





# A Empresa

**A Sctec Eletrônica foi fundada em abril de 2003 com o objetivo de desenvolver soluções e produtos eletrônicos utilizando a mais moderna tecnologia disponível, atuando no desenvolvimento de hardware e software.**



# Áreas de Atuação

- **Produtos Automotivos**
- **Automação Industrial**
- **Comunicação com ou sem fio**
- **Sensoriamento Remoto**
- **Embedded Systems**
- **Desenvolvimento de Projetos para Terceiros**



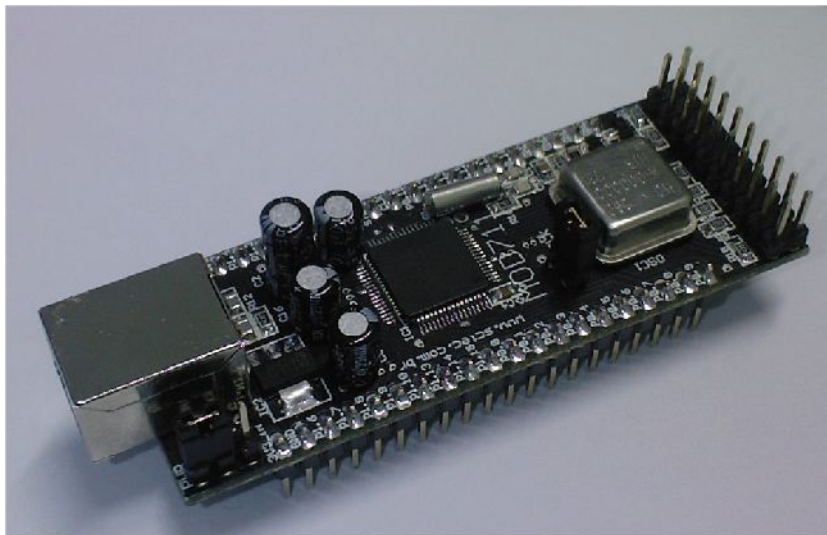
# Produtos





# Produtos

## MOD711



- ARM7
- 256 Kb FLASH
- 64 Kb RAM
- USB 2.0
- JTAG



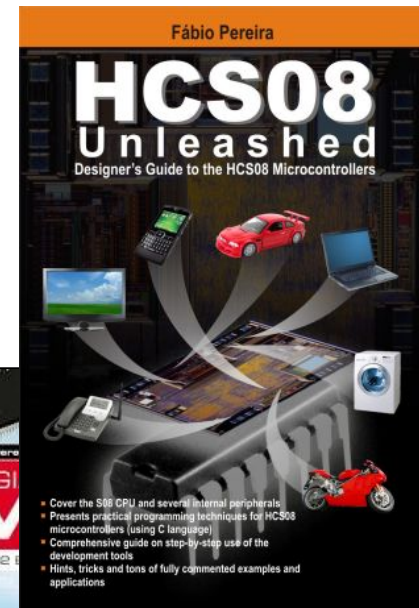
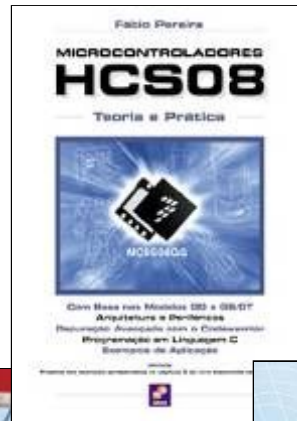
# Projetos

## Computador de Bordo – M8 Octopus





## Livros





# Parcerias





# Otimização de Programas C para Sistemas Embarcados



# Introdução

**Sistemas embarcados formam um campo cada vez mais numeroso na área de desenvolvimento de software. No entanto, muitos programadores desconhecem aspectos importantes e essenciais ao desenvolvimento neste tipo de plataforma.**



# Introdução

**Nesta apresentação veremos alguns aspectos importantes da utilização da linguagem C no desenvolvimento de aplicações embarcadas mais eficientes.**



# Introdução

## Aspectos importantes para um programa C eficiente:

1. **Conheça o compilador**
2. **Conheça a CPU**
3. **Utilize o tipo de dado mais eficiente**
4. **Evite utilizar funções de biblioteca**
5. **Programa de forma a auxiliar o trabalho do compilador**

# Tipos de Dados e Alocação de Memória



# Signed x Unsigned

## Signed versus unsigned

Qual o tipo ideal para a minha aplicação?

A aplicação necessita de um dado signed?

Há diferença de performance?





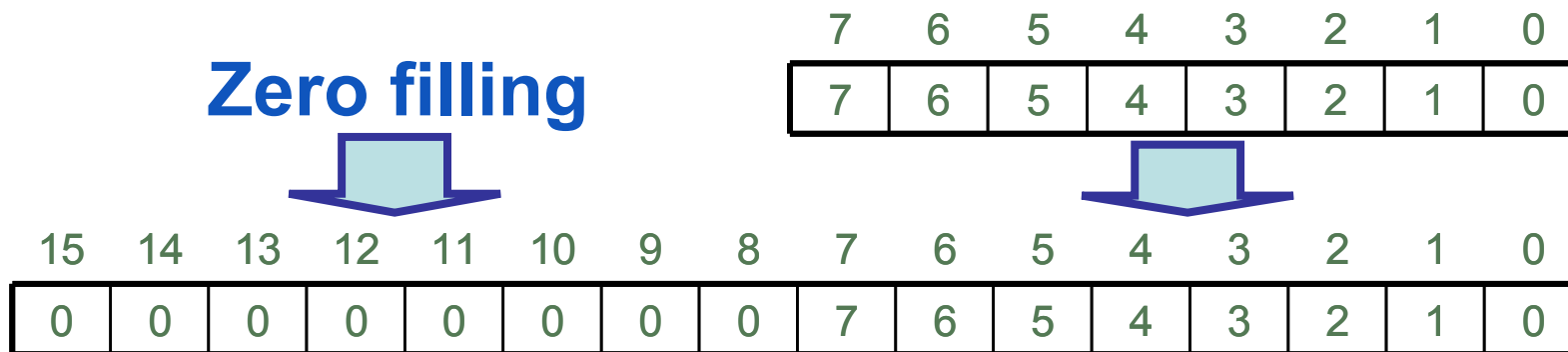
# Signed x Unsigned

## Extensão de sinal!

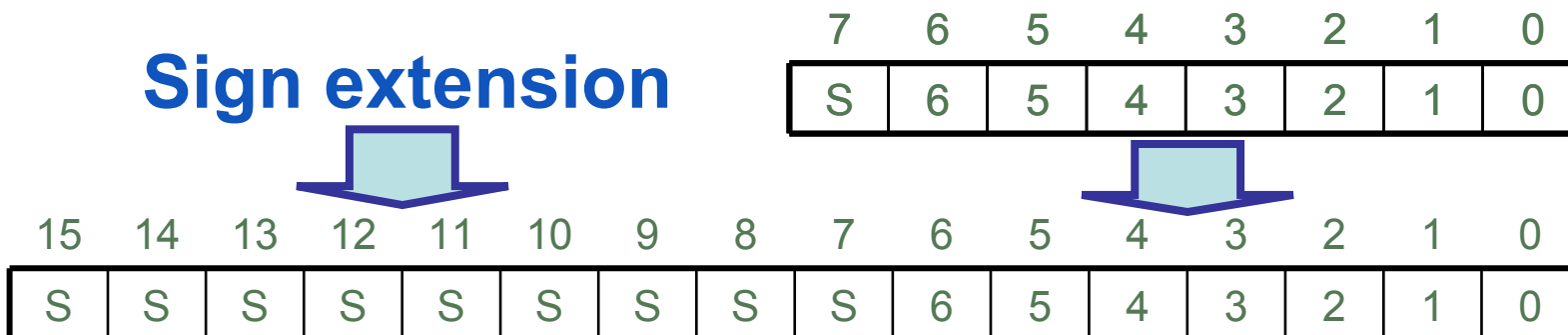
Ocorre sempre nas atribuições entre variáveis sinalizadas e de tamanhos diferentes (por exemplo a atribuição de uma variável signed char para uma variável signed int).

# Signed x Unsigned

**Zero filling**



**Sign extension**





# Signed x Unsigned

## Atribuição de char para int nos PIC18:

### Unsigned

```
;uiv = ucw  
MOVFF ucw,uiv  
MOVLB 0  
CLRF uiv+1, BANKED
```

### Signed

```
;siv = scw  
MOVFF scw,siv  
MOVLB 0  
CLRF siv+1, BANKED  
BTFSC siv,7, BANKED  
SETF siv+1, BANKED
```



# Signed x Unsigned

## Atribuição de char para int nos PIC18:

### Unsigned

**8 bytes**  
**8 ciclos**

### Signed

**12 bytes**  
**12/13 ciclos**



# Signed x Unsigned

## Atribuição de char para int nos MSP430:

### Unsigned

```
;uiv = ucv  
MOV.B &ucv,R15  
MOV.W R15,&uiv
```

### Signed

```
;siv = scv  
MOV.B &scv,R15  
SXT R15  
MOV.W R15,&siv
```



# Signed x Unsigned

Atribuição de char para int nos MSP430:

Unsigned

8 bytes  
7 ciclos

Signed

10 bytes  
15 ciclos





# Signed x Unsigned

**Algumas operações aritméticas também podem sofrer impactos negativos pelo uso de tipos signed:**



# Signed x Unsigned

## Divisão de 16 bits nos HCS08

**Unsigned**

**118 bytes  
238 ciclos**

**Signed**

**160 bytes  
356 ciclos**



# Signed x Unsigned

## Divisão de 32 bits nos ARM7

**Unsigned**

**456 bytes  
51 ciclos**

**Signed**

**472 bytes  
48 ciclos**

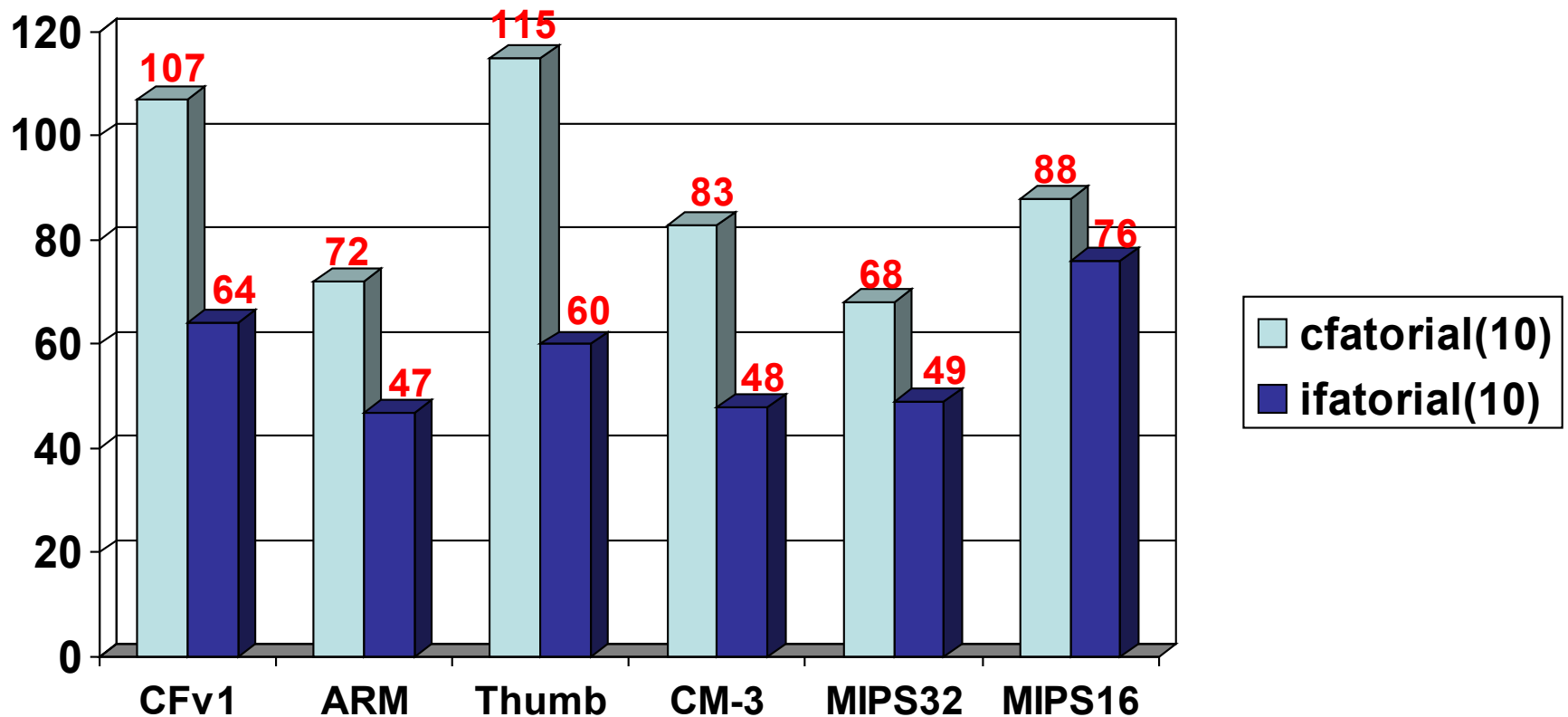


# Seleção de Tipos

## Tipos nativos tendem a ser mais rápidos:

```
unsigned char cfatorial(unsigned char val)
{
    unsigned char aux, result=1;
    for(aux=1;aux<=val;aux++) result *= aux;
    return result;
}
unsigned int ifatorial(unsigned int val)
{
    unsigned int aux, result=1;
    for(aux=1;aux<=val;aux++) result *= aux;
    return result;
}
```

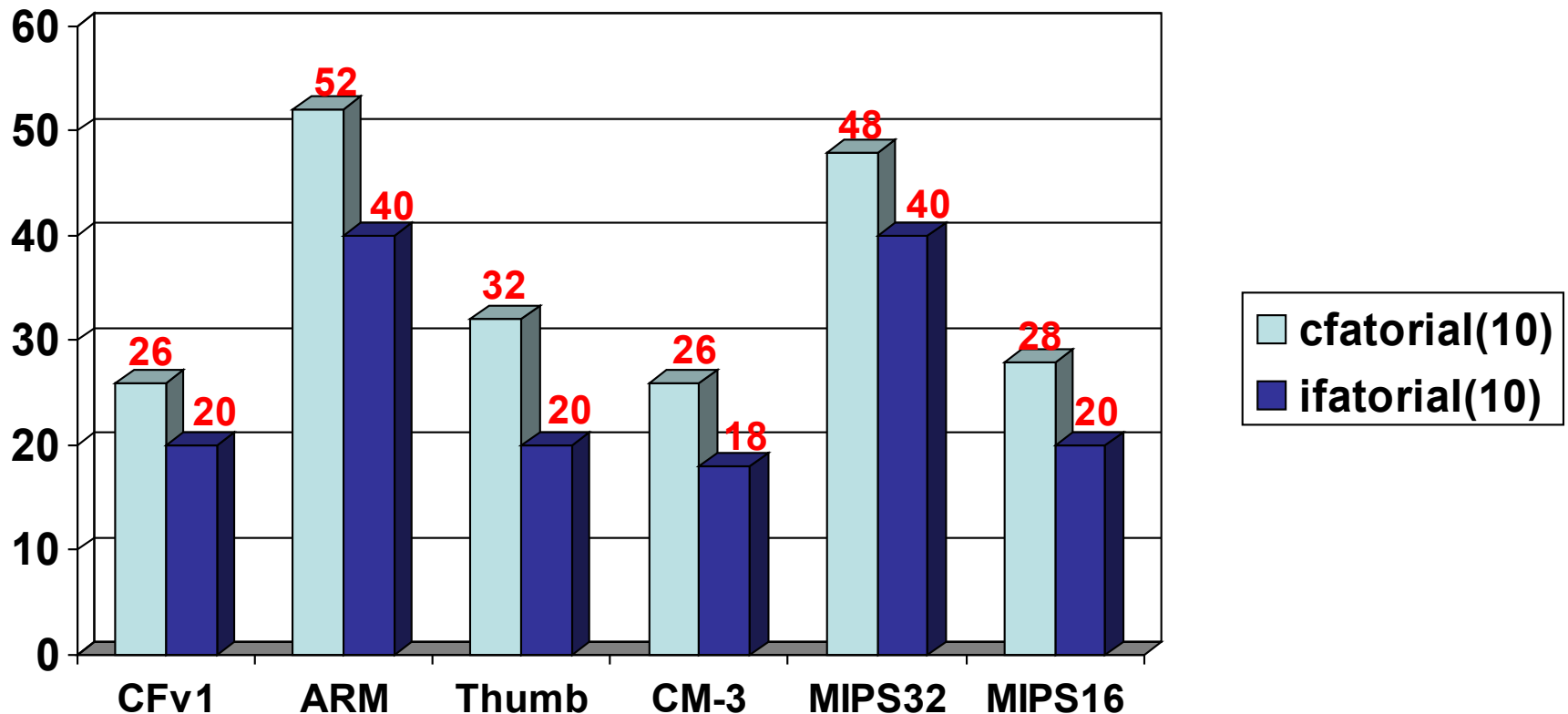
## Velocidade (ciclos de clock):





# Seleção de Tipos

## Tamanho de código (bytes):







# Seleção de Tipos

**Variáveis locais devem utilizar preferencialmente tipos nativos da CPU em questão (char para chips de 8 bits, int para chips de 16/32 bits).**

# Campos de Bits



# Campos de bits

Muitas aplicações tendem a utilizar variáveis apenas como flags, assumindo dois valores: verdadeiro ou falso.

A utilização de campos de bits permite reduzir consideravelmente a quantidade de RAM ocupada, mas será o código resultante mais eficiente?



# Campos de bits

```
struct
{
    unsigned char bit0 : 1;
    unsigned char bit1 : 1;
    unsigned char bit2 : 1;
} teste;
```



# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (HCS08):

Bit:

```
teste.bit0 = 1;
```

Byte:

```
flag = 1;
```

```
BSET 0, teste
```

```
LDA #0x01
```

```
LDHX #flag
```

```
STA ,X
```



# Campos de bits

Atribuições utilizando bits e bytes (HCS08):

Bit:

**2 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**10 ciclos**

Byte:

**6 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**16 ciclos**





# Campos de bits

## Teste de flag utilizando bits e bytes (HCS08):

Bit:

```
If (teste.bit0) ...
```

Byte:

```
If (flag) ...
```

```
BRCLR 0, teste, falso
```

```
// verdadeiro
```

```
LDA teste
```

```
BEQ falso
```

```
// verdadeiro
```



# Campos de bits

## Teste de flag utilizando bits e bytes (HCS08):

Bit:

I  
B  
/

**3 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**10 ciclos**

Byte:

I  
B  
/

**5/6 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**12/14 ciclos**



# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (PIC16/18):

Bit:

```
teste.bit0 = 1;
```

Byte:

```
flag = 1;
```

```
BSF teste,0
```

```
MOVLW 0x01
```

```
MOVWF flag
```



# Campos de bits

Atribuições utilizando bits e bytes (PIC16/18):

Bit:

**1 word FLASH**  
**1 bit RAM**  
**4 ciclos**

Byte:

**2 words FLASH**  
**1 byte RAM**  
**8 ciclos**



# Campos de bits

## Teste de flag utilizando bits e bytes (PIC16/18):

Bit:

```
If (teste.bit0) ...
```

```
BTFSS teste,0
```

```
GOTO falso
```

```
// verdadeiro
```

Byte:

```
If (flag) ...
```

```
MOVF flag,F
```

```
BTFSC STATUS,Z
```

```
GOTO falso
```

```
// verdadeiro
```



# Campos de bits

Teste de flag utilizando bits e bytes (PIC16/18):

Bit:

**2 words FLASH**  
**1 bit RAM**  
**8/12 ciclos**

Byte:

**3 words FLASH**  
**1 byte RAM**  
**12/16 ciclos**



# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (MSP430):

Bit:

```
teste.bit0 = 1;
```

Byte:

```
flag = 1;
```

```
BIS.B #1, &teste
```

```
MOV.B #1, &teste
```



# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (MSP430):

Bit:

**4 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**4 ciclos**

Byte:

**4 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**4 ciclos**





# Campos de bits

## Teste de flag utilizando bits e bytes (MSP430):

Bit:

```
If (teste.bit0) ...
```

Byte:

```
If (flag) ...
```

```
BIT.B #1, &teste
```

```
JNC falso
```

```
// verdadeiro
```

```
TST.B &flag
```

```
JEQ falso
```

```
// verdadeiro
```



# Campos de bits

Teste de flag utilizando bits e bytes (MSP430):

Bit:

**6 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**6 ciclos**

Byte:

**6 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**6 ciclos**



# Campos de bits

**Em máquinas de 32 bits, a utilização de campos de bit causa uma degradação na performance e um aumento no tamanho do código (código menos eficiente).**



# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (Coldfire):

Bit:

```
teste.bit0 = 1;
```

Byte:

```
flag = 1;
```

```
BSET #0, x (Ay)
```

```
MOVE.B #1, x (Ay)
```



# Campos de bits

Atribuições utilizando bits e bytes (Coldfire):

Bit:

**6 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**4 ciclos**

Byte:

**6 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**1 ciclo**



# Campos de bits

## Teste de flag utilizando bits e bytes (Coldfire):

Bit:

```
If (teste.bit0) ...
```

```
MVZ.B 8(A5),D0
```

```
LSL.L D1,D0
```

```
LSR.L D1,D0
```

```
TST.B D0
```

```
BEQ.S falso
```

```
// verdadeiro
```

Byte:

```
If (flag) ...
```

```
TST.B 11(A5)
```

```
BEQ.S falso
```

```
// verdadeiro
```



# Campos de bits

Teste de flag utilizando bits e bytes (Coldfire):

Bit:

**12 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**8 ciclos**

Byte:

**6 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**5 ciclos**



# Campos de bits

## Segunda versão do teste de bit:

Bit:

```
If (teste.bit0) ...
```

```
MVZ.B 8(A5),D0
```

```
BTST #0,8(A5)
```

```
BEQ.S falso
```

```
// verdadeiro
```

**8 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**6 ciclos**





# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (ARM-ARM):

### Bit:

```
teste.bit0 = 1;
```

```
LDR R0, [PC, #offset1]
```

```
LDR R1, [PC, #offset2]
```

```
LDR R1, [R1, #+0]
```

```
ORRS R1, R1, #0x01
```

```
STR R1, [R0, #+0]
```

### Byte:

```
flag = 1;
```

```
LDR R0, [PC, #+offset3]
```

```
MOV R1, #1
```

```
STRB R1, [R0, #+0]
```



# Campos de bits

Atribuições utilizando bits e bytes (ARM-ARM):

Bit:

**20 bytes FLASH**  
**1 bit RAM**  
**8 ciclos**

Byte:

**12 bytes FLASH**  
**1 byte RAM**  
**4 ciclos**



# Campos de bits

## Atribuições utilizando bits e bytes (ARM-Thumb):

### Bit:

```
teste.bit0 = 1;
```

```
LDR R0, [PC, #offset1]
```

```
LDR R1, [PC, #offset2]
```

```
LDR R1, [R1, #0]
```

```
MOV R2, #1
```

```
ORR R2, R1
```

```
STR R2, [R0, #0]
```

### Byte:

```
flag = 1;
```

```
LDR R0, [PC, #offset3]
```

```
MOV R1, #1
```

```
STRB R1, [R0, #0]
```



# Campos de bits

Atribuições utilizando bits e bytes (ARM-Thumb):

Bit:

12 bytes FLASH  
1 bit RAM  
9 ciclos

Byte:

6 bytes FLASH  
1 byte RAM  
4 ciclos

# Alinhamento de Dados



# Alinhamento de dados

Outro aspecto importante a ser considerado quando se programa um sistema embarcado é o alinhamento de dados.

Plataformas como os ARMs possuem restrições quanto a localização dos dados na memória.



# Alinhamento de dados

## ARM7:

```
struct
{
    char campo1;
    int campo2;
    short campo3;
} teste;
```

0xuuuuuuu0	campo1
0xuuuuuuu1	-
0xuuuuuuu2	-
0xuuuuuuu3	-
0xuuuuuuu4	campo2
0xuuuuuuu5	
0xuuuuuuu6	
0xuuuuuuu7	
0xuuuuuuu8	campo3
0xuuuuuuu9	



# Alinhamento de dados

ARM7:



**Memória RAM útil: 7 bytes**  
**Memória RAM utilizada: 10 bytes!**







# Alinhamento de dados

**Chips de 8 bits não sofrem de problemas de alinhamento de dados.**

**Algumas plataformas de 32 bits também permitem otimização da alocação de memória mediante o uso de diretivas especiais:**



# Alinhamento de dados

## Coldfire, Cortex e MIPS:

```
struct  
{  
    char campo1;  
    int  campo2;  
    short campo3;  
} teste;
```

0xuuuuuuu0	campo1
0xuuuuuuu1	campo2
0xuuuuuuu2	
0xuuuuuuu3	
0xuuuuuuu4	
0xuuuuuuu5	campo3
0xuuuuuuu6	



# Alinhamento de dados

**Coldfire, Cortex e MIPS:**

**Memória RAM útil: 7 bytes**  
**Memória RAM utilizada: 7 bytes!**



# Alinhamento de dados

## Coldfire, Cortex e MIPS:

**IAR: modificador `__packed`**

**Codewarrior: diretiva `#pragma pack(x)`**

**GCC (MIPS): `__attribute__((packed))`**



# Alinhamento de dados

**Atenção: acessos não-alinhados à memória podem necessitar de ciclos adicionais de clock para a sua efetivação!**



# Organização de dados

Também é importante organizar os dados dentro da estrutura de forma a melhorar a distribuição dos mesmos na memória do dispositivo:



# Organização de dados

## ARM7:

```
struct
{
    char campo1;
    int campo2;
    char campo3;
    short campo4;
} teste;
```

0xuuuuuuu0	campo1
0xuuuuuuu1	-
0xuuuuuuu2	-
0xuuuuuuu3	-
0xuuuuuuu4	campo2
0xuuuuuuu5	
0xuuuuuuu6	
0xuuuuuuu7	
0xuuuuuuu8	campo3
0xuuuuuuu9	-
0xuuuuuuuA	campo4
0xuuuuuuuB	



# Organização de dados

**ARM7:**

0xuuuuuuu0	campo1
0xuuuuuuu1	-
0xuuuuuuu2	

**Memória RAM útil: 8 bytes**  
**Memória RAM utilizada: 12 bytes!**

```
} teste;
```

0xuuuuuuuA	campo4
0xuuuuuuuB	





# Organização de dados

```
struct
{
    char campo1;
    char campo3;
    short campo4;
    int campo2;
} teste;
```

0xuuuuuuu0	campo1
0xuuuuuuu1	campo3
0xuuuuuuu2	campo4
0xuuuuuuu3	
0xuuuuuuu4	campo2
0xuuuuuuu5	
0xuuuuuuu6	
0xuuuuuuu7	



# Organização de dados

0xuuuuuuuu0

campo1

**Memória RAM útil: 8 bytes**  
**Memória RAM utilizada: 8 bytes!**

```
} teste;
```

# Estudo de Casos



# Timers e Contadores

## Otimização de timers e contadores:

```
if (va<10) va++;
```

```
...
```

```
...
```

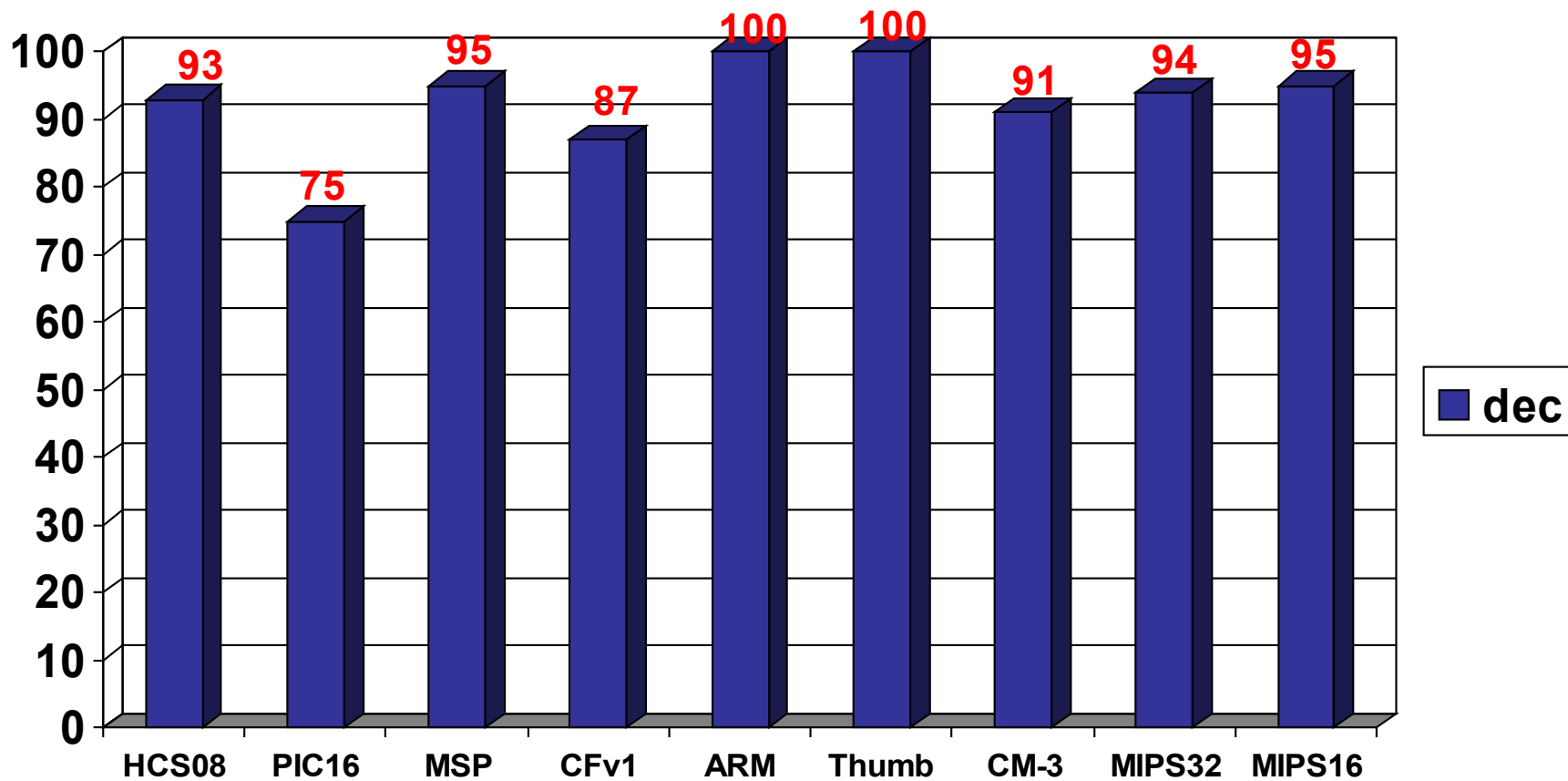
```
if (va) va--;
```

```
...
```

```
...
```

# Timers e Contadores

Tempos relativos dos contadores decrementais:





# Timers e Contadores

Verificação do contador dentro do programa:

```
if (va==VALOR)
```

```
...
```

```
...
```

```
if (!va)
```

```
...
```

```
...
```

**Mais eficiente!**



# Funções

## Redução do número de parâmetros de chamada:

```
void lcd_ks0108_write_byte(unsigned char rs, unsigned char
data)
{
    KS0108_RW = 0; KS0108_DATA_PORT = data;
    KS0108_RS = rs; KS0108_EN=1;
    delay(_KS0108_DELAY/2);
    KS0108_EN=0;
}
```



# Funções

## Redução do número de parâmetros de chamada:

```
void lcd_ks0108_write_data(unsigned char data)
{
    KS0108_RW = 0; KS0108_DATA_PORT = data;
    KS0108_RS = 1; KS0108_EN=1;
    delay(_KS0108_DELAY/2); KS0108_EN=0;
}

void lcd_ks0108_write_cmd(unsigned char data)
{
    KS0108_RW = 0; KS0108_DATA_PORT = data;
    KS0108_RS = 0; KS0108_EN=1;
    delay(_KS0108_DELAY/2); KS0108_EN=0;
}
```





# Funções

## Exame do MAP file:

delay	20FD	14	20	3	.text
lcd_ks0108_write_byte	2111	18	24	11	.text
lcd_ks0108_gotoxy	2129	32	50	8	.text
lcd_ks0108_read_data	215B	17	23	6	.text
lcd_ks0108_display_onoff	2172	1B	27	1	.text
lcd_ks0108_set_start_line	218D	F	15	3	.text
lcd_ks0108_dotxy	219C	41	65	7	.text
lcd_ks0108_fill_display	21DD	3F	63	1	.text
lcd_ks0108_init	221C	31	49	1	.text
lcd_ks0108_select_font	224D	4	4	2	.text
lcd_ks0108_put_char	2251	36E	878	58	.text
lcd_ks0108_place_text	25BF	19	25	3	.text
lcd_ks0108_draw_line	25D8	169	361	13	.text

delay	20FD	14	20	4	.text
lcd_ks0108_write_data	2111	10	16	4	.text
lcd_ks0108_write_cmd	2121	10	16	7	.text
lcd_ks0108_read_data	2131	17	23	6	.text
lcd_ks0108_gotoxy	2148	29	41	8	.text
lcd_ks0108_display_onoff	2171	17	23	1	.text
lcd_ks0108_set_start_line	2188	E	14	3	.text
lcd_ks0108_dotxy	2196	3F	63	7	.text
lcd_ks0108_fill_display	21D5	3A	58	1	.text
lcd_ks0108_init	220F	31	49	1	.text
lcd_ks0108_select_font	2240	4	4	2	.text
lcd_ks0108_put_char	2244	36A	874	58	.text
lcd_ks0108_place_text	25AE	19	25	3	.text
lcd_ks0108_draw_line	25C7	169	361	13	.text





# Interpolação de 8 bits

## Utilizando int:

```
int interpola(int x, int x1, int x2, int y1,
int y2)
{
    if (x==x1) return y1; else
        if (x==x2) return y2; else
            return ((x%(x2-x1)) * (y2-y1)) / (x2-x1) + y1;
}
```



# Interpolação de 8 bits

## Utilizando int:

```
int interpolação(int x1, int x2, int y1,
int y2)
{
    if (x==x2)
        if (x==x1)
            return y1;
        else
            return (x2-x1)+y1;
}
```

**376 bytes FLASH**  
**1188 ciclos**



# Interpolação de 8 bits

## Utilizando char:

```
char interpola(char x, char x1, char x2, char y1, char
y2)
{
    if (x==x1) return y1; else if (x==x2) return y2;
    else
    {
        return ((x%(x2-x1))*((signed char)y2-
(signed char)y1))/(x2-x1)+y1;
    }
}
```



# Interpolação de 8 bits

## Utilizando char:

```
char interp(char x1, char y1, char x2, char y2)
{
    if (x==x1)
    else
    {
        return
        (signed
    }
}
```

**357 bytes FLASH**  
**1060 ciclos**



# Interpolação de 8 bits

## Forçando uchar na operação %:

```
char interpola(char x, char x1, char x2, char y1, char
y2)
{
    if (x==x1) return y1; else if (x==x2) return y2;
    else
    {
        return (((uchar)x%(uchar)(x2-x1))*((signed
char)y2-(signed char)y1))/(x2-x1)+y1;
    }
}
```



# Interpolação de 8 bits

Forçando uchar na operação %:

```
char interp(char x1, char y1, char x2, char y2)
{
    if (x==x1)
    else
    {
        return
        char) y2
    }
}
```

**311 bytes FLASH**  
**802 ciclos**





# Interpolação de 8 bits

## Utilizando apenas uchar:

```
char interpola(char x, char x1, char x2, char y1, char y2)
{
    char aux;
    aux = x%(uchar)(x2-x1);
    if (x==x1) return y1; else if (x==x2) return y2; else
    {
        if (y2>y1) return (((uchar)x%(uchar)(x2-x1))*(uchar)(y2-
y1))/(x2-x1)+y1;
        else return ((uchar)((uchar)(x2-x1)-(uchar)x%(uchar)(x2-
x1))*(uchar)(y1-y2))/(x2-x1)+y2;
    }
}
```



# Interpolação de 8 bits

## Utilizando apenas uchar:

```
char interpolação(char x, char y1, char y2)
{
    char aux;
    aux = x % (uchar) 256;
    if (x == x1)
    {
        if (y2 > y1)
            return y2; else
            return y1;
        else
            return (aux * (uchar) (y2 - y1)) / (x2 - x1) + y1;
    }
    else
        return (aux * (uchar) (y1 - y2)) / (x2 - x1) + y2;
}
```

**292 bytes FLASH**  
**628 ciclos**



# Interpolação de 8 bits

## Variação de x constante:

```
char interpola(char x, char x1, char x2, char y1, char y2)
{
    char aux;
    aux = x%20;
    if (x==x1) return y1; else if (x==x2) return y2; else
    {
        if (y2>y1) return ((uchar)aux*(uchar)(y2-y1))/20 + y1;
        else return ((uchar)(20-aux)*(uchar)(y1-y2))/20 + y2;
    }
}
```



# Interpolação de 8 bits

## Variação de x constante:

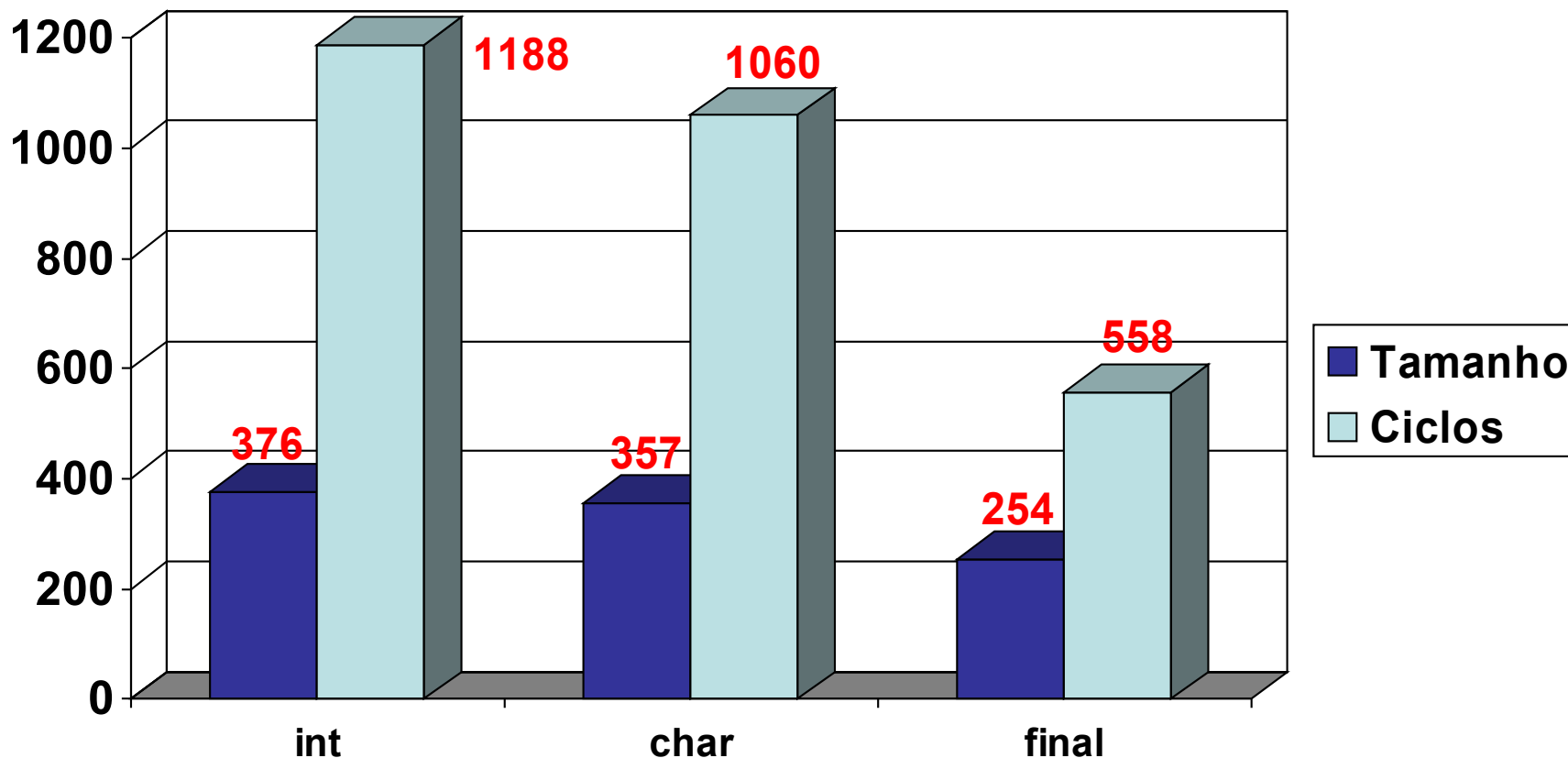
```
char interpolação(char x, char y1, char y2)
{
    char aux;
    aux = x%20;
    if (x==x1)
    {
        if (y2>y1)
        else return
    }
}
```

**254 bytes FLASH**  
**558 ciclos**



# Interpolação de 8 bits

## Estatísticas de otimização:





# Seleção de Tipos

## Interpolação de 8 bits no Coldfire v1:

```
uchar interpola(uchar x, uchar x1, uchar x2,
uchar y1, uchar y2)
{
    if (x==x1) return y1; else
        if (x==x2) return y2; else
            return (((uchar)x%(uchar)(x2-
x1))*((signed char)y2-(signed char)y1))/
(x2-x1)+y1;
}
```



# Seleção de Tipos

## Interpolação de 8 bits no Coldfire v1:

```
uchar interpolate(uchar x1, uchar x2, uchar y1, uchar y2)
{
    if (x1 == x2)
        return y1;
    if (x1 < x2)
        return ((sig(x1, x2) * (sig(y1, y2) - sig(y1, y2))) /
            (x2 - x1) + y1);
    else
        return ((sig(x1, x2) * (sig(y1, y2) - sig(y1, y2))) /
            (x1 - x2) + y2);
}
```

**358 bytes FLASH**  
**222 ciclos**



# Seleção de Tipos

## Interpolação de 32 bits no Coldfire v1:

```
int interpola(int x, int x1, int x2, int y1,
int y2)
{
    if (x==x1) return y1; else
        if (x==x2) return y2; else
            return ((x%(x2-x1)) * (y2-y1)) / (x2-x1)+y1;
}
```





# Seleção de Tipos

## Interpolação de 32 bits no Coldfire v1:

```
int interpolação(int x1, int x2, int y1,  
int y2)  
{  
    if (x==x2)  
        if (x==x1)  
            return y1;  
    return (x2-x1)+y1;  
}
```

**340 bytes FLASH**  
**156 ciclos**



# Configuração do Linker

## HCS08:

- Utilização da página direta
- Otimização de acessos a memória
- Otimização da pilha



# Configuração do Linker

## Utilização da página direta nos HCS08:

```
Project.prm
Path: X:\testes_gerais\hcs08\prj\Project.prm

/* This is a linker parameter file for the mc9s08qel120 */

NAMES END /* CodeWarrior will pass all the needed files to the linker by command line. Put here you :

SEGMENTS /* Here all RAM/ROM areas of the device are listed. Used in PLACEMENT below. */
_Z_RAM - READ_WRITE 0x00C0 TO 0x00FF;
RAM - READ_WRITE 0x01C0 TO 0x17FF;
RAM1 - READ_WRITE 0x10C0 TO 0x207F;
/* unbanked FLASH ROM */
ROM - READ_ONLY 0x2080 TO 0x7FFF;
ROM1 - READ_ONLY 0xC0C0 TO 0xFFAD;
/* INTVECTS - READ_ONLY 0xFFC0 TO 0xFFFF, Reserved for Interrupt Vectors */
/* banked FLASH ROM */
PPAGE_0 - READ_ONLY 0x008000 TO 0x00AC7F, /* PAGE partially contained in ROM
PPAGE_2 - READ_ONLY 0x028000 TO 0x02BFFF;
PPAGE_4 - READ_ONLY 0x048000 TO 0x04BFFF;
PPAGE_5 - READ_ONLY 0x058000 TO 0x05BFFF;
PPAGE_6 - READ_ONLY 0x068000 TO 0x06BFFF;
PPAGE_7 - READ_ONLY 0x078000 TO 0x07BFFF;
/* PPAGE_1 - READ_ONLY 0x018000 TO 0x01BFFF, PAGE already contained in segment
/* PPAGE_3 - READ_ONLY 0x038000 TO 0x03BFFF, PAGE already contained in segment
END

PLACEMENT /* Here all predefined and user segments are placed into the SEGMENTS defined above. */
DEFAULT_RAM /* non-zero page variables */
INTO RAM,RAM1,Z_RAM;

_PRESTART, /* startup code */
STARTUP, /* startup data structures */
ROM_VAR, /* constant variables */
STRINGS, /* string literals */
VIRTUAL_TABLE_SEGMENT, /* C++ virtual table segment */
NON_BANKED, /* runtime routines which must not be banked */
DEFAULT_ROM,
COPY /* copy down information: how to initialize variables */
INTO ROM; /* ,ROM1 To use "ROM1" as well, pass the option

PAGED_ROM /* routines which can be banked */
INTO PPAGE_0,PPAGE_2,PPAGE_4,PPAGE_5,PPAGE_6,PPAGE_7,ROM1;

_DATA_ZEROPAGE, /* zero page variables */
ZY_ZEROPAGE INTO Z_RAM;

END

STACKSIZE 0x50

VECTOR 0_Startup /* Reset vector: this is the default entry point for an application. */

Line 48 Col 101
```



# Configuração do Linker

## Utilização da página direta nos HCS08:

```
Project.prm
Path: X:\testes_gerais\hcs08\prj\Project.prm

/* This is a linker parameter file for the mc9s08qel120 */

NAMES END /* CodeWarrior will pass all the needed files to the linker by command line. Put here you :

SEGMENTS /* Here all RAM/ROM areas of the device are listed. Used in PLACEMENT below. */
Z_RAM      - READ_WRITE 0x00C0 TO 0x00FF;
RAM        - READ_WRITE 0x01C0 TO 0x17FF;
RAM1       - READ_WRITE 0x10C0 TO 0x207F;
/* unbanked FLASH ROM */
ROM        - READ_ONLY  0x2080 TO 0x7FFF;
ROM1       - READ_ONLY  0xC0C0 TO 0xFFAD;
/* INTVECTS
/* INTVECTS - READ_ONLY  0xFFC0 TO 0xFFFF, Reserved for Interrupt Vectors */
/* banked FLASH ROM */
0x03E000 TO 0x00AC7F, /* PAGE partially contained in ROM
0x02E000 TO 0x02BFFF,
0x04E000 TO 0x04BFFF,
0x05E000 TO 0x05BFFF,
0x06E000 TO 0x06BFFF,
0x07E000 TO 0x07BFFF,
0x01E000 TO 0x01BFFF, PAGE already contained in segment
0x03E000 TO 0x03BFFF, PAGE already contained in segment

PLACEMENT /* Here all predefined and user segments are placed into
DEFAULT_RAM
/* non-zero page variables
INTO RAM,RAM1,Z_RAM;
/* startup code */

PLACEMENT /* Here all predefined and user segments are placed into the SEGMENTS defined above. */
DEFAULT_RAM /* non-zero page variables */
INTO RAM,RAM1,Z_RAM;

_PRESTART, /* startup code */
STARTUP, /* startup data structures */
ROM_VAR, /* constant variables */
STRINGS, /* string literals */
VIRTUAL_TABLE_SEGMENT, /* C++ virtual table segment */
NON_BANKED, /* runtime routines which must not be banked */
DEFAULT_ROM,
COPY /* copy down information: how to initialize variables */
INTO ROM; /* ,ROM1 To use "ROM1" as well, pass the option:

PAGED_ROM /* routines which can be banked */
INTO PPAGE_0,PPAGE_2,PPAGE_4,PPAGE_5,PPAGE_6,PPAGE_7,ROM1;

_DATA_ZEROPAGE, /* zero page variables */
_KY_ZEROPAGE INTO Z_RAM;

END

STACKSIZE 0x50
VECTOR 0 _Startup /* Reset vector: this is the default entry point for an application. */
```

PLACEMENT /\* Here all predefined and user segments are placed into  
DEFAULT\_RAM  
/\* non-zero page variables  
INTO RAM,RAM1,Z\_RAM;  
/\* startup code \*/



# Explorando MAP files

- **Estrutura e disposição das funções e dados na memória**
- **Verificação de utilização e referências a funções e dados**
- **Permite conhecer a ocupação da memória do MCU para fins de otimização de código**



# Explorando MAP files

```
Project.map
Path: X:\Digifuel\firmware\versao1\bin\Project.map

PROGRAM "X:\Digifuel\firmware\versao1\bin\Project.abs"

*****
TARGET SECTION
-----
Processor      : Freescale HC08
Memory Model   : SMALL
File Format     : ELF\DWARF 2.0
Linker         : SmartLinker V-5.0.34 Build 8120, Apr 30 2008

*****
FILE SECTION
-----
digifuel_v02.c.o           Model: SMALL,      Lang: ANSI-C
RTSHC08.C.o (ansiis.lib)  Model: SMALL,      Lang: ANSI-C
MC9S08QE128.C.o          Model: SMALL,      Lang: ANSI-C
Start08.c.o              Model: SMALL,      Lang: ANSI-C
doonstack.asm.o         Model: SMALL,      Lang: Assembler

*****
STARTUP SECTION
-----
Entry point: 0x20FB (_Startup)
_startupData is allocated at 0x2104 and uses 6 Bytes
extern struct _tagStartup {
    unsigned nofZeroOut    2
    _Range  pZeroOut      0x80    2
                          0x100   153
}

Line 1429 Col 46
```



# Explorando MAP files

\*\*\*\*\*

## SECTION-ALLOCATION SECTION

Section Name	Size	Type	From	To	Segment
.data	40	R/W	0x100	0x127	RAM
→ .init	132	R	0x2080	0x2103	ROM
→ .startData	18	R	0x2104	0x2115	ROM
.rodata	68	R	0x2116	0x2159	ROM
.text	4165	R	0x215A	0x319E	ROM
→ .copy	46	R	0x31F8	0x3225	ROM
MY_ZEROPAGE	2	R/W	0x80	0x81	Z_RAM
.abs_section_ffd2	2	R	0xFFD2	0xFFD3	.absSeg0
...					
.abs_section_1870	2	N/I	0x1870	0x1871	.absSeg184
.bss	6	R/W	0x128	0x12D	RAM
.common	107	R/W	0x12E	0x198	RAM
FLASH_ops	89	R	0x319F	0x31F7	ROM
.stack	128	R/W	0x199	0x218	RAM
.vectSeg185_vect	2	R	0xFFFE	0xFFFF	.vectSeg185

Summary of section sizes per section type:  
READ\_ONLY (R): 11B2 (dec: 4530)  
READ\_WRITE (R/W): 11B (dec: 283)  
NO\_INIT (N/I): CF (dec: 207)



# Explorando MAP files

\*\*\*\*\*

## SECTION-ALLOCATION SECTION

Section Name	Size	Type	From	To	Segment
.data	40	R/W	0x100	0x127	RAM
.init	132	R	0x2080	0x2103	ROM
.startData	18	R	0x2104	0x2115	ROM
→ .rodata	68	R	0x2116	0x2159	ROM
→ .text	4165	R	0x215A	0x319E	ROM
.copy	46	R	0x31F8	0x3225	ROM
MY_ZEROPAGE	2	R/W	0x80	0x81	Z_RAM
.abs_section_ffd2	2	R	0xFFD2	0xFFD3	.absSeg0
...					
.abs_section_1870	2	N/I	0x1870	0x1871	.absSeg184
.bss	6	R/W	0x128	0x12D	RAM
.common	107	R/W	0x12E	0x198	RAM
→ FLASH_ops	89	R	0x319F	0x31F7	ROM
.stack	128	R/W	0x199	0x218	RAM
.vectSeg185_vect	2	R	0xFFFE	0xFFFF	.vectSeg185

Summary of section sizes per section type:  
READ\_ONLY (R): 11B2 (dec: 4530) ←  
READ\_WRITE (R/W): 11B (dec: 283)  
NO\_INIT (N/I): CF (dec: 207)





# Explorando MAP files

\*\*\*\*\*  
OBJECT-ALLOCATION SECTION

Name	Module	Addr	bSize	dSize	Ref	Section
MODULE: -- digitue1_vu2.c.o --						
- PROCEDURES:						
scirx_isr		215A	2B	43	1	.text
write_sci_buffer		2185	36	54	1	.text
comm_state_machine		21DD	1F0			
co_tx		23AE	2B			
flash_read		23D9	2			
flash_write		23DB	32			
flash_page_erase		23DD	2F			
save_regs_to_flash		243B	103			
read_regs_from_flash		253E	EA			
save_password_to_flash		2628	1			
co_flash_operations		2629	46			
adc_state_machine		266F	14F			
rtc_isr		27BE	33			
tpm1ch0_isr		27F1	10			
tpm2ovf_isr		2801	C			
kbi_isr		280D	4C			
hw_init		2859	6E			
get_ntc_table_index		28C7	34			
do temperature calculations		28FB	22F			
do injection calculations		2B2A	2A6			
update_regs		2DD0	33			
standard_init		2E03	1F			
main		2E22	30			
- VARIABLES:						
rtc_curves		2116	44	68	13	.rodata
injection_time_table		100	B	11	7	.data
rpm_correction_table		10B	B	11	7	.data
air_temp_correction_table		116	9	9	6	.data
eng_temp_correction_table		11F	9	9	6	.data
checksum_1		128	1	1	6	.bss
cmd_2		129	1	1	2	.bss
reg_3		12A	1	1	8	.bss
regdata_4		12B	1	1	7	.bss
adc_seq_5		12C	1	1	9	.bss
rtc_cnt_6		12D	1	1	3	.bss
flags		80	2	2	46	MY_ZEROPAGE
_Vector_22		FFD2	2	2	0	.abs_sectic
_Vector_24		FFCE	2	2	0	.abs_sectic
_Vector_4		FFF6	2	2	0	.abs_sectic
_Vector_11		FFE8	2	2	0	.abs_sectic
_Vector_18		FFDA	2	2	0	.abs_sectic
comm_rx		12E	12			
comm_tx		140	12			
comm_rx_state		152	1			
comm_timeout		153	1			
adc_samples		154	7			
adc_avg		162	7			
regs		169	20			
current_injection_time		189	2			
rpm_period		18B	2			
rpm_delay_filter		18D	2			
common_timeout		183	1			
adc_samples		154	E		14	
adc_avg		162	7		7	
regs		169	20		32	
current_injection_time		189	2		2	
rpm_period		18B	2		2	
rpm_delay_filter		18D	2		2	
correction_pulses		190	1	1	4	.common
quick_increment		191	1	1	3	.common

do_flash_operations	2027	40	70	1
adc_state_machine	266F	14F	335	23
rtc_isr	27BE	33	51	1
tpm1ch0_isr	27F1	10	16	1
tpm2ovf_isr	2801	C	12	1
kbi_isr	280D	4C	76	1
hw_init	2859	6E	110	1
get_ntc_table_index	28C7	34	33	2
do temperature calculations	28FB	22F	559	14
do injection calculations	2B2A	2A6	678	10
update_regs	2DD0	33	57	1

common_timeout	183	1	1	1
adc_samples	154	E	14	21
adc_avg	162	7	7	23
regs	169	20	32	74
current_injection_time	189	2	2	5
rpm_period	18B	2	2	4
rpm_delay_filter	18D	2	2	1



# Explorando MAP files

## Com endereçamento extendido:

```
8:      case 0: // canal ADP17 - tensão da bateria
9:      adc_samples._vbat = adc_samples._vbat + ADCR - adc_avg.current_vbat;
0020 5500    [4]      LDHX  _ADCR
0022 89     [2]      PSHX
0023 8b     [2]      PSHH
0024 320000 [5]      LDHX  adc_samples
0027 cd0144 [6]      JSR   L144 ;abs = 0144
002a ce0000 [4]      LDX   adc_avg
002d cd012a [6]      JSR   L12A ;abs = 012a
0030 88     [3]      PULX
0031 960000 [5]      STHX  adc_samples
10:      adc_avg.current_vbat = adc_samples._vbat / NUM_MEDIA_VBAT;
0034 320000 [5]      LDHX  adc_samples
0037 cd013b [6]      JSR   L13B ;abs = 013b
003a cf0000 [4]      STX   adc_avg
11:      ADCSC1 = ADCH16; // configura o próximo canal do ADC = ADP16
003d 6e1000 [4]      MOV   #16,_ADCSC1
12:      adc_seq++;
0040 450000 [3]      LDHX  @adc_seq
0043 7c     [4]      INC   ,X
13:      break;
```



# Explorando MAP files

## Modificação para endereçamento direto:

```
→ #pragma DATA_SEG __DIRECT_SEG MY_ZEROPAGE
volatile near struct
{
    unsigned int _vbat;           // amostras da tensão da bateria
    unsigned int _air_temp;      // amostras da temperatura do ar
    unsigned int _eng_temp;      // amostras da temperatura do motor
    unsigned int _tps;           // amostras da posição do TPS
    unsigned int _lambda;       // amostras da sonda lambda
    unsigned int _map;           // amostras do MAP
    unsigned int _in2;           // amostras da entrada IN2
} adc_samples;
volatile near struct
{
    unsigned char current_vbat;   // média da tensão da bateria
    unsigned char current_air_temp; // média da temperatura do ar
    unsigned char current_eng_temp; // média da temperatura do motor
    unsigned char current_tps;   // média da posição do TPS
    unsigned char current_lambda; // média da sonda lambda
    unsigned char current_map;   // média do MAP
    unsigned char current_in2;   // média da IN2
} adc_avg;
unsigned near char regs[MAX_REGS];
← #pragma DATA_SEG DEFAULT

unsigned int current_injection_time;
unsigned int tpminterval;
unsigned int rpm_period, rpm_delay_filter;
unsigned char last_tps, correction_pulses, quick_increment;
unsigned char air_temp_correction, eng_temp_correction;
unsigned int r_ntc_air, r_ntc_engine;
unsigned char eng_starting;
```



# Explorando MAP files

## Com endereçamento direto:

```
8:      case 0: // canal ADP17 - tensão da bateria
9:      adc_samples._vbat = adc_samples._vbat + ADCR - adc_avg.current_vbat;
0017 5500   [4]      LDHX  _ADCR
0019 89     [2]      PSHX
001a 8b     [2]      PSHH
001b 5500   [4]      LDHX  adc_samples
001d cd0115 [6]      JSR   L115 ;abs = 0115
0020 be00   [3]      LDX   adc_avg
0022 cd00fb [6]      JSR   LFB ;abs = 00fb
0025 88     [3]      PULX
0026 3500   [5]      STXH  adc_samples
10:     adc_avg.current_vbat = adc_samples._vbat / NUM_MEDIA_VBAT;
0028 5500   [4]      LDHX  adc_samples
002a cd010c [6]      JSR   L10C ;abs = 010c
002d bf00   [3]      STX   adc_avg
11:     ADCSC1 = ADCH16; // configura o próximo canal do ADC = ADP16
002f 6e1000 [4]      MOV   #16,_ADCSC1
12:     adc_seq++;
0032 450000 [3]      LDHX  @adc_seq
0035 7c     [4]      INC   ,X
13:     break;
```

**-1 byte/  
-1 ciclo**



# Explorando MAP files

## Com endereçamento estendido:

```
Summary of section sizes per section type:  
READ_ONLY (R):          1149 (dec:      4425)  
READ_WRITE (R/W):      11B (dec:       283)  
NO_INIT (N/I):         CF (dec:       207)
```

**-105 bytes**

uu_flash_operations	260D	40	70	1
adc_state_machine	2653	128	288	12
rtc_isr	2773	32	50	1
tpm1ch0_isr	27A5	10	16	1
tpm2ovf_isr	27B5	C	12	1
kbi_isr	27C1	4A	74	1
hw_init	280B	6E	110	1
get_ntc_table_index	2879	34	52	2
do_temperature_calculations	28AD	21B	539	14
do_injection_calculations	2AC8	287	647	10
update_map	2D4E	22	42	1

**-47 bytes**

**-20 bytes**

**-31 bytes**



# Pilha

**Falhas ocasionadas por overflow da pilha são difíceis de ser diagnosticadas e podem provocar diversos efeitos colaterais, desde funcionamento errático esporádico até crashes completos.**



# Pilha

Lembre-se de que as variáveis locais que não podem ser armazenadas em registradores da CPU são mantidas na pilha durante a execução da função!



# Pilha

**Como dimensionar corretamente o tamanho da pilha?**





## Call Graph:

```
*****
*
*          CALL GRAPH          *
*
*****

->Sub-tree of type: Interrupt function tree that does not make
    : indirect calls
        CSTACK
    | Stack used (prev) : 00000000
01 trata_timera
    | Stack used (prev) : 00000000
    | + function block : 00000004
<-Sub-tree of type: Interrupt function tree that does not make
    : indirect calls
    | Stack used      : 00000004
->Sub-tree of type: Interrupt function tree that does not make
    : indirect calls
        CSTACK
    | Stack used (prev) : 00000004
01 trata_compa
    | Stack used (prev) : 00000004
    | + function block : 00000004
<-Sub-tree of type: Interrupt function tree that does not make
    : indirect calls
    | Stack used      : 00000008
->Sub-tree of type: Function tree
        CSTACK
    | Stack used (prev) : 00000008
```



## Call Graph:

```
<-Sub-tree of type: Function tree
| Stack used      : 0000001A
```

```
02  transmite
    | Stack used (prev) : 0000000A
    | + function block  : 0000000A
03  dcolmhz
    | Stack used (prev) : 00000008
    | + function block  : 00000002
02  inicializa
    | Stack used (prev) : 0000000A
    | + function block  : 00000002
01  main
    | Stack used (prev) : 00000014
    | + function block  : 00000002
<-Sub-tree of type: Function tree
| Stack used          : 00000016
->Sub-tree of type: Function tree
    CSTACK
    | Stack used (prev) : 00000016
01  exit
    | Stack used (prev) : 00000016
    | + function block  : 00000002
<-Sub-tree of type: Function tree
| Stack used          : 00000018
->Sub-tree of type: Function tree
    CSTACK
    | Stack used (prev) : 00000018
01  __data16_memzero
    | Stack used (prev) : 00000018
    | + function block  : 00000002
<-Sub-tree of type: Function tree
| Stack used          : 0000001A
```



**O MAP file não possui Call Graph ?**

**Calcule a utilização da pilha utilizando as árvores de dependência presentes no MAP file (juntamente com a observação do código gerado pelo compilador)!**



# Pilha

```
Source
X:\Digifuel\Firmware\versao1\Sources\digifuel_v02.c Line: 234

void do_injection_calculations(void)
{
    int injection_time_temp, aux;
    unsigned char table_index, remainder, rpm_correction;
    // recalcula o tempo atual de injeção

    // Calcula a posição percentual do TPS (corrigido de acordo com os valores de TPS m:
    if (adc_avg.current_tps <= tps_min) tps = 0; else
        if (adc_avg.current_tps > tps_max) tps = 100; else
```

7 bytes!

13 bytes!

```
Assembly
do_injection_calculations

2B21 ADC    #0x00
2B23 RTS
2B24 AIS    #-13
2B26 LDA    regs[13]
2B29 CMP    adc_avg.current_tps
2B2C BCS    do_injection_calculations+13
2B2E CLRA
2B2F BRA    do_injection_calculations+23
2B31 LDA    regs[14]
2B34 CMP    adc_avg.current_tps
```



# Pilha

## Alocação de pilha:

**HCS08:**

**AI5 #-X**

**MSP430:**

**SUB.W #X,SP**

**ARM/CM3:**

**SUB SP,SP,#X**

**Coldfire:**

**LEA -X(A7),A7**

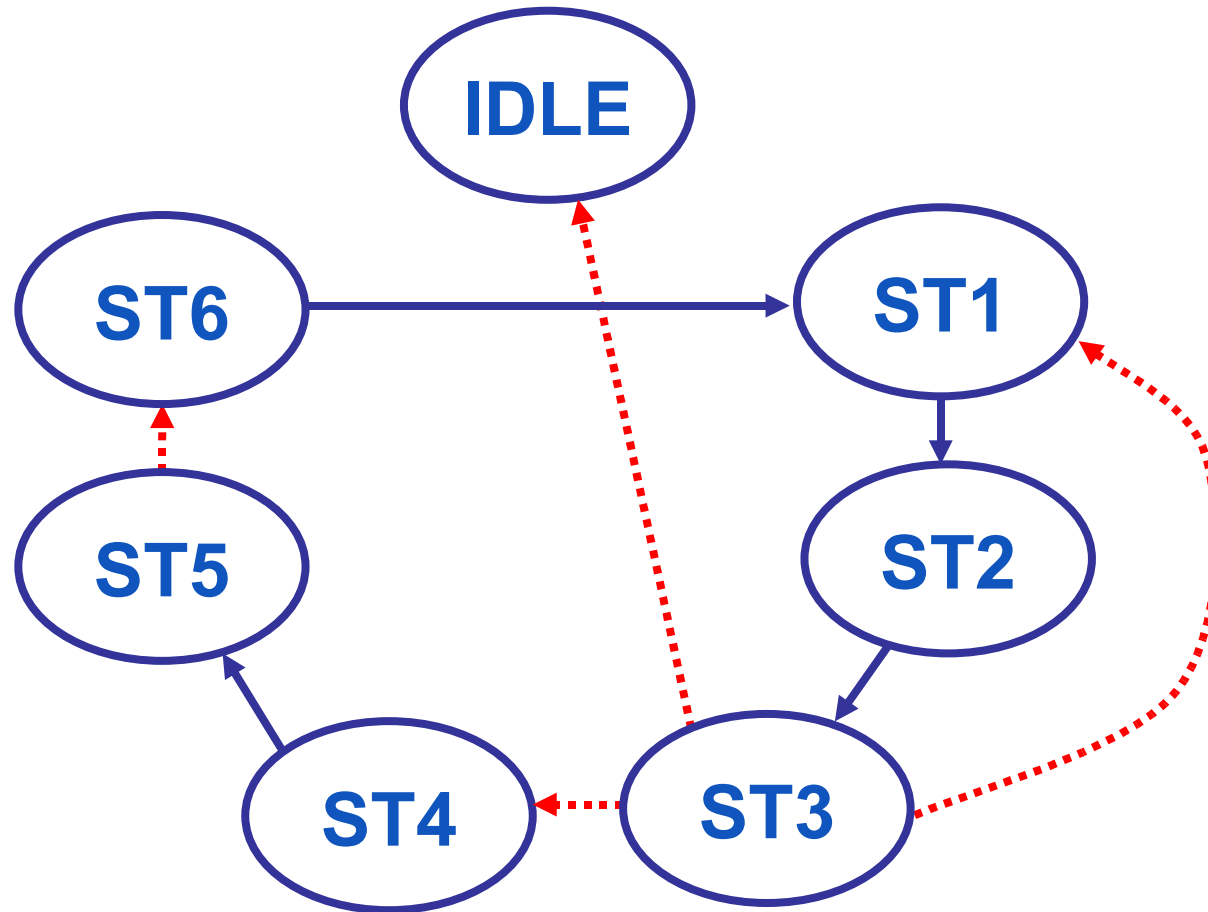
**MIPS16:**

**SAVE #X**

**MIPS32:**

**ADDIU SP,SP,#-X**

# Máquinas de Estado





# Máquinas de Estado

```
void fsm1(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    if (fsm_state==FSM1_ST1)
    { // estado 1
        va = 10;
        fsm_state = FSM1_ST2;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST2)
    { // estado 2
        va = 20;
        fsm_state = FSM1_ST3;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST3)
    { // estado 3
        if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
            if (va==255) fsm_state = FSM1_IDLE; else
                fsm_state = FSM1_ST4;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST4)
    { // estado 4
        va--;
        fsm_state = FSM1_ST5;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST5)
    { // estado 5
        if (!va) fsm_state = FSM1_ST6;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST6)
    { // estado 6
        va = 100;
        fsm_state = FSM1_ST1;
    }
}
```

```
    if (new_state) fsm_state = new_state;
?cstart_end:
fsm1:
001118  930C          tst.w   R12
00111A  2402          jeq    0x1120
    if (new_state) fsm_state = new_state;
00111C  4C82 0200    mov.w  R12,&fsm_state
    if (fsm_state==FSM1_ST1)
001120  421F 0200    mov.w  &fsm_state,R15
001124  931F          cmp.w  #0x1,R15
001126  2006          jne    0x1134
    va = 10;
001128  40F2 000A 0208  mov.b  #0xA,&va
    fsm_state = FSM1_ST2;
00112E  43A2 0200    mov.w  #0x2,&fsm_state
001132  4130          ret
    } else if (fsm_state==FSM1_ST2)
001134  932F          cmp.w  #0x2,R15
001136  2007          jne    0x1146
    va = 20;
001138  40F2 0014 0208  mov.b  #0x14,&va
    fsm_state = FSM1_ST3;
00113E  40B2 0003 0200    mov.w  #0x3,&fsm_state
001144  4130          ret
    } else if (fsm_state==FSM1_ST3)
001146  903F 0003    cmp.w  #0x3,R15
00114A  2010          jne    0x116C
    if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
00114C  90F2 000A 0208  cmp.b  #0xA,&va
001152  2C03          jc     0x115A
    if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
001154  4392 0200    mov.w  #0x1,&fsm_state
001158  4130          ret
```



# Máquinas de Estado

```
void fsm1(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    if (fsm_state==FSM1_ST1)
    { // estado 1
        va = 10;
        fsm_state = FSM1_ST2;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST2)
    { // estado 2
        va = 20;
        fsm_state = FSM1_ST3;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST3)
    { // estado 3
        if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1;
        if (va==255) fsm_state = FSM1_ST1;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST4)
    { // estado 4
        va--;
        fsm_state = FSM1_ST5;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST5)
    { // estado 5
        if (!va) fsm_state = FSM1_ST6;
    } else if (fsm_state==FSM1_ST6)
    { // estado 6
        va = 100;
        fsm_state = FSM1_ST1;
    }
}
```

```
        if (new_state) fsm_state = new_state;
?cstart_end:
fsm1:
001118  930C          tst.w   R12
00111A  2402          jeq     0x1120
        if (new_state) fsm_state = new_state;
00111C  4C82 0200     mov.w  R12,&fsm_state
                                &fsm_state,R15
                                #0x1,R15
                                0x1134
                                #0xA,&va
                                #0x2,&fsm_state
                                #0x2,R15
                                0x1146
                                #0x14,&va
                                #0x3,&fsm_state
                                #0x3,R15
                                0x116C
        if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
00114C  90F2 000A 0208   cmp.b  #0xA,&va
001152  2C03          jc     0x115A
        if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
001154  4392 0200     mov.w  #0x1,&fsm_state
001158  4130          ret
```

**138 bytes FLASH**





# Máquinas de Estado

```
#define FSM1_IDLE 0  
#define FSM1_ST1 1  
#define FSM1_ST2 2  
#define FSM1_ST3 3  
#define FSM1_ST4 4  
#define FSM1_ST5 5  
#define FSM1_ST6 6
```



# Máquinas de Estado

```
void fsm2(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    switch (fsm_state)
    {
        case FSM1_IDLE: // não faz nada
            break;
        case FSM1_ST1: // estado 1
            va = 10; fsm_state = FSM1_ST2;
            break;
        case FSM1_ST2: // estado 2
            va = 20; fsm_state = FSM1_ST3;
            break;
        case FSM1_ST3: // estado 3
            if (va < 10) fsm_state = FSM1_ST1; else
                if (va == 255) fsm_state = FSM1_IDLE; else
                    fsm_state = FSM1_ST4;
            break;
        case FSM1_ST4: // estado 4
            va--; fsm_state = FSM1_ST5;
            break;
        case FSM1_ST5: // estado 5
            if (!va) fsm_state = FSM1_ST6;
            break;
        case FSM1_ST6: // estado 6
            va = 100; fsm_state = FSM1_ST1;
    }
}
```

```
    if (new_state) fsm_state = new_state;
fsm2:
0011A2  930C                tst.w   R12
0011A4  2402                jeq     0x11AA
    if (new_state) fsm_state = new_state;
0011A6  4C82 0202          mov.w   R12,&fsm_state
    switch (fsm_state)
0011AA  421F 0202          mov.w   &fsm_state,R12
0011AE  831F                dec.w   R15
0011B0  240B                jeq     0x11C8
0011B2  831F                dec.w   R15
0011B4  240F                jeq     0x11D4
0011B6  831F                dec.w   R15
0011B8  2414                jeq     0x11E2
0011BA  831F                dec.w   R15
0011BC  2422                jeq     0x1202
0011BE  831F                dec.w   R15
0011C0  2426                jeq     0x120E
0011C2  831F                dec.w   R15
0011C4  242B                jeq     0x121C
0011C6  4130                ret
                                va = 10;
0011C8  40F2 000A 0208      mov.b   #0xA,&va
                                fsm_state = FSM1_ST2;
0011CE  43A2 0202          mov.w   #0x2,&fsm_state
0011D2  4130                ret
                                va = 20;
0011D4  40F2 0014 0208      mov.b   #0x14,&va
                                fsm_state = FSM1_ST3;
0011DA  40B2 0003 0202      mov.w   #0x3,&fsm_state
0011E0  4130                ret
```



# Máquinas de Estado

```
void fsm2(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    switch (fsm_state)
    {
        case FSM1_IDLE: // não faz nada
            break;

        case FSM1_ST1:

        case FSM1_ST2:

        case FSM1_ST3:

        case FSM1_ST4:

        case FSM1_ST5:
            // (va) fsm_state = FSM1_ST6;
            break;

        case FSM1_ST6: // estado 6
            va = 100; fsm_state = FSM1_ST1;

    }
}
```

```
    if (new_state) fsm_state = new_state;
fsm2:
0011A2  930C                tst.w   R12
0011A4  2402                jeq     0x11AA
    if (new_state) fsm_state = new_state;
0011A6  4C82 0202          mov.w   R12,&fsm_state
    switch (fsm_state)
0011AA  421E 0202          mov.w   &fsm_state,R15
                                dec.w   R15
                                jeq     0x11C8
                                dec.w   R15
                                jeq     0x11D4
                                dec.w   R15
                                jeq     0x11E2
                                dec.w   R15
                                jeq     0x1202
                                dec.w   R15
                                jeq     0x120E
                                dec.w   R15
                                jeq     0x121C
                                ret

                                mov.b   #0xA,&va
                                va = FSM1_ST2;
                                mov.w   #0x2,&fsm_state
                                ret

                                va = 20;
0011D4  40F2 0014 0208      mov.b   #0x14,&va
                                fsm_state = FSM1_ST3;
0011DA  40B2 0003 0202      mov.w   #0x3,&fsm_state
0011E0  4130                ret
```

**134 bytes FLASH**



# Máquinas de Estado

```
unsigned int fsm3(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    switch (fsm_state)
    {
        case FSM1_IDLE: // não faz nada
            break;

        case FSM1_ST1: // estado 1
            va = 10; fsm_state = FSM1_ST2;
            break;

        case FSM1_ST2: // estado 2
            va = 20; fsm_state = FSM1_ST3;
            break;

        case FSM1_ST3: // estado 3
            if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
                if (va==255) fsm_state = FSM1_IDLE;
                else fsm_state = FSM1_ST4;
            break;

        case FSM1_ST4: // estado 4
            va--; fsm_state = FSM1_ST5;
            break;

        case FSM1_ST5: // estado 5
            if (!va) fsm_state = FSM1_ST6;
            break;

        case FSM1_ST6: // estado 6
            va = 100; fsm_state = FSM1_ST1;
    }
    return fsm_state;
}
```

```
if (new_state) fsm_state = new_state;
fsm3:
001228 930C          tst.w   R12
00122A 2402          jeq    0x1230
if (new_state) fsm_state = new_state;
00122C 4C82 0204     mov.w  R12,&fsm_state
switch (fsm_state)
001230 421F 0204     mov.w  &fsm_state,R15
001234 831F          dec.w  R15
001236 240B          jeq    0x124E
001238 831F          dec.w  R15
00123A 240F          jeq    0x125A
00123C 831F          dec.w  R15
00123E 2414          jeq    0x1268
001240 831F          dec.w  R15
001242 241F          jeq    0x1282
001244 831F          dec.w  R15
001246 2423          jeq    0x128E
001248 831F          dec.w  R15
00124A 2428          jeq    0x129C
00124C 3C2C          jmp    0x12A6 ←
                                va = 10;
00124E 40F2 000A 0208 mov.b  #0xA,&va
                                fsm_state = FSM1_ST2;
001254 43A2 0204     mov.w  #0x2,&fsm_state
001258 3C26          jmp    0x12A6 ←

return fsm_state;
0012A6 421C 0204     mov.w  &fsm_state,R12
0012AA 4130          ret ←
```



# Máquinas de Estado

```
unsigned int fsm3(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    switch (fsm_state)
    {
        case FSM1_IDLE: // não faz nada
            break;
        case FSM1_ST1: // estado 1
            va = 10; fsm_state = FSM1_ST2;
            break;
        case FSM1_ST2: // estado 2
            va = 20; fsm_state = FSM1_ST3;
            break;
        case FSM1_ST3:
            break;
        case FSM1_ST4:
            break;
        case FSM1_ST5:
            break;
        case FSM1_ST6:
            break;
    }
    return fsm_state;
}
```

```
001268 90F2 000A 0208    if (va<10) fsm_state = FSM1_ST1; else
00126E 2819                cmp.b  #0xA,&va
                                jnc   0x12A2
001270 93F2 0208    if (va==255) fsm_state = FSM1_IDLE;
001274 2402                cmp.b  #0xFF,&va
001276 422F                jeq   0x127A
001278 3C01                mov.w #0x4,R15
00127A 430F                jmp   0x127C
00127C 4F82 0204    clr.w  R15
001280 3C12                mov.w R15,&fsm_state
                                if (va==255) fsm_state = FSM1_IDLE;
                                jmp   0x12A6
001236 240B                jeq   0x124E
001238 831F                dec.w R15
                                eq    0x125A
                                ec.w  R15
                                eq    0x1268
                                ec.w  R15
                                eq    0x1282
                                ec.w  R15
                                eq    0x128E
                                ec.w  R15
                                eq    0x129C
                                mp    0x12A6
                                ov.b  #0xA,&va
                                FSM1_ST2;
                                ov.w  #0x2,&fsm_state
                                mp    0x12A6
```

**132 bytes FLASH**



# Máquinas de Estado

```
unsigned int fsm4(unsigned int new_state)
{
    static unsigned int fsm_state;
    unsigned int temp_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    switch (fsm_state)
    {
        case FSM1_IDLE: // não faz nada
            break;
        case FSM1_ST1: // estado 1
            va = 10; temp_state = FSM1_ST2; break;
        case FSM1_ST2: // estado 2
            va = 20; temp_state = FSM1_ST3; break;
        case FSM1_ST3: // estado 3
            if (va<10) temp_state = FSM1_ST1; else
                if (va==255) temp_state = FSM1_IDLE;
                else temp_state = FSM1_ST4;
            break;
        case FSM1_ST4: // estado 4
            va--; temp_state = FSM1_ST5;
            break;
        case FSM1_ST5: // estado 5
            if (!va) temp_state = FSM1_ST6;
            break;
        case FSM1_ST6: // estado 6
            va = 100; temp_state = FSM1_ST1;
    }
    fsm_state = temp_state;
    return fsm_state;
}
```

```
    if (new_state) fsm_state = new_state;
fsm4:
0012AC 930C          tst.w   R12
0012AE 2402          jeq    0x12B4
    if (new_state) fsm_state = new_state;
0012B0 4C82 0206      mov.w  R12,&fsm_state
    switch (fsm_state)
0012B4 421E 0206      mov.w  &fsm_state,R14
0012B8 831E          dec.w  R14
0012BA 240B          jeq    0x12D2
0012BC 831E          dec.w  R14
0012BE 240E          jeq    0x12DC
0012C0 831E          dec.w  R14
0012C2 2412          jeq    0x12E8
0012C4 831E          dec.w  R14
0012C6 241B          jeq    0x12FE
0012C8 831E          dec.w  R14
0012CA 241E          jeq    0x1308
0012CC 831E          dec.w  R14
0012CE 2422          jeq    0x1314
0012D0 3C25          jmp    0x131C
                                va = 10;
0012D2 40F2 000A 0208  mov.b  #0xA,&va
                                temp_state = FSM1 ST2;
0012D8 432F          mov.w  #0x2,R15
0012DA 3C20          jmp    0x131C
                                fsm_state = temp_state;
00131C 4F82 0206      mov.w  R15,&fsm_state
    return fsm_state;
001320 4F0C          mov.w  R15,R12
001322 4130          ret
                                fsm_state = FSM1 ST2;
001254 43A2 0204      mov.w  #0x2,&fsm_state
001258 3C26          jmp    0x12A6
```





# Máquinas de Estado

## Enumerações

```
enum e fsm
{
    FSM2_IDLE, FSM2_ST1, FSM2_ST2, FSM2_ST3,
    FSM2_ST4, FSM2_ST5, FSM2_ST6
};
```





# Máquinas de Estado

```
enum e fsm fsm5(enum e fsm new_state)
{
    static enum e fsm2 fsm_state;
    unsigned int temp_state;
    if (new_state) fsm_state = new_state;
    switch (fsm_state)
    {
        case FSM2_IDLE: // não faz nada
            break;
        case FSM2_ST1: // estado 1
            va = 10; temp_state = FSM2_ST2; break;
        case FSM2_ST2: // estado 2
            va = 20; temp_state = FSM2_ST3; break;
        case FSM2_ST3: // estado 3
            if (va<10) temp_state = FSM2_ST1; else
                if (va==255) temp_state = FSM2_IDLE; else
                    temp_state = FSM2_ST4;
            break;
        case FSM2_ST4: // estado 4
            va--; temp_state = FSM2_ST5;
            break;
        case FSM2_ST5: // estado 5
            if (!va) temp_state = FSM2_ST6;
            break;
        case FSM2_ST6: // estado 6
            va = 100; temp_state = FSM2_ST1;

    }
    fsm_state = temp_state;
    return fsm_state;
}
```



# Máquinas de Estado

```
enum efsm fsm5(enum efsm new_state)
```

```
{
```

**Lembre-se de que o tipo `enum` é normalmente um signed int!**

**Em algumas plataformas de 8 bits pode haver um impacto negativo no uso de enumerações!**

```
}  
fsm_state = temp_state;  
return fsm_state;  
}
```



# Operandos e Operações

## HCS08 - separação de operações:

```
if (aux++) ...
```

```
if (aux) ...
```

```
aux++;
```

```
LDA aux
```

```
TAX
```

```
INCA
```

```
STA aux
```

```
TSTX
```

```
BEQ falso
```

```
...
```

```
TST aux
```

```
BEQ falso
```

```
...
```

```
INC aux
```



# Operandos e Operações

## HCS08 - separação de operações:

```
if (aux++) ...
```

```
if (aux) ...
```

```
aux++;
```

**9 bytes FLASH**  
**24 ciclos**

**6 bytes FLASH**  
**24 ciclos**

...



# Operandos e Operações

## HCS08 - separação de operações:

```
if (aux++) ...
```

9 byte  
24 c

**Este tipo de situação  
deve ser avaliada  
individualmente !!!**

ASH

...



# Operandos e Operações

```
ulwos_kernel_hcs08_v04.c
Path: Z:\ULWOS\ULWOS2\Sources\ulwos_kernel_hcs08_v04.c

#pragma NO_FRAME
#pragma NO_ENTRY
#pragma NO_EXIT
#pragma NO_RETURN
void task_switcher(void)
{
    save_context();
    RTCSC_RTIF = 1; // apaga flag de interrupção do RTC
    if (ULWOS_CURRENT_TASK < 0) ULWOS_CURRENT_TASK = 0; else
    {
        if (ULWOS_CURRENT_TASK < (ULWOS_IDLE_TASK))
        {
            task_reg_SP[ULWOS_CURRENT_TASK] = os_data.temp_SP;
            task_reg_H[ULWOS_CURRENT_TASK] = os_data.temp_HX >> 8;
            ULWOS_CURRENT_TASK++;
        }
        else
        {
            ULWOS_CURRENT_TASK = os_data.next_task;
        }
    }
    if (ULWOS_CURRENT_TASK >= (ULWOS_IDLE_TASK)) ULWOS_CURRENT_TASK = 0;
    if (task_status[ULWOS_CURRENT_TASK] == TASK_DELAY)
    {
        if (task_timer[ULWOS_CURRENT_TASK])
        {
            task_timer[ULWOS_CURRENT_TASK]--;
            os_data.next_task = ULWOS_CURRENT_TASK + 1;
            ULWOS_CURRENT_TASK = ULWOS_IDLE_TASK;
        }
        else
        {
            task_status[ULWOS_CURRENT_TASK] = TASK_READY;
        }
    }
}

Line 64 Col 1
```



# Operandos e Operações

## if (CURRENT\_TASK < (IDLE\_TASK))

84	52:	if (ULWOS_CURRENT_TASK < 0)	ULWOS_CURRENT_TASK = 0; else	215	00b4	LB4:	
85	000c 3d08	[4]	TST os_data:8	216	00b4 b608	[3]	LDA os_data:8
86	000e 9004	[3]	BGE L14 ;abs = 0014	217	00b6 87	[2]	PSHA
87	0010 3f08	[5]	CLR os_data:8	218	00b7 48	[1]	LSLA
88	0012 2028	[3]	BRA L3C ;abs = 003c	219	00b8 4f	[1]	CLRA
89	0014	L14:		220	00b9 a200	[2]	SBC #0
90	0014 cd00b4	[6]	JSR LB4 ;abs = 00b4	221	00bb be07	[3]	LDX os_data:7
91	53:	{		222	00bd 87	[2]	PSHA
92	54:			223	00be 9f	[1]	TXA
93	55:	if (ULWOS_CURRENT_TASK < (ULWOS_IDLE_TASK))		224	00bf 87	[2]	PSHA
94	0017 9320	[3]	BLE L39 ;abs = 0039	225	00c0 48	[1]	LSLA
95	56:	{		226	00c1 4f	[1]	CLRA
96	57:	task_reg_SP[ULWOS_CURRENT_TASK] = os_data.temp_S		227	00c2 a200	[2]	SBC #0
97	0019 be08	[3]	LDX os_data:8	228	00c4 87	[2]	PSHA
98	001b 58	[1]	LSLX	229	00c5 8a	[3]	PULH
99	001c 8c	[1]	CLR H	230	00c6 88	[3]	PULX
100	001d b600	[3]	LDA os_data	231	00c7 afff	[2]	AIX #-1
101	001f 87	[2]	PSHA	232	00c9 9ee602	[4]	LDA 2,SP
102	0020 b601	[3]	LDA os_data:1	233	00cc 87	[2]	PSHA
103	0022 87	[2]	PSHA	234	00cd 9ee602	[4]	LDA 2,SP
104	0023 9ee602	[4]	LDA 2,SP	235	00d0 87	[2]	PSHA
105	0026 d70000	[4]	STA @task_reg_SP,X	236	00d1 9f	[1]	TXA
106	0029 86	[3]	PULA	237	00d2 8b	[2]	PSHH
107	002a d70001	[4]	STA @task_reg_SP:1,X	238	00d3 88	[3]	PULX
108	58:	task_reg_H[ULWOS_CURRENT_TASK] = os_data.temp_HX		239	00d4 cd0000	[6]	JSR _ICMP
109	002d be08	[3]	LDX os_data:8	240	00d7 a702	[2]	AIS #2
				241	00d9 81	[6]	RTS



# Operandos e Operações

```
if ((char)CURRENT_TASK<(char) (IDLE_TASK) )
```

```
84      52:      if (ULWOS_CURRENT_TASK<0) ULWOS_CURRENT_TASK=0; else
85      000c 3d08      [4]          TST    os_data:8
86      000e 9004      [3]          BGE    L14 ;abs = 0014
87      0010 3f08      [5]          CLR    os_data:8
88      0012 202a      [3]          BRA    L3E ;abs = 003e
89      0014          L14:
90      53:      {
91      54:      if ((char)ULWOS_CURRENT_TASK<(char) (ULWOS_IDLE_TASK) )
92      0014 b607      [3]          LDA    os_data:7
93      0016 4a        [1]          DECA
94      0017 b108      [3]          CMP    os_data:8
95      0019 2320      [3]          BLS    L3B ;abs = 003b
96      55:      {
97      56:      task_reg_SP[ULWOS_CURRENT_TASK] = os_data.temp_SP;
98      001b be08      [3]          LDX    os_data:8
99      001d 58        [1]          LSLX
100     001e 8c        [1]          CLRH
101     001f b600      [3]          LDA    os_data
102     0021 87        [2]          PSHA
103     0022 b601      [3]          LDA    os_data:1
104     0024 87        [2]          PSHA
```





# Operandos e Operações

## - PROCEDURES:

task_switcher	2116	E5	229	4	.text
tpm1chl_isr	21FB	3	3	1	.text
swi_isr	21FE	3	3	1	.text
rtc_isr	2201	3	3	1	.text
task_idle	2204	3	3	1	.text
task_set_entry	2207	57	87	1	.text
ulwos_task_create	225E	18	24	3	.text
ulwos_task_delay	2276	F	15	8	.text
ulwos_start	2285	10	16	1	.text
tpm3ovf_isr	2295	B	11	1	.text
read_key	22A0	5A	90	1	.text
task_led_seq	22FA	35	53	1	.text
mcu_init	232F	1A	26	1	.text
main	2349	1A	26	1	.text

## - PROCEDURES:

task_switcher	2116	C4	196	3	.text
tpm1chl_isr	21DA	3	3	1	.text
swi_isr	21DD	3	3	1	.text
rtc_isr	21E0	3	3	1	.text
task_idle	21E3	3	3	1	.text
task_set_entry	21E6	57	87	1	.text
ulwos_task_create	223D	18	24	3	.text
ulwos_task_delay	2255	F	15	8	.text
ulwos_start	2264	10	16	1	.text
tpm3ovf_isr	2274	B	11	1	.text
read_key	227F	5A	90	1	.text
task_led_seq	22D9	35	53	1	.text
mcu_init	230E	1A	26	1	.text
main	2328	1A	26	1	.text



# Referências

## C:

- ISO/IEC 9899:TC3 – ISO C Standard  
<http://www.open-std.org/JTC1/SC22/WG14/www/docs/n1256.pdf>
- The Firmware Handbook

## ARM:

- ARM Architecture Reference Manual
- ARM DDI 0405A-01 ARM v7-M Architecture Application Level Reference Manual
- ARM DDI 0337D Cortex-M3 Technical Reference Manual
- Tecnologia ARM: Microcontroladores de 32 bits
- AN34 – ARM – Writing Efficient C for ARM
- AN36 – ARM – Using C Global Data



# Referências

## **Coldfire:**

- **Coldfire Family – Programmer’s Reference Manual**

## **HCS08:**

- **HCS08 Unleashed – Designer’s Guide to the HCS08 Microcontrollers**
- **HCS08RMv1/D – HCS08 Family Reference Manual**

## **MSP430:**

- **Microcontroladores MSP430: Teoria e Prática**
- **MSP430 IAR C/C++ Compiler Reference Guide**



# Referências

## PIC:

- **MPLAB C32 C Compiler User's Guide**
- **DS61113B – PIC32MX Family Reference Manual**
- **MD00249-2B-M4K-SUM – MIPS32 M4K Software User's Manual**
- **MD00076 IV-a – MIPS16e Extension to the MIPS32 Architecture**



**Obrigado !**

**[fabio@sctec.com.br](mailto:fabio@sctec.com.br)**