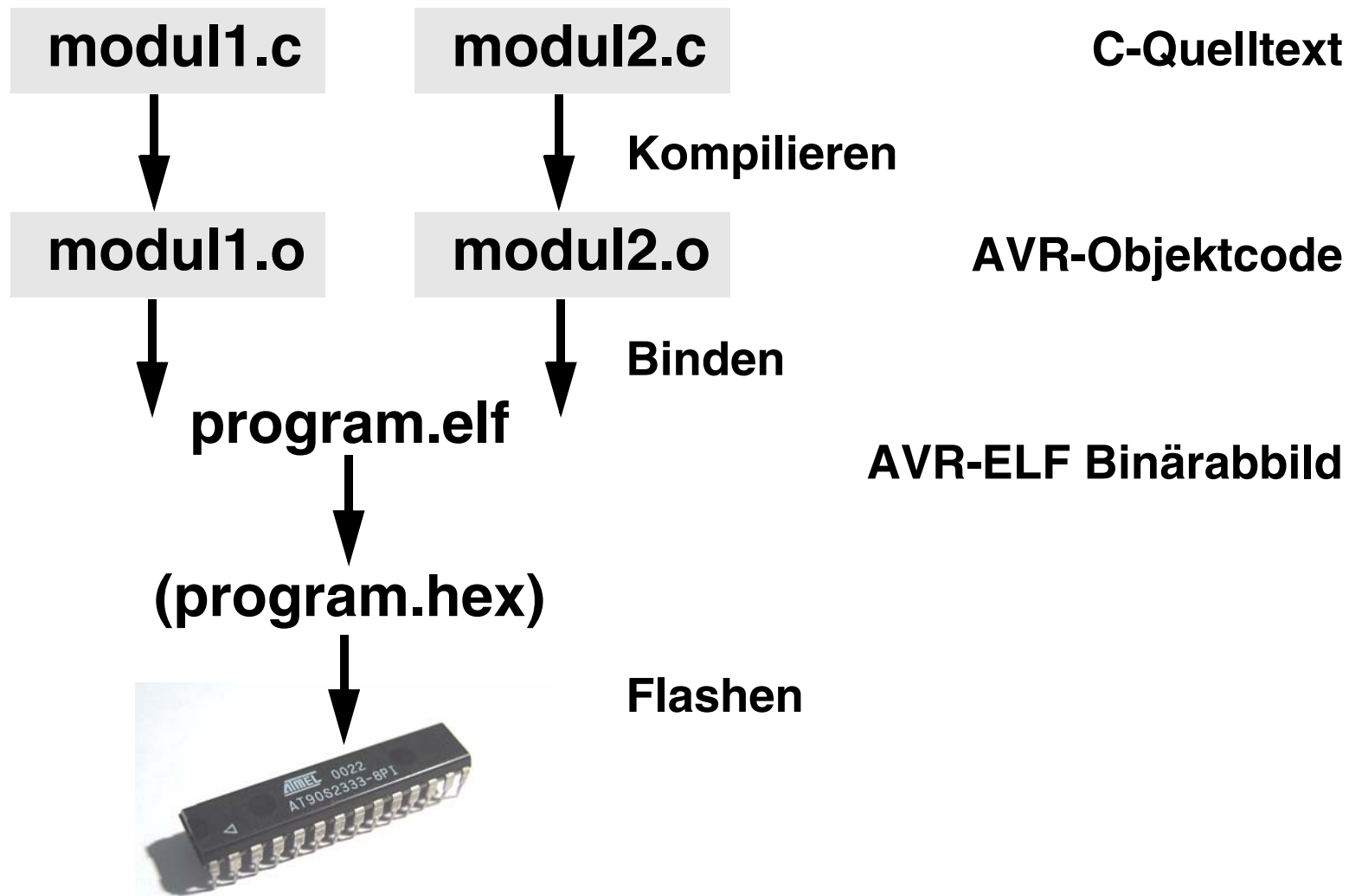
1 Toolchain: Vom Quellcode zum geflashten Binärabbild

- (1) Erstellen des Programmquellcodes mit einem Texteditor (z.B. vim oder **kate**)
 - ◆ das Programm besteht ggf. aus mehreren Modulen (= **.c-Dateien**)
 - ◆ und ggf. einer Schnittstellenbeschreibung/Header pro Modul (= **.h-Dateien**)
 - ◆ modulare Programmierung ist Gegenstand einer späteren Übung
- (2) Übersetzen der C-Module zu Objektdaten mit einem C-Compiler (GCC)
 - ◆ jedes C-Modul wird zu einer Objektdatei (= **.o-Datei**) kompiliert
 - ◆ da wir Binärcode für den AVR erzeugen wollen, verwenden wir einen AVR-Crosscompiler (avr-gcc)

`avr-gcc -c -o modul2.o modul2.c`
- (3) Linken/Binden der Objektdaten zu einem ladbaren ELF-Binärabbild (**.elf-Datei**)
 - ◆ mit GCC oder LD

`avr-gcc -o program.elf modul1.o modul2.o`
- (4) Flashen des Binärabbilds auf den Mikrokontroller
 - ◆ z.B. mit avarice oder avrdude

2 Toolchain-Überblick



3 Texteditoren

- verschiedene Editoren unter UNIX verfügbar
 - ◆ vim
 - ◆ emacs
- für Einsteiger zu empfehlen: `kate`
 - ◆ Starten
 - durch Eingabe von `kate` in einer Shell
 - oder über Auswahlmenü von KDE
- Abspeichern der Quelltexte in Dateien mit der Endung `.c` im Projektverzeichnis
 - ◆ die zu entwickelnden Module und Dateinamen sind in der Aufgabenstellung vorgegeben

4 Kompilieren der C-Module

- C-Quellcode wird mit einem C-Compiler (z.B. GCC) zu Binärcode für die Zielarchitektur (hier: 8-bit AVR) übersetzt: **avr-gcc**
- Jede **.c**-Datei wird in eine Objektdaten übersetzt: Compileroption **-c**
- Referenzen auf externe Symbole werden hierbei noch nicht aufgelöst
- Weitere Compiler-Flags
 - ◆ **-mmcu=atmega32**: teilt dem Compiler den Typ der Ziel-CPU mit
 - ◆ **-ansi**: wählt den C-Standard ISO C90
 - ◆ **-Wall**: aktiviert viele Warnungen, die auf evtl. Programmierfehler hinweisen
 - ◆ **-pedantic**: aktiviert weitere Warnungen in Bezug auf ISO-C-Konformität
 - ◆ **-O0** bzw. **-Os**: Optimierungen deaktivieren bzw. nach Größe optimieren
 - ☞ Debuggen mit **-O0 -g**, Testen mit **-Os**
- Übersetzung eines C-Moduls **modul.c** dann zu **modul.o** mit Aufruf:

```
avr-gcc -Os -c -mmcu=atmega32 -ansi -pedantic -Wall modul.c
```

5 Binden der Objektdaten

- Im Bindschritt werden offene Symbolreferenzen aufgelöst
- Binden z.B. mit **avr-gcc**
- Beispiel: Programm aus den Modulen **modul1.o** und **modul2.o**
 - ◆ mit avr-gcc (**-o** bestimmt den Namen der Zielfeldatei, hier **program.elf**):

```
avr-gcc -mmcu=atmega32 -o program.elf modul1.o modul2.o
```
- GCC kann auch in einem Schritt kompilieren und binden:

```
avr-gcc -mmcu=atmega32 ... -o program.elf modul1.c modul2.c
```

 - ◆ Vorteil: Übersetzer sieht komplettes Programm ➔ globale Optimierungen
 - in aktuellen GCC Versionen: Compiler-Flags **-combine -fwhole-program**
 - ◆ Nachteil: Alle Module müssen komplett übersetzt werden, auch wenn man nur ein Modul verändert hat
 - ◆ Für kleine Programme ist diese Variante aber oft die bessere Wahl

6 Flashen des ELF-Images

- Ablegen des Binärabbilds im Flash-ROM des Mikrokontrollers
 - ◆ z.B. mit unserem Debugger und dem Programm **avarice**
 - ◆ wir haben das entsprechende Kommando in einem **Makefile** abgelegt
 - ◆ Beispiel: Flashen des Binärabbilds **program.hex**:

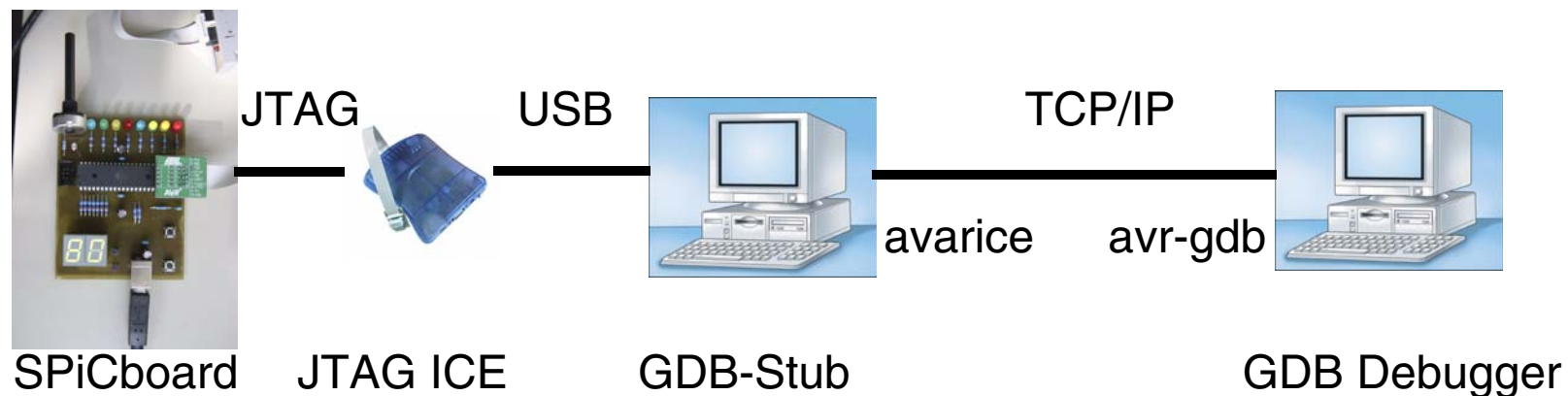
```
make -f /proj/i4spic/pub/i4/debug.mk program.hex.flash
```
- Nach jedem Reset lädt der **Bootloader** des Mikrokontrollers die relevanten Sektionen in den RAM und startet die Ausführung
- Für einfache Programme (nur eine C-Datei **program.c**) übernimmt obiger Aufruf zum Flashen auch die Übersetzung

7 Debugging unter Linux (*Hintergrundinfo*)

- Der Debugger vereinfacht die Fehlersuche im Programm
 - ◆ schrittweises Abarbeiten des Programms
 - ◆ Beobachten der Werte von Variablen
 - ◆ Haltepunkte (Breakpoints), auch abhängig von Bedingungen
- Die JTAG-Debugger erlauben das Debugging der Ausführung direkt auf dem Mikrokontroller
- Unter Linux ist das Debugging leider mit Schmerzen verbunden
 - ◆ Stepping durch den Code sehr langsam
 - ◆ GDB-Stub stürzt gelegentlich ab

7 Anschluss des Debuggers

- Verbinden des Debuggers mit dem JTAG-Anschluss auf dem SPiCboard
- Board und Debugger an zwei USB-Ports des Rechners anschließen
 - ◆ Achtung: der Debugger funktioniert nicht zuverlässig an den SunRays, daher "richtige" Rechner verwenden
- Das Programm **avarice** öffnet einen GDB-Stub und fungiert so als Mittler zwischen JTAG-Debugger und Software-Debugger (**avr-gdb**)
- GDB-Stub-Rechner und Debug-Rechner sind normalerweise identisch



7 Verwendung des Debuggers

- Flashen des Binärabbilds **program.elf** in den Mikrokontroller
 - ◆ das Binärabbild sollte mit Debug-Symbolen erzeugt werden:
 - ☞ zusätzliches Compiler-Flag **-g** bei der Übersetzung verwenden
 - ◆ Compiler-Optimierungen sollten deaktiviert werden: **-O0**

- Starten des GDB-Stubs **avarice**

```
make -f /proj/i4spic/pub/i4/debug.mk dbgstub
```

- Starten des Debuggers **avr-gdb** auf dem gleichen Rechner

```
avr-gdb program.elf
```

- ◆ das hier verwendete Binärimage muss mit dem in den Mikrokontroller geflashten Abbild übereinstimmen!

- Verbinden des Debuggers mit dem GDB-Stub

```
target remote localhost:4242
```

- Das Programm ist gestoppt an der ersten Instruktion

7 Wichtige GDB-Kommandos

- Schrittweises Abarbeiten des Programms
 - ◆ **n**: führt nächste Zeile C-Code aus, übergeht Funktionen
 - ◆ **s**: wie **n**, steigt aber in Funktionen ab
- Setzen von Breakpoints (Haltepunkten)
 - ◆ Anzahl durch die Hardware auf 3 beschränkt
 - ◆ **b** [*Dateiname:*]*Funktionsname* [*condition*]
 - ◆ **b** *Dateiname:Zeilennr.* [*condition*]
 - ◆ Die Ausführung stoppt bei Erreichen der angegebenen Stelle
 - ◆ wenn **condition** angeben (C-Ausdruck) nur dann, wenn Bedingung erfüllt ist
 - ◆ Breakpoints anzeigen: info breakpoints
 - ◆ Breakpoint löschen (Nr. des Breakpoints aus Anzeige): **d** *BreakpointNr*
- Fortsetzen der Programmausführung bis zu Haltepunkt: **c**

7 Wichtige GDB-Kommandos

- Watchpoints: Stop der Ausführung bei Zugriff auf eine bestimmte Variable
 - ◆ **watch *expr***: Stoppt, wenn sich Wert des C-Ausdrucks ***expr*** ändert
 - ◆ **rwatch *expr***: Stoppt, wenn ***expr*** gelesen wird
 - ◆ **awatch *expr***: Stoppt bei jedem Zugriff (kombiniert **rwatch** und **watch**)
 - ◆ ***expr*** ist ein C-Ausdruck, im einfachsten Fall der Name einer Variable
 - ◆ Achtung: für jedes Byte des Ausdrucks wird ein Hardware-Breakpoints verbraucht, **watch** auf einen **int** belegt also zwei Hardware-Breakpoints!
- Weitere im Reference-Sheet (👉 Doku-Bereich der Webseite)