

Echtzeitsysteme

Übungen zur Vorlesung

Entwicklungsumgebung

Simon Schuster Peter Wägemann

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg (FAU)
Lehrstuhl für Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
<https://www4.cs.fau.de>

Sommersemester 2022



§, PW EZS (SS22)

1/41

Übersicht

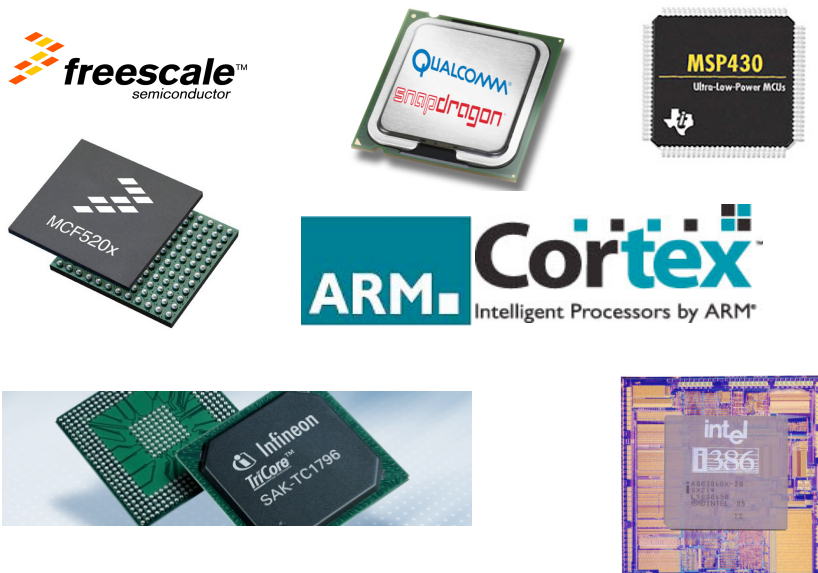
- 1 Einführung in eCos
- 2 Entwicklungsumgebung
 - Werkzeugkette und CMake
 - Blackmagic
 - Pulsweitenmodulation
 - Tiefpassfilter
 - Oszilloskop-Bedienung
- 3 Debuggen mit GDB



§, PW EZS (SS22)

2/41

Prozessorvielfalt in der Echtzeitwelt



§, PW EZS (SS22)
1 Einführung in eCos

4/41

Noch mehr Betriebssysteme



§, PW EZS (SS22)
1 Einführung in eCos

5/41

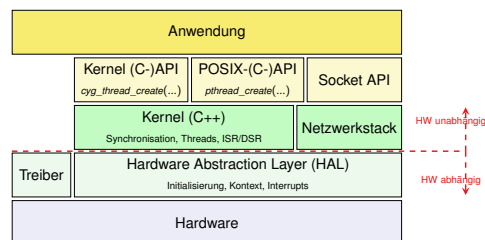
eCos is an embedded, highly configurable, open-source, royalty-free, real-time operating system.

- Ursprünglich von der Fa. Cygnus Solutions entwickelt (1997)
- Primäres Entwurfsziel:
 - „deeply embedded systems“
 - „high-volume application“
 - „consumer electronics, telecommunications, automotive, ...“
- Zusammenarbeit mit Redhat (1999)
- Seit 2002 quelloffen (GPL)

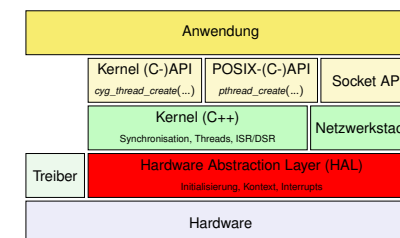
<http://ecos.sourceforge.org>



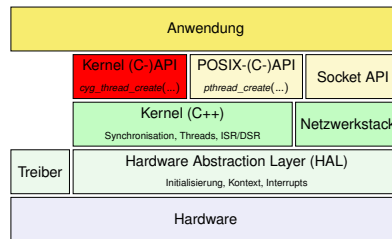
- Fujitsu SPARClite
- Matsushita MN10300
- Motorola PowerPC
- Advanced RISC Machines (ARM)
- Toshiba TX39
- Infineon TriCore
- Hitachi SH3
- NEC VR4300
- MB8683X
- ARM Cortex
- Intel x86
- ...



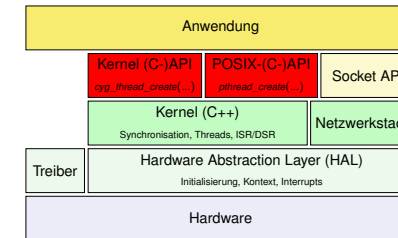
- Abstrahiert CPU- und plattformspezifische Eigenschaften
 - Kontextwechsel
 - Interruptverwaltung
 - CPU-Erkennung, Startup
 - Zeitgeber, I/O-Registerzugriffe



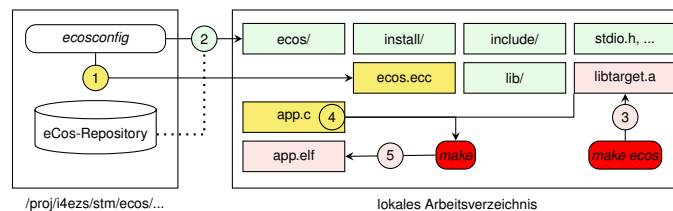
- Implementiert in C++
- Feingranular konfigurierbar
 - Verschiedene Schedulingstrategien (Bitmap/Multilevel Queue)
 - Zeitscheibenbasiert, präemptiv, prioritätenbasiert
- Verschiedene Synchronisationsstrategien
 - Mutexe, Semaphore, Bedingungsvariablen
 - Messages Boxes



- Kernel API
 - vollständige C-Schnittstelle
 - siehe Dokumentation¹
- (Optionale) POSIX-Kompatibilitätsschicht
 - Scheduling-Konfiguration, `pthread_*`
 - Timer, Semaphore, Message Queues, Signale, ...



- 1 Erstellen einer Konfiguration (configtool/ecosconfig)
- 2 Kopieren ausgewählter Komponenten (configtool/ecosconfig)
- 3 Erstellen einer Betriebssystembibliothek
- 4 Entwicklung der eigentlichen Anwendung
- 5 Kompilieren des Gesamtsystems

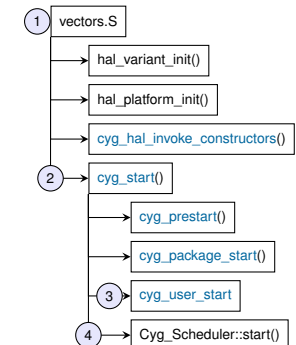


Wichtig!

Für jede Übung wird eine Konfiguration vorgegeben (Schritte 1–3)



- 1 vectors.S
 - Hardwareinitialisierung
 - Globale Konstruktoren
- 2 `cyg_start()`:
 - Hardwareunabhängige Vorbereitungen
- 3 `cyg_user_start`:
 - Einsprungpunkt für Anwendungscode!
 - Erzeugen von Threads
- 4 Starten des Schedulers

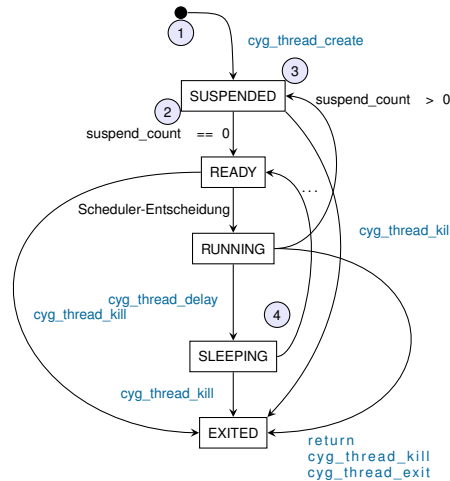


Wichtig!

In allen Übungsaufgaben muss man `cyg_user_start()` implementieren und dort alle Threads anlegen. *Die Funktion muss zurückkehren!*



- 1 Thread wird im Zustand *suspended* erzeugt.
 - `suspend_count = 1`
- 2 `cyg_thread_resume` aktiviert
 - `suspend_count--`
- 3 `cyg_thread_suspend` suspendiert
 - `suspend_count++`
- 4 delay, mutex, semaphore wait
- 5 Threadterminierung



```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 {
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 };
```

- Einbinden der nötigen Headerdatei
- Anlegen eines neuen eCos-Threads

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 {
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 };
```

- faktisch: Threadpriorität
- 0
 - höchste Priorität
 - für Systemprozesse freilassen
- CYG_THREAD_MIN_PRIORITY
 - Idle-Thread

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 {
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 };
```

- Threadeinsprungpunkt
- Funktionszeiger
- Signatur:
 - `void (*)(cyg_addrword_t)`

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

- Threadparameter
- Beliebiger Übergabeparameter
 - z. B. Zeiger auf threadlokale Daten

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

- Beliebiger Threadname
- Tipp: (gdb) info threads

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

- Basisadresse des Threadstacks
(→ &stack[0])
- `cyg_uint8`-Array
- Global definieren
→ Datensegment!
- *Warum ist die notwendig?*

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

- Stackgröße in Bytes

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

- Eindeutiger Identifikator
 - zur "Steuerung" z. B.:
`cyg_thread_resume(handle)`

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

- Speicher für interne Fadeninformationen
 - Fadenzustand u. a.
suspend_count
- Vermeidung dynamischer Speicherallokation im Kernel

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>



Threaderzeugung in eCos

```
1 #include <cyg/kernel/kapi.h>
2 void cyg_thread_create
3 (
4     cyg_addrword_t sched_info,
5     cyg_thread_entry_t* entry,
6     cyg_addrword_t entry_data,
7     char* name,
8     void* stack_base,
9     cyg_ucount32 stack_size,
10    cyg_handle_t* handle,
11    cyg_thread* thread
12 );
```

Ausführliche Dokumentation

<http://ecos.sourceware.org/docs-latest/ref/kernel-thread-create.html>

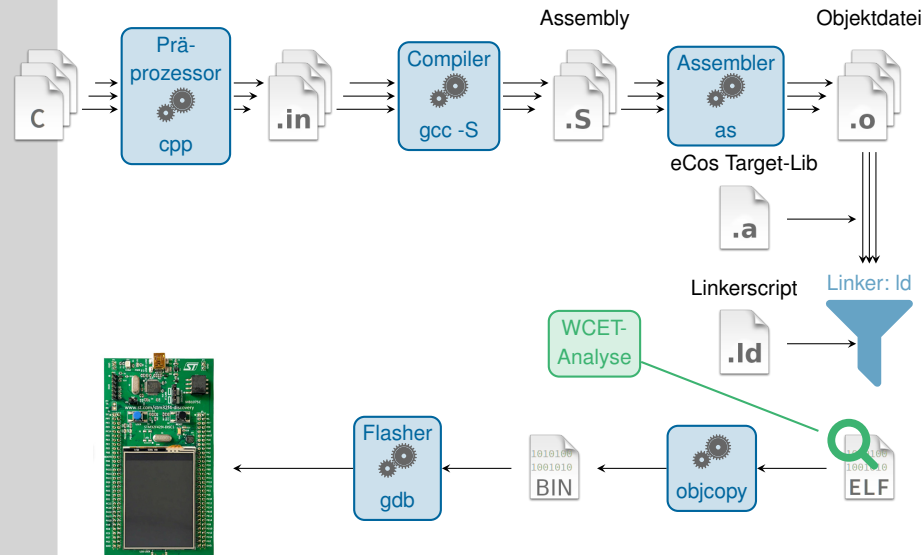


eCos-Beispielanwendung

```
1 #include <cyg/hal/hal_arch.h>
2 #include <cyg/kernel/kapi.h>
3 #include <stdio.h>
4 #define MY_PRIORITY 11
5 #define STACKSIZE (CYGNUM_HAL_STACK_SIZE_MINIMUM+4096)
6 static cyg_uint8 my_stack[STACKSIZE];
7 static cyg_handle_t my_handle;
8 static cyg_thread my_thread;
9
10 static void my_entry(cyg_addrword_t data) {
11     int message = (int) data;
12     ezs_printf("Beginning execution: thread data is %d\n", message);
13     for (;;) {
14         ezs_printf("Hello World!\n"); // \n flushes output
15         ezs_delay_us(1000000); // Delay for 1000000 * 1us = 1 second
16     }
17 }
18 void cyg_user_start(void) {
19     ezs_printf("Entering cyg_user_start() function\n");
20     cyg_thread_create(MY_PRIORITY, &my_entry, 0, "thread 1",
21                     my_stack, STACKSIZE, &my_handle, &my_thread);
22     cyg_thread_resume(my_handle); }
```



EZS-Toolchain



EZS-Entwicklungsumgebung

Wichtig!

Zu jeder Übungsaufgabe wird eine eCos-Konfiguration bereitgestellt. Makefiles werden mit **cmake** generiert.

- 1 Vorgabe herunterladen, entpacken, Verzeichnis betreten
- 2 **Nötige Umgebungsvariablen setzen:** `source ecosenv.sh`
- 3 Eigene Quelldateien in `CMakeLists.txt` eintragen
- 4 build Verzeichnis betreten → out-of-source build²
- 5 Makefiles erzeugen: `cmake ..` (*cmake PUNKT PUNKT*)
- 6 Alles kompilieren: `make`
- 7 Flashen, ausführen, debuggen: `make flash`
~> Flasher & Debugger: `make gdb` (später ausführlicher)

²<https://gitlab.kitware.com/cmake/community/wikis/FAQ#out-of-source-build-trees>

Dokumentation zum EZS-Board

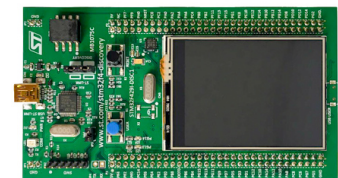
Wiki zum EZS-Board

<https://gitlab.cs.fau.de/ezs/ezs-board/wikis/home>

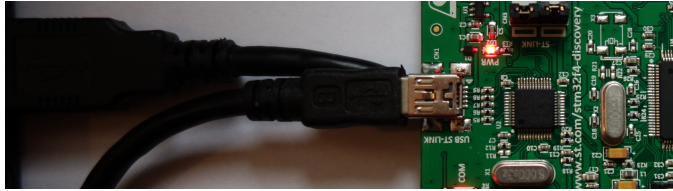
- Dokumentation im Wiki
 - 🔗 Hardware (EZS-Board)
 - 🔗 Entwicklungsumgebung
- Erweiterung durch *alle Teilnehmer an EZS* möglich
 - GitLab-Account notwendig

Entwicklungsplattform STM32F429

- ARM Cortex-M4 Prozessor
 - Flash-Speicher: 2 MB
 - RAM: 256 KB
- Umfangreiche Peripherie
 - Touch-LCD
 - Serielle Kommunikation
 - Timer
 - GPIOs
 - ADCs
 - 3-Achsen Gyroskop
 - Beschleunigungssensor
 - Audio Sensor
 - *integrierte Debugging-Schnittstelle*
 - ...



Flashen & Debuggen: Blackmagic Firmware



- Ausleihbare Boards sind mit Blackmagic Firmware³ ausgestattet
- Mini-USB-Kabel anschließen
- Nach Verbinden des USB-Kabels zwei serielle Ports, z. B.:
 - /dev/ttyACM0: Debugger
 - /dev/ttyACM1: serielle Kommunikation (Ausgabe z.B. mit cutecom)
- Exakte Ports zufällig $\leadsto$ /dev/serial/by-id/*Black_Magic*
- Für EZS: /tmp/\$USER-ezs-serial

³<https://github.com/blackspere/blackmagic>

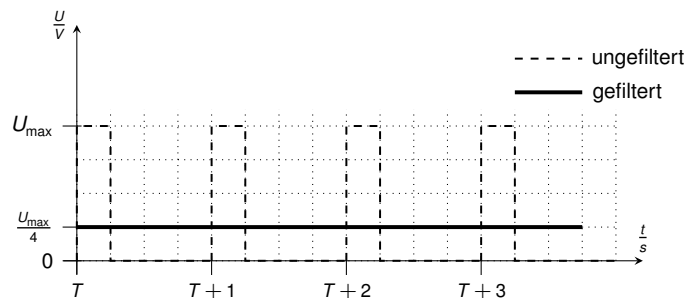
Flashen mittels Kommandozeile

- Bashprompt: %, gdb-Prompt: >

```
% cd <ezs-aufgabe1>
% source ecosenv.sh
% cd build
% cmake ..
% make
% arm-none-eabi-gdb -nh app.elf # Starten des Debuggers
> target extended-remote /dev/ttyACM0 # gdb ueber ttyACM0
> monitor swd # Verwendung Serial Wire Debugging (SWD)
> attach 1 # Erstes Interface verwenden
> load # Laden des Systems in Flash (Flashen)
> continue # Starten der Ausfuehrung
```

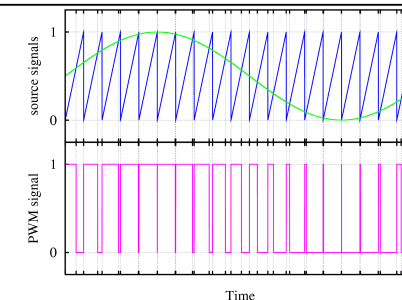
- gdb -nh: Verhindert Ausführung der Befehle aus ~/.gdbinit
- gdb-Befehle in Datei flash.gdb zusammenfassen und starten mittels:
arm-none-eabi-gdb -batch -x flash.gdb -nh app.elf
- bereits implementiert in Target make flash

Digital-Analog Umwandlung & Pulsweitenmodulation I



- Einschaltdauer proportional zum Mittelwert des Ausgangssignals
- Variation der Pulsweite oder Einschaltdauer (engl. duty cycle)
- Pulsweitenmodulation (engl. pulse-width modulation, PWM)
- „Pseudo“ Digital-Analog-Wandler (engl. digital-analog converter, DAC)

Digital-Analog Umwandlung & Pulsweitenmodulation II



Verfahren zur Signalerzeugung

- Hardware: Vergleich periodischer Zähler und Wert der Einschaltdauer
- Weit verbreitet: Motorsteuerung, Class-D-Verstärker, Schaltnetzteile, Nachrichtenübertragung, ...
- Mittels Tiefpass $\leadsto$ Digital-Analog-Wandlung
- libEZS: void ezs_dac_write(uint8_t) (zusätzlich echter DAC auf Board)
 $\leadsto$ Wertebereich 0-255

Tiefpassfilter

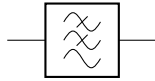


Abbildung: Schaltbild RC-Glied

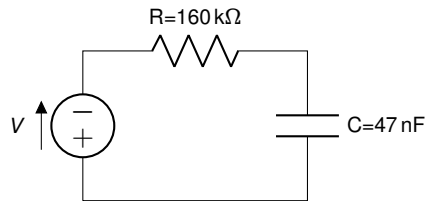


Abbildung: Schaltung RC-Filter auf Filterbaustein

- Filterung hochfrequenter Schwingungen
- Zeitkonstante $\tau = R \cdot C = 7,52\text{ms}$
- Grenzfrequenz (Dämpfung um 3dB $\approx 71\%$): $f_c = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot \tau} = 21\text{Hz}$



Tiefpassfilter anschließen

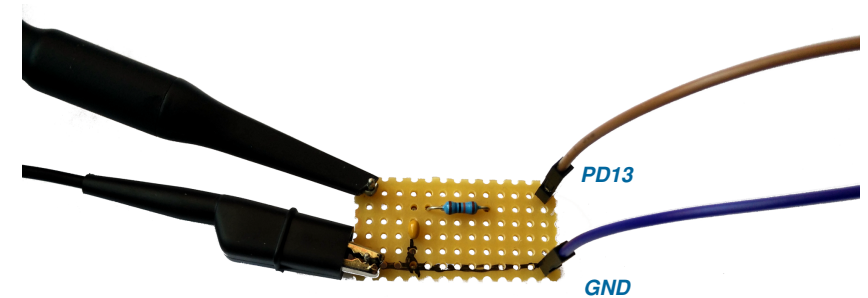
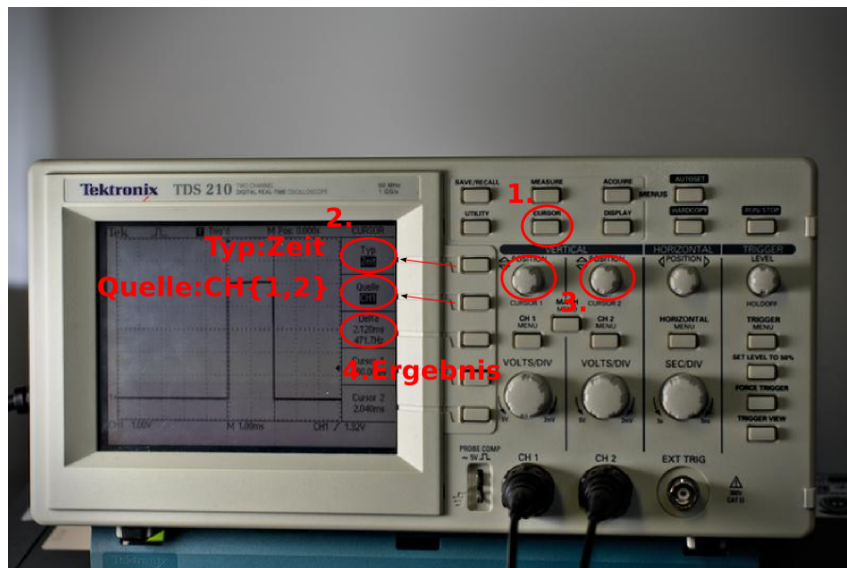


Abbildung: Filterbaustein anschließen, *schwarzer Strich markiert Masse*



Cursor



gdb-Dashboard

Aufrufen

- Interaktive gdb-Session:
% make gdb
- gdb-Dashboard:
% make debug
- Manueller Aufruf:
% arm-none-eabi-gdb \
-x ezs_dashboard.gdb app.elf
- Parameter -nh verwenden falls
.gdbinit vorhanden

Fenster

- 1 Source Code
- 2 Assembly
- 3 Stack
- 4 Threads
- 5 Lokale Variablen



```

and "show warranty" for details.
# ./configure --prefix=/usr --host=x86_64-pc-linux-gnu --target=arm-none-eabi"
Type "show configuration" for configuration details.
For bug reporting instructions, please see:
http://www.gnu.org/bugs.html#bug-reporting.
Find the GDB manual and other documentation resources online at:
http://www.gnu.org/oldversions/gdb/documentation/.
For help, type "help".
Type "apropos word" to search for commands related to "word".
Loading symbols from /usr/bin/gdb/gdb:arm-none-eabi/ld/build/obj elf... done.
Target value: unknown
Available Targets:
No. Att Driver
1. STM32F4xx

Source
100 res_ps = (PREScaler_t) * 1000000L / RCCCLK;
101 res_us = res_ps / 1000000L;

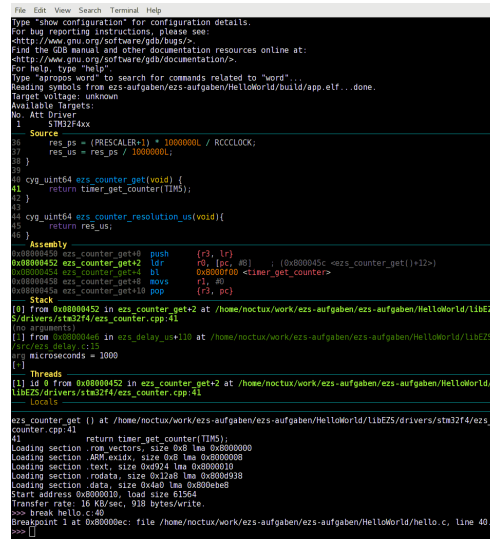
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
137
138
139
140
141
142
143
144
145
146
147
148
149
150
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
162
163
164
165
166
167
168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
178
179
180
181
182
183
184
185
186
187
188
189
190
191
192
193
194
195
196
197
198
199
200
201
202
203
204
205
206
207
208
209
210
211
212
213
214
215
216
217
218
219
220
221
222
223
224
225
226
227
228
229
230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
280
281
282
283
284
285
286
287
288
289
290
291
292
293
294
295
296
297
298
299
300
301
302
303
304
305
306
307
308
309
310
311
312
313
314
315
316
317
318
319
320
321
322
323
324
325
326
327
328
329
330
331
332
333
334
335
336
337
338
339
340
341
342
343
344
345
346
347
348
349
350
351
352
353
354
355
356
357
358
359
360
361
362
363
364
365
366
367
368
369
370
371
372
373
374
375
376
377
378
379
380
381
382
383
384
385
386
387
388
389
390
391
392
393
394
395
396
397
398
399
400
401
402
403
404
405
406
407
408
409
410
411
412
413
414
415
416
417
418
419
420
421
422
423
424
425
426
427
428
429
430
431
432
433
434
435
436
437
438
439
440
441
442
443
444
445
446
447
448
449
450
451
452
453
454
455
456
457
458
459
460
461
462
463
464
465
466
467
468
469
470
471
472
473
474
475
476
477
478
479
480
481
482
483
484
485
486
487
488
489
490
491
492
493
494
495
496
497
498
499
500
501
502
503
504
505
506
507
508
509
510
511
512
513
514
515
516
517
518
519
520
521
522
523
524
525
526
527
528
529
530
531
532
533
534
535
536
537
538
539
540
541
542
543
544
545
546
547
548
549
550
551
552
553
554
555
556
557
558
559
560
561
562
563
564
565
566
567
568
569
570
571
572
573
574
575
576
577
578
579
580
581
582
583
584
585
586
587
588
589
590
591
592
593
594
595
596
597
598
599
600
601
602
603
604
605
606
607
608
609
610
611
612
613
614
615
616
617
618
619
620
621
622
623
624
625
626
627
628
629
630
631
632
633
634
635
636
637
638
639
640
641
642
643
644
645
646
647
648
649
650
651
652
653
654
655
656
657
658
659
660
661
662
663
664
665
666
667
668
669
670
671
672
673
674
675
676
677
678
679
680
681
682
683
684
685
686
687
688
689
690
691
692
693
694
695
696
697
698
699
700
701
702
703
704
705
706
707
708
709
710
711
712
713
714
715
716
717
718
719
720
721
722
723
724
725
726
727
728
729
730
731
732
733
734
735
736
737
738
739
740
741
742
743
744
745
746
747
748
749
750
751
752
753
754
755
756
757
758
759
760
761
762
763
764
765
766
767
768
769
770
771
772
773
774
775
776
777
778
779
780
781
782
783
784
785
786
787
788
789
790
791
792
793
794
795
796
797
798
799
800
801
802
803
804
805
806
807
808
809
810
811
812
813
814
815
816
817
818
819
820
821
822
823
824
825
826
827
828
829
830
831
832
833
834
835
836
837
838
839
840
841
842
843
844
845
846
847
848
849
850
851
852
853
854
855
856
857
858
859
860
861
862
863
864
865
866
867
868
869
870
871
872
873
874
875
876
877
878
879
880
881
882
883
884
885
886
887
888
889
890
891
892
893
894
895
896
897
898
899
900
901
902
903
904
905
906
907
908
909
910
911
912
913
914
915
916
917
918
919
920
921
922
923
924
925
926
927
928
929
930
931
932
933
934
935
936
937
938
939
940
941
942
943
944
945
946
947
948
949
950
951
952
953
954
955
956
957
958
959
960
961
962
963
964
965
966
967
968
969
970
971
972
973
974
975
976
977
978
979
980
981
982
983
984
985
986
987
988
989
990
991
992
993
994
995
996
997
998
999
1000
1001
1002
1003
1004
1005
1006
1007
1008
1009
1010
1011
1012
1013
1014
1015
1016
1017
1018
1019
1020
1021
1022
1023
1024
1025
1026
1027
1028
1029
1030
1031
1032
1033
1034
1035
1036
1037
1038
1039
1040
1041
1042
1043
1044
1045
1046
1047
1048
104
```

gdb Kommandos – I

Befehle haben Langformen (break) und Kurzformen (b)

Wichtige Befehle

- Breakpoint setzen:
»> b(reak) cyg_user_start
- Einzelschritt (Funktionen betreten):
»> s(tep)
- Einzelschritt (Funktionen nicht betreten):
»> n(ext)
- Programm fortsetzen:
»> c(ontinue)
- Bis zum Ende der Funktion ausführen:
»> fin(ish)
- Funktion anzeigen:
»> l(ist) < Funktionsname>
- gdb schließen:
»> q(uit) (oder Strg+D)
- Neu Flashen:
»> l(oad)



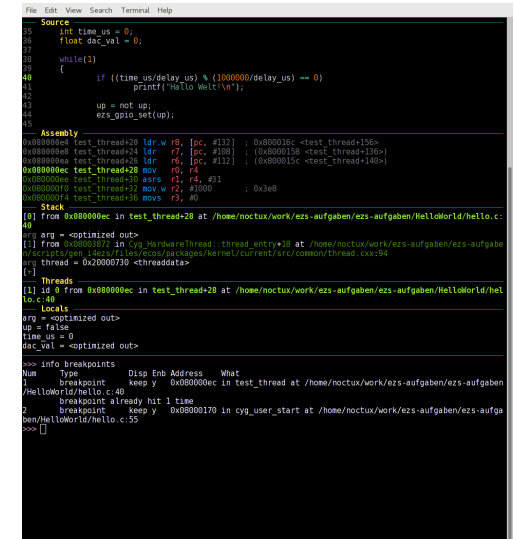
```
File Edit View Search Terminal Help
Type 'show configuration' for configuration details.
For bug reporting instructions, please see
http://www.gnu.org/software/gdb/bugs/.
Find the GDB manual and other documentation resources online at:
http://www.gnu.org/software/gdb/documentation/.
For help, type 'help'.
Type 'apropos word' to search for commands related to 'word'.
Reading symbols from ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/build/app.elf... done.
Target voltage: unknown
Available targets:
No. Att Driver
1. STM324xx
-- Source
16 res_ps = (PRESCLER1) * 1000000L / RCCCLK;
17 res_us = res_ps / 1000000L;
18 }
19 cyg_uint64 ezs_counter_get(void) {
20     return timer_get_counter(TIM5);
21 }
22 }
23 cyg_uint64 ezs_counter_resolution_us(void) {
24     return res_us;
25 }
26 }
-- Assembly
0x00000452 ezs_counter_get+0 push    {r3, lr}
0x00000452 ezs_counter_get+2 ldr     r0, [pc, #8]
0x00000452 ezs_counter_get+4 bl      0x00000700 <timer_get_counter>
0x00000458 ezs_counter_get+8 movs    r1, #0
0x0000045a ezs_counter_get+10 pop     {r3, pc}
-- Stack
[8] from 0x00000452 in ezs_counter_get+2 at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/LibEZ
drivers/sta32f4/ezs_counter.cpp:41
(no arguments)
[1] from 0x00000700 in ezs_delay_get+10 at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/LibEZ
drivers/sta32f4/ezs_delay.cpp:11
microseconds = 3000
[2]
-- Threads
[1] 0 from 0x00000452 in ezs_counter_get+2 at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/
LibEZ/drivers/sta32f4/ezs_counter.cpp:41
-- Locals
ezs_counter_get () at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/LibEZ/drivers/sta32f4/ezs_
counter.cpp:41
counter.c:41
return timer_get_counter(TIM5);
Loading section .rodata, size 0x8 lma 0x00000000
Loading section .bss, size 0x0 lma 0x00000000
Loading section .text, size 0x924 lma 0x00000010
Loading section .reloc, size 0x128 lma 0x00000090
Loading section .data, size 0x40 lma 0x000000e8
Start address 0x00000100, load size 81544
Transfer rate: 16 KB/sec, 910 bytes/write.
>>> break hello.c:40
Breakpoint 1 at 0x00000100: file /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/hello.c, line 40.
>>> []
```

36/41

gdb Kommandos – II

Wichtige Befehle (Fortsetzung)

- Backtrace (Aufruf-Stack) anzeigen:
»> b(ack)t(race)
- Dashboard neu zeichnen:
»> dashboard
- Breakpoints anzeigen:
»> info breakpoints
- Breakpoint löschen:
»> delete <nummer>
- Variable anzeigen:
»> p(rint) <variablenname>



```
File Edit View Search Terminal Help
Source
25 int time_us = 0;
26 float dsc_val = 0;
27 while(1)
28 {
29     if ((time_us/delay_us) % (1000000/delay_us) == 0)
30         printf("Hello Hello!\n");
31     up = not up;
32     ezs_gpio_set(up);
33 }
-- Assembly
0x00000000 test_thread+20 ldr     w, r0, [pc, #132]
0x00000000 test_thread+22 ldr     r7, [pc, #136]
0x00000000 test_thread+24 ldr     r6, [pc, #132]
0x00000000 test_thread+26 mov     r0, r4
0x00000000 test_thread+28 ahrs    r1, r4, #31
0x00000000 test_thread+30 mov     w, r2, #1000
0x00000000 test_thread+32 movs    r3, #0
-- Stack
[0] from 0x00000000 in test_thread+28 at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/hello.c:
30
arg = <optimized out>
[1] from 0x00000000 in Sys_HardwareThread_thread_entry+18 at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgabe
/drivers/sta32f4/ezs_gpio.cpp:34
arg thread = 0x00000720 <threaddata>
[2]
-- Threads
[1] 0 from 0x00000000 in test_thread+28 at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgaben/HelloWorld/hel
lo.c:40
-- Locals
arg = <optimized out>
up = false
time_us = 0
dsc_val = <optimized out>
>>> info breakpoints
No. Type Disp Enb Address What
1 breakpoint keep y 0x00000100 in test_thread at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufgabe
n/HelloWorld/hello.c:40
breakpoint already hit 1 time
2 breakpoint keep y 0x00000170 in cyg_user_start at /home/noctux/work/ezs-aufgaben/ezs-aufga
ben/HelloWorld/hello.c:55
>>> []
```

37/41

Weiterführende Informationen

- gdb-Dashboard benötigt einen gdb mit python-Bindings
- gdb „abschießen“:
% killall gdb-multiarch -s SIGKILL
- EZS-Board in initialen Zustand setzen:
USB-Kabel abstecken & wieder anstecken
- GDB-Spickzettel:
<http://darkdust.net/files/GDB%20Cheat%20Sheet.pdf>

GDB-Einführung aus BS

https://www4.cs.fau.de/Lehre/WS19/V_BS/Uebungen/seminar-gdb.pdf

⁴gdb-multiarch ist der Name des gdb-Binaries im CIP, kann bei euch zu Hause abweichen

Übersicht hilfreicher make-Targets

- flash Baut Anwendung und schreibt sie auf das Board.
- gdb Startet eine interaktiver GDB-Sitzung.
- debug Startet eine GDB-Sitzung mit dem EZS-Dashboard.
- doc Erstellt Dokumentation für die von uns bereitgestellten Funktionen.
- sanity-test Testet grundlegende Funktionalität der Aufgabe.
- submit Erzeugt eine Abgabe (*rechtzeitig* aufrufen).
- diff Zeigt Unterschiede zwischen dem aktuellen Stand und der letzten Abgabe.

38/41

39/41