



## **PRÁCTICA 1**

### **Programación de la Raspberry Pi2**

#### **OBJETIVOS**

Aprender a

- programar la Raspberry Pi 2 desde distintas plataformas.
- programar los pines GPIO de la Raspberry Pi para realizar funciones de entrada/salida.



#### **MATERIAL NECESARIO**

##### **Hardware**

- Raspberry Pi 2
- Protoboard, LEDs, pulsador...

##### **Software**

- PuTTY y NetBeans 8.0.2
- Librerías WiringPi

##### **Manuales (en Moodle)**

- RaspberriPi para RSA
- API WiringPi : <http://wiringpi.com/reference/>

## **1. Puesta en marcha**

Para usar los pines del puerto J8 de la Raspberry Pi 2 vamos a usar la librería Wiring Pi<sup>1</sup> preparada para C/C++. Para instalar esta librería seguiremos los pasos del documento RaspberriPi para RSA:

- Instalar GIT
  - `sudo apt-get install git-core`
- Update & Upgrade Raspberry Pi

---

<sup>1</sup> Wiring Pi. <http://wiringpi.com/>

- `sudo apt-get update`
- `sudo apt-get upgrade`

- Descargar el proyecto WiringPi

Si ya ha sido descargado previamente devolverá el mensaje: *"Fatal destination path 'wiringPi' already exists and is not an empty directory"*. Si es así se puede pasar al siguiente punto.

- `git clone git://git.drogon.net/wiringPi`

- Entrar en la carpeta y actualizar el contenido

- `cd wiringPi`
- `git pull origin`

- Compilar las librerías

- `./build`

- Comprobar que la librería funciona

- `gpio -v`
- `gpio readall`

Pi 2											
BCM	wPi	Name	Mode	V	Physical	V	Mode	Name	wPi	BCM	
		3.3v			1	2		5v			
2	8	SDA.1	IN	1	3	4		5V			
3	9	SCL.1	IN	1	5	6		0v			
4	7	GPIO. 7	IN	1	7	8	1	ALT0	TxD	15	14
		0v			9	10	1	ALT0	RxD	16	15
17	0	GPIO. 0	IN	0	11	12	0	IN	GPIO. 1	1	18
27	2	GPIO. 2	IN	1	13	14		0v			
22	3	GPIO. 3	IN	1	15	16	0	IN	GPIO. 4	4	23
		3.3v			17	18	0	IN	GPIO. 5	5	24
10	12	MOSI	IN	0	19	20		0v			
9	13	MISO	IN	0	21	22	0	IN	GPIO. 6	6	25
11	14	SCLK	IN	0	23	24	1	IN	CE0	10	8
		0v			25	26	1	IN	CE1	11	7
0	30	SDA.0	IN	1	27	28	1	IN	SCL.0	31	1
5	21	GPIO.21	IN	1	29	30		0v			
6	22	GPIO.22	IN	1	31	32	0	IN	GPIO.26	26	12
13	23	GPIO.23	IN	0	33	34		0v			
19	24	GPIO.24	IN	0	35	36	0	IN	GPIO.27	27	16
26	25	GPIO.25	IN	0	37	38	0	IN	GPIO.28	28	20
		0v			39	40	0	IN	GPIO.29	29	21
BCM	wPi	Name	Mode	V	Physical	V	Mode	Name	wPi	BCM	

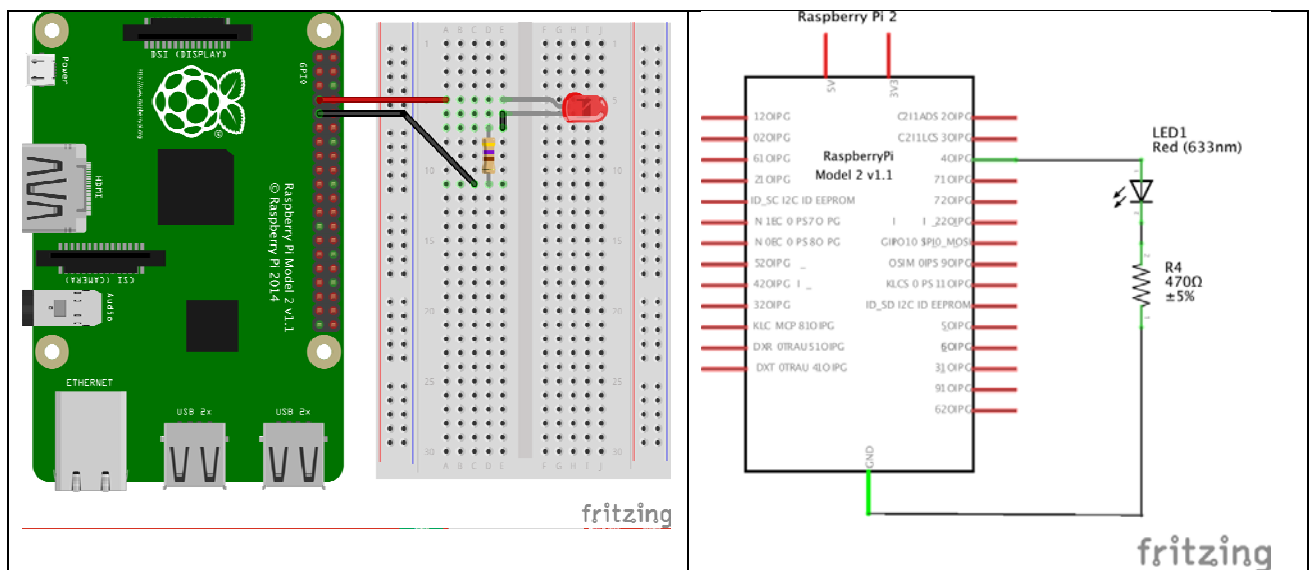
Wiring Pi lleva en funcionamiento desde las primeras versiones de Raspberry Pi. El orden y disposición del GPIO ha ido cambiando para las distintas revisiones de la placa.

## 2. Materiales

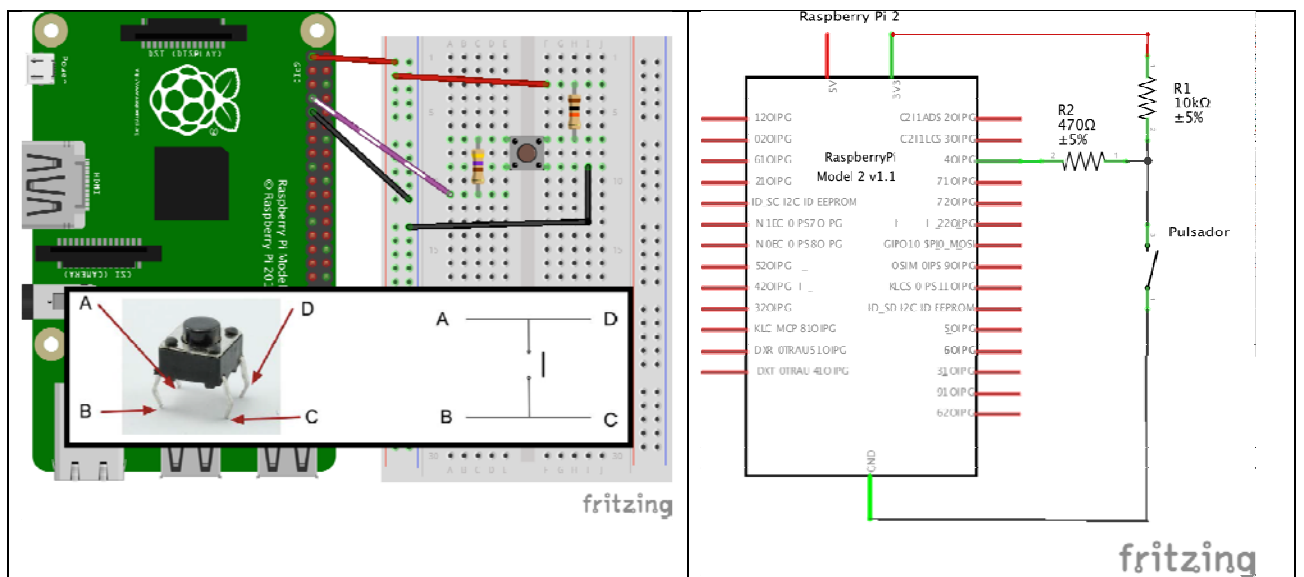
Para realizar esta práctica es necesario:

- Placa de prototipado
- Cables (rojos y negros)
- 1 LED
- 1 Pulsador
- 2 Resistencias de  $470\ \Omega$
- 1 Resistencia de  $10\ \text{k}\Omega$
- Mazo de cables negros
- Tira de 9 pines

Conexión del LED:



Conexión del pulsador:



### 3. Uso de las librerías

WiringPi está compuesta por una serie de funciones que facilitan el uso de la entrada/salida al programar en C/C++ la Raspberry Pi.

Es necesario en primer lugar incluir referencias a los archivos .h que definen las funciones que vamos a usar:

```
#include <wiringPi.h>
#include <softPwm.h> (para usar PWM)
```

En esta práctica se hace uso de las siguientes funciones:

wiringPiSetup ()	Configura el puerto GPIO para usar la numeración por defecto de la librería WiringPi
pinMode (Param1, Param2)	Selecciona si un pin funciona com entrada o salida: <ul style="list-style-type: none"><li>• Param1: Identificador del pin</li><li>• Param2: INPUT / OUTPUT</li></ul>
digitalWrite (Param1, Param2)	Establece el valor de un pin configurado de salida: <ul style="list-style-type: none"><li>• Param1: Identificador del pin</li><li>• Param2: HIGH / LOW</li></ul>
int digitalRead(Param)	Adquiere el valor de un pin configurado de entrada: <ul style="list-style-type: none"><li>• Param: Identificador del pin</li><li>• Return: 1 - High / 0 - Low</li></ul>
delay(Param);	Pausa la ejecución de un programa: <ul style="list-style-type: none"><li>• Param: Número de milisegundos</li></ul>
softPwmCreate(Param1, Param2, Param3);	Configura un pin de salida para el uso de la modulación de anchura de pulso (PWM): <ul style="list-style-type: none"><li>• Param1: Identificador del pin</li><li>• Param2: Valor inicial del pin</li><li>• Param3: Rango máximo</li></ul>
softPwmWrite(Param1, Param2)	Establece el valor del PWM de un pin de salida: <ul style="list-style-type: none"><li>• Param1: Identificador del pin</li><li>• Param2: Valor del PWM respecto al rango</li></ul>

El resto de funciones de la librería se pueden encontrar consultar en:  
<http://wiringpi.com/reference/>

## 4. Compilación de programas WiringPi

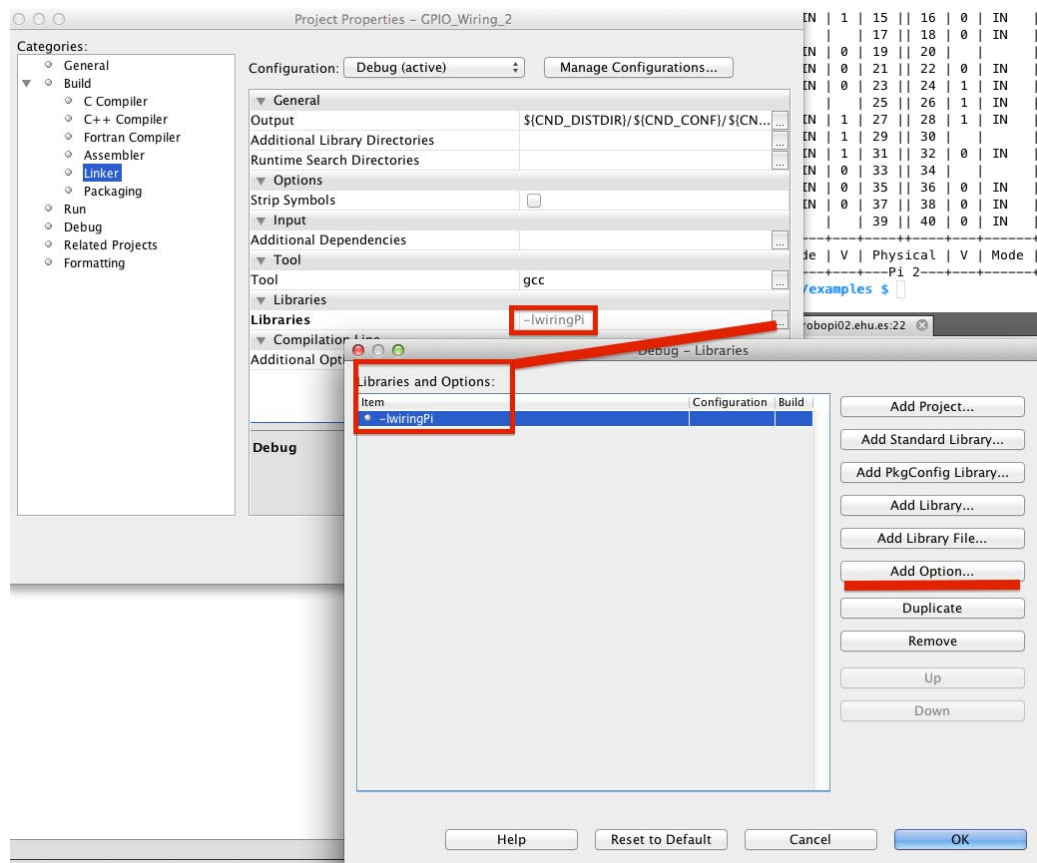
Los proyectos que usan WiringPi requieren que se haga referencia a las librerías estáticas que se instalan. Para ello hay que añadir “-lwiringPi” a las opciones de compilación:

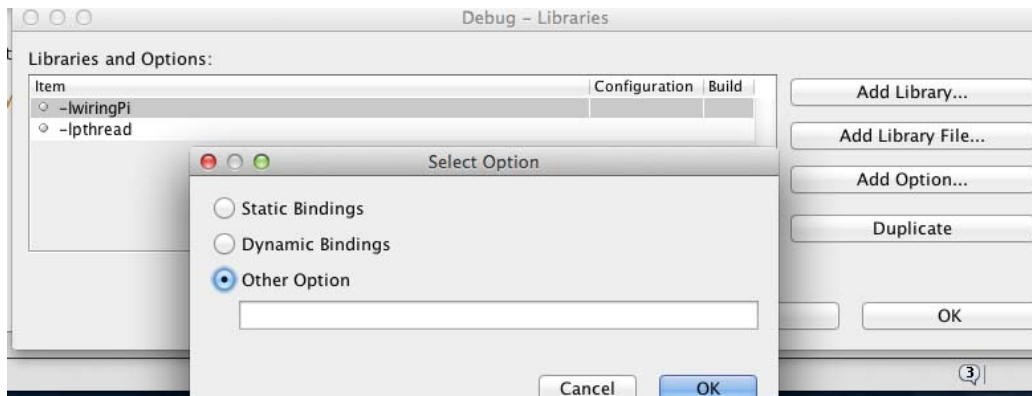
```
➤ gcc -Wall myFile.c -o programa -lwiringPi
```

Si se usa la funcionalidad de PWM también hay que incluir la opción “-lpthread”. Para ejecutar el programa hay que hacerlo como administrador:

```
➤ sudo ./programa
```

En NetBeans es necesario añadir las librerías de forma manual en las “propiedades del proyecto”, apartado “Linker”:





Escribir

**-lwiringPi**

en la ventana Other Option

## 5. Programas

### 1. Programación en C directamente sobre Raspberry Pi2.

Establecer una conexión SSH (mediante PuTTY o NetBeans) y extender el programa “Hola Mundo” escrito en C :

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

de manera que incluya la función “scanf” para leer el teclado y la definición:

```
int main(int argc, char *argv[])
```

### 2. Programación en C desde NetBeans

Crear un proyecto NetBeans para ejecutar el mismo programa del apartado anterior.

### 3. Programación en C de la GPIO

Crear un proyecto NetBeans para controlar las E/S de la GPIO..

- Conectar un LED y escribir un programa que lo encienda y apague en intervalos de 1 segundo.
- Añadir un pulsador y escribir un programa que haga que se encienda el LED al pulsar el pulsador y se apague al volver a pulsarlo (tened en cuenta los rebotes del pulsador).
- Controlarla luminosidad del LED mediante PWM: Al pulsar el botón, la luminosidad del LED va aumentando de 0 al máximo y al volver a pulsarlo disminuye desde el máximo a 0.

## 6. Resultados

- a. Cada grupo hará una demostración ante el profesor del funcionamiento de los cinco programas
  - a. P1: Hola Mundo extendido
  - b. P2: Hola Mundo desde NetBeans
  - c. P3: LED intermitente
  - d. P4: LED controlado mediante pulsador
  - e. P5: LED con luminosidad variable controlado mediante pulsador
- b. Cada grupo redactará (y subirá a eGela) un breve informe con la descripción de los cinco programas y las decisiones que se han tomado durante el diseño y la programación. El informe deberá contener:
  - 1. Breve descripción de las **decisiones** de **diseño** tomadas (no repetir el enunciado de la práctica).
  - 2. Archivos de código **comentados** de los programas
  - 3. Comentarios e incidencias