

Konzepte – Kapitel 1

- Eine Funktion erfüllt genau eine Funktionalität
- Programm ist logisch in Klassen/Module aufzuteilen
- Nur Informationen, die wirklich benötigt werden sind nach außen sichtbar
- Aufteilung der Module/Klassen in Schichten (Hardware, Übersetzung) – damit werden Seiteneffekte und Abhängigkeiten verringert
- Verwendung festgelegter Schnittstellen um Effekte bei Änderungen am Programm zu verringern

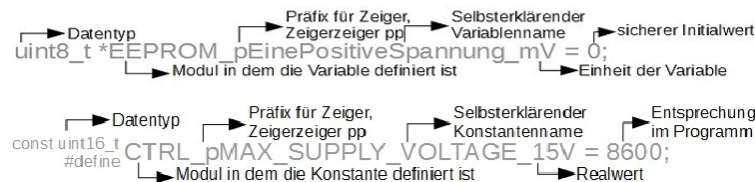
Datentypen (stdint.h und Gleitkomma) – Kapitel 3-5

```
typedef struct Person { //Datentyp Person erstellen
    string vorname;
    uint8_t alter;
    Wochentag geburtstag;
} p; //Person p erstellen

//Variable Command vom Typ enum erstellen
typedef enum {ON_OFF, PLAY_PAUSE} Command;
```

```
//Zweidimensionales Array ohne Werte
int8_t array1[3][2];
//Zweidimensionales Array mit Werten
int8_t array2[][] = {1,1,1;
                    2,2,2}
```

Typ	Bits	von Wertebereich	bis
float	32	$\pm 1.1 \cdot 10^{-38}$	$\pm 3.4 \cdot 10^{38}$
double	64	$\pm 2.2 \cdot 10^{-308}$	$\pm 1,8 \cdot 10^{308}$
long double	96	$\pm 3.4 \cdot 10^{-4932}$	$\pm 1.2 \cdot 10^{4932}$
uint8_t	8	0	255
uint16_t	16	0	65535
uint32_t	32	0	4 294 967 295
uint64_t	64	0	$1.844674407 \cdot 10^{19}$
int8_t	8	-128	127
int16_t	16	-32768	32767
int32_t	32	-2 147 483 648	2 147 483 647
int64_t	64	$-9.223372037 \cdot 10^{18}$	$9.223372037 \cdot 10^{18}$



Datei Einrücken: 4 Zeichen; Trennung in .h und .c; Code nach Funktionalität in Module trennen; Kapitel 1,2,7

```
/** Controls the SPI-Communication
 * @file spiCTRL.h
 * @brief controls the communication via the SPI Interface
 * $Author: mmustermann $
 * $Revision: 600 $
 * $Date: 2015-09-02 12:48:21 +0200 (Mi, 02 Sep 2015) $
 */

#ifndef __MODUL_H //nur in .h -Datei
#define __MODUL_H //nur in .h-Datei

#include "selbstGeschrieben.h"
#include ".../AB/selbst.h" //Datei im Unterordner AB
#include <standardHeader.h>

#define //Makros und symbolische Konstanten
typedef //neue Datentypen definieren
//Funktionsprototypen
//Variablendeklarationen

//Funktionen

#endif // MODUL_H //nur in .h-Datei
```

Doxygen & SVN – Kapitel 7

```
Doxygen
@author Name des Autors
@brief Kurzbeschreibung des folgenden Elements
@bug Erkannter Fehler
@todo Durchzuführende Arbeiten
@date Datum der letzten Änderung
@file Beschreibung des Dateiinhaltes
@version Versionsnummer, etwa SVN-Revision
@param Beschreibung eines Übergabeparameters
@return Beschreibt Rückgabewert
@test Beschreibt einen durchzuführenden Testcase
@var Beschreibt eine Variable
@struct Beschreibt eine Struktur
@typedef Beschreibt einen selbst definierten Datentyp
@class Klassenname

SVN
$Date: $ Datum der letzten Änderung
$Revision: $ Aktuelle Revisionsnummer
$Author: $ Letzte bearbeitende Person
$HeadURL: $ Link zur aktuellen Revision
$Id: $ Informations Übersicht
```

Operatoren – Kapitel 6.10 ff.

Vergleichen

```
< //kleiner als
> //größer als
<= //kleiner gleich
>= //größer gleich
== //gleich
!= //ungleich
```

Mathematisch

```
+ //Addition zweier Zahlen/Variablen
- //Subtraktion zweier Zahlen/Variablen
* //Multiplikation zweier Zahlen/Variablen
/ //Division zweier Zahlen/Variablen
+= //Addition, Ergebnis in linke Variable
-= //Subtraktion, Ergebnis in linke Variable
*= //Multiplikation, Ergebnis in linke Variable
/= //Division, Ergebnis in linke Variable
++ //Wert wird um eins erhöht
-- //Wert wird um eins verringert
% //Modulo (Rest+Vorzeichen d. linken Variable)
```

Binär

```
<< //Bitshift links (Multiplikation mit 2^n)
>> //Bitshift rechts (Division durch 2^n)
& //Bitweise UND-Verknüpfung
^ //Bitweise XOR-Verknüpfung
| //Bitweise OR-Verknüpfung
~ //Bitweise Negation
```

Bedingungen Verknüpfen

```
|| //logisches ODER
&& //logisches UND
```

Funktionen – Kapitel 6

```
switch (rfCommand) //Empfangenen Funkbefehl auswerten
{
    case ON_OFF: POWER_SwitchOff(); break;
    default: RF_ClearLastPrompt(); break;
}

/**
 * Diese Funktion liest die gemessene Höchstgeschwindigkeit des gewählten
 * Autos in Meilen pro Stunde aus
 * @brief Höchstgeschwindigkeit auslesen
 * @param Startnummer des Wagens
 * @return Höchstgeschwindigkeit (mph)
 */

uint8_t EEPROM_ReadMaxSpeed_mph(uint8_t carNumber);
// Datentyp des Rückgabewertes, Selbsterklärender Funktionsname, Einheit des Rückgabewertes, Übergabener Parameter, Modul in dem die Funktion definiert ist

#define MAXIMUM( a , b ) ((a) > (b) ? (a) : (b))
// Übergabene Parameter, Rückgabewert TRUE, Rückgabewert FALSE, Name des Makros, Auszuwertende Bedingung
```