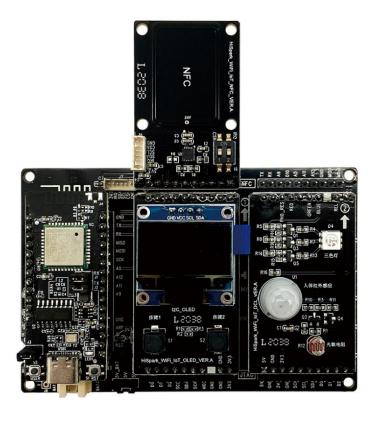
# GPIO口基础与应用

#### 内容

- Pegasus智能家居开发套件
- •实验2-1点亮LEDgn软件架构
- 外设驱动框架
- 实验2-2 按键控制LED

• 外观与参数



产品参数					
SoC	■ 基于海思Hi3861V100高度集成的2.4GHz WiFi芯片 ■ 内部集成高性能32bit微处理器、硬件安全引擎以及丰富的外设接口				
操作系统	■ 支持OpenHarmony、LiteOS和第三方组件,可与华为Hi-Link协同				
通信能力	■ 支持复杂环境下TPC、自动速率、弱干扰免疫等可靠性通信算法				
组网能力	■ 支持256节点Mesh组网 ■ 支持20MHz标准带宽和5MHz/10MHz窄带宽,提供最大72.2Mbit/s物理层速率				
网络能力	<ul> <li>支持IPv4 /IPv6 /DHCPv4 /DHCPv6 Client /Server/DNS Client /mDNS /CoAP /MQTT /HTTP /JSON</li> <li>集成IEEE 802.11b/g/n基带和RF电路</li> <li>WiFi基带支持正交频分复用(OFDM)</li> </ul>				
安全能力	<ul> <li>支持AES128/256加解密/HASH-SHA256/HMAC_SHA256 /RSA</li> <li>支持ECC签名校验算法</li> <li>真随机数生成,满足FIPS140-2随机测试标准</li> <li>支持TLS/DTLS加速</li> <li>内部集成EFUSE、安全存储、安全启动、硬件ID</li> <li>集成MPU特性,支持内存隔离特性</li> </ul>				

• 硬件组成



(尺寸: 53mm\*22.8mm)

#### 主板

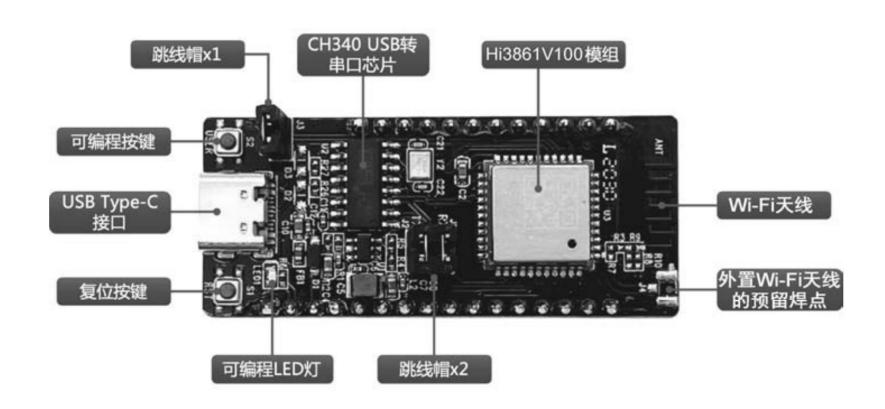
- Type-C型USB接口
- 板载2.4G WiFi天线
- ■丰富的管脚功能



(尺寸: 100mm\*66.6mm)

#### 通用底板

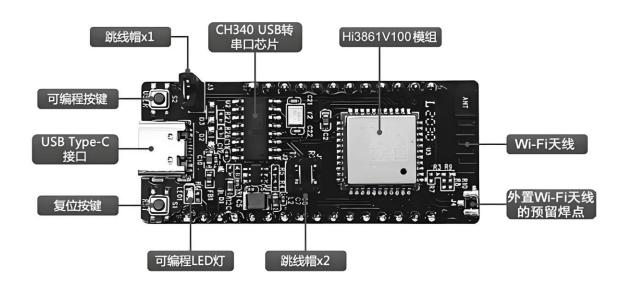
- ■专用主板的插槽
- ■配备多种传感器板接口
- ■具有丰富的丝印接口说明,降低开发难度
- 预留丰富的插槽、卡位、排针,提升开发自主性
- ■板载锂电池接口
- 智能小车基础底板方案



#### • 硬件组成



•核心板



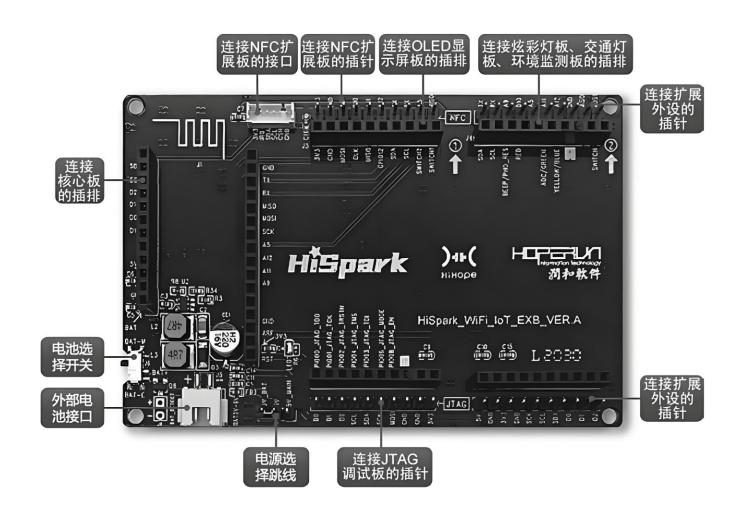
- Hi3861V100 模组
- Wi-Fi 天线
- 外置 Wi-Fi 天线的预留焊点
- 两个跳线帽
- 一个可编程 LED 灯
- 一个复位按键
- 一个 USB Type-C 接口
- 一个可编程按键
- 一个跳线帽
- CH340USB转串口芯片

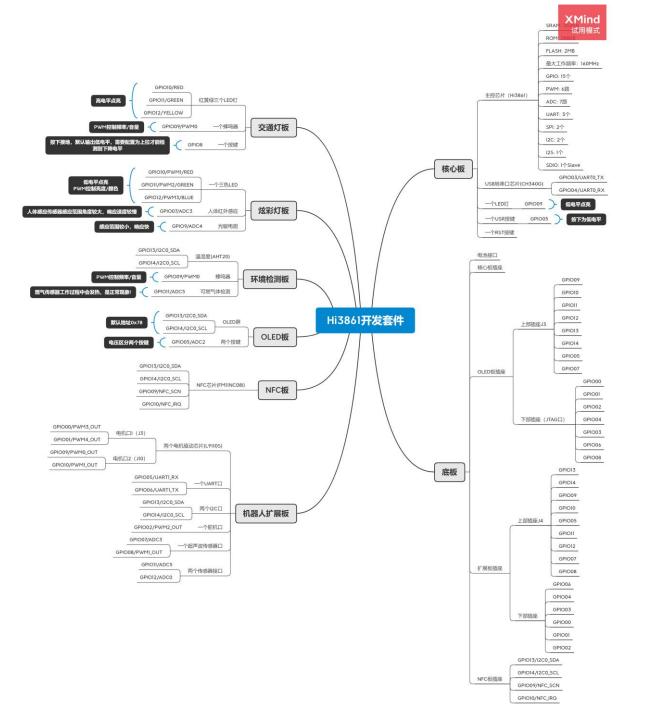
- Hi3861V100 模组
  - Hi3861V100 模组是搭载 Hi3861V100 芯片的物联网 Wi Fi 模组
  - 高度集成 2.4GHz SoC WiFi 芯片,符合 802.11 b/g/n 协议
  - 具备 32 位高能效的 RISC-V 指令集架构
  - 最大工作频率能够达到 160MHz
  - 拥有 352KB 的 SRAM, MB 的 Flash 容量
  - 15 个通用输入/输出
  - 7 路模数转换器 (Analog to Digital Converter, ADC) 输入
  - 6路脉宽调制 (Pulse Width Modulation, PWM) 输出
  - 3 个通用异步收发器(Universal Asynchronous Receiver & Transmitter,UART)接口
  - 个串行外设接口(Synchronous Peripheral Interface, SPI)

- CH340 USB 转串口芯片
  - 经典的串口调试芯片
  - 实现 UART 接口和 USB Type-C 接口间的信号转换
- USB Type-C 接口
  - 为核心板及整个套件进行供电
  - 连接到电脑的 USB 接口,进行串口调试和系统烧录
- 复位按键
  - 位按键被标记为"RST",也就是 RESET
  - 它可以触发主控芯片的 CPU 硬件复位, 使得程序重新开始执行
- 可编程按键
  - ·被标记为"USER",用于程序的按键输入

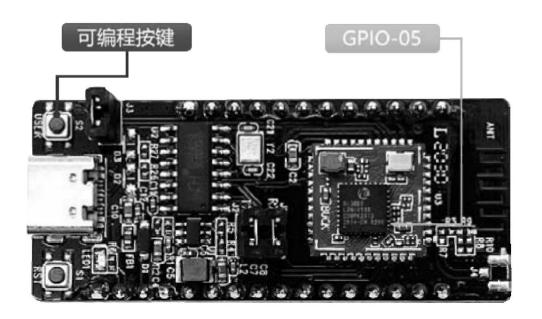
- •可编程 LED 灯
  - 被标记为"LED1",用于显示程序的运行时状态
  - 可以编写程序控制它的点亮或者熄灭
- 两组跳线帽
  - 右侧的两个跳线帽分别被标记为 RX 和 TX, 分别用于连接主控芯片 UART 接口的TX 和 RX 引脚与 CH340 USB 转串口芯片的 RX 和 TX 引脚
  - 左侧的一个跳线帽被标记为 GPIO-09, 用于连接主控芯片和可编程 LED 灯

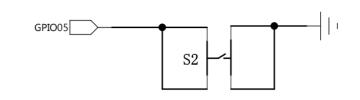
• 底板

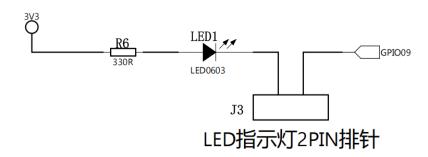




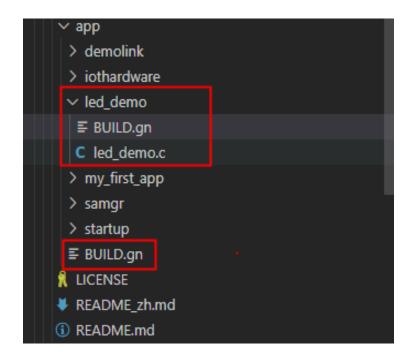
- 连接方式
  - LED1正极接3.3V, 负极接GPIO09
  - 按键S2一端接GPIO05, 另外一端接地







• 源码结构



•第一个BUILD.gn文件内容

• 第二个BUILD.gn内容

```
import("//build/lite/config/component/lite_component.gni")

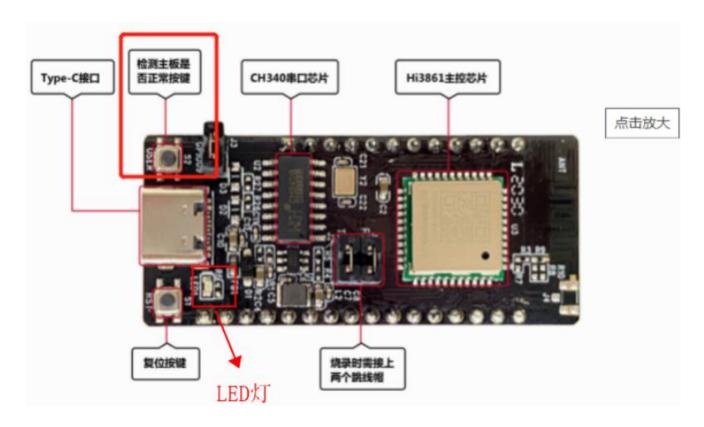
lite_component("app") {
    features = [
        "led_demo:led_demo",
    ]
}
```

• led\_demo.c内容

```
31.  void led_demo(void)
32.  {
33.    osThreadAttr_t attr;
34.
35.    attr.name = "LedTask";
36.    attr.cb_its = 0U;
37.    attr.cb_mem = NULL;
38.    attr.cb_size = 0U;
39.    attr.stack_mem = NULL;
40.    attr.stack_size = 512;
41.    attr.priority = 26;
42.    if (osThreadNew((osThreadFunc_t)LedTask, NULL, &attr) == NULL) {
        printf("[LedExample] Falied to create LedTask!\n");
45.    }
46.
47.  }
```

```
#include <unistd.h>
       #include "stdio.h"
       #include "ohos_init.h"
       #include "cmsis_os2.h"
       #include "iot_gpio.h"
       #define LED_TEST_GPIO 9 // for hispark_pegasus
8.
9.
       void *LedTask(const char *arg)
          //初始化GPIO
          IoTGpioInit(LED_TEST_GPIO);
          //设置为输出
          IoTGpioSetDir(LED_TEST_GPIO, IOT_GPIO_DIR_OUT);
           (void)arg;
           while (1)
               //输出低电平
               IoTGpioSetDir(LED_TEST_GPIO, 0);
               usleep(300000);
               //输出高电平
               IoTGpioSetDir(LED_TEST_GPIO, 1);
               usleep(300000);
           return NULL;
```

- 现象
  - 编译后烧录进去,应该可以看到复位按键旁边的LED灯一直在闪烁



#### 三、外设驱动框架

• OpenHarmony为轻量系统提供了一套简单的驱动封装接口,函数的定义相关头文件位于

"base\iot\_hardware\peripheral\interfaces\kits"

```
∨ base
 > global
> hiviewdfx

✓ iot_hardware \ peripheral

✓ interfaces \ kits

   C iot errno.h
   C iot flash.h
   C iot_gpio.h
   C iot i2c.h
   C iot pwm.h
   C iot uart.h
   C iot watchdog.h
   R LICENSE
   C lowpower.h
   C reset.h
  ■ BUILD.gn
```

```
* @brief Enumerates GPIO level values.
typedef enum {
   /** Low GPIO level */
   IOT_GPIO_VALUE0 = 0,
   /** High GPIO level */
   IOT GPIO VALUE1
} IotGpioValue;
 * @brief Enumerates GPIO directions.
typedef enum {
/** Input */
   IOT GPIO DIR IN = 0,
    /** Output */
    IOT GPIO DIR OUT
 IotGpioDir;
```

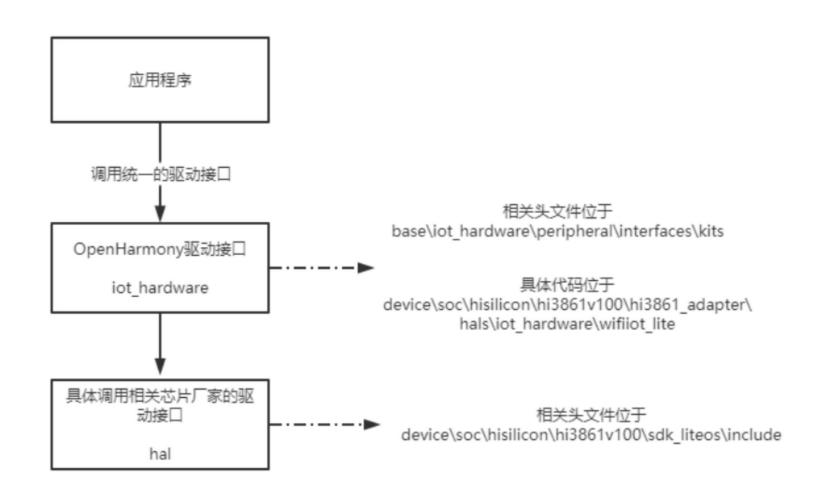
#### 三、外设驱动框架

• 具体的函数实现,需要在对应的soc中

```
    ✓ device \hisilicon \hispark_pegasus
    > figures
    ✓ hi3861_adapter
    ✓ hals
    > communication
    ✓ iot_hardware \wifiiot_lite
    ≡ BUILD.gn
    C hal_iot_flash.c
    C hal_iot_gpio.c
    C hal_iot_ppio.c
    C hal_iot_watchdog.c
    C hal_iot_watchdog.c
    C hal_lowpower.c
    C hal_reset.c
```

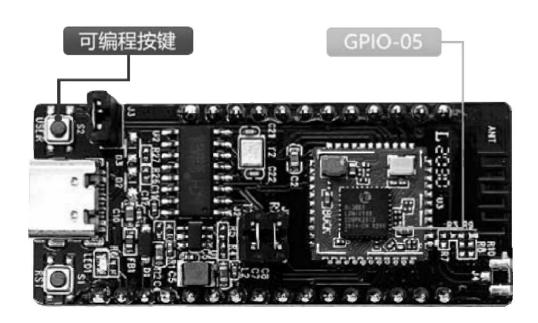
```
unsigned int IoTGpioSetDir(unsigned int id, IotGpioDir dir)
   return hi gpio set dir((hi gpio idx)id, (hi gpio dir)dir);
unsigned int IoTGpioGetDir(unsigned int id, IotGpioDir *dir)
   return hi gpio get dir((hi gpio idx)id, (hi gpio dir *)dir);
unsigned int IoTGpioSetOutputVal(unsigned int id, IotGpioValue val)
   return hi gpio set ouput val((hi gpio idx)id, (hi gpio value)val);
unsigned int IoTGpioGetOutputVal(unsigned int id, IotGpioValue *val)
   return hi gpio get output val((hi gpio idx)id, (hi gpio value *)val);
```

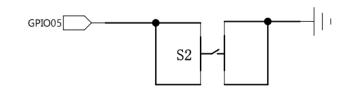
#### 三、外设驱动框架

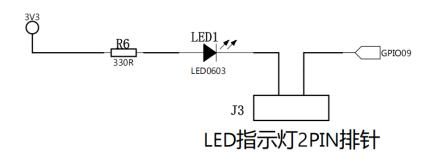


#### 三、实验2-2 按键控制LED

- 连接方式
  - LED1正极接3.3V, 负极接GPIO09
  - 按键S2一端接GPIO05, 另外一端接地







#### 四、实验2-2 按键控制LED

- 实验要求
  - 当核心板上的按键S2按下的时候,LED灯亮,并在串口监视器上显示 "HI\_GPIO\_VALUE\_1";当S2抬起时,LED灯灭,并在串口监视器上显示

