

参考

<https://github.com/sekigon-gonnoc/BLE-Micro-Pro>

<https://salicylic-acid3.hatenablog.com/entry/BMP-Introduction>

<https://log.brdr.jp/post/395>

<https://note.com/huaa/n/n5df773cd8707>

<https://github.com/sekigon-gonnoc/BLE-Micro-Pro/tree/master/CoinCellHolder#%E7%B5%84%E3%81%BF%E7%AB%8B%E3%81%A6%E4%B8%8A%E3%81%AE%E6%B3%A8%E6%84%8F%E7%82%B9>

<https://qiita.com/koktoh/items/1c246d56d7fa8c121b7f>

Runner3680

自作キーボード 2 Runner3680 で作成したキーボードを無線化する。

注文

注文したもの	URL	備考
BLE Micro Pro	https://yushakobo.jp/shop/ble-micro-pro/	分離型の場合は 2 個必要
コンスルー	https://yushakobo.jp/shop/a01mc-00/	BLE Micro Pro 数 x 2。12pin で良い。
BLE Micro Pro 用電池基板	https://yushakobo.jp/shop/ble-micro-pro-battery-board/	BLE Micro Pro と同じ数だけ必要。別な電源を検討している場合は不要。難易度高めなので不安な場合は予備でいくつか注文しておく。

その他にあったほうがいいもの

- ・ハンダ吸取器
- ・ハンダ吸取線
- ・ピンセット
- ・テスター

組み立て

<https://github.com/sekigon-gonnoc/BLE-Micro-Pro/tree/master/CoinCellHolder#%E7%B5%84%E3%81%BF%E7%AB%8B%E3%81%A6%E4%B8%8A%E3%81%AE%E6%B3%A8%E6%84%8F%E7%82%B9>

<https://log.brdr.jp/post/395>

に書いてある通り。

BLE Micro Pro とコンスルー

Pro Micro と同様にハンダ付する。

電池基盤

部品が小さめなのでなくさないように気をつける。

パーツ	取り付け方法
-----	--------

スイッチ	基盤上部にハンダ付け。
ダイオード x 2	黒くて小さいパーツ。向きがあるので注意。よ 〜〜〜く見るとラインが入っている。ラインが ある側を基盤の「●」側にハンダ付。基盤側に 少しハンダを乗せてから、ピンセットを使って ハンダ付けすると比較的楽にできる。
コンデンサ	基板の裏にハンダ付けする。向きはない。ダイ オード同様に基板側にハンダを乗せてから、ピ ンセットを使ってハンダ付けすると楽。
電池ホルダ	周りのパーツと干渉しないように取り付ける。 電池を出し入れする向きに注意。

電池基盤と BLE Micro Pro は、

- ・ 電池基盤の「+」-> BLE Micro Pro の BAT
- ・ 電池基盤の「-」-> BLE Micro Pro の GND

につなぐ。

プログラム

前提

ファームウェア ver4.2 を利用する。

最新を使う場合は自作キーボードキットを無線化するを参考にする

最新はさらに楽になっているので、そちらを使うことをオススメします。

環境作成 (CentOS)

■ ModemManager の停止

Linux で nrfutil を使う場合、ModemManager が動作していると

```
can't open device "/dev/ttyACM0": Device or resource busy
```

が出て失敗する。また、docker 使う場合も ModemManager が動作していると

```
serial.serialutil.SerialException device reports readiness to read but returned no data
```

とエラーが出る。

```
sudo systemctl stop ModemManager
```

で ModemManager を停止する。

```
sudo systemctl disable ModemManager
```

で ModemManager を無効化しておくか、削除してしまっても良い。

■ /dev/ttyACM0: Permission denied が出る

ttyACM0 にパーミッションがなくて書き込みできないことがある。

ユーザを dialout グループに追加する必要がある。

```
sudo usermod -a -G dialout <username>
sudo chmod a+rw /dev/ttyACM0
```

■ docker 作成

nrfutil の環境が必要になるので docker で作成しておく。

Dockerfile_ble

```
FROM qmkfm/base_container

VOLUME /qmk_firmware
WORKDIR /qmk_firmware

ENV LC_ALL=C.UTF-8
ENV export LANG=C.UTF-8
RUN git clone https://github.com/yyuu/pyenv.git ~/.pyenv
ENV PYENV_ROOT=/root/.pyenv
ENV PATH=/root/.pyenv/bin:${PATH}
ENV PATH=/root/.pyenv/shims:${PATH}
RUN echo 'eval "$(pyenv init -)"' >> ~/.bashrc

RUN apt remove -y python3.5
RUN apt update && apt install -y make build-essential libssl-dev zlib1g-dev libbz2-dev \
libreadline-dev libsqlite3-dev wget curl llvm libncurses5-dev libncursesw5-dev xz-utils
RUN . ~/.bashrc && pyenv install 3.7.7
RUN . ~/.bashrc && pyenv global 3.7.7
RUN . ~/.bashrc && pip3 install nrfutil
```

docker ビルド

```
docker build ./ -t ble -f Dockerfile_ble
```

流れ

1. ファームウェアの書き込み
2. アプリケーションの書き込み
3. CONFIG.JSN 編集
4. KEYMAP.JSN 編集

ファームウェアアップデート

<https://github.com/sekigon-gonnoc/BLE-Micro-Pro/releases>

から 4.2 をダウンロードし、作成した docker 環境から nrfutil でファームウェアをアップデートする。

以下の作業を左右両方に行う。

```
docker run --rm -it --privileged -v /dev:/dev -w /qmk_firmware -v \
/home/centos/data/source/qmk_firmware_bmp:/qmk_firmware -e ALT_GET_KEYBOARDS=true -e SKIP_GIT= -e \
MAKEFLAGS= ble bash
nrfutil dfu usb-serial -pkg ble_micro_pro_bootloader_0_4_2.zip -p /dev/ttyACM0
```

アプリケーションアップデート (独自キーの定義や自分でプログラムをしていな

い場合)

https://github.com/sekigon-gonnoc/qmk_firmware/releases

から 4.2 をダウンロードし、作成した docker 環境から nrfutil でアプリケーションをアップデートする。

以下の作業を左右両方に行う。

```
docker run --rm -it --privileged -v /dev:/dev -w /qmk_firmware -v /home/centos/data/source/qmk_firmware_bmp:/qmk_firmware -e ALT_GET_KEYBOARDS=true -e SKIP_GIT= -e MAKEFLAGS= ble bash
nrfutil dfu usb-serial -pkg ble_micro_pro_default_0_4_2.zip -p /dev/ttyACM0
```

アプリケーションアップデート (独自キーの定義や自分でプログラムをする場合)

<https://github.com/sekigon-gonnoc/BLE-Micro-Pro/blob/v0.4.2>

/AboutDefaultFirmware/doc/define_new_keyboard.md

1. 新しいキーボードを定義する
 1. ./util/new_keyboard.sh
2. qmk_firmware 同様にプログラムを組む
 1. 通常の qmk_firmware と違う点があるので注意
 1. custom_keys_user の定義
 2. custom_keycodes の開始が、SAFE_RANGE ではなく、BMP_SAFE_RANGE
 3. 参考 ()
 4. キーマップは、後述の KEYMAP.JSN で変更するので keymap.c は適当な内容で良い。
 5. 右手用、左手用の設定は後述する CONFIG.JSN で設定するので config.h は気にしなくて良い。同じ設定を左右に書き込んで問題ない。
 6. レイアウトは最大 6 つまでしか登録できないので注意。
3. コンパイルと nrfutil で転送
 1. docker run --rm -it --privileged -v /dev:/dev -w /qmk_firmware -v /home/centos/data/source/qmk_firmware_bmp:/qmk_firmware -e ALT_GET_KEYBOARDS=true -e SKIP_GIT= -e MAKEFLAGS= ble make runner3680 _ble:default:nrfutil

CONFIG.JSN 編集

アプリケーションをアップデート後、USB ケーブルで接続するとストレージとして認識され

- ・ CONFIG.JSN
- ・ KEYMAP.JSN

などのファイルなどが見える。

CONFIG.JSN を以下のように編集する。

■ 左手

```
{ "config": { "version": 2,
  "device_info": { "vid": "0xfeed", "pid": "0x0000", "name": "runner3680_ble", "manufacture": "funatake", "description": "A custom keyboard" },
  "matrix": { "rows": 10, "cols": 8, "device_rows": 5, "device_cols": 8, "debounce": 1, "is_left_hand": 1, "diode_direction": 0, "row_pins": [7, 8, 9, 10, 11], "col_pins": [20, 19, 18, 17, 16, 15, 14, 13],
  "layout": [
    1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 48, 47, 46, 45, 44, 43, 42, 41, 0,
    9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 56, 55, 54, 53, 52, 51, 50, 49, 0,
    17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 64, 63, 62, 61, 60, 59, 58, 57, 0,
    25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 72, 71, 70, 69, 68, 67, 66, 65, 0,
    33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 80, 79, 78, 77, 76, 75, 74, 73 ]
  }
}
```

```
"mode": "SPLIT_MASTER", "startup": 1,
"peripheral": {"max_interval": 50, "min_interval": 20, "slave_latency": 7},
"central": {"max_interval": 50, "min_interval": 20, "slave_latency": 0},
"led": {"pin": 1, "num": 80},
"keymap": {"locale": "US", "use_ascii": 0},
"reserved": [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]}
```

■ 右手

```
{ "config": { "version": 2,
  "device_info": { "vid": "0xfeed", "pid": "0x0000", "name": "runner3680_ble", "manufacture": "funatake", "description": "A custom keyboard" },
  "matrix": { "rows": 10, "cols": 8, "device_rows": 5, "device_cols": 8, "debounce": 1, "is_left_hand": 0, "diode_direction": 0, "row_pins": [7, 8, 9, 10, 11], "col_pins": [20, 19, 18, 17, 16, 15, 14, 13],
  "layout": [
    1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 48, 47, 46, 45, 44, 43, 42, 41, 0,
    9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 56, 55, 54, 53, 52, 51, 50, 49, 0,
    17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 64, 63, 62, 61, 60, 59, 58, 57, 0,
    25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 72, 71, 70, 69, 68, 67, 66, 65, 0,
    33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 80, 79, 78, 77, 76, 75, 74, 73, 0,
    ],
  "mode": "SPLIT_SLAVE", "startup": 1,
  "peripheral": {"max_interval": 50, "min_interval": 20, "slave_latency": 7},
  "central": {"max_interval": 50, "min_interval": 20, "slave_latency": 0},
  "led": {"pin": 1, "num": 80},
  "keymap": {"locale": "US", "use_ascii": 0},
  "reserved": [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]} }
```

KEYMAP.JSN

```
{ "keyboard": "runner3680_ble",
  "keymap": "",
  "layout": "LAYOUT",
  "layers": [
    [ "KC_TRNS", "KC_ESC", "KC_1 ", "KC_2 ", "KC_3 ", "KC_4 ", "KC_5 ", "KC_6 ", "KC_7 ", "KC_8 ", "KC_9 ", "KC_0 ",
      "KC_MINS", "KC_EQL", "KC_JYEN", "KC_BSPC",
      "KC_TRNS", "KC_TAB", "KC_LSFT", "KC_Q", "KC_W", "KC_E", "KC_R", "KC_T", "KC_Y", "KC_U", "KC_I", "KC_O", "KC_P", "KC_LBRC", "KC_RBRC" ]
  ]
}
```

CLI

com ポートにシリアル通信すると状態確認や bluetooth の制御、KEYMAP.JSN などのファイル削除が行える

ツールは cu などを使うと良い。

<https://github.com/sekigon-gonnoc/BLE-Micro-Pro/blob/master/docs/cli.md>

```
cu -I /dev/ttyACM0
```

主に使うもの。

show

接続している bluetooth 機器の情報表示

del

ペアリングしている機器をすべて削除する。ファームウェアアップデートしたりして、マスタとスレーブが接続できなくなったら両方 del すると繋がるようになる。