

Teile und Herrsche

Programmieren für Ingenieure
Sommer 2015

Andreas Zeller, Universität des Saarlandes

Vom Programm zum Prozessor



Funktionsaufrufe

- Die meisten Funktionen haben **Parameter**, die ihre Funktionsweise bestimmen
`digitalWrite(pin_number, value)`
- Beim Aufruf muss für jeden Parameter ein Wert (**Argument**) angegeben werden
`digitalWrite(13, HIGH);`
Funktionsname → Wert für `value`
Wert für `pin_number`

Variablen

- Variablen** dienen dazu, Werte zu speichern.
- Mit der Anweisung
`int led = 13;`
wird `led` als eine Variable eingeführt, die mit dem Wert 13 belegt ist.
- Nach der Anweisung steht `led` stellvertretend für den Variablenwert

Symbolisches Blinken

```
// Pin 13 has an LED connected on most
// Arduino boards. Give it a name:
int led = 13;

void setup() {
  pinMode(led, OUTPUT);
}

void loop() {
  digitalWrite(led, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(led, LOW);
  delay(1000);
}
```

Themen heute

- Eigene Funktionen
- Parameter
- Fallunterscheidungen
- Fehlersuche

Morse-Code



Wikipedia

Morse-Code

Besteht aus drei Symbolen:

- Punkt (*Dit*)
- Strich (*Dah*)
- Schweigen

A	• -	U	• • -
B	- • • •	V	• • -
C	- • - •	W	- • -
D	- • •	X	- • - •
E	•	Y	- • - -
F	• - - •	Z	- - - •
G	- - -		
H	• • -		
I	• •		
J	• - - -		
K	- • -		
L	- - • •		
M	- -		
N	- •		
O	- - -		
P	- - - •		
Q	- - - -		
R	- - •		
S	• • •		
T	-		

1	• - - -
2	• - - - -
3	• - - - - -
4	• - - - - - -
5	• - - - - - - -
6	• - - - - - - - -
7	• - - - - - - - - -
8	• - - - - - - - - - -
9	• - - - - - - - - - - -
0	• - - - - - - - - - - - -

Morse-Code

— — — • • • • /
— • — — — —

— • — • — — — — • •

Morse-Code

**dahdah dahdahdah ditdahdit dididit dit,
dahditdahdit dahdahdah dahditdit dit.**

ditdahdit dahdahdah dahditdit dit.

Morse-Code

— — — /
— · — — — —

— — — /

Morse-Code

- Ein *Dah* ist dreimal so lang wie ein *Dit*.
- Die Pause zwischen zwei gesendeten Symbolen ist ein *Dit* lang.
- Zwischen Buchstaben in einem Wort wird eine Pause von der Länge eines *Dah* (oder drei *Dits*) eingeschoben.
- Die Länge der Pause zwischen Wörtern entspricht sieben *Dits*.

Wikipedia

• • • • • • • • •

```
int dit_delay = 500;           // length of a dit in ms

void loop() {
    // send a dit
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dit_delay);

    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);
}
```

• — • — • — • — • —

```
int dit_delay = 500;           // length of a dit in ms
int dah_delay = dit_delay * 3; // length of a dah in ms

void loop() {
    // send a dit
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dit_delay);

    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);

    // send a dah
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dah_delay);

    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);
}
```

Berechnung!

Arithmetische Operatoren

In aufsteigender Bindung:

1. Addition (+), Subtraktion (-)
Assoziativität: von links nach rechts
2. Multiplikation (*), Division (/), Modulus (%)
Assoziativität: von links nach rechts
3. Vorzeichen (+, -)
Assoziativität: von rechts nach links

```
int y = -3 + 7 % 3  
int y = (-3) + (7 % 3)
```

Eigene Funktionen

- Wir wollen die Anweisungen für *Dahs* und *Dits* in *eigene Funktionen* zusammenfassen
- Eine eigene Funktion wird wie `setup()` und `loop()` als *Folge von Anweisungen* definiert:

```
void name() {  
    Anweisung 1;  
    Anweisung 2;  
    ...  
}
```

• — • — • — • — • —

```
int dit_delay = 500;           // length of a dit in ms  
int dah_delay = dit_delay * 3; // length of a dah in ms  
  
void loop() {  
    // send a dit  
    digitalWrite(led, HIGH);  
    delay(dit_delay);  
  
    digitalWrite(led, LOW);  
    delay(dit_delay);  
  
    // send a dah  
    digitalWrite(led, HIGH);  
    delay(dah_delay);  
  
    digitalWrite(led, LOW);  
    delay(dit_delay);  
}
```

• - • - • - • - • -

```

void loop() {
    dit();
    dah();
}

void dit() {
    // send a dit
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dit_delay);

    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);
}

void dah() {
    // send a dah
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dah_delay);

    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);
}

```

Demo



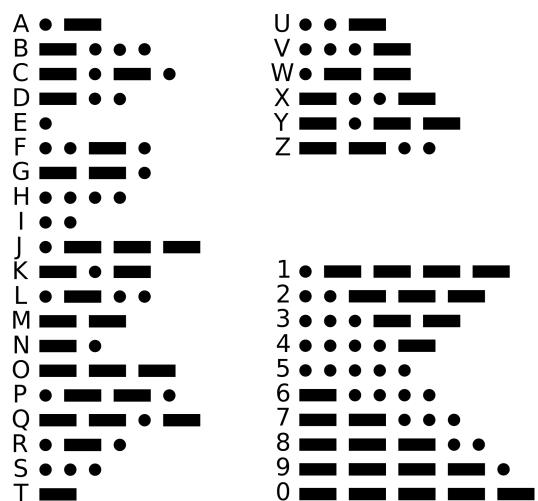
Gaius Julius Cäsar

Teile und Herrsche

- Idee: Ein Problem in (kleinere) Teilprobleme zerlegen
- Grundprinzip der Informatik
- Grundprinzip politischer Machtausübung

Wikipedia

Divide et Impera



debitditdit
dedahdahdah

```
int dit_delay = 500;           // length of a dit in ms
int dah_delay = dit_delay * 3; // length of a dah in ms

void dit() {
    // send a dit
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dit_delay);

    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);
}

void dah() {
    // send a dah
    digitalWrite(led, HIGH);
    delay(dah_delay);

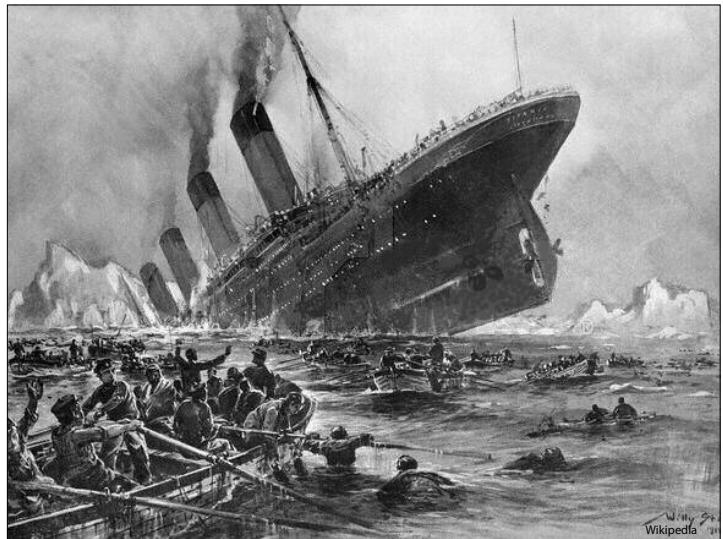
    digitalWrite(led, LOW);
    delay(dit_delay);
}
```

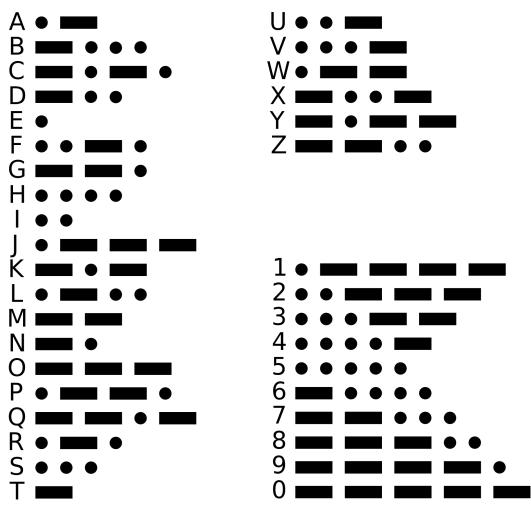
S senden

```
void morse_S() {  
    dit();  
    dit();  
    dit();  
}  
  
oder (kürzer)  
  
void morse_S() {  
    dit(); dit(); dit();  
}
```

Save Our Souls

```
void morse_S() {  
    dit(); dit(); dit();  
}  
  
void morse_O() {  
    dah(); dah(); dah();  
}  
  
void morse_SOS() {  
    morse_S(); morse_O(); morse_S();  
    delay(dit_delay * 6);  
}  
  
-----/-----/-----
```





A	morse_A()
B	morse_B()
C	morse_C()
D	morse_D()
E	morse_E()
F	morse_F()
G	morse_G()
H	morse_H()
I	morse_I()
J	morse_J()
K	morse_K()
L	morse_L()
M	morse_M()
N	morse_N()
O	morse_O()
P	morse_P()
Q	morse_Q()
R	morse_R()
S	morse_S()
T	morse_T()
U	morse_U()
V	morse_V()
W	morse_W()
X	morse_X()
Y	morse_Y()
Z	morse_Z()
1	morse_1()
2	morse_2()
3	morse_3()
4	morse_4()
5	morse_5()
6	morse_6()
7	morse_7()
8	morse_8()
9	morse_9()
0	morse_0()

SINK

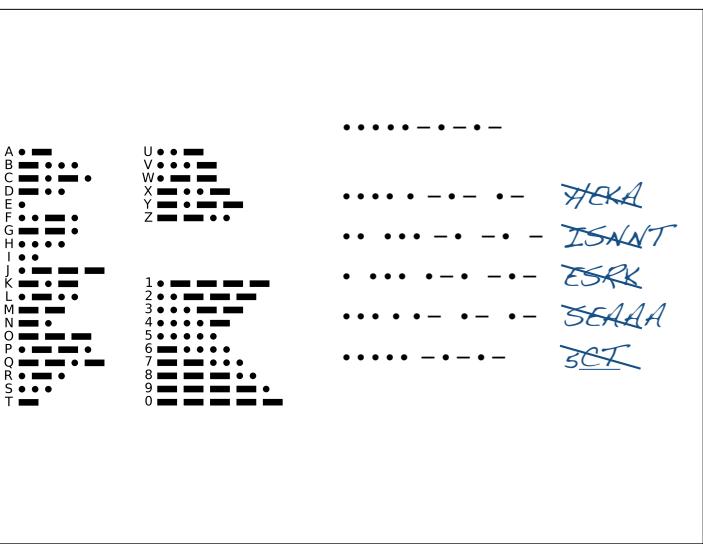
```

void morse_S() {
    dit(); dit(); dit();
}

void morse_I() {
    dit(); dit();
}

void morse_SINK() {
    morse_S(); morse_I(); morse_N(); morse_K();
    •••      ••      -•      --•-
}

```



Si tacuisses

```
void morse_S() {
    dit(); dit(); dit();
    pause_letter();
}

void morse_I() {
    dit(); dit();
    pause_letter();
}

void morse_SINK() {
    morse_S(); morse_I(); morse_N(); morse_K();
    pause_word();
}

***          **      --•  -•-·
```

Si tacuisses

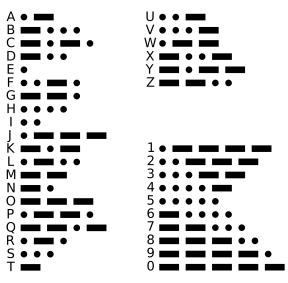
```
int dit_delay = 500;           // length of a dit in ms
int dah_delay = dit_delay * 3; // length of a dah in ms

// dit() and dat() already include dit_delay
int letter_delay = dah_delay - dit_delay;

// letters already include letter delay
int word_delay    = dit_delay * 7 - letter_delay;

void pause_letter() {
    delay(letter_delay);
}

void pause_word() {
    delay(word_delay);
}
```



... . - - - SINK

CQD CQD SOS Titanic
Position 41.44 N 50.24 W.
Require immediate
assistance. Come at
once. We struck an
iceberg. Sinking

Demo



Eigene Parameter

- Ziel: Eine Funktion `send_number(n)`, die eine gegebene Zahl n per Morse ausgibt
- n wird zum *Parameter* der Funktion

Eigene Parameter

- Parameter werden (mitsamt Typen) bei der Definition in Klammern angegeben

```
void name(int p1, int p2, ...) {  
    Anweisungen...;  
}
```

- Bei uns also:

```
void morse_number(int n) {  
    Anweisungen...;  
}
```

Fallunterscheidung

- Je nach Wert von n müssen unterschiedliche Anweisungen ausgeführt werden:
 - Ist $n = 1$, dann $\cdot - - -$ senden
 - Ist $n = 2$, dann $\cdot \cdot - -$ senden
 - usw.

Fallunterscheidung

- Die *if-Kontrollstruktur* dient zum Programmieren von *Fallunterscheidungen*:

```
if (Bedingung) {  
    Anweisungen...;  
}
```

- Die Anweisungen werden *nur* ausgeführt, wenn die Bedingung erfüllt ist.

Vergleichsoperatoren

In aufsteigender Bindung:

1. Logisches Oder \vee (\mid)
2. Logisches Und \wedge ($\&\&$)
3. Größenvergleiche ($<$, $>$, \leq , \geq)
4. Gleichheit $=$ ($==$), Ungleichheit \neq ($!=$)
5. Logisches Nicht \neg (!) $==$, nicht = !

```
if (x >= y && !(x == y))
```

Fallunterscheidung

- Je nach Wert von n müssen unterschiedliche Anweisungen ausgeführt werden:
 - Ist $n = 1$, dann $\cdot \dots \cdot$ senden
 - Ist $n = 2$, dann $\cdot \cdot \cdot \cdot$ senden
 - usw.

Fallunterscheidung

```
// send n in morse code
void morse_digit(int n) {
```

Fallunterscheidung

```
// send n in morse code
void morse_digit(int n) {
    if (n == 0) {
        dah(); dah(); dah(); dah(); dah();
    }
}
```

Fallunterscheidung

```
// send n in morse code
void morse_digit(int n) {
    if (n == 0) {
        dah(); dah(); dah(); dah(); dah();
    }
    if (n == 1) {
        dit(); dah(); dah(); dah(); dah();
    }
}
```

```

// send n in morse code
void morse_digit(int n) {
    if (n == 0) {
        dah(); dah(); dah(); dah(); dah();
    }
    if (n == 1) {
        dit(); dah(); dah(); dah(); dah();
    }
    if (n == 2) {
        dit(); dit(); dah(); dah(); dah();
    }
    // usw. für 3–8
    if (n == 9) {
        dah(); dah(); dah(); dah(); dit();
    }
    pause_letter();
}

```

Aufruf

- Einmal definiert, wird morse_digit() wie jede andere Funktion aufgerufen:

```

void morse_digit(int n) {
    // wie oben
}

void loop() {
    morse_digit(5);      Position 41.44 N 50.24 W
    morse_digit(0);
    morse_digit(2);
    morse_digit(4);
}

```

Demo

Von Ziffern zu Zahlen

- Wie geben wir mehrstellige Zahlen aus?
- Ziel: Funktion `morse_number(n)`, die n durch Aufrufe an `morse_digit()` ausgibt

```
morse_number(5024) →  
  morse_digit(5)  
  morse_digit(0)  
  morse_digit(2)  
  morse_digit(4)
```

Von Ziffern zu Zahlen

- Beobachtung: Will ich 5024 ausgeben, kann ich 502 ausgeben, gefolgt von 4.

```
morse_number(5024) →  
  morse_number(502)  
  morse_digit(4)
```
- Um 502 auszugeben, kann ich 50 ausgeben, gefolgt von 2.

```
morse_number(502) →  
  morse_number(50)  
  morse_digit(2)
```

Von Ziffern zu Zahlen

Allgemeines Prinzip:

1. Hat n mehr als eine Ziffer (d.h. $n \geq 10$), gebe ich zuerst $n / 10$ aus
2. Anschließend gebe ich die letzte Ziffer aus (d.h. $n \bmod 10$)

Demo

Von Ziffern zu Zahlen

So sieht morse_number() aus:

```
void morse_number(int n) {
    if (n >= 10) {
        morse_number(n / 10);
    }
    morse_digit(n % 10);
}
```

Von Ziffern zu Zahlen

```
void morse_number(int n) {
    if (n >= 10) {
        morse_number(n / 10);
    }
    morse_digit(n % 10);
}

morse_number(5024)
→ morse_number(502)
→ morse_number(50)
→ morse_number(5)
    → morse_digit(5)      • • • • •
    → morse_digit(0)      - - - - -
    → morse_digit(2)      • • - - -
    → morse_digit(4)      • • • • -
```

Demo

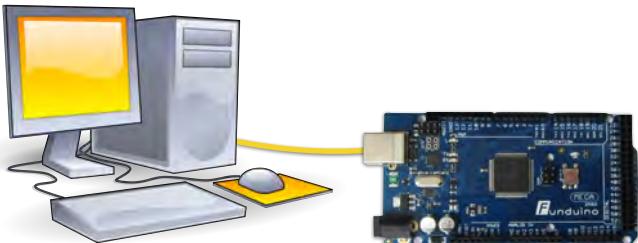
Rekursion

- Ruft eine Funktion sich selbst erneut auf, nennt man dies *Rekursion*
- Jede Berechnung lässt sich durch ausschließlich *Funktionen, Bedingungen* und *Rekursion* ausdrücken
- Alles, was man (irgendwie) berechnen kann, können Sie jetzt programmieren
(im Prinzip jedenfalls)

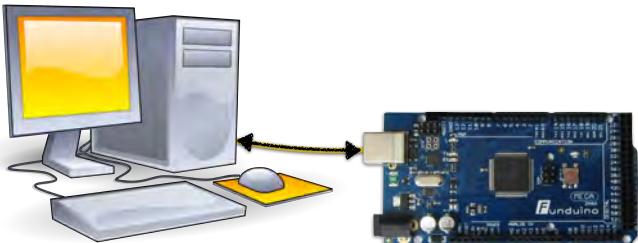
Fehlersuche

- Während einer komplexen Berechnung ist es hilfreich, zu verfolgen, was geschieht
- Hierfür dient die *serielle Ausgabe* der Arduino-Plattform

USB-Anschluss



Datenübertragung



Verfolgen über Werkzeuge → Serieller Monitor

Serial.begin()

- `Serial.begin(baud)` richtet die *serielle Schnittstelle* ein, um mit Geschwindigkeit *baud* (bits/s) Daten zu übertragen
- Beispiel:

```
void setup() {  
    // Transfer at 9600 bits/s  
    Serial.begin(9600);  
}
```

Serial.print()

- Die Funktion Serial.print(x) gibt x auf der *seriellen Schnittstelle* aus
- Serial.println(x): Genauso, aber mit Zeilenende
- Beispiel:

```
void morse_number(int n) {  
    Serial.println(n);  
    Anweisungen...;  
}
```

Text ausgeben

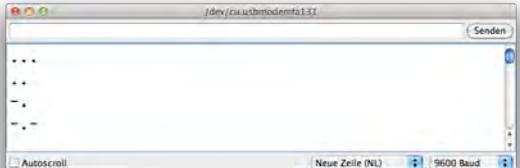
- Mit Serial.print() und Serial.println() kann man auch *Text* ausgeben
- Text wird in "..." eingeschlossen
- Beispiel:

```
void morse_number(int n) {  
    Serial.print("morse_number(");  
    Serial.print(n);  
    Serial.println(")");  
    Anweisungen...;  
}
```

Text ausgeben

```
void dit() {  
    Serial.print(".");  
    Anweisungen...;  
}  
  
void dah() {  
    Serial.print("-");  
    Anweisungen...;  
}  
  
void pause_letter() {  
    Serial.println("");  
    delay(letter_delay);  
}
```

Serieller Monitor



Demo

Binärzahlen

- Rechner stellen Daten intern als *Bits* dar – nur 0 und 1
- Zahlen werden im *Binärsystem* gespeichert
- Die Zahl 37 etwa wird gespeichert als

$$\begin{array}{r} 100101 \\ 32 + 4 + 1 = 37 \end{array}$$

Von Ziffern zu Zahlen

So sieht `morse_number()` aus:

```
void morse_number(int n) {
    if (n >= 10) {
        morse_number(n / 10);
    }
    morse_digit(n % 10);
}
```

Kann ich auch eine andere Zahlenbasis als 10 nehmen?

Zahlen binär morsen

Um Zahlen im Binärsystem zu morsen:

```
void morse_binary(int n) {
    if (n >= 2) {
        morse_number(n / 2);
    }
    morse_digit(n % 2);
}
```

Demo

Basis 10 und 2

```
void morse_decimal(int n) {
    if (n >= 10) {
        morse_decimal(n / 10);
    }
    morse_digit(n % 10);
}

void morse_binary(int n) {
    if (n >= 2) {
        morse_binary(n / 2);
    }
    morse_digit(n % 2);
}
```

Beliebige Zahlenbasis

Zahlen in Basis *base* ausgeben:

```
void morse_number(int n, int base) {
    if (n >= base) {
        morse_number(n / base, base);
    }
    morse_digit(n % base);
}
```

Demo

Ausblick

- Zuweisungen
- Eigene Schleifen
- Verkehrssteuerung
- Eingabeelemente

Eigene Funktionen

```
void dit() {  
    // ...  
    digitalWrite(led, HIGH);  
    delay(dit_delay);  
    digitalWrite(led, LOW);  
    delay(fair_dit_delay);  
}  
  
void dah() {  
    // ...  
    digitalWrite(led, HIGH);  
    delay(dah_delay);  
    digitalWrite(led, LOW);  
    delay(fair_dah_delay);  
}
```

Eigene Parameter

- Parameter werden (mitsamt Typen) bei der Definition in Klammern angegeben
- ```
void name(int p1, int p2, ...){
 Anweisungen...;
}

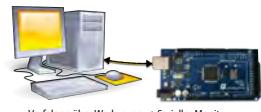
• Bei uns also:
void morse_number(int n) {
 Anweisungen...;
}
```

## Rekursion

```
void morse_number(int n) {
 if (n >= 10) {
 morse_number(n / 10);
 } else {
 morse_digit(n % 10);
 }

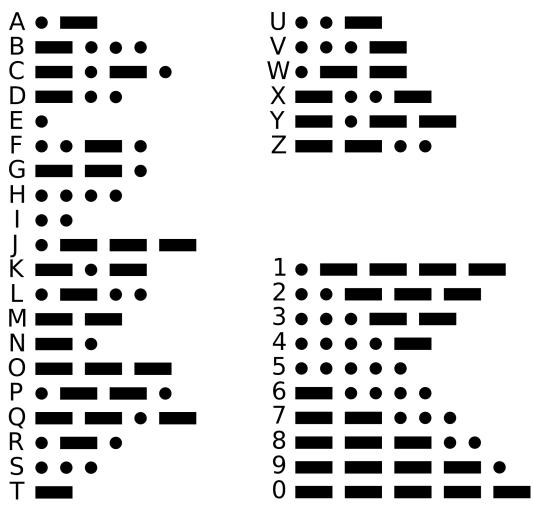
morse_number(5024)
→ morse_number(502)
→ morse_number(50)
→ morse_number(5)
→ morse_digit(5)
→ morse_digit(0)
→ morse_digit(2)
→ morse_digit(4)
```

## Ablauf verfolgen



Verfolgen über Werkzeuge → Serieller Monitor

# Handouts



## Eigene Funktionen

- Wir wollen die Anweisungen für *Dahs* und *Dits* in *eigene Funktionen* zusammenfassen
- Eine eigene Funktion wird wie `setup()` und `loop()` als *Folge von Anweisungen* definiert:

```
void name() {
 Anweisung 1;
 Anweisung 2;
 ...
}
```

## ditditdit dahdahdah

```
int dit_delay = 500; // length of a dit in ms
int dah_delay = dit_delay * 3; // length of a dah in ms
// dit() and dat() already include dit_delay
int letter_delay = dah_delay - dit_delay;

// letters already include letter delay
int word_delay = dit_delay * 7 - letter_delay;
void dit() {
 // send a dit
 digitalWrite(led, HIGH);
 delay(dit_delay);

 digitalWrite(led, LOW);
 delay(dit_delay);
}
void pause_letter() {
 delay(letter_delay);
}

void dah() {
 // send a dah
 digitalWrite(led, HIGH);
 delay(dah_delay);

 digitalWrite(led, LOW);
 delay(dit_delay);
}
void pause_word() {
 delay(word_delay);
}
```

# SINK

```
void morse_S() {
 dit(); dit(); dit();
 pause_letter();
}

void morse_I() {
 dit(); dit();
 pause_letter();
}

void morse_SINK() {
 morse_S(); morse_I(); morse_N(); morse_K();
 pause_word();
}
... .. -· -·-
```

# Eigene Parameter

- Parameter werden (mitsamt Typen) bei der Definition in Klammern angegeben

```
void name(int p1, int p2, ...) {
 Anweisungen...
}
```

- Bei uns also:

```
void morse_number(int n) {
 Anweisungen...
}
```

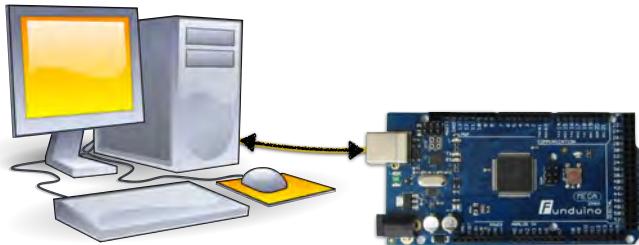
```
// send n in morse code
void morse_digit(int n) {
 if (n == 0) {
 dah(); dah(); dah(); dah(); dah();
 }
 if (n == 1) {
 dit(); dah(); dah(); dah(); dah();
 }
 if (n == 2) {
 dit(); dit(); dah(); dah(); dah();
 }
 // usw. für 3-8
 if (n == 9) {
 dah(); dah(); dah(); dah(); dit();
 }
 pause_letter();
}
```

# Rekursion

```
void morse_number(int n) {
 if (n >= 10) {
 morse_number(n / 10);
 }
 morse_digit(n % 10);
}

morse_number(5024)
→ morse_number(502)
→ morse_number(50)
→ morse_number(5)
→ morse_digit(5) • • • • •
→ morse_digit(0) - - - - -
→ morse_digit(2) • • - - -
→ morse_digit(4) • • • • -
```

# Ablauf verfolgen



Verfolgen über Werkzeuge → Serieller Monitor