

Workshop ‚Plattformen für mobile Systeme‘

Aufgabenblatt 8

Im Rahmen dieser Aufgaben konstruieren Sie Kernel-Module für Ihr Target.

Aufgabe 1:

Melden Sie sich an Ihrem *Host*-System an. Das Target wird zunächst nicht benötigt. Prüfen Sie Ihr Environment. Stellen Sie *unbedingt* sicher, dass die Umgebungsvariablen

```
ARCH  
CROSS_COMPILE  
CC
```

richtig für das Cross-Development gesetzt sind! Weisen Sie *außerdem* der Umgebungsvariablen `KERNEL` den Wert `kernel7` zu.

Aufgabe 2:

- Wechseln in das Verzeichnis `~/mobile-project/modules`.
- Rufen Sie `make` mit den richtigen Parametern auf. Insbesondere muss der Wert des Parameters `-C` auf das Verzeichnis mit den Sourcen Ihrer Linux-Kernels angepasst werden
- Fügen Sie das Kernel-Modul ein und stellen Sie sicher, dass es erfolgreich eingefügt wurde.
- Ordnen Sie dem Modul einen Geräteknoten zu.
- Testen Sie das Gerät, indem Sie wie in der Vorlesung beschrieben auf das Character-Device schreiben und anschließend etwa mit `cat` vom Gerät lesen.
- Entfernen Sie das Modul und stellen Sie sicher, dass es erfolgreich entfernt wurde.

Aufgabe 3:

Nutzen Sie `simple.c` als Vorlage für ein weiteres Kernel-Modul für ein Gerät, auf das man nur schreiben kann. Wenn dem Modul etwa der Geräteknoten `/dev/blinker` zugeordnet wurde, soll

```
echo -n 3 > /dev/blinker
```

bewirken, dass die Status-LED dreimal blinkt. Das soll analog für alle Werte zwischen 1 und 9 funktionieren.

Dazu müssen Sie noch folgendes wissen:

Blatt08.docx

- Wenn der Standard-Trigger der Status-LED auf `none` gestellt ist - und so haben wir den Kernel ja extra gebaut - dann kann man die LED als GPIO 47 ansprechen.
- GPIO-Pins weist man Werte mit Hilfe der Funktion `gpio_set_value(pin, value)` zu. Der Prototyp der Funktion steht in `linux/gpio.h`.
- Im Kernel lässt man den ausführenden Thread mit Hilfe von `msleep(n)` `n` Millisekunden ruhen. Der Prototyp der Funktion steht in `linux/delay.h`.