## LABORATÓRIO TPSE I



## Prática 01: Ambiente de Desenvolvendo e Primeiro Sistema na BBB

Prof. Thiago Werlley

### 1 Carregando a Primeira Aplicação Bare Metal

Nesta primeira prática de laboratório tem-se o objetivo de prepara o desenvolvedor a configurar o ambiente de desenvolvimento para programação em sistema embarcado, utilizando o bootloader U-Boot para carregar o primeiro sistema desenvolvido para a placa Bealgebone, definida pelo nome de bare metal, sendo carregada na placa via TFTP.

Em uma observação mais simples, a programação bare-metal significa escrever uma aplicação diretamente em seu hardware sem usar uma interface de programação de aplicativo externa, ou seja, sem nenhum sistema operacional. Escrevemos aplicações embarcadas acessando diretamente os registradores de hardware do mapa de memória dos microcontroladores.

#### 1.1 Instalando o cross-compilador

Um cross-compilador nada mais é do que um compilador para uma plataforma diferente do computador usado no desenvolvimento. Como por exemplo um computador com a arquitetura x86 compilando para uma placa com plataforma ARM cortex-A8. O cross-compilador que será usado será o arm-none-eabi, que é o cross-compilador específico para essa plataforma, e que tem característica de programação em bare metal.

#### 1.1.1 Baixando o arm-none-eabi

O pacote com o cross-compilador **arm-none-eabi** pode ser encontrado no site próprio da ARM e algumas outras fontes como no site do Linaro. Acesse esse link https://www.linaro.org ou https://developer.arm.com/downloads/-/arm-gnu-toolchain-downloads e baixe a opção de cross-compilar bare metal que rode na máquina x86, algo parecido com (**arm-gnu-toolchain-14.2.rel1-x86\_64-arm-none-eabi.tar.xz**). Após baixar o cross-compilador, será preciso criar uma pasta no diretório da disciplina, em que o desenvolvedor irá realizar suas práticas, nesse caso siga os seguintes passos no terminal:

```
$ mkdir lab
$ cd lab/
```

Após baixado o cross-compilador, será preciso criar um diretório nesse ambiente de desenvolvimento, nesse caso siga os seguintes passos no terminal:

```
$ mkdir toolchain
```

Após a criação do diretório é preciso descompactar o arquivo dentro de **toolchain**, digitando o seguinte comando:

```
$ wget https://developer.arm.com/-/media/Files/downloads/gnu/14.2.
rel1/binrel/arm-gnu-toolchain-14.2.rel1-x86_64-arm-none-eabi.tar.
xz
```

```
$ tar jxvf arm-gnu-toolchain-14.2.rel1-x86_64-arm-none-eabi.tar.xz -C
     toolchain/
```

Lembre-se de verificar o nome do arquivo antes de copiar e descompactar, pois obviamente se tiver um nome diferente, o linux não vai encontrar!!!

Com isso, já temos o ambiente de cross-compilação, porém para que ele seja acessado de qualquer parte do computador é preciso que seja mudada uma variável de ambiente chamada

**\$PATH**, para isso é preciso modificar o arquivo **.bashrc** que está no diretório do usuário, siga os seguintes passos para a modificação da variavel.

```
$ cd ~
$ gedit .bashrc
```

Em que a pasta "~" é o diretório principal do usuário e **gedit** é um editor de textos (pode ser usado qualquer outro). Após abrir esse arquivo é preciso adicionar a seguinte linha no final do arquivo:

```
PATH=$PATH:~/toolchain/arm-gnu-toolchain-14.2.rel1-x86_64-arm-none-eabi/bin/
```

Veja que ~/lab/toolchain/gcc-arm-none-eabi-10.3-2021.10/bin é o caminho da pasta que foi criado, portanto adicione o caminho da sua pasta, que pode ser visto no terminal com o comando "pwd". Caso o caminho contenha espaços, como por exemplo Área de Trabalho, é necessario uma barra invertira(\), portanto, ficaria Área\ de\ Trabalho. Verifique seu caminho e cole corretamente no arquivo ~bashrc. Após configurar a variavel \$PATH, o cross-compilador já pode ser usado normalmente.

```
heldercsgmachine:lab$ arm-none-eabi-
arm-none-eabi-addr2line arm-none-eabi-gcc-rm arm-none-eabi-lto-dump
arm-none-eabi-as arm-none-eabi-gcov arm-none-eabi-nm
arm-none-eabi-c++ arm-none-eabi-gcov-dump arm-none-eabi-objcopy
arm-none-eabi-c++filt arm-none-eabi-gdb arm-none-eabi-objdump
arm-none-eabi-c-pp arm-none-eabi-gdb arm-none-eabi-ranlib
arm-none-eabi-g++ arm-none-eabi-gdb-add-index arm-none-eabi-g+-gcc arm-none-eabi-gdb-py arm-none-eabi-strings
arm-none-eabi-gcc arm-none-eabi-gprof arm-none-eabi-strings
arm-none-eabi-gcc-10.2.1 arm-none-eabi-gprof arm-none-eabi-strip
arm-none-eabi-gcc-ar arm-none-eabi-ld
heldercsgmachine:lab$ arm-none-eabi-
```

Figura 1: Ambiente de cross-compilação instalado.

Após a instalação do ambiente de compilação, compile o programa distribuido no início e tente rodar no computador. O computador não conseguirá rodar a aplicação, pois foi compilado para outra plataforma.

```
#include <stdio.h>
int main(){
  printf("Hello World");
  return 0;
}
```

Para compilar programas como esse, é preciso alguns parâmetros de compilação. Após a criação do arquivo, temos que adicionar esses parâmetros no makefile, usando o seguinte comando:

Uma vez gerado o executavel, ao tentar executar, o computador não vai conseguir executar. Para saber para qual arquitetura o executavel tá compilado, simplesmente use o comando **file** no terminal.

```
heldercs@machine:pratica_01$ make
arm-none-eabi-gcc obj/main.o -lc ·lrdimon -o bin/app
heldercs@machine:pratica_01$ ./bin/app
bash: ./bin/app: cannot execute binary file: Exec format error
heldercs@machine:pratica_01$ file ./bin/app
./bin/app: ELF 32-bit LSB executable, ARM, EABIS version 1 (SYSV), statically linked, not stripped
heldercs@machine:pratica_01$ 
heldercs@machine:pratica_01$
```

Figura 2: Tentando rodar o executavel para o ARM.

O comando file app revela várias informações sobre o arquivo executável app:

- ELF 32-bit LSB executable: Indica que app é um executável no formato ELF (Executable and Linkable Format), com 32 bits e codificação Least Significant Byte first, comum em arquiteturas x86 e ARM.
- ARM, EABI5 version 1 (SYSV): O executável é compilado para a arquitetura ARM, usando a ABI (Interface Binária de Aplicativo) versão 5, compatível com o padrão System V.
- statically linked: Mostra que o executável é estaticamente ligado, o que significa que todas as bibliotecas necessárias são incorporadas diretamente no arquivo, resultando em um tamanho maior, mas eliminando dependências externas.

- with debug\_info: Contém informações de depuração, útil para desenvolvedores durante a fase de teste para diagnosticar problemas.
- **not stripped**: Indica que o executável ainda possui símbolos de depuração e outras informações que, frequentemente, são removidas (stripped) para reduzir o tamanho do arquivo para produção.

#### 1.2 Configurar rede Ethernet para acessar com o servidor

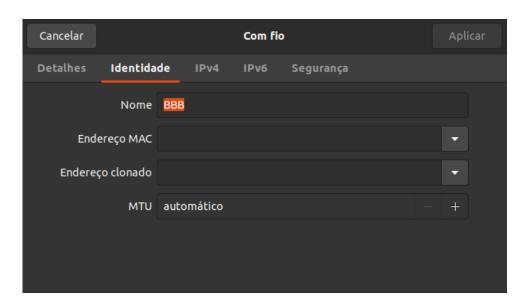


Figura 3: Nome da rede.

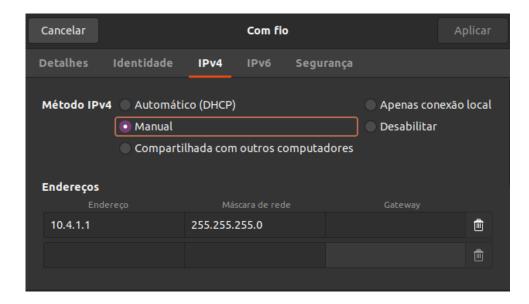


Figura 4: Modo manual, Endereço e Máscara de rede.

#### 1.3 Configurando minicom para acessar a BBB

```
$ sudo apt-get install minicom
  Conferindo a conexão TTL
      $ dmesq
  Precisa o Cabo TTL esta conectado para conseguir configurar o minicom
      $ sudo minicom -s
  Opção Configuração da porta serial
  : /dev/ttyUSB0
 /var/lock
:115200 8N1
: Nao
: Nao
  Salvar as configurações como dfl
  Sair do Minicom
$ sudo minicom
  Como sair do Minicom via comando
Ctrl+a
  Depois aperta:
```

### 1.4 O PC deve ser configurado com um servidor TFTP

O *Trivial File Transfer Protocol* (TFTP) fornece uma forma minimalista para transferir arquivos. É geralmente usado como uma parte da inicialização do PXE ou para atualizar configuração ou firmware em dispositivos que possuem memória limitada, tal como roteadores, telefones IP e sistema embarcado como um todo.

Para Instalar o serviço de tftpd realize os seguintes passos:

1 instale os seguintes pacotes

```
$ sudo apt-get install xinetd tftpd tftp
```

2 Crie o arquivo "tftp" no caminho /etc/xinetd.d, e então cole o seguinte conteúdo

```
service tftp
{
protocol = udp
port = 69
socket_type = dgram
```

```
wait = yes
user = nobody
server = /usr/sbin/in.tftpd
server_args = /tftpboot
disable = no
}
```

3 Crie e configure o diretório "tftpboot" no /

```
$ sudo chmod -R 777 /etc/xinetd.d/tftp
$ sudo mkdir /tftpboot
$ sudo chmod -R 777 /tftpboot
$ sudo chown -R nobody /tftpboot
```

4 Inicie o tftpd através do xinetd

```
$ sudo /etc/init.d/xinetd start
```

5 Realize um teste de validação do seu serviço tftp. Crie um arquivo "hda.txt" no diretório (tftp) e transfira o arquivo hda.txt para o diretório qualquer (ex: Downloads).

```
$ touch /tftpboot/hda.txt
$ echo "somente um teste..." > /tftpboot/hda.txt
$ chmod 777 /tftpboot/hda.txt
$ ls -l /tftpboot/
-rwxrwxrwx 1 werlley werlley 0 2010-08-31 15:34 hda.txt
$ tftp 127.0.0.1
tftp> get hda.txt
Sent 722 bytes in 0.0 seconds
tftp> quit
$ ls -l
-rwxrwxrwx 1 werlley werlley 707 2010-08-31 15:34 hda.txt
```

6 Copie a aplicação exemplo para o diretório TFTP:

```
$ cp bin/app /tftpboot/
$ cd /tftpboot
```

7 Crie o link simbólico

```
$ ln -s app download.bin
```

8 Teste para ver se tem algum erro de TFTP

```
$ systemctl status xinetd.service
```

Possível erro que pode aparecer é no arquivo /etc/xinetd.d/tftp precisando concertar problemas de espaço e de chaves que acontecem:

Apr 11 08:23:43 werlley-M2 xinetd[1697]: Attribute protocol needs a space before operator [file=/etc/xinetd.d/tftp] [line=3]

• Depois que consertar confira com os seguintes comandos:

```
$ systemctl stop xinetd.service
$ sudo /etc/init.d/xinetd start
$ systemctl status xinetd.service
```

#### 1.5 Conexões corretas na BBB

• A Beaglebone Black possui uma porta serial configurada como console que pode ser acessada através do barramento de pinos J1, conforme figura abaixo:

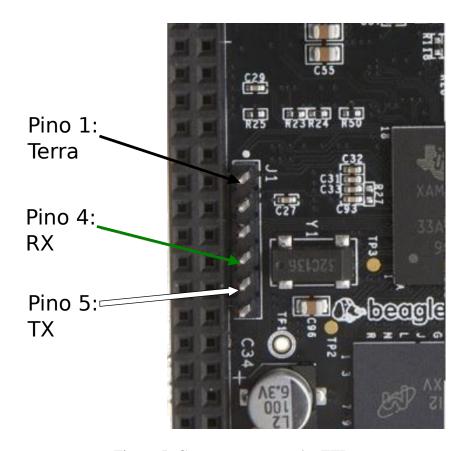


Figura 5: Conexões com o cabo TTL.

A pinagem é a seguinte:

-Pino 1 : **Terra (PRETO)** 

-Pino 2: não tem nada

-Pino 3: não tem nada

-Pino 4: **RX (VERDE)** 

-Pino 5 : **TX (BRANCO)** 

-Pino 6: não tem nada

Para a conexão, você vai precisar de um cabo conversor FTDI para TTL de 3,3V.

#### 1.6 Carregando uma Aplicação Bare Metal na BBB

Para carregar um sistema na BBB é necessário seguir os seguintes passos:

• Reboot a placa e entre no U-boot apenas pressionando qualquer tecla. Você deve está conectado via cabo serial.

• Configure a variável de ambiente do boot para carregar uma imagem via tftp.

consfigure o seguinte script na CLI (Command Line Interface) do bootloader na BBB:

```
U-Boot# setenv app "setenv autoload no;setenv ipaddr 10.4.1.2; setenv
    serverip 10.4.1.1; tftp 0x80000000 /tftpboot/download.bin;echo
    ***Booting to BareMetal ***;go 0x80000000"
```

em seguinda execute o script:

```
U-Boot# run app
```

...e temos o primeiro sistema rodando na placa BBB...

Figura 6: Primeiro sistema rodando na BBB.

# 1.7 Esta parte é se acontecer erros de conexão – Solução de Conflitos de Porta no Serviço TFTP Gerenciado pelo xinetd

Problema: O serviço TFTP no Ubuntu, gerenciado pelo xinetd, apresentou um erro de vinculação à porta 69, pois estava em uso por outro processo do TFTP já ativo, resultando em falhas repetidas de início do serviço.

Detalhes Técnicos: A mensagem de erro "bind failed (Address already in use (errno = 98)). service = tftp"indicava que a porta 69 UDP já estava ocupada pelo processo in.tftpd (PID 2126), impedindo que o xinetd iniciasse o serviço TFTP.

Solução Implementada:

```
        sudo netstat -lnp | grep :69

        Verificação do uso da porta com o comando:

        udp 0 0 0.0.0.0:69 0.0.0.0:*
        2126/in.tftpd

        udp6 0 0 :::69 :::*
        2126/in.tftpd
```

que confirmou que o processo in.tftpd estava utilizando a porta. Interrupção forçada do processo que estava usando a porta:

```
sudo kill -9 2126
```

Reinício do serviço xinetd para tentar iniciar o TFTP novamente:

```
$ sudo systemctl restart xinetd
$ systemctl status xinetd
```

Resultado: Após matar o processo que estava bloqueando a porta e reiniciar o xinetd, o serviço TFTP foi iniciado corretamente, sem erros de vinculação, e começou a funcionar com 1 serviço disponível, como indicado pela mensagem "Started working: 1 available service".

Conclusão: O problema foi resolvido com sucesso através da liberação da porta e subsequente reinício do serviço. Este procedimento assegurou que o xinetd pudesse gerenciar o TFTP sem conflitos de porta.