

# GPS 驱动配置

iTOP-4412 开发板支持两种 GPS 模块，分别为 GNS7560 和 UBL0X，下面讲解一下代码里面怎么选择对应的驱动：

这两种 GPS 模块都是通过串口来传输数据的，Linux 内核里面已经支持串口的驱动了，所以我们需要修改的只是 android 代码，通过配置对应的宏来选择支持我们使用的 GPS，进入到 “iTop4412\_ICS” android 的源码目录，如下图：

```
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS# ls  
abi          build android.sh  device        hardware      out           setenv  
bionic       ets              docs          libcore       packages      system  
bootable     dalvik           external      Makefile      prebuilt      v8.log  
build        development      frameworks    ndk           sdk  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#
```

然后输入 “vi device/samsung/smdk4x12/BoardConfig.mk” 命令，如下图：

```
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS#  
root@ubuntu:/home/brosner/iTop4412_ICS# vi device/samsung/smdk4x12/BoardC  
onfig.mk
```

然后在 BoardConfig.mk 文件里面找到 “BOARD\_HAVE\_GNS7560 := false”，如下图：

```
#add by cym 20150305  
BOARD_HAVE_GNS7560 := false  
#end add
```

如果使用 GNS7560 模块，需要把这行改成：

```
BOARD_HAVE_GNS7560 := true
```

如果使用 UBL0X 模块，需要把这行改成：

```
BOARD_HAVE_GNS7560 := false
```

修改完成以后，保存并退出。然后在终端依次输入下面的两条命令：

```
make clobber
```

```
./build_android.sh
```

重新编译 android 就可以了，最后会生成镜像。