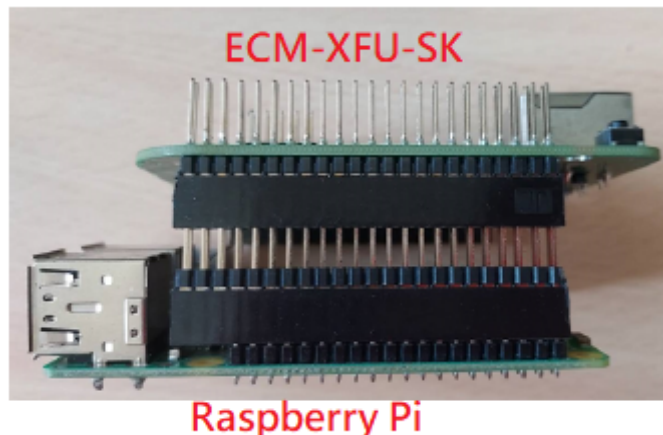


樹莓派 (Raspberry Pi) 範例環境設置範例

1. 硬體接線

ECM-XFU-SK 與 **Raspberry Pi** 對接，透過排針將 ECM-XFU-SK P8 直接與 Raspberry Pi 的 J8 對接，PIN1 對接 PIN1。



(若採用其他板子，請確認 SPI 接腳正確即可)

2. 新增目錄 / 解壓縮檔案

```
mkdir EcmDrvRasPiDemo
tar jxvf EcmDrvRasPiDemo.tar.bz2 -C EcmDrvRasPiDemo/
ls EcmDrvRasPiDemo
cd EcmDrvRasPiDemo/
make
```

3. make 前請確認所連接的 SPI 裝置號碼為 0.0，若無問題，則進行 make

```
platform.cpp
22 #include "EcmDriver.h"
23 #include "EcmUsrDriver.h"
24 #include "spidev.h"
25
26 #define TRUE      1
27 #define FALSE    0
28
29 #define DEVNAME  "/dev/spidev0.0"
```

4. 確認檔案列表

```
EcmDrvRasPiDemo$ ls libs/
```

```
EcmDrvRasPiDemo$ ls example/ex_csp/
```

5. 複製函式庫至指定位置

```
EcmDrvRasPiDemo$ cp libs/libecmxfudrv.so /usr/lib/
```

6. 執行執行檔

```
EcmDrvRasPiDemo$ ./example/ex_csp/example.out
```

附註： 只要是 Linux OS 的板子都可以用此範例(如 BeagleBone)，只需注意一定要有 spidev