Systemnahe Programmierung in C

20 Unterbrechungen – Nebenläufigkeit

J. Kleinöder, D. Lohmann, V. Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Systemsoftware

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2024

http://sys.cs.fau.de/lehre/ss24

Nebenläufigkeit

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?

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`
    $\rightsquigarrow$ Potentielle *Lost-Update*-Anomalie

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

Nebenläufigkeitsprobleme (Forts.)

- 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
```


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

Nebenläufigkeitsprobleme: *Lost-Update*-Anomalie

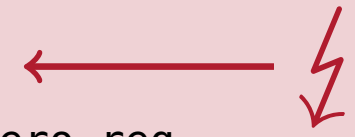
```
main:
  ...
  lds r24,cars
  lds r25,cars+1
  rcall send
  sts cars+1,__zero_reg__
  sts cars,__zero_reg__
  ...
```

```
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 $\mapsto$ lokale Variable)

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 $\mapsto$ lokale Variable)
  - `INT2_vect` wird ausgeführt
    - Register werden gerettet
    - `cars` wird inkrementiert $\rightsquigarrow$ `cars`=6
    - Register werden wiederhergestellt

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 $\mapsto$ lokale Variable)
  - `INT2_vect` wird ausgeführt
    - Register werden gerettet
    - `cars` wird inkrementiert $\leadsto$ `cars`=6
    - Register werden wiederhergestellt
  - `main` übergibt den **veralteten Wert** von `cars` (5) an `send`

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 $\mapsto$ lokale Variable)
  - `INT2_vect` wird ausgeführt
    - Register werden gerettet
    - `cars` wird inkrementiert $\leadsto$ `cars`=6
    - Register werden wiederhergestellt
  - `main` übergibt den **veralteten Wert** von `cars` (5) an `send`
  - `main` nullt `cars` $\leadsto$ **1 Auto ist „verloren“ gegangen**

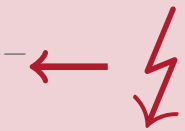
Nebenläufigkeitsprobleme: *Read-Write*-Anomalie

```
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
```


Nebenläufigkeitsprobleme: *Read-Write*-Anomalie

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

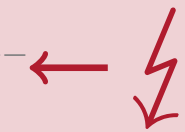


```
INT2_vect:
  ...                   ; save regs
  lds r24,cars
  lds r25,cars+1
  adiw r24,1
  sts cars+1,r25
  sts cars,r24
  ...                   ; restore regs
```

- Sei `cars`=255 und an **dieser Stelle** tritt der IRQ () auf

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

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

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

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**

Interruptsperren: Datenflussanomalien verhindern

```
void main(void) {
  while(1) {
    waitsec(60);

    send(cars);
    cars = 0;

  }
}
```

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

Interruptsperren: Datenflussanomalien verhindern

```
void main(void) {
  while(1) {
    waitsec(60);

    send(cars);
    cars = 0;          kritisches Gebiet

  }
}
```

- Wo genau ist das **kritische Gebiet**?
  - Lesen von `cars` und Nullen von `cars` müssen atomar ausgeführt werden

Interruptsperren: 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 **Interruptsperren** erreicht werden
    - `ISR` unterbricht `main`, aber nie umgekehrt $\leadsto$ asymmetrische Synchronisation

Interruptsperren: 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 **Interruptsperren** erreicht werden
    - `ISR` unterbricht `main`, aber nie umgekehrt $\rightsquigarrow$ asymmetrische Synchronisation
  - Achtung: Interruptsperren sollten **so kurz wie möglich** sein
    - Wie lange braucht die Funktion `send` hier?
    - Kann man `send` aus dem kritischen Gebiet herausziehen?

Nebenläufigkeitsprobleme (Forts.)

- 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?

Nebenläufigkeitsprobleme (Forts.)

- 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

Nebenläufigkeitsprobleme (Forts.)

- 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**

Nebenläufigkeitsprobleme (Forts.)

- 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

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

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 $\rightsquigarrow$ `event` **wird gesetzt**

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
6    while (! event) {
7
8      sleep_cpu();
9
10   }
11
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**?

Lost-Wakeup: Dornröschenschlaf verhindern

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

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 Interruptsperren absichern?)
  - Problem: Vor `sleep_cpu()` müssen IRQs freigegeben werden!

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 Interruptsperren absichern?)
  - Problem: Vor `sleep_cpu()` müssen IRQs freigegeben werden!
  - Funktioniert dank spezieller Hardwareunterstützung:
    ⇝ Befehlssequenz `sei`, `sleep` wird von der CPU **atomar** ausgeführt

Zusammenfassung

- 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** $\hookrightarrow$ 12–7
  - Interrupthandler und Zugriffsfunktionen auf gemeinsamen Zustand (`static` Variablen!) in eigenem Modul kapseln.