

EMS30 Introductie

Embedded Systems: Jouw toekomst?

EMBEDDED SYSTEMS

Vacature HBO Elektrotechniek (Embedded Systems):

- Bare-metal C/C++ programmeren (en documenteren) op embedded systemen;
- Communicatieprotocollen opstellen en vastleggen;
- Vertalen van (bestaande) schema's naar een pcb-ontwerp;
- Ervaring met hardware (op componentniveau) gekoppeld aan embedded systemen;
- Kunnen werken met multimeter en oscilloscoop;



Embedded Systems: Jouw toekomst?

EMBEDDED SYSTEMS

Vacature HBO Elektrotechniek (Embedded Systems):

- Je hebt een bachelor- of mastergraad in een technische richting, zoals bijv. Technische Informatica, Elektrotechniek of Embedded Systems.
- Je heb gedegen kennis van softwareontwikkeling in **C/C++** en Python, die verder gaat dan de code. Je kunt de architectuur van software ontwerpen en bent bedreven in **CI/automatisch testen**.
- Ervaring met hardware design en draadloze communicatietechnieken is een groot pluspunt.



Embedded Systems: Jouw toekomst?

EMBEDDED SYSTEMS

Vacature HBO Elektrotechniek (Embedded Systems):

- Een afgeronde technische opleiding zoals (Technische) Informatica, Computer Science, Elektrotechniek, Mechatronica of Embedded Systems op hbo- of wo niveau;
- Ervaring met de programmeertalen **C en C++**;
- Ervaring met embedded systemen;
- Kennis van (embedded) **Linux**.



Embedded Systems: Jouw toekomst?

EMBEDDED SYSTEMS

Vacature HBO Elektrotechniek (Embedded Systems):

- experience in embedded **C/C++** development and **Linux**;
- Good understanding of **object-oriented design** and design patterns;
- Understanding of data communication protocols like Modbus, BACnet, DALI, and/or EnOcean is a nice to have;
- Experience with Yocto, **Git**Hub, Robot Framework and Google**Test** is a nice to have;

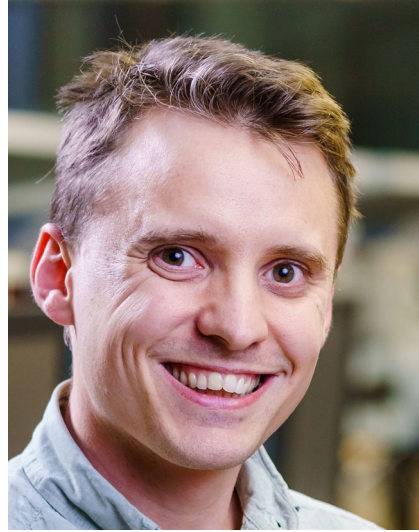


Docenten EMS30

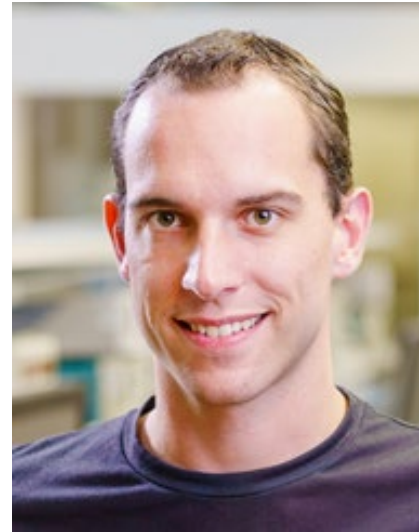
EMBEDDED SYSTEMS



Ron
Verhagen
VeRon@hr.nl



Daniël
Versluis
VersD@hr.nl



Roy
Bakker
BaRoy@hr.nl



Harry
Broeders
BroJZ@hr.nl

Leerdoelen EMS30.

Je leert in week **1 t/m 4**:

- hoe je een betere **C**-programmeur wordt.

Je leert in week **4 t/m 8**:

- de basisbeginselen van objectgeoriënteerd programmeren in **C++**;
- de basisbeginselen van objectgeoriënteerd ontwerpen met **UML**.

Leerdoelen EMS30 week 1 t/m 4

#	Niveau	Weging	De student is in staat om ...
1	C	5 %	... versiebeheer toe te passen (GIT) zodanig dat de student in groepsverband software revisies kan beheren.
2	C	25 %	... een dynamische datastructuur te implementeren in C met behulp van pointers en de functies malloc en free.
3	C	20 %	... de kwaliteit van code te verbeteren door het toepassen van unit testen, code coverage en coding standards.

Toetsing en studielast EMS30

Toets	Leerdoelen	Weging	Deadline
Opdracht 1	1, 2 en 3	50 %	Lesweek 4, zondag 23.59 uur
Opdracht 2	4, 5 en 6	50 %	Lesweek T4, zondag 23.59 uur

Je werkt in **tweetallen** samen m.b.v. git (*je krijgt van ons een repository*) en levert je werk ook in op dat repository.

Werkvorm	Omschrijving	Studielast
Theorielessen	Theorie volgen. Week 5 t/m 8	8 klokuren
Practicum	Begin maken met de labopdrachten.	36 klokuren
Zelfstudie	Bestuderen van het studiemateriaal. Uitwerken van alle labopdrachten.	124 klokuren

EMS30 levert je **6** studiepunten op dat betekent dat je $6/15 = 2/5 =$ **2 dagen / week** aan EMS30 dient te besteden.

Planning week 1 t/m 4

Week	Werkvorm	Beschrijving
4.1	Les	1: Modules in C, 2: Dynamisch geheugenallocatie
4.2	Les	1: Git, 2: Unittesten
4.3	Les	1: Memory tests en test coverage, 2: Coding standards en static code analysis
4.4	Les Opdracht 1	1+2: Werken aan opdracht 1 Deadline zondag 23.59 uur

Studiemateriaal vind je op de wiki:

EMBEDDED SYSTEMS

 HR_ELEKTRO / Embedded / EMS30

Wiki

Create page

Clone wiki

[EMS30 / Home](#)

View

History

Edit

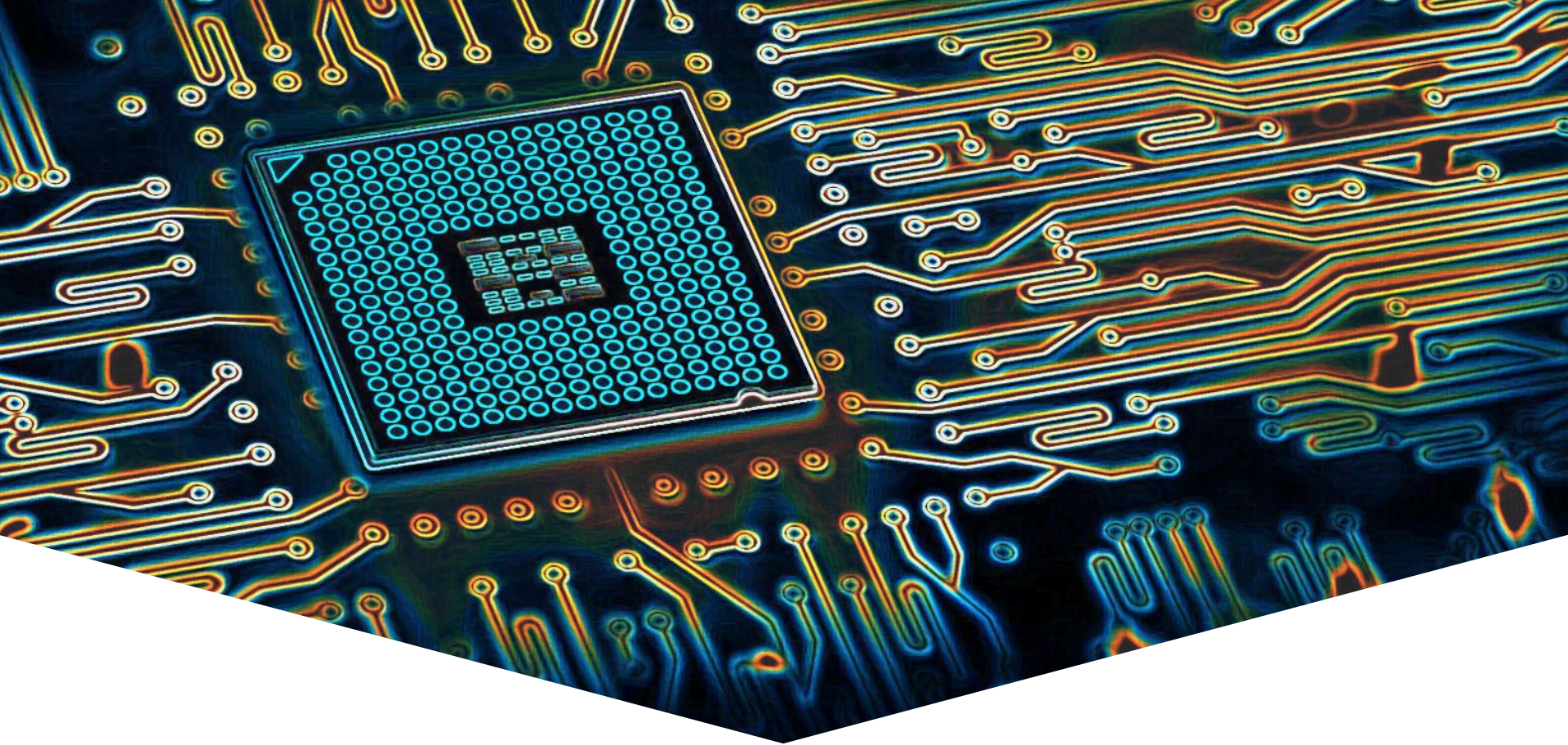
EMS30 - Embedded Systems 3

Dit repository is bedoeld voor studenten en docenten van de opleiding Elektrotechniek van de Hogeschool Rotterdam en wordt gebruikt het studiemateriaal voor de cursus "EMS30 - Embedded Systems 3" te verspreiden.

Let op! Deze wiki is nog niet volledig voor studiejaar 2022-2023.

De informatie in dit repository is zoals alle mensenwerk niet foutloos, verbeteringen en suggesties zijn altijd welkom!
Maak als je ons feedback wilt geven een [issue](#) aan.

11



EMS30 Week 1 Les 1: Modules in C

Leerdoelen week 1 les 1. Je leert hoe je:

- de **interface** van een module in een .h bestand kunt declareren;
- de **implementatie** van een module in een .c bestand kunt definiëren;
- deze module kunt gebruiken en testen op een pc;
- deze module kunt gebruiken en testen op een CC3220S Launchpad.

Voorbeeld van een module in C

Als voorbeeld bekijken we een module **breuk**.

- Waarom zou je breuken willen gebruiken i.p.v. double's?

Module breuk

breuk.h

```
typedef struct { /* ... */} Breuk;  
extern Breuk add(Breuk b1, Breuk b2);  
extern Breuk mul(Breuk b1, Breuk b2);
```

breuk.c

```
Breuk add(Breuk b1, Breuk b2)  
{  
    // ...
```

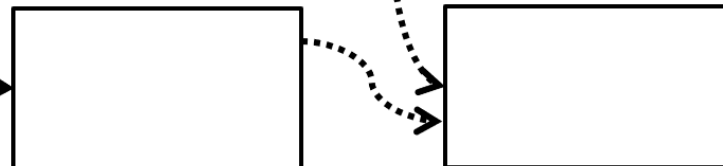
breuk.o

main.c

```
#include "breuk.h"  
// ...  
Breuk c = add(a, b);
```

main.o

main




We splitsen de module in een .h en een .c bestand:

- .h bestand bevat de definitie van alle types (Breuk) en de **declaratie** van alle functies (prototypes) (add en mul).
- .c bestand bevat de **implementatie** van alle functies.
- Het .h bestand is nodig om code die de module gebruikt te **compileren**, het .h bestand moet ge-**include** worden.
- Het .c bestand (of een gecompileerde versie daarvan) is nodig om code die de module gebruikt te **linken** (tot een executable), het gecompileerde .c bestand moet meegelinkt worden.

breuk.h

```
#ifndef _HR_BroJZ_Breuk_  
#define _HR_BroJZ_Breuk_  
  
typedef struct  
{  
    int teller;  
    int noemer;  
} Breuk;  
  
extern Breuk add(Breuk b1, Breuk b2);  
extern Breuk mul(Breuk b1, Breuk b2);  
  
#endif
```



Include guard voorkomt
problemen bij meerdere keren
includen in dezelfde .c file

breuk.c

```
#include <assert.h>
#include "breuk.h"

static Breuk normaliseer(Breuk b)
{
    assert(b.noemer != 0);
    // ...
    return b;
}
```

```
Breuk add(Breuk b1, Breuk b2)
{
    Breuk som;
    som.teller = b1.teller * b2.noemer + b1.noemer * b2.teller;
    som.noemer = b1.noemer * b2.noemer;
    return normaliseer(som);
}
// ...
```

static functie is alleen
in deze .c file zichtbaar
(is dus verborgen voor
gebruikers van de
module Breuk)

main.c

```
#include <stdio.h>

#include "breuk.h"

int main(void)
{
    Breuk a = {-2, 4}, b = {6, -8};

    Breuk c = add(a, b);
    printf("c = %d/%d\n", c.teller, c.noemer);

    Breuk d = mul(a, b);
    printf("d = %d/%d\n", d.teller, d.noemer);

    return 0;
}
```

Output:

c = -5/4

d = 3/8

Compileren en linken

```
$ gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c breuk.c
$ gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c main.c
$ gcc breuk.o main.o -o main
```

```
$ ./main
```

```
c = -5/4
```

```
d = 3/8
```

breuk.h

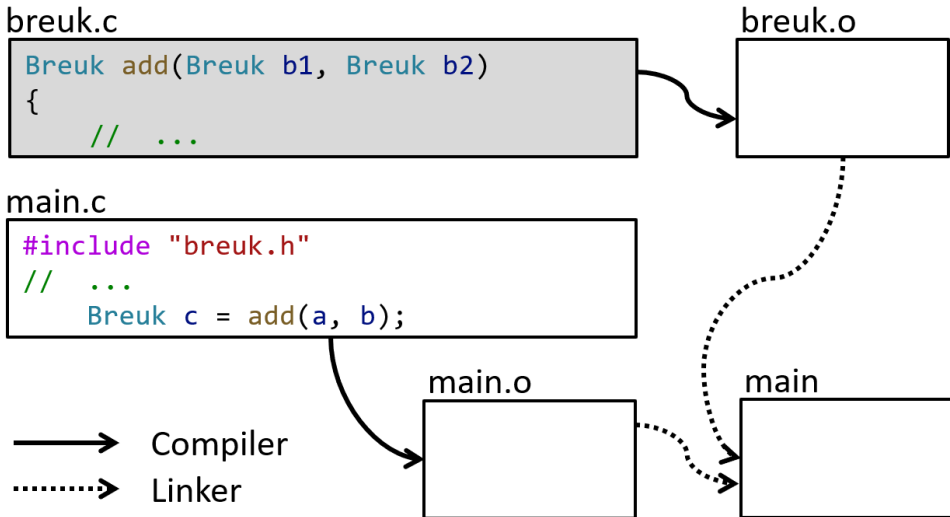
```
typedef struct { /* ... */} Breuk;
extern Breuk add(Breuk b1, Breuk b2);
extern Breuk mul(Breuk b1, Breuk b2);
```

breuk.c

```
Breuk add(Breuk b1, Breuk b2)
{
    // ...
}
```

main.c

```
#include "breuk.h"
// ...
Breuk c = add(a, b);
```



Automatiseren build proces: make

makefile:

```
main : breuk.o main.o
    gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c breuk.c

breuk.o : breuk.c breuk.h
    gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c breuk.c

main.o : main.c breuk.h
    gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c main.c
```

IDE's (CCS)
gebruiken make
onder de motorkap

Veel meer mogelijkheden, zoek zelf maar uit:

<http://www.gnu.org/software/make/manual/make.html>

Automatiseren build proces: make

```
$ make
```

```
gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c breuk.c
```

```
gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c main.c
```

```
gcc breuk.o main.o -o main
```

```
$ touch main.c
```

```
$ make
```

```
gcc -std=c18 -Wall -Wextra -pedantic-errors -g3 -O0 -c main.c
```


```
gcc breuk.o main.o -o main
```

Zie: https://bitbucket.org/HR_ELEKTRO/ems30/raw/master/Programmas/breuk.zip

Automatiseren build proces: CMake

Cmake genereerd makefile en bepaald dependencies

CMakeLists.txt:



```
cmake_minimum_required(VERSION 3.18)
project(breuk)
add_executable(main main.c breuk.c)
target_compile_options(main PRIVATE -std=c18 -Wall -Wextra -Wpedantic -g3 -O0)
```

Veel meer mogelijkheden, zoek zelf maar uit:
<https://cmake.org/>

Automatiseren build proces: CMake

```
$ mkdir build
$ cd build
$ cmake ..
-- The C compiler identification is GNU 12.2.1
-- The CXX compiler identification is GNU 12.2.1
-- ...
-- Build files have been written to: /home/ems/breuk/build
$ make
[ 33%] Building C object CMakeFiles/main.dir/main.c.o
[ 66%] Building C object CMakeFiles/main.dir/breuk.c.o
[100%] Linking C executable main
[100%] Built target main
```

Zie: https://bitbucket.org/HR_ELEKTRO/ems30/raw/master/Programmas/breuk.zip

CMake in Visual Studio Code

Eerst zelf een breakpoint zetten. Debug: **Ctrl+F5**

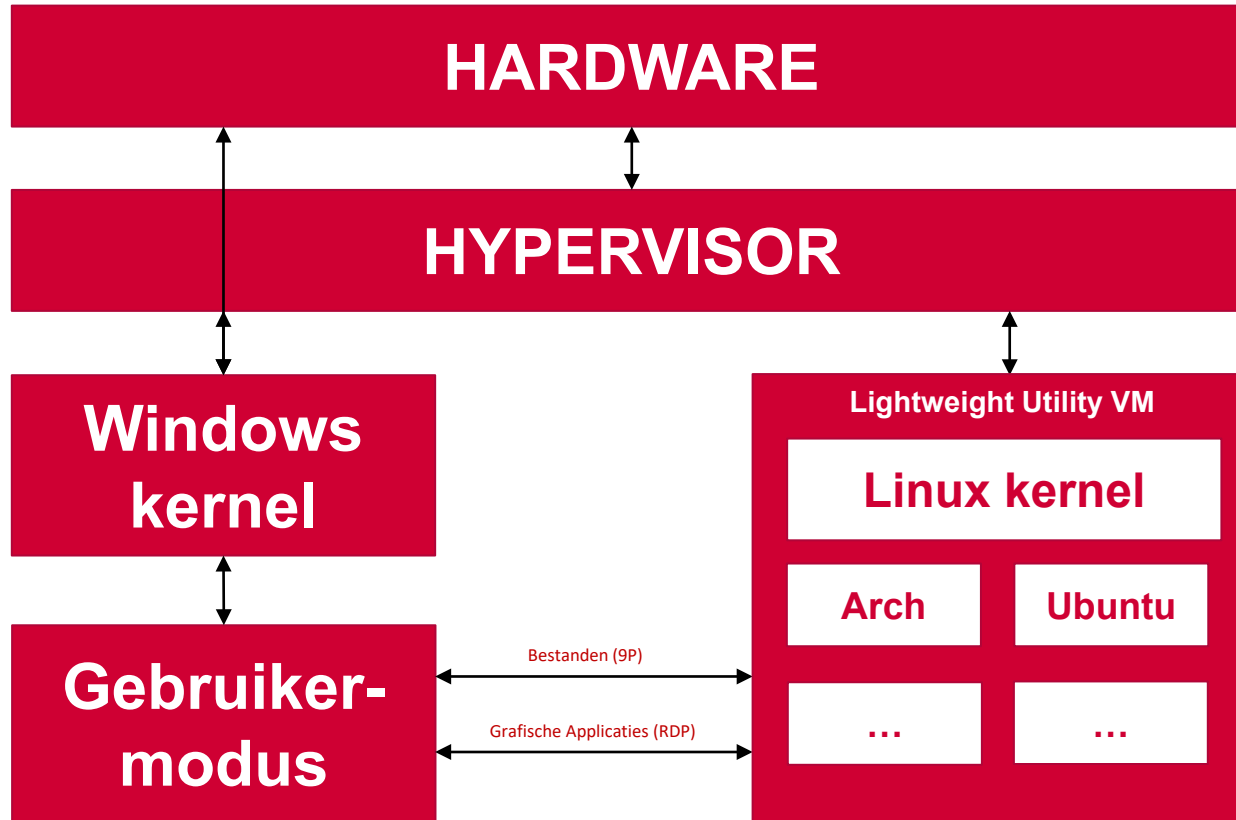
Errors en warnings: **Ctrl+Shift+M**

Selecteer target

Run: **Shift+F5**

Build: **F7**

The screenshot shows the Visual Studio Code interface. The status bar at the bottom displays: 'WSL: EMS30', 'master', '0 errors, 0 warnings', 'CMake: [Debug]: Ready', '[GCC 12.2.1 x86_64-pc-linux-gnu]', 'Build [all]', and a target dropdown menu with '[main]' selected. The 'Errors en warnings' panel is open, showing 'OUTLINE' and 'TIMELINE' sections. Arrows point from the text labels to the status bar elements: 'Errors en warnings: Ctrl+Shift+M' points to the error/warning count; 'Debug: Ctrl+F5' points to the 'CMake: [Debug]: Ready' status; 'Build: F7' points to the 'Build' button; 'Run: Shift+F5' points to the play button; and 'Selecteer target' points to the target dropdown menu.



Dynamisch geheugenallocatie

Aan de slag!

Aan de slag met [Opdrachten Week 1 Les 1.pdf](#)

