IMP FitKit3 – Hid Mouse Monika Rosinská, xrosin00

Připravení pracovní plochy

- aplikace Kinetis Design Studio 3.0.0
- importování základního projektu dle pokynů
- obdobně se importují pomocné projekty (například hid_mouse_dev_kit: Freescale_MQX_4_2_FITKIT\usb\device\examples\hid\mouse \build\kds\hid_mouse_dev_fitkit\hid_mouse_dev_fitkit.wsd)
- nastavení debuggeru

Konfigurace tlačítek

aby bylo možné snímat stisk tlačítek, je vhodné vytvořit si proměnnou,
 a tu nabindovat na zvolené tlačítko

```
LWGPIO_STRUCT up;
```

```
if(!lwgpio_init(&up, BSP_BUTTON4, LWGPIO_DIR_INPUT, LWGPIO_VALUE_NOCHANGE)){
    printf("\n Inicialization failed. \n ");
    _task_block();
}
lwgpio_set_functionality(&up, BSP_BUTTON4_MUX_GPIO);
```

- up proměnná tlačítka, dle kterého později budeme určovat, zda je tlačítko stisknuto, nebo ne
- BSP_BUTTON4 název tlačítka, které chceme s proměnnou propojit
- LWGPIO_DIR_INPUT snímáme vstup tlačítka
- LWGPIO_VALUE_NOCHANGE hodnota, na kterou je tlačítko sepnuto, se zachová
- následuje kontrola, za se konfigurace podařila, v případě úspěchu se funkcionalita nastaví

Akce při zmáčknutí tlačítka

- pro provedení akce po zmáčknutí tlačítka je třeba indikovat jeho stisknutí – funkce lwgpio_get_value(button)
- pokud se hodnota této funkce rovná hodnotě
 LWGPIO_VALUE_LOW, tak je tlačítko stisknuto → provedeme akci:

```
if(lwgpio_get_value(&right) == LWGPIO_VALUE_LOW){
   g_mouse.rpt_buf[1] = 6;
}
```

Pohyb myši

- pro pohyb myši jsou potřeba funkce USB_App_Callback a
 USB_App_Param_Callback, které jsou obsaženy v demu na
 slajdu 2 zprostředkovávají komunikaci, a je třeba zachovat
 také poslední 2 řádky ve funkci move_mouse
- pohyb myši se ovládá pomocí proměnné:

```
MOUSE_GLOBAL_VARIABLE_STRUCT g_mouse;
```

- pohyb se provádí nastavením hodnoty v g_mouse:
 - pro pohyb do stran se nastavuje hodnota g_mouse.rpt_buf[1]
 - pro pohyb vzhůru a dolů se nastavuje hodnota g_mouse.rpt_buf[2]
- chceme-li například, aby se myš pohybovala směrem doprava rychlostí ó, provedeme následující příkaz: g_mouse.rpt_buf[1] = 6;
- obdobně lze vkládat i hodnotu proměnné:

```
g_mouse.rpt_buf[1] = (uint8_t)(x);
```

Příklad ovládání tlačítky

- při stisknutí tlačítka se upraví rychlost v daném směru pohybu
- v této podobě lze mačkat i
 více tlačítek současně a
 kurzor myši se podle toho
 bude chovat bude
 například jezdit i do
 uhlopříček nebo při stisknutí
 protilehlých tlačítek se kurzor
 hýbat nebude
- proměnné jsou samozřejmě dříve deklarovány na 0

```
if(lwgpio_get_value(&up) == LWGPIO_VALUE_LOW){
    y -= 6;
}
if(lwgpio_get_value(&down) == LWGPIO_VALUE_LOW){
    y += 6;
}
if(lwgpio_get_value(&right) == LWGPIO_VALUE_LOW){
    x += 6;
}
if(lwgpio_get_value(&left) == LWGPIO_VALUE_LOW){
    x -= 6;
}

g_mouse.rpt_buf[1] = (uint8_t)(x);
g_mouse.rpt_buf[2] = (uint8_t)(y);
```

Klikání tlačítky

- simulace klikání tlačítky myši se provádí nastavením hodnoty v g_mouse
- pro vyvolání kliknutí levého tlačítka: g_mouse.rpt_buf[0] = 1;
- pro vyvolání kliknutí pravého tlačítka: g_mouse.rpt_buf[0] = 2;
- pro vyvolání kliknutí kolečkem myši: g_mouse.rpt_buf[0] = 4;
- jelikož je k dispozici jen 5 tlačítek, je třeba využívat jejich kombinace (provedení levého kliknutí myší):

```
if(lwgpio_get_value(&special) == LWGPIO_VALUE_LOW && lwgpio_get_value(&left) == LWGPIO_VALUE_LOW){
    g_mouse.rpt_buf[0] = 1;
}
```

 následně jde projekt modifikovat a zcela doplnit či upravit jeho funkčnost

Doporučená literatura

- zdrojové soubory projektů:
 http://www.fit.vutbr.cz/~simekv/MQX 4 2 FITKIT%20(for%20KDS%20v3.
 0.0)%20-%20sources.zip
- Importování projektu a nastavení debuggeru:
 http://www.fit.vutbr.cz/~simekv/MQX 4 2 FITKIT%20(for%2 OKDS%20v3.0.0)%20-%20instructions.txt
- signály myši:
 https://wiki.osdev.org/USB Human Interface Devices