# LABORATÓRIO TPSE I



# Prática 02: Programando o Periférico GPIO como OUTPUT

Prof. Francisco Helder

# 1 Programando o Periférico GPIO

Muitas vezes, a melhor maneira de se familiarizar com uma nova plataforma de trabalho, tal como a BeagleBoneBlack, é iniciar utilizando as funcionalidades de GPIO, pois é mais fácil para começar a trabalhar com a plataforma e também todo projeto sempre tem LEDS, realizando ação de liga e desliga. Para fazer isso, você deve definir um pino como GPIO (entrada/saída de uso geral) e programa-lo como saída (output), então realiza o controle do componente a partir do seu estado. Nesse projeto iremos utilizar a documentação (**Technical Reference Manual** e **Processors Datasheet**) para realizar a programação do GPIO modulo 1 pino 28.

## 1.1 Ligação do Circuito para um LED

Primeiro, encontrar os pinos do processador para o GPIO que se encontram nos barramentos expansores P8 e P9, como visto na Figura 1, e que serão utilizados nas etapas que seguirão:

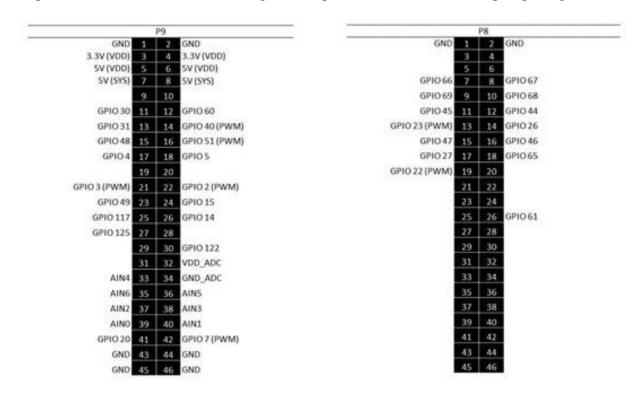


Figura 1: Pinout dos expansores P8 e P9.

Etapas para configurar GPIO via barramento expansor:

- Desligue a BeagleBone Antes de ligar qualquer coisa na BeagleBone, uma boa ideia é desligar e remover a fonte de energia.
- 2. **Conecte a tensão na BBB** Usando um fio, ligue a tensão de 3.3V da BeagleBone (pinos de 3 ou 4 no expansor P9) para a trilha positiva da protoboard.
- 3. **Conecte ao terra** Conectar o pino GND do BeagleBone (pinos 1 e 2 em ambos os expansores) a trilha negativa da protoboard.
- 4. **Ligue o pino GPIO para a protoboard** Este exemplo usa GPIO1\_28 (pino 12 no expansor P9). Use um jumper para conectá-lo a uma linha vertical na sua protoboard.

- 5. **Conecte o resistor** Sem um resistor, um LED queima facilmente. Um resistor de 220 ou 470 deve cair a voltagem suficiente sem reduzir o brilho do LED demais. Ligue a resistência ao jumper que você puxou do pino 12, que liga eficazmente o resistor para GPIO1\_28.
- 6. **Ligue o LED** Ligue a perna negativa do LED o cátodo, que normalmente é a perna mais curta a faixa negativa da placa de ensaio onde estão ligados terra no Passo 3. Conecte a perna positiva o ânodo ao resistor.

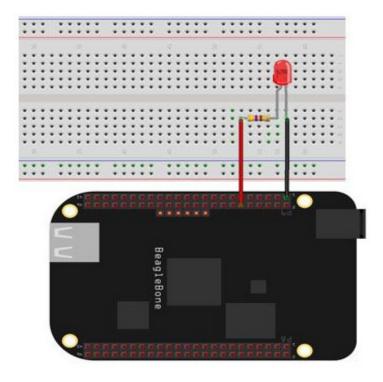


Figura 2: Circuito para ligação do LED.

Na Etapa 2, você conecta o pino de 3.3V do BeagleBone à placa protoboard. Na realidade, para este projeto específico, fazer essa conexão não serve para nada. Em geral, é uma boa prática, no entanto, ter sempre as faixas horizontais na sua placa de ensaio alimentado com uma tensão constante e com o terra do circuito.

você conectar o resistor a trilha positiva na sua placa de ensaio, o LED se acende, mas você não tem nenhum controle sobre ele. Sinta-se a vontade para experimentar!

# 1.2 Configurando e Controlando o pino 28 do GPIO

A interface de uso geral combina quatro módulos de input/output de uso geral (GPIO). Cada módulo GPIO fornece 32 pinos dedicados de uso geral com capacidades de entrada e saída; Assim, a interface de propósito geral suporta até 128 (4 × 32) pinos. O GPIO0 está no domínio Wakeup e pode ser usado para acordar o dispositivo por meio de fontes externas. GPIO[1:3] estão localizados no domínio periférico, como visto na Figura 3. Esses pinos podem ser configurados para as seguintes aplicações:

- Input(captura)/output(controle) de dados
- Interface de teclado
- Interromper a geração em modo ativo na detecção de eventos externos. Os eventos detectados são processados por dois submódulos paralelos independentes de geração de interrupção para dar suporte às operações do biprocessador.
- Geração de solicitação de despertar em modo inativo mediante detecção de eventos externos.

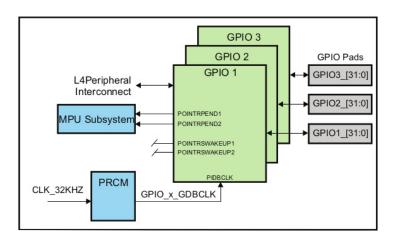


Figura 3: Módulos de GPIO[1-3].

#### 1.2.1 Inicializando o Módulo de Clock do GPIO

O registrador PRCM base (SOC\_CM\_PER\_REGS=0x44E0\_0000) acompanhado do módulo de controle gerencia a passagem (isto é, a desativação) e a ativação dos clocks aos módulos da placa. Os clocks são gerenciados com base nas restrições de exigência dos módulos associados. Primeira coisa que deve realizar é a inicialização do módulo CM\_PER clock para o GPIO módulo 1, como mostrado no exemplo abaixo.

```
HWREG(SOC_CM_PER_REGS + module) |= setting
Onde:
setting = (1<<18) | (0x2<<0)
module = CKM_PER_GPIO1_CLKCTRL
CKM_PER_GPIO1_CLKCTRL (0x0AC)

SOC_CM_PER_REGS = SOC_PRCM_REGS + 0
SOC_PRCM_REGS (0x44E00000)</pre>
```

#### 1.2.2 Inicializando o Módulo de Controle

O módulo de controle inclui status e lógica de controle não endereçados dentro dos periféricos ou o resto da infraestrutura da placa. Este módulo fornece interface para controlar as seguintes áreas do dispositivo:

• Functional I/O multiplexing

- Device control and status
- DDR PHY control and IO control registers
- EDMA event multiplexing control registers

O módulo de controle responde apenas ao tipo de dispositivo e POR (Power On Reset) interno. Ao ligar, os valores de reset para os registradores definem o estado seguro para o dispositivo. No modo de inicialização, somente os módulos a serem usados no momento da inicialização estão associados às PADs. Outros módulos de entrada são internamente ligadas e as placas de saída são desligadas. Após POR, o software define os registros de multiplexação funcional e de configuração do PAD para os valores desejados de acordo com a configuração da placa solicitada.

Os registos de controlo PAD são registadores de 32 bits para controlar o sinal multiplexado e outros aspectos de cada PAD I/O. Após o POR, o software deve configurar a funcionalidade de multiplexação do PAD e configurações dos registros para os valores desejados de acordo com a configuração solicitada. A configuração é controlada pelos PADs ou por um grupo de PAD. Cada pino configurável tem seu próprio registrador de configuração para controle pullup/down e para a atribuição a um dado módulo.

Para realizar a inicialização do pino 28 para o GPIO módulo 1, siga as instruções como mostrado no exemplo abaixo.

#### 1.2.3 Configurando Direção do GPIO

O registrador GPIO\_OE é usado para habilitar os recursos de saída dos pinos. Na reinicialização, todos os pinos GPIO relacionados são configurados como entrada e capacidades de saída estão desativados. Este registrador não é usado com o módulo, sua única função é carregar a configuração dos PADs. Quando o aplicativo está usando um pino como uma saída e não quer a geração de interrupção a partir deste pino, o aplicativo pode/tem que configurar corretamente os registradores que habilita interrupção.

#### 1.2.4 Realizando Controle do GPIO no modo OUTPUT

### Registrador GPIO\_DATAOUT (offset = 13Ch) [reset = 0h]

O registro GPIO\_DATAOUT é usado para definir o valor dos pinos de saída GPIO. Os dados são escritos no registrador GPIO\_DATAOUT de forma síncrona com o clock da interface. Este registro pode ser acessado com operações diretas de leitura/gravação ou usando o recurso alternativo Set/Clear. Este recurso permite definir ou limpar bits específicos deste registro com um único acesso de escrita ao registro de setar a saída de dados (GPIO\_SETDATAOUT) ou ao endereço de registro para limpar a saída de dados (GPIO\_CLEARDATAOUT).

```
31 30 29 28 27 26 25 24 23 22 21 20 19 18 17 16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 INTLINE[n]
```

Figura 4: bits do registrador GPIO\_DATAOUT, GPIO\_SETDATAOUT e GPIO\_CLEARDATAOUT.

## Registrador GPIO\_SETDATAOUT (offset = 194Ch) [reset = 0h]

Uma operação de escrita no registrador GPIO\_SETDATAOUT, significa escrever 1 no bit correspondente no registrador GPIO\_DATAOUT, onde temos 32 bits para 32 pinos (32 GPIO como saída) como mostrado na Figura 4; Um bit escrito 0 não tem efeito. Já Uma leitura no registrador GPIO\_SETDATAOUT retorna o valor do registrador de saída de dados (GPIO\_DATAOUT).

#### **Registrador GPIO\_CLEARDATAOUT (offset = 190Ch) [reset = 0h]**

Uma operação de escrita no registrador GPIO\_CLEARDATAOUT, significa escrever 1 no bit correspondente no registrador GPIO\_DATAOUT, onde temos 32 bits para 32 pinos (32 GPIO como saída) como mostrado na Figura 4; Um bit escrito 0 não tem efeito. Uma leitura do registrador GPIO\_SETDATAOUT retorna o valor do registrador de saída de dados (GPIO\_DATAOUT).

O resultado final da prática da placa com um circuito simples para relaização de um pisca LED é apresentado na Figura 5.

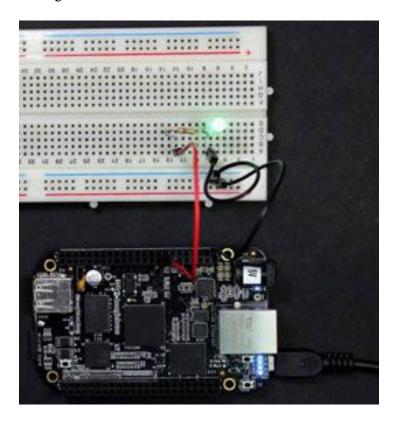


Figura 5: sistema completo da prática pisca LED.

Se a intensidade luminosa do LED parece fraca, tente um valor menor de resistência. Não tente inferior a 220 Ohms, apesar de tudo.

# 2 Atividades Práticas

## pratica 1:

Melhore esse sistema pisca LED, alterando a frequência (alta ou baixa) do pisca.

## pratica 2:

Adicione no sistema pisca LED os quatros LEDs internos na placa (USR0, USR1, USR2 e USR3), e realize alterações na aplicação para controlar os cincos LEDs das mais diversas formas.