Passo a Passo - Embarcados

Declaração Inicial

Todos os commits foram realizados a partir do mesmo computador ao término do projeto, pois havia apenas um dispositivo com Ubuntu disponível para o time. As mudanças no código foram finalizadas por todos os membros antes de serem commitadas.

Passo a Passo - Embarcados

Tarefas para Breno Villa Luchezi

- 1. Garantir que as ferramentas de desenvolvimento estejam instaladas:
 - Instalar o GNU Build System (configure, make, make install).
 - Instalar o autotools (autoconf, automake e libtool).
 - Instalar o Toolchain para ARM64: sudo apt-get install crossbuild-essential-arm64

Tarefas para Caio Reis Neder

- 1. Clonar o repositório da Lely-core e acessar a pasta apropriada:
 - Navegar para a pasta dockerfile.
 - Clonar o repositório:
 git clone https://gitlab.com/lely_industries/lely-core.git
 - Acessar a pasta do repositório clonado:
 cd lely-core

2. Configurar e compilar as bibliotecas em C++ para ARM:

```
autoreconf —i
mkdir —p build && cd build
./configure ——disable—cython
make
sudo make install
```

Tarefas para Guilherme Crovador

- 1. Criar o container Docker:
 - Navegar de volta para a pasta dockerfile.
 - Executar o arquivo Dockerfile para criar o container Debian:
 docker build . -t build_manopla -f ./ Dockerfile
- 2. Instanciar o container e copiar o projeto:
 - Navegar para a raíz do projeto:

cd ...

• Instanciar o container com o comando:

```
docker run —rm -it -v $(pwd):/projeto build_manopla bash
```

Tarefas para João Vítor de Oliveira

- 1. Realizar a compilação cruzada dentro do container:
 - Navegar até a pasta projeto:

```
cd / projeto
```

• Criar e acessar a pasta build_arm:

```
mkdir build_arm && cd build_arm
```

• Compilar para a arquitetura ARM64:

```
\begin{array}{ll} cmake & -DARM\_TARGET = 1 & . \\ cmake & \end{array}
```

2. Verificar a compilação:

• Executar o comando:

file eesc-aero-embedded-systems

• Confirmar que a resposta seja semelhante ao exemplo esperado:

eesc-aero-embedded-systems: ELF 32-bit LSB pie executable, ARM, EABI5 version 1 (GNU/Linux), dynamically linked, interpreter /lib/ld-linux-armhf.so.3,

 $\label{eq:buildID} $$ BuildID[sha1]=4b45a7d6be21fbbb5549f8df6f8c295996a03a85, for $$ GNU/Linux 3.2.0, with debug_info, not stripped$