## Inhaltsverzeichnis

	Vorv	vort
1.	Hist	orie der Embedded Systems 9
2.	Die	verwendete Hardware
	2.1	Controller und Board der Entwicklungsplattform
	2.2	Die verwendeten Controller
3.	Die	Entwicklungsumgebung auf dem Linux-Host 23
	3.1	Cross-Compiling: Konzept, Architektur und Auswahl der Toolchain
	3.2	make und makefiles
	3.3	buildroot
	3.4	Aufsetzen und verwenden der Toolchain
	3.5	Warum der Kernel extra gebaut werden sollte 41
	3.6	Verwendung der uClibc an Stelle der Glibc 41
	3.7	Busybox
	3.8	Die ersten Schritte zum kompletten System 47
	3.9	Dropbear für gesicherte Verbindungen
	3.10	Openocd, ein wichtiger Helfer für spätere Schritte
4.	Emb	oedded Systems
	4.1	Architektur und Software-Struktur von Embedded Linux Systemen
	4.2	Der Systemaufbau eines Embedded Linux Systems 72

86
93
. 105
. 107
. 115
. 121
. 127
. 137
. 143
. 146
. 153
. 171
. 183
100
. 183
. 183
. 189
. 189 . 206
. 189 . 206 . 209

	5.8	I <sup>2</sup> C
	5.9	SPI
	5.10	I <sup>2</sup> S und Sound
	5.11	UIO
6.	Emb	edded Graphics
	6.1	Graphics, Framebuffer und Touchscreen
	6.2	Window Systeme, X11, Graphics Libraries, Qt – eine Übersicht
7.	Lizer	ızmodelle und Fallstudien
	7.1	Lizenzmodelle, Userspace, Kernelspace und die GPL 277
	7.2	Fallstudie: Modellbauservo
	7.3	Fallstudie: MP3-Playback
8.	Quel	len, Weblinks & Foren
	Stichv	vortverzeichnis
	Gutso	hein Toshiba-ARM9-Starterkit