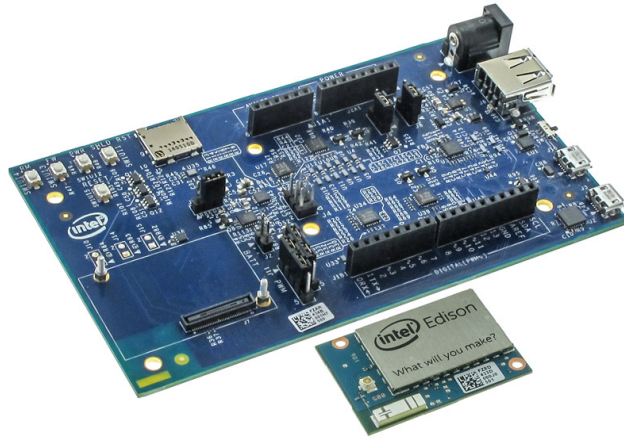


Edición
en español



Empezando con

Edison

Free Books ©

Aldo Núñez Tovar

Índice general

1. Intel Edison	3
1.1. Arranque	4
1.2. Comunicación serie	4
1.3. Configuración de la conexión inalámbrica	5
1.4. Configuración de repositorios e instalación de paquetes	6
2. Ambientes de desarrollo y programación	9
2.1. Arduino IDE	9
2.2. Intel XDK	10
2.3. Intel System Studio	10
2.4. Intel System Studio para microcontroladores	11
2.5. Desarrollo en Linux en la propia tarjeta Edison	11
3. Programación	13
3.1. Biblioteca MRAA	13
3.2. Compiladores e intérpretes	13
3.3. Editores	14
3.4. Programación de los GPIO's	14
3.5. Salidas digitales	14
3.6. Entradas digitales	18
3.7. PWM	20
3.8. Entradas analógicas	24
4. Ejemplos	29
4.1. Servo	29

Capítulo 1

Intel Edison

La tarjeta Edison fue presentada por Intel en el año 2014. Cuenta con un procesador dual Atom a 500 MHz. Además de un procesador Quark a 100 MHz, que se encarga de las operaciones de entrada y salida. Tiene una memoria flash de 4GB, memoria RAM de 1GB. La memoria flash viene pre programada con una versión del sistema operativo Linux, llamado proyecto Yocto.

Para la comunicación inalámbrica cuenta con WiFi y Bluetooth. Además, tiene puertos para la comunicación serie del tipo: I2C, SPI y UART.

Tiene salidas y entradas digitales, salidas PWM y entradas para leer señales analógicas.

Características principales:

1. Intel dual-core Atom a 500MHz
2. Coprocesador Quark a 100 MHz
3. 4GB de memoria flash
4. 1GB de memoria RAM
5. Sistema operativo Yocto
6. WiFi
7. BlueTooth 4.0
8. I2C
9. SPI
10. UART
11. 20 salidas digitales, 4 salidas PWM
12. 6 entradas analógicas

1.1. Arranque

La tarjeta incluye el módulo Edison y el Kit Edison para Arduino.

Opción 1:

1. Mueva el switch1 en la dirección del conector micro usb J16
2. Conecte su computadora a través del conector micro usb J16
3. Ahora, para establecer la comunicación serie conecte su computadora a la tarjeta Edison, a través del conector micro usb J3
4. Si la tarjeta Edison arrancó correctamente, debe encenderse el led DS1

Opción 2:

1. Mueva el switch1 en la dirección del conector micro usb J16
2. Conecte una fuente de alimentación de 7.5 - 12 Volts a J1. Aunque una fuente de 5 Volts también funciona.
3. Ahora, para establecer la comunicación serie conecte su computadora a la tarjeta Edison, a través del conector micro usb J3
4. Si la tarjeta Edison arrancó correctamente, debe encenderse el led DS1



Figura 1.1: Tarjeta de desarrollo Intel Edison Arduino

1.2. Comunicación serie

1. En su computadora abra una consola, busque en el subdirectorio /dev el archivo ttyUSB0. Puede ejecutar el siguiente comando:

```
$ ls -l /dev | grep ttyUSB0
```

2. Para conectarse a la tarjeta Edison, ejecute en su computadora, como súper usuario, el comando `screen`:

```
$ sudo screen /dev/ttyUSB0 115200
```

3. Una vez establecida la comunicación le pedirá el nombre de usuario. Introduzca `root`

```
edison login: root
```

4. Ahora debe aparecer en consola:

```
root@edison:~#
```

1.3. Configuración de la conexión inalámbrica

Una vez establecida la comunicación serial con la tarjeta Edison, vamos a configurar la conexión inalámbrica.

1. Ejecute:

```
root@edison:~# configure_edison --wifi
```

A continuación, aparecerá un conjunto de opciones y las redes inalámbricas disponibles. Seleccione la red inalámbrica correspondiente e introduzca la contraseña.

2. Si todo se realizó correctamente, antes de establecer comunicación a través de la red inalámbrica, debemos conocer el IP asignado a la tarjeta Edison. Para esto, ejecute el comando `ifconfig`:

```
root@edison:~# ifconfig wlan0 | grep "inet addr:"
```

este comando debe imprimir en consola algo parecido al siguiente resultado:

```
inet addr:192.168.1.66 Bcast:192.168.1.255 Mask:255.255.255.0
```

El IP asignado es: 192.168.1.66.

El IP asignado puede ser diferente en cada caso. Además, cada vez que arranque Edison el valor del IP también puede cambiar.

3. Ahora ya podemos conectarnos a través de la red inalámbrica. Para esto vamos a ejecutar el comando `ssh`.

En su computadora abra una consola y ejecute:

```
$ ssh root@192.168.1.66
```

en consola se desplegará:

```
root@edison:~#
```

Ahora ya establecimos la conexión inalámbrica

Si desea crear una nueva cuenta de usuario que utilice para editar y compilar sus programas, use el comando `adduser`:

```
root@edison:~# adduser <nombre-de-usuario>
```

1.4. Configuración de repositorios e instalación de paquetes

El sistema operativo instalado en Edison está basado en el proyecto Yocto. La versión instalada es Poky 3.10.17.

Una vez establecida la conexión inalámbrica ya podemos instalar paquetes. Pero antes, debemos configurar los repositorios donde residen estos paquetes.

1. Verificamos si el archivo `base-feeds.conf` existe y desplegamos la información que contiene.

```
root@edison:~# cat /etc/opkg/base-feeds.conf
```

si se despliega la siguiente información:

```
src/gz all http://repo.opkg.net/edison/repo/all
src/gz edison http://repo.opkg.net/edison/repo/edison
src/gz core2-32 http://repo.opkg.net/edison/repo/core2-32
```

entonces pasamos al punto 3.

2. Si el archivo no existe entonces tenemos que crearlo y añadir las direcciones de los repositorios. Si el sistema tiene instalado algún editor de texto, ya sea `nano` o `vim`, hacemos uso de cualquiera de estos para crear el archivo `/etc/opkg/base-feeds.conf`, y añadimos la información de los repositorios mostrada en el punto 1. Si no disponemos de un editor de texto, a través del comando `echo` podemos crear el archivo de repositorios `base-feeds.conf`.

Para esto, ejecute los siguientes comandos:

```
root@edison:~# echo "src/gz all http://repo.opkg.net/
edison/repo/all" >> /etc/opkg/base-feeds.conf
```

```
root@edison:~# echo "src/gz_edison_http://repo.opkg.net/
edison/repo/edison" >> /etc/opkg/base-feeds.conf
```

```
root@edison:~# echo "src/gz_core2-32_http://repo.opkg.net/
edison/repo/core2-32" >> /etc/opkg/base-feeds.conf
```

Si todo se realizó de la forma correcta verifique que el archivo existe y tiene la información de los repositorios.

3. El comando `opkg` se utiliza para la administración de paquetes. Y, cada vez que se modifique la lista de repositorios ésta debe actualizarse para que tenga efecto.

```
root@edison:~# opkg update
```

Si el comando anterior manda errores, hay que revisar los archivos que residen en el subdirectorio `/etc/opkg/`. Pues a veces existen repositorios duplicados. Despliegue la información de los archivos de este subdirectorio y verifique.

En caso de que existan repositorios duplicados elimine o comente esa línea (para comentar anteponga el símbolo `#` al inicio de la línea en cuestión).

Si no marca errores el sistema ya está disponible para la instalación de paquetes.

Para instalar un paquete, ejecute:

```
root@edison:~# opkg install <paquete>
```

Para remover un paquete, ejecute:

```
root@edison:~# opkg remove <paquete>
```

Para conocer las opciones del comando `opkg`, ejecute:

```
root@edison:~# opkg help
```

Capítulo 2

Ambientes de desarrollo y programación

Existen distintas opciones para programar la tarjeta Edison. Vamos a mencionar las que existen actualmente.

2.1. Arduino IDE

Está basado en la popular plataforma Arduino. Para programar se debe instalar el ambiente de desarrollo de Arduino - Arduino IDE-.

El lenguaje de programación se llama processing, un dialecto de C/C++. Fácil de usar, aunque muy básico. Los programas o sketches, se ejecutan sobre un emulador del microcontrolador de Arduino. No utiliza todos los recursos de la plataforma Edison. No es recomendable para un desarrollo demandante.

Para mayor información acerca de la instalación del IDE, consulte el siguiente enlace: <https://software.intel.com/en-us/get-started-arduino-install>

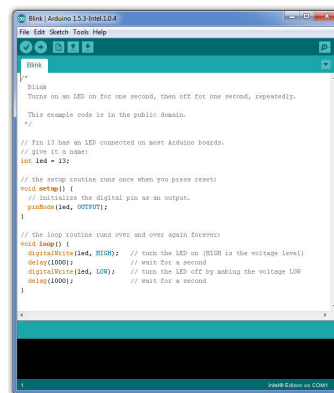


Figura 2.1: Arduino IDE

2.2. Intel XDK

Es un ambiente de desarrollo orientado a aplicaciones web y dispositivos móviles. Se programa básicamente en JavaScript. Contiene muchos ejemplos y plantillas (templates) para el desarrollo de aplicaciones.

Para instalar este ambiente de desarrollo consulte el siguiente enlace: <https://xdk.intel.com>

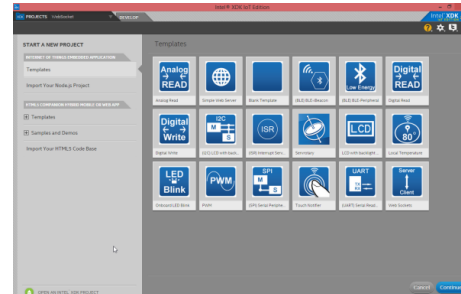


Figura 2.2: Intel XDK

2.3. Intel System Studio

Está basado en Eclipse, se puede integrar con las bibliotecas UPM (biblioteca para el manejo de sensores y actuadores) y MRAA (biblioteca para el manejo de entradas y salidas). Se puede programar en C/C++ y Java.

Puede consultar el siguiente enlace:

<https://software.intel.com/es-es/iot/tools-ide/ide/iss-iot-edition>

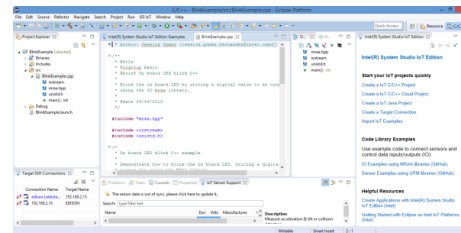


Figura 2.3: Intel System Studio

2.4. Intel System Studio para microcontroladores

Está basado en Eclipse y hasta el momento es la única herramienta disponible para interactuar con el microcontrolador Quark. Se puede programar en C/C++.

Para la instalación e información consulte el siguiente enlace:

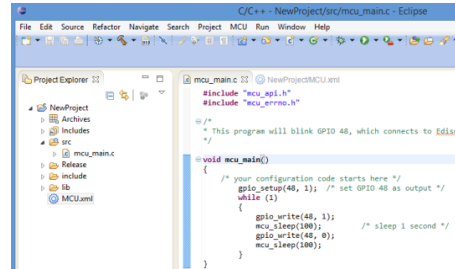


Figura 2.4: Intel System Studio para Microcontroladores

<https://software.intel.com/es-es/intel-system-studio-microcontrollers>

2.5. Desarrollo en Linux en la propia tarjeta Edison

Esta opción es la más versátil y utilizada por los desarrolladores, no necesita instalar ningún tipo de programa o ambiente de desarrollo en su computadora. Simplemente requiere conectarse a través de la conexión inalámbrica o del puerto usb.

Se necesitan conocimientos básicos del sistema operativo Linux. Se puede programar en C/C++, Python, Java y JavaScript

Puede utilizar las bibliotecas MRAA y UPM, para interactuar con los puertos y sensores. Estas bibliotecas existen también para otras plataformas, de tal manera que el código generado puede ser portable.

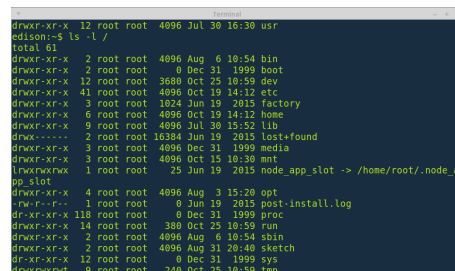


Figura 2.5: Consola

Capítulo 3

Programación

La programación vamos a hacerla directamente en la tarjeta Edison. Para ello, nos conectamos a través del puerto usb o de la conexión inalámbrica, como ya se ha mencionado.

Para el manejo de los GPIO's, vamos a utilizar la biblioteca `libmraa`, los compiladores e intérpretes instalados y un editor de texto.

Es importante recalcar que para programar directamente en la tarjeta Edison, se requieren conocimientos básicos del sistema operativo Linux. Así como del proceso de compilación y uso de intérpretes.

3.1. Biblioteca MRAA

La biblioteca `libmraa`, <http://iotdk.intel.com/docs/master/mraa/>, es un desarrollo de código abierto implementado en C/C++ con enlaces a Python, Javascript y Java, y sirve como interfaz para el manejo de E/S en Edison y otras plataformas.

Esta biblioteca no lo ata a ningún hardware específico lo cual nos permite crear código portable.

La biblioteca `libmraa` viene pre instalada en el sistema Yocto.

3.2. Compiladores e intérpretes

Los compiladores de C y C++ vienen instalados. Estos compiladores son libres, del proyecto GNU. La versión instalada es la 4.9.1

El intérprete de Python también viene instalado, la versión es 2.7.3.

Para ejecutar los programas en JavaScript se usa Node.js, la versión instalada es la v.4.4.3

También se puede programar en Java, aunque la maquina virtual de Java no viene pre instalada.

3.3. Editores

Antes de empezar a programar debemos instalar un editor de texto. Podemos escoger nano o vim

```
#root@edison:~# opkg install nano
o
#root@edison:~# opkg install vim
```

3.4. Programación de los GPIO's

3.5. Salidas digitales

Vamos a mostrar cómo se programan las salidas digitales utilizando la biblioteca libmraa. Se va a programar una de las salidas digitales de la figura 3.2. El programa producirá el parpadeo del led DS2 que está conectado, a su vez, a la terminal digital 13. En este ejemplo, hemos incluido versiones en C, C++, Python y JavaScript para mostrar la gama de opciones disponible.

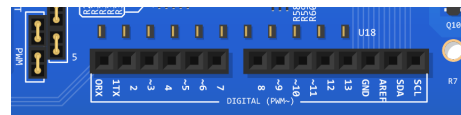


Figura 3.1: E/S digitales

Versión en C:

```
1  /*
2  ** Program: blink.c
3  ** Description: blink LED
4  ** Author: Aldo Nunez
5  */
6
7  #include <mraa.h>
8
9  enum STATE { OFF, ON };      /* OFF = 0, ON = 1 */
10 const int LED_PIN = 13;      /* 13 ~ led DS2 */
```

```

11  const useconds_t T = 1e6;    /* 1e6 ~ 1 sec */
12
13  int
14  main ( void )
15  {
16      mraa_init ();              /* initialize mraa */
17      mraa_gpio_context led;    /* create access to gpio
                                pin */
18      led = mraa_gpio_init ( LED_PIN );
19      mraa_gpio_dir ( led, MRAA_GPIO_OUT ); /* set gpio direction to
                                out */
20
21      while ( 1 )              /* blink indefinitely
                                until (Ctrl + c) */
22      {
23          mraa_gpio_write ( led, ON ); /* turn on led */
24          usleep ( T );             /* wait for 1 second */
25          mraa_gpio_write ( led, OFF ); /* turn off led */
26          usleep ( T );             /* wait for 1 second */
27      }
28
29      mraa_gpio_close ( led );    /* close and exit */
30
31      return ( MRAA_SUCCESS );
32  }

```

Compilar:

```
$ gcc -o blink blink.c -Wall -lmraa
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# ./blink
```

Versión en C++:

```

1  // Program: blink.cpp
2  // Description: blink LED
3  // Author: Aldo Nunez
4
5  #include <mraa.hpp>
6
7  enum STATE { OFF, ON };      /* OFF = 0, ON = 1
8  const int LED ( 13 );        /* 13 ~ led DS2
9  const useconds_t T ( 1e6 );  /* 1e6 ~ 1 sec
10
11  int

```

```

12 main ( void )
13 {
14     // create and initialize gpio pin
15     mraa::Gpio led ( LED );
16     // set gpio direction to out
17     mraa::Result response = led.dir ( mraa::DIR_OUT );
18
19     while ( true )                // blink indefinitely until (Ctrl +
        c)
20     {
21         led.write ( ON );          // turn on led
22         usleep ( T );              // wait for 1 second
23         led.write ( OFF );         // turn off led
24         usleep ( T );              // wait for 1 second
25     }
26
27     return ( MRAA_SUCCESS );      // exit
28 }

```

Compilar:

```
$ g++ -o blink blink.cpp -Wall -lmraa
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# ./blink
```

Versión en Python;

```

1  '''
2      Program: blink.py
3      Description: blink LED
4      Author: Aldo Nunez
5  '''
6  import mraa as m
7  import time
8
9  # STATES
10 OFF = 0
11 ON = 1
12
13 # 13 ~ led DS2
14 LED = 13
15
16 # time sleep
17 T = 1.0    # 1.0 ~ 1 sec
18

```

```
19 led = m.Gpio ( LED )
20 led.dir ( m.DIR_OUT )
21
22 while True:
23     led.write ( ON )
24     time.sleep ( T )
25     led.write ( OFF )
26     time.sleep ( T )
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# python blink.py
```

Versión en JavaScript:

```
1  // Program: blink.js
2  // Description: blink LED
3  // Author: Aldo Nunez
4
5
6  var m = require ( 'mraa' );      // module mraa
7
8  const STATE = { OFF: 0, ON: 1 };
9  const LED = 13;                  // 13 ~ led DS2
10 const T = 1000;                   // 1000 ~ 1 msec
11
12 var led = new m.Gpio ( LED );     // choose pin
13 led.dir ( m.DIR_OUT );           // set the gpio direction
14
15
16 // Name: sleep
17 // Input: The number of milliseconds
18 // Output:
19 // Description: Produce a delay of n milliseconds
20 function sleep ( n )
21 {
22     var start = new Date().getTime();
23     while ( ( new Date().getTime () - start ) < n )
24     {}
25 }
26
27 while ( 1 )
28 {
29     led.write ( STATE.ON );
30     sleep ( T );
31     led.write ( STATE.OFF );
```

```
32     sleep ( T );
33 }
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# node blink.js
```

3.6. Entradas digitales

Vamos a leer el valor de una entrada digital, seleccionamos uno de las 14 terminales de la figura 3.2. En esto caso, se ha seleccionado la terminal 5. Por defecto, las entradas digitales están en alto. Para leer un valor 0, conectamos la terminal 5 a tierra.

Versión en C++

```
1  // Program: digital_input.cpp
2  // Description: Read digital input and display its value
3  // Author: Aldo Nunez
4
5  #include <iostream>
6  #include <mraa.hpp>
7
8  using namespace mraa;
9  using std::cout;
10
11 const int PIN_INPUT ( 5 );
12
13 int
14 main ( void )
15 {
16     int iopin ( PIN_INPUT );
17     Gpio* gpio = new Gpio ( iopin );
18
19     if ( gpio == NULL )
20     {
21         return ERROR_UNSPECIFIED;
22     }
23
24     Result input = gpio -> dir ( DIR_IN );
25
26     if ( input != SUCCESS )
27     {
28         printError ( input );
29         return ERROR_UNSPECIFIED;
```

```

30     }
31
32     int value ( gpio -> read () );
33
34     cout << "MRAA Version: " << mraa_get_version () << "\n";
35     cout << "Platform: " << mraa_get_platform_name () << "\n";
36     cout << "input pin_" << PIN_INPUT << ": " << value << "\n";
37
38     delete ( gpio );
39
40     return ( MRAA_SUCCESS );
41 }

```

Compilar:

```
$ g++ -o digital_input digital_input.cpp -Wall -lmraa
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# ./digital_input
```

Versión en Python

```

1  '''
2  Program: digital_input.py
3  Description: Read digital input and display its value
4  Author: Aldo Nunez
5  '''
6
7  import mraa as m
8
9  PIN_INPUT = 5
10 pin_input = m.Gpio ( PIN_INPUT )
11 pin_input.dir ( m.DIR_IN )
12
13 value = pin_input.read ()
14
15 print ( "MRAA Version: " + m.getVersion () );
16 print ( "Platform: " + m.getPlatformName () );
17 print ( "Input pin_" + str ( PIN_INPUT ) + ": " + str ( value ) )

```

Ejecutar como súper usuario:

```
# python digital_input
```

3.7. PWM

Edison tiene 4 salidas PWM (Pulse Width Modulation). Por defecto, están configuradas como salidas PWM las terminales 3, 5, 6 y 9. Aunque también se pueden usar las terminales 10 y 11, simplemente moviendo los jumpers J11 y J12.

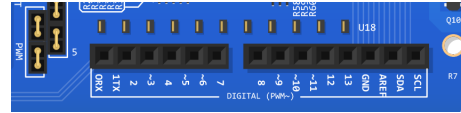


Figura 3.2: E/S digitales

Este programa genera una salida PWM. El usuario debe introducir el porcentaje de ciclo útil (duty cycle) deseado.

Versión en C++

```
1  // Name: pwm.cpp
2  // Description: Generate a PWM output. The user enters
3  //               the percentage of duty cycle
4  // Author: Aldo Nunez
5
6  #include <iostream>
7  #include <mraa.hpp>
8
9  using namespace mraa;
10 using std::cout;
11
12
13 enum PWM { PWM0 = 3, PWM1 = 5, PWM2 = 6, PWM3 = 9 } pwm_port;
14 const int T ( 20000 );          // T ~ period in usec
15
16 // Name:          isValid
17 // Parameters:    pointer to string
18 // Output:        Boolean, true - if it is a valid input.
19 //               false - if it is not a valid input
20 // Description:   Check if the input is a number or a
21 //               decimal point.
22 bool isValid ( char* );
23
24 int
25 main ( int argc, char* argv [] )
26 {
27     if ( argc < 2 )
28     {
29         cout << "Usage: " << argv [ 0 ] << " <number>" << std::endl;
```

```

30     return 1;
31 }
32
33 if ( !isValid ( argv [ 1 ] ) )
34 {
35     cout << "Invalid argument...." << "\n";
36     cout << "Argument must be a number between: 0.0 - 100.0" <<
        "\n";
37     return 1;
38 }
39
40 float v ( atof ( argv [ 1 ] ) );           // percentage value
41
42 if ( ( v > 100.0 ) || ( v < 0.0 ) )
43 {
44     cout << "<number> must be between: 0.0 and 100.0" << std::
        endl;
45     return 1;
46 }
47 pwm_port = PWM0;
48 Pwm* pwm = new Pwm ( pwm_port );
49 if ( pwm == NULL )
50 {
51     return ERROR_UNSPECIFIED;
52 }
53
54 pwm -> enable ( true );
55 pwm -> period_us ( T );           //  $f \sim 1/T$ 
56 pwm -> write ( v / 100.0 );
57
58 cout << "MRAA Version: " << mraa_get_version () << "\n";
59 cout << "Platform: " << mraa_get_platform_name () << "\n";
60 cout << "Port Number: " << pwm_port << "\n";
61 cout << "Period: " << T * 1.0e-6 << " sec" << "\n";
62 cout << "Frequency: " << 1.0e6 / T << " Hz" << "\n";
63 cout << "Percentage of PWM: " << 100 * pwm -> read ( ) << "%"
    << "\n";
64 cout << "Press \"Enter\" to finish." << "\n";
65
66 getchar ();
67 delete ( pwm );
68
69 return ( MRAA_SUCCESS );
70 }
71
72 bool

```

```

73 isValid ( char* str )
74 {
75     while ( *str != 0 )
76     {
77         if ( !isdigit ( *str ) && ( *str != '.' ) )
78         {
79             return false;
80         }
81         str++;
82     }
83     return true;
84 }

```

Compilar:

```
$ g++ -o pwm pwm.cpp -Wall -lmraa
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# ./pwm <number>
```

Versión en Python:

```

1  '''
2  Name: pwm.py
3  Description: Generate a PWM output. The user enters
4               the percentage of duty cycle
5  Author: Aldo Nunez
6  '''
7
8  import mraa as m
9  import sys
10
11 PWM = { 'PWM0':3, 'PWM1':5, 'PWM2':6, 'PWM3':9 }
12 T = 20000      # Period: 20000 usec ~ 50 Hz
13
14 '''
15 Name:          isValid
16 Parameters:    string
17 Output:        boolean, True - if it is a valid input.
18                False - if it is not a valid input
19 Description:    Check if the input is a valid number
20 '''
21 def isValid ( string ):
22     try:
23         float (string)
24         return True

```

```

25     except:
26
27         return False
28
29 if len ( sys.argv ) < 2:
30     print ( "Usage: " + sys.argv [ 0 ] + " <number>" )
31     sys.exit ()
32
33 if isValid ( sys.argv [ 1 ] ) == False:
34     print ( "Invalid argument...." )
35     print ( "Argument must be a number between: 0.0 - 100.0" )
36     sys.exit ()
37
38 value = float ( sys.argv [ 1 ] );
39 if value < 0.0 or value > 100.0:
40     print ( "<number> must be between: 0.0 - 100.0" )
41     sys.exit ()
42
43 PIN_PORT = PWM [ 'PWM0' ]
44 out = m.Pwm ( PIN_PORT )
45 out.period_us ( T )
46 out.enable ( True )
47 out.write ( value / 100.0 )
48
49 print ( "MRAA Version: " + m.getVersion () )
50 print ( "Platform: " + m.getPlatformName () )
51 print ( "Port Number: " + str ( PIN_PORT ) )
52 print ( "Period: " + str ( T * 1.0e-6 ) + " sec" )
53 print ( "Frequency: " + str ( 1.0e6 / T ) + " Hz" )
54 print ( "Percentage of PWM: "),
55 print ( "{0:.2f}".format ( round ( 100 * out.read (), 2 ) ) )
56
57 c = raw_input ( "Press \"Enter\" to finish." )

```

Ejecutar como súper usuario:

```
# python pwm.py <number>
```

3.8. Entradas analógicas

Edison tiene 6 entradas analógicas (A0 . . . A5). Usa un convertidor de 12 bits, el cual puede configurarse también como un convertidor de 10 bits. El rango dinámico es de 0 – 5 Volts

Si lo configuramos como un ADC de 12 bits, el rango de valores enteros es: $0 \leq n \leq 2^{12} - 1$

Se pueden leer también los valores como tipo float, el rango de estos valores es: $0,0 \leq n \leq 1,0$

Este programa lee la entrada analógica de cualquiera de las 6 entradas disponibles. El usuario tiene que introducir como argumento el número del puerto analógico deseado.

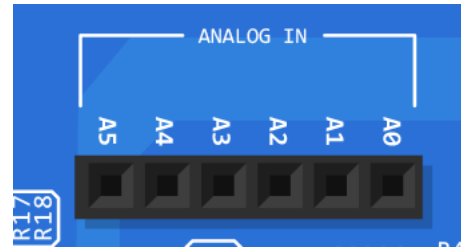


Figura 3.3: Entradas analógicas

Versión en C++

```
1 // Program: analog_input.cpp
2 // Description: Read analog input and display its value
3 // Author: Aldo Nunez
4
5 #include <iostream>
6 #include <mraa.hpp>
7
8 using namespace mraa;
9 using std::cout;
10
11 // Name:          isValid
12 // Parameters:    pointer to string
13 // Output:        Boolean, true - if it is a valid input.
14 //               false - if it is not a valid input
15 // Description:   Check if the input is an integer number
16 bool isValid ( char* );
17
18 enum ANALOG_IN { A0, A1, A2, A3, A4, A5 }; // analog ports: A0 - A5
19 const int NBITS ( 12 ); // number of bits
20
21 int
22 main ( int argc, char* argv[] )
23 {
24     if ( argc < 2 )
25     {
```

```

26     cout << "Usage: " << argv [ 0 ] << " <port>" << std::endl;
27     cout << "<port>: 0..5" << std::endl;
28     return 1;
29 }
30
31 if ( !isValid ( argv [ 1 ] ) )
32 {
33     cout << "<port> must be between: 0..5" << "\n";
34     return 1;
35 }
36
37 float port ( atof ( argv [ 1 ] ) );
38
39 if ( ( port < A0 ) || ( port > A5 ) )
40 {
41     cout << "<port> must be between: 0..5" << std::endl;
42     return 1;
43 }
44
45
46 uint16_t intValue ( 0 );           // variable to read integer
    value
47 float floatValue ( 0.0 );         // variable to read float value
48
49 Aio* aInput = new Aio ( port );
50
51 if ( aInput == NULL )
52 {
53     return MRAA_ERROR_UNSPECIFIED;
54 }
55
56 aInput -> setBit ( NBITS );         // configure # of bits of
    ADC
57
58 cout << "MRAA Version: " << mraa_get_version () << "\n";
59 cout << "Platform: " << mraa_get_platform_name () << "\n";
60 while ( 1 )
61 {
62     intValue = aInput -> read ();    // reading integer
    value
63     floatValue = aInput -> readFloat (); // reading float
    value
64     cout << "ADC " << port << " read integer: " << intValue <<
        "\n";
65     cout << "ADC " << port << " read float: " << floatValue
        << "\n";

```

```

66         sleep ( 1 );
67     }
68
69     delete ( aInput );
70
71     return ( MRAA_SUCCESS );
72 }
73
74
75 bool
76 isValid ( char* str )
77 {
78     while ( *str != 0 )
79     {
80         if ( !isdigit ( *str ) )
81         {
82             return false;
83         }
84         str++;
85     }
86     return true;
87 }

```

Compilar:

```
$ g++ -o analog_input analog_input.cpp -Wall -lmraa
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# ./analog_input <number>
```

Versión en Python

```

1  '''
2      Program: analog_input.py
3      Description: Read analog input and displays its value
4      Author: Aldo Nunez
5  '''
6
7  import time
8  import sys
9  import mraa as m
10
11  NBITS = 12
12
13  try:
14      port = int ( sys.argv [ 1 ] )

```

```
15 except:
16     print ( "Usage: python " + sys.argv [ 0 ] + " <PORT>" )
17     print ( "<PORT>: 0..5" )
18     sys.exit ()
19
20 if ( port > 5 ) or ( port < 0 ):
21     print ( "<Port>: 0..5" )
22     sys.exit ()
23
24 analogIn = m.Aio ( port )
25 analogIn.setBit ( NBITS )
26
27 print ( "MRAA Version: " + m.getVersion () )
28 print ( "Platform: " + m.getPlatformName () )
29 print ( "Analog port: " + str ( port ) )
30
31 while True:
32     intValue = analogIn.read ()
33     floatValue = analogIn.readFloat ()
34     print ( "ADC " + sys.argv [ 1 ] + " read integer: " + str (
35         intValue ) )
36     print ( "ADC " + sys.argv [ 1 ] + " read float: " + str (
37         floatValue ) )
38     time.sleep ( 1 )
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# python analog_input.py <number>
```

Capítulo 4

Ejemplos

4.1. Servo

Las salidas PWM se aplican principalmente para controlar servo motores. El sentido de giro de las flechas de estos servo motores se controlan variando el ciclo útil (duty cycle) de la señal PWM. En el diagrama de tiempo de la figura 4.1 se observa que para

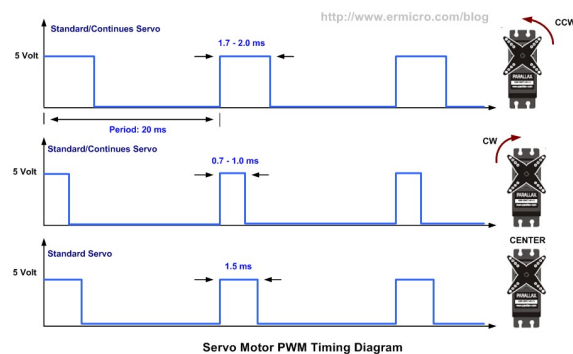


Figura 4.1: Diagrama de tiempo

girar la flecha en sentido horario se requiere un pulso entre 0.7 ms a 1.0 ms. Para girar en sentido anti horario, un pulso entre 1.7 ms a 2 ms. La duración de los pulsos pueden cambiar dependiendo del fabricante. Esta prueba se hizo con servos de la marca Futaba y Vigor. Para mayor información consulte el manual del fabricante.

Para alimentar y controlar este tipo de servo se dispone de tres conexiones: Vcc - voltaje de entrada (rojo), GND - tierra (negro o marrón), control (blanco o naranja). El voltaje de alimentación puede variar de 4.8 a 6 volts. Y las señal de control de de 3 a 5 volts.

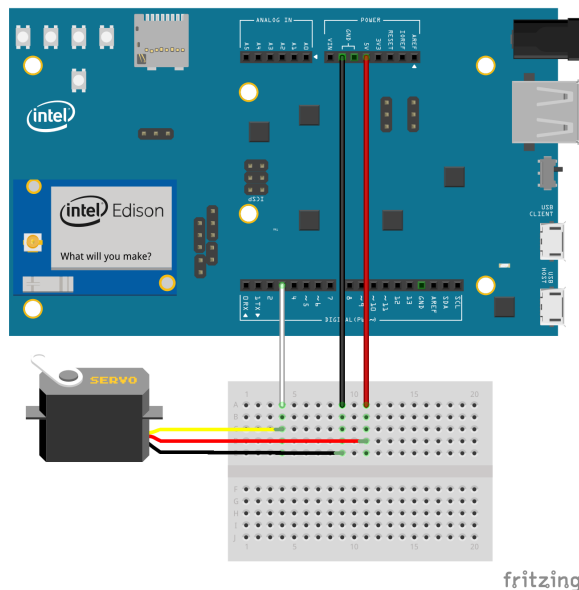


Figura 4.2: Diagrama de conexiones

Utilizamos una señal cuyo periodo es 20ms o frecuencia 50Hz

Version en C++

```

1  // Name: pwm.cpp
2  // Description: Generate a PWM signal to control a servo motor.
3  //              The user enters the turn direction: CW or CCW
4  // Author: Aldo Nunez
5
6  #include <iostream>
7  #include <string>
8  #include <mraa.hpp>
9
10 using namespace mraa;
11 using std::cout;
12
13 // Program: turnServo
14 // Parameters: ptr - Pointer to Pwm
15 //              t  - Period in micro seconds
16 //              pw - Pulse width
17 // Output:      None
18 // Description: Enable, set the period and send
19 //              the command to generate pwm signal
20 void turn_servo ( Pwm*, float, float );

```

```

21
22 enum PWM { PWM0 = 3, PWM1 = 5, PWM2 = 6, PWM3 = 9 } pwm_port; // PWM
    ports
23 const int T ( 20000 );           // T period in usec. 20000 ~ 20
    ms; f ~ 50 hz
24 const float CLKWISE ( 1.0e-3 ); // Clockwise, pulse width 1 ms
25 const float CCLKWISE ( 2.0e-3 ); // Counter Clockwise, pulse
    width 2 ms
26
27 int
28 main ( int argc, char* argv [] )
29 {
30     if ( argc < 2 )
31     {
32         cout << "<Usage>: " << argv [ 0 ] << " <DIR>" << "\n";
33         cout << "DIR: <CW> or <CCW>" << "\n";
34
35         return 1;
36     }
37
38     pwm_port = PWM0;
39     Pwm* pwm = new Pwm ( pwm_port );
40     if ( pwm == NULL )
41     {
42         return ERROR_UNSPECIFIED;
43     }
44
45     std::string dir ( argv [ 1 ] );
46     if ( !dir.compare ( "CW" ) )
47     {
48         turn_servo ( pwm, T, CLKWISE );
49         dir = "Clockwise";
50     }
51     else if ( !dir.compare ( "CCW" ) )
52     {
53         turn_servo ( pwm, T, CCLKWISE );
54         dir = "Counter clockwise";
55     }
56     else
57     {
58         delete ( pwm );
59         cout << "Usage: ./servo <DIR>" << "\n";
60         cout << "DIR: <CW> or <CCW>" << "\n";
61
62         return 1;
63     }

```

```

64
65     cout << "MRAA Version: " << mraa_get_version () << "\n";
66     cout << "Platform: " << mraa_get_platform_name () << "\n";
67     cout << "PWM port: " << pwm_port << "\n";
68     cout << dir << "\n";
69
70     getchar ();
71     delete ( pwm );
72
73     return ( MRAA_SUCCESS );
74 }
75
76 void
77 turn_servo ( Pwm* ptr, float t, float pw )
78 {
79     ptr -> enable ( true );
80     ptr -> period_us ( t );
81     ptr -> pulsewidth ( pw );
82
83     return;
84 }

```

Compilar:

```
$ g++ -o servo servo.cpp -Wall -lmraa
```

Ejecutar como súper usuario:

```
# ./servo <DIR>
<DIR>: CW o CCW
```

Versión en Python:

```

1  '''
2  Program: servo.py
3  Description: Generates a PWM signal to control a servo
4  Author: Aldo Nunez
5  '''
6  import sys
7  import mraa as m
8
9  PORT = 3
10
11  T = 20000          # Period: 20 msec; f = 50 Hz
12  CLKWISE = 1.0e-3
13  CCLKWISE = 2.0e-3
14

```

```

15  '''
16  Program: turnServo
17  Parameters: p - Reference to pwm
18              t - Period in micro seconds
19              pw - Pulse width
20  Output:      None
21  Description: Enable, set the period and send
22              the command to generate pwm signal
23  '''
24  def turn_servo ( p, t, d ):
25      pwm.period_us ( t )
26      pwm.enable ( True )
27      pwm.pulsewidth ( d )
28      return;
29
30  try:
31      n = sys.argv [ 1 ]
32  except:
33      print ( "<Usage>: " + sys.argv [ 0 ] + " <DIR>" )
34      print ( "<DIR>: CW or CCW" )
35      sys.exit()
36
37  pwm = m.Pwm ( PORT )
38  pwm.period_us ( T )
39
40  if sys.argv [ 1 ] == 'CW':
41      turn_servo ( pwm, T, CLKWISE )
42  elif sys.argv [ 1 ] == 'CCW':
43      turn_servo ( pwm, T, CCLKWISE )
44  else:
45      print ( "<DIR>: CW or CCW" )
46      sys.exit ( )
47
48  print ( "MRAA Version: " + m.getVersion ( ) )
49  print ( "Platform: " + m.getPlatformName ( ) )
50  print ( "Port Number: " + str ( PORT ) )
51
52  c = raw_input ( "Press \"Enter\" to finish." )

```

Ejecutar como súper usuario:

```

# python servo.py <DIR>
<DIR>: CW o CCW

```