

Université de Technologie de CompiÃ"gne

MI11

MI11 - Rapport du TP 2 Linux embarqué

 $Cl ilde{A} © ment \ BLANQUET \ et \ Rafik \ CHENNOUF$

Sommaire

1	Rapport 7	ΓP 2 - Linux embarqué	3
	Exercice 1:	Hello World	3
	1.1	Question 1.1	3
	1.2	Question 1.2	3
	1.3	Question 1.3	3
	1.4	Question 1.4	4
	Exercice 2:	Clignotement des LEDs	4
	2.1	Question 2.1	4
	2.2	Question 2.2	5
	2.3	Question 2.3	5
	Exercice 3:	Boutons poussoirs	7
	3.1	Question 3.1	7
	3.2	Question 3.2	7
	3.3	Question 3.3	7
	3.4	Question 3.4	7
	Exercice 4:	Charge CPU	10
	4.1		10
	4.2	Question 4.2	10

Table des figures

1.1	Commande file	3
1.2	Commande source	3
1.3	Commande file	4
1.4	Résultat Hello World	4
1.5	Fichiers des LEDs	5
1.6	Manipulation des LEDs	5
1.7	Résultat du evtest sur /dev/input/event1	7

Chapitre 1

Rapport TP 2 - Linux embarqué

Exercice 1: Hello World

1.1 Question 1.1

Aprà s avoir compilà notre programme Hello World avec gcc nous avons exà cutà la commande file pour obtenir des informations sur l'exà cutable. Nous nous sommes rendu compte que cet exà cutable a à tã compilà pour une architecture classique x86/64 et non ARM. C'est pour cela que le programme ne peut pas s'exà cuter sur la cible.

```
mill@mill-VirtualBox ~/Documents/tp6 $ file main
main: ELF 64-bit LSB executable, x86-64, version 1 (SYSV), dynamically linked (uses shared libs), for GNU/
Linux 2.6.24, BuildID[shal]=41339e3d9c8<u>d</u>801a732fb7004c7bc66e29f5eaca, not stripped
```

FIGURE 1.1 – Commande file

1.2 Question 1.2

Avant de pouvoir cross-compiler notre programme il faut activer l'environnement de cross-compilation via la commande *source* sur le fichier /opt/poky/1.7.3/environment-setup-armv7a-vfp-neon-poky-linux-gnueabi.

```
mill@mill-VirtualBox ~ $ source /opt/poky/1.7.3/environment-setup-armv7a-vfp-neo
n-poky-linux-gnueabi
mill@mill-VirtualBox ~ $ echo $CC
arm-poky-linux-gnueabi-gcc -march=armv7-a -mthumb-interwork -mfloat-abi=softfp -
mfpu=neon --sysroot=/opt/poky/1.7.3/sysroots/armv7a-vfp-neon-poky-linux-gnueabi
```

FIGURE 1.2 – Commande source

1.3 Question 1.3

En utilisant de nouveau la commande *file* apr \tilde{A} "s la cross-compilation, nous constatons que le nouveau ex \tilde{A} ©cutable a bien \tilde{A} ©t \tilde{A} © compil \tilde{A} © pour une architecture ARM.

```
mill@mill-VirtualBox ~/Documents/tp6 $ $CC -o main main.c
mill@mill-VirtualBox ~/Documents/tp6 $ ls
main main.c
mill@mill-VirtualBox ~/Documents/tp6 $ file main
main: ELF 32-bit LSB executable, ARM, EABI5 version 1 (SYSV), dynamically linked (u
ses shared libs), for GNU/Linux 2.6.32, BuildID[sha1]=87a3c670badb9a2b8a6e1debc66fb
67b52fbbc8e, not stripped
```

FIGURE 1.3 – Commande file

1.4 Question 1.4

Voici le programme Hello World:

```
#include <stdio.h>

int main()
{
    printf("Hello World !");
    return 0;
}
```

Ainsi que le résultat :

```
mill@mill-VirtualBox ~/Documents/tp6 $ ssh root@192.168.1.6
root@devkit8600:~# ls
libxml2_2.9.1-r0_armv7a-vfp-neon.ipk main
root@devkit8600:~# ./main
Hello World !root@devkit8600:~#
```

FIGURE 1.4 – Résultat Hello World

Exercice 2 : Clignotement des LEDs

2.1 Question 2.1

```
Pour accA©der aux LEDs il suffit de manipuler les fichiers
/sys/class/leds/user_led/brightness
pour la LED utilisateur et
/sys/class/leds/sys_led/brightness
pour la LED système.
```

```
root@devkit8600:~# cat /sys/class/leds/user_led/brightness
0
root@devkit8600:~# cat /sys/class/leds/sys_led/brightness
0
```

FIGURE 1.5 – Fichiers des LEDs

2.2 Question 2.2

L'allumage d'une LED se fait en \tilde{A} ©crivant le caract \tilde{A} "re '1' dans le fichier correspondant et l' \tilde{A} ©teignage se fait en \tilde{A} ©crivant le caract \tilde{A} "re '0' comme on peut le voir sur la copie d' \tilde{A} ©cran suivante.

```
root@devkit8600:~# echo 1 > /sys/class/leds/sys_led/brightness
root@devkit8600:~# echo 0 > /sys/class/leds/sys_led/brightness
root@devkit8600:~# echo 1 > /sys/class/leds/user_led/brightness
root@devkit8600:~# echo 0 > /sys/class/leds/user_led/brightness
```

FIGURE 1.6 – Manipulation des LEDs

2.3 Question 2.3

Le programme suivant allume en alternance la LED utilisateur et la LED syst $\tilde{\bf A}$ me chaque seconde :

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>

int main()
{
   int sys_led, user_led;

   sys_led = open("/sys/class/leds/sys_led/brightness", O_RDWR);
   // ouverture des fichiers
   user_led = open("/sys/class/leds/user_led/brightness", O_RDWR);

if(sys_led == -1 || user_led == -1)
{
   perror("Erreur d'ouverture de l'un des fichiers");
   return 0;
}
```

MI11 - Rapport du TP2 Linux embarqué

```
while(1)
21
      if (write (user_led, "0", 1) == -1) // \tilde{A} ©teingage de la LED user
23
         perror("Erreur d'ecriture");
25
      if (write (sys_led, "1", 1) == -1) // allumage de la LED
      systà "me
         perror("Erreur d'ecriture");
                              // attente d'une seconde
      sleep (1);
      if (write (sys_led, "0", 1) == -1) // \tilde{A} ©teingage de la LED
31
      systÃ"me
        perror("Erreur d'ecriture");
33
      if(write(user\_led, "1", 1) == -1) // allumage de la LED user
        perror("Erreur d'ecriture");
                              // attente d'une seconde
      sleep(1);
37
39
                       // fermeture
    close(sys_led);
    close(user_led); // des fichiers
    return 0;
```

FIGURE 1.7 – Résultat du evtest sur /dev/input/event1

Exercice 3: Boutons poussoirs

3.1 Question 3.1

La cible dispose de trois boutons utilisateur (HOME, BACK, MENU) et un bouton de reset. On y acc \tilde{A} " de via le fichier "/dev/input/event1" dans lequel toutes les informations quant aux pressions et rel \tilde{A} chement de ces boutons seront \tilde{A} (c) crites.

3.2 Question 3.2

Pour tester en ligne de commande, on peut utiliser "evtest /dev/input/event1" (voir figure 1.7)

Les valeurs sont soit $\tilde{A}-1$ soit $\tilde{A}-0$ selon l' \tilde{A} ©tat du bouton : press \tilde{A} © ou rel \tilde{A} ch \tilde{A} ©.

3.3 Question 3.3

La structure input_event est déclarée dans le fichier suivant : "/opt/poky/1.7.3/sysroots/armv7a-vfp-neon-poky-linux-gnueabi/usr/include/linux/input.h"

Au dé but de notre fichier C, on ajoute donc : "#include linux/input.h>". Voici le programme que nous avons codé. Celui-ci lit les évé nements indiqués dans le fichier "/dev/input/event1", affiche ces évé nements dans le terminal et allume :

- La sys_led en cas de pression sur le bouton MENU
- La user led en cas de pression sur le bouton BACK
- Les deux LEDs en cas de pression sur la touche HOME

3.4 Question 3.4

```
#include <stdio.h>
 #include <unistd.h>
  #include <fcntl.h>
4 #include < linux / input . h>
 #include <sys/types.h>
6 #include < sys / stat.h>
  int main()
  {
    struct input_event event_buttons;
10
    int sys_led , user_led , buttons;
12
    buttons = open("/dev/input/event1", O RDONLY);
14
    if (buttons == -1)
16
      perror("Erreur d'ouverture de l'un des fichiers");
      return 0;
18
20
    sys led = open("/sys/class/leds/sys led/brightness", O RDWR);
    user_led = open("/sys/class/leds/user_led/brightness", O_RDWR);
22
    if(sys\_led == -1 \mid \mid user\_led == -1)
24
      perror("Erreur d'ouverture de l'un des fichiers");
26
      return 0;
28
    while(1)
30
32
      read(buttons, &event buttons, sizeof(event buttons));
34
      int code = (int)event_buttons.code;
      int value = (int)event_buttons.value;
36
      switch (code)
38
        case KEY_F1: // MENU
40
          if (value == 1)
           {
42
             printf("MENU PUSH\n");
             if(write(sys\_led, "1", 1) == -1)
44
               perror("Erreur d'ecriture");
46
           else
```

```
{
48
              printf("MENU RELEASE\n");
              if(write(sys\_led, "0", 1) == -1)
50
                perror("Erreur d'ecriture");
           }
         break;
         {\tt case} KEY_ESC: // BACK
           if(value = 1)
56
              printf("BACK PUSH\n");
58
              if (write (user_led, "1", 1) == -1)
                perror("Erreur d'ecriture");
60
           }
           else
62
           {
              printf("BACK RELEASE\n");
64
              if (write (user_led, "0", 1) == -1)
                perror("Erreur d'ecriture");
66
           }
         break;
68
         case KEY_HOME: // HOME
70
           if(value = 1)
           {
              printf("HOME PUSH\n");
              if (write (user led, "1", 1) = -1)
                perror("Erreur d'ecriture");
               if \, (\, write \, (\, sys\_led \,\,, \quad "\,1\," \,\,, \quad 1) \,\, = \,\, -1) 
                perror("Erreur d'ecriture");
           }
78
           else
80
              printf("HOME RELEASE\n");
              if (write (user_led, "0", 1) == -1)
82
                perror("Erreur d'ecriture");
               if (write (sys\_led , "0", 1) = -1) \\
                perror("Erreur d'ecriture");
86
         break;
       }
     if(close(sys\_led) == -1)
90
       perror("Erreur de fermeture de l'un des fichiers");
     if(close(user\_led) == -1)
       perror("Erreur de fermeture de l'un des fichiers");
     if(close(buttons) = -1)
94
       perror("Erreur de fermeture de l'un des fichiers");
96
```

```
return 0;
98 }
```

Exercice 4: Charge CPU

4.1 Question 4.1

Voici notre programme:

```
#include <stdio.h>
2 #include <unistd.h>
  #include <fcntl.h>
4 #include < sys / types . h>
  #include <sys/stat.h>
6 #include < sys / time . h>
8 #define TAILLE 10000
10 int main()
    int j = 0, tempstotal = 0;
    struct timeval debut, fin, res;
    gettimeofday(&debut, NULL);
    for (j = 0; j < TAILLE; j++)
16
      usleep (1000);
18
    gettimeofday(&fin , NULL);
    timersub(&fin , &debut , &res);
20
    int \ tempstotal = res.tv\_sec* \ 1000000 \ + \ res.tv\_usec;
    printf("Temps total : %d\n, tempstotal);
24
    return 0;
```

A COMPLETER

4.2 Question 4.2

Voici notre programme modifi $\tilde{\mathbf{A}}$ $\hat{\mathbf{C}}$:

```
#include <stdio.h>
2 #include <unistd.h>
 #include <fcntl.h>
4 #include < sys/types.h>
 #include <sys/stat.h>
6 #include < sys / time . h>
8 #define TAILLE 10000
10 int main()
    int j = 0, \min, \max, \max = 0, tempstotal = 0;
    int tab [TAILLE];
    struct timeval debut, fin, res;
    for (j = 0; j < TAILLE; j++)
16
      gettimeofday(&debut, NULL);
      usleep (1000);
      gettimeofday(&fin , NULL);
20
      timersub(&fin , &debut , &res);
      tab[j] = res.tv_sec* 1000000 + res.tv_usec;
      moy += tab[j];
24
    moy = moy / TAILLE - 1000;
26
    \min = tab[0];
    \max = tab[0];
    for (j = 1; j < TAILLE; j++)
30
      if(min > tab[j])
        \min = tab[j];
34
      if(max < tab[j])
        \max = \text{tab}[j];
36
38
    \min_{} = 1000;
    \max -= 1000;
40
    printf("Moyenne: %d\nMaximum: %d\nMinimum: %d\n", moy, max, min)
    return 0;
```

Voici les temps relev és :

— Sans stress:

Moyenne: 85 ms
 Maximum: 772 ms
 Minimum: 13 ms

— Avec stress:

Moyenne : 766 ms
 Maximum : 304397 ms
 Minimum : 27 ms