

Arbeitsgruppe
Eingebettete Systeme und Betriebssysteme
Embedded Networks



praktisches Übungsblatt 3

Abgabetermin 13.06.2011

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/steup/Shared/EN/` finden Sie den Zeitserver TimeMaster
- Xenomai API-Dokumentation
http://ivs.cs.uni-magdeburg.de/eos/lehre/SS2012/v1_en/techdoc/xenomai/api/index.html
- Verwenden Sie bitte die Native Xenomai API.

Vorgaben

- keine