更多好文

推荐阅读 Android6.0内核修改过反调试 'IO 阅读 206 TCP和UDP端口测试 阅读 1,312 sysmon安装配置及其使用 阅读 287 76 阅读 1.009 iOS 合并 .a 文件, 生成通用静态库 阅读 444 ;ysfs和mmap(/dev/mem)方式操作GPIO, 本次实验的平台为 lua语言开发, esp8266接入巴法云, č板),主要介绍 sysfs 操作GPIO步骤,并附完整代码。 mgtt和tcp协议 阅读 443 **世出SYSTS採TFGPIU** 

sysfs 是一个基于内存的文件系统,可以向用户模式应用程序提供详细的内核数据结构信息。使用 sysfs 操作GPIO时,需要先导出IO口,然后设置IO方向及中断模式。具体介绍见https://www.kernel.org/doc/Documentation/qpio/sysfs.txt。

## 1、确定GPIO编号

使用 cat /sys/kernel/debug/gpio 查看GPIO信息:

```
gpiochip0: GPIOs 0-31, parent: platform/30200000.gpio, 30200000.gpio:
gpiochip1: GPIOs 32-63, parent: platform/30210000.gpio, 30210000.gpio:
                                               ) out hi
                                               ) in hi IRQ
                          |VSD_3V3
gpiochip2: GPIOs 64-95, parent: platform/30220000.gpio, 30220000.gpio:
gpio-83 (
                                               ) out lo
gpiochip3: GPIOs 96-127, parent: platform/30230000.gpio, 30230000.gpio:
                          GPIO Key HOME
                                             ) in hi IRQ
                            |GPIO Key UP
                                                ) in hi IRQ
gpiochip4: GPIOs 128-159, parent: platform/30240000.gpio, 30240000.gpio:
 gpio-130 (
                            GPIO Key DOWN
                                                ) in hi IRQ
 gpio-137 (
 gpio-141 (
                             |spi_imx
```

在这儿我要使用 GPIO5\_IO00,由上面 gpiochip4: GPIOs 128-159, parent: platform/30240000.gpio, 30240000.gpio 可以看到, GPIO5对应的编号范围为128~159, 所以 GPIO5\_IO00 对应的编号为128(128 + 0), 依次类推,GPIO5\_IO01 的编号为129。

## 2、GPIO配置

进入 /sys/class/gpio, 可以看到以下内容:

```
root@okmx8mm:~# cd /sys/class/gpio
root@okmx8mm:/sys/class/gpio# ls
export gpiochip0 gpiochip32 gpiochip96
gpio118 gpiochip128 gpiochip64 unexport
```

• 其中 export 用于导出GPIO到用户空间, 例如导出编号为128(GPIO5\_IO00):

```
1 | echo 128 > export
```

当前目录下会生成 gpio128 目录,当系统重启时,导出的IO口会消失,所以每次使用时,最好先导出IO口。

• unexport 用于取消导出的GPIO, 例如:

```
1 | echo 128 > unexport
```

这儿我需要使用 GPIO5\_IO00 和 GPIO5\_IO01, 所以需要运行以下指令:

```
1 | echo 128 > export
2 | echo 129 > export
```

进入其中一个目录可以看到:

```
1 | root@okmx8mm:/sys/class/gpio/gpio128# ls
2 | active_low device direction edge power subsystem uevent value
```

其中 direction 用于设置IO方向(in、out), edge 用于设置中断模式(none、rising、falling、both), value 用于读取IO电平,具体内容见

https://www.kernel.org/doc/Documentation/gpio/sysfs.txt。

这儿我把 GPI05\_1000 设置为中断输入模式, GPI05\_1001 设置为输出模式:

```
| root@okmx8mm:/sys/class/gpio/gpio128# echo "in" > direction
| root@okmx8mm:/sys/class/gpio/gpio128# echo "rising" > edge
| root@okmx8mm:/sys/class/gpio/gpio128# cd ../gpio129
| root@okmx8mm:/sys/class/gpio/gpio129# echo "out" > direction
```

测试时可以使用  $_{\rm echo~1~>~value}$  设置  $_{\rm GPIO5\_I001}$  输出高电平;  $_{\rm echo~0~>~value}$  设置  $_{\rm GPIO5\_I001}$  输出 低电平。

最后配置结果如下:

```
1 root@okmx8mm:/sys/class/gpio/gpio129# cat /sys/kernel/debug/gpio
2 gpiochip0: GPIOs 0-31, parent: platform/30200000.gpio, 30200000.gpio:
3
```

## 3、测试

使用epoll读取 GPIO5 1000 中断, 并翻转 GPIO5 1001, 完整代码如下:

```
if (trigger == -1) {
   printf("Fail to open GPIO5_IO00\n");
```

```
ev.data.fd = trigger;
int n = epoll_ct(epfd, EPOLL_CTL_ADD, trigger, &ev);
if (n == -1) {
    printf("Fail to add a file descriptor to the interface. \n");
    exit(1);
}

char buf = 0;
while (1) {
    n = epoll_wait(epfd, &events, 1, -1);
    if (n > 0) {
        lseek(trigger, 0, SEEK_SET);
        n = read(trigger, &buf, 1);
        printf("read, buf=%c\tlen=%d\n", buf, n);
    if (buf == '0') {
        write(led, "0", 1);
    } else {
            write(led, "1", 1);
    }
} else {
            break;
    }
}
close(led);
close(epfd);
}
```

版权声明:本文为「txfly」的原创文章,遵循 CC 4.0 BY-SA 版权协议,转载请附上原文出处链接及本声明。

原文链接: https://www.jianshu.com/p/0f702330bdc8



■ 日记本

...

更多精彩内容, 就在简书APP

"赠人玫瑰, 手留余香。"

赞赏支持 还没有人赞赏, 支持一下





txfly 关注 总资产109

关注

CMAKE\_GNUtoMS:将GNU格式库转 换为MSVC格式

阅读 97

Linux下使用mmap(/dev/mem)操作 GPIO

阅读 1,243

写下你的评论...

