

Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann, Volkmar Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2017

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/V_SPiC



- [1] *ATmega328PB 8-bit AVR Microcontroller with 32K Bytes In-System Programmable Flash*. Atmel Corporation. Oct. 2015.
- [GD1] Frank Bauer. *Grundlagen der Informatik*. Vorlesung. Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg, Lehrstuhl für Informatik 5, 2015 (jährlich). URL: <https://gdi.cs.fau.de/w15/material>.
- [2] Manfred Dausmann, Ulrich Bröckl, Dominic Schoop, et al. *C als erste Programmiersprache: Vom Einsteiger zum Fortgeschrittenen*. (Als E-Book aus dem Uninetz verfügbar; PDF-Version unter [/proj/i4gspic/pub](#)). Vieweg+Teubner, 2010. ISBN: 978-3834812216. URL: <http://www.springerlink.com/content/978-3-8348-1221-6/#section=813748&page=1>.
- [3] Brian W. Kernighan and Dennis MacAlistair Ritchie. *The C Programming Language*. Englewood Cliffs, NJ, USA: Prentice Hall PTR, 1978.
- [4] Brian W. Kernighan and Dennis MacAlistair Ritchie. *The C Programming Language (2nd Edition)*. Englewood Cliffs, NJ, USA: Prentice Hall PTR, 1988. ISBN: 978-8120305960.
- [5] Dennis MacAlistair Ritchie and Ken Thompson. "The Unix Time-Sharing System". In: *Communications of the ACM* 17.7 (July 1974), pp. 365–370. DOI: 10.1145/361011.361061.



- [6] David Tennenhouse. "Proactive Computing". In: *Communications of the ACM* (May 2000), pp. 43–45.
- [7] Jim Turley. "The Two Percent Solution". In: *embedded.com* (Dec. 2002). <http://www.embedded.com/story/0EG20021217S0039>, visited 2011-04-08.



Veranstaltungsüberblick

Teil A: Konzept und Organisation

1 Einführung

2 Organisation

Teil B: Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor

Teil C: Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14 μ C-Systemarchitektur

Teil D: Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse



Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Teil A Konzept und Organisation

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann, Volkmar Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2017

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/V_SPiC



Überblick: Teil A Konzept und Organisation

1 Einführung

- 1.1 Ziele der Lehrveranstaltung
- 1.2 Warum μ -Controller?
- 1.3 Warum C?
- 1.4 Literatur

2 Organisation

- 2.1 Vorlesung
- 2.2 Übung
- 2.3 Lötabend
- 2.4 Prüfung
- 2.5 Semesterüberblick

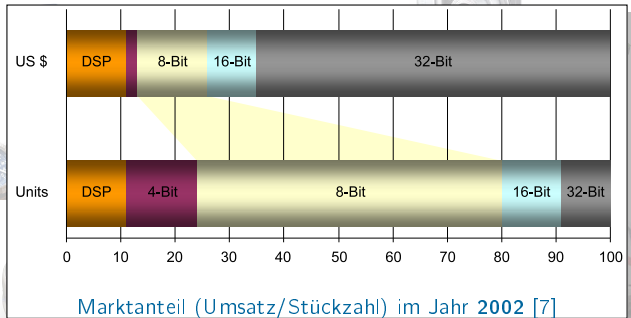


- **Vertiefen** des Wissens über Konzepte und Techniken der Informatik für die Softwareentwicklung
 - Ausgangspunkt: Grundlagen der Informatik (Gdl)
 - Schwerpunkt: Systemnahe Softwareentwicklung in C
- **Entwickeln** von Software in C für einen μ -Controller (μ C) und eine Betriebssystem-Plattform (Linux)
 - SPiCboard-Lehrentwicklungsplattform mit ATmega- μ C
 - **Praktische Erfahrungen** in hardware- und systemnaher Softwareentwicklung machen
- **Verstehen** der technologischen Sprach- und Hardwaregrundlagen für die Entwicklung systemnaher Software
 - Die Sprache C verstehen und einschätzen können
 - Umgang mit Nebenläufigkeit und Hardwarenähe
 - Umgang mit den Abstraktionen eines Betriebssystems (Dateien, Prozesse, ...)



Motivation: Eingebettete Systeme

- **Omnipräsent:** **98–99 Prozent** aller Prozessoren wurden im Jahr 2000 in einem **eingebetteten System** verbaut [6]
- **Kostensensitiv:** **70–80 Prozent** aller produzierten Prozessoren sind DSPs und μ -Controller, **8-Bit oder kleiner** [6, 7]



Motivation: Eingebettete Systeme

- **Omnipräsent:** **98–99 Prozent** aller Prozessoren wurden im Jahr 2000 in einem **eingebetteten System** verbaut [6]
- **Kostensensitiv:** **70–80 Prozent** aller produzierten Prozessoren sind DSPs und μ -Controller, **8-Bit oder kleiner** [6, 7]
- **Relevant:** **25 Prozent** der Stellenanzeigen für EE-Ingenieure enthalten die Stichworte *embedded* oder *automotive* (<http://stepstone.com>, 4. April 2011)

Bei den oberen Zahlen ist gesunde Skepsis geboten

- Die Veröffentlichungen [6, 7] sind **mehr als 10 Jahre** alt!
- Man kann dennoch davon ausgehen, dass die **relativen Größenordnungen** nach wie vor stimmen
 - 2016 liegt der Anteil an 8-Bitern (vermutlich) noch bei 40 Prozent
 - 4-Bitter dürften inzwischen jedoch weitgehend ausgestorben sein



Motivation: Die ATmega- μ C-Familie (8-Bit)

Type	Flash	SRAM	IO	Timer	8/16	UART	SPI	ADC	PWM	EUR
ATTINY13	1 KiB	64 B	6	1/-	-	-	-	1*4	-	0,86
ATTINY2313	2 KiB	128 B	18	1/1	-	1	-	-	-	0,99
ATMEGA48	4 KiB	512 B	23	2/1	1	1	8*10	6	1,40	
ATMEGA16	16 KiB	1024 B	32	2/1	1	1	8*10	4	2,05	
ATMEGA32	32 KiB	2048 B	32	2/1	1	1	8*10	4	3,65	
ATMEGA64	64 KiB	4096 B	53	2/2	2	1	8*10	8	5,70	
ATMEGA128	128 KiB	4096 B	53	2/2	2	1	8*10	8	7,35	
ATMEGA256	256 KiB	8192 B	86	2/2	4	1	16*10	16	8,99	

ATmega-Varianten (Auswahl) und Handelspreise (Reichelt Elektronik, April 2015)

- Sichtbar wird: **Ressourcenknappheit**
 - **Flash** (Speicher für Programmcode und konstante Daten) ist **knapp**
 - **RAM** (Speicher für Laufzeit-Variablen) ist **extrem knapp**
 - Wenige Bytes „Verschwendung“ $\rightsquigarrow$ signifikant höhere Stückzahlkosten

Motivation: Die Sprache C

- Systemnahe Softwareentwicklung erfolgt überwiegend in **C**
 - **Warum C?** (und nicht Java/Cobol/Scala/<Lieblingssprache>)
- C steht für eine Reihe hier wichtiger Eigenschaften
 - Laufzeiteffizienz (CPU)
 - Übersetzter C-Code läuft direkt auf dem Prozessor
 - Keine Prüfungen auf Programmierfehler zur Laufzeit
 - Platzeffizienz (Speicher)
 - Code und Daten lassen sich sehr kompakt ablegen
 - Keine Prüfung der Datenzugriffe zur Laufzeit
 - Direktheit (Maschinennähe)
 - C erlaubt den direkten Zugriff auf Speicher und Register
 - Portabilität
 - Es gibt für **jede** Plattform einen C-Compiler
 - C wurde „erfunden“ (1973), um das Betriebssystem UNIX portabel zu implementieren [3, 5]



~> **C** ist die **lingua franca** der systemnahen Softwareentwicklung!



- **Lehrziel:** Systemnahe Softwareentwicklung in C
 - Das ist ein sehr umfangreiches Feld: **Hardware-Programmierung**, **Betriebssysteme**, Middleware, Datenbanken, Verteilte Systeme, Übersetzerbau, ...
 - Dazu kommt dann noch das Erlernen der Sprache C selber
- **Ansatz**
 - Konzentration auf zwei Domänen
 - μ -Controller-Programmierung
 - Softwareentwicklung für die Linux-Systemschnittstelle
 - Gegensatz μ C-Umgebung $\leftrightarrow$ Betriebssystemplattform erfahren
 - Konzepte und Techniken an kleinen Beispielen lehr- und erfahrbar
 - **Hohe Relevanz** für die Zielgruppe (ME)



- Das Handout der Vorlesungsfolien wird online und als 4 × 1-Ausdruck auf Papier zur Verfügung gestellt
 - Ausdrücke werden vor der Vorlesung verteilt
 - Online-Version wird vor der Vorlesung aktualisiert
 - Handout enthält (in geringem Umfang) zusätzliche Informationen
- **Das Handout kann eine eigene Mitschrift nicht ersetzen!**



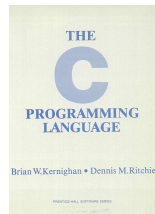
[2] Für den Einstieg empfohlen:

Manfred Dausmann, Ulrich Bröckl, Dominic Schoop, et al. *C als erste Programmiersprache: Vom Einsteiger zum Fortgeschrittenen*. (Als E-Book aus dem Uninetz verfügbar; PDF-Version unter `/proj/i4gspic/pub`). Vieweg+Teubner, 2010. ISBN: 978-3834812216. URL: <http://www.springerlink.com/content/978-3-8348-1221-6/#section=813748&page=1>



[4] Der „Klassiker“ (eher als Referenz geeignet):

Brian W. Kernighan and Dennis MacAlistair Ritchie. *The C Programming Language (2nd Edition)*. Englewood Cliffs, NJ, USA: Prentice Hall PTR, 1988. ISBN: 978-8120305960



■ Inhalt und Themen

- Grundlegende Konzepte der systemnahen Programmierung
- Einführung in die Programmiersprache C
 - Unterschiede zu Java
 - Modulkonzept
 - Zeiger und Zeigerarithmetik
- Softwareentwicklung auf „der nackten Hardware“ (ATmega- μ C)
 - Abbildung Speicher $\leftrightarrow$ Sprachkonstrukte
 - Unterbrechungen (*interrupts*) und Nebenläufigkeit
- Softwareentwicklung auf „einem Betriebssystem“ (Linux)
 - Betriebssystem als Ausführungsumgebung für Programme
 - Abstraktionen und Dienste eines Betriebssystems

■ Termin: Do 8:15–9:45, H7

- Einzeltermin am 25. April (Di), 12:15–13:45, H8
- insgesamt 13 Vorlesungstermine

 2-7



- Tafelübung und Rechnerübung
 - Tafelübungen
 - Ausgabe und Erläuterung der Programmieraufgaben
 - Gemeinsame Entwicklung einer Lösungsskizze
 - Besprechung der Lösungen
 - Rechnerübungen
 - selbstständige Programmierung
 - Umgang mit Entwicklungswerkzeug (Atmel Studio)
 - Betreuung durch Übungsbetreuer
- Termin: Initial 9 Gruppen zur Auswahl
 - Anmeldung über Waffel (siehe Webseite): Heute, 18:00 – So, 18:00
 - Bei zu wenigen Teilnehmern behalten wir uns eine Verteilung auf andere Gruppen vor. Ihr werdet in diesem Fall per E-Mail angeschrieben.

Zur Übungsteilnahme wird ein gültiges Login in Linux-CIP gebraucht!



Programmieraufgaben

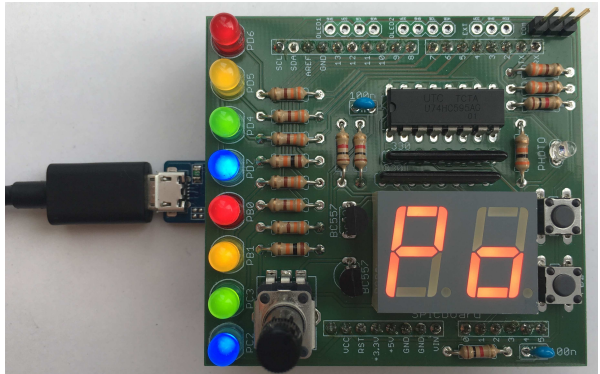
- Praktische Umsetzung des Vorlesungsstoffs
 - Acht Programmieraufgaben ↪ 2-7
 - Bearbeitung teilweise alleine / mit Übungspartner
- Lösungen mit Abgabeskript am Rechner abgeben
 - Lösung wird durch Skripte überprüft
 - Wir korrigieren und bepunkten die Abgaben und geben sie zurück
- ★ Abgabe der Übungsaufgaben ist **freiwillig**; ↪ 2-6
es können jedoch bis zu **10% Bonuspunkte**
für die Prüfungsklausur erarbeitet werden!

Unabhängig davon ist die Teilnahme an den Übungen **dringend empfohlen!**



Übungsplattform: Das SPiCboard

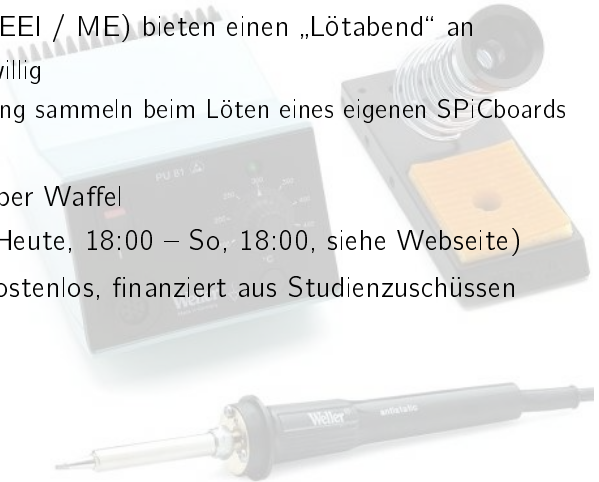
- ATmega328- μ C
- USB-Anschluss
- 8 LEDs
- 2 7-Seg-Elemente
- 2 Taster
- 1 Potentiometer
- 1 Fotosensor



- Ausleihe zur Übungsbearbeitung möglich
- Oder noch besser $\rightarrow$ selber Löten



- Die Fachschaften (EEI / ME) bieten einen „Lötabend“ an
 - Teilnahme ist freiwillig
 - (Erste) Lötterfahrung sammeln beim Löten eines eigenen SPiCboards
- **Anmeldung:** über Waffel
(Heute, 18:00 – So, 18:00, siehe Webseite)
- **Kostenbeitrag:** kostenlos, finanziert aus Studienzuschüssen



■ Prüfung (Klausur)

- Termin: voraussichtlich Ende Juli / Anfang August
- Dauer: 90 min
- Inhalt: Fragen zum Vorlesungsstoff + Programmieraufgabe

■ Klausurnote → Modulnote

- Bestehensgrenze (in der Regel): 50% der möglichen Klausurpunkte (KP)
- Falls **bestanden** ist eine Notenverbesserung möglich durch Bonuspunkte aus den Programmieraufgaben
 - Basis (Minimum): 50% der möglichen Übungspunkte (ÜP)
 - Jede weiteren 5% der möglichen ÜP → +1% der möglichen KP
 - ~ 100% der möglichen ÜP → +10% der möglichen KP





Semesterplanung

KW	Mo	Di	Mi	Do	Fr	Themen	Kapitel im Skript
17	24.04.	25.04.	26.04.	27.04.	28.04.	Einführung, Organisation, Java nach C, Abstraktion, Sprachüberblick, Datentypen	VL 1: 1.1 – 3.15, VL 2: 4.1 – 6.14
		VL 1		VL 2			
18	01.05.	02.05.	03.05.	04.05.	05.05.	Austricks, Kontrollstrukturen, Funktionen, Variablen	7.1 – 10.2
	Ferienag	A1 (Blink)		VL 3			
19	08.05.	09.05.	10.05.	11.05.	12.05.	Prozessor, Programmstruktur, Module, Zeiger, Felder	11.1 – 13.11
	A2 (Snake)			VL 4			
20	15.05.	16.05.	17.05.	18.05.	19.05.	Zeigerarithmetik, Mikrocontroller-Systemarchitektur, volatile, Verwendtypen (struct, union)	13.12 – 14.22
	A3 (Spiel)			VL 5			
21	22.05.	23.05.	24.05.	25.05.	26.05.		
	A4 (LED-Modul)			Himmelf.			
22	29.05.	30.05.	31.05.	01.06.	02.06.	Interrupts, Nebenläufigkeit	15.1 – 15.23
				VL 6			
23	05.06.	06.06.	07.06.	08.06.	09.06.	Ergänzungen zur Einführung in C, Betriebssysteme	16.1 – 17.7
	Pfingsten/Berg			VL 7			
24	12.06.	13.06.	14.06.	15.06.	16.06.		
	A5 (Ampel)			Fronleich.			
25	19.06.	20.06.	21.06.	22.06.	23.06.	Datensysteme	18.1 – 18.29
	A6 (Concat)			VL 8			
26	26.06.	27.06.	28.06.	29.06.	30.06.	Programme und Prozesse	19.1 – 19.25
	A7 (Printdir)			VL 9			
27	03.07.	04.07.	05.07.	06.07.	07.07.	Speicherorganisation	20.1 – 20.12
				VL 10			
28	10.07.	11.07.	12.07.	13.07.	14.07.	Nebenläufige Prozesse	21.1 – 21.7
	A8 (Mish)			VL 11			
29	17.07.	18.07.	19.07.	20.07.	21.07.	Synchronisation	21.8 – 21.34
				VL 12			
30	24.07.	25.07.	26.07.	27.07.	28.07.	Fragestunde	
				VL 13			

Dozenten Vorlesung



Volkmar Sieh



Jürgen Kleinöder

Organisatoren des Übungsbetriebs



Rainer Müller



Sebastian Maier



Heiko Janker



Techniker (Ausleihe SPiCboard)



Harald Junggunst



Christian Preller



Daniel Christiani



Übungsleiter



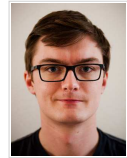
Sabrina Bruckmeier



Louis Burk



Christian Heidorn



Ivo Ihlemann



Florian Jung



Lukas Neckermann



David Pérez Postigo



Michael Stadelmaier

Bei Fragen oder Problemen

- Vorlesungs- und Übungsfolien konsultieren
- Häufig gestellte Fragen (FAQ) und Antworten siehe Webseite
→ http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/V_SPIC
→ Übungen
→ FAQ
- Allgemeine Fragen zu Übungsaufgaben etc. im EEI-Forum posten
→ <https://eei.fsi.uni-erlangen.de/forum/forum/16>
- Bei speziellen Fragen Mail an Mailingliste (alle Übungsleiter)
→ i4spic@cs.fau.de



Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Teil B Einführung in C

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann, Volkmar Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2017

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/V_SPiC



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor



Das erste C-Programm

- Das berühmteste Programm der Welt in **C**

```
#include <stdio.h>

int main(int argc, char **argv) {
    /* greet user */
    printf("Hello World!\n");
    return 0;
}
```

- Übersetzen und Ausführen (auf einem UNIX-System)

```
~> gcc -o hello hello.c
~> ./hello
Hello World!
~>
```

Gar nicht so
schwer :-)



Das erste C-Programm – Vergleich mit Java

■ Das berühmteste Programm der Welt in **C**

```
1 #include <stdio.h>
2
3 int main(int argc, char **argv) {
4     /* greet user */
5     printf("Hello World!\n");
6     return 0;
7 }
```

■ Das berühmteste Programm der Welt in **Java**

```
1 import java.lang.System;
2 class Hello {
3     public static void main(String[] args) {
4         /* greet user */
5         System.out.println("Hello World!");
6         return;
7     }
8 }
```



■ C-Version zeilenweise erläutert

- 1 Für die Benutzung von `printf()` wird die **Funktionsbibliothek** `stdio.h` mit der **Präprozessor-Anweisung** `#include` eingebunden.
- 3 Ein C-Programm startet in `main()`, einer **globalen Funktion** vom Typ `int`, die in genau einer **Datei** definiert ist.
- 5 Die Ausgabe einer Zeichenkette erfolgt mit der **Funktion** `printf()`. (`\n` $\leadsto$ Zeilenumbruch)
- 6 Rückkehr zum Betriebssystem mit **Rückgabewert**. 0 bedeutet hier, dass kein Fehler aufgetreten ist.

■ Java-Version zeilenweise erläutert

- 1 Für die Benutzung der **Klasse** `out` wird das **Paket** `System` mit der `import`-Anweisung eingebunden.
- 2 Jedes Java-Programm besteht aus mindestens einer **Klasse**.
- 3 Jedes Java-Programm startet in `main()`, einer **statischen Methode** vom Typ `void`, die in genau einer **Klasse** definiert ist.
- 5 Die Ausgabe einer Zeichenkette erfolgt mit der **Methode** `println()` aus der Klasse `out` aus dem Paket `System`. [$\hookrightarrow$ GDI, 01-10]
- 6 Rückkehr zum Betriebssystem.



Das erste C-Programm für einen μ -Controller

- „Hello World“ für AVR ATmega (SPiCboard)

```
#include <avr/io.h>

void main() {
    // initialize hardware: LED on port D pin 6, active low
    DDRD  |= (1<<6); // PD6 is used as output
    PORTD |= (1<<6); // PD6: high --> LED is off

    // greet user
    PORTD &= ~(1<<6); // PD6: low --> LED is on

    // wait forever
    while(1){
    }
}
```

μ -Controller-Programmierung
ist „irgendwie anders“.

- Übersetzen und **Flashen** (mit Atmel Studio) ↪ Übung
- Ausführen (SPiCboard):  (rote LED leuchtet)



Das erste C-Programm für einen μ -Controller

- „Hello World“ für AVR ATmega (vgl. [↔ 3-1](#))

```
1 #include <avr/io.h>
2
3 void main() {
4     // initialize hardware: LED on port D pin 6, active low
5     DDRD  |= (1<<6); // PD6 is used as output
6     PORTD |= (1<<6); // PD6: high --> LED is off
7
8     // greet user
9     PORTD &= ~(1<<6); // PD6: low --> LED is on
10
11    // wait forever
12    while(1){
13    }
14 }
```



- μ -Controller-Programm zeilenweise erläutert
(Beachte Unterschiede zur Linux-Version $\hookrightarrow$ 3-3)
 - 1 Für den Zugriff auf Hardware-Register (DDRD, PORTD, bereitgestellt als **globale Variablen**) wird die **Funktionsbibliothek** `avr/io.h` mit `#include` eingebunden.
 - 3 Die `main()`-Funktion hat **keinen Rückgabewert** (Typ `void`). Ein μ -Controller-Programm läuft **endlos** $\rightsquigarrow$ `main()` terminiert nie.
 - 5-6 Zunächst wird die **Hardware** initialisiert (in einen definierten Zustand gebracht). Dazu müssen **einzelne Bits** in bestimmten **Hardware-Registern** manipuliert werden.
 - 9 Die Interaktion mit der Umwelt (hier: LED einschalten) erfolgt ebenfalls über die **Manipulation einzelner Bits** in Hardware-Registern.
 - 12-13 Es erfolgt **keine Rückkehr** zum Betriebssystem (wohin auch?). Die Endlosschleife stellt sicher, dass `main()` nicht terminiert.



Das zweite C-Programm – Eingabe unter Linux

- Benutzerinteraktion (Lesen eines Zeichens) unter Linux:

```
#include <stdio.h>

int main(int argc, char** argv){
    printf("Press key: ");
    int key = getchar();

    printf("You pressed %c\n", key);
    return 0;
}
```

Die `getchar()`-Funktion liest ein Zeichen von der Standardeingabe (hier: Tastatur). Sie „wartet“ gegebenenfalls, bis ein Zeichen verfügbar ist. In dieser Zeit entzieht das Betriebssystem den Prozessor.



- Benutzerinteraktion (Warten auf Tasterdruck) auf dem SPiCboard:

```
1 #include <avr/io.h>
2
3 void main() {
4     // initialize hardware: button on port D pin 2
5     DDRD  &= ~(1<<2); // PD2 is used as input
6     PORTD |= (1<<2); // activate pull-up: PD2: high
7
8     // initialize hardware: LED on port D pin 6, active low
9     DDRD  |= (1<<6); // PD6 is used as output
10    PORTD |= (1<<6); // PD6: high --> LED is off
11
12    // wait until PD2 -> low (button is pressed)
13    while(PIND & (1<<2))
14        ;
15
16    // greet user
17    PORTD &= ~(1<<6); // PD6: low --> LED is on
18
19    // wait forever
20    while(1)
21        ;
22 }
```



- Benutzerinteraktion mit SPiCboard zeilenweise erläutert
 - 5 Wie die LED ist der Taster mit einem **digitalen IO-Pin** des μ -Controllers verbunden. Hier konfigurieren wir Pin 2 von Port D als **Eingang** durch **Löschen** des entsprechenden Bits im Register **DDRD**.
 - 6 Durch **Setzen** von Bit 2 im Register **PORTD** wird der interne Pull-Up-Widerstand (hochohmig) aktiviert, über den V_{CC} anliegt $\rightsquigarrow$ PD2 = *high*.
 - 13-14 **Aktive Warteschleife:** Wartet auf Tastendruck, d. h. solange PD2 (Bit 2 im Register **PIND**) *high* ist. Ein Tasterdruck zieht PD2 auf Masse $\rightsquigarrow$ Bit 2 im Register **PIND** wird *low* und die Schleife verlassen.



Zum Vergleich: Benutzerinteraktion als Java-Programm

```
1  import java.lang.System;
2  import javax.swing.*;
3  import java.awt.event.*;
4
5  public class Input implements ActionListener {
6      private JFrame frame;
7
8      public static void main(String[] args) {
9          // create input, frame and button objects
10         Input input = new Input();
11         input.frame = new JFrame("Java-Programm");
12         JButton button = new JButton("Klick mich");
13
14         // add button to frame
15         input.frame.add(button);
16         input.frame.setSize(400, 400);
17         input.frame.setVisible(true);
18
19         // register input as listener of button events
20         button.addActionListener(input);
21     }
22
23     public void actionPerformed(ActionEvent e) {
24         System.out.println("Knopfdruck!");
25         System.exit(0);
26     }
27 }
```

Eingabe als „typisches“
Java-Programm
(objektorientiert, grafisch)



- Das Programm ist mit der C-Variante nicht unmittelbar vergleichbar
 - Es verwendet das in Java übliche (und Ihnen bekannte) **objektorientierte Paradigma**.
 - Dieser Unterschied soll hier verdeutlicht werden.
- Benutzerinteraktion in Java zeilenweise erläutert
 - 5 Um Interaktionsereignisse zu empfangen, implementiert die Klasse **Input** ein entsprechendes **Interface**.
 - 10-12 Das Programmverhalten ist implementiert durch eine Menge von **Objekten** (**frame**, **button**, **input**), die hier bei der Initialisierung erzeugt werden.
 - 20 Das erzeugte **button**-Objekt schickt nun seine Nachrichten an das **input**-Objekt.
 - 23-26 Der Knopfdruck wird durch eine **actionPerformed()**-Nachricht (Methodenaufruf) signalisiert.



Ein erstes Fazit: Von Java → C (Syntax)

- **Syntaktisch** sind Java und C sich sehr ähnlich
(Syntax: „Wie sehen **gültige** Programme der Sprache aus?“)
- C-Syntax war Vorbild bei der Entwicklung von Java
~> Viele Sprachelemente sind ähnlich oder identisch verwendbar
 - Blöcke, Schleifen, Bedingungen, Anweisungen, Literale
 - Werden in den folgenden Kapiteln noch im Detail behandelt
- Wesentliche Sprachelemente aus Java gibt es in C jedoch **nicht**
 - Klassen, Pakete, Objekte, Ausnahmen (Exceptions), ...



Ein erstes Fazit: Von Java → C (Idiomatik)

- **Idiomatisch** gibt es sehr große Unterschiede
(Idiomatik: „Wie sehen **übliche** Programme der Sprache aus?“)
- **Java: Objektorientiertes Paradigma**
 - Zentrale Frage: Aus welchen **Dingen** besteht das Problem?
 - Gliederung der Problemlösung in **Klassen** und **Objekte**
 - Hierarchiebildung durch **Vererbung** und **Aggregation**
 - Programmablauf durch Interaktion zwischen **Objekten**
 - Wiederverwendung durch umfangreiche **Klassenbibliothek**
- **C: Imperatives Paradigma**
 - Zentrale Frage: Aus welchen **Aktivitäten** besteht das Problem?
 - Gliederung der Problemlösung in **Funktionen** und **Variablen**
 - Hierarchiebildung durch Untergliederung in **Teilfunktionen**
 - Programmablauf durch Aufrufe zwischen **Funktionen**
 - Wiederverwendung durch **Funktionsbibliotheken**



Ein erstes Fazit: Von Java → C (Philosophie)

- **Philosophisch** gibt es ebenfalls erhebliche Unterschiede (Philosophie: „Grundlegende Ideen und Konzepte der Sprache“)
- **Java:** Sicherheit und Portabilität durch **Maschinenferne**
 - Übersetzung für **virtuelle Maschine** (JVM)
 - **Umfangreiche** Überprüfung von Programmfehlern zur Laufzeit
 - Bereichsüberschreitungen, Division durch 0, ...
 - **Problemnahes** Speichermodell
 - Nur typsichere Speicherzugriffe, automatische Bereinigung zur Laufzeit
- **C:** Effizienz und Leichtgewichtigkeit durch **Maschinennähe**
 - Übersetzung für **konkrete Hardwarearchitektur**
 - **Keine** Überprüfung von Programmfehlern zur Laufzeit
 - Einige Fehler werden vom Betriebssystem abgefangen – **falls vorhanden**
 - **Maschinennahes** Speichermodell
 - Direkter Speicherzugriff durch **Zeiger**
 - Grobgranularer Zugriffsschutz und automatische Bereinigung (auf Prozessebene) durch das Betriebssystem – **falls vorhanden**



Ein erstes Fazit: μ -Controller-Programmierung

C $\mapsto$ Maschinennähe $\mapsto$ μ C-Programmierung

Die **Maschinennähe** von C zeigt sich insbesondere auch bei der μ -Controller-Programmierung!

- Es läuft nur ein Programm
 - Wird bei RESET direkt aus dem Flash-Speicher gestartet
 - Muss zunächst die Hardware initialisieren
 - Darf nie terminieren (z. B. durch Endlosschleife in `main()`)
- Die Problemlösung ist maschinennah implementiert
 - Direkte Manipulation von einzelnen Bits in Hardwareregistern
 - Detailliertes Wissen über die elektrische Verschaltung erforderlich
 - Keine Unterstützung durch Betriebssystem (wie etwa Linux)
 - Allgemein geringes Abstraktionsniveau $\leadsto$ fehleranfällig, aufwändig

Ansatz: Mehr Abstraktion durch **problemorientierte Bibliotheken**

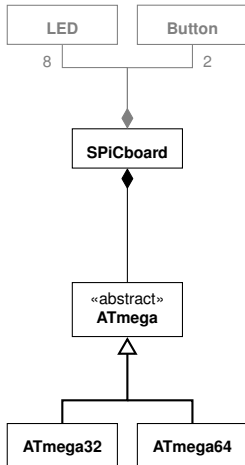


Abstraktion durch Softwareschichten: SPiCboard

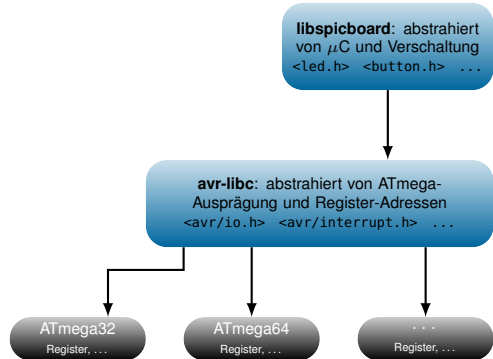
Problemnähe

Maschinennähe

Hardwareseite



Softwareschichten



Abstraktion durch Softwareschichten: *LED* → *on* im Vergleich

Problemnähe ↑

↓ Maschinennähe

Programm läuft nur auf dem **SPIcboard**. Es verwendet Funktionen (wie `sb_led_on()`) und Konstanten (wie `RED0`) der **lib-spicboard**, welche die konkrete Verschaltung von LEDs, Tastern, usw. mit dem μC repräsentieren:

```
#include <led.h>
...
sb_led_on(RED0);
```

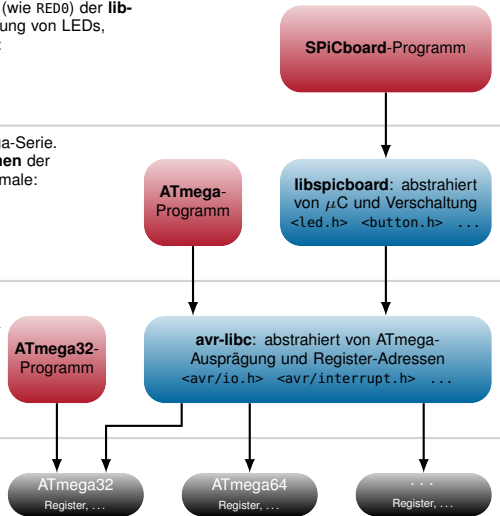
Programm läuft auf **jedem** μC der ATmega-Serie. Es verwendet **symbolische Registernamen** der **avr-libc** (wie `PORTD`) und allgemeine Merkmale:

```
#include <avr/io.h>
...
DDRD |= (1<<7);
PORTD &= ~(1<<7);
```

Programm läuft nur auf **ATmega32**. Es verwendet **ATmega32-spezifische** Registeradressen (wie `0x12`) und Merkmale:

```
...
(*(unsigned char*)(0x11)) |= (1<<7);
(*(unsigned char*)(0x12)) &= ~(1<<7);
```

Ziel: Schalte LED RED0 auf SPIcboard an:



Bisher: Entwicklung mit avr-libc

```
#include <avr/io.h>

void main(void) {
    // initialize hardware

    // button0 on PD2
    DDRD  &= ~(1<<2);
    PORTD |= (1<<2);
    // LED on PD6
    DDRD  |= (1<<6);
    PORTD |= (1<<6);

    // wait until PD2: low --> (button0 pressed)
    while(PIND & (1<<2)) {
    }

    // greet user (red LED)
    PORTD &= ~(1<<6); // PD6: low --> LED is on

    // wait forever
    while(1) {
    }
}
```

(vgl. ↪ 3-8)

Nun: Entwicklung mit libspicboard

```
#include <led.h>
#include <button.h>

void main(void) {

    // wait until Button0 is pressed
    while(sb_button_getState(BUTTON0)
        != BUTTONSTATE_PRESSED) {
    }

    // greet user
    sb_led_on(RED0);

    // wait forever
    while(1){
    }
}
```

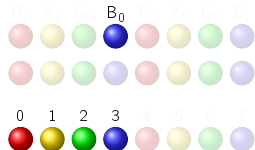
- Hardwareinitialisierung entfällt
- Programm ist einfacher und verständlicher durch **problemspezifische Abstraktionen**
 - Setze Bit 6 in PORTD
→ `sb_set_led(RED0)`
 - Lese Bit 2 in PORTD
→ `sb_button_getState(BUTTON0)`



■ Ausgabe-Abstraktionen (Auswahl)

■ LED-Modul (`#include <led.h>`)

- LED einschalten: `sb_led_on(BLUE0)` $\leadsto$
- LED ausschalten: `sb_led_off(BLUE0)` $\leadsto$
- Alle LEDs ein-/ausschalten:
`sb_led_set_all_leds(0x0f)` $\leadsto$



■ 7-Seg-Modul (`#include <7seg.h>`)

- Ganzzahl $n \in \{-9 \dots 99\}$ ausgeben:
`sb_7seg_showNumber(47)` $\leadsto$



■ Eingabe-Abstraktionen (Auswahl)

■ Button-Modul (`#include <button.h>`)

- Button-Zustand abfragen:
`sb_button_getState(BUTTON0)` $\mapsto$ `BUTTONSTATE_{PRESSED,RELEASED}`

■ ADC-Modul (`#include <adc.h>`)

- Potentiometer-Stellwert abfragen:
`sb_adc_read(POTI)` $\mapsto$ `{0 ... 1023}`

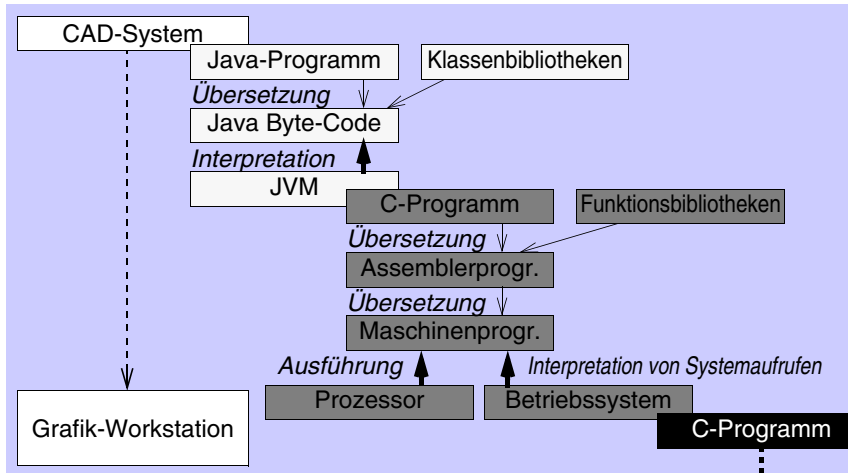


Softwareschichten im Allgemeinen

Problemnähe

Maschinennähe

Diskrepanz: Anwendungsproblem $\longleftrightarrow$ Abläufe auf der Hardware



Ziel: Ausführbarer Maschinencode

- **Anwendersicht:** Umgebung zum Starten, Kontrollieren und Kombinieren von Anwendungen
 - Shell, grafische Benutzeroberfläche
 - z. B. bash, Windows
 - Datenaustausch zwischen Anwendungen und Anwendern
 - z. B. über Dateien
- **Anwendungssicht:** Funktionsbibliothek mit Abstraktionen zur Vereinfachung der Softwareentwicklung
 - Generische Ein-/Ausgabe von Daten
 - z. B. auf Drucker, serielle Schnittstelle, in Datei
 - Permanentspeicherung und Übertragung von Daten
 - z. B. durch Dateisystem, über TCP/IP-Sockets
 - Verwaltung von Speicher und anderen Betriebsmitteln
 - z. B. CPU-Zeit



- **Systemsicht:** Softwareschicht zum Multiplexen der Hardware (↔ Mehrbenutzerbetrieb)
 - Parallele Abarbeitung von Programminstanzen durch **Prozesskonzept**
 - Virtueller Speicher ↔ eigener 32-/64-Bit-Adressraum
 - Virtueller Prozessor ↔ wird transparent zugeteilt und entzogen
 - Virtuelle Ein-/Ausgabe-Geräte ↔ umlenkbar in Datei, Socket, ...
 - Isolation von Programminstanzen durch **Prozesskonzept**
 - Automatische Speicherbereinigung bei Prozessende
 - Erkennung/Vermeidung von Speicherzugriffen auf fremde Prozesse
 - **Partieller Schutz** vor schwereren Programmierfehlern
 - Erkennung *einiger* ungültiger Speicherzugriffe (z. B. Zugriff auf Adresse 0)
 - Erkennung *einiger* ungültiger Operationen (z. B. `div/0`)

μC-Programmierung ohne Betriebssystemplattform ~ **kein Schutz**

- Ein Betriebssystem schützt **weit weniger** vor Programmierfehlern als z. B. Java.
- Selbst darauf müssen wir jedoch bei der μC-Programmierung i. a. **verzichten**.
- Bei 8/16-Bit-μC fehlt i. a. die für Schutz erforderliche **Hardware-Unterstützung**.



Beispiel: Fehlererkennung durch Betriebssystem

Linux: Division durch 0

```
1 #include <stdio.h>
2
3
4 int main(int argc, char** argv) {
5     int a = 23;
6     int b = 0;
7
8     b = 4711 / (a-23);
9     printf("Ergebnis: %d\n", b);
10
11     return 0;
12 }
```

Übersetzen und Ausführen ergibt:

```
gcc error-linux.c -o error-linux
./error-linux
Floating point exception
```

→ Programm wird **abgebrochen**.

SPiCboard: Division durch 0

```
#include <7seg.h>
#include <avr/interrupt.h>

void main() {
    int a = 23;
    int b = 0;
    sei();
    b = 4711 / (a-23);
    sb_7seg_showNumber(b);

    while(1){}
```

Ausführen ergibt:



→ Programm setzt
Berechnung fort
mit **falschen Daten**.



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor



Struktur eines C-Programms – allgemein

```
1  // include files
2  #include ...
3
4  // global variables
5  ... variable1 = ...
6
7  // subfunction 1
8  ... subfunction_1(...) {
9      // local variables
10     ... variable1 = ...
11     // statements
12     ...
13 }
14 // subfunction n
15 ... subfunction_n(...) {
16     ...
17 }
18
19 // main function
20 ... main(...) {
21     ...
22 }
23
24
25
26 }
```

- Ein C-Programm besteht (üblicherweise) aus
 - Menge von globalen Variablen
 - Menge von (Sub-)Funktionen
 - Menge von lokalen Variablen
 - Menge von Anweisungen
 - Der Funktion `main()`, in der die Ausführung beginnt



Struktur eines C-Programms – am Beispiel

```
1 // include files
2 #include <led.h>
3
4 // global variables
5 LED nextLED = RED0;
6
7 // subfunction 1
8 LED lightLED(void) {
9     if (nextLED <= BLUE1) {
10         sb_led_on(nextLED++);
11     }
12     return nextLED;
13 }
14
15 // subfunction 2
16 void wait(void) {
17     volatile unsigned int i;
18     for (i=0; i<0xffff; i++)
19         ;
20 }
21
22 // main function
23 void main() {
24     while (lightLED() < 8) {
25         wait();
26     }
27 }
```

■ Ein C-Programm besteht (üblicherweise) aus

- Menge von globalen Variablen nextLED, Zeile 5
- Menge von (Sub-)Funktionen wait(), Zeile 15
 - Menge von lokalen Variablen i, Zeile 16
 - Menge von Anweisungen for-Schleife, Zeile 17
- Der Funktion `main()`, in der die Ausführung beginnt



```
1 // include files
2 #include <led.h>
3
4 // global variables
5 LED nextLED = RED0;
6
7 // subfunction 1
8 LED lightLED(void) {
9     if (nextLED <= BLUE1) {
10         sb_led_on(nextLED++);
11     }
12     return nextLED;
13 }
14
15 // subfunction 2
16 void wait(void) {
17     volatile unsigned int i;
18     for (i=0; i<0xffff; i++)
19         ;
20 }
21
22 // main function
23 void main() {
24     while (lightLED() < 8) {
25         wait();
26     }
27 }
```

- Vom Entwickler vergebener **Name** für ein Element des Programms
 - Element: Typ, Variable, Konstante, Funktion, Sprungmarke
 - Aufbau: [A-Z, a-z, _] [A-Z, a-z, 0-9, _] *
 - Buchstabe gefolgt von Buchstaben, Ziffern und Unterstrichen
 - **Unterstrich als erstes Zeichen** möglich, aber reserviert für Compilerhersteller
 - Ein Bezeichner muss vor Gebrauch **deklariert** werden



```
1 // include files
2 #include <led.h>
3
4 // global variables
5 LED nextLED = RED0;
6
7 // subfunction 1
8 LED lightLED(void) {
9     if (nextLED <= BLUE1) {
10         sb_led_on(nextLED++);
11     }
12     return nextLED;
13 }
14
15 // subfunction 2
16 void wait(void) {
17     volatile unsigned int i;
18     for (i=0; i<0xffff; i++)
19         ;
20 }
21
22 // main function
23 void main() {
24     while (lightLED() < 8) {
25         wait();
26     }
27 }
```

■ Reservierte Wörter der Sprache

(↪ dürfen nicht als Bezeichner verwendet werden)

- Eingebaute (*primitive*) Datentypen unsigned int, void
- Typmodifizierer volatile
- Kontrollstrukturen for, while
- Elementaranweisungen return



- Referenz: Liste der Schlüsselwörter (bis einschließlich C99)
 - `auto, _Bool, break, case, char, _Complex, const, continue, default, do, double, else, enum, extern, float, for, goto, if, _Imaginary, inline, int, long, register, restrict, return, short, signed, sizeof, static, struct, switch, typedef, union, unsigned, void, volatile, while`



```

1  // include files
2  #include <led.h>
3
4  // global variables
5  LED nextLED = RED0;
6
7  // subfunction 1
8  LED lightLED(void) {
9      if (nextLED <= BLUE1) {
10         sb_led_on(nextLED++);
11     }
12     return nextLED;
13 }
14 // subfunction 2
15 void wait(void) {
16     volatile unsigned int i;
17     for (i=0; i<0xffff; i++)
18         ;
19 }
20
21 // main function
22 void main() {
23     while (lightLED() < 8) {
24         wait();
25     }
26 }

```

■ (Darstellung von) Konstanten im Quelltext

- Für jeden primitiven Datentyp gibt es eine oder mehrere Literalformen
 - Bei Integertypen: dezimal (Basis 10: **65535**), hexadezimal (Basis 16, führendes **0x**: **0xffff**), oktal (Basis 8, führende **0**: **0177777**)
- Der Programmierer kann jeweils die am besten geeignete Form wählen
 - **0xffff** ist handlicher als **65535**, um den Maximalwert einer vorzeichenlosen 16-Bit-Ganzzahl darzustellen



```
1 // include files
2 #include <led.h>
3
4 // global variables
5 LED nextLED = RED0;
6
7 // subfunction 1
8 LED lightLED(void) {
9     if (nextLED <= BLUE1) {
10         sb_led_on(nextLED++);
11     }
12     return nextLED;
13 }
```

```
14 // subfunction 2
15 void wait(void) {
16     volatile unsigned int i;
17     for (i=0; i<0xffff; i++)
18         ;
19 }
20
21 // main function
22 void main() {
23     while (lightLED() < 8) {
24         wait();
25     }
26 }
```

- Beschreiben den eigentlichen **Ablauf** des Programms
- Werden hierarchisch komponiert aus drei Grundformen
 - Einzelanweisung – **Ausdruck** gefolgt von **;**
 - einzelnes Semikolon $\mapsto$ leere Anweisung
 - **Block** – Sequenz von Anweisungen, geklammert durch **{...}**
 - **Kontrollstruktur**, gefolgt von Anweisung



```
1 // include files
2 #include <led.h>
3
4 // global variables
5 LED nextLED = RED0;
6
7 // subfunction 1
8 LED lightLED(void) {
9     if (nextLED <= BLUE1) {
10         sb_led_on(nextLED++);
11     }
12     return nextLED;
13 }
14
15 // subfunction 2
16 void wait(void) {
17     volatile unsigned int i;
18     for (i=0; i<0xffff; i++)
19         ;
20 }
21
22 // main function
23 void main() {
24     while (lightLED() < 8) {
25         wait();
26     }
27 }
```

■ Gültige Kombination von Operatoren, Literalen und Bezeichnern

- „Gültig“ im Sinne von Syntax und Typsystem
- Vorrangregeln für Operatoren legen die Reihenfolge fest, in der Ausdrücke abgearbeitet werden ↪ 7-14
 - Auswertungsreihenfolge kann mit Klammern () explizit bestimmt werden
 - Der Compiler darf Teilausdrücke in möglichst effizienter Folge auswerten



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor



■ **Datentyp** := (*<Menge von Werten>*, *<Menge von Operationen>*)

- **Literal** Wert im Quelltext
- **Konstante** Bezeichner für einen Wert
- **Variable** Bezeichner für Speicherplatz, der einen Wert aufnehmen kann
- **Funktion** Bezeichner für Sequenz von Anweisungen, die einen Wert zurückgibt

↔ 5-6

↪ Literale, Konstanten, Variablen, Funktionen haben einen **(Daten-)Typ**

■ Datentyp legt fest

- Repräsentation der Werte im Speicher
- Größe des Speicherplatzes für Variablen
- Erlaubte Operationen

■ Datentyp wird festgelegt

- Explizit, durch Deklaration, Typ-Cast oder Schreibweise (Literale)
- Implizit, durch „Auslassung“ (↪ `int` schlechter Stil!)



Primitive Datentypen in C

- Ganzzahlen/Zeichen `char`, `short`, `int`, `long`, `long long` (C99)
 - Wertebereich: implementierungsabhängig [$\neq$ Java]
Es gilt: `char` $\leq$ `short` $\leq$ `int` $\leq$ `long` $\leq$ `long long`
 - Jeweils als `signed`- und `unsigned`-Variante verfügbar
- Fließkommazahlen `float`, `double`, `long double`
 - Wertebereich: implementierungsabhängig [$\neq$ Java]
Es gilt: `float` $\leq$ `double` $\leq$ `long double`
 - Ab C99 auch als `_Complex`-Datentypen verfügbar (für komplexe Zahlen)
- Leerer Datentyp `void`
 - Wertebereich: $\emptyset$
- Boolescher Datentyp `_Bool` (C99)
 - Wertebereich: $\{0, 1\}$ ($\leftrightarrow$ letztlich ein Integertyp)
 - Bedingungsausdrücke (z. B. `if(...)`) sind in C vom Typ `int`! [$\neq$ Java]



Integertyp	Verwendung	Literalformen
■ <code>char</code>	kleine Ganzzahl oder Zeichen	<code>'A'</code> , <code>65</code> , <code>0x41</code> , <code>0101</code>
■ <code>short [int]</code>	Ganzzahl (<code>int</code> ist optional)	s. o.
■ <code>int</code>	Ganzzahl „natürlicher Größe“	s. o.
■ <code>long [int]</code>	große Ganzzahl	<code>65L</code> , <code>0x41L</code> , <code>0101L</code>
■ <code>long long [int]</code>	sehr große Ganzzahl	<code>65LL</code> , <code>0x41LL</code> , <code>0101LL</code>
■ Typ-Modifizierer	werden vorangestellt	Literal-Suffix
■ <code>signed</code>	Typ ist vorzeichenbehaftet (Normalfall)	-
■ <code>unsigned</code>	Typ ist vorzeichenlos	U
■ <code>const</code>	Variable des Typs kann nicht verändert werden	-

■ Beispiele (Variablendefinitionen)

```
char a           = 'A';    // char-Variable, Wert 65 (ASCII: A)
const int b      = 0x41;   // int-Konstante, Wert 65 (Hex: 0x41)
long c          = 0L;      // long-Variable, Wert 0
unsigned long int d = 22UL; // unsigned-long-Variable, Wert 22
```



- Die interne Darstellung (Bitbreite) ist **implementierungsabhängig**

	Datentyp-Breite in Bit				
	Java	C-Standard	gcc _{IA32}	gcc _{IA64}	gcc _{AVR}
char	16	≥ 8	8	8	8
short	16	≥ 16	16	16	16
int	32	≥ 16	32	32	16
long	64	≥ 32	32	64	32
long long	-	≥ 64	64	64	64

- Der Wertebereich berechnet sich aus der Bitbreite

■ signed	$-(2^{Bits-1}-1)$	→	$+(2^{Bits-1}-1)$
■ unsigned	0	→	$+(2^{Bits}-1)$

Hier zeigt sich die C-Philosophie: Effizienz durch **Maschinennähe** ↔ 3-14

Die interne Repräsentation der Integertypen ist definiert durch die **Hardware** (Registerbreite, Busbreite, etc.). Das führt im Ergebnis zu **effizientem Code**.



Integertypen: Maschinennähe $\rightarrow$ Problemnähe

- **Problem:** Breite ($\leadsto$ Wertebereich) der C-Standardtypen ist implementierungsspezifisch $\rightarrow$ **Maschinennähe**
- **Oft benötigt:** Integertyp definierter Größe $\rightarrow$ **Problemnähe**
 - Wertebereich **sicher**, aber möglichst **kompakt** darstellen
 - Register **definierter Breite** n bearbeiten
 - Code unabhängig von Compiler und Hardware halten ($\leadsto$ Portierbarkeit)
- **Lösung:** Modul `stdint.h`
 - Definiert Alias-Typen: `intn_t` und `uintn_t` für $n \in \{8, 16, 32, 64\}$
 - Wird vom Compiler-Hersteller bereitgestellt

Wertebereich <code>stdint.h</code> -Typen					
<code>uint8_t</code>	0	$\rightarrow$	255	<code>int8_t</code>	-128 $\rightarrow$ +127
<code>uint16_t</code>	0	$\rightarrow$	65.535	<code>int16_t</code>	-32.768 $\rightarrow$ +32.767
<code>uint32_t</code>	0	$\rightarrow$	4.294.967.295	<code>int32_t</code>	-2.147.483.648 $\rightarrow$ +2.147.483.647
<code>uint64_t</code>	0	$\rightarrow$	$> 1,8 * 10^{19}$	<code>int64_t</code>	$< -9,2 * 10^{18} \rightarrow > +9,2 * 10^{18}$



- Mit dem **typedef**-Schlüsselwort definiert man einen **Typ-Alias**:
typedef *Typausdruck* *Bezeichner*;
 - *Bezeichner* ist nun ein **alternativer Name** für *Typausdruck*
 - Kann überall verwendet werden, wo ein Typausdruck erwartet wird

```
// stdint.h (avr-gcc)
typedef unsigned char uint8_t;
typedef unsigned int  uint16_t;
...
```

```
// stdint.h (x86-gcc, IA32)
typedef unsigned char uint8_t;
typedef unsigned short uint16_t;
...
```

```
// main.c
#include <stdint.h>

uint16_t counter = 0;    // global 16-bit counter, range 0-65535
...
typedef uint8_t Register; // Registers on this machine are 8-bit
...
```



- Typ-Aliase ermöglichen einfache **problembezogene** Abstraktionen
 - `Register` ist problemnäher als `uint8_t`
 - ↪ Spätere Änderungen (z. B. auf 16-Bit-Register) zentral möglich
 - `uint16_t` ist problemnäher als `unsigned char`
 - `uint16_t` ist **sicherer** als `unsigned char`

Definierte Bitbreiten sind bei der μ C-Entwicklung sehr wichtig!

- Große Unterschiede zwischen Plattformen und Compilern
 - ↪ Kompatibilitätsprobleme
- Um Speicher zu sparen, sollte immer der **kleinstmögliche** Integertyp verwendet werden

Regel: Bei der systemnahen Programmierung werden Typen aus `stdint.h` verwendet!



- Mit dem **enum**-Schlüsselwort definiert man einen **Aufzählungstyp** über eine explizite Menge **symbolischer** Werte:

```
enum Bezeichneropt { KonstantenListe } ;
```

- Beispiel

- Definition:

```
enum eLED {RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0,  
           RED1, YELLOW1, GREEN1, BLUE1};
```

- Verwendung:

```
enum eLED myLed = YELLOW0; // enum necessary here!  
...  
sb_led_on(BLUE1);
```

- Vereinfachung der Verwendung durch typedef

- Definition:

```
typedef enum eLED {RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0,  
                  RED1, YELLOW1, GREEN1, BLUE1} LED;
```

- Verwendung:

```
LED myLed = YELLOW0; // LED --> enum eLED
```



- Technisch sind enum-Typen Integers (int)
 - enum-Konstanten werden von 0 an durchnummeriert

```
typedef enum { RED0,      // value: 0
              YELLOW0,   // value: 1
              GREEN0,    // value: 2
              ... } LED;
```

- Es ist auch möglich, Werte direkt zuzuweisen

```
typedef enum { BUTTON0 = 4, BUTTON1 = 8 } BUTTON;
```

- Man kann sie verwenden wie ints (z. B. mit ihnen rechnen)

```
sb_led_on(RED0 + 2); // -> LED GREEN0 is on
sb_led_on(1);        // -> LED YELLOW0 is on
for( int led = RED0, led <= BLUE1; led++ )
    sb_led_off(led); // turn off all LEDs
// Also possible...
sb_led_on(4711);     // no compiler/runtime error!
```

- $\rightsquigarrow$ Es findet **keinerlei Typprüfung** statt!

Das entspricht der

C-Philosophie! $\hookrightarrow$ 3-14



- Fließkommatyp Verwendung Literalformen
 - **float** einfache Genauigkeit (≈ 7 St.) 100.0F, 1.0E2F
 - **double** doppelte Genauigkeit (≈ 15 St.) 100.0, 1.0E2
 - **long double** „erweiterte Genauigkeit“ 100.0L 1.0E2L
- Genauigkeit / Wertebereich sind **implementierungsabhängig** [$\neq$ Java]
 - Es gilt: **float** $\leq$ **double** $\leq$ **long double**
 - **long double** und **double** sind auf vielen Plattformen identisch

„Effizienz durch
Maschinennähe“ $\leftrightarrow$

3–14

Fließkommazahlen + μ C-Plattform = \$\$\$

- Oft keine Hardwareunterstützung für **float**-Arithmetik
 $\leadsto$ **sehr teure** Emulation in Software (langsam, viel zusätzlicher Code)
- Speicherverbrauch von **float**- und **double**-Variablen ist **sehr hoch**
 $\leadsto$ mindestens 32/64 Bit (**float/double**)

Regel: Bei der μ -Controller-Programmierung ist auf Fließkommaarithmetik **zu verzichten!**



- Zeichen sind in C ebenfalls Ganzzahlen (Integers) $\hookrightarrow$ 6-3
 - `char` gehört zu den Integer-Typen (üblicherweise 8 Bit = 1 Byte)
- Repräsentation erfolgt durch den `ASCII-Code` $\hookrightarrow$ 6-12
 - 7-Bit-Code $\mapsto$ 128 Zeichen standardisiert
(die verbleibenden 128 Zeichen werden unterschiedlich interpretiert)
 - Spezielle Literalform durch Hochkommata
'A' $\mapsto$ ASCII-Code von A
 - Nichtdruckbare Zeichen durch Escape-Sequenzen
 - Tabulator `'\t'`
 - Zeilentrenner `'\n'`
 - Backslash `'\\'`
- Zeichen $\mapsto$ Integer $\leadsto$ man kann mit Zeichen rechnen

```
char b = 'A' + 1;           // b: 'B'

int lower(int ch) {         // lower('X'): 'x'
    return ch + 0x20;
}
```



ASCII-Code-Tabelle (7 Bit)

ASCII → *American Standard Code for Information Interchange*

NUL 00	SOH 01	STX 02	ETX 03	EOT 04	ENQ 05	ACK 06	BEL 07
BS 08	HT 09	NL 0A	VT 0B	NP 0C	CR 0D	SO 0E	SI 0F
DLE 10	DC1 11	DC2 12	DC3 13	DC4 14	NAK 15	SYN 16	ETB 17
CAN 18	EM 19	SUB 1A	ESC 1B	FS 1C	GS 1D	RS 1E	US 1F
SP 20	! 21	" 22	# 23	\$ 24	% 25	& 26	' 27
(28	) 29	* 2A	+ 2B	, 2C	- 2D	. 2E	/ 2F
0 30	1 31	2 32	3 33	4 34	5 35	6 36	7 37
8 38	9 39	: 3A	; 3B	< 3C	= 3D	> 3E	? 3F
@ 40	A 41	B 42	C 43	D 44	E 45	F 46	G 47
H 48	I 49	J 4A	K 4B	L 4C	M 4D	N 4E	O 4F
P 50	Q 51	R 52	S 53	T 54	U 55	V 56	W 57
X 58	Y 59	Z 5A	[5B	\ 5C	] 5D	^ 5E	_ 5F
` 60	a 61	b 62	c 63	d 64	e 65	f 66	g 67
h 68	i 69	j 6A	k 6B	l 6C	m 6D	n 6E	o 6F
p 70	q 71	r 72	s 73	t 74	u 75	v 76	w 77
x 78	y 79	z 7A	{ 7B	 7C	} 7D	~ 7E	DEL 7F



- Ein String ist in C ein Feld (Array) von Zeichen
 - Repräsentation: Folge von Einzelzeichen, terminiert durch (letztes Zeichen): **NUL** (ASCII-Wert 0)
 - Speicherbedarf: (Länge + 1) Bytes
- Spezielle Literalform durch doppelte Hochkommata:
"Hi!" →

'H'	'i'	'!'	0
-----	-----	-----	---

 ← abschließendes 0-Byte
- Beispiel (Linux)

```
#include <stdio.h>

char string[] = "Hello, World!\n";

int main(void) {
    printf("%s", string);
    return 0;
}
```

Zeichenketten brauchen vergleichsweise viel Speicher und „größere“ Ausgabegeräte (z. B. LCD-Display).
~ Bei der μ C-Programmierung spielen sie nur eine untergeordnete Rolle.



Ausblick: Komplexe Datentypen

- Aus einfachen Datentypen lassen sich (rekursiv) auch komplexe(re) Datentypen bilden

- Felder (Arrays) $\hookrightarrow$ Sequenz von Elementen gleichen Typs [$\approx$ Java]

```
int intArray[4];           // allocate array with 4 elements
intArray[0] = 0x4711;      // set 1st element (index 0)
```

- Zeiger $\hookrightarrow$ veränderbare Referenzen auf Variablen [$\neq$ Java]

```
int a = 0x4711;           // a: 0x4711
int *b = &a;              // b: -->a (memory location of a)
int c = *b;               // pointer dereference (c: 0x4711)
*b = 23;                  // pointer dereference (a: 23)
```

- Strukturen $\hookrightarrow$ Verbund von Elementen bel. Typs [$\neq$ Java]

```
struct Point { int x; int y; };
struct Point p;           // p is Point variable
p.x = 0x47;               // set x-component
p.y = 0x11;               // set y-component
```

- Wir betrachten diese detailliert in [späteren Kapiteln](#)



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor



■ Stehen für alle Ganzzahl- und Fließkommatypen zur Verfügung

+ Addition

− Subtraktion

★ Multiplikation

/ Division

unäres − negatives Vorzeichen (z. B. $-a$) $\rightsquigarrow$ Multiplikation mit -1

unäres + positives Vorzeichen (z. B. $+3$) $\rightsquigarrow$ kein Effekt

■ Zusätzlich nur für Ganzzahltypen:

% Modulo (Rest bei Division)



- Stehen für Ganzzahltypen und Zeigertypen zur Verfügung

++	Inkrement (Erhöhung um 1)
--	Dekrement (Verminderung um 1)

- Linksseitiger Operator (Präfix) ++x bzw. --x

- Erst wird der Inhalt von x verändert
- Dann wird der (neue) Inhalt von x als Ergebnis geliefert

- Rechtsseitiger Operator (Postfix) x++ bzw. x--

- Erst wird der (alte) Inhalt von x als Ergebnis geliefert
- Dann wird der Inhalt von x verändert

- Beispiele

```
a = 10;  
b = a++; // b: 10, a: 11  
c = ++a; // c: 12, a: 12
```



■ Vergleichen von zwei Ausdrücken

<	kleiner
<=	kleiner gleich
>	größer
>=	größer gleich
==	gleich (zwei Gleichheitszeichen!)
!=	ungleich

■ **Beachte:** Ergebnis ist vom Typ `int`

[≠Java]

- Ergebnis: *falsch* ↦ 0
wahr ↦ 1

- Man kann mit dem Ergebnis rechnen

■ Beispiele

```
if (a >= 3) {...}  
if (a == 3) {...}  
return a * (a > 0);    // return 0 if a is negative
```



■ Verknüpfung von Wahrheitswerten (wahr / falsch), kommutativ

&&	„und“ (Konjunktion)	<i>wahr</i> && <i>wahr</i> $\rightarrow$ <i>wahr</i>
		<i>wahr</i> && <i>falsch</i> $\rightarrow$ <i>falsch</i>
		<i>falsch</i> && <i>falsch</i> $\rightarrow$ <i>falsch</i>

 	„oder“ (Disjunktion)	<i>wahr</i> <i>wahr</i> $\rightarrow$ <i>wahr</i>
		<i>wahr</i> <i>falsch</i> $\rightarrow$ <i>wahr</i>
		<i>falsch</i> <i>falsch</i> $\rightarrow$ <i>falsch</i>

!	„nicht“ (Negation, unär)	! <i>wahr</i> $\rightarrow$ <i>falsch</i>
		! <i>falsch</i> $\rightarrow$ <i>wahr</i>

■ **Beachte:** Operanden und Ergebnis sind vom Typ **int** [$\neq$ Java]

■ Operanden
(Eingangsparameter): $0 \mapsto \text{falsch}$
 $\neq 0 \mapsto \text{wahr}$

■ Ergebnis:
 $\text{falsch} \mapsto 0$
 $\text{wahr} \mapsto 1$



- Die Auswertung eines logischen Ausdrucks wird **abgebrochen**, sobald das Ergebnis feststeht

■ Sei `int a = 5`; `int b = 3`; `int c = 7`;

$\underbrace{a > b}_{1} \parallel \underbrace{a > c}_{?} \leftarrow$ wird nicht ausgewertet, da der erste Term bereits *wahr* ergibt

$\underbrace{a > c}_{0} \&\& \underbrace{a > b}_{?} \leftarrow$ wird nicht ausgewertet, da der erste Term bereits *falsch* ergibt

- Kann **überraschend** sein, wenn Teilausdrücke **Nebeneffekte** haben

```
int a = 5; int b = 3; int c = 7;  
if ( a > c && !func(b) ) {...}    // func() will not be called
```



- Allgemeiner Zuweisungsoperator (=)
 - Zuweisung eines Wertes an eine Variable
 - Beispiel: `a = b + 23`
- Arithmetische Zuweisungsoperatoren (`+=`, `-=`, ...)
 - Abgekürzte Schreibweise zur Modifikation des Variablenwerts
 - Beispiel: `a += 23` ist äquivalent zu `a = a + 23`
 - Allgemein: `a op= b` ist äquivalent zu `a = a op b`
für $op \in \{ +, -, *, \%, \ll, \gg, \&, ^, | \}$
- Beispiele

```
int a = 8;  
a += 8;    // a: 16  
a %= 3;    // a: 1
```



Zuweisungen sind Ausdrücke!

- Zuweisungen können in komplexere Ausdrücke geschachtelt werden
 - Das Ergebnis eines Zuweisungsausdrucks ist der zugewiesene Wert

```
int a, b, c;  
a = b = c = 1; // c: 1, b: 1, a: 1
```

- Die Verwendung von Zuweisungen in beliebigen Ausdrücken führt zu **Nebeneffekten**, die nicht immer offensichtlich sind

```
a += b += c; // Value of a and b?
```

Besonders gefährlich: Verwendung von = statt ==

In C sind Wahrheitswerte Integers: 0 $\mapsto$ falsch, $\emptyset \mapsto$ wahr

- Typischer „Anfängerfehler“ in Kontrollstrukturen:

```
if (a = 6) {...} else {...} // BUG: if-branch is always taken!!!
```

- Compiler beanstandet das Konstrukt nicht, es handelt sich um einen gültigen Ausdruck! $\leadsto$ Fehler wird leicht übersehen!



■ Bitweise Verknüpfung von Ganzzahltypen, kommutativ

&	bitweises „Und“	$1 \& 1 \rightarrow 1$
	(Bit-Schnittmenge)	$1 \& 0 \rightarrow 0$
		$0 \& 0 \rightarrow 0$

	bitweises „Oder“	$1 1 \rightarrow 1$
	(Bit-Vereinigungsmenge)	$1 0 \rightarrow 1$
		$0 0 \rightarrow 0$

$\wedge$	bitweises „Exklusiv-Oder“	$1 \wedge 1 \rightarrow 0$
	(Bit-Antivalenz)	$1 \wedge 0 \rightarrow 1$
		$0 \wedge 0 \rightarrow 0$

~	bitweise Inversion	$\sim 1 \rightarrow 0$
	(Einerkomplement, unär)	$\sim 0 \rightarrow 1$



■ Schiebeoperationen auf Ganzzahltypen, nicht kommutativ

<< bitweises Linksschieben (rechts werden 0-Bits „nachgefüllt“)
>> bitweises Rechtsschieben (links werden 0-Bits „nachgefüllt“)

■ Beispiele (x sei vom Typ uint8_t)

Bit#	7	6	5	4	3	2	1	0	
x=156	1	0	0	1	1	1	0	0	0x9c
~x	0	1	1	0	0	0	1	1	0x63
7	0	0	0	0	0	1	1	1	0x07
x 7	1	0	0	1	1	1	1	1	0x9f
x & 7	0	0	0	0	0	1	0	0	0x04
x ^ 7	1	0	0	1	1	0	1	1	0x9B
x << 2	0	1	1	1	0	0	0	0	0x70
x >> 1	0	1	0	0	1	1	1	0	0x4e



Bitoperationen – Anwendung

- Durch Verknüpfung lassen sich gezielt einzelne Bits setzen/löschen

Bit#	7	6	5	4	3	2	1	0
PORTD	?	?	?	?	?	?	?	?

Bit 7 soll verändert werden, die anderen Bits jedoch erhalten bleiben!

0x80	1	0	0	0	0	0	0	0
PORTD = 0x80	1	?	?	?	?	?	?	?

Setzen eines Bits durch **Ver-odern** mit Maske, in der nur das Zielbit 1 ist

~0x80	0	1	1	1	1	1	1	1
PORTD &= ~0x80	0	?	?	?	?	?	?	?

Löschen eines Bits durch **Ver-unden** mit Maske, in der nur das Zielbit 0 ist

0x08	0	0	0	0	1	0	0	0
PORTD ^= 0x08	?	?	?	?	?	?	?	?

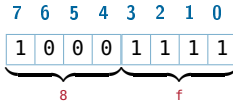
Invertieren eines Bits durch **Ver-xodern** mit Maske, in der nur das Zielbit 1 ist



- Bitmasken werden gerne als Hexadezimal-Literale angegeben

Bit#

0x8f



Jede Hex-Ziffer repräsentiert genau ein Halb-Byte (*Nibble*) → Verständlichkeit

- Für „Dezimal-Denker“ bietet sich die Linksschiebe-Operation an

```
PORTD |= (1<<7);    // set bit 7: 1<<7 --> 10000000
PORTD &= ~(1<<7);   // mask bit 7: ~(1<<7) --> 01111111
```

- Zusammen mit der Oder-Operation auch für komplexere Masken

```
#include <led.h>
void main() {
    uint8_t mask = (1<<RED0) | (1<<RED1);

    sb_led_set_all_leds (mask);

    while(1) ;
}
```



- Formulierung von Bedingungen in Ausdrücken

$Ausdruck_1 \text{ ? } Ausdruck_2 : Ausdruck_3$

- Zunächst wird $Ausdruck_1$ ausgewertet
 - $Ausdruck_1 \neq 0$ (*wahr*) $\leadsto$ Ergebnis ist $Ausdruck_2$
 - $Ausdruck_1 = 0$ (*falsch*) $\leadsto$ Ergebnis ist $Ausdruck_3$
- $?:$ ist der einzige ternäre (dreistellige) Operator in C

- Beispiel

```
int abs(int a) {  
    // if (a<0) return -a; else return a;  
    return (a<0) ? -a : a;  
}
```



- Reihung von Ausdrücken
 $Ausdruck_1$, $Ausdruck_2$
 - Zunächst wird $Ausdruck_1$ ausgewertet
 $\leadsto$ Nebeneffekte von $Ausdruck_1$ werden sichtbar
 - Ergebnis ist der Wert von $Ausdruck_2$
- Verwendung des Komma-Operators ist selten erforderlich!
(Präprozessor-Makros mit Nebeneffekten)



	Klasse	Operatoren	Assoziativität
1	Funktionsaufruf, Feldzugriff Strukturzugriff Post-Inkrement/-Dekrement	x() x[] x.y x->y x++ x--	links → rechts
2	Prä-Inkrement/-Dekrement unäre Operatoren Adresse, Verweis (Zeiger) Typkonvertierung (cast) Typgröße	++x --x +x -x ~x !x & * (<Typ>)x sizeof(x)	rechts → links
3	Multiplikation, Division, Modulo	* / %	links → rechts
4	Addition, Subtraktion	+ -	links → rechts
5	Bitweises Schieben	>> <<	links → rechts
6	Relationaloperatoren	< <= > >=	links → rechts
7	Gleichheitsoperatoren	== !=	links → rechts
8	Bitweises UND	&	links → rechts
9	Bitweises OR		links → rechts
10	Bitweises XOR	^	links → rechts
11	Konjunktion	&&	links → rechts
12	Disjunktion		links → rechts
13	Bedingte Auswertung	?:=	rechts → links
14	Zuweisung	= op=	rechts → links
15	Sequenz	,	links → rechts



Typumwandlung in Ausdrücken

- Eine Operation wird *mindestens* mit **int**-Wortbreite berechnet
 - **short**- und **signed char**-Operanden werden implizit „aufgewertet“ (↪ *Integer Promotion*)
 - Erst das Ergebnis wird auf den Zieldatentyp abgeschnitten/erweitert

```
int8_t a=100, b=3, c=4, res; // range: -128 -> +127

res = a * b / c; // promotion to int: 300 fits in!
```

Diagram illustrating the integer promotion and truncation process:

The expression `a * b / c` is evaluated as follows:

- `a` (int8_t: 75) is promoted to `int: 100`.
- `b` (int8_t: 3) is promoted to `int: 3`.
- `c` (int8_t: 4) is promoted to `int: 4`.
- The intermediate result `100 * 3` is `int: 300`.
- The final result `300 / 4` is `int: 75`.



- Generell wird die *größte* beteiligte Wortbreite verwendet

↔ 6-3

```
int8_t a=100, b=3, res; // range: -128 --> +127
int32_t c=4;           // range: -2147483648 --> +2147483647
```

$$\underbrace{\text{res}}_{\text{int8_t: 75}} = \underbrace{\text{a}}_{\text{int: 100}} * \underbrace{\text{b}}_{\text{int: 3}} / \text{c}; \text{ // promotion to int32_t}$$
$$\underbrace{\text{int: 300}}_{\text{int32_t: 300}} \underbrace{\hspace{1cm}}_{\text{int32_t: 75}}$$



- Fließkomma-Typen gelten dabei als „größer“ als Ganzzahl-Typen
- Alle Fließkomma-Operationen werden *mindestens* mit **double**-Wortbreite berechnet

```
int8_t a=100, b=3, res;           // range: -128 --> +127

res = a * b / 4.0f ; // promotion to double
```

Diagram illustrating the type promotion process for the expression `a * b / 4.0f`:

- `a` (int: 100) and `b` (int: 3) are multiplied to produce an intermediate result of `int: 300`.
- The intermediate result (`int: 300`) is then divided by `4.0f` (double 4.0), resulting in a final value of `double: 75.0`.



- **unsigned**-Typen gelten dabei als „größer“ als **signed**-Typen

```
int s = -1, res;           // range: -32768 --> +32767
unsigned u = 1;           // range: 0 --> 65535

res = s < u;               // promotion to unsigned: -1 --> 65535
int: 0      unsigned: 65535
           └──────────┘
                unsigned: 0
```

- ~ Überraschende Ergebnisse bei negativen Werten!
- ~ Mischung von **signed**- und **unsigned**-Operanden vermeiden!



Typumwandlung in Ausdrücken – Typ-Casts

- Durch den Typ-Cast-Operator kann man einen Ausdruck gezielt in einen anderen Typ konvertieren

(Typ) Ausdruck

```
int s = -1, res;           // range: -32768 --> +32767
unsigned u = 1;           // range: 0 --> 65535

res = s < (int) u;         // cast u to int
```

Diagram illustrating the cast operation:

$\underbrace{\text{res}}_{\text{int: 1}} = s < \underbrace{(\text{int}) u}_{\text{int: 1}}$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{int: 1}}$



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

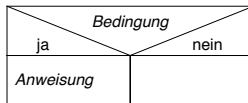
10 Variablen

11 Präprozessor



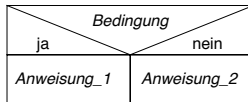
■ if-Anweisung (bedingte Anweisung)

```
if (Bedingung)
    Anweisung;
```



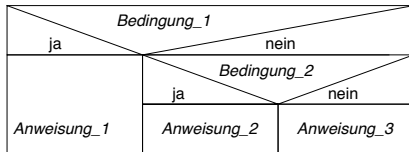
■ if-else-Anweisung (einfache Verzweigung)

```
if (Bedingung)
    Anweisung1;
else
    Anweisung2;
```



■ if-else-if-Kaskade (mehrfache Verzweigung)

```
if (Bedingung1)
    Anweisung1;
else if (Bedingung2)
    Anweisung2;
else
    Anweisung3;
```



- **switch**-Anweisung (Fallunterscheidung)
 - Alternative zur **if**-Kaskade bei Test auf Ganzzahl-Konstanten

ganzzahliger Ausdruck = ?				
Wert1	Wert2			sonst
Anw. 1	Anw. 2		Anw. n	Anw. x

```

switch (Ausdruck) {
case Wert1:
    Anweisung1;
    break;
case Wert2:
    Anweisung2;
    break;
...
case Wertn:
    Anweisungn;
    break;
default:
    Anweisungx;
}
    
```

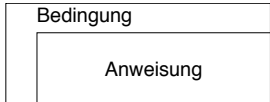


Abweisende und nicht-abweisende Schleife [= Java]

■ Abweisende Schleife

[↪ GDI, 08-05]

- **while**-Schleife
- Null- oder mehrfach ausgeführt



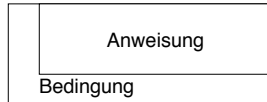
while(*Bedingung*)
 Anweisung;

```
while (
    sb_button_getState(BUTTON0)
    == BUTTONSTATE_RELEASED
) {
    ... // do unless button press.
}
```

■ Nicht-abweisende Schleife

[↪ GDI, 08-07]

- **do-while**-Schleife
- Ein- oder mehrfach ausgeführt



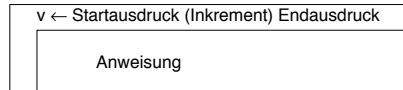
do
 Anweisung;
while(*Bedingung*);

```
do {
    ... // do at least once
} while (
    sb_button_getState(BUTTON0)
    == BUTTONSTATE_RELEASED
);
```



■ **for**-Schleife (Lauanweisung)

```
for (Startausdruck;  
      Endausdruck;  
      Inkrement – Ausdruck)  
    Anweisung;
```



■ Beispiel (übliche Verwendung: n Ausführungen mit Zählvariable)

```
uint8_t sum = 0; // calc sum 1+...+10  
for (uint8_t n = 1; n < 11; n++) {  
    sum += n;  
}  
sb_7seg_showNumber( sum );
```



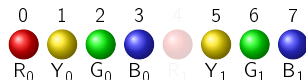
■ Anmerkungen

- Die Deklaration von Variablen (n) im *Startausdruck* ist erst ab C99 möglich
- Die Schleife wird wiederholt, solange *Endausdruck* $\neq 0$ (*wahr*)
 ↪ die **for**-Schleife ist eine „verkappte“ **while**-Schleife



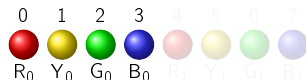
- Die **continue**-Anweisung beendet den aktuellen Schleifendurchlauf
↪ Schleife wird mit dem nächsten Durchlauf fortgesetzt

```
for( uint8_t led=0; led < 8; ++led ) {  
    if( led == RED1 ) {  
        continue;           // skip RED1  
    }  
    sb_led_on(led);  
}
```



- Die **break**-Anweisung verlässt die (innerste) Schleife
↪ Programm wird *nach* der Schleife fortgesetzt

```
for( uint8_t led=0; led < 8; ++led ) {  
    if( led == RED1 ) {  
        break;              // break at RED1  
    }  
    sb_led_on(led);  
}
```



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor



Was ist eine Funktion?

- **Funktion** := Unterprogramm [↔ GDI, 11-01]
 - Programmstück (Block) mit einem **Bezeichner**
 - Beim Aufruf können **Parameter** übergeben werden
 - Bei Rückkehr kann ein **Rückgabewert** zurückgeliefert werden
- Funktionen sind elementare Programmbausteine
 - Gliedern umfangreiche Aufgaben in kleine, beherrschbare Komponenten
 - Ermöglichen die einfache Wiederverwendung von Komponenten
 - Ermöglichen den einfachen Austausch von Komponenten
 - Verbergen Implementierungsdetails (**Black-Box**-Prinzip)

Funktion ↔ Abstraktion

↔ 4-1

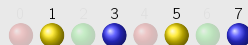
- Bezeichner und Parameter **abstrahieren**
 - Vom tatsächlichen Programmstück
 - Von der Darstellung und Verwendung von Daten
- Ermöglicht schrittweise Abstraktion und Verfeinerung



Beispiel

■ Funktion (Abstraktion) `sb_led_set_all_leds()`

```
#include <led.h>
void main() {
    sb_led_set_all_leds( 0xaa );
    while(1) {}
}
```



■ Implementierung in der `libspicboard`

```
void sb_led_set_all_leds(uint8_t setting)
```

Sichtbar:

Bezeichner und
formale Parameter

```
{
    uint8_t i = 0;
    for (i = 0; i < 8; i++) {
        if (setting & (1<<i)) {
            sb_led_on(i);
        } else {
            sb_led_off(i);
        }
    }
}
```

Unsichtbar:

Tatsächliche
Implementierung



- Syntax: $Typ\ Bezeichner\ (FormaleParam_{opt})\ \{Block\}$
 - *Typ* Typ des Rückgabewertes der Funktion, [=Java]
`void` falls kein Wert zurückgegeben wird
 - *Bezeichner* Name, unter dem die Funktion aufgerufen werden kann ↔ 5-3
[=Java]
 - *FormaleParam_{opt}* Liste der formalen Parameter:
 $Typ_1\ Bez_{1opt}, \dots, Typ_n\ Bez_{nopt}$ [=Java]
 (Parameter-Bezeichner sind optional)
`void`, falls kein Parameter erwartet wird [≠Java]
 - $\{Block\}$ Implementierung; formale Parameter stehen als lokale Variablen bereit [=Java]

Beispiele:

```
int max(int a, int b) {
    if (a > b) return a;
    return b;
}

void wait(void) {
    volatile uint16_t w;
    for (w = 0; w < 0xffff; w++) {
    }
}
```



■ Syntax: *Bezeichner* (*TatParam*)

- *Bezeichner* Name der Funktion, in die verzweigt werden soll [=Java]
- *TatParam* Liste der tatsächlichen Parameter (übergebene Werte, muss anzahl- und typkompatibel sein zur Liste der formalen Parameter) [=Java]

■ Beispiele:

```
int x = max(47, 11);
```

Aufruf der max()-Funktion. 47 und 11 sind die **tatsächlichen Parameter**, welche nun den formalen Parametern a und b der max()-Funktion (↔ 9-3) zugewiesen werden.

```
char text[] = "Hello, World";  
int x = max(47, text);
```

Fehler: text ist nicht **int**-konvertierbar (tatsächlicher Parameter 2 passt nicht zu formalem Parameter b ↔ 9-3)

```
max(48, 12);
```

Der Rückgabewert darf ignoriert werden (was hier nicht wirklich Sinn ergibt)



- Generelle Arten der Parameterübergabe [↔ GDI, 14-01]
 - *Call-by-value* Die formalen Parameter sind Kopien der tatsächlichen Parameter. Änderungen in den formalen Parametern gehen mit Verlassen der Funktion verloren.
Dies ist der Normalfall in C.
 - *Call-by-reference* Die formalen Parameter sind Verweise (Referenzen) auf die tatsächlichen Parameter. Änderungen in den formalen Parametern betreffen auch die tatsächlichen Parameter.
In C nur indirekt über Zeiger möglich. ↔ 13-5
- Des weiteren gilt
 - Arrays werden in C immer *by-reference* übergeben [=Java]
 - Die Auswertungsreihenfolge der Parameter ist **undefiniert!** [≠Java]



- Funktionen können sich auch selber aufrufen (Rekursion)

```
int fak(int n) {  
    if (n > 1)  
        return n * fak(n - 1);  
    return 1;  
}
```

Rekursive Definition der Fakultätsfunktion.

Ein anschauliches, aber **mieses Beispiel** für den Einsatz von Rekursion!

Rekursion $\mapsto$ \$\$\$

Rekursion verursacht erhebliche **Laufzeit- und Speicherkosten!**

Pro Rekursionsschritt muss:

- Speicher bereit gestellt werden für Rücksprungsadresse, Parameter und alle lokalen Variablen
- Parameter kopiert und ein Funktionsaufruf durchgeführt werden

Regel: Bei der systemnahen Softwareentwicklung wird möglichst auf **Rekursion verzichtet!**



- Funktionen müssen vor ihrem ersten Aufruf im Quelltext **deklariert** (↪ bekannt gemacht) worden sein
 - Eine voranstehende Definition beinhaltet bereits die Deklaration
 - Ansonsten (falls die Funktion „weiter hinten“ im Quelltext oder in einem anderen Modul definiert wird) muss sie **explizit deklariert** werden
- Syntax: *Bezeichner (FormaleParam)* ;
- Beispiel:

```
// Deklaration durch Definition
int max(int a, int b) {
    if (a > b) return a;
    return b;
}

void main(void) {
    int z = max(47, 11);
}
```

```
// Explizite Deklaration
int max(int, int);

void main(void) {
    int z = max(47, 11);
}

int max(int a, int b) {
    if (a > b) return a;
    return b;
}
```



- Funktionen ~~müssen~~ **sollten** vor ihrem ersten Aufruf im Quelltext **deklariert** (↪ bekannt gemacht) worden sein

Achtung: C erzwingt dies nicht!

- Es ist erlaubt **nicht-deklarierte** Funktionen aufzurufen (↪ implizite Deklaration)
- Derartige Aufrufe sind jedoch **nicht typsicher**
 - Compiler kennt die formale Parameterliste nicht
↪ kann nicht prüfen, ob die tatsächlichen Parameter passen
 - Man kann **irgendwas** übergeben
- Moderne Compiler generieren immerhin eine **Warnung**
↪ Warnungen des Compilers immer ernst nehmen!



- Funktionen müssen **sollten** vor ihrem ersten Aufruf im Quelltext **deklariert** (↪ bekannt gemacht) worden sein

- **Beispiel:**

```
1 #include <stdio.h>
2
3 int main(void) {
4     double d = 47.11;
5     foo(d);
6     return 0;
7 }
8
9 void foo(int a, int b) {
10     printf("foo: a:%d, b:%d\n", a, b);
11 }
```

- 5 Funktion `foo()` ist nicht **deklariert** ~> der Compiler **warnt**, aber akzeptiert beliebige tatsächliche Parameter
- 9 `foo()` ist **definiert** mit den formalen Parametern `(int, int)`. Was immer an tatsächlichen Parametern übergeben wurde, wird entsprechend interpretiert!
- 10 **Was wird hier ausgegeben?**



- Funktionen müssen **sollten** vor ihrem ersten Aufruf im Quelltext **deklariert** (↪ bekannt gemacht) worden sein
 - Eine Funktion, die mit **leerer formaler Parameterliste** deklariert wurde, akzeptiert ebenfalls beliebige Parameter ↪ **keine Typsicherheit**
 - In diesem Fall warnt der Compiler **nicht!** Die Probleme bleiben!
- **Beispiel:**

```
#include <stdio.h>

void foo(); // "open" declaration

int main(void) {
    double d = 47.11;
    foo(d);
    return 0;
}

void foo(int a, int b) {
    printf("foo: a:%d, b:%d\n", a, b);
}
```

Funktion **foo** wurde mit **leerer** formaler Parameterliste deklariert
↪ dies ist formal ein **gültiger Aufruf!**



- Funktionen ~~müssen~~ **sollten** vor ihrem ersten Aufruf im Quelltext **deklariert** (↪ bekannt gemacht) worden sein
 - Eine Funktion, die mit **leerer formaler Parameterliste** deklariert wurde, akzeptiert ebenfalls beliebige Parameter ↪ **keine Typsicherheit**
 - In diesem Fall warnt der Compiler **nicht!** Die Probleme bleiben!

Achtung: Verwechslungsgefahr

- In Java deklariert **void foo()** eine **parameterlose** Methode
 - In C muss man dafür **void foo(void)** schreiben ↪ 9-3
- In C deklariert **void foo()** eine **offene** Funktion
 - Das macht nur in (sehr seltenen) Ausnahmefällen Sinn!
 - Schlechter Stil ↪ Punktabzug

Regel: Funktionen werden stets **vollständig deklariert!**



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor



- **Variable** := Behälter für Werte ($\mapsto$ Speicherplatz)

- Syntax (Variablendefinition):

$SK_{opt} \text{ } Typ_{opt} \text{ } Bez_1 [= Ausdr_1]_{opt} [, Bez_2 [= Ausdr_2]_{opt} , \dots]_{opt};$

- SK_{opt} Speicherklasse der Variable, [$\approx$ Java]
auto, **static**, oder leer
- Typ Typ der Variable, [$\approx$ Java]
int falls kein Typ angegeben wird [$\neq$ Java]
($\mapsto$ schlechter Stil!)
- Bez_i Name der Variable [$\approx$ Java]
- $Ausdr_i$ Ausdruck für die initiale Wertzuweisung;
wird kein Wert zugewiesen so ist der Inhalt
von nicht-**static**-Variablen **undefiniert** [$\neq$ Java]



- Variablen können an verschiedenen Positionen definiert werden
 - Global außerhalb von Funktionen,
 üblicherweise am Kopf der Datei
 - Lokal zu Beginn eines { **Blocks** }, C89
 direkt nach der öffnenden Klammer
 - Lokal überall dort, wo eine Anweisung stehen darf C99

```
int a = 0;           // a: global
int b = 47;          // b: global

void main() {
    int a = b;        // a: local to function, covers global a
    printf("%d", a);
    int c = 11;        // c: local to function (C99 only!)
    for(int i=0; i<c; i++) { // i: local to for-block (C99 only!)
        int a = i;     // a: local to for-block,
                       // covers function-local a
    }
}
```

Mit globalen Variablen beschäftigen wir uns noch näher
im Zusammenhang mit **Modularisierung** ↔ 12-5



Überblick: Teil B Einführung in C

3 Java versus C – Erste Beispiele

4 Softwareschichten und Abstraktion

5 Sprachüberblick

6 Einfache Datentypen

7 Operatoren und Ausdrücke

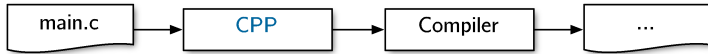
8 Kontrollstrukturen

9 Funktionen

10 Variablen

11 Präprozessor





- Bevor eine C-Quelldatei übersetzt wird, wird sie zunächst durch einen Makro-Präprozessor bearbeitet
 - Historisch ein eigenständiges Programm (**CPP** = **C PreProcessor**)
 - Heutzutage in die üblichen Compiler integriert
- Der CPP bearbeitet den Quellcode durch **Texttransformation**
 - Automatische Transformationen („Aufbereiten“ des Quelltextes)
 - Kommentare werden entfernt
 - Zeilen, die mit \ enden, werden zusammengefügt
 - ...
 - Steuerbare Transformationen (durch den Programmierer)
 - **Präprozessor-Direktiven** werden evaluiert und ausgeführt
 - **Präprozessor-Makros** werden expandiert



■ Präprozessor-Direktive := Steueranweisung an den Präprozessor

#include <Datei>

Inklusion: Fügt den Inhalt von *Datei* an der aktuellen Stelle in den Token-Strom ein.

#define *Makro* *Ersetzung*

Makrodefinition: Definiert ein Präprozessor-Makro *Makro*. In der Folge wird im Token-Strom jedes Auftreten des Wortes *Makro* durch *Ersetzung* substituiert. *Ersetzung* kann auch leer sein.

#if(*Bedingung*),
#elif, **#else**, **#endif**

Bedingte Übersetzung: Die folgenden Code-Zeilen werden in Abhängigkeit von *Bedingung* dem Compiler überreicht oder aus dem Token-Strom entfernt.

#ifdef *Makro*,
#ifndef *Makro*

Bedingte Übersetzung in Abhängigkeit davon, ob *Makro* (z. B. mit **#define**) definiert wurde.

#error *Text*

Abbruch: Der weitere Übersetzungsvorgang wird mit der Fehlermeldung *Text* abgebrochen.

Der Präprozessor definiert letztlich eine eingebettete **Meta-Sprache**. Die Präprozessor-Direktiven (Meta-Programm) verändern das C-Programm (eigentliches Programm) vor dessen Übersetzung.



■ Einfache Makro-Definitionen

Leeres Makro (Flag) `#define USE_7SEG`

Quelltext-Konstante `#define NUM_LEDS (4)`

„Inline“-Funktion `#define SET_BIT(m, b) (m | (1 << b))`

Präprozessor-Anweisungen werden **nicht** mit einem Strichpunkt abgeschlossen!

■ Verwendung

```
#if (NUM_LEDS < 0 || 8 < NUM_LEDS)
# error invalid NUM_LEDS           // this line is not included
#endif

void enlighten(void) {
    uint8_t mask = 0, i;
    for (i = 0; i < NUM_LEDS; i++) { // NUM_LEDS --> (4)
        mask = SET_BIT(mask, i);     // SET_BIT(mask, i) --> (mask | (1 << i))
    }
    sb_led_set_all_leds(mask);       // --> 
}

#ifdef USE_7SEG
    sb_show_HexNumber(mask);         // --> 
#endif
}
```



■ Funktionsähnliche Makros sind keine Funktionen!

- Parameter werden nicht evaluiert, sondern **textuell** eingefügt
Das kann zu **unangenehmen Überraschungen** führen

```
#define POW2(a) 1 << a           << hat geringere Präzedenz als *  
n = POW2(2) * 3                 ~ n = 1 << 2 * 3
```

- Einige Probleme lassen sich durch korrekte Klammerung vermeiden

```
#define POW2(a) (1 << a)  
n = POW2(2) * 3                 ~ n = (1 << 2) * 3
```

- Aber nicht alle

```
#define max(a, b) ((a > b) ? a : b)  a++ wird ggf. zweimal ausgewertet  
n = max(x++, 7)                    ~ n = ((x++ > 7) ? x++ : 7)
```

■ Eine mögliche Alternative sind **inline**-Funktionen

C99

- Funktionscode wird eingebettet ~ ebenso effizient wie Makros

```
inline int max(int a, int b) {  
    return (a > b) ? a : b;  
}
```



Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann, Volkmar Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2017

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/V_SPiC



Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14 μ C-Systemarchitektur



- Softwareentwurf: Grundsätzliche Überlegungen über die Struktur eines Programms **vor** Beginn der Programmierung
 - Ziel: Zerlegung des Problems in beherrschbare Einheiten
- Es gibt eine Vielzahl von Softwareentwurfs-Methoden
 - Objektorientierter Entwurf [↪ GDI, 01-01]
 - Stand der Kunst
 - Dekomposition in Klassen und Objekte
 - An Programmiersprachen wie C++ oder Java ausgelegt
 - Top-Down-Entwurf / **Funktionale Dekomposition**
 - Bis Mitte der 80er Jahre fast ausschließlich verwendet
 - Dekomposition in Funktionen und Funktionsaufrufe
 - An Programmiersprachen wie Fortran, Cobol, Pascal oder C orientiert

Systemnahe Software wird oft (noch) mit **Funktionaler Dekomposition** entworfen und entwickelt.



Beispiel-Projekt: Eine Wetterstation

■ Typisches eingebettetes System

■ Mehrere Sensoren

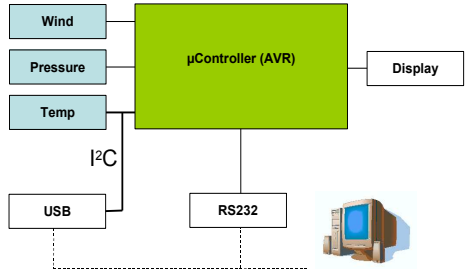
- Wind
- Luftdruck
- Temperatur

■ Mehrere Aktuatoren (hier: Ausgabegeräte)

- LCD-Anzeige
- PC über RS232
- PC über USB

■ Sensoren und Aktuatoren an den μC angebunden über verschiedene Bussysteme

- I²C
- RS232



Wie sieht die **funktionale Dekomposition** der Software aus?



Funktionale Dekomposition: Beispiel

Funktionale Dekomposition der Wetterstation (Auszug):

1. Sensordaten lesen

1.1 Temperatursensor lesen

1.1.1 I²C-Datenübertragung initiieren

1.1.2 Daten vom I²C-Bus lesen

1.2 Drucksensor lesen

1.3 Windsensor lesen

2. Daten aufbereiten (z. B. glätten)

3. Daten ausgeben

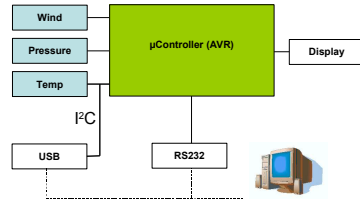
3.1 Daten über RS232 versenden

3.1.1 Baudrate und Parität festlegen (einmalig)

3.1.2 Daten schreiben

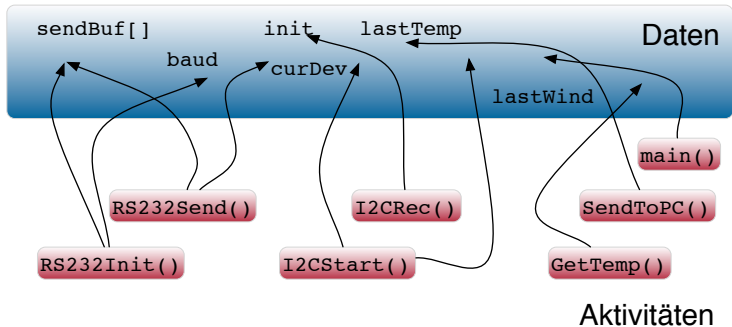
3.2 LCD-Display aktualisieren

4. Warten und ab Schritt 1 wiederholen



Funktionale Dekomposition: Probleme

- Erzielte Gliederung betrachtet nur die Struktur der **Aktivitäten**, nicht jedoch die die Struktur der **Daten**
- Gefahr: Funktionen arbeiten „wild“ auf einer Unmenge schlecht strukturierter Daten ~ mangelhafte Trennung der Belange



- Erzielte Gliederung betrachtet nur die Struktur der **Aktivitäten**, nicht jedoch die die Struktur der **Daten**
- Gefahr: Funktionen arbeiten „wild“ auf einer Unmenge schlecht strukturierter Daten $\rightsquigarrow$ mangelhafte Trennung der Belange

Prinzip der **Trennung der Belange**

Dinge, die **nichts miteinander** zu tun haben, sind auch **getrennt** unterzubringen!

Trennung der Belange (*Separation of Concerns*) ist ein **Fundamentalprinzip** der Informatik (wie auch jeder anderen Ingenieursdisziplin).



Zugriff auf Daten (Variablen)

■ Variablen haben

↪ 10-1

- Sichtbarkeit (*Scope*) „Wer kann auf die Variable zugreifen?“
- Lebensdauer „Wie lange steht der Speicher zur Verfügung?“

■ Wird festgelegt durch Position (Pos) und Speicherklasse (SK)

Pos	SK	↪	Sichtbarkeit	Lebensdauer
Lokal	<i>keine</i> , auto		Definition → Blockende	Definition → Blockende
	static		Definition → Blockende	Programmstart → Programmende
Global	<i>keine</i>		unbeschränkt	Programmstart → Programmende
	static		modulweit	Programmstart → Programmende

```
int a = 0;           // a: global
static int b = 47;   // b: local to module

void f(void) {
    auto int a = b;   // a: local to function (auto optional)
                     // destroyed at end of block
    static int c = 11; // c: local to function, not destroyed
}
```



- Sichtbarkeit und Lebensdauer sollten **restriktiv** ausgelegt werden
 - Sichtbarkeit so **beschränkt wie möglich!**
 - Überraschende Zugriffe „von außen“ ausschließen (Fehlersuche)
 - Implementierungsdetails verbergen (Black-Box-Prinzip, *information hiding*)
 - Lebensdauer so **kurz wie möglich**
 - Speicherplatz sparen
 - Insbesondere wichtig auf μ -Controller-Plattformen

↔ 1-4

Konsequenz: Globale Variablen vermeiden!

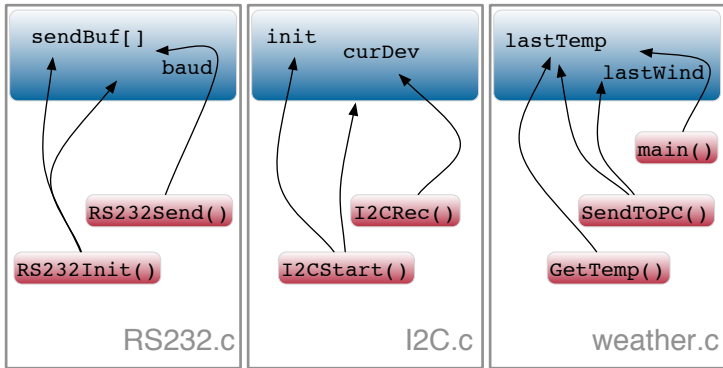
- Globale Variablen sind überall sichtbar
- Globale Variablen belegen Speicher über die gesamte Programmlaufzeit

Regel: Variablen erhalten stets die
geringstmögliche Sichtbarkeit und Lebensdauer



Lösung: Modularisierung

- Separation jeweils zusammengehöriger **Daten** und **Funktionen** in übergeordnete Einheiten $\rightsquigarrow$ **Module**



Was ist ein Modul?

- **Modul** := (*<Menge von Funktionen>*, *<Menge von Daten>*, *<Schnittstelle>*) (↦ „**class**“ in Java)
- Module sind größere Programmbausteine ↔ 9-1
 - Problemorientierte Zusammenfassung von Funktionen und Daten
↪ Trennung der Belange
 - Ermöglichen die einfache Wiederverwendung von Komponenten
 - Ermöglichen den einfachen Austausch von Komponenten
 - Verbergen Implementierungsdetails (**Black-Box**-Prinzip)
↪ Zugriff erfolgt ausschließlich über die Modulschnittstelle

Modul ↦ Abstraktion

↔ 4-1

- Die Schnittstelle eines Moduls **abstrahiert**
 - Von der tatsächlichen Implementierung der Funktionen
 - Von der internen Darstellung und Verwendung von Daten



- In C ist das Modulkonzept nicht Bestandteil der Sprache, ↪ 3-13
sondern rein **idiomatisch** (über **Konventionen**) realisiert
 - Modulschnittstelle ↪ .h-Datei (enthält Deklarationen ↪ 9-7)
 - Modulimplementierung ↪ .c-Datei (enthält Definitionen ↪ 9-3)
 - Modulverwendung ↪ `#include <Modul.h>`

```
void RS232Init(uint16_t br);  
void RS232Send(char ch);  
...
```

RS232.h: Schnittstelle / Vertrag (öffentl.)
Deklaration der bereitgestellten
Funktionen (und ggf. Daten)

```
#include <RS232.h>  
static uint16_t baud = 2400;  
static char sendBuf[16];  
...  
void RS232Init(uint16_t br) {  
    ...  
    baud = br;  
}  
void RS232Send(char ch) {  
    sendBuf[...] = ch;  
    ...  
}
```

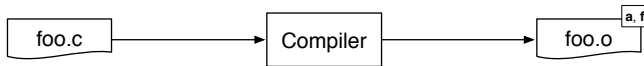
RS232.c: Implementierung (nicht öffentl.)
Definition der bereitgestellten
Funktionen (und ggf. Daten)

Ggf. modulinterne Hilfs-
funktionen und Daten (**static**)

Inklusion der eigenen
Schnittstelle stellt sicher, dass
der Vertrag eingehalten wird



- Ein C-Modul **exportiert** eine Menge von definierten **Symbolen**
 - Alle Funktionen und globalen Variablen (↪ „**public**“ in Java)
 - Export kann mit **static** unterbunden werden (↪ „**private**“ in Java)
(↪ Einschränkung der Sichtbarkeit ↪ 12-5)
- Export erfolgt beim Übersetzungsvorgang (.c-Datei → .o-Datei)



Quelldatei (foo.c)

```
uint16_t a;  
// public  
static uint16_t b;  
// private  
  
void f(void)           // public  
{ ... }  
static void g(int)     // private  
{ ... }
```

Objektdatei (foo.o)

Symbole **a** und **f** werden exportiert.

Symbole **b** und **g** sind **static** definiert und werden deshalb nicht exportiert.



- Ein C-Modul **importiert** eine Menge nicht-definierter **Symbole**
 - Funktionen und globale Variablen, die verwendet werden, im Modul selber jedoch nicht definiert sind
 - Werden beim Übersetzen als **unaufgelöst** markiert

Quelldatei (**bar.c**)

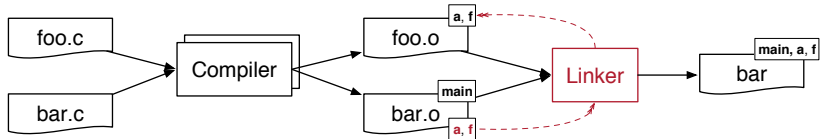
```
extern uint16_t a;  
// declare  
void f(void);      // declare  
  
void main() {      // public  
    a = 0x4711;    // use  
    f();           // use  
}
```

Objektdatei (**bar.o**)

Symbol **main** wird exportiert.
Symbole **a** und **f** sind aufgelöst.



- Die eigentliche Auflösung erfolgt durch den **Linker**



Linken ist **nicht typsicher!**

- Typinformationen sind in Objektdateien nicht mehr vorhanden
- Auflösung durch den Linker erfolgt **ausschließlich** über die **Symbolnamen** (Bezeichner)
- Typsicherheit muss beim **Übersetzen** sichergestellt werden
- Einheitliche Deklarationen durch gemeinsame Header-Datei



- Elemente aus fremden Modulen müssen deklariert werden

- Funktionen durch normale Deklaration

↔ 9-7

```
void f(void);
```

- Globale Variablen durch **extern**

```
extern uint16_t a;
```

Das **extern** unterscheidet eine Variablendeklaration von einer Variablendefinition.

- Die Deklarationen erfolgen sinnvollerweise in einer **Header-Datei**, die von der Modulentwicklerin bereitgestellt wird

- Schnittstelle des Moduls (↔ „**interface**“ in Java)

- Exportierte Funktionen des Moduls
- Exportierte globale Variablen des Moduls
- Modulspezifische Konstanten, Typen, Makros
- Verwendung durch Inklusion

(↔ „**import**“ in Java)

- Wird **auch vom Modul inkludiert**, um Übereinstimmung von Deklarationen und Definitionen sicher zu stellen

(↔ „**implements**“ in Java)



Modulschnittstelle: `foo.h`

```
// foo.h
#ifndef _F00_H
#define _F00_H

// declarations
extern uint16_t a;
void f(void);

#endif // _F00_H
```

Modulimplementierung `foo.c`

```
// foo.c
#include <foo.h>

// definitions
uint16_t a;
void f(void){
    ...
}
```

Modulverwendung `bar.c`

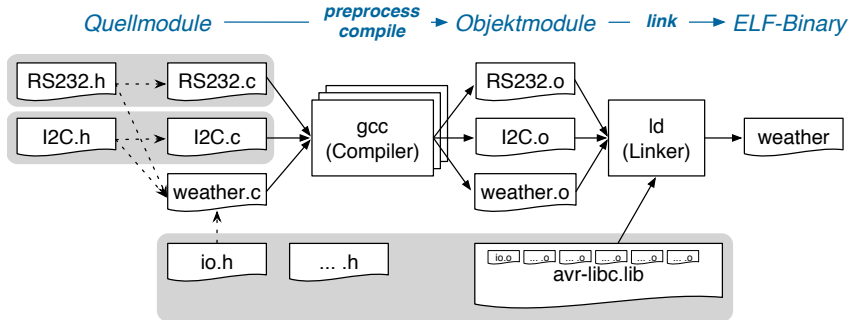
(vergleiche ↪ 12-11)

```
// bar.c
extern uint16_t a;
void f(void);
#include <foo.h>

void main() {
    a = 0x4711;
    f();
}
```



Zurück zum Beispiel: Wetterstation



- Jedes Modul besteht aus Header- und Implementierungsdatei(en)
 - .h-Datei definiert die Schnittstelle
 - .c-Datei implementiert die Schnittstelle, inkludiert .h-Datei, um sicherzustellen, dass Deklaration und Definition übereinstimmen
- Modulverwendung durch Inkludieren der modulspezifischen .h-Datei
- Das Ganze funktioniert entsprechend bei Bibliotheken



- Prinzip der Trennung der Belange $\leadsto$ Modularisierung
 - Wiederverwendung und Austausch wohldefinierter Komponenten
 - Verbergen von Implementierungsdetails
- In C ist das Modulkonzept nicht Bestandteil der Sprache, sondern **idiomatisch** durch Konventionen realisiert
 - Modulschnittstelle $\mapsto$ `.h`-Datei (enthält Deklarationen)
 - Modulimplementierung $\mapsto$ `.c`-Datei (enthält Definitionen)
 - Modulverwendung $\mapsto$ `#include <Modul.h>`
 - **private** Symbole $\mapsto$ als `static` definieren
- Die eigentliche Zusammenfügung erfolgt durch den **Linker**
 - Auflösung erfolgt ausschließlich über Symbolnamen
 - $\leadsto$ **Linken ist nicht typsicher!**
 - Typsicherheit muss beim Übersetzen sichergestellt werden
 - $\leadsto$ durch gemeinsame Header-Datei



Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14 μ C-Systemarchitektur



Einordnung: Zeiger (*Pointer*)

- **Literal:** 'a'

Darstellung eines Wertes

'a' $\equiv$ 0110 0001

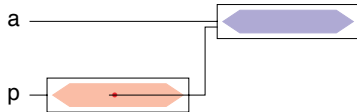
- **Variable:** `char a;`

Behälter für einen Wert



- **Zeiger-Variable:** `char *p = &a;`

Behälter für eine Referenz
auf eine Variable



Zeiger (*Pointer*)

- Eine Zeigervariable (*Pointer*) enthält als Wert die **Adresse** einer anderen Variablen
 - Ein Zeiger verweist auf eine Variable (im Speicher)
 - Über die Adresse kann man **indirekt** auf die Zielvariable (ihren Speicher) zugreifen
- Daraus resultiert die große Bedeutung von Zeigern in C
 - Funktionen können Variablen des Aufrufers verändern (call-by-reference) ↔ 9-5
 - Speicher lässt sich direkt ansprechen
 - Effizientere Programme
- Aber auch viele Probleme!
 - Programmstruktur wird unübersichtlicher (welche Funktion kann auf welche Variablen zugreifen?)
 - Zeiger sind die **häufigste Fehlerquelle** in C-Programmen!

„Effizienz durch
Maschinennähe“

↔ 3-14



Definition von Zeigervariablen

- **Zeigervariable** := Behälter für Verweise ($\mapsto$ Adresse)
- Syntax (Definition): $Typ *Bezeichner;$
- Beispiel

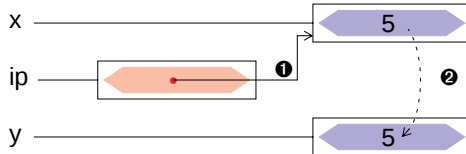
```
int x = 5;
```

```
int *ip;
```

```
int y;
```

```
ip = &x; ❶
```

```
y = *ip; ❷
```



Adress- und Verweisoperatoren

- **Adressoperator:** **&x** Der unäre **&**-Operator liefert die **Referenz** ($\mapsto$ Adresse im Speicher) der Variablen **x**.
- **Verweisoperator:** ***y** Der unäre *****-Operator liefert die **Zielvariable** ($\mapsto$ Speicherzelle / Behälter), auf die der Zeiger **y** verweist (Dereferenzierung).
- **Es gilt:** **(*(&x)) $\equiv$ x** Der Verweisoperator ist die Umkehroperation des Adressoperators.

Achtung: Verwirrungsgefahr (***Ich seh überall Sterne* **)

Das *****-Symbol hat in C verschiedene Bedeutungen, **je nach Kontext**

1. Multiplikation (binär): **x * y** in Ausdrücken
2. Typmodifizierer: **uint8_t *p1, *p2** in Definitionen und
 typedef char *CPTR Deklarationen
3. Verweis (unär): **x = *p1** in Ausdrücken

Insbesondere 2. und 3. führen zu Verwirrung

$\leadsto$ ***** wird fälschlicherweise für ein Bestandteil des Bezeichners gehalten.



Zeiger als Funktionsargumente

- Parameter werden in C immer *by-value* übergeben ↔ 9-5
 - Parameterwerte werden in lokale Variablen der aufgerufenen Funktion kopiert
 - Aufgerufene Funktion kann tatsächliche Parameter des Aufrufers nicht ändern
- Das gilt auch für Zeiger (Verweise) [↔ GDI, 14-01-01]
 - Aufgerufene Funktion erhält eine Kopie des Adressverweises
 - Mit Hilfe des *-Operators kann darüber jedoch auf die Zielvariable zugegriffen werden und diese verändert werden

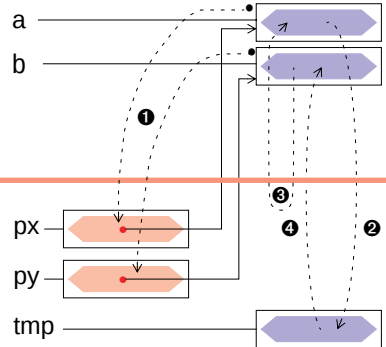
↪ **Call-by-reference**



■ Beispiel (Gesamtüberblick)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b); ❶  
    ...  
}
```

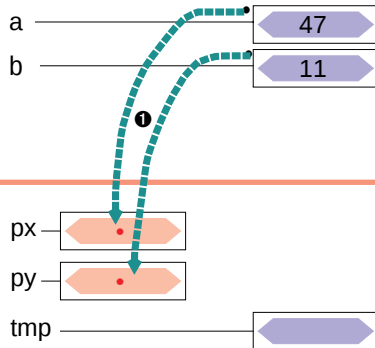
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ❷  
    *px = *py; ❸  
    *py = tmp; ❹  
}
```



■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b); ❶
```

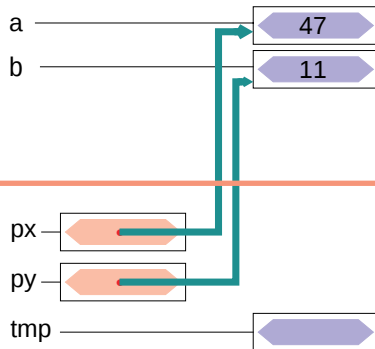
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;
```



■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

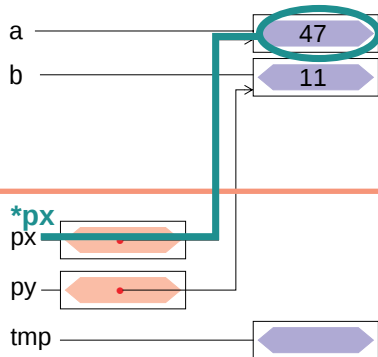
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
    ...  
}
```



■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ②  
}
```



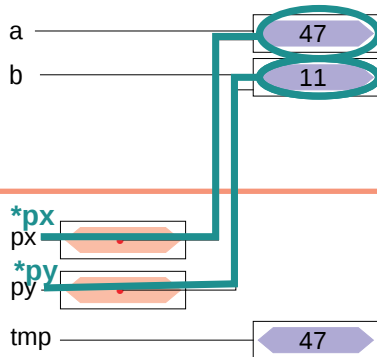
Zeiger als Funktionsargumente (Forts.)

■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;
```

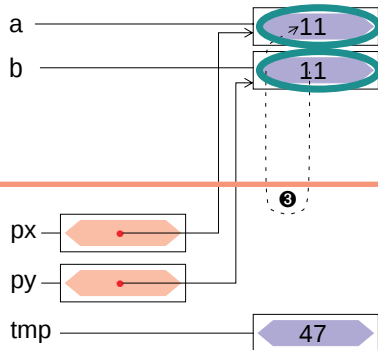
```
    tmp = *px; ②  
    *px = *py; ③
```



■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

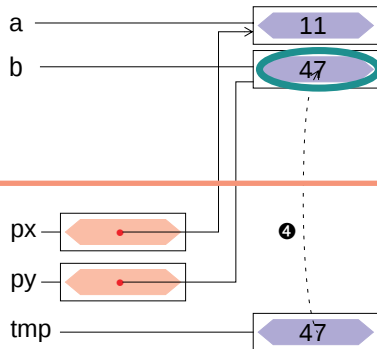
```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ②  
    *px = *py; ③  
}
```



■ Beispiel (Einzelschritte)

```
void swap (int *, int *);  
int main() {  
    int a=47, b=11;  
    ...  
    swap(&a, &b);  
}
```

```
void swap (int *px, int *py)  
{  
    int tmp;  
  
    tmp = *px; ②  
    *px = *py; ③  
    *py = tmp; ④  
}
```



- **Feldvariable** := Behälter für eine Reihe von Werten desselben Typs
- Syntax (Definition): *Typ Bezeichner [IntAusdruck] ;*
 - *Typ* Typ der Werte [=Java]
 - *Bezeichner* Name der Feldvariablen [=Java]
 - *IntAusdruck* **Konstanter** Ganzzahl-Ausdruck, definiert die Feldgröße ($\rightarrow$ Anzahl der Elemente). [$\neq$ Java]
Ab **C99** darf *IntAusdruck* bei **auto**-Feldern auch **variabel** (d. h. beliebig, aber fest) sein.
- Beispiele:

```
static uint8_t LEDs[8 * 2];    // constant, fixed array size

void f(int n) {
    auto char a[NUM_LEDS * 2]; // constant, fixed array size
    auto char b[n];            // C99: variable, fixed array size
}
```



Feldinitialisierung

- Wie andere Variablen auch, kann ein Feld bei Definition eine **initiale Wertzuweisung** erhalten

```
uint8_t LEDs[4] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };  
int prim[5]      = { 1, 2, 3, 5, 7 };
```

- Werden zu wenig Initialisierungselemente angegeben, so werden die restlichen Elemente **mit 0 initialisiert**

```
uint8_t LEDs[4] = { RED0 };      // => { RED0, 0, 0, 0 }  
int prim[5]     = { 1, 2, 3 };  // => { 1, 2, 3, 0, 0 }
```

- Wird die explizite Dimensionierung ausgelassen, so bestimmt die **Anzahl** der Initialisierungselemente die Feldgröße

```
uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };  
int prim[]     = { 1, 2, 3, 5, 7 };
```



- Syntax: *Feld* [*IntAusdruck*] [=Java]
 - Wobei $0 \leq \text{IntAusdruck} < n$ für $n = \text{Feldgröße}$
 - **Achtung:** Feldindex wird nicht überprüft [≠Java]
 - ↪ häufige Fehlerquelle in C-Programmen
- Beispiel

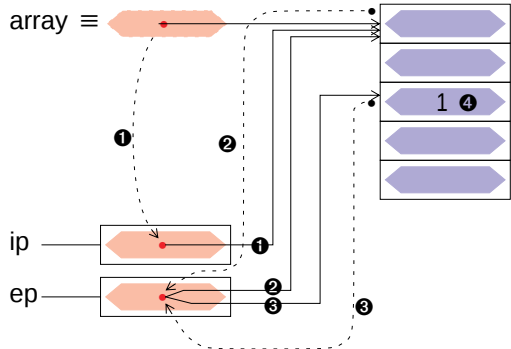
```
uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };  
LEDs[3] = BLUE1;  
for (uint8_t i = 0; i < 4; i++) {  
    sb_led_on(LEDs[i]);  
}  
LEDs[4] = GREEN1;    // UNDEFINED!!!
```



Felder sind Zeiger

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes: $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$
 - Ein Alias – kein Behälter $\rightsquigarrow$ Wert kann nicht verändert werden
 - Über einen so ermittelten Zeiger ist ein indirekter Feldzugriff möglich
- Beispiel (Gesamtüberblick)

```
int array[5];  
  
int *ip = array; ①  
  
int *ep;  
ep = &array[0]; ②  
  
ep = &array[2]; ③  
  
*ep = 1; ④
```



Felder sind Zeiger

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes: $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$
 - Ein Alias – kein Behälter $\rightsquigarrow$ Wert kann nicht verändert werden
 - Über einen so ermittelten Zeiger ist ein indirekter Feldzugriff möglich
- Beispiel (Einzelschritte)

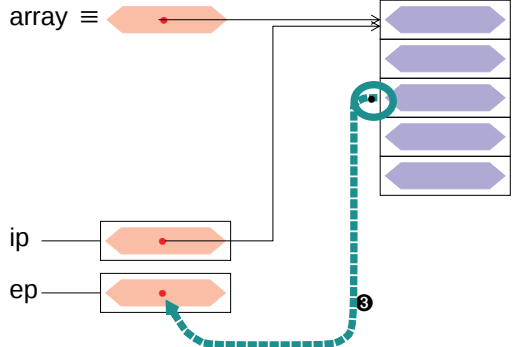
```
int array[5];
```

```
int *ip = array; ①
```

```
int *ep;
```

```
ep = &array[0]; ②
```

```
ep = &array[2]; ③
```



Felder sind Zeiger

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes: $\text{array} \equiv \&\text{array}[0]$
 - Ein Alias – kein Behälter $\rightsquigarrow$ Wert kann nicht verändert werden
 - Über einen so ermittelten Zeiger ist ein indirekter Feldzugriff möglich
- Beispiel (Einzelschritte)

```
int array[5];
```

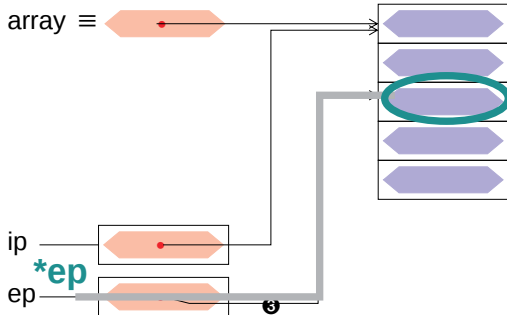
```
int *ip = array; ①
```

```
int *ep;
```

```
ep = &array[0]; ②
```

```
ep = &array[2]; ③
```

```
*ep = 1; ④
```



Zeiger sind Felder

- Ein Feldbezeichner ist **syntaktisch äquivalent** zu einem konstanten Zeiger auf das erste Element des Feldes: `array` $\equiv$ `&array[0]`
- Diese Beziehung gilt in beide Richtungen: `*array` $\equiv$ `array[0]`
 - Ein Zeiger kann wie ein Feld verwendet werden
 - Insbesondere kann der `[ ]`-Operator angewandt werden ↪ 13-9
- Beispiel (vgl. ↪ 13-9)

```
uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW0, GREEN0, BLUE0 };
```

```
LEDs[3] = BLUE1;
```

```
uint8_t *p = LEDs;
```

```
for (uint8_t i = 0; i < 4; i++) {  
    sb_led_on(p[i]);  
}
```

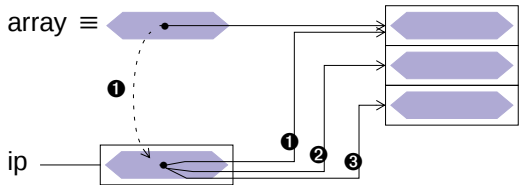


Rechnen mit Zeigern

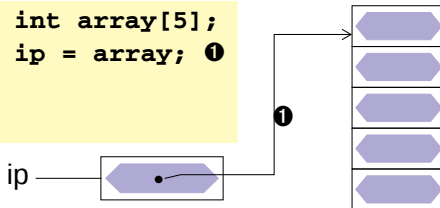
- Im Unterschied zu einem Feldbezeichner ist eine *Zeigervariable* ein Behälter $\rightsquigarrow$ Ihr Wert ist veränderbar
- Neben einfachen Zuweisungen ist dabei auch **Arithmetik** möglich

```
int array[3];  
int *ip = array; ❶
```

```
ip++; ❷  
ip++; ❸
```



```
int array[5];  
ip = array; ❶
```



$(ip+3) \equiv \&ip[3]$

Bei der Zeigerarithmetik wird immer die Größe des Objekttyps mit berücksichtigt.



■ Arithmetische Operationen

- ++ Prä-/Postinkrement
↪ Verschieben auf das nächste Objekt
- Prä-/Postdekrement
↪ Verschieben auf das vorangegangene Objekt
- +, - Addition / Subtraktion eines **int**-Wertes
↪ Ergebniszeiger ist verschoben um n Objekte
 - Subtraktion zweier Zeiger
↪ Anzahl der Objekte n zwischen beiden Zeigern (Distanz)

■ Vergleichsoperationen: $<$, $<=$, $==$, $>=$, $>$, $!=$

↪ 7-3

- ↪ Zeiger lassen sich wie Ganzzahlen vergleichen und ordnen



Felder sind Zeiger sind Felder – Zusammenfassung

- In Kombination mit Zeigerarithmetik lässt sich in C **jede** Feldoperation auf eine äquivalente Zeigeroperation abbilden.
- Für `int i, array[N], *ip = array;` mit $0 \leq i < N$ gilt:

```
array    ≡ &array[0]    ≡ ip          ≡ &ip[0]
*array   ≡ array[0]     ≡ *ip         ≡ ip[0]
*(array + i) ≡ array[i] ≡ *(ip + i) ≡ ip[i]
          array++ ≠ ip++
          Fehler: array ist konstant!
```

- Umgekehrt können Zeigeroperationen auch durch Feldoperationen dargestellt werden.
Der Feldbezeichner kann aber **nicht verändert** werden.



Felder als Funktionsparameter

- Felder werden in C **immer** als Zeiger übergeben

[=Java]

↪ *Call-by-reference*

```
static uint8_t LEDs[] = { RED0, YELLOW1 };
```

```
void enlight(uint8_t *array, unsigned n) {  
    for (unsigned i = 0; i < n; i++)  
        sb_led_on(array[i]);  
}
```

```
void main() {  
    enlight(LEDs, 2);  
    uint8_t moreLEDs[] = { YELLOW0, BLUE0, BLUE1 };  
    enlight(moreLEDs, 3);  
}
```



- Informationen über die Feldgröße gehen dabei verloren!
 - Die Feldgröße muss explizit als Parameter mit übergeben werden
 - In manchen Fällen kann sie auch in der Funktion berechnet werden (z. B. bei Strings durch Suche nach dem abschließenden **NUL**-Zeichen)



Felder als Funktionsparameter (Forts.)

- Felder werden in C **immer** als Zeiger übergeben [=Java]
→ *Call-by-reference*

- Wird der Parameter als **const** deklariert, so kann die Funktion die Feldelemente **nicht verändern** → Guter Stil! [≠Java]

```
void enlight(const uint8_t *array, unsigned n) {  
    ...  
}
```

- Um anzuzeigen, dass ein Feld (und kein „Zeiger auf Variable“) erwartet wird, ist auch folgende **äquivalente Syntax** möglich:

```
void enlight(const uint8_t array[], unsigned n) {  
    ...  
}
```

- **Achtung:** Das gilt so nur bei Deklaration eines Funktionsparameters
- Bei Variablendefinitionen hat **array[]** eine **völlig andere** Bedeutung (Feldgröße aus Initialisierungsliste ermitteln, ↪ 13-8)



- Die Funktion `int strlen(const char *)` aus der Standardbibliothek liefert die Anzahl der Zeichen im übergebenen String

```
void main() {  
    ...  
    const char *string = "hallo"; // string is array of char  
    sb_7seg_showNumber(strlen(string));  
    ...  
}
```



Dabei gilt: "hallo" $\equiv$  $\leftrightarrow$ 6-13

- Implementierungsvarianten

Variante 1: Feld-Syntax

```
int strlen(const char s[]) {  
    int n = 0;  
    while (s[n] != '\0')  
        n++;  
    return n;  
}
```

Variante 2: Zeiger-Syntax

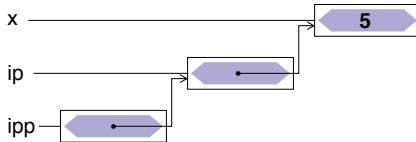
```
int strlen(const char *s) {  
    const char *end = s;  
    while (*end != '\0')  
        end++;  
    return end - s;  
}
```



Zeiger auf Zeiger

- Ein Zeiger kann auch auf eine Zeigervariable verweisen

```
int x = 5;  
int *ip = &x;  
  
int **ipp = &ip;  
/* → **ipp = 5 */
```



- Wird vor allem bei der Parameterübergabe an Funktionen benötigt
 - Zeigerparameter *call-by-reference* übergeben (z. B. `swap()`-Funktion für Zeiger)
 - Ein Feld von Zeigern übergeben



Zeiger auf Funktionen

- Ein Zeiger kann auch auf eine Funktion verweisen
 - Damit lassen sich Funktionen an Funktionen übergeben
 - Funktionen höherer Ordnung
- Beispiel

```
// invokes job() every second
void doPeriodically(void (*job)(void)) {
    while (1) {
        job();           // invoke job
        for (volatile uint16_t i = 0; i < 0xffff; i++)
            ;             // wait a second
    }
}

void blink(void) {
    sb_led_toggle(RED0);
}

void main() {
    doPeriodically(blink); // pass blink() as parameter
}
```



- Syntax (Definition): `Typ (*Bezeichner )(FormaleParamopt);`
(sehr ähnlich zur Syntax von Funktionsdeklarationen) ↪ 9-3
 - *Typ* Rückgabebetyp der *Funktionen*, auf die dieser Zeiger verweisen kann
 - *Bezeichner* Name des *Funktionszeigers*
 - *FormaleParam_{opt}* Formale Parameter der *Funktionen*, auf die dieser Zeiger verweisen kann: *Typ₁, ..., Typ_n*
- Ein Funktionszeiger wird genau wie eine Funktion verwendet
 - Aufruf mit *Bezeichner*(*TatParam*) ↪ 9-4
 - Adress- (&) und Verweisoperator (*) werden nicht benötigt ↪ 13-4
 - Ein Funktionsbezeichner ist ein konstanter Funktionszeiger

```
void blink(uint8_t which) { sb_led_toggle(which); }

void main() {
    void (*myfun)(uint8_t); // myfun is pointer to function
    myfun = blink;          // blink is constant pointer to function
    myfun(RED0);            // invoke blink() via function pointer
    blink(RED0);            // invoke blink()
}
```



- Funktionszeiger werden oft für **Rückruffunktionen** (*Callbacks*) zur Zustellung asynchroner Ereignisse verwendet (→ „Listener“ in Java)

```
// Example: asynchronous button events with libspicboard
#include <avr/interrupt.h>           // for sei()
#include <7seg.h>                     // for sb_7seg_showNumber()
#include <button.h>                   // for button stuff

// callback handler for button events (invoked on interrupt level)
void onButton(BUTTON b, BUTTONEVENT e) {
    static int8_t count = 1;
    sb_7seg_showNumber(count++);     // show no of button presses
    if (count > 99) count = 1;       // reset at 100
}

void main() {
    sb_button_registerCallback(      // register callback
        BUTTON0, BUTTONEVENT_PRESSED, // for this button and events
        onButton                     // invoke this function
    );
    sei();                           // enable interrupts (necessary!)
    while (1) {}                     // wait forever
}
```



- Ein Zeiger verweist auf eine Variable im Speicher
 - Möglichkeit des **indirekten** Zugriffs auf den Wert
 - Grundlage für die Implementierung von *call-by-reference* in C
 - Grundlage für die Implementierung von Feldern
 - Wichtiges Element der **Maschinennähe** von C
 - **Häufigste Fehlerursache in C-Programmen**
- Die syntaktischen Möglichkeiten sind vielfältig (und verwirrend)
 - Typmodifizierer *, Adressoperator &, Verweisoperator *
 - Zeigerarithmetik mit +, -, ++ und --
 - syntaktische Äquivalenz zu Feldern ([] Operator)
- Zeiger können auch auf Funktionen verweisen
 - Übergeben von Funktionen an Funktionen
 - Prinzip der Rückruffunktion



Überblick: Teil C Systemnahe Softwareentwicklung

12 Programmstruktur und Module

13 Zeiger und Felder

14 μ C-Systemarchitektur

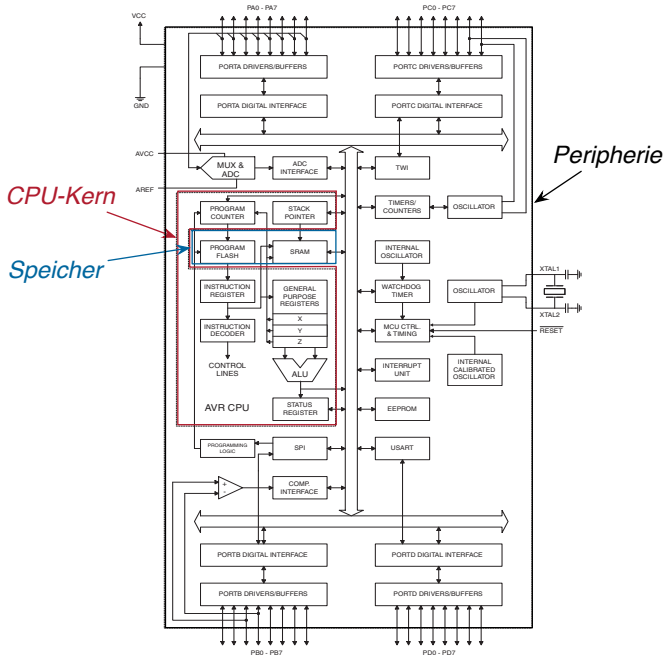


Was ist ein μ -Controller?

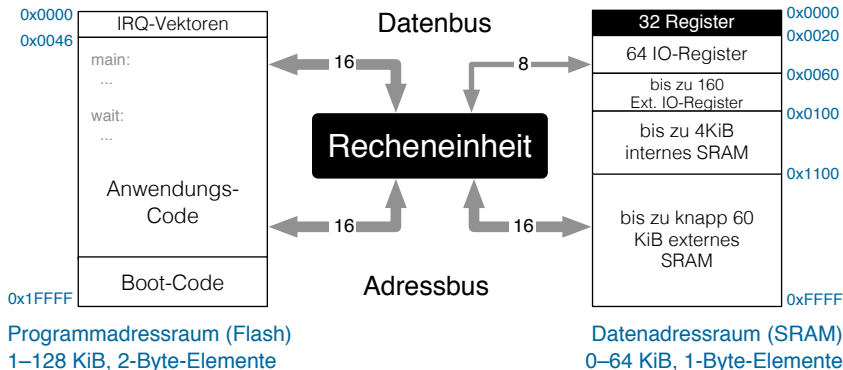
- **μ -Controller** := Prozessor + Speicher + Peripherie
 - Faktisch ein Ein-Chip-Computersystem $\rightarrow$ SoC (*System-on-a-Chip*)
 - Häufig verwendbar ohne zusätzliche externe Bausteine, wie z. B. Taktgeneratoren und Speicher $\leadsto$ kostengünstiges Systemdesign
- Wesentliches Merkmal ist die (reichlich) enthaltene Peripherie
 - Timer/Counter (Zeiten/Ereignisse messen und zählen)
 - Ports (digitale Ein-/Ausgabe), A/D-Wandler (analoge Eingabe)
 - PWM-Generatoren (pseudo-analoge Ausgabe)
 - Bus-Systeme: SPI, RS-232, CAN, Ethernet, MLI, I²C, ...
 - ...
- Die Abgrenzungen sind fließend: Prozessor $\longleftrightarrow \mu\text{C} \longleftrightarrow \text{SoC}$
 - AMD64-CPU's haben ebenfalls eingebaute Timer, Speicher (Caches), ...
 - Einige μC erreichen die Geschwindigkeit „großer Prozessoren“



Beispiel ATmega32: Blockschaltbild



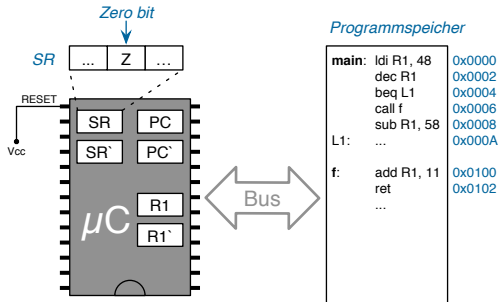
Beispiel ATmega-Familie: CPU-Architektur



- Harvard-Architektur (getrennter Speicher für Code und Daten)
- Peripherie-Register sind in den Speicher eingebündelt
→ ansprechbar wie globale Variablen

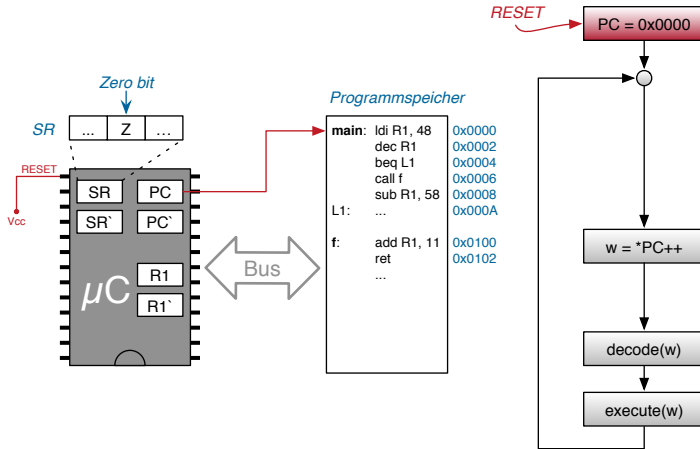
Zum Vergleich: PC basiert auf von-Neumann-Architektur [↔ GDI, 18-10] mit gemeinsamem Speicher; I/O-Register verwenden einen speziellen I/O-Adressraum.

Wie arbeitet ein Prozessor?

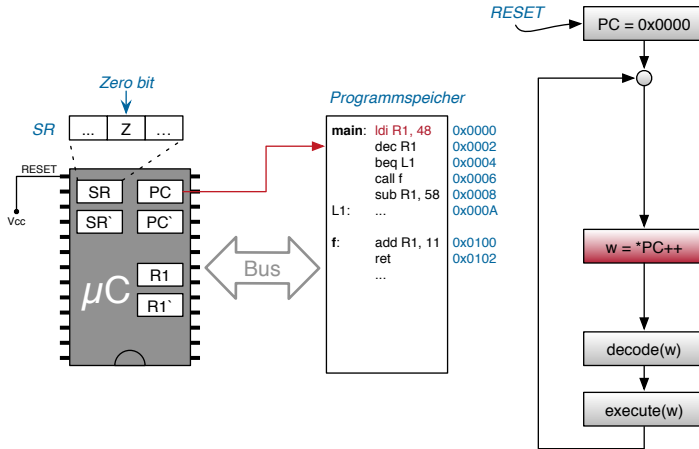


- Hier am Beispiel eines sehr einfachen Pseudoprozessors
 - Nur zwei Vielzweckregister (R1 und R2)
 - Programmzähler (PC) und Statusregister (SR) (+ „Schattenkopien“)
 - Kein Datenspeicher, kein Stapel $\rightsquigarrow$ Programm arbeitet nur auf Registern

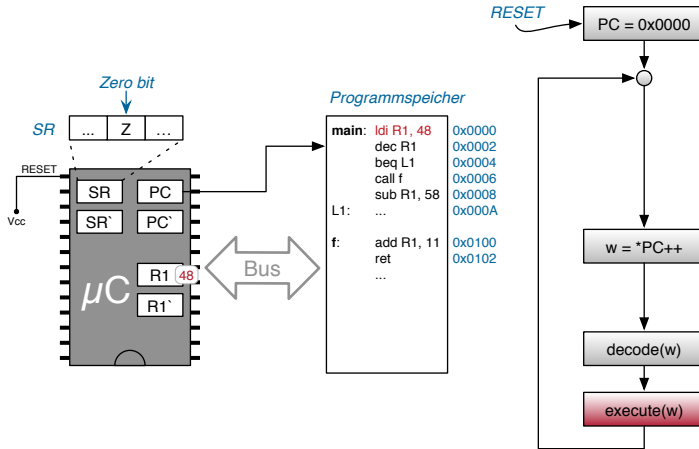
Wie arbeitet ein Prozessor?



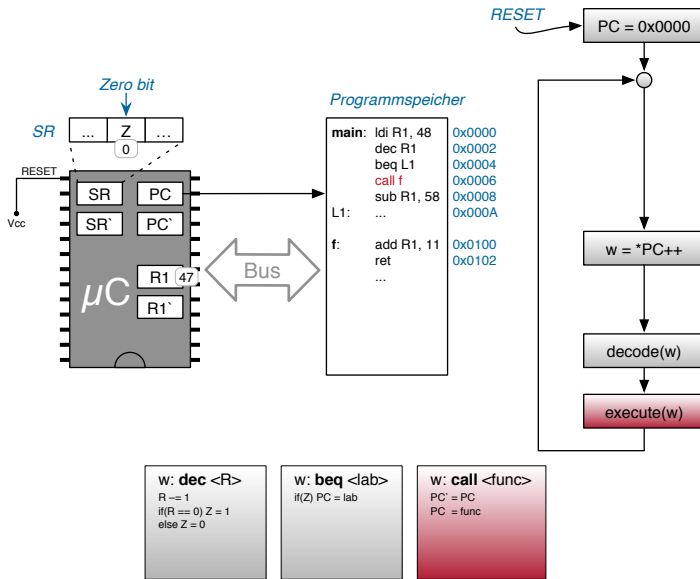
Wie arbeitet ein Prozessor?



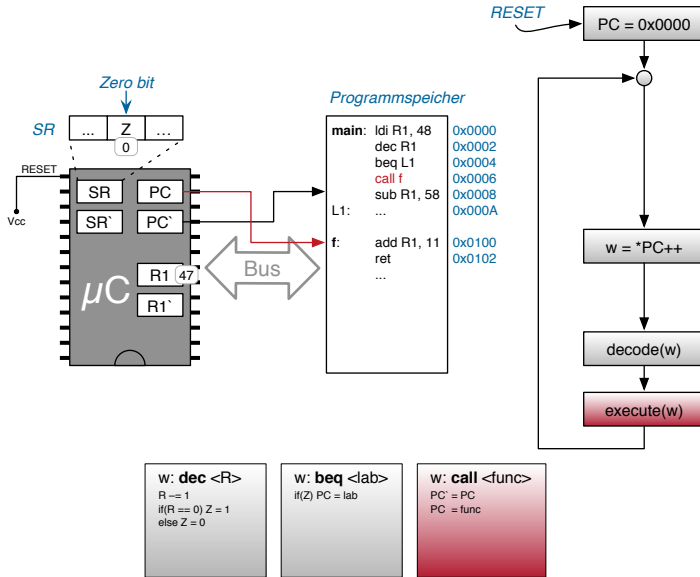
Wie arbeitet ein Prozessor?



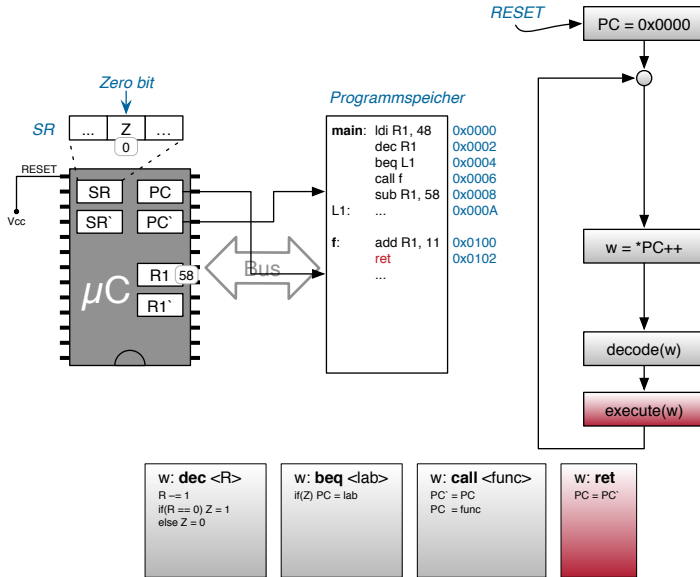
Wie arbeitet ein Prozessor?



Wie arbeitet ein Prozessor?



Wie arbeitet ein Prozessor?



- **Peripheriegerät:** Hardwarekomponente, die sich „außerhalb“ der Zentraleinheit eines Computers befindet
 - Traditionell (PC): Tastatur, Bildschirm, ...
(→ physisch „außerhalb“)
 - Allgemeiner: Hardwarefunktionen, die nicht direkt im Befehlssatz des Prozessors abgebildet sind
(→ logisch „außerhalb“)
- Peripheriebausteine werden über **I/O-Register** angesprochen
 - Kontrollregister: Befehle an / Zustand der Peripherie wird durch **Bitmuster** kodiert (z. B. **DDRD** beim ATmega)
 - Datenregister: Dienen dem eigentlichen Datenaustausch (z. B. **PORTD**, **PIND** beim ATmega)
 - Register sind häufig für entweder nur Lesezugriffe (*read-only*) oder nur Schreibzugriffe (*write-only*) zugelassen



- Auswahl von typischen Peripheriegeräten in einem μ -Controller
 - Timer/Counter Zählregister, die mit konfigurierbarer Frequenz (Timer) oder durch externe Signale (Counter) erhöht werden und bei konfigurierbarem Zählwert einen Interrupt auslösen.
 - Watchdog-Timer Timer, der regelmäßig neu beschrieben werden muss oder sonst einen RESET auslöst („Totmannknopf“).
 - (A)synchrone serielle Schnittstelle Bausteine zur seriellen (bitweisen) Übertragung von Daten mit synchronem (z. B. RS-232) oder asynchronem (z. B. I²C) Protokoll.
 - A/D-Wandler Bausteine zur momentweisen oder kontinuierlichen Diskretisierung von Spannungswerten (z. B. 0–5V $\rightarrow$ 10-Bit-Zahl).
 - PWM-Generatoren Bausteine zur Generierung von pulsweiten-modulierten Signalen (pseudo-analoge Ausgabe).
 - Ports Gruppen von üblicherweise 8 Anschlüssen, die auf GND oder Vcc gesetzt werden können oder deren Zustand abgefragt werden kann.

$\rightarrow$ 14–12



- Es gibt verschiedene Architekturen für den Zugriff auf I/O-Register
 - Memory-mapped: Register sind in den Adressraum eingeblendet; der Zugriff erfolgt über die Speicherbefehle des Prozessors (**load**, **store**)
(Die meisten μC)
 - Port-basiert: Register sind in einem eigenen I/O-Adressraum organisiert; der Zugriff erfolgt über spezielle **in**- und **out**-Befehle
(x86-basierte PCs)
- Die Registeradressen stehen in der Hardware-Dokumentation

Address	Name	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Page
\$3F (\$5F)	SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	8
\$3E (\$5E)	SPH	–	–	–	–	SP11	SP10	SP9	SP8	11
\$3D (\$5D)	SPL	SP7	SP6	SP5	SP4	SP3	SP2	SP1	SP0	11
\$3C (\$5C)	OCR0	Timer/Counter0 Output Compare Register								86
\$12 (\$32)	PORTD	PORTD7	PORTD6	PORTD5	PORTD4	PORTD3	PORTD2	PORTD1	PORTD0	67
\$11 (\$31)	DDRD	DDD7	DDD6	DDD5	DDD4	DDD3	DDD2	DDD1	DDD0	67
\$10 (\$30)	PIND	PIND7	PIND6	PIND5	PIND4	PIND3	PIND2	PIND1	PIND0	68

[1, S. 327]



- Memory-mapped Register ermöglichen einen komfortablen Zugriff
 - Register $\mapsto$ Speicher $\mapsto$ Variable
 - Alle C-Operatoren stehen direkt zur Verfügung (z. B. `PORTD++`)
- Syntaktisch wird der Zugriff oft durch Makros erleichtert:

```
#define PORTD ( * (volatile uint8_t *) 0x12 )
```

Diagramm zur Erklärung des Makros `PORTD`:

- `0x12` ist die Adresse (int).
- `(Cast  $\mapsto$  7-19)` zeigt die Cast-Operation.
- `(Dereferenzierung  $\mapsto$  13-4)` zeigt die Dereferenzierung.

PORTD ist damit (syntaktisch) äquivalent zu einer `volatile uint8_t`-Variablen, die an Adresse `0x12` liegt

■ Beispiel

```
#define PORTD (*(volatile uint8_t *) 0x12)

PORTD |= (1<<7);           // set D.7
uint8_t *pReg = &PORTD;    // get pointer to PORTD
*pReg &= ~(1<<7);          // use pointer to clear D.7
```



Registerzugriff und Nebenläufigkeit

- Peripheriegeräte arbeiten **nebenläufig** zur Software
→ Wert in einem Hardwareregister kann sich **jederzeit ändern**
- Dies widerspricht einer Annahme des Compilers
 - Variablenzugriffe erfolgen **nur** durch die aktuell ausgeführte Funktion
→ Variablen können in Registern zwischengespeichert werden

```
// C code
#define PIND (*(uint8_t*) 0x10)
void foo(void) {
    ...
    if (! (PIND & 0x2)) {
        // button0 pressed
        ...
    }
    if (! (PIND & 0x4)) {
        // button 1 pressed
        ...
    }
}
```

```
// Resulting assembly code
foo:
    lds    r24, 0x0010 // PIND->r24
    sbrc   r24, 1      // test bit 1
    rjmp   L1
    // button0 pressed
    ...
L1:
    sbrc   r24, 2      // test bit 2
    rjmp   L2
    ...
L2:
    ret
```

PIND wird nicht erneut aus dem Speicher geladen. Der Compiler nimmt an, dass der Wert in r24 aktuell ist.



Der volatile-Typmodifizierer

- **Lösung:** Variable `volatile` („*flüchtig, unbeständig*“) deklarieren
 - Compiler hält Variable nur so kurz wie möglich im Register
 - ↪ Wert wird unmittelbar vor Verwendung gelesen
 - ↪ Wert wird unmittelbar nach Veränderung zurückgeschrieben

```
// C code
#define PIND \
    (*(volatile uint8_t*) 0x10)
void foo(void) {
    ...
    if (! (PIND & 0x2)) {
        // button0 pressed
        ...
    }
    if (! (PIND & 0x4)) {
        // button 1 pressed
        ...
    }
}
```

```
// Resulting assembly code

foo:
    lds    r24, 0x0010 // PIND->r24
    sbrc   r24, 1      // test bit 1
    rjmp   L1
    // button0 pressed
    ...

L1:
    lds    r24, 0x0010 // PIND->r24
    sbrc   r24, 2      // test bit 2
    rjmp   L2
    ...

L2:
    ret
```

PIND ist `volatile` und wird deshalb vor dem Test erneut aus dem Speicher geladen.



Der `volatile`-Typmodifizierer (Forts.)

- Die `volatile`-Semantik verhindert viele Code-Optimierungen (insbesondere das Entfernen von **scheinbar unnützem Code**)
- Kann ausgenutzt werden, um aktives Warten zu implementieren:

```
// C code                                // Resulting assembly code
void wait(void) {                        wait:
    for (uint16_t i = 0; i < 0xffff; i++); // compiler has optimized
}                                           // "unneeded" loop
                                           ret
```

volatile!

Achtung: `volatile` → \$\$\$

Die Verwendung von `volatile` verursacht erhebliche **Kosten**

- Werte können nicht mehr in Registern gehalten werden
- Viele Code-Optimierungen können nicht durchgeführt werden

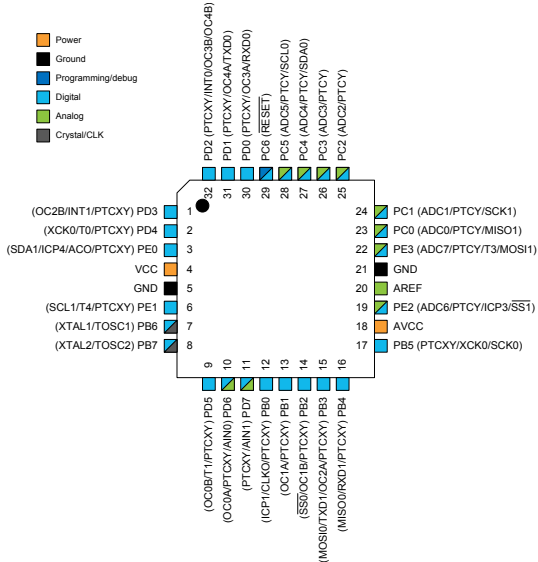
Regel: `volatile` wird nur in **begründeten Fällen** verwendet



- **Port** := Gruppe von (üblicherweise 8) digitalen Ein-/Ausgängen
 - Digitaler Ausgang: Bitwert $\mapsto$ Spannungspegel an μ C-Pin
 - Digitaler Eingang: Spannungspegel an μ C-Pin $\mapsto$ Bitwert
 - Externer Interrupt: Spannungspegel an μ C-Pin $\mapsto$ Bitwert
(bei Pegelwechsel) $\leadsto$ Prozessor führt Interruptprogramm aus
- Die Funktion ist üblicherweise pro Pin konfigurierbar
 - Eingang
 - Ausgang
 - Externer Interrupt (nur bei bestimmten Eingängen)
 - Alternative Funktion (Pin wird von anderem Gerät verwendet)



Beispiel ATmega328PB: Port/Pin-Belegung



Aus **Kostengründen** ist nahezu jeder Pin **doppelt belegt**, die Konfiguration der gewünschten Funktion erfolgt durch die **Software**.

Beim SPiCboard werden z. B. **Pins 23–24 als ADCs konfiguriert**, um Poti und Photosensor anzuschließen.

PORTC steht daher für diese Pins **nicht zur Verfügung**.

Beispiel ATmega32: Port-Register

- Pro Port x sind drei Register definiert (Beispiel für $x = D$)

- **DDRx**

Data Direction Register: Legt für jeden Pin i fest, ob er als Eingang (Bit $i=0$) oder als Ausgang (Bit $i=1$) verwendet wird.

7	6	5	4	3	2	1	0
DDRD7	DDRD6	DDRD5	DDRD4	DDRD3	DDRD2	DDRD1	DDRD0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

- **PORTx**

Data Register: Ist Pin i als Ausgang konfiguriert, so legt Bit i den Pegel fest (0=GND sink, 1=Vcc source). Ist Pin i als Eingang konfiguriert, so aktiviert Bit i den internen Pull-Up-Widerstand (1=aktiv).

7	6	5	4	3	2	1	0
PORTD7	PORTD6	PORTD5	PORTD4	PORTD3	PORTD2	PORTD1	PORTD0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

- **PINx**

Input Register: Bit i repräsentiert den Pegel an Pin i (1=high, 0=low), unabhängig von der Konfiguration als Ein-/Ausgang.

7	6	5	4	3	2	1	0
PIND7	PIND6	PIND5	PIND4	PIND3	PIND2	PIND1	PIND0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

Verwendungsbeispiele: $\leftrightarrow$ 3-5 und $\leftrightarrow$ 3-8

[1, S. 92]



Strukturen: Motivation

- Jeder Port wird durch *drei* globale Variablen verwaltet
 - Es wäre besser diese **zusammen zu fassen**
 - „problembezogene Abstraktionen“
 - „Trennung der Belange“
- Dies geht in C mit **Verbundtypen** (Strukturen)

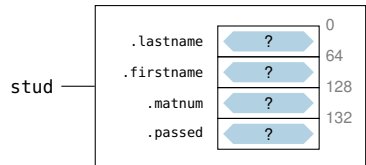
↪ 4-1
↪ 12-4

```
// Structure declaration
struct Student {
    char    lastname[64];
    char    firstname[64];
    long    matnum;
    int     passed;
};

// Variable definition
struct Student stud;
```

Ein **Strukturtyp** fasst eine Menge von Daten zu einem gemeinsamen Typ zusammen.

Die Datenelemente werden **hintereinander** im Speicher abgelegt.



Strukturen: Variablendefinition und -initialisierung

- Analog zu einem Array kann eine Strukturvariable bei Definition elementweise initialisiert werden

↔ 13-8

```
struct Student {  
    char    lastname[64];  
    char    firstname[64];  
    long    matnum;  
    int     passed;  
};
```

```
struct Student stud = { "Meier", "Hans",  
                        4711, 0 };
```

Die Initialisierer werden nur über ihre Reihenfolge, nicht über ihren Bezeichner zugewiesen.
↪ **Potentielle Fehlerquelle** bei Änderungen!

- Analog zur Definition von **enum**-Typen kann man mit **typedef** die Verwendung vereinfachen

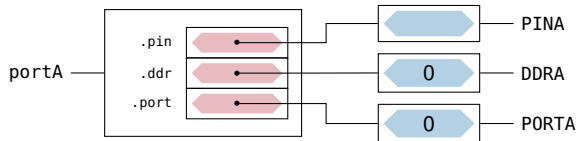
↔ 6-8

```
typedef struct {  
    volatile uint8_t *pin;  
    volatile uint8_t *ddr;  
    volatile uint8_t *port;  
} port_t;
```

```
port_t portA = { &PINA, &DDRA, &PORTA };  
port_t portD = { &PIND, &DDRD, &PORTD };
```



Strukturen: Elementzugriff



- Auf Strukturelemente wird mit dem `.`-Operator zugegriffen [≈Java]

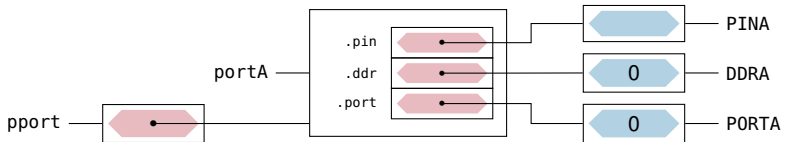
```
port_t portA = { &PINA, &DDRA, &PORTA };
```

```
*portA.port = 0;    // clear all pins  
*portA.ddr  = 0xff; // set all to input
```

Beachte: `.` hat eine höhere Priorität als `*`



Strukturen: Elementzugriff



- Bei einem Zeiger auf eine Struktur würde Klammerung benötigt

```
port_t *pport = &portA; // p --> portA  
  
*(*pport).port = 0;      // clear all pins  
*(*pport).ddr = 0xff;    // set all to output
```

- Mit dem `->`-Operator lässt sich dies vereinfachen $s \rightarrow m \equiv (*s).m$

```
port_t *pport = &portA; // p --> portA  
  
pport->port = 0;         // clear all pins  
pport->ddr = 0xff;       // set all to output
```

`->` hat **ebenfalls** eine höhere Priorität als `*`



Strukturen als Funktionsparameter

- Im Gegensatz zu Arrays werden Strukturen *by-value* übergeben

```
void initPort(port_t p) {  
    *p.port = 0;           // clear all pins  
    *p.ddd = 0xff;         // set all to output  
  
    p.port = &PORTD;      // no effect, p is local variable  
}  
  
void main(void) { initPort(portA); ... }
```

- Bei größeren Strukturen wird das **sehr ineffizient**
 - Z. B. Student (↔ 14-15): Jedes mal 134 Byte allozieren und kopieren
 - Besser man übergibt einen Zeiger auf eine konstante Struktur

```
void initPort(const port_t *p){  
    *p->port = 0;           // clear all pins  
    *p->ddd = 0xff;         // set all to output  
  
    // p->port = &PORTD;   compile-time error, *p is const!  
}  
  
void main(void) { initPort(&portA); ... }
```

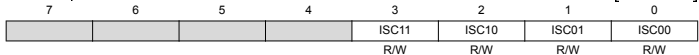


Bit-Strukturen: Bitfelder

- Strukturelemente können auf Bit-Granularität festgelegt werden
 - Der Compiler fasst Bitfelder zu passenden Ganzzahltypen zusammen
 - Nützlich, um auf einzelne Bit-Bereiche eines Registers zuzugreifen

- Beispiel

- **EICRA** **External Interrupt Control Register A** Steuert Auslöser für externe Interrupt-Quellen **INT0** und **INT1**. [1, S. 83]



```
typedef struct {
    uint8_t ISC0      : 2;    // bit 0-1: interrupt sense control INT0
    uint8_t ISC1      : 2;    // bit 2-3: interrupt sense control INT1
    uint8_t reserved  : 4;    // bit 4-7: reserved for future use
} EICRA_t;
```



Unions

- In einer Struktur liegen die Elemente **hintereinander** im Speicher, in einer Union hingegen **übereinander**
 - Wert im Speicher lässt sich verschieden (Typ)-interpretieren
 - Nützlich für bitweise Typ-Casts
- Beispiel

↪ 14-15

```
void main(void) {  
    union {  
        uint16_t  val;  
        uint8_t   bytes[2];  
    } u;
```

```
    u.val = 0x4711;
```

```
    // show high-byte
```

```
    sb_7seg_showHexNumber(u.bytes[1]);
```

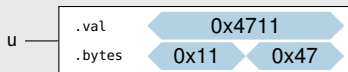
```
    ...
```

```
    // show low-byte
```

```
    sb_7seg_showHexNumber(u.bytes[0]);
```

```
    ...
```

```
}
```



47

11



Unions und Bit-Strukturen: Anwendungsbeispiel

- Unions werden oft mit Bit-Feldern kombiniert, um ein Register wahlweise „im Ganzen“ oder bitweise ansprechen zu können

```
typedef union {
    volatile uint8_t reg; // complete register
    volatile struct {
        uint8_t ISC0 : 2; // components
        uint8_t ISC1 : 2;
        uint8_t reserved : 4;
    };
} EICRA_t;

void foo(void) {
    EICRA_t *eicra = (EICRA_t *) 0x69;
    uint8_t oldval = eicra->reg; // save register
    ...
    eicra->ISC0 = 2; // use register
    eicra->ISC1 = 1; // ...
    ...
    eicra->reg = oldval; // restore register
}
```



Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

Teil D Betriebssystemabstraktionen

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann, Volkmar Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2017

http://www4.cs.fau.de/Lehre/SS17/V_SPiC



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

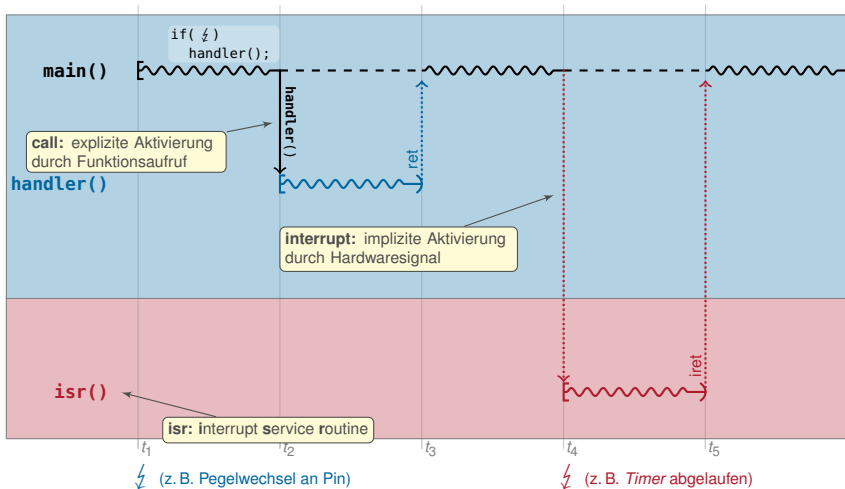
21 Nebenläufige Prozesse



- Bei einem **Peripheriegerät** tritt ein Ereignis (⚡) auf ↪ 14-5
 - Signal an einem Port-Pin wechselt von *low* auf *high*
 - Ein *Timer* ist abgelaufen
 - Ein A/D-Wandler hat einen neuen Wert vorliegen
 - ...
- Wie bekommt das Programm das (nebenläufige) Ereignis mit?
- Zwei alternative Verfahren
 - **Polling:** Das **Programm** überprüft den Zustand regelmäßig und ruft ggf. eine Bearbeitungsfunktion auf.
 - **Interrupt:** Gerät „meldet“ sich beim **Prozessor**, der daraufhin in eine Bearbeitungsfunktion verzweigt.



Interrupt $\mapsto$ Funktionsaufruf „von außen“



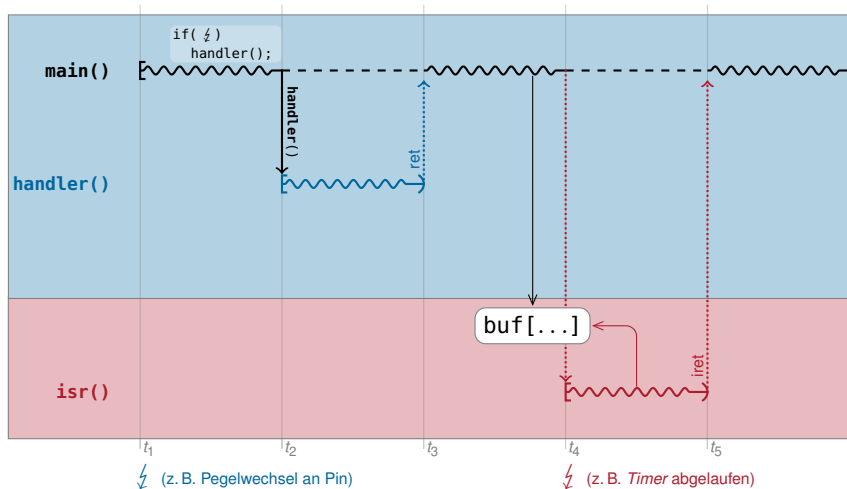
Polling vs. Interrupts – Vor- und Nachteile

- Polling (⇒ „Taktgesteuertes System“)
 - Ereignisbearbeitung erfolgt **synchron** zum Programmablauf
 - Ereigniserkennung über das Programm „verstreut“ (Trennung der Belange)
 - „Verschwendung“ von Prozessorzeit (falls anderweitig verwendbar)
 - Hochfrequentes Pollen ∼ hohe Prozessorlast ∼ **hoher Energieverbrauch**
 - + Implizite Datenkonsistenz durch festen, sequentiellen Programmablauf
 - + Programmverhalten gut vorhersagbar
- Interrupts (⇒ „Ereignisgesteuertes System“)
 - Ereignisbearbeitung erfolgt **asynchron** zum Programmablauf
 - + Ereignisbearbeitung kann im Programmtext gut separiert werden
 - + Prozessor wird nur beansprucht, wenn Ereignis tatsächlich eintritt
 - Höhere Komplexität durch Nebenläufigkeit ∼ Synchronisation erforderlich
 - Programmverhalten **schwer vorhersagbar**

Beide Verfahren bieten spezifische Vor- und Nachteile
∼ Auswahl anhand des konkreten Anwendungsszenarios



Interrupt $\mapsto$ unvorhersagbarer Aufruf „von außen“



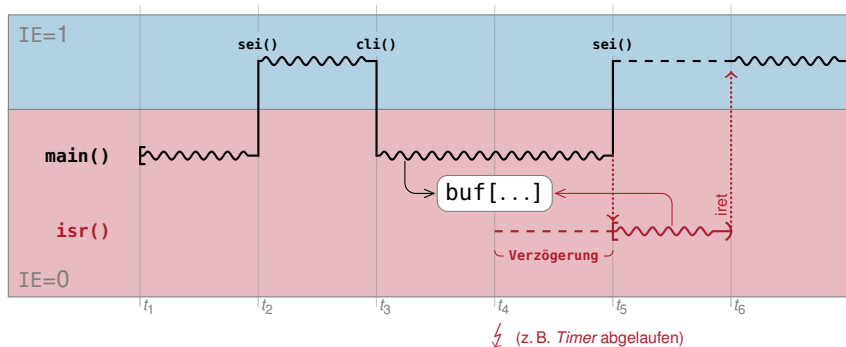
Interruptsperren

- Zustellung von Interrupts kann softwareseitig **gesperrt** werden
 - Wird benötigt zur **Synchronisation** mit ISRs
 - Einzelne ISR: Bit in gerätespezifischem Steuerregister
 - Alle ISRs: Bit (**IE**, *Interrupt Enable*) im Statusregister der CPU
- Auflaufende IRQs werden (üblicherweise) gepuffert
 - Maximal einer pro Quelle!
 - Bei längeren Sperrzeiten können IRQs verloren gehen!
- Das **IE**-Bit wird beeinflusst durch:
 - Prozessor-Befehle: **cli**: $\text{IE} \leftarrow 0$ (*clear interrupt*, IRQs gesperrt)
sei: $\text{IE} \leftarrow 1$ (*set interrupt*, IRQs erlaubt)
 - Nach einem RESET: $\text{IE} = 0 \rightsquigarrow$ IRQs sind zu Beginn des Hauptprogramms gesperrt
 - Bei Betreten einer ISR: $\text{IE} = 0 \rightsquigarrow$ IRQs sind während der Interruptbearbeitung gesperrt

IRQ $\mapsto$ *Interrupt
ReQuest*



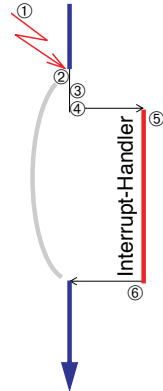
Interruptsperren: Beispiel



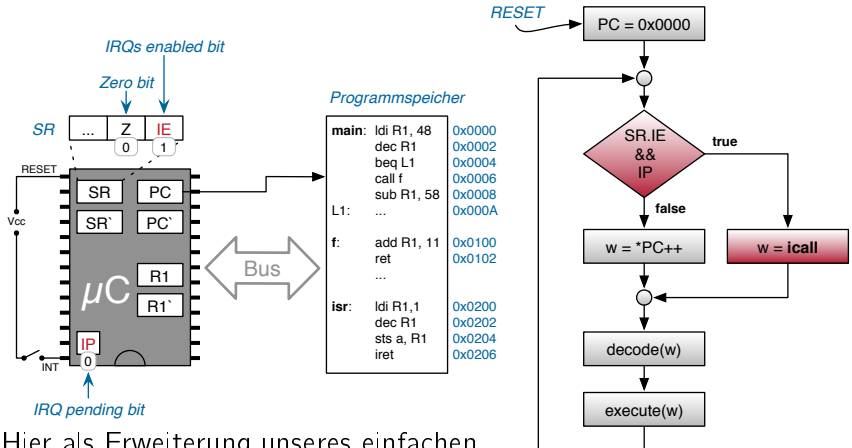
- t_1 Zu Beginn von `main()` sind IRQs gesperrt ($IE=0$)
- t_2, t_3 Mit `sei()` / `cli()` werden IRQs freigegeben ($IE=1$) / erneut gesperrt
- t_4 ⚡ aber $IE=0$ $\leadsto$ Bearbeitung ist unterdrückt, IRQ wird gepuffert
- t_5 `main()` gibt IRQs frei ($IE=1$) $\leadsto$ gepufferter IRQ „schlägt durch“
- t_5-t_6 Während der ISR-Bearbeitung sind die IRQs gesperrt ($IE=0$)
- t_6 Unterbrochenes `main()` wird fortgesetzt

Ablauf eines Interrupts – Überblick

- ❶ Gerät signalisiert Interrupt
 - Anwendungsprogramm wird „unmittelbar“ (vor dem nächsten Maschinenbefehl mit $IE=1$) unterbrochen
- ❷ Die Zustellung weiterer Interrupts wird gesperrt ($IE=0$)
 - Zwischenzeitlich auflaufende Interrupts werden gepuffert (maximal einer pro Quelle!)
- ❸ Registerinhalte werden gesichert (z. B. im Stapel)
 - PC und Statusregister automatisch von der Hardware
 - Vielzweckregister üblicherweise manuell in der ISR
- ❹ Aufzurufende ISR (Interrupt-Handler) wird ermittelt
- ❺ ISR wird ausgeführt
- ❻ ISR terminiert mit einem „return from interrupt“-Befehl
 - Registerinhalte werden restauriert
 - Zustellung von Interrupts wird freigegeben ($IE=1$)
 - Das Anwendungsprogramm wird fortgesetzt



Ablauf eines Interrupts – Details

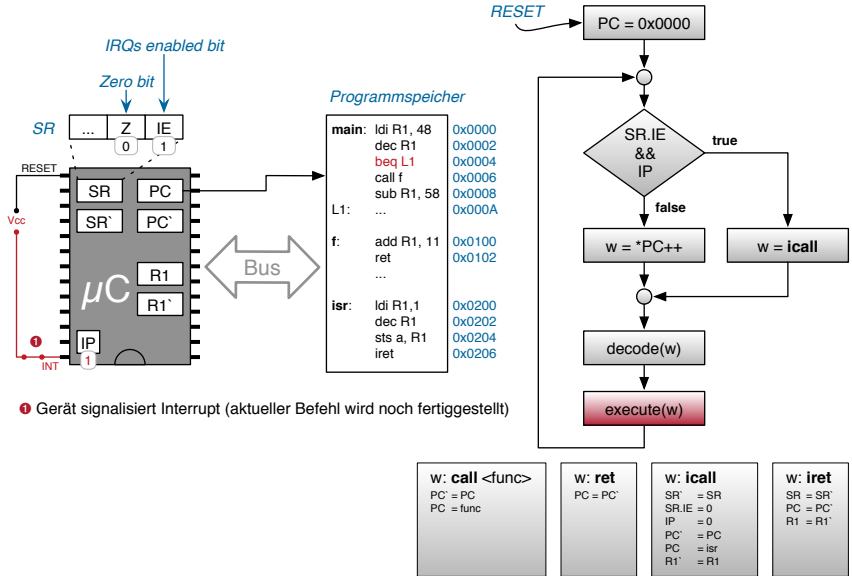


Hier als Erweiterung unseres einfachen Pseudoprozessors $\hookrightarrow$ 14-4

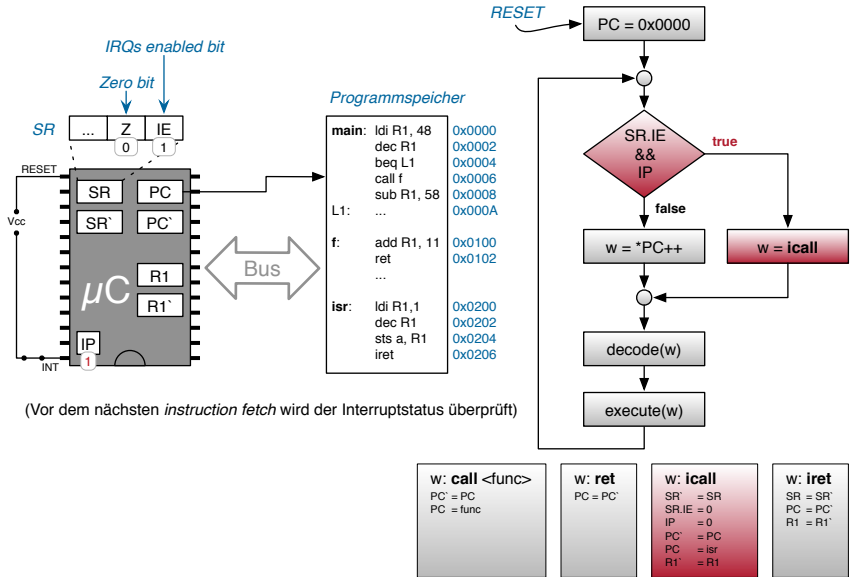
- Nur eine Interruptquelle
- Sämtliche Register werden von der Hardware gerettet

w: call <func> PC' = PC PC = func	w: ret PC = PC'	w: icall SR' = SR SR.IE = 0 IP = 0 PC' = PC PC = isr R1' = R1	w: iret SR = SR' PC = PC' R1 = R1'
--	---------------------------	--	--

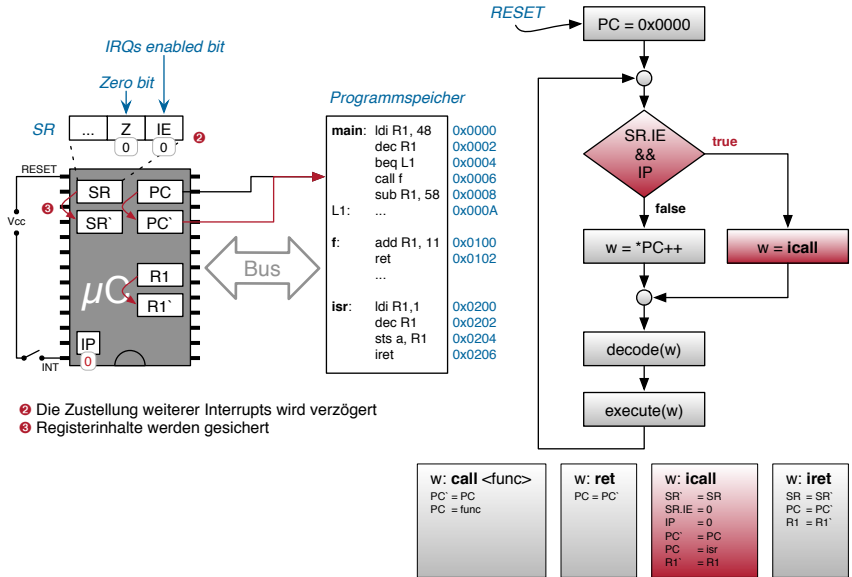
Ablauf eines Interrupts – Details



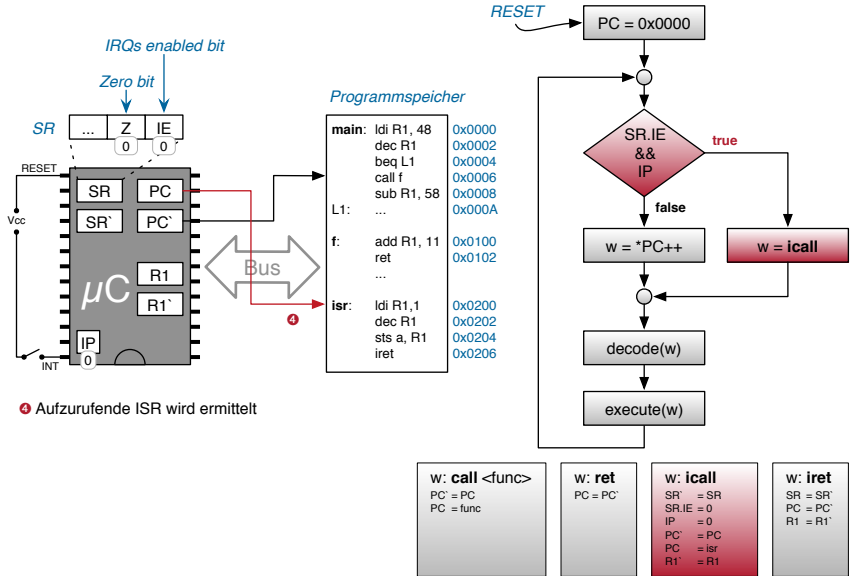
Ablauf eines Interrupts – Details



Ablauf eines Interrupts – Details

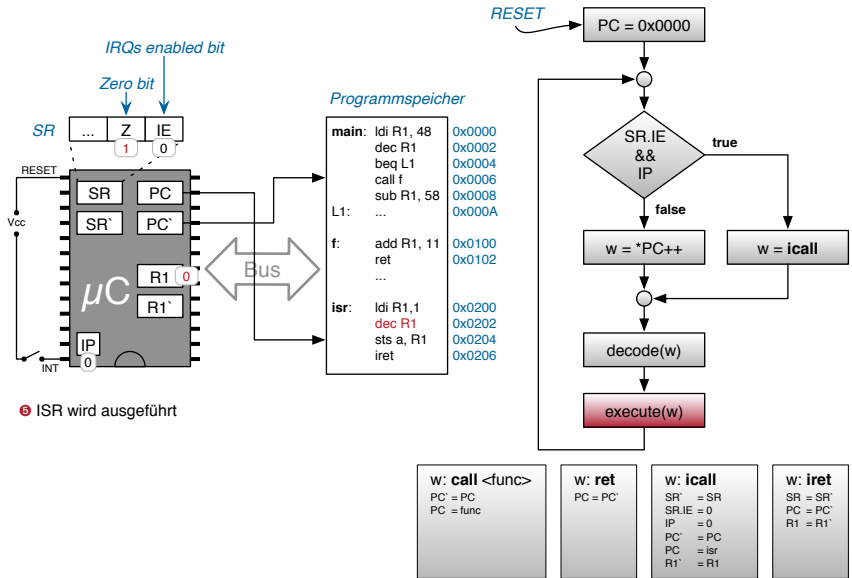


Ablauf eines Interrupts – Details

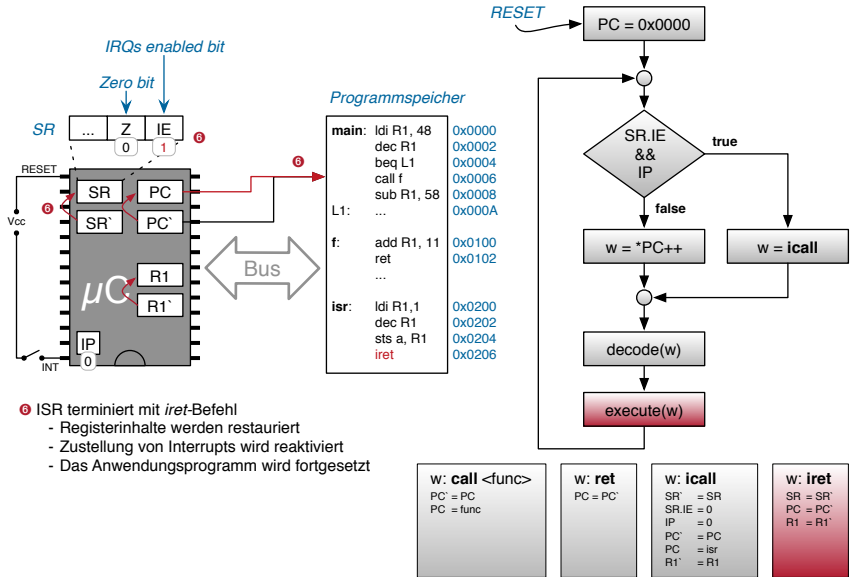


4 Aufzurufende ISR wird ermittelt

Ablauf eines Interrupts – Details

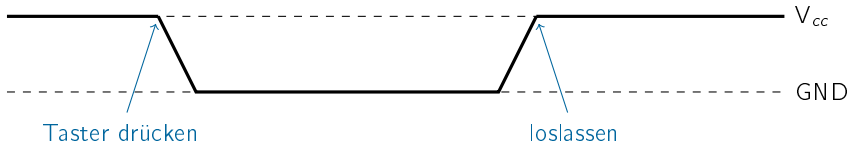


Ablauf eines Interrupts – Details



Pegel- und Flanken-gesteuerte Interrupts

- Beispiel: Signal eines **idealisierten** Tasters (*active low*)



- Flankengesteuerter Interrupt
 - Interrupt wird durch den Pegelwechsel (Flanke) ausgelöst
 - Häufig ist konfigurierbar, welche Flanke (steigend/fallend/beide) einen Interrupt auslösen soll
- Pegelgesteuerter Interrupt
 - Interrupt wird immer wieder ausgelöst, so lange der Pegel anliegt



Interruptsteuerung beim AVR ATmega

■ IRQ-Quellen beim ATmega328PB

- 45 IRQ-Quellen
- einzeln de-/aktivierbar
- $IRQ \rightsquigarrow$ Sprung an Vektor-Adresse

(IRQ $\mapsto$ Interrupt ReQuest)
[1, S. 78]

■ Verschaltung SPiCboard

($\mapsto$ 14-14 $\mapsto$ 2-4)

- $INT0 \mapsto PD2 \mapsto$ Button0 (hardwareseitig entprellt)
- $INT1 \mapsto PD3 \mapsto$ Button1

Vector No	Program Address	Source	Interrupts definition
1	0x0000	RESET	External Pin, Power-on Reset, Brown-out Reset and Watchdog System Reset
2	0x0002	INT0	External Interrupt Request 0
3	0x0004	INT1	External Interrupt Request 0
4	0x0006	PCINT0	Pin Change Interrupt Request 0
5	0x0008	PCINT1	Pin Change Interrupt Request 1
6	0x000A	PCINT2	Pin Change Interrupt Request 2
7	0x000C	WDT	Watchdog Time-out Interrupt
8	0x000E	TIMER2_COMPA	Timer/Counter2 Compare Match A
9	0x0010	TIMER2_COMPB	Timer/Counter2 Compare Match B
10	0x0012	TIMER2_OVF	Timer/Counter2 Overflow
11	0x0014	TIMER1_CAPT	Timer/Counter1 Capture Event
12	0x0016	TIMER1_COMPA	Timer/Counter1 Compare Match A
13	0x0018	TIMER1_COMPB	Timer/Counter1 Compare Match B
14	0x001A	TIMER1_OVF	Timer/Counter1 Overflow
15	0x001C	TIMER0_COMPA	Timer/Counter0 Compare Match A
16	0x001E	TIMER0_COMPB	Timer/Counter0 Compare Match B
17	0x0020	TIMER0_OVF	Timer/Counter0 Overflow
18	0x0022	SPI0_STC	SPI1 Serial Transfer Complete
19	0x0024	USART0_RX	USART0 Rx Complete
20	0x0026	USART0_UDRE	USART0, Data Register Empty
21	0x0028	USART0_TX	USART0, Tx Complete
22	0x002A	ADC	ADC Conversion Complete



■ Steuerregister für INT0 und INT1

- **EIMSK** **External Interrupt Mask Register:** Legt fest, ob die Quellen INT_i IRQs auslösen (Bit $INT_i=1$) oder deaktiviert sind (Bit $INT_i=0$) [1, S. 84]



- **EICRA** **External Interrupt Control Register A:** Legt für externe Interrupts INT0 und INT1 fest, wodurch ein IRQ ausgelöst wird (Flanken-/Pegelsteuerung) [1, S. 83]



Jeweils zwei *Interrupt-Sense-Control*-Bits ($ISCi0$ und $ISCi1$) steuern dabei die Auslöser (Tabelle für INT1, für INT0 gilt entsprechendes):

ISC11	ISC10	Description
0	0	The low level of INT1 generates an interrupt request.
0	1	Any logical change on INT1 generates an interrupt request.
1	0	The falling edge of INT1 generates an interrupt request.
1	1	The rising edge of INT1 generates an interrupt request.



■ Schritt 1: Installation der Interrupt-Service-Routine

- ISR in Hochsprache $\rightsquigarrow$ Registerinhalte sichern und wiederherstellen
- Unterstützung durch die `avrlibc`: Makro `ISR(SOURCE_vect)`
(Modul `avr/interrupt.h`)

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

ISR(INT1_vect) { // invoked for every INT1 IRQ
    static uint8_t counter = 0;
    sb_7seg_showNumber(counter++);
    if (counter == 100) counter = 0;
}

void main(void) {
    ...                // setup
}
```



■ Schritt 2: Konfigurieren der Interrupt-Steuerung

- Steuerregister dem Wunsch entsprechend initialisieren
- Unterstützung durch die `avrlibc`: Makros für Bit-Indizes (Modul `avr/interrupt.h` und `avr/io.h`)

```
...  
void main(void) {  
    DDRD  &= ~(1<<PD3);           // PD3: input with pull-up  
    PORTD |= (1<<PD3);  
    EICRA &= ~(1<<ISC10 | 1<<ISC11); // INT1: IRQ on level=low  
    EIMSK |= (1<<INT1);           // INT1: enable  
    ...  
    sei();                         // global IRQ enable  
    ...  
}
```

■ Schritt 3: Interrupts global zulassen

- Nach Abschluss der Geräteinitialisierung
- Unterstützung durch die `avrlibc`: Befehl `sei()` (Modul `avr/interrupt.h`)





- **Schritt 4:** Wenn nichts zu tun, den **Stromsparmmodus betreten**
 - Die **sleep**-Instruktion hält die CPU an, bis ein IRQ eintrifft
 - In diesem Zustand wird nur sehr wenig Strom verbraucht
 - Unterstützung durch die **avrlibc** (Modul **avr/sleep.h**):
 - **sleep_enable()** / **sleep_disable()**: Sleep-Modus erlauben / verbieten
 - **sleep_cpu()**: Sleep-Modus betreten

```
#include <avr/sleep.h>
...
void main(void) {
    ...
    sei();                                // global IRQ enable
    while(1) {
        sleep_enable();
        sleep_cpu();                      // wait for IRQ
        sleep_disable();
    }
}
```

Atmel empfiehlt die Verwendung von `sleep_enable()` und `sleep_disable()` in dieser Form, um das Risiko eines „versehentlichen“ Betreten des Sleep-Zustands (z. B. durch Programmierfehler oder Bit-Kipper in der Hardware) zu minimieren.



Definition: Nebenläufigkeit

Zwei Programmausführungen A und B sind nebenläufig ($A|B$), wenn für einzelne Instruktionen a aus A und b aus B nicht feststeht, ob a oder b tatsächlich zuerst ausgeführt wird (a, b oder b, a).

- Nebenläufigkeit tritt auf durch
 - Interrupts
 - ↪ IRQs können ein Programm an „beliebiger Stelle“ unterbrechen
 - Echt-parallele Abläufe (durch die Hardware)
 - ↪ andere CPU / Peripherie greift „jederzeit“ auf den Speicher zu
 - Quasi-parallele Abläufe (z. B. Fäden in einem Betriebssystem)
 - ↪ Betriebssystem kann „jederzeit“ den Prozessor entziehen
- **Problem:** Nebenläufige Zugriffe auf **gemeinsamen Zustand**



Nebenläufigkeitsprobleme

■ Szenario

- Eine Lichtschranke am Parkhauseingang soll Fahrzeuge zählen
- Alle 60 Sekunden wird der Wert an den Sicherheitsdienst übermittelt

```
static volatile uint16_t cars;

void main(void) {
    while (1) {
        waitsec(60);
        send(cars);
        cars = 0;
    }
}
```

```
// photo sensor is connected
// to INT2
```

```
ISR(INT2_vect) {
    cars++;
}
```

■ Wo ist hier das Problem?

- Sowohl `main()` als auch `ISR` **lesen und schreiben** `cars`
 ↪ Potentielle *Lost-Update*-Anomalie
- Größe der Variable `cars` **übersteigt die Registerbreite**
 ↪ Potentielle *Read-Write*-Anomalie



- Wo sind hier die Probleme?
 - **Lost-Update**: Sowohl `main()` als auch `ISR` lesen und schreiben `cars`
 - **Read-Write**: Größe der Variable `cars` übersteigt die Registerbreite
- Wird oft erst auf der **Assemblerebene** deutlich

```
void main(void) {  
    ...  
    send(cars);  
    cars = 0;  
    ...  
}
```

```
// photosensor is connected  
// to INT2
```

```
ISR(INT2_vect) {  
    cars++;  
}
```

```
main:  
    ...  
    lds r24,cars  
    lds r25,cars+1  
    rcall send  
    sts cars+1, __zero_reg__  
    sts cars, __zero_reg__  
    ...
```

```
INT2_vect:  
    ... ; save regs  
    lds r24,cars ; load cars.lo  
    lds r25,cars+1 ; load cars.hi  
    adiw r24,1 ; add (16 bit)  
    sts cars+1,r25 ; store cars.hi  
    sts cars,r24 ; store cars.lo  
    ... ; restore regs
```



Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Update*-Anomalie

main:

...

lds r24,cars

lds r25,cars+1

rcall send

sts cars+1,__zero_reg__

sts cars,__zero_reg__

...

INT2_vect:

...

; save regs

lds r24,cars

lds r25,cars+1

adiw r24,1

sts cars+1,r25

sts cars,r24

...

; restore regs

- Sei cars=5 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ (⚡) auf
 - main hat den Wert von cars (5) bereits in Register gelesen (Register → lokale Variable)
 - INT2_vect wird ausgeführt
 - Register werden gerettet
 - cars wird inkrementiert ~ cars=6
 - Register werden wiederhergestellt
 - main übergibt den **veralteten Wert** von cars (5) an send
 - main nullt cars ~ **1 Auto ist „verloren“ gegangen**



Nebenläufigkeitsprobleme: *Read-Write-Anomalie*

main:

```
...  
lds r24,cars  
lds r25,cars+1  
rcall send  
sts cars+1,__zero_reg  
sts cars,__zero_reg  
...
```



INT2_vect:

```
... ; save regs  
lds r24,cars  
lds r25,cars+1  
adiw r24,1  
sts cars+1,r25  
sts cars,r24  
... ; restore regs
```

- Sei cars=255 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ (⚡) auf
 - main hat bereits cars=255 Autos mit send gemeldet
 - main hat bereits das **High-Byte** von cars genullt
~ cars=255, cars.lo=255, cars.hi=0
 - INT2_vect wird ausgeführt
 - ~ cars wird gelesen und inkrementiert, **Überlauf ins High-Byte**
 - ~ cars=256, cars.lo=0, cars.hi=1
 - main nullt das **Low-Byte** von cars
 - ~ cars=256, cars.lo=0, cars.hi=1
 - ~ Beim nächsten send werden **255 Autos zu viel gemeldet**



Interruptsperrn: Datenflussanomalien verhindern

```
void main(void) {  
    while(1) {  
        waitsec(60);  
        cli();  
        send(cars);  
        cars = 0;  
        sei();  
    }  
}
```

kritisches Gebiet

- Wo genau ist das **kritische Gebiet**?
 - Lesen von cars und Nullen von cars müssen atomar ausgeführt werden
 - Dies kann hier mit **Interruptsperrn** erreicht werden
 - ISR unterbricht main, aber nie umgekehrt ~> asymmetrische Synchronisation
 - Achtung: Interruptsperrn sollten **so kurz wie möglich** sein
 - Wie lange braucht die Funktion send hier?
 - Kann man send aus dem kritischen Gebiet herausziehen?



■ Szenario, Teil 2 (Funktion `waitsec()`)

- Eine Lichtschranke am Parkhauseingang soll Fahrzeuge zählen
- Alle 60 Sekunden wird der Wert an den Sicherheitsdienst übermittelt

```
void waitsec(uint8_t sec) {  
    ...           // setup timer  
    sleep_enable();  
    event = 0;  
    while (! event) { // wait for event  
        sleep_cpu(); // until next irq  
    }  
    sleep_disable();  
}
```

```
static volatile int8_t event;  
  
// TIMER1 ISR  
// triggers when  
// waitsec() expires  
  
ISR(TIMER1_COMPA_vect) {  
    event = 1;  
}
```

■ Wo ist hier das Problem?

- **Test, ob nichts zu tun ist**, gefolgt von
Schlafen, bis etwas zu tun ist
→ Potentielle *Lost-Wakeup*-Anomalie



Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Wakeup-Anomalie*

```
void waitsec(uint8_t sec) {  
    ...           // setup timer  
    sleep_enable();  
    event = 0;  
    while (! event) {  
        sleep_cpu();  
    }  
    sleep_disable();  
}
```



```
static volatile int8_t event;  
  
// TIMER1 ISR  
// triggers when  
// waitsec() expires  
  
ISR(TIMER1_COMPA_vect) {  
    event = 1;  
}
```

- Angenommen, an **dieser Stelle** tritt der Timer-IRQ (⚡) auf
 - waitsec hat bereits festgestellt, dass event **nicht gesetzt** ist
 - ISR wird ausgeführt ~ event **wird gesetzt**
 - Obwohl event gesetzt ist, wird der **Schlafzustand betreten**
~ Falls kein weiterer IRQ kommt, **Dornröschenschlaf**



Lost-Wakeup: Dornröschenschlaf verhindern

```
1 void waitsec(uint8_t sec) {
2     ... // setup timer
3     sleep_enable();
4     event = 0;
5     cli();
6     while (! event) {
7         sei(); // kritisches Gebiet
8         sleep_cpu();
9         cli();
10    }
11    sei();
12    sleep_disable();
13 }
```

```
static volatile int8_t event;

// TIMER1 ISR
// triggers when
// waitsec() expires

ISR(TIMER1_COMPA_vect) {
    event = 1;
}
```

■ Wo genau ist das **kritische Gebiet**?

- Test auf Vorbedingung und Betreten des Schlafzustands (Kann man *das* durch Interruptsperrern absichern?)
- Problem: Vor `sleep_cpu()` müssen IRQs freigegeben werden!
- Funktioniert dank spezieller Hardwareunterstützung:
↪ Befehlssequenz `sei`, `sleep` wird von der CPU **atomar** ausgeführt



- Interruptbearbeitung erfolgt **asynchron** zum Programmablauf
 - Unerwartet $\leadsto$ Zustandssicherung im Interrupt-Handler erforderlich
 - Quelle von Nebenläufigkeit $\leadsto$ **Synchronisation erforderlich**
- Synchronisationsmaßnahmen
 - Gemeinsame Zustandsvariablen als **volatile** deklarieren (immer)
 - Zustellung von Interrupts sperren: **cli, sei** (bei nichtatomaren Zugriffen, die mehr als einen Maschinenbefehl erfordern)
 - Bei längeren Sperrzeiten können IRQs verloren gehen!
- Nebenläufigkeit durch Interrupts ist eine **sehr große Fehlerquelle**
 - *Lost-Update* und *Lost-Wakeup* Probleme
 - indeterministisch $\leadsto$ durch Testen schwer zu fassen
- Wichtig zur Beherrschbarkeit: **Modularisierung** $\leftrightarrow$ 12-7
 - Interrupthandler und Zugriffsfunktionen auf gemeinsamen Zustand (**static** Variablen!) in eigenem Modul kapseln.



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse

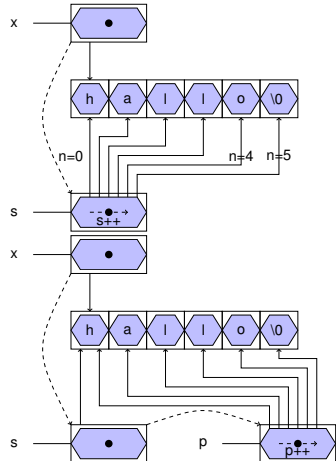


Zeiger, Felder und Zeichenketten

- Zeichenketten sind Felder von Einzelzeichen (`char`), die in der internen Darstellung durch ein `'\0'`-Zeichen abgeschlossen sind
- Beispiel: Länge eines Strings ermitteln – Aufruf `strlen(x)`;

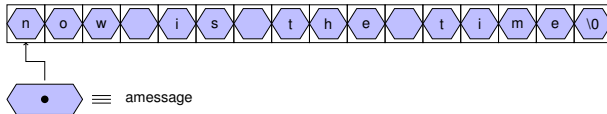
```
/* 1. Version */  
int strlen(const char *s)  
{  
    int n;  
    for (n = 0; *s != '\0'; n++) {  
        s++;  
    }  
    return n;  
}
```

```
/* 2. Version */  
int strlen(const char *s)  
{  
    const char *p = s;  
    while (*p != '\0') {  
        p++;  
    }  
    return p - s;  
}
```



- wird eine Zeichenkette zur Initialisierung eines **char**-Feldes verwendet, ist der Feldname ein konstanter Zeiger auf den Anfang der Zeichenkette

```
char amessage[] = "now is the time";
```

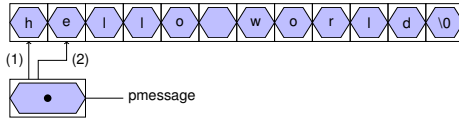


- es wird ein Speicherbereich für 16 Bytes reserviert und die Zeichen werden in diesen Speicherbereich hineinkopiert
- **amessage** ist ein konstanter Zeiger auf den Anfang des Speicherbereichs und kann nicht verändert werden
- der Inhalt des Speicherbereichs kann aber modifiziert werden

```
amessage[0] = 'h';
```

- wird eine Zeichenkette zur Initialisierung eines **char**-Zeigers verwendet, ist der Zeiger eine Variable, die mit der Anfangsadresse der Zeichenkette initialisiert wird

```
const char *pmessage = "hello world";    /*(1)*/
```



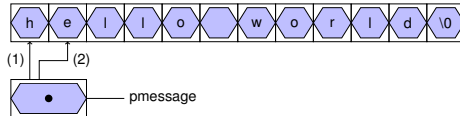
```
pmessage++;    /*(2)*/  
printf("%s\n", pmessage); /* gibt "ello world" aus */
```

- die Zeichenkette selbst wird vom Compiler als konstanter Wert (String-Literal) im Speicher angelegt
- es wird ein Speicherbereich für einen Zeiger reserviert (z.B. 4 Byte) und mit der Adresse der Zeichenkette initialisiert



Zeiger, Felder und Zeichenketten (4)

```
const char *pmessage = "hello world";    /*(1)*/
```



```
pmessage++;    /*(2)*/  
printf("%s\n", pmessage); /* gibt "ello world" aus */
```

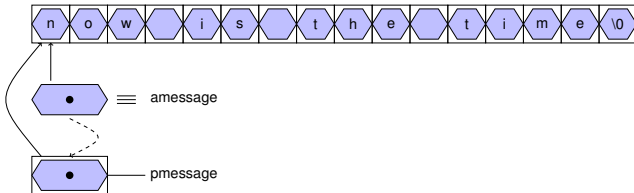
- **pmessage** ist ein variabler Zeiger, der mit dieser Adresse initialisiert wird, aber jederzeit verändert werden darf (**pmessage++**;))
- der Speicherbereich von **"hello world"** darf aber nicht verändert werden
 - der Compiler erkennt dies durch das Schlüsselwort **const** und verhindert schreibenden Zugriff über den Zeiger
 - manche Compiler legen solche Zeichenketten ausserdem im schreibgeschützten Speicher an (=> Speicherschutzverletzung beim Zugriff, falls der Zeiger nicht als **const**-Zeiger definiert wurde)

Zeiger, Felder und Zeichenketten (5)

- die Zuweisung eines `char`-Zeigers oder einer Zeichenkette an einen `char`-Zeiger bewirkt kein Kopieren von Zeichenketten!

```
pmessage = amessage;
```

weist dem Zeiger `pmessage` lediglich die Adresse der Zeichenkette "now is the time" zu



- wird eine Zeichenkette als aktueller Parameter an eine Funktion übergeben, erhält diese eine Kopie des Zeigers



Zeiger, Felder und Zeichenketten (6)

- Um eine ganze Zeichenkette einem anderen char-Feld zuzuweisen, muss sie kopiert werden: Funktion `strcpy` in der Standard-C-Bibliothek
- Implementierungsbeispiele:

```
/* 1. Version */
void strcpy(char s[], char t[]) {
    int i = 0;
    while ((s[i] = t[i]) != '\0') {
        i++;
    }
}
```

```
/* 2. Version */
void strcpy(char *s, char *t) {
    while ((*s = *t) != '\0') {
        s++, t++;
    }
}
```

```
/* 3. Version */
void strcpy(char *s, char *t) {
    while (*s++ = *t++) {
    }
}
```

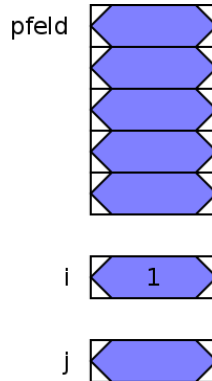


Felder von Zeigern

Auch von Zeigern können Felder gebildet werden

■ Deklaration

```
int *pfeld[5];  
int i = 1;  
int j;
```



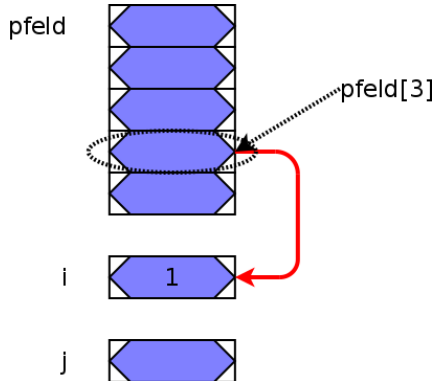
Auch von Zeigern können Felder gebildet werden

■ Deklaration

```
int *pfeld[5];  
int i = 1;  
int j;
```

■ Zugriff auf einen Zeiger des Feldes

```
pfeld[3] = &i;
```



Auch von Zeigern können Felder gebildet werden

■ Deklaration

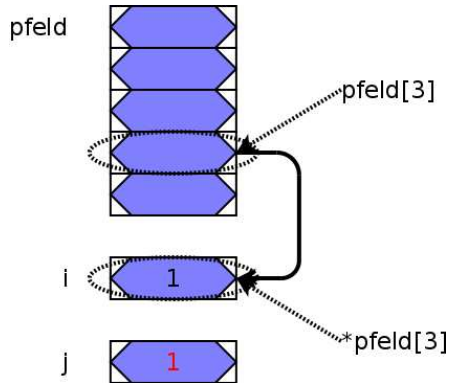
```
int *pfeld[5];  
int i = 1;  
int j;
```

■ Zugriff auf einen Zeiger des Feldes

```
pfeld[3] = &i;
```

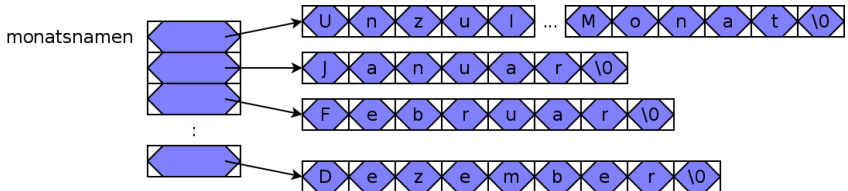
■ Zugriff auf das Objekt, auf das ein Zeiger des Feldes verweist

```
j = *pfeld[3];
```



Beispiel: Definition und Initialisierung eines Zeigerfeldes:

```
const char *  
month_name(int n)  
{  
    static const char *monatsname[] = {  
        "Unzulaessiger Monat",  
        "Januar",  
        ...  
        "Dezember"  
    };  
  
    return (n < 1 || 12 < n) ? monatsname[0] : monatsname[n];  
}
```



Argumente aus der Kommandozeile

- beim Aufruf eines Programms können normalerweise Argumente übergeben werden
- der Zugriff auf diese Argumente wird der Funktion `main()` durch zwei Aufrufparameter ermöglicht (beide Varianten gleichwertig):

```
int  
main(int argc, char *argv[])  
{  
    ...  
}
```

```
int  
main(int argc, char **argv)  
{  
    ...  
}
```

- der Parameter `argc` enthält die Anzahl der Argumente, mit denen das Programm aufgerufen wurde
- der Parameter `argv` ist ein Feld von Zeigern auf die einzelnen Argumente (Zeichenketten)
- der Programmname wird als erstes Argument übergeben (`argv[0]`)



Argumente aus der Kommandozeile

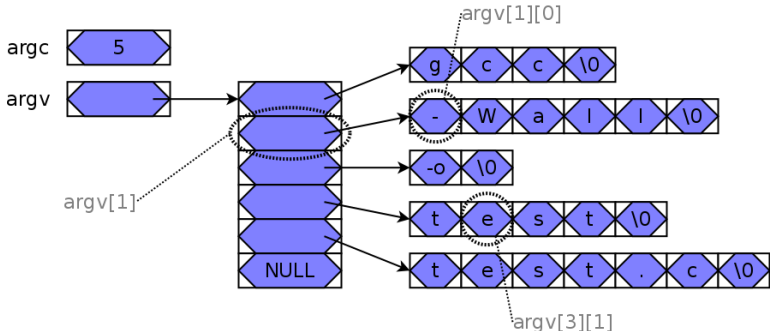
- Kommando:

```
gcc -Wall -o test test.c
```

- C-Datei:

```
...  
int main(int argc, char *argv[])  
...
```

```
...  
int main(int argc, char **argv)  
...
```

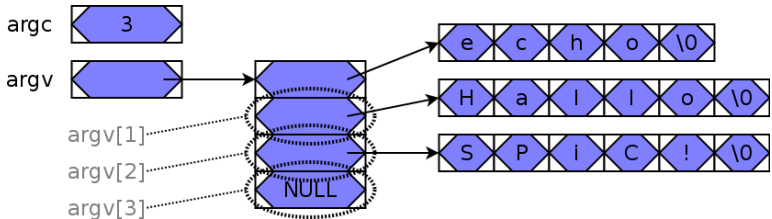


Argumente – Beispiel

Beispiel: echo-Programm

```
~> echo Hallo SPiC!  
Hallo SPiC!  
~>
```

```
#include <stdio.h>  
  
int  
main(int argc, char *argv[])  
{  
    for (int i = 1; i < argc; i++) {  
        printf("%s ", argv[i]);  
    }  
    printf("\n");  
    return 0;  
}
```



- Zusammenfassen mehrerer Daten zu einer Einheit
- Struktur-Deklaration

```
struct person {  
    char name[20];  
    int age;  
};
```

- Definition einer Variablen vom Typ der Struktur

```
struct person p1;
```

- Zugriff auf ein Element der Struktur

```
strcpy(p1.name, "Peter Pan");  
p1.age = 12;
```



Zeiger auf Strukturen

- Konzept analog zu „Zeiger auf Variable“
 - Adresse einer Struktur mit &-Operator zu bestimmen

- Beispiel

```
struct person stud1;  
struct person *pstud;  
pstud = &stud1;
```

- Besondere Bedeutung beim Aufbau verketteter Strukturen (Listen, Bäume, ...)
 - eine Struktur kann Adressen weiterer Strukturen desselben Typs enthalten



- Zugriff auf Strukturkomponenten über Zeiger
- bekannte Vorgehensweise
 - „*“-Operator liefert die Struktur
 - „.“-Operator liefert ein Element der Struktur
 - **Aber:** Operatorenvorrang beachten!

```
(*pstud).age = 21;
```

- syntaktische Verschönerung
 - „->“-Operator

```
pstud->age = 21;
```



Verschachtelte/verkettete Strukturen

- Strukturen in Strukturen sind erlaubt – aber:
 - die Größe einer Struktur muss vom Compiler ausgerechnet werden können
 - => Struktur kann sich nicht selbst enthalten
 - die Größe eines Zeigers ist bekannt
 - => Struktur kann Zeiger auf gleiche Struktur enthalten
 - Beispiele:

Verkettete Liste:

```
struct list {  
    struct list *next;  
    struct person stud;  
};  
  
struct list *head;
```

Baum:

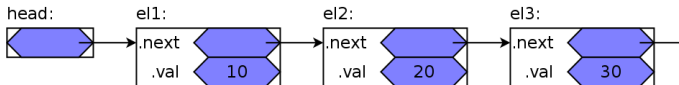
```
struct tree {  
    struct tree *left;  
    struct tree *right;  
    struct person stud;  
};  
  
struct tree *root;
```



Verkettete Listen

- Mehrere Strukturen desselben Typs werden über Zeiger miteinander verkettet

```
struct list { struct list *next; int val; };  
  
struct list el1, el2, el3;  
struct list *head;  
  
head = &el1;  
el1.next = &el2; el2.next = &el3; el3.next = NULL;  
el1.val = 10;    el2.val = 20;    el3.val = 30;
```



- Laufen über eine verkettete Liste

```
int sum = 0;  
for (struct list *curr = head; curr != NULL; curr = curr->next) {  
    sum += curr->val;  
}
```



- E/A-Funktionalität nicht Teil der Programmiersprache
- Realisierung durch „normale“ Funktionen
 - Bestandteil der Standard-Bibliothek
 - einfache Programmierschnittstelle
 - effizient
 - portabel
 - betriebssystem-nah
- Funktionsumfang
 - Öffnen/Schließen von Dateien
 - Lesen/Schreiben von Zeichen, Zeilen oder beliebigen Datenblöcken
 - formatierte Ein-/Ausgabe



Jedes C-Programm erhält beim Start automatisch 3 E/A-Kanäle:

stdin: Standard-Eingabe

- normalerweise mit der Tastatur verbunden
- „Dateiende“ (EOF) wird durch Eingabe von CTRL-D am Zeilenanfang signalisiert
- bei Programmaufruf in der Shell auf Datei umlenkbar

```
~> prog < eingabedatei
```

stdout: Standard-Ausgabe

- normalerweise mit Bildschirm (bzw. dem Fenster in dem das Programm gestartet wurde) verbunden
- bei Programmaufruf in der Shell auf Datei umlenkbar

```
~> prog > ausgabedatei
```

stderr: Ausgabekanal für Fehlermeldungen

- normalerweise ebenfalls mit Bildschirm verbunden



■ Pipes

- Die Standardausgabe eines Programmes kann mit der Standardeingabe eines anderen Programms verbunden werden:

```
~> prog1 | prog2
```

Die Umlenkung von Standard-E/A-Kanälen ist für die aufgerufenen Programme weitgehend unsichtbar.

■ automatische Pufferung

- Eingaben von der Tastatur werden normalerweise vom Betriebssystem zeilenweise zwischengespeichert und erst bei einem **NEWLINE**-Zeichen (`'\n'`) an das Programm übergeben!
- Ausgaben an den Bildschirm werden vom Programm normalerweise zeilenweise zwischengespeichert und erst beim **NEWLINE**-Zeichen wirklich auf den Bildschirm geschrieben!



Öffnen und Schließen von Dateien

- Neben den Standard-E/A-Kanälen kann ein Programm selbst weitere E/A-Kanäle öffnen
 - Zugriff auf Dateien
- Öffnen eines E/A-Kanals
 - Funktion **fopen** (File Open)
- Schließen eines E/A-Kanals
 - Funktion **fclose** (File Close)



■ Schnittstelle `fopen`

```
#include <stdio.h>
```

```
FILE *fopen(const char *name, const char *mode);
```

name: Pfadname der zu öffnenden Datei

mode: Art, wie Datei zu öffnen ist

"r": zum Lesen (read)

"w": zum Schreiben (write)

"a": zum Schreiben am Dateiende (append)

"rw": zum Lesen und Schreiben (read/write)

- öffnet Datei **name**
- Ergebnis von **fopen**: Zeiger auf einen Datentyp **FILE**, der einen Dateikanal beschreibt; im Fehlerfall **NULL**



■ Schnittstelle `fclose`

```
#include <stdio.h>
```

```
int fclose(FILE *fp);
```

- schließt E/A-Kanal `fp`
- Ergebnis ist entweder `0` (kein Fehler aufgetreten) oder `EOF` im Falle eines Fehlers



Öffnen und Schließen von Dateien – Beispiel

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main(void)
{
    FILE *fp; int ret;

    fp = fopen("test.dat", "w"); /* Open "test.dat" for writing. */
    if (fp == NULL) {
        /* Error */
        perror("test.dat"); /* Print error message. */
        exit(EXIT_FAILURE); /* Terminate program. */
    }

    ... /* Program can now write to file "test.dat". */

    ret = fclose(fp); /* Close file. */
    if (ret == EOF) {
        /* Error */
        perror("test.dat"); /* Print error message. */
        exit(EXIT_FAILURE); /* Terminate program. */
    }

    return EXIT_SUCCESS;
}
```



Zeichenweises Lesen und Schreiben

■ Lesen eines einzelnen Zeichens

■ von der Standardeingabe

```
#include <stdio.h>
int getchar(void);
```

- lesen das nächste Zeichen
- geben das Zeichen als `int`-Wert zurück
- geben bei Eingabe von CTRL-D bzw. am Ende der Datei `EOF` als Ergebnis zurück

■ aus einer Datei

```
#include <stdio.h>
int fgetc(FILE *fp);
```

■ Schreiben eines einzelnen Zeichens

■ auf die Standardausgabe

```
#include <stdio.h>
int putchar(int c);
```

- schreiben das Zeichen `c`
- geben im Fehlerfall `EOF` als Ergebnis zurück

■ in eine Datei

```
#include <stdio.h>
int fputc(int c, FILE *fp);
```



Zeichenweises Lesen und Schreiben – Beispiel

Kopierprogramm:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main(int argc, char *argv[]) {
    FILE *src, *dst;
    int c;

    if (argc != 3) { ... }

    if ((src = fopen(argv[1], "r")) == NULL) { ... }
    if ((dst = fopen(argv[2], "w")) == NULL) { ... }

    while ((c = fgetc(src)) != EOF) {
        if (fputc(c, dst) == EOF) { ... }
    }

    if (fclose(dst) == EOF) { ... }
    if (fclose(src) == EOF) { ... }

    return EXIT_SUCCESS;
}
```



Zeilenweises Lesen und Schreiben

■ Lesen einer Zeile

```
#include <stdio.h>
char *fgets(char *buf, int bufsz, FILE *fp);
```

- liest Zeichen aus Dateikanal **fp** in das **char**-Feld **s** bis entweder **bufsz-1** Zeichen gelesen wurden oder **'\n'** oder **EOF** gelesen wurde
- **s** wird mit **'\0'** abgeschlossen (**'\n'** wird nicht entfernt)
- gibt bei **EOF** oder Fehler **NULL** zurück
- für **fp** kann **stdin** eingesetzt werden, um von der Standardeingabe zu lesen

■ Schreiben einer Zeile

```
#include <stdio.h>
int fputc(char *buf, FILE *fp);
```

- schreibt die Zeichen im Feld **s** auf Dateikanal **fp**
- gibt im Fehlerfall **EOF** zurück
- für **fp** kann auch **stdout** oder **stderr** eingesetzt werden



■ Schnittstelle

```
#include <stdio.h>
int printf(char *format, ...);
int fprintf(FILE *fp, char *format, ...);
int sprintf(char *buf, char *format, ...);
int snprintf(char *buf, int bufsz, char *format, ...);
```

- Die statt ... angegebenen Parameter werden entsprechend der Angaben im **format**-String ausgegeben
 - bei **printf** auf der Standardausgabe
 - bei **fprintf** auf dem Dateikanal **fp**
(für **fp** kann auch **stdout** oder **stderr** eingesetzt werden)
 - **sprintf** schreibt die Ausgabe in das **char**-Feld **buf**
(achtet dabei aber nicht auf das Feldende => Pufferüberlauf möglich!)
 - **snprintf** arbeitet analog, schreibt aber nur maximal **bufsize** Zeichen
(**bufsize** sollte natürlich nicht größer als die Feldgröße sein)



- Zeichen im **format**-String können verschiedene Bedeutung haben
 - normale Zeichen:
werden einfach in die Ausgabe kopiert
 - Escape-Zeichen:
z.B. `\n` oder `\t` werden durch die entsprechenden Zeichen (hier Zeilenvorschub bzw. Tabulator) bei der Ausgabe ersetzt
 - Format-Anweisungen:
beginnen mit `%`-Zeichen und beschreiben, wie der dazugehörige Parameter in der Liste nach dem **format**-String aufbereitet werden soll
- für genauere Informationen siehe Manuals (**man 3 printf, ...**)



■ Format-Anweisungen

%d, %i: **int**-Parameter als Dezimalzahl ausgeben

%ld, %li: entsprechend für **long int**

%f: **float**-Parameter als Fließkommazahl ausgeben
(z.B. **13.153534**)

%lf: entsprechend für **double**

%e: **float**-Parameter als Fließkommazahl in
10er-Potenz-Schreibweise ausgeben (z.B. **2.71456e+02**)

%le: entsprechend für **double**

%c: **char**-Parameter als einzelnes Zeichen ausgeben

%s: **char**-Feld wird ausgegeben, bis **'\0'** erreicht ist

%%: ein **%**-Zeichen wird ausgegeben

...: ...



Formatierte Ausgabe – Beispiel

```
int tag = 25;
int monat = 6;
int jahr = 2009;
char *name = "Michael Jackson";
printf("Am %d.%d.%d starb\n%s.\n",
      tag, monat, jahr, name);

printf("\n");

double pi = asin(1.0) * 2.0;
double e = exp(1.0);
fprintf(stdout,
      "Wichtige Werte sind:\n");
fprintf(stdout,
      "pi=%lf und e=%lf\n", pi, e);
```

```
~> ./test
Am 25.6.2009 starb
Michael Jackson.
```

```
Wichtige Werte sind:
pi=3.141593 und e=2.718282
~>
```



■ Schnittstelle

```
#include <stdio.h>

int scanf(char *format, ...);
int fscanf(FILE *fp, char *format, ...);
int sscanf(char *buf, char *format, ...);
```

Format-String analog zur formatierten Ausgabe.

Für genauere Informationen siehe Manuals (`man 3 scanf, ...`).

Aber: da Werte gelesen werden sollen, müssen Zeiger auf die zu beschreibenden Variablen übergeben werden!



Formatierte Eingabe – Beispiel

```
double pi, e;
int ret;

ret = scanf("pi=%lf, e=%lf\n", &pi, &e);
if (ret != 2) {
    fprintf(stderr, "Bad input!\n");
    exit(EXIT_FAILURE);
}
printf("I got\n\tpi=%lf\n\te=%lf\n", pi, e);
```

```
~> ./test
3.14 2.718
Bad input!
~>
```

```
~> ./test
pi=3.14, e=2.718
I got
    pi=3.140000
    e=2.718000
~>
```



- Fast jeder Systemaufruf/Bibliotheksaufruf kann fehlschlagen
=> **Fehlerbehandlung unumgänglich!**
- Ziel:
Es darf kein Programm ohne Fehlermeldung abstürzen!



- Vorgehensweise:
 - Rückgabewert von Systemaufruf/Bibliotheksaufruf abfragen
 - Im Fehlerfall (häufig durch Rückgabewert -1 oder **NULL** angezeigt): Fehlercode steht in globaler Variablen **errno**
- Fehlermeldung kann mit der Funktion **perror** auf die Fehlerausgabe ausgegeben werden:

```
#include <errno.h>
void perror(const char *s);
```

- Zwischenergebnisse auf Plausibilität überprüfen

```
#include <assert.h>
void assert(int condition);
```

Wenn Bedingung **condition** nicht „wahr“ ist, wird das Programm mit Fehlermeldung abgebrochen.



- Fehlerbehandlung dem Kontext anpassen; Beispiele
 - Fehler aufgrund von Benutzer-Fehlern
(z.B. Benutzer gibt falschen Dateinamen oder falsche URL ein)
 - Benutzer auf Fehler hinweisen
 - Benutzer neue Eingabe ermöglichen
 - fehlgeschlagenen Programmteil wiederholen
 - Fehler aufgrund fehlender Ressourcen
(z.B. Speicher oder Platte voll)
 - Benutzer auf Fehler hinweisen
 - Benutzer Möglichkeit geben „aufzuräumen“
 - fehlgeschlagenen Programmteil wiederholen
 - Programmierfehler
(z.B. Zwischenergebnisse falsch)
 - Fehlermeldung ausgeben
 - Programm abbrechen
 - ...



Fehlerbehandlung – Beispiel

```
...  
  
assert(argv[1] != NULL);  
  
/* Open file for writing. */  
FILE *fp = fopen(argv[1], "w");  
if (fp == NULL) {  
    perror(argv[1]);  
    exit(EXIT_FAILURE);  
}  
  
/* Write to file. */  
...  
  
/* Close file. */  
int ret = fclose(fp);  
if (ret == EOF) {  
    perror("fclose");  
    exit(EXIT_FAILURE);  
}  
  
...
```

```
~> ./test  
test.c:9: main: Assertion  
        'argv[1] != NULL' failed.  
~>
```

```
~> ./test /etc/shadow  
/etc/shadow: Permission denied  
~>
```

```
~> ./test hallo.txt  
fclose: Quota exceeded  
~>
```



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse



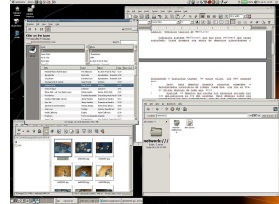
Definition „Betriebssystem“

- DIN 44300
 - „... die Programme eines digitalen Rechensystems, die zusammen mit den Eigenschaften der Rechanlage die Basis der möglichen Betriebsarten des digitalen Rechensystems bilden und die insbesondere die Abwicklung von Programmen steuern und überwachen.“
- Andy Tannenbaum
 - „... eine Software-Schicht ..., die alle Teile eines Systems verwaltet und dem Benutzer eine Schnittstelle oder eine virtuelle Maschine anbietet, die einfacher zu verstehen und zu programmieren ist [als die nackte Hardware].“
- Zusammenfassung:
 - Software zur Verwaltung und Virtualisierung der Hardware-Komponenten (Betriebsmittel)
 - Programm zur Steuerung und Überwachung anderer Programme



Bisher:

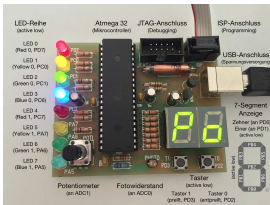
- **Ein** Programm, dass
- **alleine**,
- **beim Booten** gestartet
- mit **Hardware-Zugriffen**
- seine Umgebung steuert.



Quelle: www.wikipedia.org

Jetzt:

- **Mehrere** Programme, die
- **nebenläufig**,
- **dynamisch** gestartet/beendet
- über **definierte E-/A-Funktionen**
- ihre Umgebung steuern.



Existiert mehr als eine Anwendung auf einem System („Multitasking“),

- müssen sich die Anwendungen abstimmen,
 - wer wann die/eine CPU bekommt,
 - wer welche Speicherbereiche verwenden darf,
 - wer welche Plattenblöcke verwenden darf,
 - wer welchen Teil des Bildschirms beschreiben darf,
 - ...

Da keine Anwendung für sich allein z.B. entscheiden kann, welche Speicherbereiche noch ungenutzt sind, muss es **gemeinsam benutzte Methoden und Zustandsvariablen** geben.

- muss sichergestellt sein, dass
 - sich alle Anwendungen an die Abmachungen halten
(auch die versehentlich/absichtlich fehlerhaft programmierten!)

Hardware-Erweiterungen müssen Zugriffe auf unerlaubte Speicherbereiche bzw. E-/A-Geräte verhindern.



- **„gemeinsam benutzte Methoden und Zustandsvariablen“**
 - **Betriebssystem-Kern** („Kern“, „System-Kern“, „Kernel“)
- **„Hardware-Erweiterungen“**
 - **Priviligierungsstufen** („Privilege Level“, „Ringe“)
 - **Speicherschutz** („Memory Management Unit“ („MMU“))



Priviligierungsstufen

- unprivilegierte Ebene
(„Anwendungsebene“, „User-Ebene“, „User-Ring“)
 - darf „normale“ CPU-Instruktionen ausführen,
 - darf auf den ihr zugewiesenen Speicher zugreifen,
 - darf Betriebssystem-Methoden aufrufen
- privilegierte Ebene
(„System-Ebene“, „Kern-Ebene“, „Ring 0“)
 - darf alle CPU-Instruktionen ausführen,
 - darf auf jeden Speicherbereich zugreifen,
 - darf Speicherschutz umkonfigurieren,
 - darf auf E-/A-Geräte zugreifen

Wechsel in die privilegierte Ebene durch

- System-Aufrufe („System Calls“, „Traps“)
- Unterbrechnungen („Interrupts“)
- Ausnahmen („Exceptions“)



Beispiel: Anwendung braucht mehr Speicher
Schritte:

- Anwendung berechnet, wieviel Speicher sie benötigt,
- legt Parameter in CPU-Registern ab,
- wechselt mit spezieller CPU-Instruktion in den Kern, (= > ab jetzt privilegiert!)
- liest Parameter aus CPU-Registern,
- reserviert Speicher für sich,
- programmiert MMU um,
- legt Ergebnis in CPU-Registern ab,
- wechselt mit spezieller CPU-Instruktion zurück in Anwender-Ebene, (= > ab jetzt wieder unprivilegiert!)
- und holt Ergebnis aus CPU-Register.

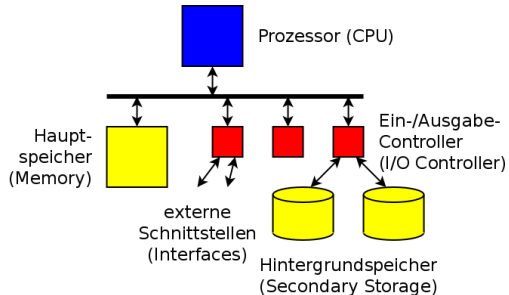


■ Aufgaben des Betriebssystem-Kerns

- Multiplexen von Betriebsmitteln für mehrere Benutzer bzw. Anwendungen

- Schaffung von Schutzumgebungen

- Bereitstellen von Abstraktionen zur besseren Handhabbarkeit der Betriebsmittel



- Ermöglichen einer koordinierten gemeinsamen Nutzung von Betriebsmitteln, klassifizierbar in

- aktive, zeitlich aufteilbare (Prozessor)
- passive, nur exklusiv nutzbare (periphere Geräte, z.B. Drucker u.Ä.)
- passive, räumlich aufteilbare (Speicher, Plattenspeicher u.Ä.)

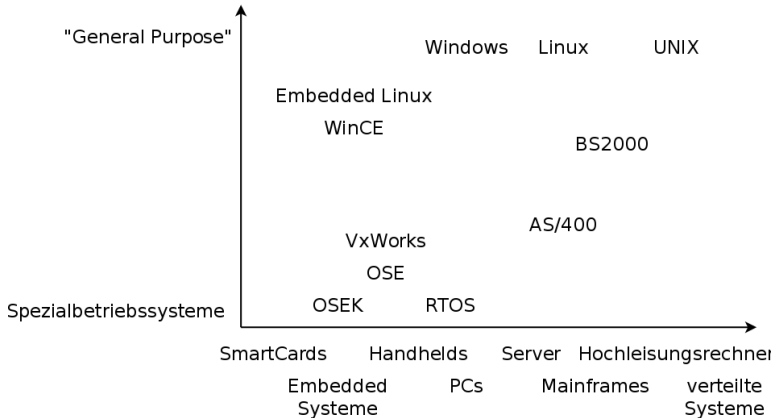
Unterstützung bei der Fehlererholung



Klassifikation von Betriebssystemen

■ Unterschiedliche Klassifikationskriterien

- Zielplattform
- Einsatzzweck
- Funktionalität



- Wenigen „General Purpose“-, Mainframe- und Höchstleistungsrechner-Betriebssystemen steht eine Vielzahl kleiner und kleinster Spezialbetriebssysteme gegenüber:

C51, C166, C251, CMX RTOS, C-Smart/Raven, eCos, eRTOS, Embos, Ercos, Euros Plus, Hi Ross, Hynet-OS, LynxOS, MicroX/OS-II, Nucleus, OS-9, OSE, OSEK Flex, OSEK Turbo, OSEK Plus, OSEKtime, Pricise/MQX, Pricise/RTCS, proOSEK, SOS, PXR0S, QNX, Realos, RTM0Sxx, Real Time Architect, ThreadX, RTA, RTX51, RTX251, RTX166, RTXC, Softune, SSXS RTOS, VRTX, VxWorks, ...

Einsatzbereich: Eingebettete Systeme, häufig Echtzeit-Betriebssysteme, über 50% proprietäre (in-house) Lösungen

- Alternative Klassifikation: nach Architektur



- Umfang: zehntausende bis mehrere Millionen Befehlszeilen
=> Strukturierung hilfreich
- Verschiedene Strukturkonzepte
 - Laufzeitbibliotheken (minimal, vor allem im Embedded-Bereich)
 - monolithische Systeme
 - geschichtete Systeme
 - Minimalkerne
- Unterschiedliche Schutzkonzepte
 - kein Schutz
 - Schutz des Betriebssystems
 - Schutz des Betriebssystems und Anwendungen untereinander
 - feingranularer Schutz auch innerhalb von Anwendungen



- Speicherverwaltung
 - Wer darf Informationen wohin im Speicher ablegen?
- Prozessverwaltung
 - Wann wird welche Aufgabe bearbeitet?
- Dateisystem
 - Speicherung und Schutz von Langzeitdaten
- Interprozesskommunikation
 - Kommunikation zwischen verschiedenen Anwendungen bzw. parallel ablaufenden Anwendungsteilen
- Ein-/Ausgabe
 - Kommunikation mit der „Außenwelt“ (Benutzer/Rechner)



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

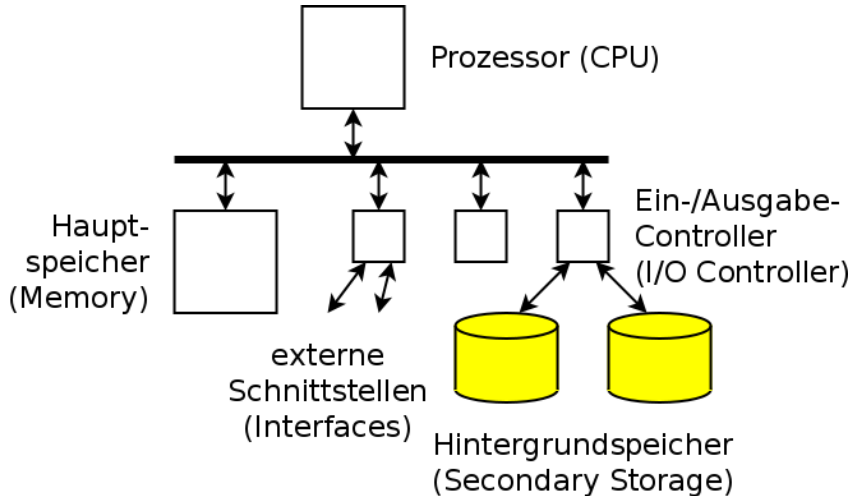
19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse



■ Einordnung



- Speichermedien (z.B. Platten, SSD / Flash-Speicher, DVD, CD-ROM) mit Unterschieden; Beispiele
 - Blockgrößen:
 - Festplatten: 512 Bytes/Block
 - CDs: 1024 Bytes/Block
 - Flash: 4096 Bytes/Block
 - Nutzung der Blöcke
 - Flash-Speicher hat nur begrenzte Anzahl von Schreibzyklen pro Block => gleichmäßig beschreiben
 - Festplatten können auf benachbarte Blöcke jeweils schneller zugreifen
 - Größe der Medien (typ.)
 - CD-ROM: ca. 750 MByte
 - DVD: ca. 8,5 GByte
 - Festplatte: ca. 4 TByte
 - SSD: ca. 500 GByte



- Dateisysteme speichern Daten und Programme persistent in Dateien
 - Benutzer muss sich nicht um die Ansteuerung und Verwaltung verschiedener Speichermedien kümmern
 - einheitliche Sicht auf den Hintergrundspeicher
- Wesentliche Elemente eines Dateisystems:
 - Dateien (Files)
 - Verzeichnisse / Kataloge (Directories)
 - Partitionen (Partitions)



Überblick (4)

- Datei (File)
 - speichert Daten oder Programme
 - enthält Zusatzinformationen
- Verzeichnis / Katalog (Directory)
 - fasst Dateien (u. Verzeichnisse) zusammen
 - erlaubt Benennung der Dateien
 - ermöglicht Aufbau eines hierarchischen Namensraums
- Partition (Partition)
 - eine Menge von Verzeichnissen und deren Dateien
 - sie dienen zum physikalischen oder logischen Trennen von Dateimengen
 - physisch: Festplatte, Diskette
 - logisch: Teilbereich auf Platte oder CD



Datei



Verzeichnis



Partition



- Kleinste Einheit, in der etwas auf den Hintergrundspeicher geschrieben werden kann.
- Unterscheidung:
 - eigentliche Daten (Bild, Text, Programm, ...)
 - Metadaten (Erstellungsdatum, Eigentümer, Zugriffsrechte, ...)

Metadaten / Dateiattribute:

Name: Symbolischer Name, vom Benutzer les- und interpretierbar

- z.B. `AUTOEXEC.BAT`

Typ: Für Dateisysteme, die verschiedene Dateitypen unterscheiden

- z.B. sequenzielle Datei, zeichenorientierte Datei, satzorientierte Datei

Ort: Wo werden die Daten physisch gespeichert?

- Nummern der Plattenblöcke



Dateiattribute (2)

Größe: Länge der Datei in Größeneinheiten (z.B. Bytes, Blöcke, Sätze)

- steht in engem Zusammenhang mit der Ortsinformation
- wird zum Prüfen der Dateigrenzen z.B. beim Lesen benötigt

Zeitstempel: z.B. Zeit und Datum der Erstellung, letzten Änderung

- für Backup, Entwicklungswerkzeuge, Benutzerüberwachung, ...

Rechte: Zugriffsrechte, z.B. Lese- und Schreibberechtigung

- z.B. nur für den Eigentümer schreibbar, für alle anderen nur lesbar

Eigentümer: Identifikation des Eigentümers

- eventuell eng mit den Rechten verknüpft
- Zuordnung beim Accouting (Abrechnung von Plattenplatz)



■ Erzeugen (Create)

- Nötiger Speicherplatz wird angefordert
- Verzeichniseintrag wird erstellt
- Initiale Attribute werden gespeichert

■ Schreiben (Write)

- Identifikation der Datei
- eventuell Nachfordern von Speicherplatz
- Daten werden auf Platte geschrieben
- eventuell Anpassung der Attribute (z.B. Länge der Datei, Zeitpunkt der letzten Änderung)

■ Lesen (Read)

- Identifikation der Datei
- Daten werden von Platte gelesen
- eventuell Anpassung der Attribute (z.B. Zugriffszeit)



- **Positionieren** des Schreib-/Lesezeigers für die nächste Schreib- bzw. Leseoperation (**Seek**)
 - Identifikation der Datei
 - In vielen Systemen wird dieser Zeiger implizit bei Schreib- und Leseoperationen positioniert
 - Ermöglicht explizites Positionieren
- **Verkürzen (Truncate)**
 - Identifikation der Datei
 - Ab einer bestimmten Position (oder ab Anfang) wird der Inhalt der Datei gelöscht
 - eventuell Freigeben von Speicherplatz
 - Anpassung der Attribute (z.B. Länge der Datei, Zeitpunkt der letzten Änderung)
- **Löschen (Delete)**
 - Identifikation der Datei
 - Entfernen der Datei aus dem Verzeichnis und Freigabe der Plattenblöcke



- Ein Verzeichnis gruppiert Dateien und evtl. weitere Verzeichnisse
- Gruppierungsalternativen
 - Verknüpfung mit Benennung
 - Verzeichnis enthält Namen und Verweise auf Dateien und andere Verzeichnisse (z.B. UNIX, Windows)
 - Gruppierung über Bedingung
 - Verzeichnis enthält Namen und Verweise auf Dateien, die einer bestimmten Bedingung gehorchen:
 - z.B. gleiche Gruppennummer in CP/M
 - z.B. eigenschaftsorientierte und dynamische Gruppierung in BeOS-BFS
- Verzeichnis ermöglicht das Auffinden von Dateien
 - Vermittlung zwischen externer und interner Bezeichnung (Dateiname – Plattenblöcke)



- **Lesen** der Einträge (**Read, Read Directory**)
 - Daten des Verzeichnisses werden gelesen und meist eintragsweise zurückgegeben
- **Erzeugen** und **Löschen** der Einträge erfolgt implizit beim Anlegen bzw. Löschen der Dateien
- **Erzeugen** von Verzeichnissen (**Create, Create Directory**)
- **Löschen** von Verzeichnissen (**Delete, Delete Directory**)

Attribute von Verzeichnissen

- Die meisten Attribute von Dateien treffen auch auf Verzeichnissen zu
 - Name, Ortsinformation, Größe, Zeitstempel, Rechte, Eigentümer, ...



■ Datei

- einfache, unstrukturierte Folge von Bytes
- beliebiger Inhalt; für das Betriebssystem ist der Inhalt transparent
- dynamisch erweiterbar

■ Dateiattribute

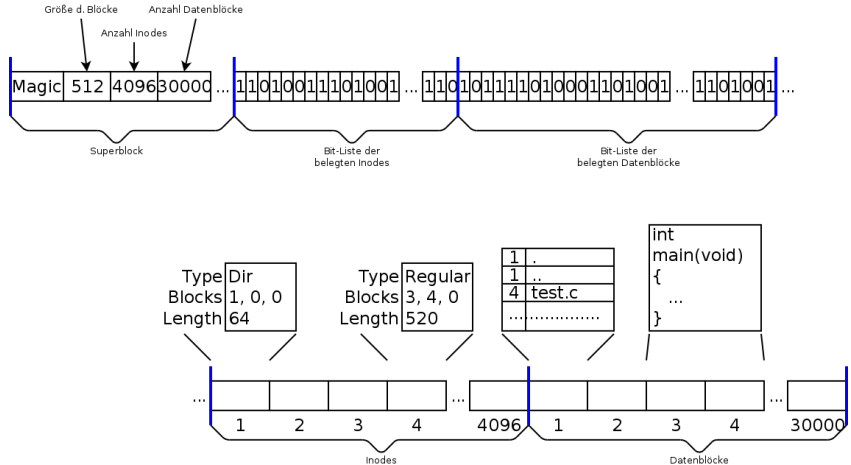
- das Betriebssystem verwaltet zu jeder Datei eine Reihe von Attributen (Rechte, Größe, Zugriffszeiten, Datenblöcke, ...)
- die Attribute werden in einer speziellen Verwaltungsstruktur, dem *Dateikopf*, gespeichert
 - Linux/UNIX: *Inode*
 - Windows NTFS: *Master File Table*-Eintrag

■ Namensraum

- flacher Namensraum: Inodes sind einfach durchnummeriert
- hierarchischer Namensraum: Verzeichnisstruktur bildet Datei- und Pfadnamen in einem Dateibaum auf Inode-Nummern ab

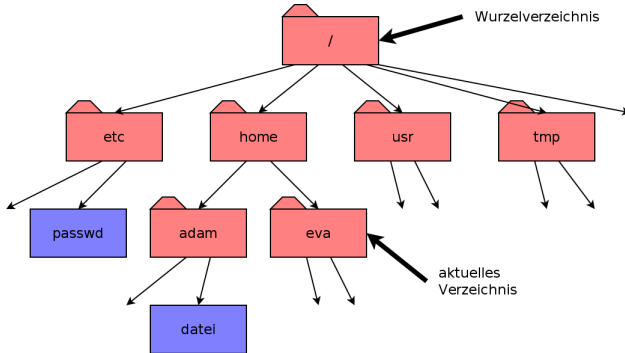


Struktur auf Medium (vereinfacht)



mkfs legt leere Struktur an; fsck überprüft Struktur

Baumstruktur



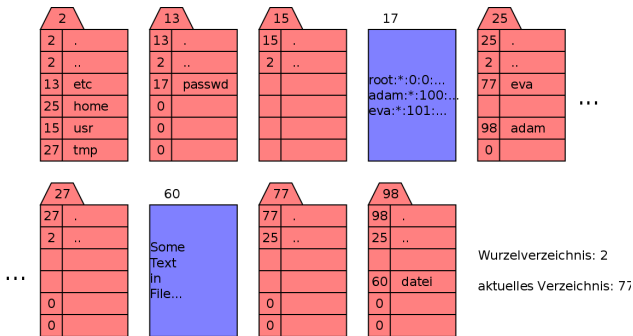
Pfade

- z.B. `/home/adam/datei`, `/tmp`, `../adam/datei`
- `/` ist Trennsymbol (*Slash*)
- beginnender `/` ist Wurzelverzeichnis; sonst Beginn implizit mit dem aktuellen Verzeichnis



Pfadnamen (2)

■ eigentliche „Baumstruktur“



■ Beispiel Pfadauflösung „../adam/datei“:

- 77 + „../adam/datei“ $\leadsto$ 25 + „adam/datei“
- 25 + „adam/datei“ $\leadsto$ 98 + „datei“
- 98 + „datei“ $\leadsto$ 60

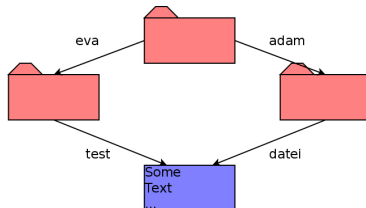


Pfadnamen (3)

- Es können mehrere Verweise (**Hard Links**) auf eine Datei existieren:

25	60	77	98
25		77	98
2		25	25
77	Some Text in File...	60	60
		0	0
98		0	0
0			

aktuelles Verzeichnis: 25



- Beispiel Pfadauflösung „adam/datei“:

- $25 + \text{„adam/datei“} \leadsto 98 + \text{„datei“}$
- $98 + \text{„datei“} \leadsto 60$

- Beispiel Pfadauflösung „eva/test“:

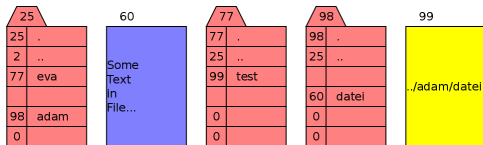
- $25 + \text{„eva/test“} \leadsto 77 + \text{„test“}$
- $77 + \text{„test“} \leadsto 60$

- Datei wird gelöscht, wenn keine Verweise auf sie mehr existieren

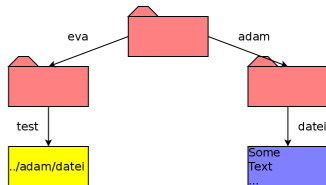


Pfadnamen (4)

- Es können mehrere symbolische Verweise (**Symbolic Links**) auf eine Datei oder ein Verzeichnis existieren:



aktuelles Verzeichnis: 25



- Beispiel Pfadauflösung „eva/test“:

- $25 + \text{„eva/test“} \leadsto 77 + \text{„test“}$
- $77 + \text{„test“} \leadsto 99 \leadsto 77 + \text{„../adam/datei“}$
- $77 + \text{„../adam/datei“} \leadsto 25 + \text{„adam/datei“}$
- $25 + \text{„adam/datei“} \leadsto 98 + \text{„datei“}$
- $98 + \text{„datei“} \leadsto 60$

- Symbolischer Name kann auch bestehen, wenn Datei oder Verzeichnis noch nicht bzw. nicht mehr existiert.



■ Eigentümer

- Jeder Eigentümer wird durch eindeutige Nummer (UID) repräsentiert
- Ein Benutzer kann einer oder mehreren Benutzergruppen angehören, die jeweils durch eine eindeutige Nummer (GID) repräsentiert werden
- Eine Datei oder ein Verzeichnis ist genau einem Benutzer und einer Gruppe zugeordnet

■ Rechte auf Dateien

- Lesen, Schreiben, Ausführen (nur vom Eigentümer änderbar)
- Einzeln für den Eigentümer, für Angehörige der Gruppe und für alle anderen einstellbar

■ Rechte auf Verzeichnissen

- Lesen, Schreiben (Anlegen und Löschen von Dateien/Verzeichnissen), Durchgangsrecht
- Schreibrecht ist einschränkbar auf eigene Dateien



- Attribute (Zugriffsrechte, Eigentümer, usw.) einer Datei, eines Verzeichnisses werden in **Inodes** gespeichert (vereinfacht):

```
int st_mode;      /* Typ und Zugriffsrechte */
int st_nlink;     /* Anzahl der Hard Links */
int st_uid;       /* Eigentuerer */
int st_gid;       /* Gruppe */
long st_size;     /* Laenge der Datei in Bytes */
int st_block[...]; /* Liste der (indirekten) Bloেকে */
time_t st_atime;  /* Letzter Lesezeitpunkt */
time_t st_mtime;  /* Letzter Modifikationszeitpunkt */
time_t st_ctime;  /* Letzte Aenderung an Attributen */
```

- Jede Inode hat eine Nummer und einen Speicherort (Platte/Partition):

```
int st_ino;      /* Inode-Nummer */
int st_dev;      /* Platte/Partition-Nummer */
```



Programmierschnittstelle für Inodes

- `stat`, `lstat` liefern Dateiattribute aus Inodes

- Funktionsschnittstelle:

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
int stat(const char *path, struct stat *buf);
int lstat(const char *path, struct stat *buf);
```

- Argumente:

- `path`: Pfadname
- `buf`: Zeiger auf Puffer, in den Inode-Informationen eingetragen werden

- Rückgabewert

- 0, wenn OK
- -1, wenn Fehler (`errno`-Variable enthält Fehlernummer)

- Beispiel:

```
struct stat buf;
stat("/etc/passwd", &buf); /* Fehlerbehandlung...! */
printf("Inode-Nummer: %d\n", buf.st_ino);
```



Programmierschnittstelle für Verzeichnisse

■ Verzeichnisse, Links verwalten

■ Erzeugen (eines leeren Verzeichnisses)

```
int mkdir(const char *path, mode_t mode);
```

■ Löschen (eines leeren Verzeichnisses)

```
int rmdir(const char *path);
```

■ Hard Link anlegen

```
int link(const char *existing, const char *new);
```

■ Symbolischen Link anlegen

```
int symlink(const char *existing, const char *new);
```

■ Link löschen (und damit ggf. auch Datei)

```
int unlink(const char *path);
```

■ Symbolischen Link auslesen

```
int readlink(const char *path, char *buf, int size);
```



Programmierschnittstelle für Verzeichnisse (2)

- Verzeichnisse lesen (Schnittstelle des Linux-Kerns)
 - `open(2)`, `getdents(2)`, `close(2)`
 - Linux-spezifisch und damit nicht portabel
- Verzeichnisse lesen (Schnittstelle der C-Bibliothek)
 - Verzeichnis öffnen

```
DIR *opendir(const char *path);
```

- einen Eintrag lesen

```
struct dirent *readdir(DIR *dirp);
```

- Verzeichnis schließen

```
int closedir(DIR *dirp);
```

- Struktur `struct dirent` (vereinfacht)

```
struct dirent {  
    int d_ino;           /* Inode-Nummer */  
    char d_name[NAME_MAX + 1]; /* Name */  
};
```



Verzeichnisse (3): opendir/closedir

■ Funktionsschnittstelle:

```
#include <sys/types.h>
#include <dirent.h>

DIR *opendir(const char *path);
int closedir(DIR *dirp);
```

■ Argument von opendir:

- **path**: Verzeichnisname

■ Rückgabewert von opendir:

- Zeiger auf Datenstruktur vom Typ **DIR**, wenn OK
- **NULL**, wenn Fehler (**errno**-Variable enthält Fehlernummer)



Verzeichnisse (4): `readdir`

■ Funktionsschnittstelle:

```
#include <sys/types.h>
#include <dirent.h>

struct dirent *readdir(DIR *dirp);
```

■ Argument:

- `dirp`: Zeiger auf `DIR`-Datenstruktur

■ Rückgabewert:

- Zeiger auf Datenstruktur vom Typ `struct dirent`, wenn OK
- `NULL`, wenn Verzeichnis zu Ende gelesen wurde (`errno`-Variable nicht verändert)
- `NULL`, wenn Fehler aufgetreten ist (`errno`-Variable enthält Fehlercode)

■ Hinweis: Der Speicher für `struct dirent` wird u.U. beim nächsten `readdir`-Aufruf überschrieben!



Verzeichnisse (5): Beispiel

- Ausgabe der Dateinamen im aktuellen Verzeichnis:

```
#include <sys/types.h>
#include <dirent.h>

DIR *dirp;
struct dirent *de;
int ret;

dirp = opendir(".");           // akt. Verz. oeffnen
if (dirp == NULL) ...        // Fehler

while (1) {
    errno = 0;
    de = readdir(dirp);       // Eintrag lesen
    if (de == NULL && errno != 0) ... // Fehler
    if (de == NULL) break;    // Ende erreicht

    printf("%s\n", de->d_name);
}

ret = closedir(dirp);         // Verz. schliessen
if (ret < 0) ...              // Fehler
```



■ Funktionsschnittstelle:

```
#include <sys/types.h>
#include <fcntl.h>

int open(const char *path, int flags, ...);

int close(int fd);

ssize_t read(int fd, void *buf, size_t count);
ssize_t write(int fd, const void *buf, size_t count);
```



Dateien (2): Beispiel

■ Kopierprogramm

```
#include <fcntl.h>

int ret;

int src_fd = open("src", O_RDONLY);
if (src_fd < 0) ...           // Fehler
int dst_fd = open("dst", O_CREAT | O_TRUNC | O_WRONLY, 0777);
if (dst_fd < 0) ...           // Fehler

while (1) {
    char buf[1024];
    len = read(src_fd, buf, sizeof(buf));
    if (len < 0) ...           // Fehler
    if (len == 0) break;
    ret = write(dst_fd, buf, len);
    if (ret < 0) ...           // Fehler
}

ret = close(dst_fd);
if (ret < 0) ...               // Fehler
ret = close(src_fd);
if (ret < 0) ...               // Fehler
```



- **write-Aufruf** muss
 - den File-Deskriptor überprüfen (Datei geöffnet, Datei beschreibbar?)
 - die Pufferadresse/-länge überprüfen
 - den/die zu beschreibenden Blöcke des Mediums ermitteln
 - den/die Blöcke vom Medium lesen (wenn nicht ganzer Block geschrieben wird)
 - die entsprechenden Bytes im gelesenen Block überschreiben
 - den/die Blöcke auf das Medium zurückübertragen
 - die Attribute anpassen (Datum letzte Modifikation, Länge der Datei)
 - und ist ein Betriebssystem-Aufruf
- $\Rightarrow$ **write** ist eine zeitlich teure Operation (**read** entsprechend)!
- $\Rightarrow$ Besser: viele Bytes (am Besten: Vielfache der Blockgröße) am Stück lesen/schreiben
- $\Rightarrow$ **fopen-, fclose-, fread-, fwrite-, getchar-, putchar-, fscanf-, fprintf-, ...** -Funktionen aus der C-Bibliothek benutzen!



- Periphere Geräte (Platte, Drucker, CD, Terminal, Scanner, ...) werden als Spezialdateien repräsentiert (`/dev/sda`, `/dev/lp0`, `/dev/cdrom0`, `/dev/tty`, ...)
- in Inode steht
 - Typ:
 - Block-orientiertes Gerät (Platte, CD, DVD, SSD, ...)
 - Zeichen-orientiertes Gerät (Drucker, Terminal, Scanner, ...)
 - statt Blocknummern:
 - Major-Number: Typ des Gerätes (Platte, Drucker, ...)
 - Minor-Number: Nummer des Gerätes (3. Drucker, 5. Terminal, ...)
- Öffnen der Geräte schafft eine (evtl. exklusive) Verbindung zum Gerät, die durch Treiber hergestellt wird
- Geräte können dann mit `read`-, `write`- und `ioctl`-Operationen angesprochen werden



Spezialdateien (2): Beispiel

■ Ausgabe auf Drucker

```
#include <linux/lp.h>
int fd, ret;

/* Verbindung zum Drucker 0 herstellen. */
fd = open("/dev/lp0", O_WRONLY);
if (fd < 0) ...

/* Druckerstatus abfragen. */
ret = ioctl(fd, LPGETSTATUS, &state);
if (ret < 0) ...
if (state & LP_POUTPA) {
    fprintf(stderr, "Out of paper!\n"); exit(1);
}

/* Auf Drucker schreiben. */
ret = write(fd, "Hallo, Drucker!\n\n", 17);
if (ret < 0) ...

/* Verbindung abbauen. */
ret = close(fd);
if (ret < 0) ...
```



- jede Festplatte kann als Ganzes ein Dateisystem enthalten
 - Festplatte entspricht dann einer Partition
- jede Festplatte kann aber auch unterteilt werden in mehrere Partitionen
 - erster Block der Platte enthält Partitionstabelle
 - Partitionstabelle enthält Informationen
 - wieviele Partitionen existieren
 - wie groß die jeweiligen Partitionen sind
 - wo sie beginnen
- jede Partition
 - wird durch eine Spezialdatei repräsentiert; z.B.
 - `/dev/sda`, `/dev/sdb` (ganze Platte)
 - `/dev/sda1`, `/dev/sda2`, `/dev/sdb1` (Teile der jeweiligen Platte)
 - enthält eigenes Dateisystem

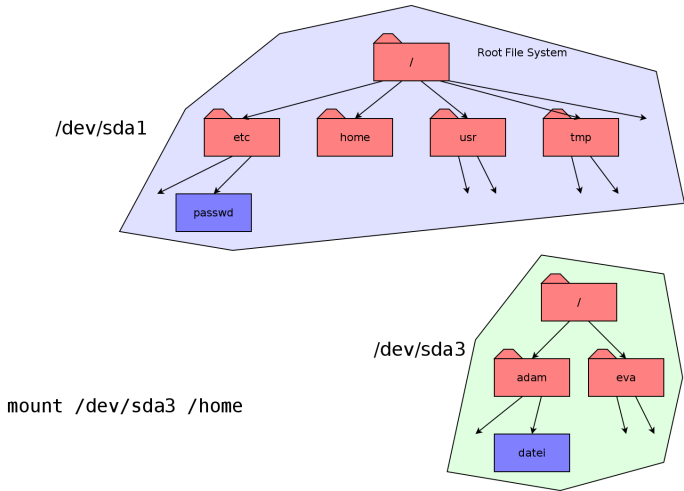


- Bäume der Partitionen können zu einem homogenen Dateibaum zusammengesetzt werden (Grenzen für Anwender nicht sichtbar!)
 - „Montieren“ von Dateibäumen (*mounting*)
- Ein ausgezeichnetes Dateisystem ist das *Root File System*, dessen Wurzelverzeichnis gleichzeitig das Wurzelverzeichnis des Gesamtsystems ist
 - Andere Dateisysteme können mit dem **mount**-Befehl in das bestehende System hineinmontiert werden bzw. mit dem **umount**-Befehl wieder entfernt werden.
 - Über das *Network File System* (NFS) können auch Verzeichnisse anderer Rechner in einen lokalen Dateibaum hineinmontiert werden
=> Grenzen zwischen Dateisystemen verschiedener Rechner werden unsichtbar



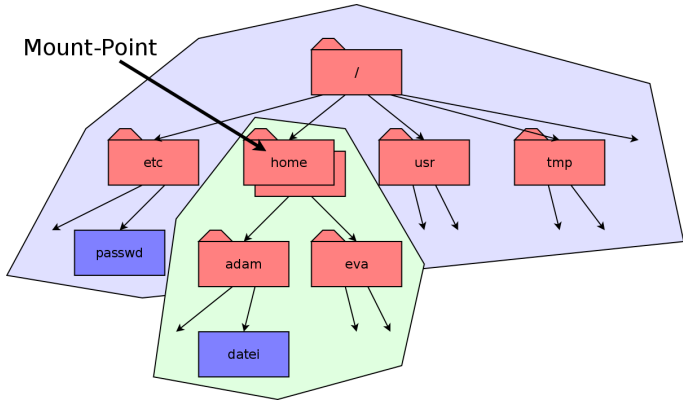
Montieren des Dateibaumes

■ Beispiel



Montieren des Dateibaumes (2)

- Nach Ausführung des Montierbefehls



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

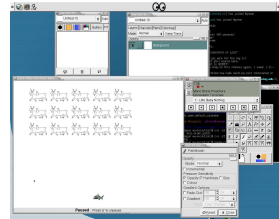
19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse



- **Mehrere** Programme, die
- **nebenläufig**,
- **dynamisch** gestartet/beendet
- über **definierte E/A-Funktionen**
- ihre Umgebung steuern.



Quelle: www.wikipedia.org

Jedes laufende Programm bekommt Hardware zugeteilt:

- CPU (Zeitanteile)
 - Speicher (Teil des Gesamtspeichers)
- und kann Betriebssystem-Kern-Funktionen aufrufen.



Programm: Folge von Anweisungen

Prozess: laufendes Programm mit seinen Daten

Hinweis: ein Programm kann sich mehrfach in Ausführung befinden!



- Definition „Prozess“: laufendes Programm mit seinen Daten
- eine etwas andere Sicht:

Prozessor	Zeitanteile am echten Prozessor
Speicher	virtueller Speicher
Interrupts	Signale
E/A-Geräte	E/A-Betriebssystem-Funktionen



- Mehrprogrammbetrieb („Multitasking”)
 - mehrere Prozesse können quasi gleichzeitig ausgeführt werden
 - stehen weniger Prozessoren zur Verfügung, als Prozesse ausgeführt werden sollen, werden Zeitanteile der Rechenzeit an die Prozesse vergeben (**Time Sharing System**)
 - die Entscheidung, welcher Prozess zu welchem Zeitpunkt wieviel Rechenzeit bekommt, trifft der Betriebssystem-Kern (**Scheduler**)
 - die Umschaltung zwischen Prozessen erfolgt durch den Betriebssystem-Kern (**Dispatcher**)
 - laufende Prozesse wissen nicht, an welchen Stellen auf andere Prozesse umgeschaltet wird



Prozesszustände

Ein Prozess befindet sich in einem der folgenden Zustände

Erzeugt: (New)

Prozess wurde erzeugt, besitzt aber noch nicht alle zum Laufen notwendigen Betriebsmittel

Bereit: (Ready)

Prozess besitzt alle nötigen Betriebsmittel und ist bereit zu laufen

Laufend: (Running)

Prozess wird vom realen Prozessor ausgeführt

Blockiert: (Blocked)

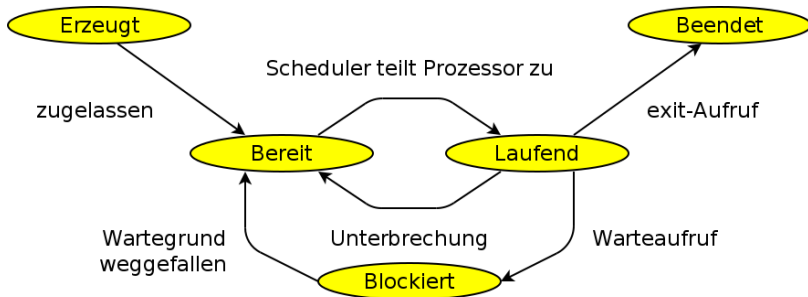
Prozess wartet auf ein Ereignis (Fertigstellung einer Ein- oder Ausgabeoperation)

Beendet: (Terminated)

Prozess ist beendet, seine Betriebsmittel sind noch nicht alle freigegeben



- Zustandsdiagramm mit Übergängen:



Nach Silberschatz, 1994

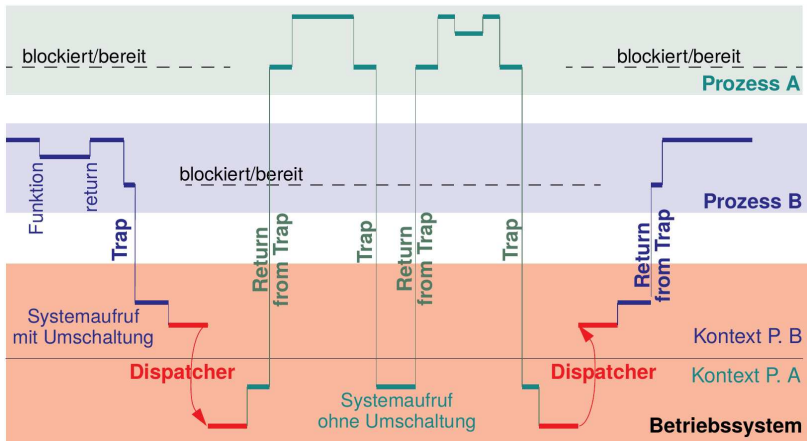


- Jeder Prozess hat Zustand/Kontext
 - Registerinhalte des Prozessors
 - Inhalte der Speicherbereiche
 - offene Dateien, aktuelles Verzeichnis, ...
- Beim Prozesswechsel (Context Switch)
 - wird der Inhalt der Prozessorregister abgespeichert,
 - ein neuer Prozess ausgewählt,
 - die Ablaufumgebung des neuen Prozesses hergestellt
 - Umprogrammierung der MMU
 - Wechsel der offenen Dateien, des aktuellen Verzeichnisses, ...
 - werden die gesicherten Register des neuen Prozesses geladen.



Prozesswechsel

- Ablauf von zwei Prozessen in Benutzermodus und Kern mit Umschaltung



■ Prozesskontrollblock (Process Control Block – PCB)

Datenstruktur des Betriebssystem-Kerns, die alle notwendigen Daten für einen Prozess enthält.

Beispiel UNIX:

- Prozess-ID (PID)
- Prozesszustand (Laufend, Bereit, ...)
- Register
- Speicherabbildung
- Eigentümer (UID, GID)
- Wurzelverzeichnis, aktuelles Verzeichnis
- offene Dateien
- ...

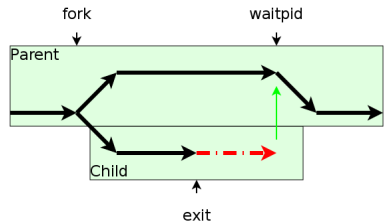
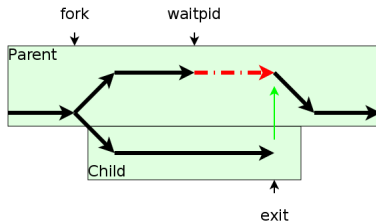


■ Überblick:

fork: Erzeugung von neuen Prozessen

exit: Terminieren von Prozessen

waitpid: Warten auf das Terminieren von Prozessen



Programmierschnittstelle

- Duplizieren des gerade laufenden Prozesses

```
#include <unistd.h>

pid_t fork(void);
```

- Terminieren des aktuellen Prozesses

```
#include <stdlib.h>

void exit(int status);
```

- Warten auf das Terminieren eines anderen Prozesses

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>

pid_t waitpid(pid_t pid, int *status, int options);
```



Beispiel

```
pid_t pid, ret;
int status;

pid = fork();
switch (pid) {
case -1: /* Error */
    perror("fork");
    exit(1);

case 0: /* Child */
    do_child_work();
    exit(13);

default: /* Parent */
    do_parent_work();
    ret = waitpid(pid, &status, 0);
    /*
     * In case of no error:
     * ret == pid
     * WIFEXITED(status) == 1
     * WEXITSTATUS(status) == 13
     */
    break;
}
```



- Der Kind-Prozess ist Kopie des Vater-Prozesses
 - gleiches Programm
 - gleiche Daten (Variablen-Inhalte)
 - gleicher Programmzähler
 - gleiches aktuelles Verzeichnis, Wurzelverzeichnis
 - gleiche geöffnete Dateien
- einzige Unterschiede
 - verschiedene Prozess-IDs
 - Rückgabewert von **fork**



Ausführung von Programmen

- Das von einem Prozess ausgeführte Programm kann durch ein neues Programm ersetzt werden:

```
#include <unistd.h>

int execv(const char *path, char *argv[]);
int execl(const char *path, char *arg0, ...);
```

Beispiel:

```
...                /* Process A */
argv[0] = "ls";
argv[1] = "-l";
argv[2] = NULL;
execv("/bin/ls", argv);
/* Should not be reached. */
```

=>

```
...                /* Process A */
int
main(int argc, char *argv[])
{
    ...
}
```

Das zuvor laufende Programm wird beendet, das neue gestartet.

Es wird nur das Programm ausgetauscht.

Der Prozess läuft weiter!



Start eines Programms

- Beispiel: Start des Programms `./prog` mit Parametern `-a` und `-b`
... als Vordergrund-Prozess: ... als Hintergrund-Prozess:

```
pid_t pid;

pid = fork();
switch (pid) {
case -1: /* Error */
    perror("fork");
    exit(EXIT_FAILURE);

case 0: /* Child */
    execl("./prog", "prog",
          "-a", "-b", NULL);
    perror("./prog");
    exit(EXIT_FAILURE);

default: /* Parent */
    waitpid(pid, NULL, 0);
    break;
}
```

```
pid_t pid;

pid = fork();
switch (pid) {
case -1: /* Error */
    perror("fork");
    exit(EXIT_FAILURE);

case 0: /* Child */
    execl("./prog", "prog",
          "-a", "-b", NULL);
    perror("./prog");
    exit(EXIT_FAILURE);

default: /* Parent */
    /* No "waitpid" here! */
    break;
}
```



- Mikrocontroller kann auf nebenläufige Ereignisse (Interrupts) mit Interrupt-Service-Routinen reagieren.
- Ähnliches Konzept auf Prozess-Ebene: Signale



Signale (2)

Interrupt: asynchrones Signal aufgrund eines „externen“ Ereignisses

- CTRL-C auf der Tastatur gedrückt
- Timer abgelaufen
- Kind-Prozess terminiert
- ...

Exception: synchrones Signal, ausgelöst durch die Aktivität des Prozesses

- Zugriff auf ungültige Speicheradresse
- Illegaler Maschinenbefehl
- Division durch 0
- Schreiben auf eine geschlossene Kommunikationsverbindung
- ...

Kommunikation: ein Prozess will einem anderen ein Ereignis signalisieren



Signale (3)

CTRL-C:

```
int main(void)
{
    while (1) {
    }
}
```

```
~> ./test
^C
~>
```

Inter-Prozess-Kommunikation:

```
int main(void)
{
    while (1) {
    }
}
```

```
~> ./test
Terminated
~>
```

Illegal Speicherzugriff:

```
int main(void)
{
    *(int *) 0 = 0;
    return 0;
}
```

```
~> ./test
Segmentation fault
~>
```

```
~> killall test
~>
```



abort:

erzeugt Core-Dump (Speicher- und Registerinhalte werden in Datei `./core` geschrieben) und beendet Prozess
Standardeinstellung für alle Exceptions (zum nachträglichen Debuggen)

exit:

beendet Prozess (ohne Core-Dump)
Standardeinstellung für z.B. CTRL-C, Kill-Signal

ignore:

Signal wird ignoriert
Standardeinstellung für alle „unwichtigen“ Signale (z.B. Kindprozess terminiert, Größe des Terminal-Fensters hat sich geändert)

...



Reaktion auf Signale (2)

...

handler:

Aufruf einer Signalbehandlungsfunktion, danach Fortsetzung des Prozesses

nie Standardeinstellung, da Programm-abhängig

stop:

stoppt Prozess

Standardeinstellung für Stop-Signal

continue:

setzt Prozess fort

Standardeinstellung für Continue-Signal

Reaktion über System-Aufruf (**sigaction**) änderbar



- Einstellen der Signalbehandlungsfunktion
(entspricht dem Setzen der ISR-Funktion)

```
#include <signal.h>
```

```
int sigaction(int sig, struct sigaction *new, struct sigaction *old);
```

struct sigaction enthält:

```
void (*sa_handler)(int sig); /* handler function  
                             or SIG_DFL or SIG_IGN */  
sigset_t sa_mask;           /* list of blocked signals while  
                             handler is executed */  
int sa_flags;               /* ... */
```

...



- ...
- Blockieren/Freigeben von Signalen
(entspricht `cli()`, `sei()`)

```
#include <signal.h>

int sigprocmask(int how, sigset_t *nmask, sigset_t *omask);
```

- **SIG_BLOCK**: angegebene Signale blockieren
- **SIG_UNBLOCK**: angegebene Signale deblockieren
- **SIG_SETMASK**: Signalmaske setzen
- Freigeben + Passives Warten auf Signal + wieder Blockieren
(entspricht `sei()`; `sleep_cpu()`; `cli()`;))

```
#include <signal.h>

int sigsuspend(sigset_t *mask);
```

...



Programmierschnittstelle

- ...
- Erstellen einer leeren Signal-Liste

```
#include <signal.h>

int sigemptyset(sigset_t *mask);
```

- Erstellen einer vollen Signal-Liste

```
int sigfillset(sigset_t *mask);
```

- Hinzufügen eines Signals zu einer Signal-Liste

```
int sigaddset(sigset_t *mask, int sig);
```

- Entfernen eines Signals aus einer Signal-Liste

```
int sigdelset(sigset_t *mask, int sig);
```



- Typische Signale:

SIGSEGV: „Segmentation Fault“ (ungültiger Speicherzugriff)

SIGINT: „Interrupt“ (CTRL-C)

SIGALRM: „Alarm“ (Timer abgelaufen)

SIGCHLD: „Child“ (Kindprozess terminiert)

SIGTERM: „Terminate“ (Abbruch des Prozesses; abfangbar)

SIGKILL: „Kill“ (Abbruch des Prozesses; nicht abfangbar)



Signal-Beispiel 1

```
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>

int main(void)
{
    // Call handler when
    // CTRL-C signal is received.
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = handler;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    sa.sa_flags = 0;
    sigaction(SIGINT, &sa, NULL);

    for (int i = 0; ; i++) {
        printf("%d\n", i);
    }
    return 0;
}
```

```
static void handler(int sig)
{
    char s[] = "CTRL-C!\n";
    write(STDOUT_FILENO,
          s, strlen(s));
}
```

(Fehlerbehandlung
weggelassen...)

```
~> ./test
...
146431
146432
146433
14^CCTRL-C!
6434
146435
146436
...
~>
```



Signal-Beispiel 2

```
int main(void)
{
    // Call handler when
    // timer signal is received.
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = handler;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    sa.sa_flags = 0;
    sigaction(SIGALRM, &sa, NULL);

    // Send timer signal every sec.
    struct itimerval it;
    it.it_value.tv_sec = 1;
    it.it_value.tv_usec = 0;
    it.it_interval.tv_sec = 1;
    it.it_interval.tv_usec = 0;
    setitimer(ITIMER_REAL, &it, NULL);

    // Wait for timer ticks.
    sigset_t mask;
    sigemptyset(&mask);
    while (1) sigsuspend(&mask);
}
```

```
static void handler(int sig)
{
    write(STDOUT_FILENO,
        "Tick\n", 5);
}
```

(Fehlerbehandlung
weggelassen...)

```
~> ./test
Tick
Tick
Tick
^C
~>
```



Signal-Beispiel 3

```
#include <signal.h>
#include <unistd.h>

int main(void)
{
    // Call handler when
    // I/O signal is received.
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = handler;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    sa.sa_flags = 0;
    sigaction(SIGIO, &sa, NULL);

    // Send I/O signal when
    // STDIN can be read.
    int flags = fcntl(STDIN_FILENO,
        F_GETFL);
    flags |= O_ASYNC;
    fcntl(STDIN_FILENO, F_SETFL,
        flags);

    while (1) sleep(1);
}
```

```
static void handler(int sig)
{
    char buf[256];
    int len;

    // Read chars from STDIN.
    len = read(STDIN_FILENO, buf,
        sizeof(buf));

    // Handle chars in buf.
    ...
}
```

(Fehlerbehandlung
weggelassen...)



- Signale erzeugen Nebenläufigkeit innerhalb von Prozessen
- resultierende Probleme völlig analog zu Nebenläufigkeit bei Interrupts auf einem Mikrocontroller



Nebenläufigkeitsbeispiel

```
int main(void) {
    struct sigaction sa;
    struct itimerval it;
    /* Setup timer tick handler. */
    sa.sa_handler = tick;
    sa.sa_flags = 0;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    sigaction(SIGALRM, &sa, NULL);
    /* Setup timer. */
    it.it_value.tv_sec = 1;
    it.it_value.tv_usec = 0;
    it.it_interval.tv_sec = 1;
    it.it_interval.tv_usec = 0;
    setitimer(ITIMER_REAL, &it, NULL);
    /* Print time while working. */
    while (1) {
        int s = sec, m = min, h = hour;
        printf("%02d:%02d:%02d\n", h, m, s);
        do_work();
    }
}
```

↓ hier Signal

(Fehlerbehandlung weggelassen...)

```
volatile int hour = 0;
volatile int min = 0;
volatile int sec = 0;

static void tick(int sig) {
    sec++;
    if (60 <= sec) {
        sec = 0; min++;
    }
    if (60 <= min) {
        min = 0; hour++;
    }
    if (24 <= hour) {
        hour = 0;
    }
}
```

~> ./test

...

23:59:59

00:59:59

00:00:00

...

← hier Problem!



Lösungen Nebenläufigkeitsbeispiel

1. Lösung

```
sigset_t nmask, omask;

/* Block SIGALRM. */
sigemptyset(&nmask);
sigaddset(&nmask, SIGALRM);
sigprocmask(SIG_BLOCK,
             &nmask, &omask);

/* Get current time. */
int s = sec, m = min, h = hour;

/* Restore signal mask. */
sigprocmask(SIG_SETMASK,
             &omask, NULL);

/* Print current time. */
printf("%02d:%02d:%02d\n",
       h, m, s);
```

2. Lösung

```
/* Get current time. */
int s, m, h;
do {
    s = sec;
    m = min;
    h = hour;
} while (s != sec
        || m != min
        || h != hour);

/* Print current time. */
printf("%02d:%02d:%02d\n",
       h, m, s);
```

Weitere Lösungen existieren...



- Zusätzliches Problem:
interne Funktionsweise von Bibliotheksfunktionen i.A. unbekannt
- Beispiel 1:
`printf` fügt Zeichen in Puffer ein
=> Nutzung von `printf` im Hauptprogramm *und* in
Signal-Behandlungsfunktion u.U. gefährlich
- Beispiel 2:
`malloc` durchsucht Liste nach freiem Speicherbereich; `free` fügt
Block in Liste ein
=> Nutzung von `malloc/free` im Hauptprogramm *und* in
Signal-Behandlungsfunktion u.U. gefährlich
- Lösung:
 - Signale während der Ausführung kritischer Bereiche blockieren oder
 - keine unbekannten Bibliotheksfunktionen aus
Signal-Behandlungsfunktionen heraus aufrufen



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse



```
int a;           // a: global, uninitialized
int b = 1;       // b: global, initialized
const int c = 2; // c: global, const

void main() {
    static int s = 3; // s: local, static, initialized
    int x, y;         // x: local, auto; y: local, auto
    char* p = malloc( 100 ); // p: local, auto; *p: heap (100 byte)
}
```

Wo kommt der Speicher für diese Variablen her?

■ Statische Allokation – Reservierung beim Übersetzen / Linken

- Betrifft alle globalen/statischen Variablen, sowie den Code
- Allokation durch Platzierung in einer [Sektion](#)

↪ 12-5

<code>.text</code>	– enthält den Programmcode	<code>main()</code>
<code>.bss</code>	– enthält alle mit 0 initialisierten Variablen	<code>a</code>
<code>.data</code>	– enthält alle mit anderen Werten initialisierten Variablen	<code>b,s</code>
<code>.rodata</code>	– enthält alle unveränderlichen Variablen	<code>c</code>

■ Dynamische Allokation – Reservierung zur Laufzeit

- Betrifft lokale auto-Variablen und explizit angeforderten Speicher

<code>Stack</code>	– enthält alle aktuell lebendigen auto-Variablen	<code>x,y,p</code>
<code>Heap</code>	– enthält explizit mit <code>malloc()</code> angeforderte Speicherbereiche	<code>*p</code>



Speicherorganisation auf einem μC

```
int a;                // a: global, uninitialized
int b = 1;            // b: global, initialized
const int c = 2;      // c: global, const

void main() {
    static int s = 3;  // s: local, static, initialized
    int x, y;          // x: local, auto; y: local, auto
    char* p = malloc( 100 ); // p: local, auto; *p: heap (100 byte)
}
```

compile / link

Quellprogramm

Symbol Table	<a>
.data	s=3 b=1
.rodata	c=2
.text	main
...	
ELF Header	

ELF-Binary

Beim Übersetzen und Linken werden die Programmelemente in entsprechenden Sektionen der ELF-Datei zusammen gefasst. Informationen zur Größe der `.bss`-Sektion landen ebenfalls in der Symboltabelle.



Speicherorganisation auf einem μC

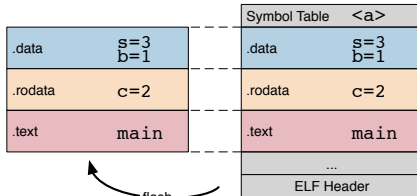
```
int a;           // a: global, uninitialized
int b = 1;       // b: global, initialized
const int c = 2; // c: global, const

void main() {
    static int s = 3; // s: local, static, initialized
    int x, y;         // x: local, auto; y: local, auto
    char* p = malloc( 100 ); // p: local, auto; *p: heap (100 byte)
}
```

compile / link

Quellprogramm

Flash / ROM



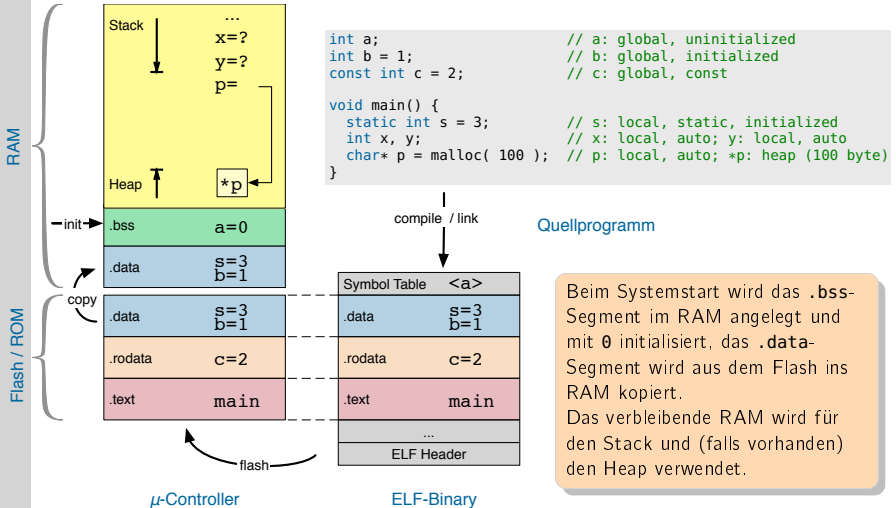
$\mu\text{-Controller}$

ELF-Binary

Zur Installation auf dem μC werden `.text` und `.[ro]data` in den Flash-Speicher des μC geladen.



Speicherorganisation auf einem μC



Verfügt die Architektur über keinen Daten-Flashspeicher (beim ATmega der Fall $\leftrightarrow$ 14-3), so werden konstante Variablen ebenfalls in **.data** abgelegt (und belegen zur Laufzeit RAM).

- **Programm:** Folge von Anweisungen
- **Prozess:** Betriebssystemkonzept zur Ausführung von Programmen
 - Programm, das sich in Ausführung befindet, und seine Daten (Beachte: ein Programm kann sich mehrfach in Ausführung befinden)
 - Eine konkrete **Ausführungsumgebung** für ein Programm (Prozessor, Speicher, ...) → vom Betriebssystem verwalteter *virtueller Computer*
- Jeder Prozess bekommt einen **virtuellen Adressraum** zugeteilt
 - 4 GB auf einem 32-Bit-System, davon bis zu 3 GB für die Anwendung
 - In das verbleibende GB werden Betriebssystem und *memory-mapped* Hardware (z. B. PCI-Geräte) eingeblendet
 - Daten des Betriebssystems werden durch Zugriffsrechte geschützt
 - Zugriff auf andere Prozesse ist nur über das Betriebssystem möglich
 - Virtueller Speicher wird durch das Betriebssystem auf physikalischen (Hintergrund-)Speicher abgebildet



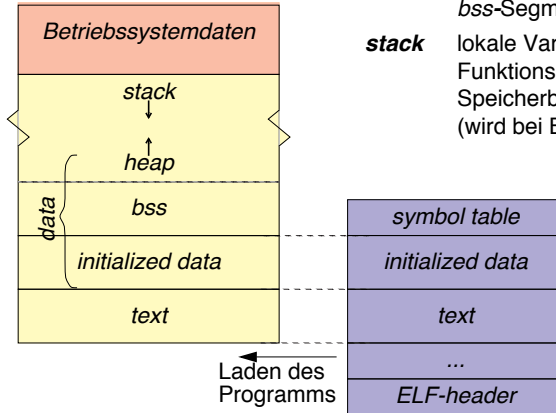
Speicherorganisation in einem UNIX-Prozess (Forts.)

text Programmcode
data globale und static Variablen

bss nicht initialisierte globale und *static* Variablen (wird vor der Vergabe an den Prozess mit 0 vorbelegt)

heap dynamische Erweiterungen des *bss*-Segments (**sbrk(2)**, **malloc(3)**)

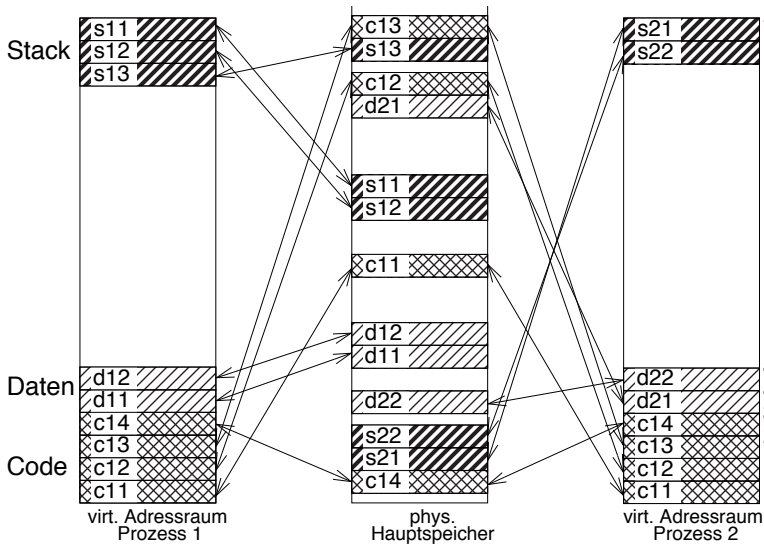
stack lokale Variablen, Funktionsparameter, Speicherbereiche für Registerinhalte, (wird bei Bedarf dynamisch erweitert)

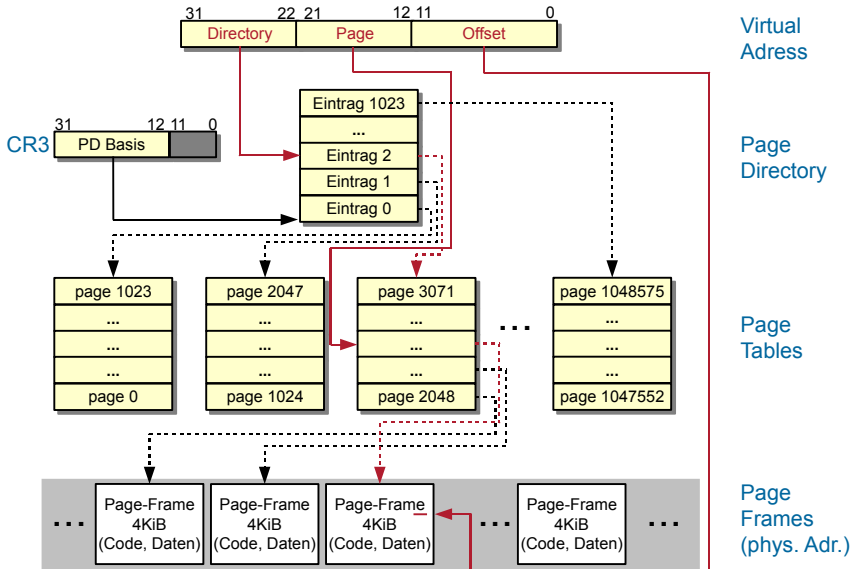


Aufbau eines
Programms
ELF-Format)

- Die Abbildung von virtuellem Speicher (VS) auf physikalischen Speicher (PS) erfolgt durch **Seitenadressierung** (*Paging*)
 - VS eines Prozesses ist unterteilt in **Speicherseiten** (*Memory Pages*)
 - kleine Adressblöcke, üblich sind z. B. 4 KiB und 4 MiB Seiten
 - in dieser Granularität wird Speicher vom **Betriebssystem** zugewiesen
 - PS ist analog unterteilt in **Speicherrahmen** (*Page Frames*)
 - Abbildung: *Seite* $\mapsto$ *Rahmen* über eine **Seitentabelle** (*Page Table*)
 - Umrechnung VS auf PS bei jedem Speicherzugriff
 - Hardwareunterstützung durch **MMU** (*Memory Management Unit*)
 - Betriebssystem kann Seiten auf den Hintergrundspeicher auslagern
 - Abbildung ist nicht linkseindeutig: Seiten aus mehreren Prozesse können auf denselben Rahmen verweisen (z. B. gemeinsamer Programmcode)
- Seitenbasierte Speicherverwaltung ist auch ein **Schutzkonzept**
 - Seiten sind mit Zugriffsrechten versehen: *Read*, *Read-Write*, *Execute*
 - MMU überprüft bei der Umrechnung, ob der Zugriff erlaubt ist







Dynamische Speicherallokation: Heap

- **Heap** := Vom Programm explizit verwalteter RAM-Speicher
 - Lebensdauer ist unabhängig von der Programmstruktur
- Anforderung und Wiederfreigabe über zwei Basisoperationen
 - `void* malloc( size_t n )` fordert einen Speicherblock der Größe n an; Rückgabe bei Fehler: 0-Zeiger (**NULL**)
 - `void free( void* pmem )` gibt einen zuvor mit `malloc()` angeforderten Speicherblock vollständig wieder frei
- Beispiel

```
#include <stdlib.h>

int* intArray( uint16_t n ) {    // alloc int[n] array
    return (int*) malloc( n * sizeof int );
}

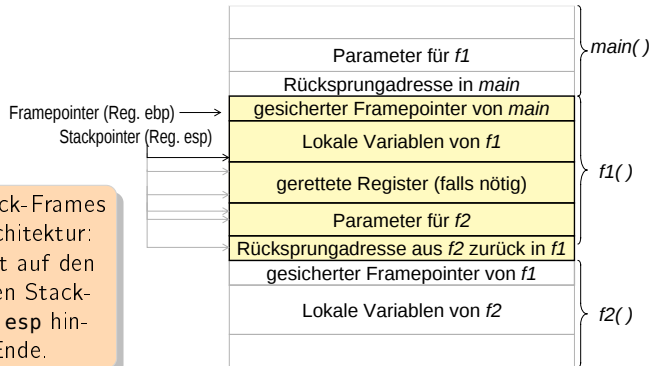
void main() {
    int* array = intArray(100);  // alloc memory for 100 ints
    if( array ) {                // malloc() returns NULL on failure
        ...                     // if succeeded, use array
        array[99] = 4711;
        ...
        free( array );           // free allocated block (** IMPORTANT! **)
    }
}
```



Dynamische Speicherallokation: Stack

- Lokale Variablen, Funktionsparameter und Rücksprungadressen werden vom Übersetzer auf dem **Stack** (Stapel, Keller) verwaltet
 - Prozessorregister **[e]sp** zeigt immer auf den nächsten freien Eintrag
 - Stack „wächst“ (architekturabhängig) „von oben nach unten“
- Die Verwaltung erfolgt in Form von **Stack-Frames**

Aufbau eines Stack-Frames auf der IA-32-Architektur: Register **ebp** zeigt auf den Beginn des aktiven Stack-Frames; Register **esp** hinter das aktuelle Ende.



Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

*Stack-Frame für
main erstellen
&a = fp-4
&b = fp-8
&c = fp-12*

sp fp

return-addr	←2000
fp retten	←1996
a	←1992
b	←1988
c	←1984
	←1980
	←1976
	←1972
	←1968
	←1964
	←1960
	←1956
	←1952
	←1948
	←1944
	←1940
	←1936
	←1932

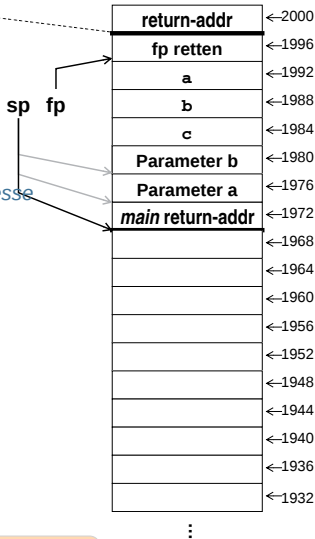
Beispiel hier für 32-Bit-Architektur (4-Byte ints), main() wurde soeben betreten



Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

*Parameter
auf Stack legen
Bei Aufruf
Rücksprungadresse
auf Stack legen*



main() bereitet den Aufruf von f1(int, int) vor



Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

```
int f1(int x, int y) {  
    int i[3];  
    int n;  
    x++;  
    n = f2(x);  
    return(n);  
}
```

*Stack-Frame für
f1 erstellen
und aktivieren*

$\&x = fp+8$
 $\&y = fp+12$
 $\&(i[0]) = fp-12$
 $\&n = fp-16$

$i[4] = 20$ würde
return-Addr. zerstören

return-addr	←2000
fp retten	←1996
a	←1992
b	←1988
c	←1984
Parameter b	←1980
Parameter a	←1976
main return-addr	←1972
main-fp (1996)	←1968
i [2]	←1964
i [1]	←1960
i [0]	←1956
n	←1952
	←1948
	←1944
	←1940
	←1936
	←1932

⋮

f1() wurde soeben betreten



Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

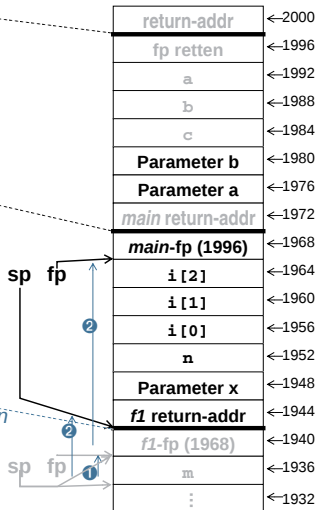
```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

```
int f1(int x, int y) {  
    int i[3];  
    int n;  
    x++;  
    n = f2(x);  
    return(n);  
}
```

```
int f2(int z) {  
    int m;  
    m = 100;  
    return(z+1);  
}
```

Stack-Frame von
f2 abräumen

- ① $sp = fp$
- ② $fp = pop(sp)$



f2() bereitet die Terminierung vor (wurde von f1() aufgerufen und ausgeführt)



Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```

```
int f1(int x, int y) {  
    int i[3];  
    int n;  
    x++;  
    n = f2(x);  
    return(n);  
}
```

```
int f2(int z) {  
    int m;  
    m = 100;  
    return(z+1);  
}
```

Rücksprung
③ return

return-addr	←2000
fp retten	←1996
a	←1992
b	←1988
c	←1984
Parameter b	←1980
Parameter a	←1976
main return-addr	←1972
main-fp (1996)	←1968
i [2]	←1964
i [1]	←1960
i [0]	←1956
n	←1952
Parameter x	←1948
f1 return-addr	←1944
f1-fp (1968)	←1940
m	←1936
⋮	←1932

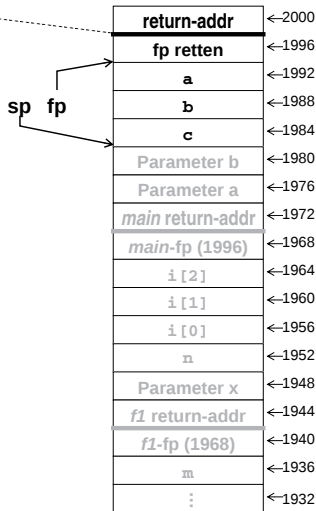
y x sp fp

f2() wird verlassen



Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    return(a);  
}
```



zurück in main()

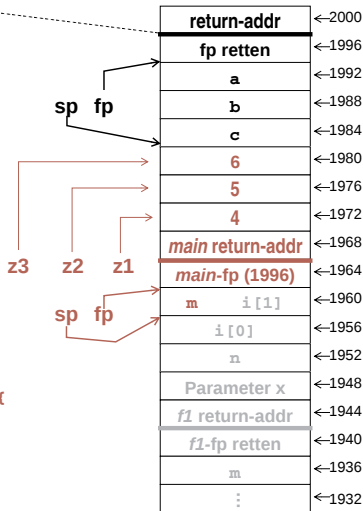


Stack-Aufbau bei Funktionsaufrufen

```
int main() {  
    int a, b, c;  
    a = 10;  
    b = 20;  
    f1(a, b);  
    f3(4,5,6);  
}
```

was wäre, wenn man nach
f1 jetzt eine Funktion f3
aufrufen würde?

```
int f3(int z1, int z2, int z3) {  
    int m;  
  
    return(m);  
}
```



m wird nicht initialisiert ~ „erbt“ alten Wert vom Stapel



Statische versus dynamische Allokation

- Bei der **μC-Entwicklung** wird **statische Allokation** bevorzugt
 - **Vorteil:** Speicherplatzbedarf ist bereits nach dem Übersetzen / Linken exakt bekannt (kann z. B. mit **size** ausgegeben werden)
 - Speicherprobleme frühzeitig erkennbar (Speicher ist knapp! → 1-4)

```
lohmann@fau148a:~$ size sections.avr
text      data      bss      dec       hex filename
682       10        6       698      2ba sections.avr
```

Sektionsgrößen des
Programms von → 20-1

- Speicher möglichst durch **static**-Variablen anfordern
 - Regel der geringstmöglichen Sichtbarkeit beachten → 12-6
 - Regel der geringstmöglichen Lebensdauer „sinnvoll“ anwenden
- Ein Heap ist **verhältnismäßig teuer** → wird möglichst vermieden
 - Zusätzliche Speicherkosten durch Verwaltungsstrukturen und Code
 - Speicherbedarf zur Laufzeit schlecht abschätzbar
 - Risiko von Programmierfehlern und Speicherlecks



- Bei der Entwicklung für eine **Betriebssystemplattform** ist **dynamische Allokation** hingegen sinnvoll
 - **Vorteil:** Dynamische Anpassung an die Größe der Eingabedaten (z. B. bei Strings)
 - Reduktion der Gefahr von *Buffer-Overflow*-Angriffen
- Speicher für Eingabedaten möglichst auf dem Heap anfordern
 - Das **Risiko von Programmierfehlern und Speicherlecks bleibt!**



Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse

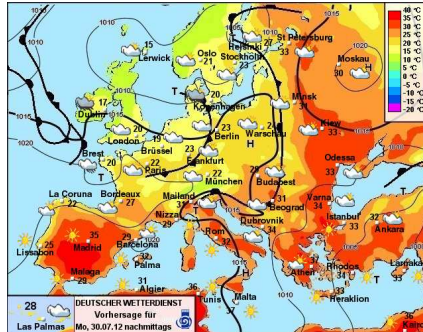


- Mehrere Prozesse zur Strukturierung von Problemlösungen
Aufgaben einer Anwendung leichter modellierbar, wenn sie in mehrere kooperierende Prozesse unterteilt wird
 - z.B. Anwendungen mit mehreren Fenstern (ein Prozess pro Fenster)
 - z.B. Anwendungen mit vielen gleichzeitigen Aufgaben (Web-Browser)
 - z.B. Client-Server-Anwendungen;
pro Anfrage wird ein neuer Prozess gestartet (Web-Server)
- Multiprozessorsysteme werden erst mit mehreren parallel laufenden Prozessen ausgenutzt
 - früher nur bei Hochleistungsrechnern (Aerodynamik, Wettervorhersage)
 - durch Multicore-Systeme jetzt massive Verbreitung



Beispiel: Berechnung einer Wetterkarte

- Berechnung der Wetterkarte muss so schnell wie möglich erfolgen

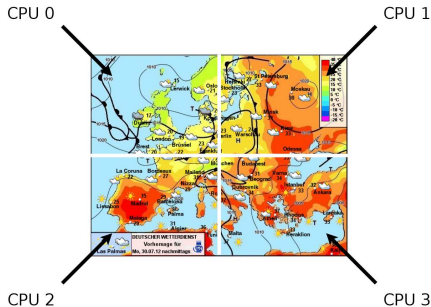


Quelle: www.wetterdienst.de

- Ansatz: Mehrere Prozessoren berechnen jeweils einen Teil der Karte

Beispiel: Berechnung einer Wetterkarte (2)

- Z.B. Berechnung der Wetterkarte aufgeteilt auf 4 Prozessoren:



- Alle Prozessoren greifen auf einen gemeinsamen Speicher zu, in dem das Ergebnis berechnet wird.



Prozesse mit gemeinsamem Speicher

■ Nutzung von gemeinsamen Speicher durch mehrere Prozesse

```
char *ptr = mmap(NULL, NBYTES, PROT_READ | PROT_WRITE,  
                 MAP_SHARED | MAP_ANONYMOUS, -1, 0);  
if (ptr == MAP_FAILED) ... // Fehler  
  
for (i = 0; i < NPROCESSES; i++) {  
    pid[i] = fork();  
    switch (pid[i]) {  
        case -1: ...           // Fehler  
        case 0:  
            do_work(i, ptr);  
            _exit(0);  
        default:;  
    }  
}  
  
for (i = 0; i < NPROCESSES; i++) {  
    ret = waitpid(pid[i], NULL, 0);  
    if (ret < 0) ...           // Fehler  
}  
  
ret = munmap(ptr, NBYTES);  
if (ret < 0) ...              // Fehler
```



Beispiel: Vektorlänge

- Berechnung der Länge/Norm eines N -Elemente-Vektors mit einem Prozess:

```
#include <math.h>

double
vecLen(double vec[])
{
    double sum = 0.0;

    for (int i = 0; i < N; i++) {
        sum += vec[i] * vec[i];
    }

    return sqrt(sum);
}
```



Beispiel: Vektorlänge (2)

- Berechnung der Länge eines N -Elemente-Vektors mit vier Prozessen:

```
double veclen(double vec[]) {
    pid_t pid[4];
    double *ptr = mmap(NULL, 4096, PROT_READ | PROT_WRITE,
                        MAP_SHARED | MAP_ANONYMOUS, -1, 0);
    for (int p = 0; p < 4; p++) {
        if ((pid[p] = fork()) == 0) {
            double sum = 0.0;
            for (int i = p * N / 4; i < (p + 1) * N / 4; i++)
                sum += vec[i] * vec[i];
            ptr[p] = sum;
            _exit(0);
        }
    }
    for (int p = 0; p < 4; p++)
        waitpid(pid[p], NULL, 0);
    double sum = 0.0;
    for (int p = 0; p < 4; p++)
        sum += ptr[p];
    munmap(ptr, 4096);
    return sqrt(sum);
}
```



- Hinweis: Beispiel unvollständig
 - `#includes` fehlen
 - Fehlerbehandlung fehlt
 - ...
- Trotzdem sieht man
 - Programmierung sehr viel aufwändiger
 - Programm sehr viel unübersichtlicher
 - eigentlicher Algorithmus kaum noch erkennbar
- Ergebnis ernüchternd
 - Aufwand lohnt sich bei aktuellen Rechnern erst ab etwa $N = 100000$



Prozesse mit gemeinsamem Speicher (2)

- Vorteil der obigen Lösung: in Multiprozessorsystemen sind echt parallele Abläufe möglich; aber
- jeder Prozess hat eigene Betriebsmittel
 - Speicherabbildung
 - Rechte
 - offene Dateien
 - Wurzel- und aktuelles Verzeichnis
 - ...
- => Prozess-Erzeugung, Prozess-Terminierung und Prozess-Umschaltungen sind teuer



Fäden in einem Prozess

- Lösung: mehrere Aktivitätsträger in einem Prozess
 - Fäden
 - Threads
 - Light-weight Processes (LWP)
 - ...
- jeder Faden repräsentiert einen eigenen aktiven Ablauf
 - eigener Programmzähler
 - eigener Registersatz
 - eigener Stack (für lokale Variablen)
- eine Gruppe von Fäden nutzt gemeinsam eine Menge von Betriebsmitteln (gemeinsame Ausführungsumgebung)
 - Speicherabbildung
 - Rechte
 - offene Dateien
 - Wurzel- und aktuelles Verzeichnis
 - ...



- Das Konzept eines Prozesses wird aufgespalten in eine **Ausführungsumgebung** und ein oder mehrere **Aktivitätsträger**
- Ein klassischer UNIX-Prozess ist ein Aktivitätsträger in einer Ausführungsumgebung



- Erzeugen/Terminieren eines Fadens in einem Prozess erheblich billiger als das Erzeugen/Terminieren eines Prozesses (keine eigenen Betriebsmittel)
- Umschalten zwischen Fäden innerhalb eines Prozesses erheblich billiger als das Umschalten zwischen Prozessen
 - es müssen nur die Register und der Programmzähler gewechselt werden (entspricht in etwa einem Funktionsaufruf)
 - Speicherabbildung muss nicht gewechselt werden (Cache-Inhalte bleiben gültig!)
- Implementierung von Fäden auf
 - Anwender-/Bibliotheks-Ebene (User-Level Threads)
 - Betriebssystem-Kern-Ebene (Kernel-Level Threads)



■ Implementierung

- Instruktionen im Anwendungsprogramm schalten zwischen den Fäden hin und her (ähnlich wie Scheduler im Betriebssystem)
- Realisierung durch Bibliotheksfunktionen
- Betriebssystem sieht nur einen Faden

■ Vorteile

- keine Systemaufrufe zum Umschalten erforderlich
- effiziente Umschaltung (einige wenige Maschinenbefehle)
- Scheduling-Strategie in der Hand des Anwendungsprogrammierers

■ Nachteile

- bei blockierenden Systemaufrufen bleibt die ganze Anwendung (und damit alle User-Level Threads) stehen
- kein Ausnutzen eines Multiprozessors möglich

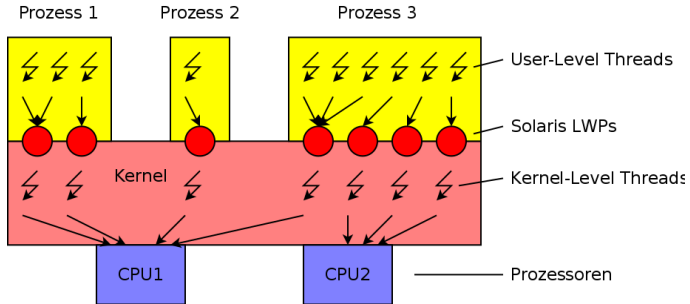


- Implementierung
 - Betriebssystem kennt Kernel-Level Threads
 - Betriebssystem schaltet zwischen Threads um
- Vorteile
 - kein Blockieren unbeteiligter Fäden bei blockierenden Systemaufrufen
 - Betriebssystem kann mehrere Fäden einer Anwendung gleichzeitig auf verschiedenen Prozessoren laufen lassen
- Nachteile
 - weniger effizientes Umschalten zwischen Fäden (Systemaufruf notwendig)
 - Scheduling-Strategie meist durch Betriebssystem vorgegeben



Mischform: LWPs und Threads (Bsp. Solaris)

- Solaris kennt Kernel-, User-Level Threads und LWPs



Nach: Silberschatz, 1994

=> wenige Kernel-Level Threads um Parallelität zu erreichen, viele User-Level Threads, um die unabhängigen Abläufe in der Anwendung zu strukturieren



- Fäden arbeiten nebenläufig/parallel und haben gemeinsamen Speicher
=> alle von Unterbrechungen und Signalen bekannten Probleme beim Zugriff auf gemeinsame Daten treten auch bei Fäden auf
 - Unterschied zwischen Fäden und Interrupt-Service-Routinen bzw. Signal-Handler-Funktionen:
 - „Haupt-Faden“ der Anwendung und eine ISR bzw. ein Signal-Handler sind nicht gleichberechtigt
 - ISR bzw. Signal-Handler unterbricht den Haupt-Faden aber ISR bzw. Signal-Handler werden nicht unterbrochen
 - zwei Fäden sind gleichberechtigt
 - ein Faden kann jederzeit zugunsten eines anderen unterbrochen werden (Scheduler) oder parallel zu einem anderen laufen (MPS)
- => Unterbrechungen sperren oder Signale blockieren hilft nicht!



■ Grundlegende Probleme

- gegenseitiger Ausschluss (**Koordinierung**)

Beispiel:

Ein Faden möchte einen Datensatz lesen und verhindern, dass ein anderer Faden ihn während dessen verändert.

- gegenseitiges Warten (**Synchronisierung**)

Beispiel:

Ein Faden wartet auf andere Fäden, die jeweils Teilergebnisse berechnen sollen, die dann zusammengefasst werden.



■ Komplexere Koordinierungs-/Synchronisierungsprobleme (Beispiele)

■ **Bounded Buffer:**

Fäden schreiben Daten in Pufferspeicher, andere entnehmen Daten;
kritische Situationen:

- Zugriff auf den Puffer
- Puffer leer
- Puffer voll

■ **Philosophenproblem:**

ein Faden reserviert sich zuerst den Zugriff auf Datenbereich 1, dann auf Datenbereich 2; ein anderer Faden umgekehrt;
Problem:

- kann zu Verklemmungen führen



Gegenseitiger Ausschluss (Mutual Exclusion)

- Einfache Implementierung durch **mutex**-Variablen

```
volatile int m = 0; /* 0: free; 1: locked */
volatile int counter = 0;
```

```
...          /* Thread 1 */
lock(&m);
counter++;
unlock(&m);
...
```

```
...          /* Thread 2 */
lock(&m);
printf("%d\n", counter);
counter = 0;
unlock(&m);
...
```

Nur der Faden, der `lock` aufgerufen hat, darf `unlock` aufrufen!

- Realisierung (nur konzeptionell!)

```
void lock(volatile int *m) {
    while (*m == 1) {
        /* Wait... */
    }
    *m = 1;
}
```

```
void unlock(volatile int *m) {
    *m = 0;
}
```

`lock` (und ggf. `unlock`) müssen **atomar** ausgeführt werden!



Zählende Semaphore

- Ein **Semaphor** (griech. Zeichenträger) ist eine Datenstruktur mit zwei Operationen (nach *Dijkstra*):

- **P-Operation** (*proberen; passeren; wait; down*)

```
void P(volatile int *s)
{
    while (*s <= 0) {
        /* Wait/sleep... */
    }
    *s -= 1;
}
```

- **V-Operation** (*verhogen; vrijgeven; signal; up*)

```
void V(volatile int *s)
{
    *s += 1;
    /* Wakeup... */
}
```

P und V müssen **atomar** ausgeführt werden!

P und V müssen nicht vom selben Faden aufgerufen werden.



Zählende Semaphore (2)

■ Semaphor-Beispiel:

```
volatile int barrier = 0;  
int result;
```

```
...          /* Thread 1 */  
result = f1();  
V(&barrier);  
...
```

```
...          /* Thread 2 */  
P(&barrier);  
f2(result);  
...
```

- Faden 1 läuft immer ungehindert durch.
- Faden 2 blockiert an **P**, falls Faden 1 die V-Operation noch nicht ausgeführt hat (und wartet auf die V-Operation) – andernfalls läuft Faden 2 auch durch.



■ Spin Lock

- aktives Warten, bis Mutex-Variable frei ($= 0$) wird
- entspricht konzeptionell einem Pollen
- Faden bleibt im Zustand „laufend“

Problem: wenn nur ein Prozessor verfügbar ist, wird Rechenzeit vergeudet, bis durch den Scheduler eine Umschaltung erfolgt

- nur ein anderer, laufender Faden kann den Mutex freigeben

■ Sleeping Lock

- passives Warten
- Faden geht in den Zustand „blockiert“
- im Rahmen von `unlock` wird der blockierte Faden in den Zustand „bereit“ zurückgeführt

Problem: bei sehr kurzen kritischen Abschnitten ist der Aufwand für das Blockieren/Aufwecken und die Umschaltung unverhältnismäßig teuer



Implementierung Spin Lock

- zentrales Problem: Atomarität von mutex-Abfrage und -Setzen

```
void lock(volatile int *m) {  
    while (*m == 1) {  
        /* Wait... */  
    }  
    *m = 1;  
}
```

kritischer Abschnitt

- Lösung: spezielle Maschinenbefehle, die atomar eine Abfrage und eine Modifikation einer Hauptspeicherzelle ermöglichen
 - *Test-and-Set, Compare-and-Swap, Load-Link/Store-Conditional, ...*



Implementierung Spin Lock (2)

- Beispiel: Implementierung mit *Compare-and-Swap*-Befehl

```
void lock(volatile int *m)
{
    while (compare_and_swap(m, 0, 1) != 0) {
        /* Wait... */
    }
}
```

mit

```
int compare_and_swap(volatile int *ptr, int oldval, int newval)
{
    int res = *ptr;
    if (*ptr == oldval) {
        *ptr = newval;
    }
    return res;
}
```

Diese Funktion existiert z.B. bei x86-Prozessoren als ein atomar ablaufender Maschinenbefehl (`cmpxchg`).



Implementierung Sleeping Lock

■ zwei Probleme:

1. Konflikt mit einer zweiten `lock`-Operation:
Atomarität von mutex-Abfrage und -Setzen

```
void lock(volatile int *m) {  
    while (*m == 1) {  
        sleep();  
    }  
    *m = 1;  
}
```

kritischer Abschnitt 1

2. Konflikt mit einem `unlock`: *lost-wakeup*-Problem

```
void lock(volatile int *m) {  
    while (*m == 1) {  
        sleep();  
    }  
    *m = 1;  
}
```

kritischer Abschnitt 2

■ Ursachen:

1. Prozessumschaltung während der `lock`-Operation
2. Echt-parallel laufende `lock`- und/oder `unlock`-Operationen



Implementierung Sleeping Lock (2)

- Behebung von Ursache (1):
Prozessumschaltungen verhindern
 - Prozessumschaltung ist eine Funktion des BS-Kerns
 - erfolgt im Rahmen eines BS-Aufrufs (z.B. `exit`)
 - oder im Rahmen einer Unterbrechungs-Behandlung (z.B. Zeitscheiben-Unterbrechung)
- => `lock/unlock` werden ebenfalls im BS-Kern implementiert; BS-Kern mit Unterbrechungs-Sperre

```
void lock(volatile int *m)
{
    enter_OS();
    cli();
    while (*m == 1) {
        block_thread_and_schedule();
    }
    *m = 1;
    sei();
    leave_OS();
}
```

```
void unlock(volatile int *m)
{
    enter_OS();
    cli();
    *m = 0;
    wakeup_waiting_threads();
    sei();
    leave_OS();
}
```



Implementierung Sleeping Lock (3)

- Behebung von Ursache (2):
Parallele Ausführung auf anderem Prozessor verhindern

```
void lock(volatile int *m)
{
    enter_OS();
    cli();
    spin_lock();
    while (*m == 1) {
        block_thread_and_schedule();
    }
    *m = 1;
    spin_unlock();
    sei();
    leave_OS();
}
```

```
void unlock(volatile int *m)
{
    enter_OS();
    cli();
    spin_lock();
    *m = 0;
    wakeup_waiting_threads();
    spin_unlock();
    sei();
    leave_OS();
}
```



Beispiel: POSIX Threads (pthread)

- Programmierschnittstelle standardisiert: **pthread-Bibliothek** (IEEE-POSIX-Standard P1003.4a)
- pthread-Schnittstelle (Basisfunktionen):
 - `pthread_create`: Faden erzeugen
 - `pthread_exit`: Faden beendet sich selbst
 - `pthread_join`: auf Ende eines Fadens warten
 - `pthread_self`: eigene Faden-ID abfragen
 - `pthread_yield`: Faden gibt CPU freiwillig auf
- Funktionen in pthread-Bibliothek zusammengefasst

```
gcc ... -pthread ...
```



■ Faden-Erzeugung

```
#include <pthread.h>
```

```
int pthread_create(pthread_t *tid, const pthread_attr_t *attr,  
                  void *(*func)(void *), void *param);
```

■ Parameter

tid: Zeiger auf Variable, in der die Faden-ID abgelegt werden soll.

attr: Zeiger auf Attribute (z.B. Stack-Größe) des Fadens. **NULL** für Standard-Attribute.

func, param: Der neu erzeugte Faden führt die Funktion **func** mit dem Parameter **param** aus.

■ Als Rückgabewert wird 0 geliefert. Im Fehlerfall wird ein Fehlercode (ähnlich **errno**) zurückgeliefert.



- Faden beenden (bei `return` aus `func` oder):

```
#include <pthread.h>

void pthread_exit(void *retval);
```

Der Faden wird beendet und `retval` wird als Rückgabewert zurückgeliefert (siehe `pthread_join`).

- Auf Faden warten und `pthread_exit`-Status abfragen:

```
#include <pthread.h>

int pthread_join(pthread_t tid, void **retvalp);
```

Wartet auf den Faden mit der Faden-ID `tid` und liefert dessen Rückgabewert über `retvalp` zurück.

Als Rückgabewert wird 0 geliefert. Im Fehlerfall wird ein Fehlercode (ähnlich `errno`) zurückgeliefert.



- Beispiel (Multiplikation Matrix mit Vektor; $\vec{c} = A\vec{b}$):

```
double a[100][100], b[100], c[100];

static void *mult(void *ci) {
    int i = (double *) ci - c;

    double sum = 0.0;
    for (int j = 0; j < 100; j++) {
        sum += a[i][j] * b[j];
    }
    c[i] = sum;
    return NULL;
}

int main(void) {
    pthread_t tid[100];

    for (int i = 0; i < 100; i++) {
        pthread_create(&tid[i], NULL, mult, &c[i]);
    }
    for (int i = 0; i < 100; i++) {
        pthread_join(tid[i], NULL);
    }
}
```



- Koordinierung durch Mutex-Variablen

- Erzeugung von Mutex-Variablen

```
pthread_mutex_t m;  
pthread_mutex_init(&m, NULL);
```

- lock-Operation

```
#include <pthread.h>  
  
int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *m);
```

- unlock-Operation

```
#include <pthread.h>  
  
int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *m);
```



■ Mutex-Beispiel:

```
volatile int counter = 0;
pthread_mutex_t m;
pthread_mutex_init(&m, NULL);
```

```
...      /* Thread 1 */
pthread_mutex_lock(&m);
counter++;
pthread_mutex_unlock(&m);
...
```

```
...      /* Thread 2 */
pthread_mutex_lock(&m);
printf("counter = %d\n", counter);
counter = 0;
pthread_mutex_unlock(&m);
...
```



pthread-Koordinierung und -Synchronisierung (2)

- Synchronisierung durch Bedingungs-Variablen (Condition Variable)
 - auf eine Bedingung kann gewartet werden (sleep)
 - eine Bedingung kann signalisiert werden (wakeup)
 - Erzeugung einer Condition-Variablen

```
pthread_cond_t c;  
pthread_cond_init(&c, NULL);
```

- auf eine Bedingung warten

```
#include <pthread.h>  
  
int pthread_cond_wait(pthread_cond_t *c, pthread_mutex_t *m);
```

- eine Bedingung signalisieren

```
#include <pthread.h>  
  
int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *c);  
int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *c);
```

`pthread_cond_signal` weckt *einen* Faden, `pthread_cond_broadcast` weckt *alle* auf die Bedingung wartenden Fäden auf



pthread-Beispiel (2)

■ Beispiel: zählende Semaphore

```
pthread_mutex_t m;  
pthread_cond_t c;  
  
pthread_mutex_init(&m, NULL);  
pthread_cond_init(&c, NULL);
```

```
void P(volatile int *s) {  
    pthread_mutex_lock(&m);  
    while (*s == 0) {  
        pthread_cond_wait(&c, &m);  
    }  
    *s -= 1;  
    pthread_mutex_unlock(&m);  
}
```

```
void V(volatile int *s) {  
    pthread_mutex_lock(&m);  
    *s += 1;  
    pthread_cond_broadcast(&c);  
    pthread_mutex_unlock(&m);  
}
```



- Faden-Konzept, Koordinierung und Synchronisierung in Java integriert
- Erzeugung von Fäden über die Thread-Klasse; Beispiel:

```
class MyClass implements Runnable {  
    public void run() {  
        System.out.println("Hello!");  
    }  
}  
...  
MyClass o = new MyClass();           // create object  
Thread t1 = new Thread(o);           // create thread to run in o  
t1.start();                           // start thread  
Thread t2 = new Thread(o);           // create second thread  
t2.start();                           // start second thread
```



- Koordinierung und Synchronisierung über jedes beliebige Objekt
 - Koordinierung über **synchronized**-Blöcke

```
synchronized(obj) {  
    ...  
}
```

Ein solcher Block ruft zu Block-Beginn ein **lock** auf das Objekt **obj** auf, führt die angegebenen Anweisungen aus, und ruft vor dem Verlassen des Blockes das entsprechende **unlock** auf.

- Synchronisierung über **wait**, **notify** und **notifyAll**

obj.wait(): wartet auf die Signalisierung einer Bedingung auf dem angegebenen Objekt **obj**.

obj.notify(): signalisiert eine Bedingung auf dem angegebenen Objekt **obj** an *einen* wartenden Faden.

obj.notifyAll(): signalisiert eine Bedingung auf dem angegebenen Objekt **obj** *allen* wartenden Fäden.



■ Beispiel Koordinierung und Synchronisierung:

```
public class Semaphore {
    private int s;

    public Semaphore(int s0) {
        s = s0;
    }
    public void P() {
        synchronized(this) {
            while (s == 0)
                this.wait();
            s--;
        }
    }
    public void V() {
        synchronized(this) {
            s++;
            this.notifyAll();
        }
    }
}
```

Entspricht dem pthread-Beispiel...



- Vereinfachte Schreibweise (entspricht „Monitor“-Konzept):

```
public class Semaphore {
    private int s;

    public Semaphore(int s0) {
        s = s0;
    }
    public synchronized void P() {
        while (s == 0) {
            wait();
        }
        s--;
    }
    public synchronized void V() {
        s++;
        notifyAll();
    }
}
```

