



Informatikwerkstatt, Foliensatz 2

C-Programmierung

G. Kemnitz

Institut für Informatik, TU Clausthal (IW-F2)
16. November 2015



Inhalt Foliensatz 2

C-Programmierung

- 1.1 Wiederholung Bitverarb.
- 1.2 Variablen
- 1.3 Typ- und Wertekontrollen
- 1.4 Modularisierung
- 1.5 Simulation Modultest

Aufgaben



C-Programmierung



Wiederholung Bitverarb.



Wiederholungsaufgabe 2.1



```
#include <avr/io.h>
int main(){
    // Port-Initialisierung Variablenvereinbarungen
    DDRB = 0b00110011;
    uint8_t a;
    while(1){
        // Eingabe => Verarbeitung => Ausgabe
    }
}
```

- 1 Was passiert, wenn die Include-Anweisung fehlt?
- 2 Welche Pins von Port B sind Ein- und welche Ausgänge?
- 3 Anweisungen so ergänzen, dass an allen Ausgängen eine 1 ausgegeben wird, wenn alle Eingänge 0 sind, und sonst alles 0 ausgegeben wird.



Wiederholungsaufgabe 2.2



```
#include <avr/io.h>
int main(){
// Port-Initialisierung Variablenvereinbarungen

    while(1){
// Eingabe => Verarbeitung => Ausgabe

    } }
```

Ergänzen Sie

- 1 Initialisierung Port A als Ein- und Port J als Ausgang.
- 2 Endlosschleife mit der Schrittfunktion:

$$PJ.4 = PA.0 \oplus PA.1 \quad (\oplus - \text{Exor})$$

An die anderen Bits von Port J soll null ausgegeben werden.



Wiederholungsaufgabe 2.3



In dem Programmrahmen auf der nächsten Folie ist folgende Funktionalität zu ergänzen:

- 1 Die Anschlüsse PA.0 und PA.1 seien Ein- und alle Anschlüsse von Port J sowie die restlichen Anschlüsse von Port A Ausgänge.
- 2 Schrittfunktion:
 - Wenn $(PA.0==1) \wedge (PA.1==0)$: Erhöhung der Ausgabe an Port J um eins.
 - Sonst wenn $(PA.1==1)$: Verringerung der Ausgabe an Port J um eins.
 - Sonst Ausgabe unverändert.
- 3 Übergangereignis alle 2 s. Programmierung mit Warteschleife.



```
#include <avr/io.h>
int main(){
// Port-Initialisierung Variablenvereinbarungen

while(1){
// Eingabe ⇒ Verarbeitung ⇒ Ausgabe

}
}
```



Variablen



Variablen

- Variablen sind Symbole für Adressen von Speicherplätzen, die beschrieben und gelesen werden können.
- Eine Variablenvereinbarung definiert Typ (z.B. `uint8_t`), Namen (z.B. `dat`) und optional einen Anfangswert (z.B. `45`):

```
uint8_t dat = 45;
```

- Der Typ legt fest, wie viele Bytes zur Variablen gehören (z.B. 1 Byte) und was die Bytes darstellen (z.B. eine Zahl ohne Vorzeichen im Bereich von 0 bis 255).

	1 Byte		2 Byte		
ohne VZ	<code>uint8_t</code>	[0, 255]	<code>uint16_t</code>	[0, $2^{16} - 1$]	
mit VZ	<code>int8_t</code>	[-128, 127]	<code>int16_t</code>	$[-2^{15}, 2^{15} - 1]$	

- Byte-Anzahl / Vorzeichen der C-Typen »int« und »char«?

Wert und Adresse einer Variablen

- Der Compiler ordnet jeder Variablen eine Adresse oder ein Register zu. Adresse/Register im Debugger visualisierbar.

```
uint8_t a, b, *ptr;
int main(void){
    a = 0x4D;
    ptr = &a;
    b = *ptr + 3;
}
```

Watch 1

Name	Value	Type
a	0x4d	uint8_t{data}@0x0204
b	0x50	uint8_t{data}@0x0200
ptr	0x0204	uint8_t*{data}@0x0201
	0x4d	uint8_t{data}@0x0204

- C kennt auch Variablen für Adressen. Vereinbarung mit
»<Typ> *<name>«, z.B.:

```
uint8_t *ptr;
```



Zeiger

Ein Zeiger ist eine Variable für eine Adresse.

- Vereinbarung eines Zeigers auf Variablen eines bestimmten Typs (z.B. `uint16_t`):

```
uint16_t *ptr;
```

- Vereinbarung eines Zeigers für beliebige Adressen:

```
void *ptr;
```

- Die Adresse einer Variablen liefert der Operator »&«, z.B.:

```
ptr = &a;
```

- Den Wert zu einer Adresse liefert der Operator »*«, z.B.:

```
b = *ptr;
```



Globale und lokale Variablen

- Global: Außerhalb einer Funktion vereinbart. Feste Adressen im Datensegment. Existieren während der gesamten Programmlaufzeit.
- Lokal: Innerhalb einer Funktion vereinbart. Existieren nur während der Funktionsabarbeitung. Speicherplatz wird erst bei Funktionsaufruf auf dem sog. Stack reserviert.
- Lokale Variablen werden relativ zum Frame-Pointer (in unserem Prozessor Registerpaar r28:r29) adressiert.

```
uint8_t a;  
int main(void){  
    uint8_t b = 0x21;  
    a = b + 3;  
}
```

Watch 1

Name	Value	Type
a	0x24	uint8_t{data}@0x0201
b	0x21	uint8_t{data}@0x21fa ([R28]+1)



Experiment



Öffnen Sie das Projekts »glvar« und die Datei »glvar.c«:

```
#include <avr/io.h>
int16_t gi16;           // global 2 Byte, VZ, AW 0
uint8_t gu8;           // global 1 Byte, NVZ, AW 0
int main(void){
    uint8_t lu8 = 0x2D; // 1 Byte, NVZ, AW 0x2D
    int16_t li16 = 0x51F4; // 2 Byte, VZ, AW 0x51F4
    uint8_t *lpu8 = &gu8; // Zeiger auf uint8_t,
                          // AW Adresse von gu8

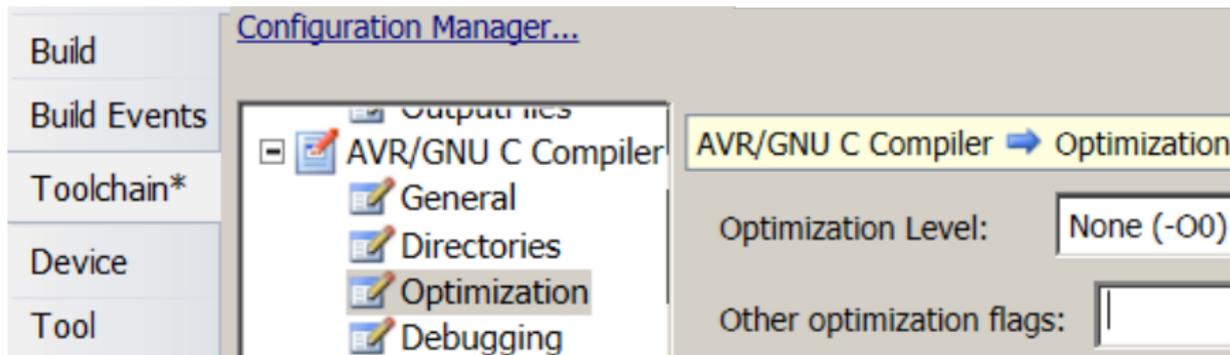
    gi16 = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4; // Wertzuw. an Adresse, hier gu8
    lpu8 = &lu8;    // Zuweisung Adresse von lu8
    *lpu8 = 0xA5;   // Wertzuw. an Adresse, hier lu8
    lu8 = 23;
}
```



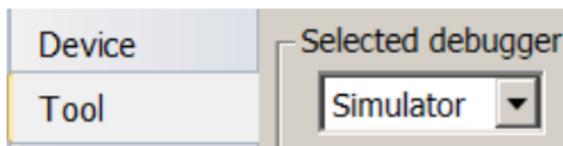
- Übersetzen mit -O0



Project > glvr Properties... (Alt+F7)



- Auswahl des Simulators als »Debugger«



- Debugger starten:



- Öffnen »Locals«, »Watch 1« und zwei Speicherfenster mit
 - Debug > Windows > Locals (Alt+4)
 - Debug > Windows > Watch > Watch 1 (Ctrl+Alt+W+1)
 - Debug > Windows > Memory > Memory 1 (Alt+6)
 - Debug > Windows > Memory > Memory 2 (Ctrl+Alt+M,2)
- In den Memory-Fenstern »IRAM« für internen Speicher auswählen und wie auf der Folgefolie den Adressbereich der globalen bzw. lokalen Variablen einstellen.



Variablenwerte und Adressen vor Zuweisung 1



```
int main(void){
    uint8_t  lu8  = 0x2D;
    int16_t  li16 = 0x51F4;
    uint8_t *lpu8 = &gu8;
```



```
    gi16 = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4;
    lpu8 = &lu8;
    *lpu8 = 0xA5;
    lu8 = 23;
}
```

Watch 1

Name	Value	Type
gi16	0x0000	int16_t{data}@0x0200
gu8	0x00	uint8_t{data}@0x0202

Locals

Name	Value	Type
lu8	0x2d	uint8_t{data}@0x21fa ([R28]+5)
li16	0x51f4	int16_t{data}@0x21f6 ([R28]+1)
lpu8	0x0202	uint8_t*{data}@0x21f8 ([R28]+3)

Memory 1

Memory: data IRAM

data 0x0200 00 00 00 00

Memory 2

Memory: data IRAM

data 0x21F5 00 f4 51 02 02 2d

data 0x21FB 21 ff 00 00 83 00



- eine Anweisung weiter:

```
int main(void){
    uint8_t  lu8  = 0x2D;
    int16_t  li16 = 0x51F4;
    uint8_t *lpu8 = &gu8;

    gi16 = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4;
    lpu8 = &lu8;
    *lpu8 = 0xA5;
    lu8 = 23;
}
```

Watch 1

Name	Value	Type
gi16	0x51f5	int16_t{data}@0x0200
gu8	0x00	uint8_t{data}@0x0202

Locals

Name	Value	Type
lu8	0x2d	uint8_t{data}@0x21fa ([R28]+5)
li16	0x51f4	int16_t{data}@0x21f6 ([R28]+1)
lpu8	0x0202	uint8_t*{data}@0x21f8 ([R28]+3)

Memory 1

Memory: data IRAM

data 0x0200 f5 51 00 00

Memory 2

Memory: data IRAM

data 0x21F5 00 f4 51 02 02 2d

data 0x21FB 21 ff 00 00 83 00



- Noch eine Anweisung weiter:

```
int main(void){
    uint8_t  lu8  = 0x2D;
    int16_t  li16 = 0x51F4;
    uint8_t  *lpu8 = &gu8;

    gi16  = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4;
    lpu8  = &lu8;
    *lpu8 = 0xA5;
    lu8   = 23;
}
```

Watch 1

Name	Value
gi16	0x51f5
gu8	0x29

Locals

Name	Value
lu8	0x2d
li16	0x51f4
lpu8	0x0202



- Noch eine Anweisung weiter:

```
int main(void){
    uint8_t  lu8  = 0x2D;
    int16_t  li16 = 0x51F4;
    uint8_t  *lpu8 = &gu8;

    gi16  = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4; //
    lpu8  = &lu8;   //
    *lpu8 = 0xA5;   //
    lu8   = 23;
}
```

Watch 1

Name	Value
gi16	0x51f5
gu8	0x29

Locals

Name	Value
lu8	0x2d
li16	0x51f4
lpu8	0x21fa



- Noch eine Anweisung weiter:

```
int main(void){
    uint8_t  lu8  = 0x2D;
    int16_t  li16 = 0x51F4;
    uint8_t *lpu8 = &gu8;

    gi16 = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4; //
    lpu8 = &lu8;    //
    *lpu8 = 0xA5;   //
    lu8 = 23;
}
```

Name	Value
gi16	0x51f5
gu8	0x29

Name	Value	Type
lu8	0xa5	
li16	0x51f4	
lpu8	0x21fa	



- Variablenwerte nach der letzten Zuweisung:

```
int main(void){
    uint8_t  lu8  = 0x2D;
    int16_t  li16 = 0x51F4;
    uint8_t *lpu8 = &gu8;

    gi16 = li16 + 1;
    *lpu8 = lu8 - 4; //
    lpu8 = &lu8; //
    *lpu8 = 0xA5; //
    lu8 = 23;
}
```

Name	Value
gi16	0x51f5
gu8	0x29

Name	Value	Type
lu8	0x17	
li16	0x51f4	
lpu8	0x21fa	



Typ- und Wertekontrollen



Typfremde Zuweisung und Typecast

Wenn einer Variablen ein Wert mit einem anderen Typ zugewiesen wird, sollte der Übersetzer eine Warnung oder eine Fehlermeldung ausgeben:

```
uint16_t a;  
int16_t b;  
a = b;    // sollte mindestens Warnung verursachen
```

Es gibt Situationen, in denen typfremde Zuweisungen gewollt und richtig sind. Dann ist dem zugewiesenen Ausdruck geklammert der Typ des Zuweisungsziels, im Beispiel (`uint16_t`) voranzustellen:

```
a = (uint16_t)b;
```

Nur so sollte die Zuweisung einer vorzeichenbehafteten an eine vorzeichenfreie Variable erlaubt sein.



Was macht Atmel-Studio?

```
#include <avr/io.h>
char c, *c_ptr; // char kann int8_t oder uint8_t sein
uint8_t u, *u_ptr; // in der Tool-Chain als uint8_t
int8_t i, *i_ptr; // definiert

int main(void) {
    c=u; // laut Toolchain korrekt
    c=i; // laut Toolchain falsch, keine Warnung
    u = i; // unzulässig, keine Warnung
    c_ptr = &c; // zulässig, keine Warnung
    c_ptr = &u; // laut Toolchain korrekt, Warnung
    c_ptr = (char*)&u; // mit Typecast, keine Warnung
    c_ptr = &i; // laut Toolchain falsch, Warnung
    c_ptr = (char*)&i; // mit Typecast, keine Warnung
}
```



Fazit

Selbst mit »Toolchain > Compiler > Warnings: Pedantic $\sqrt{\ll}$ « sind die Warnungen weder vollständig noch schlüssig.

Anregung zum Experimentieren



```
uint8_t a; int8_t b;
a = 56;
b = a; // Kommt die 56 richtig an?
a = 200;
b = a; //  $b \leq 127$ . Was wird aus 200?
b = 200; // Akzeptiert das der Compiler?
b = -10;
a = b; //  $a \geq 0$ . Was wird aus -10?
```

- Was erlaubt der Compiler, wofür gibt er Warnungen aus?
- Was verursacht bei der Abarbeitung Probleme?
- Unter welchen Bedingungen arbeiten die Programme trotzdem richtig?

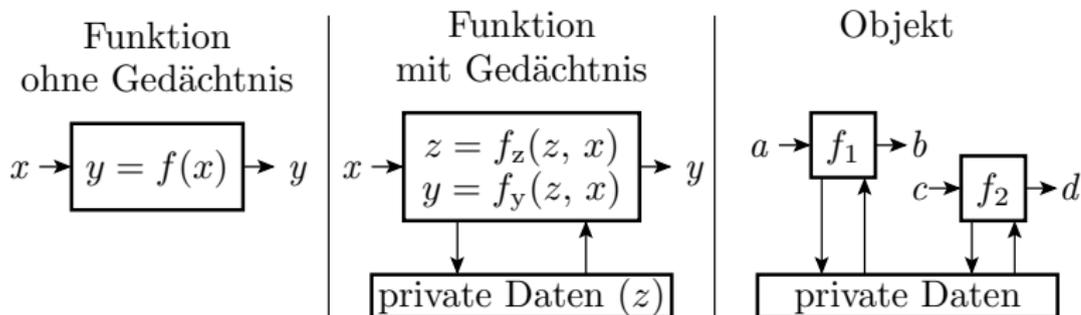


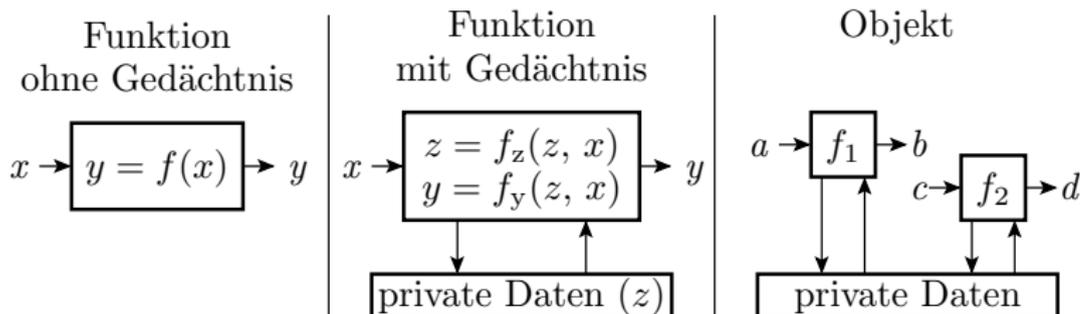
Modularisierung

Modularisierung

Größere Programme bestehen aus Modulen:

- Funktionen
 - ohne Gedächtnis ($y = f(x)$)
 - mit Gedächtnis ($z = f_z(z, x); y = f_y(z, x)$)
- Objekte (Datenobjekt mit Bearbeitungsfunktionen)
- Bibliotheken (Funktions- und Objektsammlungen), ...





Grundprinzipien der Fehlervermeidung, Wartbarkeit, ...:

- Kapselung: Kein Lese- oder Schreibzugriff fremder Programme auf private Daten.
- Abstraktion: Übergeordnete Module kennen nur die Schnittstellen genutzter Module, nicht aber deren Realisierung und die Codierung der privaten Daten.
- ...

≈75% der Software-Kosten entfallen auf prüfgerechte Programmierung, Test und Fehlerbeseitigung.



Funktionsdefinition und Aufruf

- Eine (reine) Funktion berechnet aus Eingabewerten ein Ergebnis:

```
uint8_t BerechneSumme(uint8_t a; uint8_t b){  
    return a+b;    // Ergebnisrückgabe  
}
```

- Zustandsdaten, die nach Beenden der Funktion erhalten bleiben sollen, sind global oder vor Aufruf zu vereinbaren:

```
int16_t err_ct; // glob. Variable Fehlerzähler  
...  
void test_lim(int16_t val, int16_t max, int16_t min){  
    if ((val>max) || (val<min))  
        err_ct++;    // Fehlerzähler erhöhen  
}    // Rücksprung ohne Ergebnis
```



Mit Zeigern als Aufrufparameter kann eine Funktion auch mehrere Ergebnisse zurückgeben:

```
void bytecopy(uint8_t *ziel, uint8_t *quelle,
              uint8_t anz){
    uint8_t idx;
    for (idx=0;idx<anz;idx++)
        ziel[idx] = quelle[idx];
}
```

Nutzung zum Kopieren einer Zeichenkette:

```
uint8_t a[] = "Text";
uint8_t b[8];
...
bytecopy(b, a, 4); // a, b: Zeiger auf Feldanfang
```



Kapselung von Funktionen und Objekten

- Beschreibung der Funktion(en) und Vereinbarung der privaten Daten in einer eigenen c-Datei.
- Schnittstellenvereinbarung der zugehörigen Header-Datei.
- Separates Übersetzen (Compilieren) jeder Quelldatei.
- Verbinden (Linken) über die Header-Informationen.

Aufgabe zum Ausprobieren:



- Kopieren Sie aus dem Projektverzeichnis »bit_io3« die C- und die Dateien »bit_io3.c« und »bit_io3.cproj« in ein neu anzulegendes Projektverzeichnis »bit_io3_mod«.
- Öffnen des neuen Projekts.
- Erzeugung einer neuen C-Datei »myfkt.c« und einer neuen Header-Datei »myfkt.c«¹.

¹Solution Explorer > bit_io3 auswählen > Rechts-Klick > Add > New

Item > ...



- Aufteilung des C-Programms aus bit_io3.c:



```
#include <avr/io.h>
uint32_t Ct;           // 32-Bit-Zähler
uint8_t a=1;          // 8-Bit Ausgabewert
int main(void){       // Initialisierung
    DDRA = 0;         // Port A (Schalter) Eingänge
    DDRJ = 0xFF;     // Port J (LEDs) Ausgänge
    while(1){        // Warteschleife
        for (Ct=0; Ct<200000; Ct++);
        if (PINA & 0b1) // Rotation links
            a = (a<<1) | (a>>7);
        else           // Rotation rechts
            a = (a>>1) | (a<<7);
        PORTJ = a;     // Ausgabe
    }
}
```



Datei: myfkt.c

```
#include <avr/io.h>
uint8_t a=1; // private globale Daten
uint8_t Schrittfunktion(uint8_t x){
    if (x & 0b1) // Rotation links
        a = (a<<1) | (a>>7);
    else // Rotation rechts
        a = (a>>1) | (a<<7);
    return a;
}

void Warte_1s(){
    uint32_t Ct;
    for (Ct=0; Ct<200000; Ct++);
}
```



Datei: myfkt.h

```
#ifndef MYFKT_H_
#define MYFKT_H_
    uint8_t Schrittfunktion(uint8_t x);
    void Warte_1s();
#endif /* MYFKT_H_ */
```

Datei: bit_io3_mod.c

```
#include <avr/io.h>
#include "myfkt.h"
int main(void){
    DDRA = 0;           // Port A (Schalter) Eingänge
    DDRJ = 0xFF;       // Port J (LEDs) Ausgänge
    while(1){
        PORTJ = Schrittfunktion(PINA);
        Warte_1s();
    }
}
```



Simulation Modultest



Simulation von Modultests

Ein Modultest stellt Eingaben bereit, arbeitet das zu testende Modul ab und wertet die Ausgaben aus. Testbeispiel sei eine Funktion mit Aufrufliste, z.B.:

```
uint32_t quad(int16_t a){ // Quadratberechnung
    return (uint32_t)a * a;
}
```

Ein Test ist ein Tupel aus Eingaben und Soll-Ausgaben. Tupel werden in C als »struct« programmiert, z.B.:

```
struct test {
    int16_t x; // Eingabe
    uint32_t y; // Sollausgabe
};
```

Eine Testsatz als Menge von Tests ist in C ein initialisiertes Feld:

```
struct test testsatz[] ={{<Tupel 1>},{...},...};
```



Testbeispiele für die Quadratberechnung:

```
struct test testsatz[] ={// Eingabe Soll-Wert
    {0, 0},           // 0x0000 0x00000000
    {1, 1},           // 0x0001 0x00000001
    {9, 81},          // 0x0009 0x00000051
    {-5, 25},         // 0xFFFB 0x00000019
    {463, 214369},   // 0x01CF 0x00034561
    {0x7FFF, 1073676289} // 0x7FFF 0x3FFF0001
};
```

Der Testrahmen ist ein Hauptprogramm, ...:

```
int main(){
    uint8_t idx, err_ct=0;
    uint32_t erg;
    for (idx=0; idx<6;idx++){ // für alle Tests
        erg = quad(testsatz[idx].y); // Istwertberechnung
        if (erg != testsatz[idx].y) // Soll/Ist-Vergl.
            err_ct++; // Fehlfkt. zählen
    }
}
```

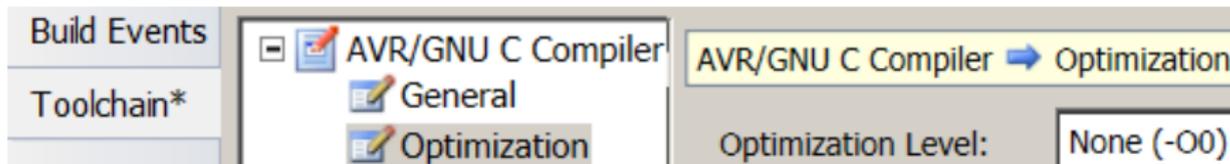


Projekt »mtest_quad« ausprobieren

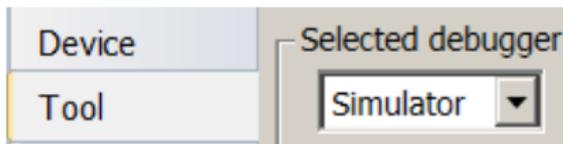


- Projekt »mtest_quad« öffnen.
- Compiler-Optimierung ausschalten (in -O0 ändern):

Project > glvr Properties... (Alt+F7)



- Auswahl des Simulators als »Debugger«:



- Übersetzen.
- Debugger starten:



Test und Fehlerlokalisierung im Schrittbetrieb:



```

struct{
    int16_t x;
    uint32_t y;
} testsatz[]={
    {0, 0}, {1, 1}, {9, 81},
    {-5, 25}, {463, 214369},
    {0x7FFF, 1073676289}
};

int main(){
    uint8_t idx, err_ct=0;
    uint32_t erg;
    for (idx=0; idx<6;idx++){
        erg = quad(testsatz[idx].y);
        if (erg != testsatz[idx].y)
            err_ct++;
    }
}

```

Watch 1	
Name	Value
<input type="checkbox"/> testsatz	{struct [6]{data}@0x0200}
<input type="checkbox"/> [0]	{struct {data}@0x0200}
<input type="checkbox"/> [1]	{struct {data}@0x0206}
<input type="checkbox"/> [2]	{struct {data}@0x020c}
<input checked="" type="checkbox"/> x	0x0009
<input checked="" type="checkbox"/> y	0x00000051
<input type="checkbox"/> [3]	{struct {data}@0x0212}
<input type="checkbox"/> [4]	{struct {data}@0x0218}
<input type="checkbox"/> [5]	{struct {data}@0x021e}
<input checked="" type="checkbox"/> idx	0x02
<input checked="" type="checkbox"/> erg	0x000019a1

Berechnet das Quadrat von 81, statt von 9!



Aufgaben



Aufgabe 2.1: Globale und lokale Variablen



Vereinbaren Sie folgende Variablen global

```
uint8_t a, b;
```

und folgende Variablen lokal im Hauptprogramm:

```
uint8_t c=0x7, *ptr=&a;
```

```
uint8_t strg[]={0x11, 0x32, 0c07, 0x02};
```

Bestimmen Sie die Werte nach Abarbeitung folgender Programmzeilen:

```
1: a = 0x56; b = 0x27;
```

```
2: ptr = &a; c = strg[2];
```

```
3: b = *ptr+2; c += *(strg+3);
```

```
4: ptr = strg; a += *(ptr+1);
```

Füllen Sie dazu die Tabelle auf der nächsten Folie aus.

-
- Projekt anlegen, Programm vervollständigen.
 - Abarbeitung im Schrittbetrieb mit dem Simulator.



2. Aufgaben



Zeile	a	b	c	ptr	*ptr	strg[0]	strg[1]	strg[2]	strg[3]
0									
1									
2									
3									
4									



Aufgabe 2.2: Untersuchung von Zuweisungen



```
uint8_t a; int8_t b;  
a = 56;  
b = a; // Kommt die 56 richtig an?  
a = 200;  
b = a; //  $b \leq 127$ . Was wird aus 200?  
b = 200; // Akzeptiert das der Compiler?  
b = -10;  
a = b; //  $a \geq 0$ . Was wird aus -10?
```

- Was erlaubt der Compiler, wofür gibt er Warnungen aus?
 - Was verursacht bei der Abarbeitung Probleme?
 - Unter welchen Bedingungen arbeiten die Programme trotzdem richtig?
-
- Projekt anlegen, Programm vervollständigen.
 - Abarbeitung im Schrittbetrieb mit dem Simulator.



Aufgabe 2.3: Multiplikationsfehler



Das Ergebnis der nachfolgenden Multiplikation ist falsch.

```
#include <avr/io.h>
int main(void){
    uint16_t a = 0x1FA;
    uint16_t b = 0x100;
    uint32_t p = a*b;
}
```

Locals		
Name	Value	Type
a	0x01fa	uint16_t(data)@0x21f3
b	0x0100	uint16_t(data)@0x21f5
p	0x0000fa00	uint32_t(data)@0x21f7

- Überprüfen Sie das im Simulator!
 - Wie lautet das richtige Ergebnis von $0x1FA * 0x100$?
 - Ändern Sie die Multiplikation bzw. die Datentypen so, dass das Ergebnis richtig berechnet wird.
-
- Projekt anlegen, Programm vervollständigen.
 - Abarbeitung im Schrittbetrieb mit dem Simulator.



2. Aufgaben



- Ergänzen Sie in der nachfolgenden Tabelle mit Testbeispielen die fehlenden Werte:

a		b		p	
18	0x0012	8	0x0008	96	0x00000090
134		270			
703		0			
8.351		407			
60.000		50.000		3.000.000.000	
	0xFFFF		0xFFFF		

- Programmieren Sie für die korrigierte Multiplikation einen Modultest mit den Testbeispielen in der Tabelle.



Aufgabe 2.4: Fehler Betragsbegrenzung



Die Funktion »limit()« soll einen 32-Bit-Festkommawert mit 8 Nachkommastellen betragsmäßig auf den ganzzahligen Wert »maxabs« begrenzen. Das Testbeispiel liefert ein falsches Ergebnis.

```
int32_t limit(int32_t val, uint16_t maxabs){  
    if ((val>>8)> maxabs) return  maxabs<<8;  
    if ((val>>8)<-maxabs) return -(maxabs<<8);  
    return val;  
}
```

```
int main(){  
    int32_t v = limit(0, 0xFFFF);  
}
```

Locals

Name	Value	Type
v	0x00000100	int32_t(data)@0x21f7 ([R28]+1)

- Ausprobieren im Simulator und Fehlerbeseitigung.



Aufgabe 2.5: Fehler Wurzelberechnung



Die nachfolgende Funktion berechnet die ganzzahlige Quadratwurzel einer 16-Bit-Zahl:

```
uint8_t wurzel(uint16_t x){
    uint8_t w=0; uint16_t sum=0;
    while (sum<x){
        sum += (w<<1)+1; w++;
    }
    return w;
}
```

- Ist das Ergebnis des folgenden Testbeispiels richtig?

```
int main(){
    uint16_t x = 37481;
    uint8_t y = wurzel(x);
}
```

Watch 1

Name	Value	Type
x	37481	uint16_t[data]@0x21f8
y	194	uint8_t[data]@0x21fa



2. Aufgaben

- Führen Sie die Tests auch mit folgenden Testbeispielen durch:



x		y	
0	0x0000	0	0x00
1			
257			
8.351			
65025			
65026			
	0xFFFF	256	0x100

- Bei welchen Tests versagt das Programm und wie?
- Suchen und beseitigen Sie den Fehler.