

Übungsblatt 2 PS Echtzeitsysteme SS2004

Ausgabe: 24.03.2004

Abgabe: 22.04.2004

-
- Theorie: Mit BrickOS vertraut machen: Architektur, API, Task Management (Scheduling), Allokieren von Ressourcen.
 - Teilaufgabe 1: "Geigerzähler" für Licht in "C" unter BrickOS.
 - Teilaufgabe 2: Fahrbarer Roboter. Entwicklung des Kontrollprogrammes in "C" unter BrickOS auf Basis von statischem, zyklischem Scheduling.
 - Siehe Angabeblatt zu Übung 2
-

Abgabeformat



In Teamarbeit auszuarbeiten.

Name und Matrikelnummer bitte in der README-Datei zum Programm und in den Headern der Quelldateien angeben.

Die Beispiellösung als ZIP an folgende Adresse mailen:
holzmann@softwareresearch.net (mit dem Subject: "[VS]"
unbedingt beachten)

Bei Fragen zu den Übungsaufgaben oder bei sonstigen Problemen bitte wende an Michael Holzmann (holzmann@softwareresearch.net) oder Gerald Stieglbauer (stieglbauer@softwareresearch.net).