

Aufgabe 1: Theorie (8 Punkte)

1. Werten Sie die gegebenen Ausdrücke aus und geben Sie den resultierenden Wahrheitswert (**true** oder **false**) an.

Hinweis: Pro Frage (a) – (j) wird jede richtige Antwort mit einem halben Punkt gewertet, keine Antwort mit 0 Punkten und für jede falsche wird **ein halber Punkt abgezogen**. Insgesamt wird diese Teilaufgabe nicht mit weniger als 0 Punkten gewertet.

- (a) $99 \neq 100$:
- (b) $15 / 3 * 5 \neq 25$:
- (c) `!true == true`:
- (d) `false || true`:
- (e) `true && false`:
- (f) $(3 + 7 * 2) == 20$:
- (g) `!true || (!false && false)`:
- (h) $((16 \% 5) < 3) == \text{false}$:
- (i) $5 \ll 1 == 51$:
- (j) $8 \ggg 4 == 0$:

2. Nennen Sie zwei Programmier-Paradigmen.

3. Wie bezeichnet man das Problem bei nebenläufigen Programmen, wenn zwei Threads jeweils auf das Ergebnis vom anderen warten?

Aufgabe 2: Zahlen (9 Punkte)

Im Folgenden sollen Zahlen aus unterschiedlichen Stellenwertsystemen dekodiert und verarbeitet werden. Für jede Teilaufgabe mit Binärzahlen ist in Klammern angegeben, wie diese interpretiert werden sollen (Positiv, Vorzeichenbit, B1- oder B2-Komplement) und wie viele Bit zur Speicherung (inklusive Vorzeichen) zur Verfügung stehen.

- 1. [6-Bit, positiv] Wie wird die Dezimalzahl $(54)_{10}$ binär kodiert?
 $(54)_{10} = (\quad \quad \quad \quad \quad \quad)_2$
- 2. [6-Bit, positiv] Welche Dezimalzahl wird durch die Sequenz $(011010)_2$ kodiert?
 $(011010)_2 = (\quad \quad)_{10}$
- 3. Sie verwenden einen Datentypen mit **6-Bit positiven** Zahlen, müssen nun aber einen doppelt so großen Zahlenbereich abdecken. Wieviele Bit benötigen Sie mindestens für den neuen Datentypen? -Bit
- 4. Gegeben ist eine Fließkommazahl $x = 256.0$. Es gilt $x + 7.0 = 260.0$. Welches Ergebnis würden Sie dann für $x + 3.5$ erwarten?
 $x + 3.5 = \quad \quad . \quad \quad$
- 5. [6-Bit, B2] Berechnen Sie binär (im **B2-Komplement**) die Summe $31 + 16$ sowie den Dezimalwert des gespeicherten Ergebnisses.

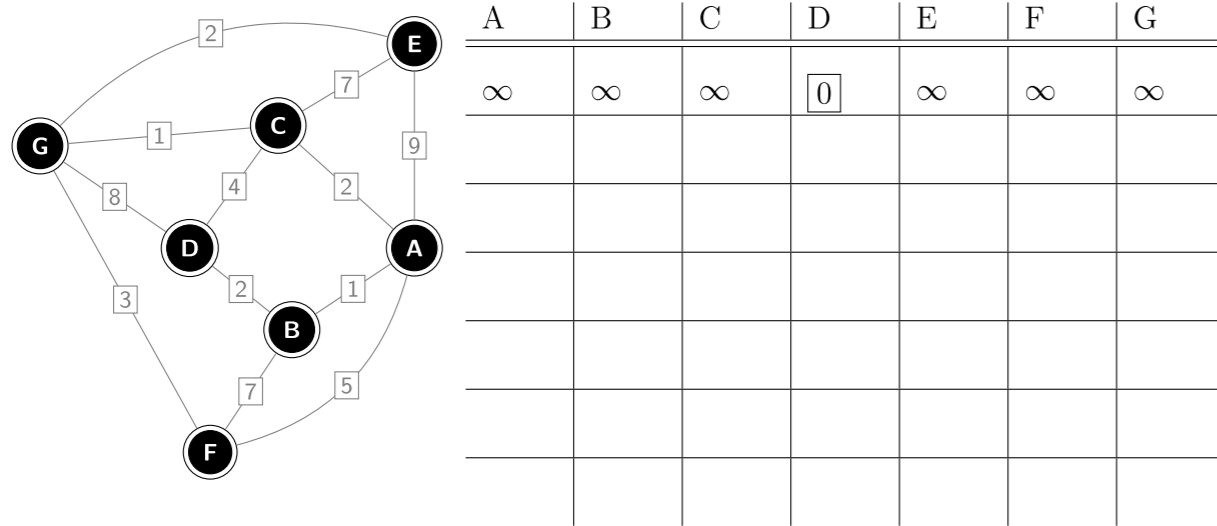
$$\begin{array}{r}
 (\quad \quad \quad \quad \quad \quad)_2 = 31_{10} \\
 + \\
 (\quad \quad \quad \quad \quad \quad)_2 = 16_{10} \\
 \hline
 ((\quad) \quad \quad \quad \quad \quad \quad)_2 = (\quad)_{10}
 \end{array}$$

6. Berechnen Sie im **Hexadezimalsystem** $28_{10} + 61_{10}$.

$$\begin{array}{r}
 (\quad \quad)_{16} = 28_{10} \\
 + (\quad \quad)_{16} = 61_{10} \\
 \hline
 (\quad \quad)_{16} = 89_{10}
 \end{array}$$

Aufgabe 3: Graphen (13 Punkte)

1. Bestimmen Sie den kürzesten Weg vom Knoten **D** aus zu allen anderen Knoten des Graphen mit Hilfe des Algorithmus von Dijkstra. Führen Sie pro Zeile immer nur einen Schritt aus!



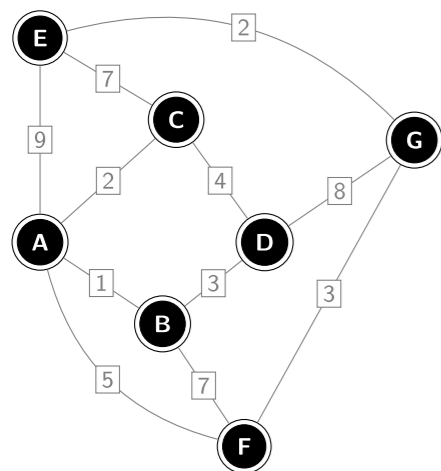
2. Gegeben ist folgende Dijkstra Tabelle.

- (a) Wie lang ist der kürzeste Weg von **E** nach **B**:

- (b) Was ist der kürzeste Pfad von **E** nach **B**:

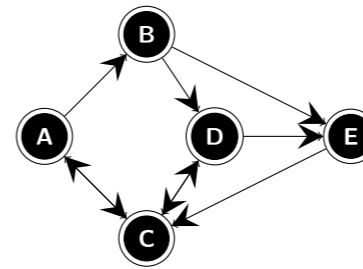
	A	B	C	D	E	F
	∞	0	∞	∞	∞	∞
	3		20	21	∞	∞
			18	10	∞	7
			18	10	11	
			7		11	
					9	

- 3.



Verwenden Sie nun den Algorithmus von **Prim** um beginnend beim Knoten **A** den minimalen Spannbaum des links abgebildeten Graphen zu bestimmen. Geben Sie an, in welcher Reihenfolge die Kanten in den Spannbaum aufgenommen werden.

- 4.



In dieser Aufgabe soll die Zwischenzentralität für zwei Knoten des nebenstehenden Graphen bestimmt werden. Dazu ist zunächst die Tabelle der kürzesten Wege $\gamma(v_i, v_j)$ gegeben:

	A	B	C	D	E
A		{A, B}	{A, C}	{A, B, D}	{A, B, E}
B	{B, E, C, A}		{B, D, C}	{B, D}	{B, E}
C	{C, A}	{C, A, B}		{C, D}	{C, D, E}
D	{D, C, A}	{D, C, A, B}	{D, C}		{D, E}
E	{E, C, A}	{E, C, A, B}	{E, C}	{E, C, D}	

- (a) Berechnen Sie mit den Informationen oben sowie der unten abgebildeten Tabelle $\delta_C(v_i, v_j)$ die Zwischenzentralität $Z_Z(C)$ für **C**:

	A	B	C	D	E
A				{A, C, D}	
B	{B, E, C, A}				
C					
D	{D, C, A}	{D, C, A, B}			
E	{E, C, A}	{E, C, A, B}		{E, C, D}	

$Z_Z(C) =$

- (b) Erstellen Sie die Tabelle $\delta_E(v_i, v_j)$ und berechnen Sie daraus die Zwischenzentralität $Z_Z(E)$ für **E**:

	A	B	C	D	E
A					
B					
C					
D					
E					

$Z_Z(E) =$

Aufgabe 4: (12 Punkte)

Bei den Einfachauswahlfragen in dieser Aufgabe ist jeweils nur **eine** richtige Antwort eindeutig anzukreuzen. Auf die richtige Antwort gibt es die angegebene Punktzahl.

Wollen Sie eine Antwort korrigieren, streichen Sie bitte die falsche Antwort mit drei waagrechten Strichen durch (~~☒~~) und kreuzen die richtige an.

Lesen Sie die Frage genau, bevor Sie antworten.

a) Was versteht man unter Polling?

2 Punkte

- Wenn ein Programm regelmäßig eine Peripherie-Schnittstelle abfragt, ob Daten oder Zustandsänderungen vorliegen.
- Ein Konzept zur Abarbeitung von Interrupts.
- Das regelmäßige Anheben eines Pegels, um einem Gerät einen bestimmten Zustand zu signalisieren.
- Wenn ein Programm zum Zugriff auf kritische Daten Interrupts sperrt.

b) Welche Aussage zu globalen Variablen ist richtig?

2 Punkte

- Durch die Verwendung von globalen Variablen kann man den Einsatz von Funktionsparametern vermeiden. Dadurch werden Programme übersichtlicher und leichter wartbar.
- Man sollte globale Variablen sparsam einsetzen, da sie mehr Speicherplatz benötigen als lokale Variablen.
- Durch den Einsatz von globalen Variablen werden vor allem große Programme unübersichtlich und auf Dauer schwer wartbar, da der direkte Bezug zwischen Daten und Funktionen verloren geht.
- Globale Variablen sind bei sehr großen Programmen vorteilhaft, weil man alle Variablendefinitionen an einer Stelle hinschreiben kann und man sie dadurch sehr schnell finden kann.

c) Was bewirken folgende Anweisungen in der Programmiersprache C?

2 Punkte

```
uint8_t x = 42;
x ^= x;
```

Welche Aussage ist richtig:

- Alle Bits der Variable ändern ihren Wert.
- Alle Bitwerte werden um eine Stelle nach links verschoben.
- Die Variable hat nach der Operation den Wert 0.
- Die Variable hat nach der Operation den Wert 1.

d) Welche Aussage zu Zeigern ist richtig?

2 Punkte

- Ein Zeiger kann zur Manipulation von schreibgeschützten Datenbereichen verwendet werden.
- Zeiger vom Typ (void *) sind am besten für Zeigerarithmetik geeignet, da sie kompatibel zu jedem Zeigertyp sind.
- Der Speicherbedarf eines Zeigers ist unabhängig von der Größe des Objekts, auf das er zeigt.
- Ein Zeiger darf nie auf seine eigene Speicheradresse verweisen.

e) Gegeben ist folgendes Makro:

```
#define MUL(a,b) (a * b)
```

Wie ist das Ergebnis des folgenden Ausdrucks

```
3 * MUL(2 + 1, 4)
```

- 10
- 18
- 28
- 36

2 Punkte

f) Wie viele Bytes belegt die folgende Struktur im Speicher eines AVR-Mikrocontrollers (gehen Sie davon aus, dass der Compiler nur soviel Speicher wie unbedingt nötig verwendet).

2 Punkte

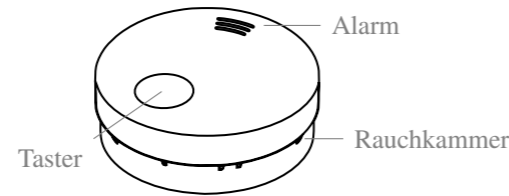
```
union {
    struct {
        uint16_t lo, hi;
    };
    uint16_t r16;
} reg;
```

- 2 Bytes
- 4 Bytes
- 16 Bytes
- 32 Bytes

Aufgabe 5: Rauchmelder (30 Punkte)

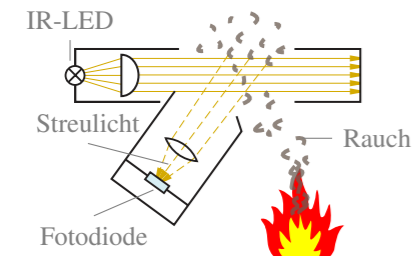
Sie dürfen diese Seite zur besseren Übersicht bei der Programmierung heraustrennen!

Der Brandschutz ist ein leidiges Thema an der FAU, an welchem bereits einige Experten verzweifelt sind. Deshalb soll die derzeitige Situation durch die Entwicklung eines eigenen, batteriebetriebenen, foto-optischen Rauchmelders verbessert werden.



Schreiben Sie ein Programm für den AVR-Mikrocontroller, welches diesen Rauchmelder steuert.

Prinzip:



Bei einem foto-optischen Rauchmelder sind die Infrarotleuchtdiode, sowie die dazugehörige Fotodiode, derart positioniert, dass nur ein geringer Anteil des ausgesendeten Lichts auf den Empfänger trifft. Sobald jedoch Rauch in den Melder gelangt, wird das Licht an den Rauchteilchen gestreut – und die Fotodiode detektiert einen höheren Lichteinfall. Da die Menge an Rauchteilchen diesen Lichteinfall beeinflusst, wird ein Grenzwert festgelegt, bei dessen Überschreitung der akustische Alarm auslöst. Ein aktiver Alarm kann durch Betätigen einer Zurücksetztaste („Reset“) wieder beendet werden. Zudem muss zur Gewährleistung der Sicherheit auch der Batterieladezustand regelmäßig geprüft und gegebenenfalls ein Batteriewechsel durch einen Warnton signalisiert werden.

Im Detail soll Ihr Programm wie folgt funktionieren:

- Initialisieren Sie die Hardware in der Funktion `void init(void)`. Treffen Sie hierbei keine Annahmen über den initialen Zustand der Hardware-Register.
- Der 16-bit-Messwert der Fotodiode wird periodisch bestimmt. Steht ein neuer Messwert zur Verfügung, wird dies durch einen Interrupt signalisiert. Die 8-bit Register PHOTOL und PHOTOH entsprechen den nieder- und höherwertigen Bytes des vorzeichenlosen Messwerts. Mit dem Verlassen des Interrupthandlers beginnt das Messen des nächsten Wertes, daher muss das Auslesen der Register im Interruptkontext geschehen.
- Nach dem Lesen eines Messwertes prüft das Hauptprogramm ob der Grenzwert THRESHOLD überschritten wurde. Ist dies der Fall, so wird der Brandmeldealarm ausgelöst.
- Ebenfalls soll nach jedem neuen Messwert auch der Ladezustand der Batterie überprüft werden. Unterschreitet dieser ein kritisches Level, so ist ein Bit gesetzt und es soll ein Warnton ausgegeben werden.
- Mit dem Lautsprecher kann ein lautes, monotones, akustisches Signal ausgegeben werden. Die Dauer gibt Aufschluss über die Bedeutung:
 - Ein niedriger Batterieladezustand wird mit einem einzelnen kurzen (20ms langen) Warnton nach jeder Ladezustandsprüfung signalisiert.
 - Beim Brandmeldealarm ertönt ein regelmäßig wiederholendes Warnsignal (Rechteckschwingung) mit einer Periodendauer von 500ms: 500ms Signal, 500ms Pause, 500ms Signal, 500ms Pause, ...
- Eine Zeitperiode wird durch aktives Warten in der Funktion `void wait(uint16_t ms)` implementiert: Für jede Millisekunde werden LOPS_PER_MS Schleifendurchläufe gewartet. Eine Verarbeitung von Ereignissen muss während dieser Funktion nicht durchgeführt werden.
- Ein Brandmeldealarm kann **nach** dem ersten Signalton durch Drücken der Resettaste beendet werden – ein erneutes Überschreiten des Grenzwertes löst jedoch erneut einen Alarm aus.
- Um die Laufzeit des Brandmelders zu maximieren, soll – solange kein akustisches Signal ausgegeben wird – der Mikrocontroller so viel Zeit wie möglich im Schlafmodus verbringen.

Information über die Hardware

Sie dürfen diese Seite zur besseren Übersicht bei der Programmierung heraustrennen!

Rauchsensord: Interruptleitung an **PORTD**, Pin 2

- Wurde ein neuer Messwert bestimmt, so ändert sich der anliegende Pegel.
- Pin als Eingang konfigurieren: entsprechendes Bit in **DDRD**-Register auf 0
- Internen Pull-Up-Widerstand aktivieren; entsprechendes Bit in **PORTD**-Register auf 1
- Externe Interruptquelle **INT0**, ISR-Vektor-Makro: **INT0_vect**.
- Aktivierung der Interruptquelle erfolgt durch Setzen des **INT0**-Bits im Register **EIMSK**.

Resettaste: Interruptleitung an **PORTD**, Pin 3

- active-low: Wird die Taste gedrückt, so liegt ein LOW-Pegel an.
- Pin als Eingang konfigurieren: entsprechendes Bit in **DDRD**-Register auf 0
- Internen Pull-Up-Widerstand aktivieren; entsprechendes Bit in **PORTD**-Register auf 1
- Externe Interruptquelle **INT1**, ISR-Vektor-Makro: **INT1_vect**.
- Aktivierung der Interruptquelle erfolgt durch Setzen des **INT1**-Bits im Register **EIMSK**.

Batteriestatus: **PORTB**, Pin 1

- Solange der Ladezustand der Batterie ausreichend ist, liegt ein HIGH-Pegel an.
- Bei Erreichen eines kritischen Ladezustands, liegt ein LOW-Pegel an.
- Pin als Eingang konfigurieren: entsprechendes Bit in **DDRB**-Register auf 0
- Internen Pull-Up-Widerstand deaktivieren; entsprechendes Bit in **PORTB**-Register auf 0
- Auslesen des Zustands über entsprechendes Bit im **PINB**-Register

Akustischer Alarm: **PORTC**, Pin 3

- Die integrierter Elektronik des Summers (Piezoschallwandler) ermöglicht eine einfache Verwendung mit Gleichstrom.
- Bei anliegendem HIGH-Pegel erzeugt der Summer einen ständigen, lauten Ton (in der Eigenresonanzfrequenz).
- Pin als Ausgang konfigurieren: entsprechendes Bit in **DDRC**-Register auf 1
- Alarm zunächst abgeschalten; entsprechendes Bit in **PORTC**-Register auf 0

Konfiguration der externen Interruptquellen **INT0** und **INT1** (Bits in Register **EICRA**)

Interrupt 0		Beschreibung	Interrupt 1	
ISC01	ISC00		ISC11	ISC10
0	0	Interrupt bei low Pegel	0	0
0	1	Interrupt bei beliebiger Flanke	0	1
1	0	Interrupt bei fallender Flanke	1	0
1	1	Interrupt bei steigender Flanke	1	1

Ergänzen Sie das folgende Codegerüst so, dass ein vollständig übersetzbares Programm entsteht.

```
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
#include <avr/sleep.h>
#include <stdint.h>

#define PHOTOL (*((volatile uint8_t *) 0x170))
#define PHOTOH (*((volatile uint8_t *) 0x180))
#define LOOPS_PER_MS 250
```

```
const uint16_t THRESHOLD = 23000;
```

```
// Funktionsdeklarationen, globale Variablen, etc.
```

```
// Unterbrechungsbehandlungsfunktionen
```



A:

```
// Funktion main
```

```
// Initialisierung und lokale Variablen
```

```
// Hauptschleife
```

```
// Warten auf Ereignisse
```

M:

// Behandlung von Grenzwert und Batteriestatus

// Ende der Main

// Wartefunktion

// Ende Wartefunktion

E:

// Initialisierungsfunktion

// Ende Initialisierungsfunktion

I:

Aufgabe 6: Module und Speicherorganisation (10 Punkte)

Sie dürfen diese Seite zur besseren Übersicht heraustrennen!

Das folgende Programm wird auf einem 8-Bit AVR/ATmega32 Mikrocontroller ausgeführt.

Hinweis: Lesen Sie zuerst die Aufgabenstellung – ein vollständiges Verständnis des Programms ist zur Bearbeitung der Aufgabe nicht notwendig!

Datei main.c:

```
#include <stdint.h>
#include <util/delay.h>
#include "led.h"

void main(void){
    for (uint8_t x = 0; x < 16; x++){
        schalte_led(x);
        _delay_ms(1000); // Warte 1 Sekunde
    }
}
```

Datei led.c:

```
#include <avr/io.h>
#include <stdint.h>
#include "led.h"

#define BV(X) (1 << (X))

const uint8_t pin_bit[] = { BV(PD7), BV(PD4), BV(PD5), BV(PD6) };
static uint8_t zaehler;

void init(void){
    static uint8_t initialisiert = 0;
    if (initialisiert == 0){
        initialisiert = 1;
        for (zaehler = 0; zaehler < 4; zaehler++){
            DDRD |= pin_bit[zaehler];
            PORTD |= pin_bit[zaehler];
        }
    }
}

void schalte_led(uint8_t maske){
    init();
    for (zaehler = 0; zaehler < 4; zaehler++){
        if (maske & BV(zaehler)){
            PORTD &= ~pin_bit[zaehler];
        } else {
            PORTD |= pin_bit[zaehler];
        }
    }
}
```

a) Vervollständigen Sie in der Tabelle die Eigenschaften der genannten Variablen (6 Punkte)

Variable	Sichtbarkeit	Lebensdauer	Speichersegment
x	Block	Block	Stack
pin_bit			
zaehler			
initialisiert			
maske			

b) Nennen Sie alle Deklarationen, welche in der Headerdatei led.h mindestens genannt sein müssen, damit die vorliegenden C-Quelldateien zu einem lauffähigen Programm übersetzt werden können. Begründen Sie Ihre Auswahl! (2 Punkte)

c) Nennen Sie die einzelnen Schritte (als Stichpunkte), die durchzuführen sind, um aus den C-Quelldateien ein lauffähiges Programm zu erstellen und es auf einem Mikrocontroller auszuführen. (2 Punkte)

c) Welche(r) Speicher- bzw. Registerinhalt(e) enthalten nach dem von Ihnen beschriebenen Programmablauf nun falsche Werte. Nennen Sie außerdem die/den jeweils korrekten Wert(e). (1 Punkt)

d) Mit welchem Mechanismus ließe sich das Nebenläufigkeitsproblem lösen? (1 Punkt)

