

Arbeitsgruppe Eingebettete Systeme und Betriebssysteme

Embedded Networks



praktisches Übungsblatt 4

Abgabetermin 15.06.2011

Aufgabe 1

Ziel der Aufgabe ist die Zeitsynchronisation über den CAN-Bus mit einem Zeitserver nach dem Algorithmus von Gergeleit und Streich (siehe Vorlesung), wobei die maximale Abweichung von der globalen Uhrzeit $50 \mu s$ nicht überschreiten darf. Als Ausgangspunkt kann Ihr Programm zum Empfangen von CAN-Nachrichten dienen.

Hinweise

- Unter `/home/mschulze/Shared/CAN/` finden Sie den Zeitserver TimeMaster
- Xenomai API-Dokumentation
`http://ivs.cs.uni-magdeburg.de/eos/lehre/SS2011/v1_en/techdoc/xenomai/api/index.html`
- Verwenden Sie bitte die Native Xenomai API.

Vorgaben

- keine