

- ▶ Umgebung aufsetzen
 - ▶ Linux
 - ▶ git repo
- ▶ **BeagleBoneWireless** verbinden mit *Host*
 - ▶ per USB
 - ▶ serielle Schnittstelle
 - ▶ Internet
 - ▶ per WLAN
- ▶ sich auf dem **BeagleBoneWireless** zurechtfinden

- ▶ Alles ist ein File
 - ▶ `sshfs mount`
 - ▶ `mount` SD-Karte
- ▶ Netzwerk
 - ▶ Host als Proxy
 - ▶ Host als Gateway/Router
 - ▶ **BBW** via WiFi

- ▶ **BBW** kleines Image auf SD-Karte
- ▶ Zugriff via serielle Schnittstelle
- ▶ via USB am lokalen Netz
 - ▶ ssh & sshfs
- ▶ via Wi-Fi am Internet

- ▶ init script für **BBW**
- ▶ 5-kernel
 - ▶ basic config
 - ▶ USB Gadget
 - ▶ WiFi & firmware

- ▶ 6-crossdevelopment
 - ▶ Programme in `src` auf *Host* & **BBW**
 - ▶ Vergleich Zeit von `primes` auf *Host* & **BBW**

- ▶ 6-crossdevelopment Zugriff auf die Hardware
 - ▶ via Skript `/sys/class/gpio`
 - ▶ `led-enable.sh`, `led-blink.sh`
 - ▶ via C++ `/sys/class/gpio`
 - ▶ `led-enable.cc`, `led-blink.cc`
 - ▶ direkt `src/mem.h|cc`
 - ▶ `led-direct-0.cc`, `led-direct-1.cc`

- ▶ 6-crossdevelopment Zugriff auf die andere Hardware
 - ▶ SWITCH → LED
- ▶ 4-u-boot
 - ▶ Herstellung
 - ▶ Installation