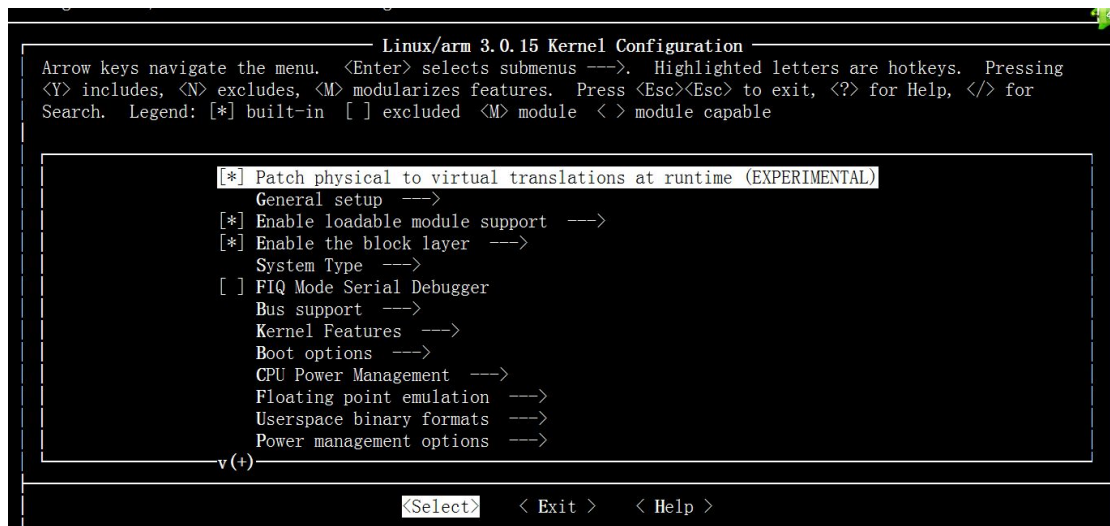


iTOP-4412 开发板 AVIN 驱动配置

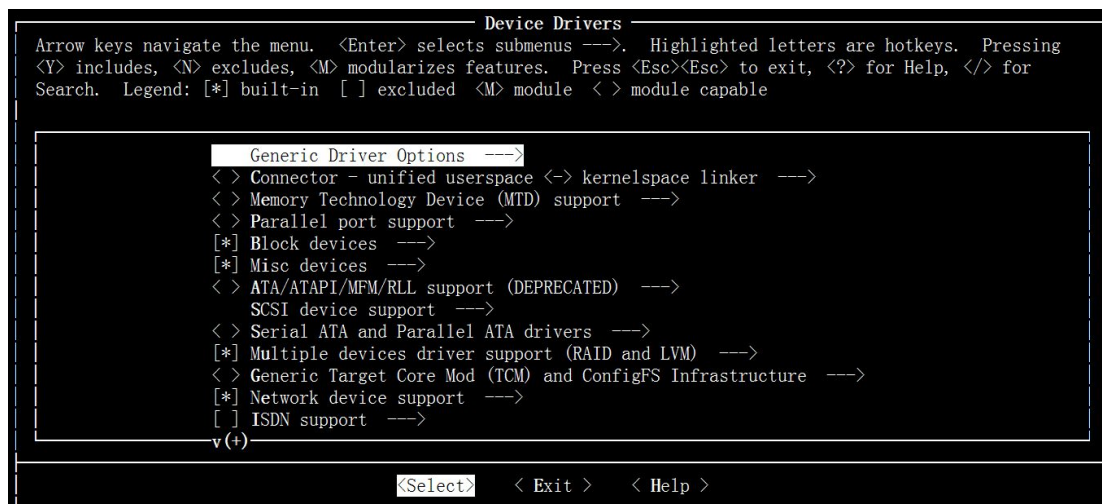
在内核目录下执行命令 “make menuconfig”，如下图：

```
iTop4412_Kernel_3.0#  
iTop4412_Kernel_3.0#  
iTop4412_Kernel_3.0# make menuconfig
```

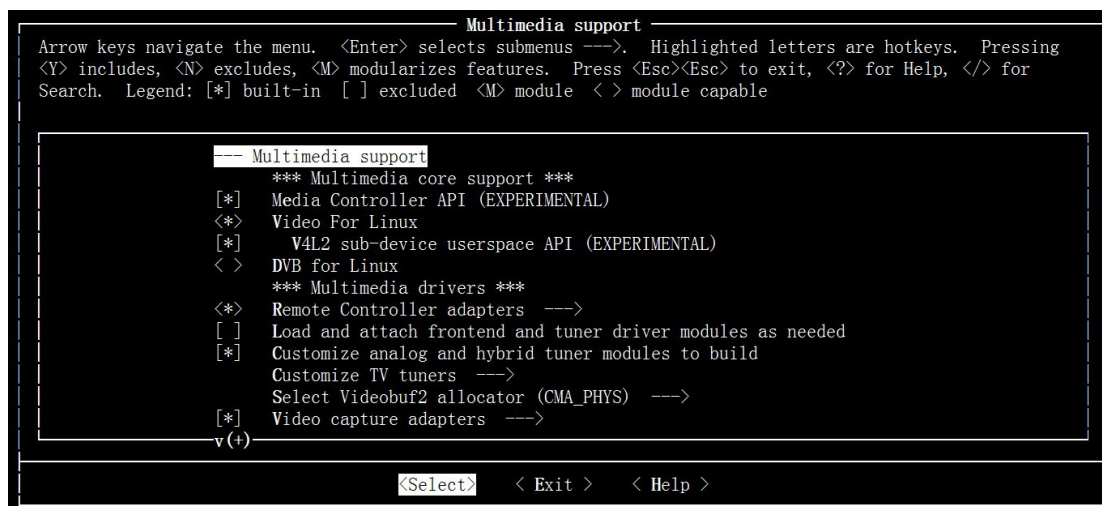
将会打开内核的配置界面，如下图：



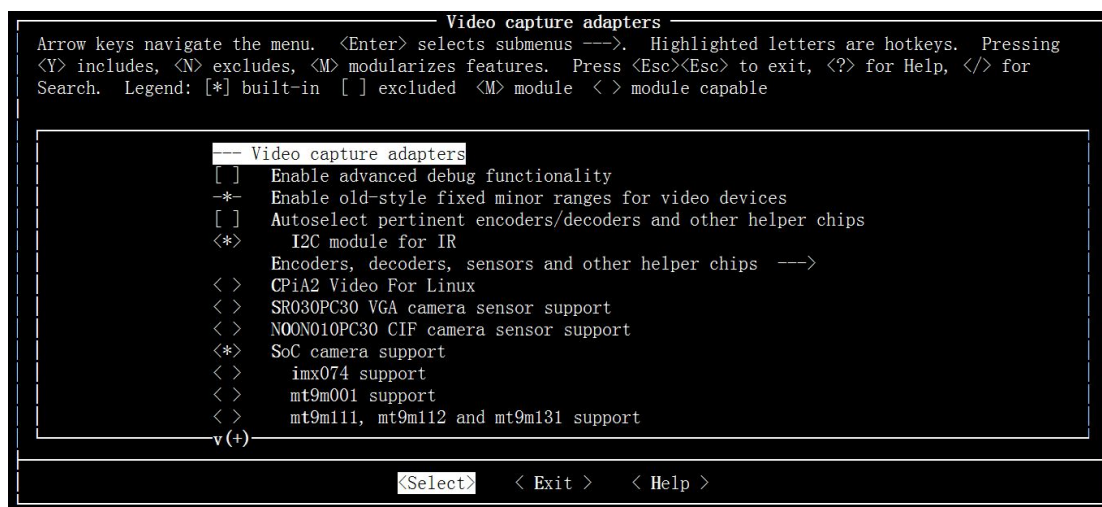
然后选择 “Device Drivers” 选项，进入 “Device Drivers” 配置界面，如下图：



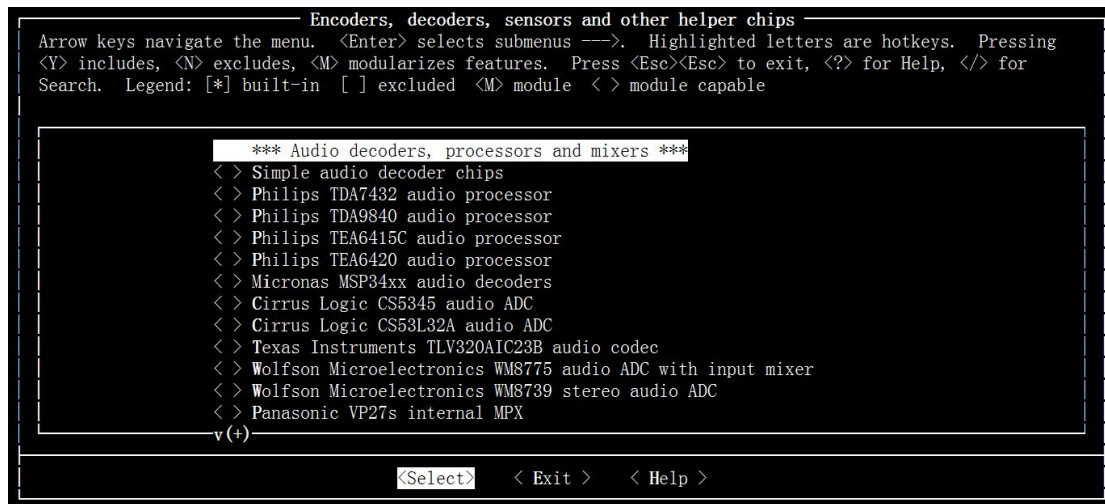
然后选择 “Multimedia support” 选项，进入 “Multimedia support” 配置界面，如下图：



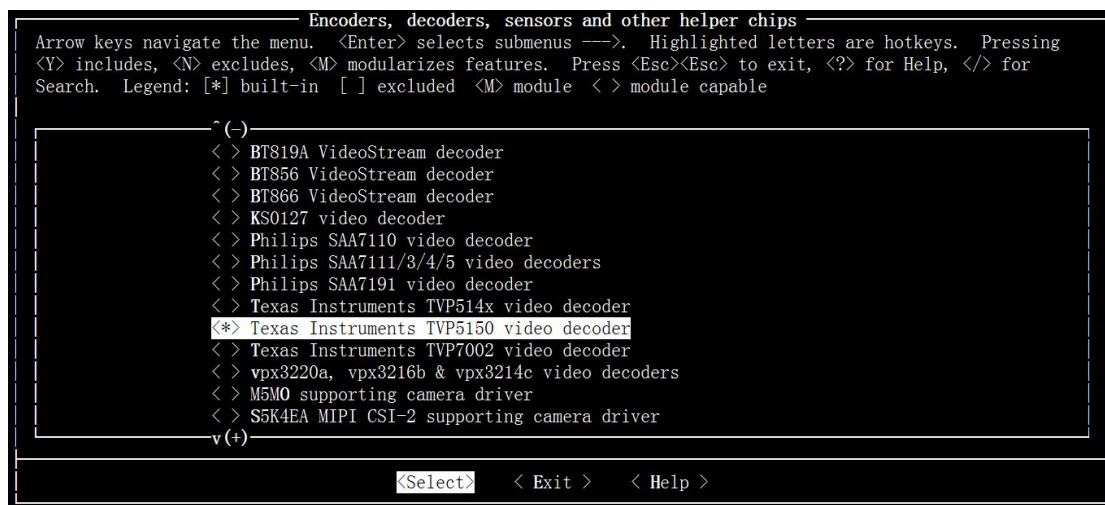
然后选择 “Video capture adapters” 选项，进入 “Video capture adapters” 配置界面，如下图：



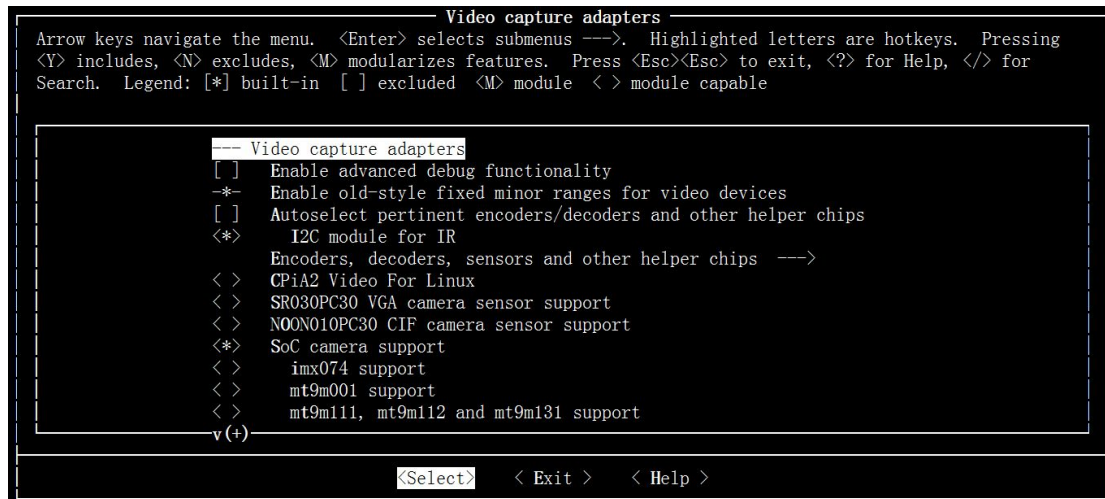
然后选择 “Encoders, decoders, sensors and other helper chips” , 进入 “Encoders, decoders, sensors and other helper chips” 配置界面, 如下图:



然后选择 “Texas Instruments TVP5150 video decoder” 选项, 如下图:

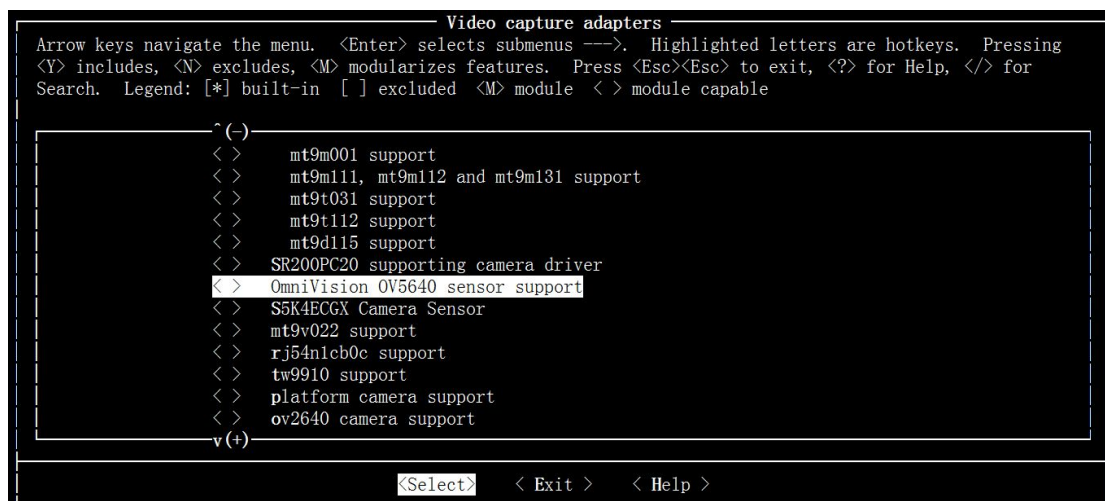


然后返回到 “Video capture adapters” 配置界面, 如下图:

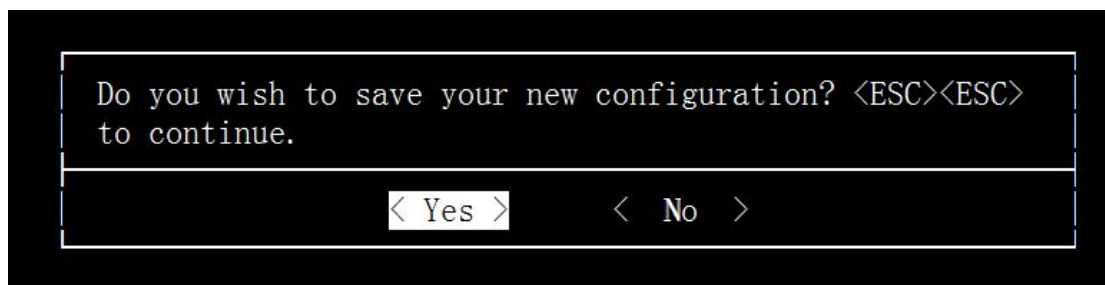


然后找到 “OmniVision OV5640 sensor support” 选项，取消掉 “OmniVision OV5640 sensor support”

的配置，如下图：



然后依次选择 “Exit” 退出配置界面，如下图：



然后在上图选择 “Yes”，并按回车，退出配置界面。

最后在串口输入 “make” 开始编译内核，如下图：

```
iTop4412_Kernel_3.0#  
/iTop4412_Kernel_3.0#  
/iTop4412_Kernel_3.0# make
```

编译完成后，把生成的 zImage 烧写到 iTOP-4412 开发板就可以支持 AVIN 的摄像头了。