

# Creando tu primer dashboard para Nintendo 64 (Mac/Docker)

```
dashboard — zsh — 186x55

jesusn@Jesusn-MacBook-Air n65 % npm install -g libdragon

changed 22 packages in 2s

2 packages are looking for funding
  run 'npm fund' for details
jesusn@Jesusn-MacBook-Air n65 % export DOCKER_DEFAULT_PLATFORM=linux/amd64

jesusn@Jesusn-MacBook-Air n65 % mkdir mi-proyecto-n64
cd mi-proyecto-n64
libdragon init
Initializing a libdragon project at /Users/jesusn/n65/mi-proyecto-n64
[Downloading docker image: ghcr.io/dragonminded/libdragon:latest
latest: Pulling from dragonminded/libdragon
Digest: sha256:b68e8dfd393f76ba69c1ba62da6b42dcda8b5b52eaa8fb9adc5aab7865a2d40
Status: Image is up to date for ghcr.io/dragonminded/libdragon:latest
ghcr.io/dragonminded/libdragon:latest
Creating new container...
Successfully initialized docker container: /elated_tharp
Initialized empty Git repository in /Users/jesusn/n65/mi-proyecto-n64/.git/
Cloning into '/Users/jesusn/n65/mi-proyecto-n64/libdragon'...
remote: Enumerating objects: 118524, done.
remote: Counting objects: 100% (3773/3773), done.
remote: Compressing objects: 100% (1029/1029), done.
remote: Total 118524 (delta 3456), reused 2749, pack-reused 114746 (from 4)
Receiving objects: 100% (118524/118524), 89.61 MiB | 20.37 MiB/s, done.
Resolving deltas: 100% (107188/107188), done.
Preparing project files...
Installing libdragon to the container...
libdragon ready at '/Users/jesusn/n65/mi-proyecto-n64'
jesusn@Jesusn-MacBook-Air mi-proyecto-n64 % # Entra en la carpeta de ejemplos para usar su estructura de Makefile
cd libdragon/examples
cp -r test dashboard
cd dashboard

# Crea el archivo de código
nano dashboard.c
zsh: command not found: #
zsh: command not found: #
jesusn@Jesusn-MacBook-Air dashboard % libdragon make

[LD] build/test.elf
      text    data     bss      total filename
123704      22348      3280     149332 build/test.elf
[Z64] test.z64
jesusn@Jesusn-MacBook-Air dashboard % history
1182 cd ..
1183 ls
1184 cd ..
1185 ls
1186 ls
1187 cd ..
1188 ls
1189 rm -R mi-n64
```

Si tienes una **Nintendo 64** y un [Flashcart](#) (como el [EverDrive](#)), esta es la forma más rápida de ejecutar tu propio código utilizando la librería moderna **Libdragon**.

## 1. Requisitos Previos

Asegúrate de tener instalado **Docker Desktop** y **Node.js** en tu sistema.

## 2. Instalación de la Toolchain

Libdragon ahora ofrece un paquete de NPM que actúa como asistente para manejar el contenedor de Docker sin complicaciones.

Bash

```
# Instalar el asistente de Libdragon de forma global  
npm install -g libdragon
```

### **3. Configuración para Apple Silicon (M1/M2/M3)**

Si usas un Mac moderno, la imagen de Libdragon es de arquitectura amd64. Debes forzar a Docker a usar esa plataforma:

Bash

```
export DOCKER_DEFAULT_PLATFORM=linux/amd64
```

### **4. Inicializar el Proyecto**

Crea una carpeta nueva y deja que Libdragon configure todo el entorno (descargará la imagen de Docker y clonará la librería):

Bash

```
mkdir mi-proyecto-n64  
cd mi-proyecto-n64  
libdragon init
```

### **5. Crear el código del Dashboard**

Vamos a crear el archivo de código fuente. Puedes usar nano, code o cualquier editor.

Bash

```
# Entra en la carpeta de ejemplos para usar su estructura de Makefile  
cd libdragon/examples  
cp -r test dashboard  
cd dashboard
```

# Crea el archivo de código  
nano dashboard.c

**Pega este código (Dashboard corregido):**

```
C

#include <stdio.h>
#include <libdragon.h>

#define NUM_OPTIONS 3

const char *menu[NUM_OPTIONS] = {
    "CPU Status",
    "Network",
    "Exit"
};

int selected = 0;

int main(void) {
    display_init(RESOLUTION_320x240, DEPTH_16_BPP, 2,
    GAMMA_NONE, ANTIALIAS_RESAMPLE);
    console_init();
    joypad_init();

    while (1) {
        joypad_poll();

        joypad_buttons_t btn =
joypad_get_buttons_pressed(JOYPAD_PORT_1);

        if (btn.d_up) {
            selected--;
            if (selected < 0) selected = NUM_OPTIONS - 1;
        }
        if (btn.d_down) {
            selected++;
            if (selected >= NUM_OPTIONS) selected = 0;
        }

        surface_t *disp = display_get();
        if (btn.a) {
```

```

        graphics_fill_screen(dis, 0);
        if (selected == 0) {
            graphics_draw_text(dis, 20, 100, "CPU: OK
(R4300i @ 93.75MHz)");
        } else if (selected == 1) {
            graphics_draw_text(dis, 20, 100, "Network: No
Adapter Detected");
        } else if (selected == 2) {
            graphics_draw_text(dis, 20, 100,
"Saliendo...");
        }
        display_show(dis);
        wait_ms(1000); // Pausa moderna
        dis = display_get();
    }

    graphics_fill_screen(dis, 0);
    graphics_draw_text(dis, 20, 20, "== Dashboard N64
==");

    for (int i = 0; i < NUM_OPTIONS; i++) {
        char buffer[64];
        if (i == selected) {
            sprintf(buffer, "> %s <", menu[i]);
        } else {
            sprintf(buffer, " %s", menu[i]);
        }
        graphics_draw_text(dis, 40, 60 + i * 20, buffer);
    }
    display_show(dis);
}
return 0;
}

```

## 6. Compilación Mágica

Gracias al comando libdragon, no necesitas saber comandos complejos de Docker. Solo ejecuta:

Bash

libdragon make

## 7. ¡A la consola!

Al terminar, verás un archivo llamado **dashboard.z64** (o el nombre que tenga el proyecto en el Makefile).

1. Copia ese archivo **.z64** a tu tarjeta SD.
2. Insértala en tu [EverDrive](#).
3. ¡Disfruta de tu Dashboard casero en hardware real!