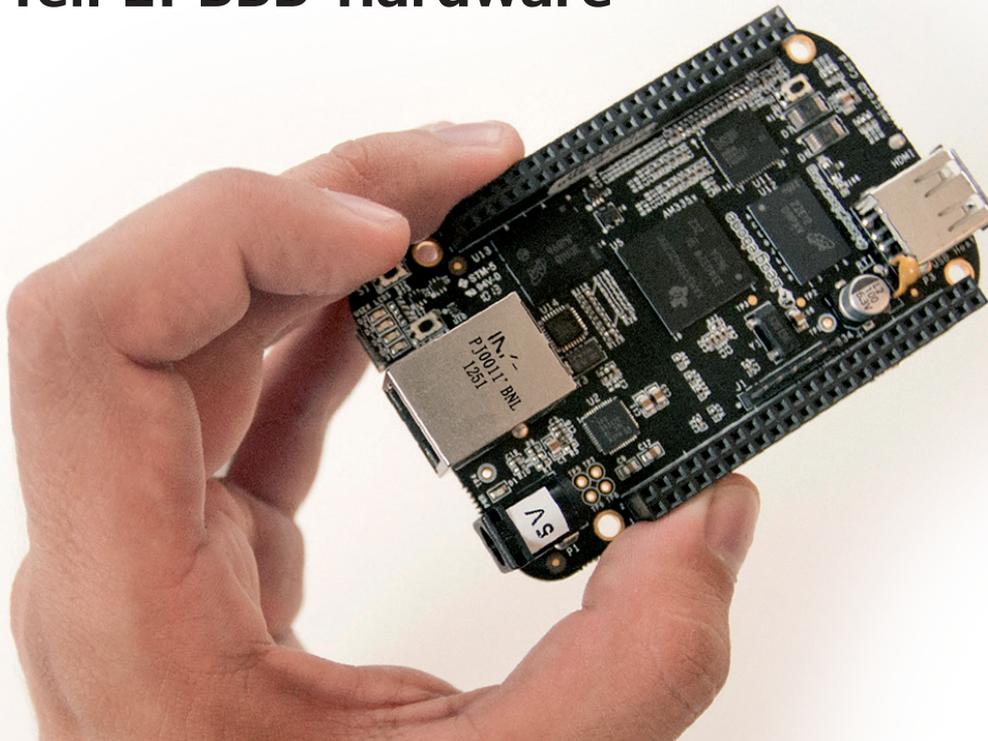


BeagleBone Black, die Serie

Teil 1: BBB-Hardware



Wenn Sie bei einem Raspberry Pi mehr I/O benötigen oder aber bei einem Arduino Due mehr Rechenleistung, dann wäre vielleicht ein BBB (**BeagleBone Black**) das Richtige für Sie. In diesem ersten .Post-Projekt mit dem BBB geht es um dessen Erweiterungs-Steckplätze. Darauf folgt dann die obligatorische Demo in Form des Programms Blinky für eine blinkende LED.

Von **Tony Dixon** (UK)

Falls Sie die BBB-Einführung von Thijs Beckers in Elektor Dezember 2013 [1] verpasst haben, informiert Sie **Tabelle 1** über die Fähigkeiten des Boards. Die Linux-Distribution Ångström ist schon vorinstalliert. Weitere Infos zum BBB gibt es unter [2].

Hardware genug

Der BBB ist ziemlich gut für Hardware-Projekte präpariert, mit jeder Menge GPIOs sowie analogen, PWM- und seriellen Interfaces. Es gibt zwei Steckplätze für Erweiterungen: P8 (Expansion B) und P9 (Expansion A). Sie sind

Tabelle 1. Technische Daten des BeagleBone Black.

CPU	Sitara AM3359AZC100 ARM Cortex-A8 von TI
Takt	1 GHz
RAM	512 MB DDR3-SDRAM
Video	uHDMI
Speicher	2 GB eMMC (on-board), microSD-Karte
Ports	Ethernet 10/100 Mbit/s, USB-Host, USB-Client
I/O	65 x GPIO, 7 x analog, 8 x PWM, 4.5 x UARTs, 2 x I2C, 2 x SPI
Preis	45 \$

als praxisfreundliche 46-polige Buchsen im Rastermaß 0,1" ausgeführt. **Tabelle 2** zeigt deren Pin-Belegung nach dem Einschalten. Per Software lassen sich auch andere Signale auf die Pins legen. Genaueres hierzu findet man im *BBB System Reference Manual*.

Die I/O-Signale haben 3,3-V-Logik. Man darf sie deshalb nicht direkt mit 5-V-Schaltungen verbinden, wenn man das Board nicht in den Beagle-Himmel schicken will.

Software-Ausstattung

Da es sich beim BBB um einen Linux-Computer handelt, gibt es eine große Auswahl an Programmiersprachen. Die Favoriten sind sicher C/C++ und Python, doch für den BBB gibt es mit BoneScript eine ganz eigene Sprache, die schon mit den Vorgängern BeagleBoard, BeagleBoard-XM und dem originalen BeagleBone eingeführt wurde. Bei BoneScript handelt es sich um eine auf Node.js basierende Library, die viele arduino-

artige Funktionen zur Interaktion mit der BBB-Hardware mit sich bringt. BoneScript basiert auf JavaScript, und wie bei Arduino gibt es eine IDE namens Cloud9, mit der man prima eigene Programme schreiben kann.

Blinky _._._._

Das erste BBB-Programm steht voll in der Tradition von LED-Blink-Demo-Software für Embedded-Systeme. Man könnte dazu das zuvor erwähnte BoneScript verwenden, doch der Einfachheit halber ist es in „normalem“ C/C++ verfasst. Für das Programm Blinky muss eine LED über einen 680-Ω-Widerstand an den Header-Pin P8.03 (GPIO1_6) angeschlossen werden.

Beim BBB sind die GPIOs in 32er-Blöcken gruppiert und diese Blöcke werden startend mit 0 indiziert. Die GPIO-Nummer ergibt sich daher aus dem Index multipliziert mit 32 plus der Nummer im Block. GPIO1_6 hat demnach die Nummer $1 * 32 + 6 = 38$.

Tabelle 2. Pinbelegung der Expansion Header P8 und P9

Signal	P8		Signal	P9		Signal
GND	1	2	GND	1	2	GND
GPIO1_6	3	4	GPIO1_7	3	4	3,3V
GPIO1_2	5	6	GPIO1_3	5	6	5V
TIMER4	7	8	TIMER7	7	8	5V_SYS
TIMER5	9	10	TIMER6	9	10	PWR_BUTTON
GPIO1_13	11	12	GPIO1_12	11	12	UART4_RXD
EHRPWM2B	13	14	GPIO2_26	13	14	GPIO4_TXD
GPIO1_15	15	16	GPIO1_14	15	16	GPIO1_16
GPIO0_27	17	18	GPIO2_1	17	18	I2C1_SCL
EHRPWM2A	19	20	GPIO1_31	19	20	I2C2_SCL
GPIO1_30	21	22	GPIO1_5	21	22	UART2_TXD
GPIO1_4	23	24	GPIO1_1	23	24	GPIO1_17
GPIO1_0	25	26	GPIO1_29	25	26	GPIO3_21
GPIO2_22	27	28	GPIO2_24	27	28	GPIO3_19
GPIO2_23	29	30	GPIO2_25	29	30	SPI1_D0
UART5_CTS	31	32	UART5_RTS	31	32	SPI1_SCLK
UART4_RTS	33	34	UART3_RTS	33	34	AIN4
UART4_CTS	35	36	UART3_CTS	35	36	AIN6
UART5_TXD	37	38	UART5_RXD	37	38	AIN2
GPIO2_12	39	40	GPIO2_13	39	40	AIN0
GPIO2_10	41	42	GPIO2_11	41	42	GPIO_20
GPIO2_08	43	44	GPIO2_09	43	44	GND
GPIO2_6	45	46	GPIO2_07	45	46	GND

Vereinfacht gesagt betrachtet Linux praktisch alles als Datei. Das gilt auch für Hardware-Ports wie UARTs oder USB. Folglich kann man GPIOs durch den Linux-Kernel ansprechen, wie wenn es sich um einen File Descriptor handeln würde. Die folgenden File Descriptors realisieren den Zugriff auf die GPIOs:

```
/sys/class/gpio/export
/sys/class/gpio/gpio38/direction
/sys/class/gpio/gpio38/value
/sys/class/gpio/unexport
```

Zuerst startet man eine Terminal-Session und dann den Editor **nano**. Im Terminal tippt man:

```
nano blinky.cpp
```

Nun schreibt man den Code von **Listing 1** am Artikelende ab oder kopiert ihn einfach. Anschließend sichert man das neue Programm durch die Shortcuts Ctrl+X und Y sowie ENTER zur Bestätigung des Sicherns.

Nach dem Sichern kompiliert man das Programm durch die Terminal-Eingaben:

```
g++ blinky.cpp -o blinky
```

Wenn es keine Compiler-Fehler gab, startet man das Programm durch Eingabe von:

```
./blinky
```

Jetzt sollte die angeschlossene LED im Sekundentakt blinken. Wie man sieht, wäre etwas im Stil von: „Warnung vor dem Beagle“ ganz sicher übertrieben.

(130472)

Weblinks

[1] BeagleBone Black, Elektor Dezember 2013, www.elektor.de/130279

[2] Beagle-Webseite: <http://beagleboard.org>

Listing 1. blinky.cpp

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>

using namespace std;

int main() {
    FILE *export_file = NULL;
    FILE *IO_dir = NULL;
    char str_low[] = "low";
    char str_high[] = "high";
    char str_port[] = "38";

    // Open Port
    export_file = fopen ("/sys/class/gpio/export", "w");
    fwrite (str_port, 1, sizeof(str_port), export_file);
    fclose (export_file);

    while (1) {
        IO_dir = fopen ("/sys/class/gpio/gpio38/direction", "w");
        fwrite (str_high, 1, sizeof(str_high), IO_dir); // pin = HIGH
        fclose (IO_dir);
        sleep (1);
    }
}
```

```
IO_dir = fopen ("/sys/class/gpio/gpio38/direction", "w");  
fwrite (str_low, 1, sizeof(str_low), IO_dir); //pin = LOW  
fclose (IO_dir);  
sleep (1)  
}  
}
```