

Aplicações de SBCs: Caninos Loucos Labrador 32

Unidade 5 | Capítulo 2 | Objeto 1



Sumario

Introdução

GPIO

GPIO: 01-Blink

GPIO: 02-Toggle

Conclusão

Introdução

GPIOs Labrador 32:

```
Cada dispositivo é responsável por uma porta:

#/dev/gpiochip0 - Porta A
#/dev/gpiochip1 - Porta B
#/dev/gpiochip2 - Porta C
#/dev/gpiochip3 - Porta D
#/dev/gpiochip4 - Porta E
```

A imagema presenta um texto com uma lista indicando a correspondência entre dispositivos e portas GPIO (General Purpose Input/Output). Segue a desaição detalhada: Conteúdo do Texto: Introdução:

O texto inicial diz: "Cada dispositivo é responsável por uma porta".

Lista de Dispositivos e Portas:

O texto associa os dispositivos aos nomes das portas, conforme mostrado abaixo:
/dev/gpiodnip0-Porta A
/dev/gpiodnip1-Porta B.
/dev/gpiodnip2-Porta C.
/dev/gpiodnip3-Porta D.
/dev/gpiodnip4-Porta E
Formato Visual:

O texto está escrito em fonte mono espaçada, típica de trednos de código ou configuração técnica.

Resumor

A imagem desareve a associação entre diferentes dispositivos GPIO (opiochip) e suas respectivas portas (de Aa E)

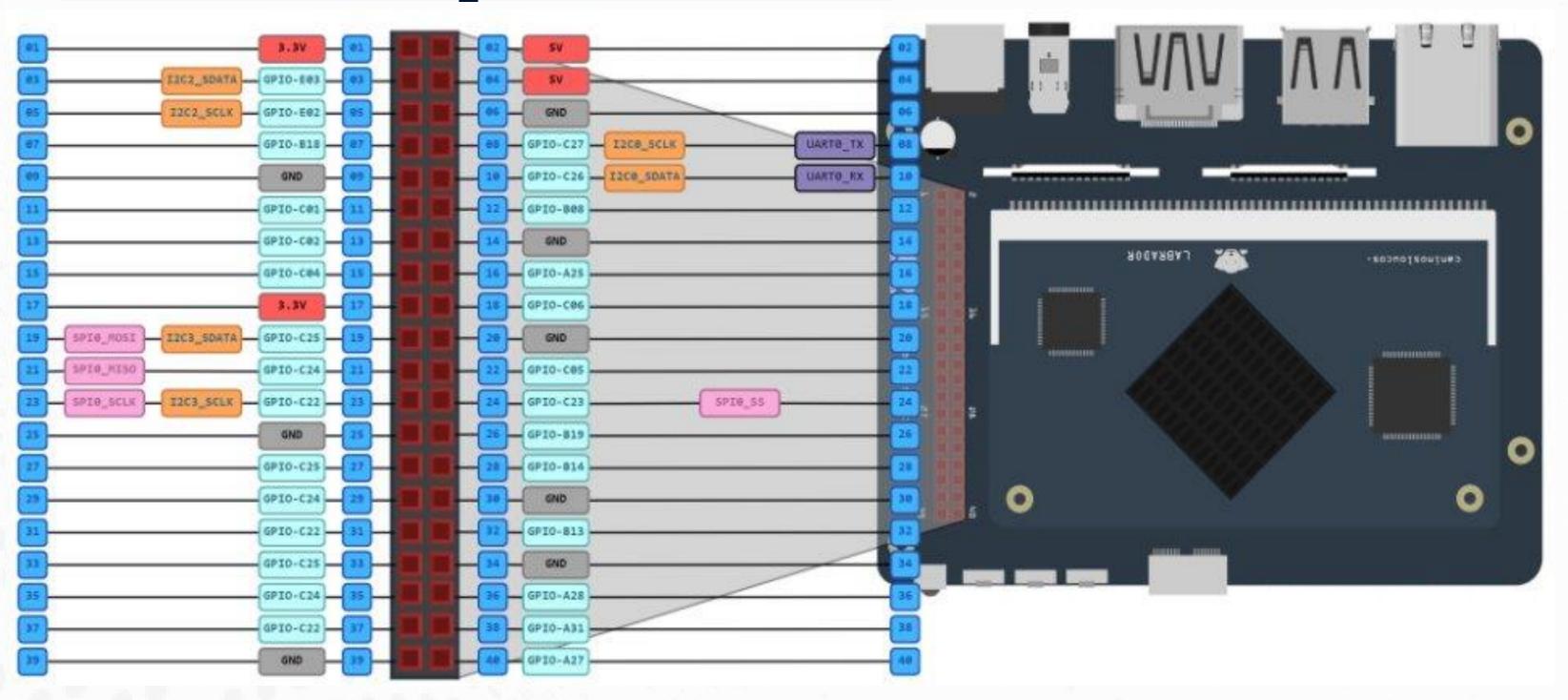
Bibliotecas python-periphery:

 A biblioteca python-periphery oferece acesso direto e eficiente a periféricos de hardware em sistemas Linux, como GPIO, I2C, SPI, UART, PWM e MMIO, sendo ideal para projetos IoTe automação. Simples e de alto desempenho, facilita o controle de sensores e atuadores em dispositivos embarcados.

Introdução



» https://www.canva.com/design/DAGcMFy6Sr0/rm6CzbnHj7wLVhNnz0sguQ/edit?utm_content=DAGcMFy6Sr0&utm_campaign=designshare&utm_medium=link2&utm_source=sharebutton



- Acesso aos Dispositivos de GPIO /dev/gpiochip:

Antes de executar seu código, execute os seguintes

comandos: s sudo chown caninos /dev/gpiochip* s sudo chmod g+rw/dev/gpiochip*

Esses comandos adicionam e configuram privilégios temporários para acessar o dispositivo de gpio.

Labrador 32 - GPIO: 01-Blink

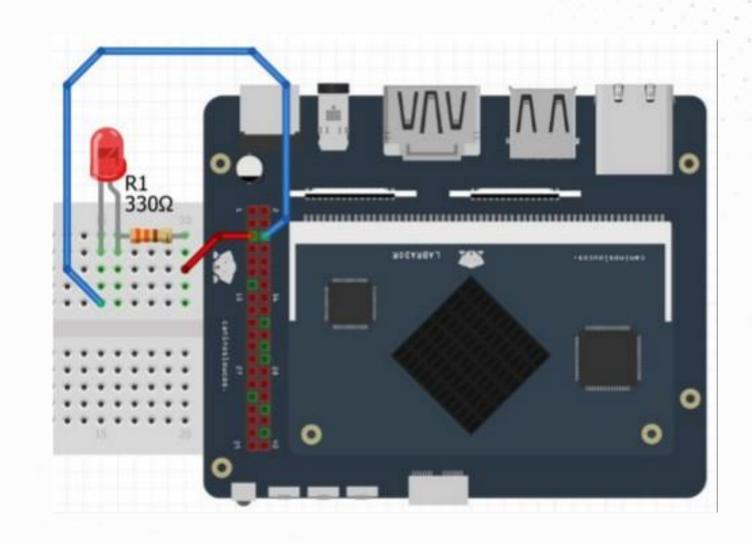
- Configuração de um pino como saída para controlar um LED:

```
from peripherx import GPIO
import time

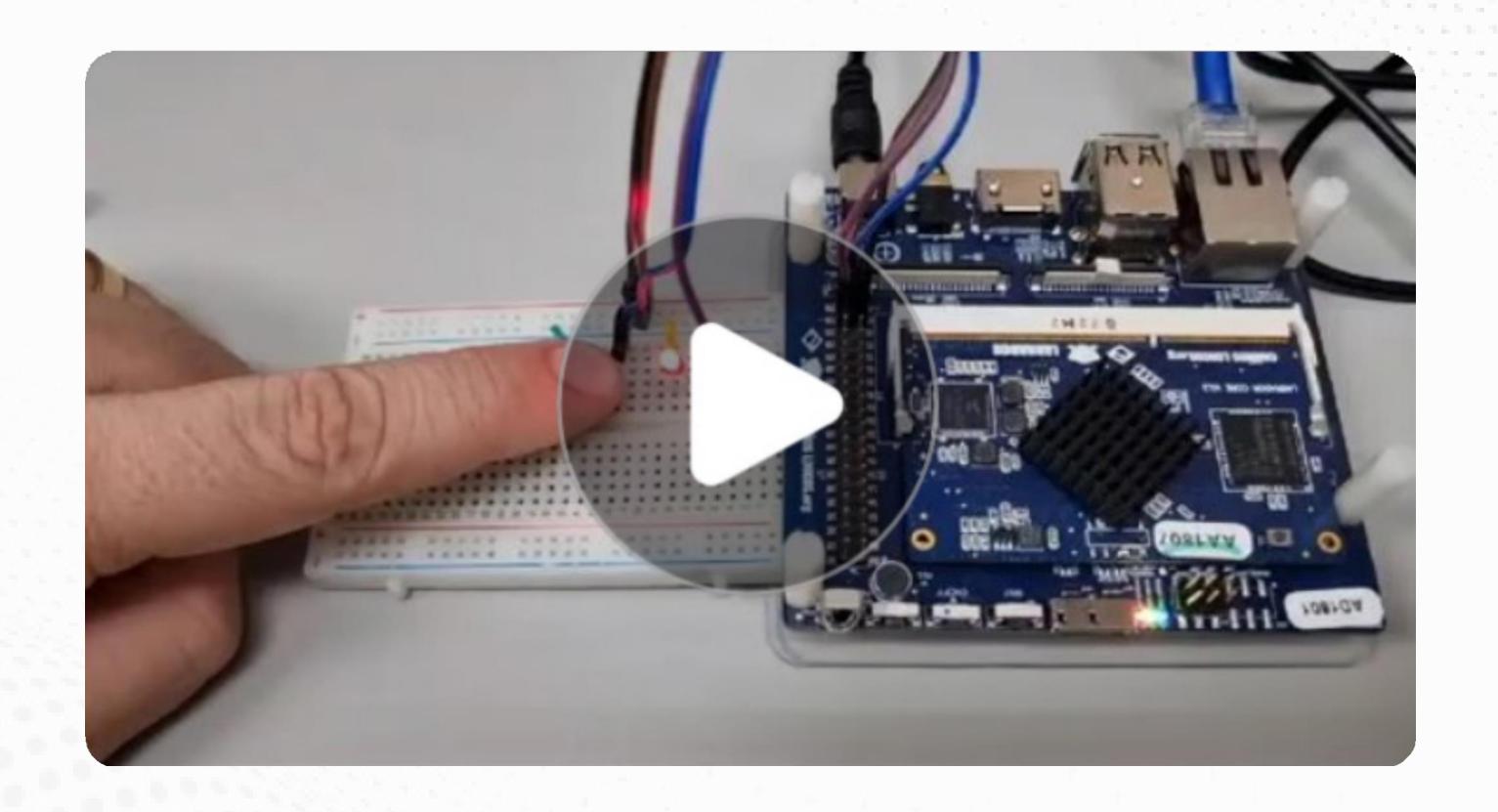
# Configura a variável LED - como na GPIO /dev/
gpiochip4 (E) linha 2 como saída - GPIO-E2
(Header-5)
led = GPIO("/dev/gpiochip4", 2, "out") #
while True:
    led write(True)
    time_sleep(1)
    led write(False)
    time_sleep(1)
```

```
#Pino 06: GND
#Pino 05: GPIO Output

#R1: Resistor limitador de corrente
```



Labrador 32 - GPIO: 01-Blink



- Para evitar habilitar os privilégios toda vez que iniciar a labrador, iremos criar uma Regra Udev:
 - » s sudo nano /etc/udev/rules.d/99-gpio.rules
 - » SUBSYSTEM="gpio", GROUP="caninos", MODE='0660"
 - » KERNEL="gpiochip*", GROUP="caninos", MODE='0660" Salvar e sair:

Pressione CTRL +0, Enter para salvar, e CTRL +X para sair.

- » s sudo udevadm control --reload-rules
- » s sudo udevadm trigger

Adicionar usuário ao grupo:

- » s sudo usermod -aG caninos caninos
- » s sudo reboot

Verificar as Alterações:

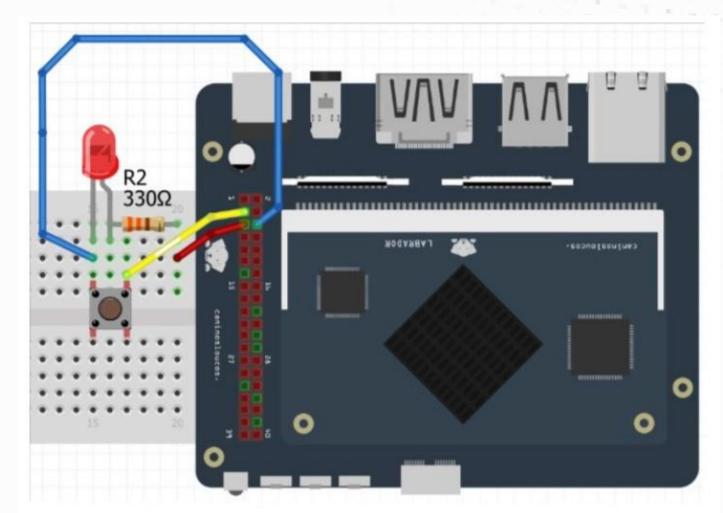
» s ls -l /dev/gpiochip*

Labrador 32 - GPIO: 02-Toggle

- Configuração de um pino como entrada para ler o estado de um

botão e alterar o estado do LED

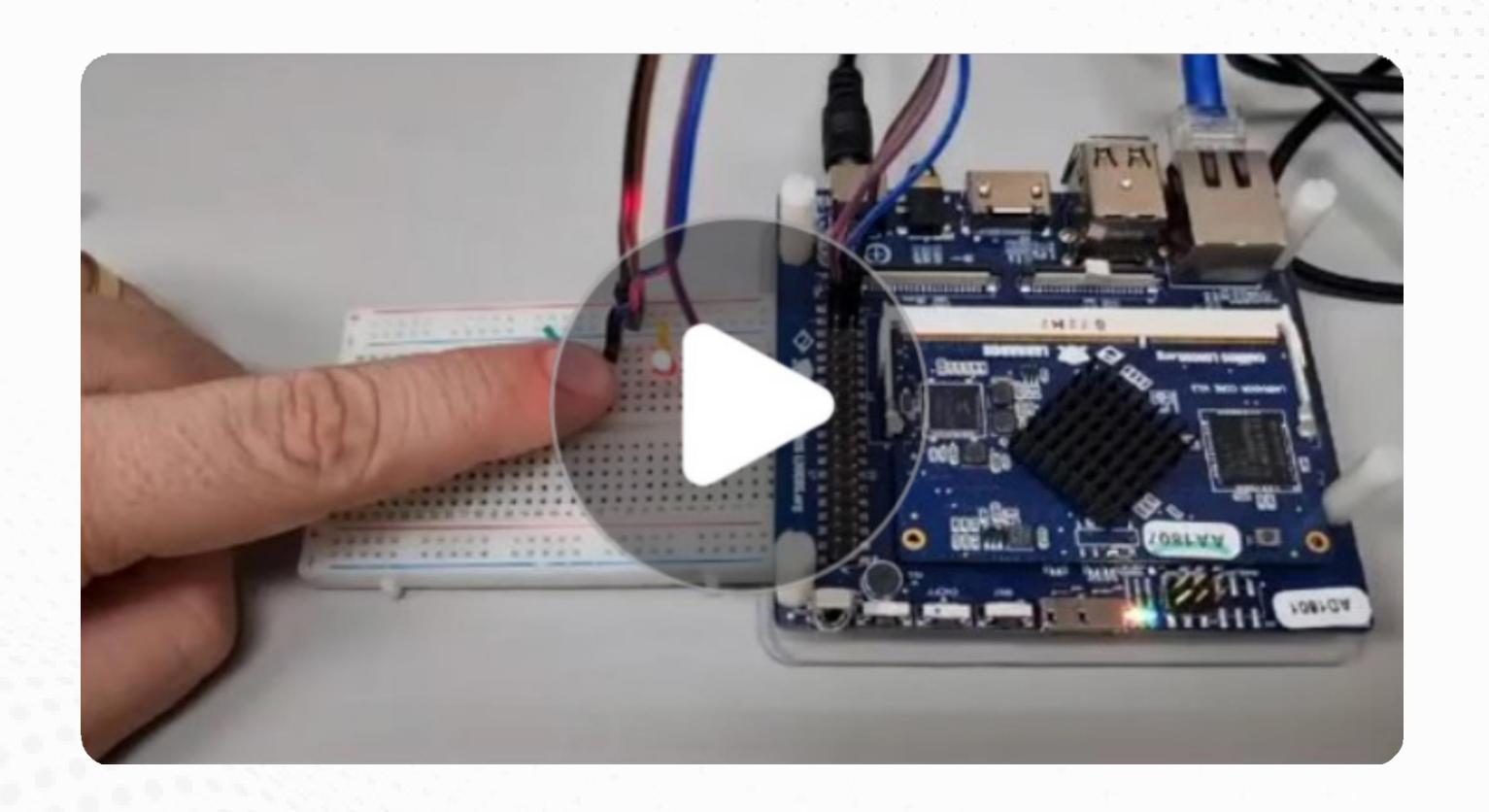
```
from periphery import GPIO
import time
# Configura o pino LED - GPIO /dev/gpiochip4; linha 2 (E2) como
saída - GPIO-E2 (Header-5)
led = GPIO("/dev/gpiochip4", 2, "out")
# Configura o pino Button - GPIO /dev/gpiochip4 line 3 (E3) como
entrada - GPIO-E3 (Header-3)
button = GPIO("/dey/gpiochip4", 3, "in", bias="pull_up")
    while(1):
        if(not button read()): # Botão pressionado:
            led_write(not led_read())
            time_sleep(0.3) # Filtragem de bounce
finally:
    button_close()
    led_close()
```



```
#Pino 06: GND
#Pino 03: 3V3
#Pino 05: Saída

#R1: Resistor limitador
#Pull-Up: Interno
```

Labrador 32 - GPIO: 01-Blink



Recaptulação

Resumo dos Tópicos Abordados:

- As capacidades da Labrador no controle de GPIOs;
- Conceito dos dispositivos gpiochip;
- Característica de portas de pinos de entradas e saídas;
- Exemplos práticos utilizando a biblioteca python-periphery.
 - » https://github.com/jorgewattes/labrador-examples/tree/main/embarcatech

Próximos Passos:

Comunicações seriais UART, I2C, SPI e suas possibilidades.

Aplicações de SBCs: Caninos Loucos Labrador 32