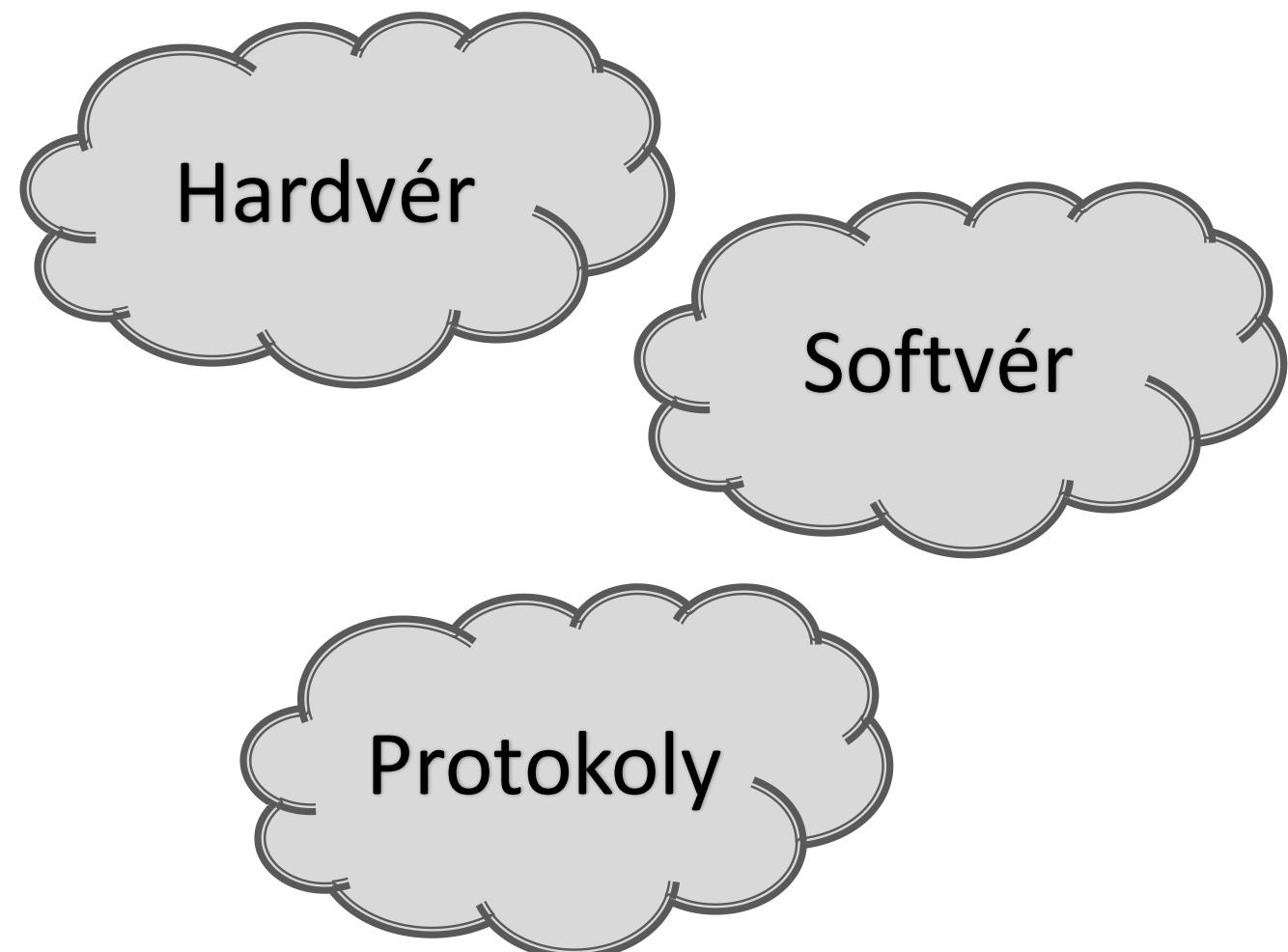
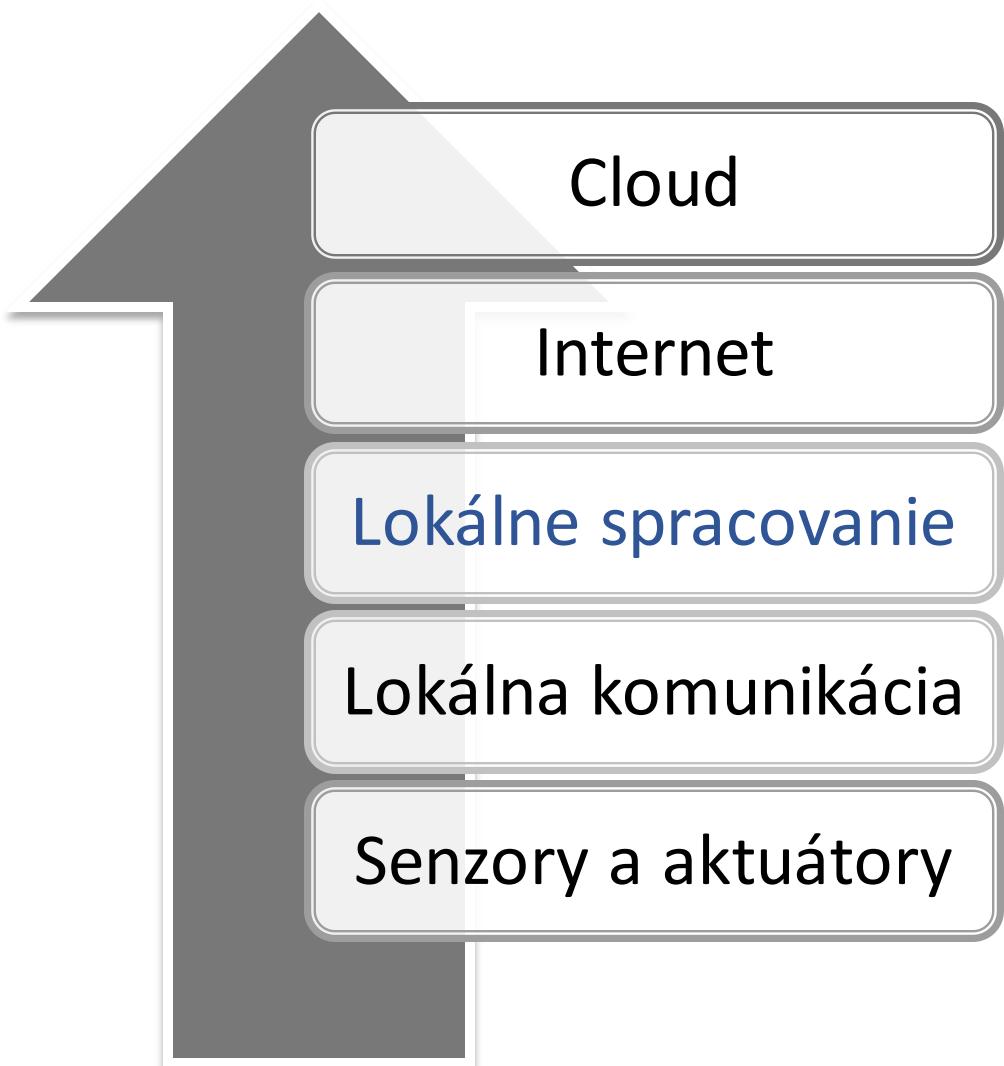


Raspberry Pi

Základy internetu vecí ÚINF PF UPJŠ

IoT - komponenty



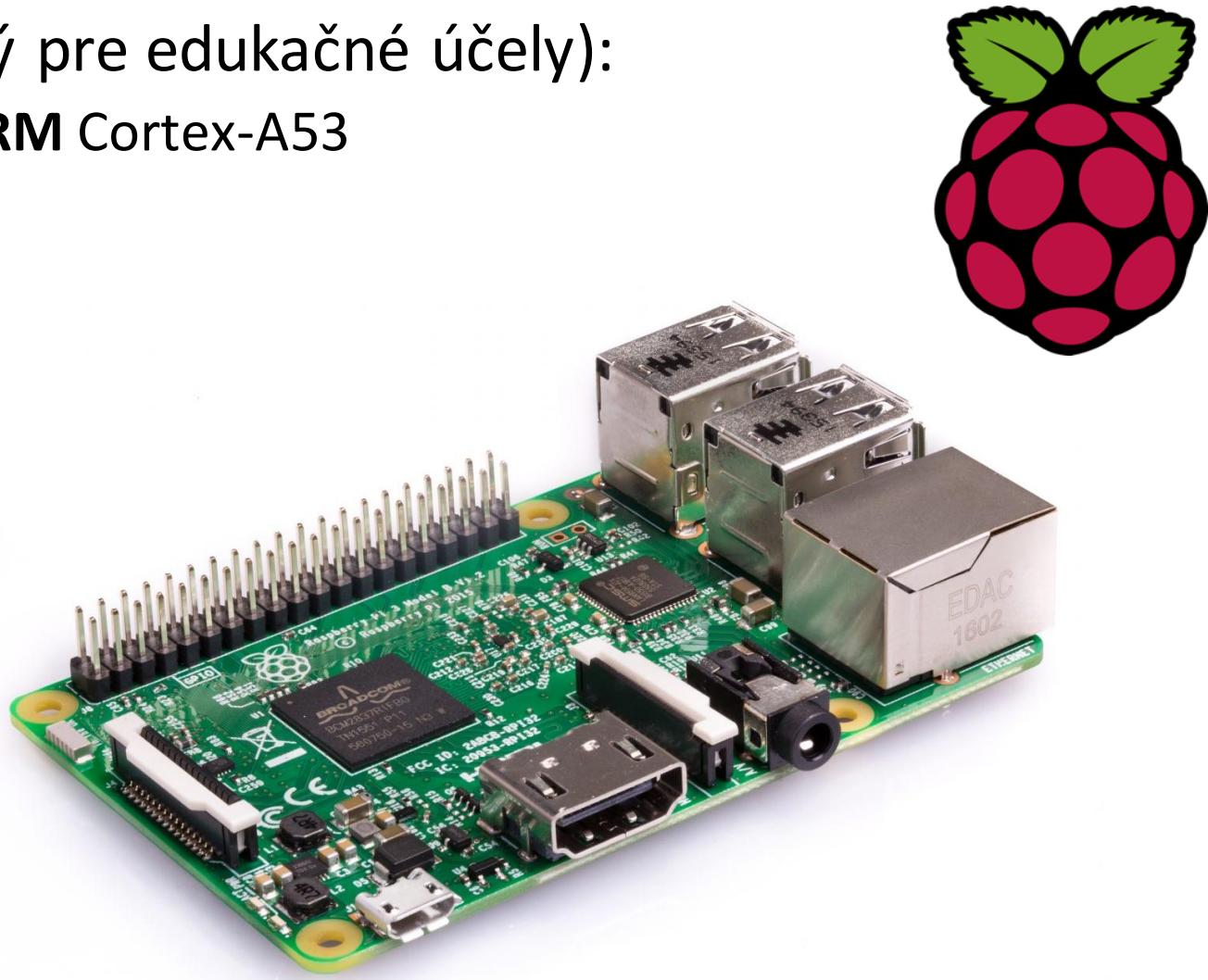
Hardvér: Jednodoskový počítač (SBC)

- **Kompletný počítač na jednej doske**
- Prvý SBC: dyna-micro (1976)

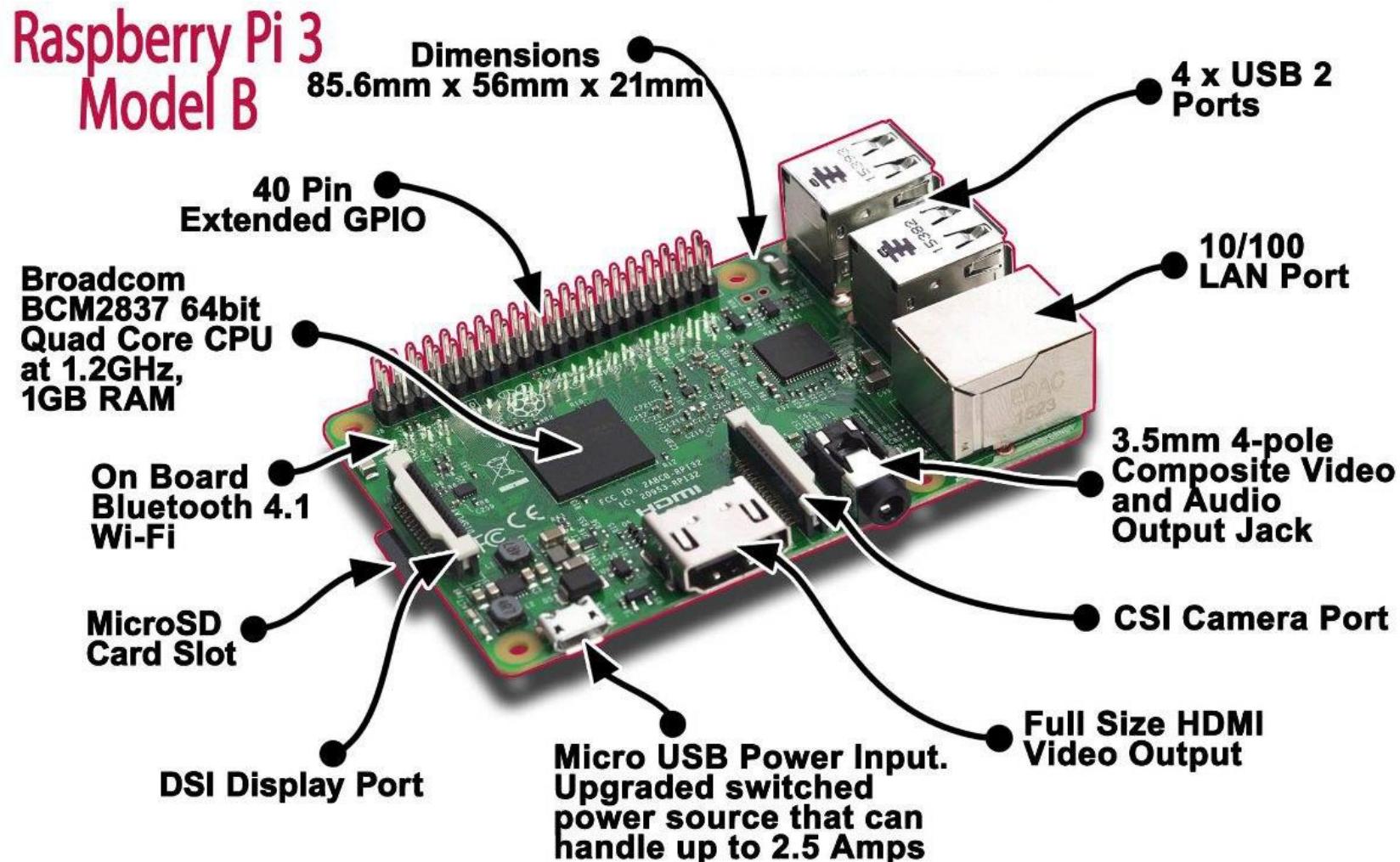


Raspberry Pi

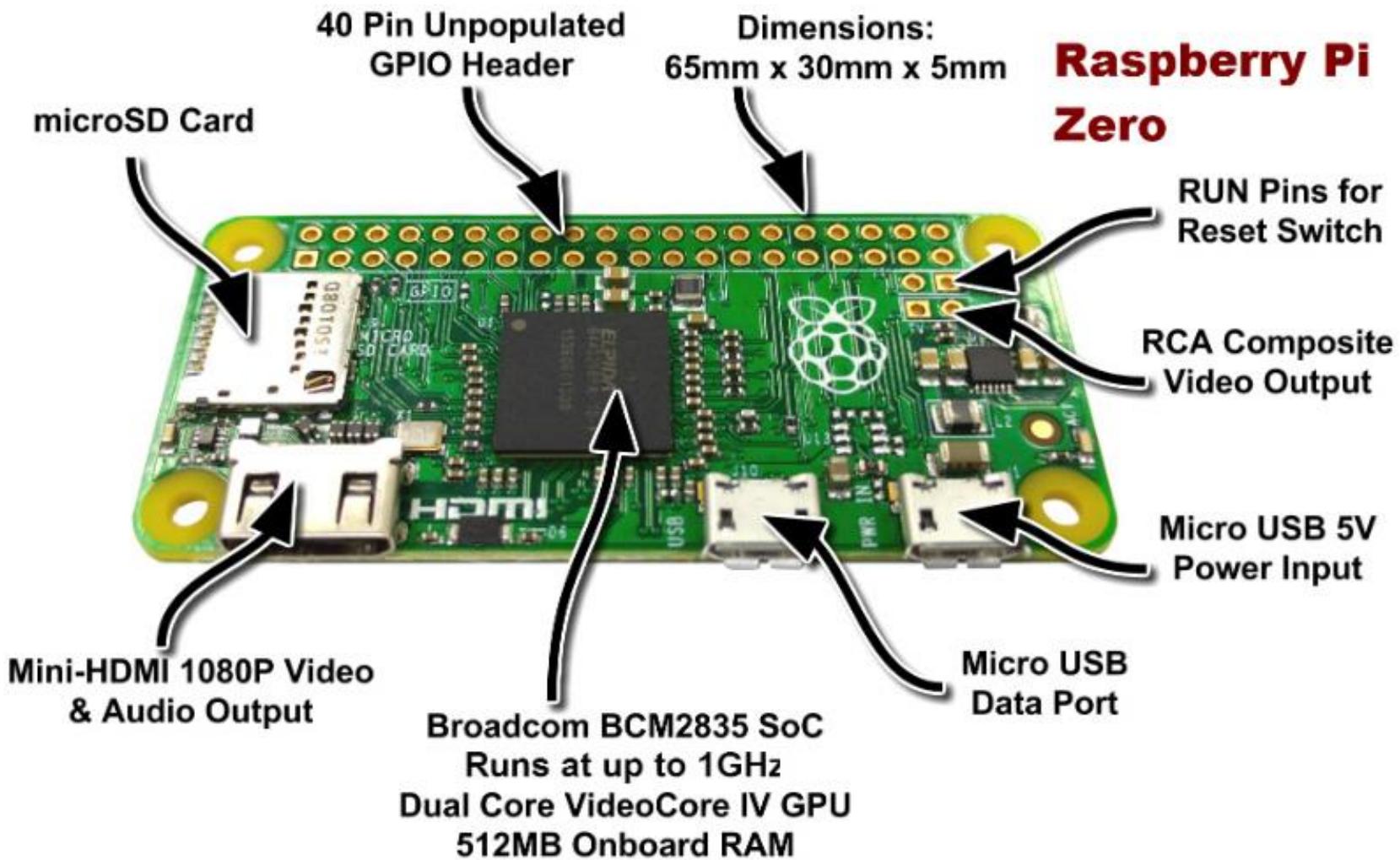
- Jednodoskový počítač (vyvinutý pre edukačné účely):
 - CPU: 1.2 GHz 64-bit quad-core **ARM Cortex-A53**
 - SDRAM: **1 GB**
 - 5V, 300 mA (1.5 W)
 - 17x GPIO
 - MicroSDHC slot
 - 10/100 Mbit/s Ethernet,
 - 802.11n wireless
 - Bluetooth 4.1
 - HDMI, USB
 - **Linux, Windows 10 IoT Core**
 - **40 €**



Raspberry Pi 3 (~38 EUR)



Raspberry Pi Zero (~5 USD/10 USD)



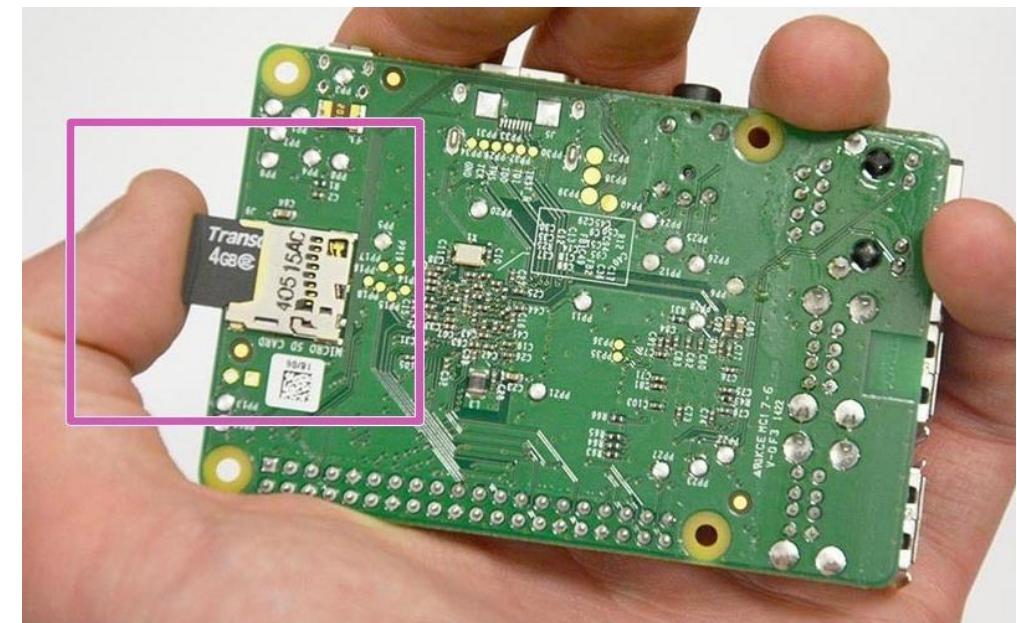
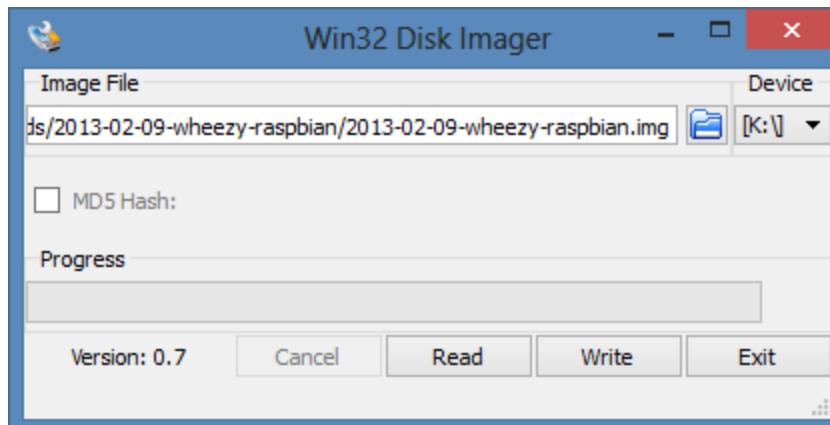
SoC – System on Chip

- **Integrovaný obvod**, ktorý obsahuje všetky **základné časti** počítača:
 - CPU, GPU, RAM,
WiFi, Bluetooth, DSP (audio, video)...
 - *Broadcom BCM-2837* (na RPi3)
 - *Broadcom BCM-2836* (na RPi2)
 - **ARM** procesor



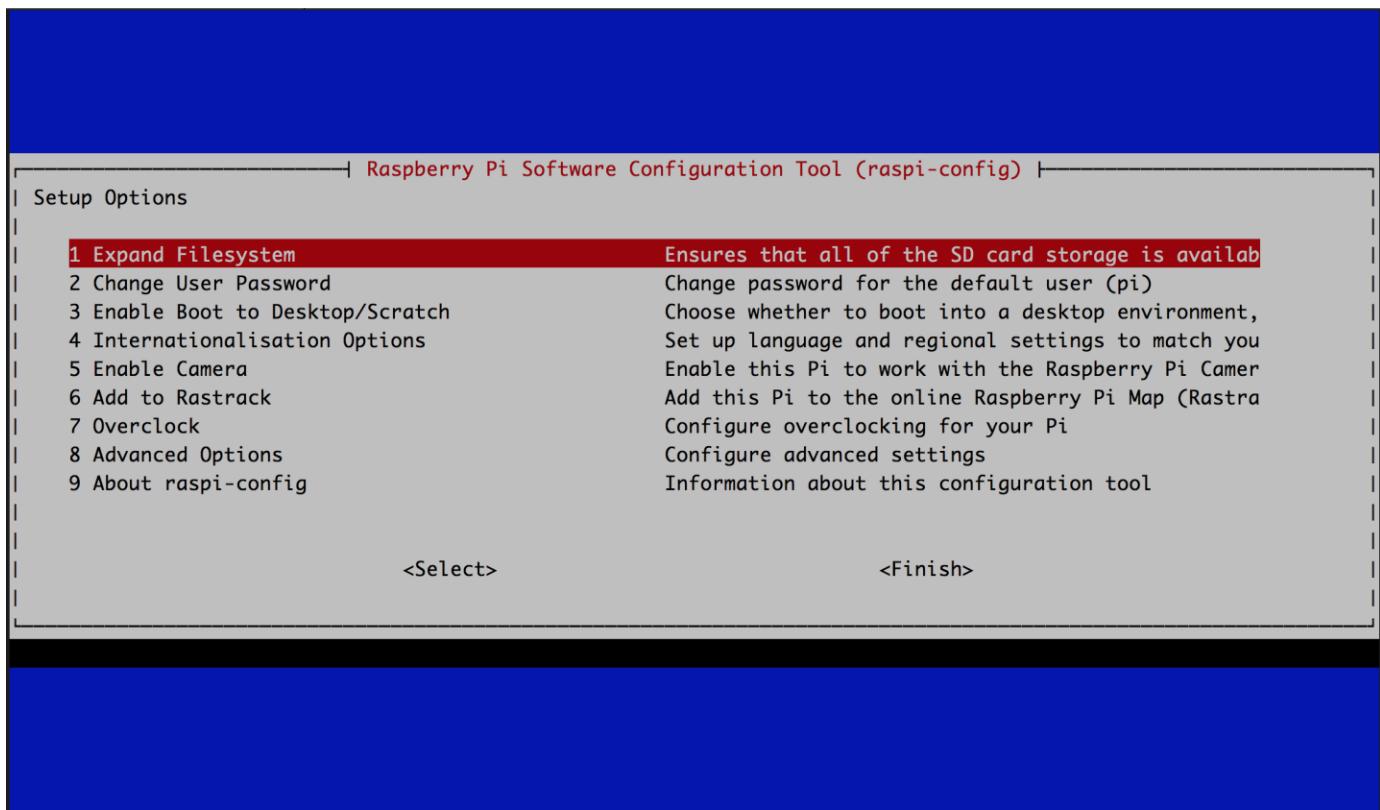
Operačný systém na RPi

- Operačný systém a súborový systém je uložený na (micro)SD karte
 - SSD -> obmedzený počet zápisov
 - RPi nemá hodiny reálneho času (RTC) -> strata času po vypnutí
 - default login: pi/raspberry
- 1. krok: príprava SD karty s operačným systémom

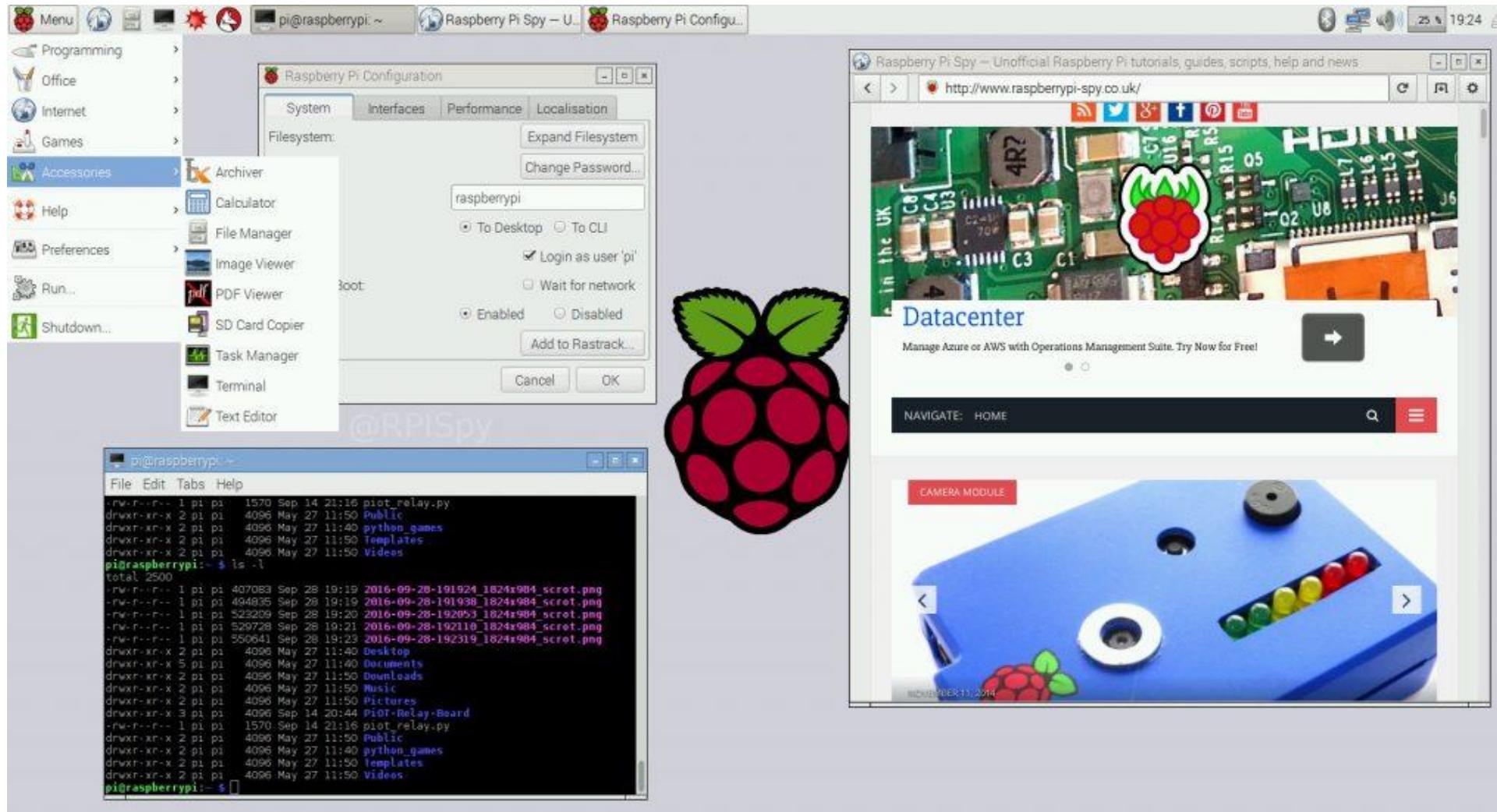


sudo raspi-config

- Nastavenie systému cez raspi-config
 - Aktivácia/deaktivácia SSH, I2C, SPI, kamery, ...
 - Bootovacie nastavenia
 - Pretaktovanie
 - ...



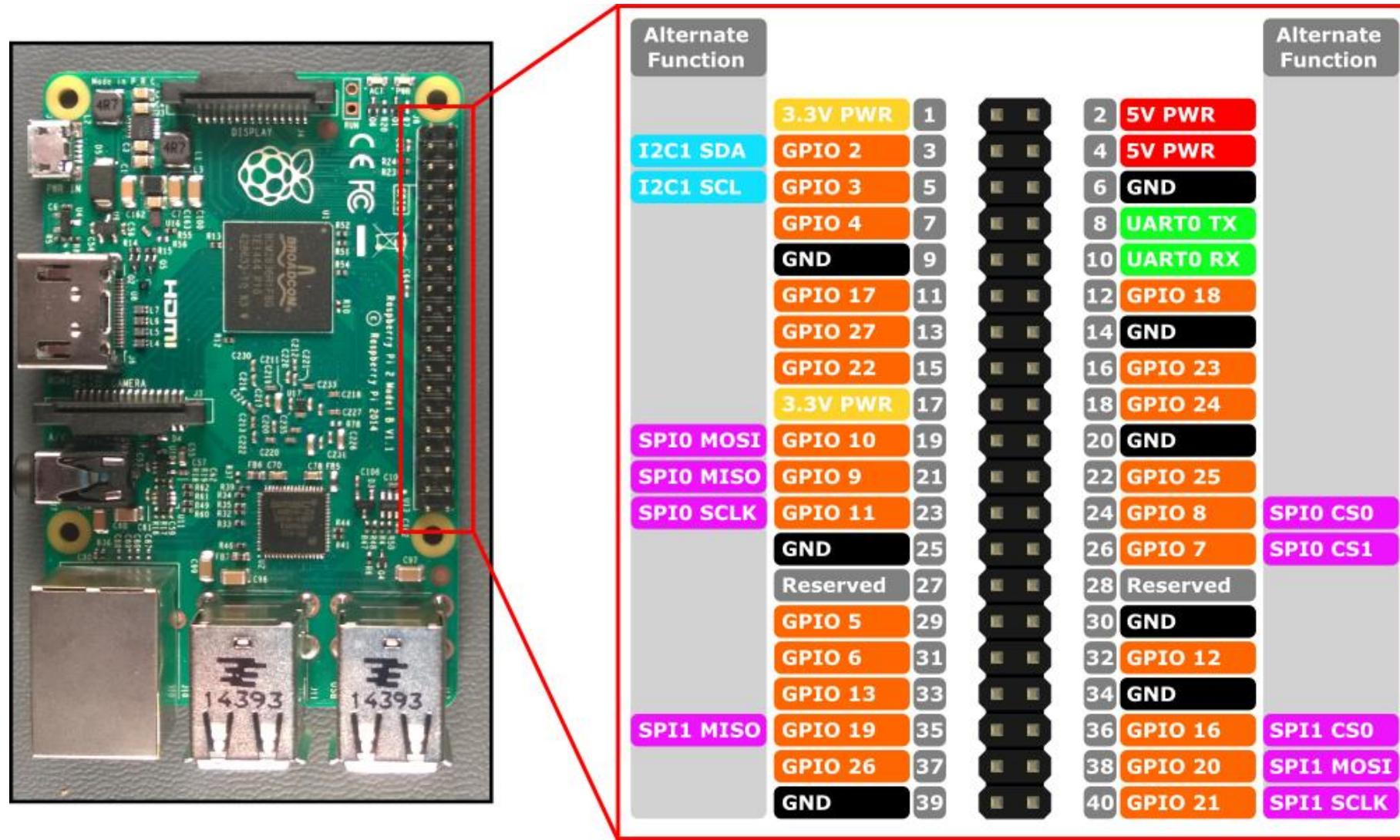
Raspbian – grafické používateľské rozhranie



Raspbian = Linux

- Raspbian a ďalšie OS pre RPi sú **plnohodnotné operačné systémy** a štandardné **linuxové systémy**:
 - `ifconfig -a`
 - konfigurácia siete
 - `/etc/wpa_supplicant/wpa_supplicant.conf`
 - konfigurácia WiFi
 - `lsusb`
 - vypísanie pripojených USB zariadení
 - `/dev`
 - pripojené zariadenia
 - `udev`
 - správca zariadení pre Linux kernel
 - `/etc/udev/rules.d/` - možnosť statického mapovania zariadení

GPIO na RPi



**GPIO:
3.3 V**

vs.
Arduino 5V

- žiadny ADC
- žiadne analógové piny
- zabudované pull-up a pull-down rezistory
- 1 pin s hardvérovým PWM

WiringPi

- **WiringPi** „is a PIN based GPIO access library written in C for the BCM2835, BCM2836 and BCM2837 SoC devices used in all Raspberry Pi.“
 - C knižnica aj utilita **gpio**
- WiringPi utilita **gpio**:
 - gpio readall
 - gpio [-g] mode <pin> in/out/pwm/up/down/tri
 - prepínač -g piny v číslovaní BCM_GPIO
 - gpio [-g] write <pin> 0/1
 - gpio [-g] read <pin>
 - gpio export <BCM_pin> in/out
 - /sys/class/gpio

```
#!/bin/bash
while true
do
    cat /sys/class/gpio/gpio23/value
done
```

i2c tools

- Utility na prácu s I²C „z príkazového riadku“
- RPi má dve I²C zbernice:
 - 0 – interné použitie
 - 1 – všeobecné použitie
- Dostupné zbernice: ls /dev/*i2c*
- SDA, SCL piny majú stále 1.8 kΩ pull-up rezistory
→ tieto piny sú nevhodné na všeobecné použitie
- i2cdetect -y 1
- i2cget -y 1 0x11
- i2cset -y 1 0x11 0x01

Pi4J (pi4j.com)

- Knižnica na prácu z GPIO, I²C, SPI a sériovou komunikáciou priamo z Javy
- Maven: com.pi4j.pi4j-distribution 1.1
- Poznámky:
 - nekompatibilná s novšími kernelmi (staticky pribuildovaná staršia verzia WiringPi)
 - riešenie: 1.2-SNAPSHOT
 - fix: static {

```
System.setProperty("pi4j.linkin", "dynamic");
```

}
 - NetBeans IDE podporuje spúštanie a debugovanie kódu na vzdialených platformách

Pi4J – práca s GPIO pinmi

```
package sk.upjs.iot;

import com.pi4j.io.gpio.*;

public class PinTest {

    static {
        System.setProperty("pi4j.Linking", "dynamic");
    }

    public static void main(String[] args) throws Exception {
        GpioController gpio = GpioFactory.getInstance();
        GpioPinDigitalInput pin = gpio.provisionDigitalInputPin(
            RaspiPin.GPIO_04, PinPullResistance.PULL_UP);
        while (true) {
            System.out.println(pin.getState());
            Thread.sleep(500);
        }
    }
}
```

Pi4J – komunikácia cez I²C

```
package sk.upjs.iot;

import com.pi4j.io.i2c.*;

public class I2CTest {

    static {
        System.setProperty("pi4j.Linking", "dynamic");
    }

    public static void main(String[] args) throws Exception {
        I2CBus i2c = I2CFactory.getInstance(I2CBus.BUS_1);
        I2CDevice device = i2c.getDevice(0x38);
        while (true) {
            System.out.println(device.read());
            Thread.sleep(500);
        }
    }
}
```

Ďakujem za pozornosť