

# RV1126/RV1109 Linux SDK 快速入门

---

文档标识: RK-JC-YF-360

发布版本: V2.0.0

日期: 2021-02-18

文件密级: ☐绝密 ☐秘密 ☐内部资料 ☒公开

## 免责声明

本文档按“现状”提供, 瑞芯微电子股份有限公司(“本公司”, 下同)不对本文档的任何陈述、信息和内容的准确性、可靠性、完整性、适销性、特定目的性和非侵权性提供任何明示或暗示的声明或保证。本文档仅作为使用指导的参考。

由于产品版本升级或其他原因, 本文档将可能在未经任何通知的情况下, 不定期进行更新或修改。

## 商标声明

“Rockchip”、“瑞芯微”、“瑞芯”均为本公司的注册商标, 归本公司所有。

本文档可能提及的其他所有注册商标或商标, 由其各自拥有者所有。

版权所有 © 2021 瑞芯微电子股份有限公司

超越合理使用范畴, 非经本公司书面许可, 任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部, 并不得以任何形式传播。

瑞芯微电子股份有限公司

Rockchip Electronics Co., Ltd.

地址: 福建省福州市铜盘路软件园A区18号

网址: [www.rock-chips.com](http://www.rock-chips.com)

客户服务电话: +86-4007-700-590

客户服务传真: +86-591-83951833

客户服务邮箱: [fae@rock-chips.com](mailto:fae@rock-chips.com)

## 前言

## 概述

本文主要描述了RV1126/RV1109 Linux SDK的基本使用方法，旨在帮助开发者快速了解并使用RV1126/RV1109 SDK开发包。

## 产品版本

| 芯片名称          | 内核版本       |
|---------------|------------|
| RV1126/RV1109 | Linux 4.19 |

## 读者对象

本文档（本指南）主要适用于以下工程师：

- 技术支持工程师
- 软件开发工程师

## 修订记录

| 版本号    | 作者  | 修改日期       | 修改说明  |
|--------|-----|------------|---|
| V0.0.1 | CWW | 2020-04-28 | 初始版本  |
| V0.0.2 | CWW | 2020-05-09 | 更新5.1.2节RK IPCamera Tool界面  |
| V0.0.3 | CWW | 2020-05-20 | 编译环境添加libssl-dev和expect   |
| V1.0.0 | CWW | 2020-05-25 | 1. 更新第3节以及第4.4和4.5节<br>2. 增加快速开机版本编译<br>3. 增加5.4节   |
| V1.1.0 | CWW | 2020-06-08 | 1. 更新公司名称<br>2. 更新文档排版<br>3. 更新第2节  |
| V1.2.0 | HJC | 2020-06-22 | 增加智能USB Camera产品章节  |
| V1.2.1 | CWW | 2020-06-29 | 1. 更新4.4章节<br>2. 增加编译环境安装fakeroot工具   |
| V1.3.0 | CWW | 2020-07-09 | 1. 增加模块目录以及文档说明<br>2. 增加编译不同板级配置  |
| V1.3.1 | CWW | 2020-07-15 | 1. 修正eMMC拼写   |
| V1.4.0 | CWW | 2020-07-16 | 1. 增加ISP工具RKISP2.x_Tuner说明<br>2. 增加开发工具说明<br>3. 增加板级配置选择说明  |
| V1.4.1 | CWW | 2020-07-17 | 1. 更新SDK编译说明章节  |
| V1.5.0 | CWW | 2020-08-07 | 1. 更新SDK板级配置和编译说明章节<br>2. 开发环境增加安装cmake   |
| V1.6.0 | LJH | 2020-08-22 | 1. 增加闸机和门禁类产品章节<br>2. 更新SDK编译说明   |
| V1.6.1 | CWW | 2020-09-07 | 1. 增加新开发板<br>RV1126_RV1109_IPC38_DEMO_V1.11_2020724LX   |
| V1.7.0 | CWW | 2020-09-16 | 1. 增加WiFi和升级相关文档说明<br>2. 增加编译配置说明<br>3. 更新开发环境软件依赖flex和bison<br>4. 增加获取SDK版本号<br>5. “SDK编译说明”章节增加介绍两种编译SDK的方法 |
| V1.8.0 | CWW | 2020-09-25 | 1. 编译环境添加libl4-tool, libtool和keychain<br>2. 更新文档<br>3. 添加网络ADB调试方法  |

| 版本号    | 作者  | 修改日期       | 修改说明  |
|--------|-----|------------|---|
| V1.8.1 | CWW | 2020-10-29 | 更新视频培训地址  |
| V1.8.2 | LJH | 2020-11-02 | 更新闸机和门禁类产品章节  |
| V1.9.0 | CWW | 2020-11-14 | 1. 更新spi nand/slc nand 板级配置和文档<br>2. 更新windows和Linux烧录工具版本要求  |
| V1.9.1 | CWW | 2020-11-22 | 增加spi nor板级配置   |
| V1.9.2 | CWW | 2020-12-02 | 1. 增加AB系统板级配置参考<br>2. 增加U-Boot使用tftp使用说明  |
| V1.9.3 | CWW | 2020-12-04 | 1. 增加GPIO使用注意事项<br>2. 增加开启人脸识别功能说明  |
| V1.9.4 | CWW | 2020-12-17 | 1. 增加38板SPI NAND AB系统板级参考<br>2. 增加SPI NOR烧录Firmware.img说明   |
| V1.9.5 | CWW | 2020-12-29 | 1. 优化排版<br>2. 删除一些不用的工程   |
| V1.9.6 | CWW | 2020-12-31 | 1. 增加uboot使用tftp更新loader分区  |
| V1.9.7 | CWW | 2021-01-08 | 1. 更新UBI文件系统镜像制作  |
| V1.9.8 | XZY | 2021-02-03 | 新增app/minigui_demo说明  |
| V2.0.0 | CWW | 2021-02-18 | 1. 增加Linux工具programmer_image_tool<br>2. 更新Rootfs配置说明<br>3. 更新app和external的编译方法<br>4. 增加SDK的BSP包编译说明 |

# 目录

## RV1126/RV1109 Linux SDK 快速入门

1. 开发环境搭建
2. SDK 配置框架说明
  - 2.1 SDK 目录说明
  - 2.2 RV1109/RV1126 模块代码目录说明
  - 2.3 RV1109/RV1126 开发相关文档
    - 2.3.1 目录docs和external的文档索引
    - 2.3.2 ISP Tuner工具以及文档路径
    - 2.3.3 SPI NAND/SLC NAND文档路径
    - 2.3.4 部分模块的培训视频地址
  - 2.4 RV1109/RV1126 开发相关工具
    - 2.4.1 Windows工具
    - 2.4.2 Linux工具
  - 2.5 SDK 配置框架图
3. SDK编译说明
  - 3.1 选择不同板级配置
    - 3.1.1 SDK下载地址
    - 3.1.2 SDK软件同步命令以及log
      - 3.1.2.1 SDK软件同步
      - 3.1.2.2 查看SDK版本
      - 3.1.2.3 为每个工程创建default分支
    - 3.1.3 SDK板级配置目录device/rockchip/rv1126\_rv1109
    - 3.1.4 切换板级配置命令
  - 3.2 查看编译命令
  - 3.3 U-Boot编译
    - 3.3.1 U-Boot配置说明
  - 3.4 Kernel编译
    - 3.4.1 Kernel配置说明
  - 3.5 Recovery编译
    - 3.5.1 Recovery配置说明
  - 3.6 Rootfs编译
    - 3.6.1 Rootfs配置说明
    - 3.6.2 目录app和external里的工程编译方法
  - 3.7 编译BSP包
  - 3.8 固件打包
  - 3.9 全自动编译
4. 刷机说明
  - 4.1 EVB板正面示意图
  - 4.2 EVB板背面示意图
  - 4.3 EVB Sensor板背面示意图
  - 4.4 硬件接口功能表
  - 4.5 Windows 刷机说明
  - 4.6 Linux 刷机说明
5. EVB板功能说明以及注意事项
  - 5.1 GPIO电源设计注意事项
  - 5.2 如何访问3路RTSP和1路RTMP网络码流
    - 5.2.1 使用串口或ADB连上EVB板子获取设备IP地址
    - 5.2.2 使用RK IPCamera Tool获取设备IP地址
    - 5.2.3 访问网络码流
  - 5.3 如何通过网页访问设备信息
  - 5.4 如何测试人脸识别功能
  - 5.5 如何通过网络调试EVB板
    - 5.5.1 通过SSH登陆EVB板调试
    - 5.5.2 通过SCP调试
    - 5.5.3 通过网络ADB调试

- 5.6 SPI NAND/SLC NAND ubi文件系统镜像打包说明
  - 5.6.1 根文件系统打包说明
  - 5.6.2 oem和userdata分区的ubifs打包说明
- 5.7 U-Boot终端下tftp使用说明
  - 5.7.1 U-Boot配置以太网
  - 5.7.2 U-Boot的tftp下载说明
    - 5.7.2.1 eMMC通过tftp烧录loader的方法
    - 5.7.2.2 SPI NAND通过tftp烧录loader的方法
- 6. 智能USB Camera产品配置
  - 6.1 产品编译说明
    - 6.1.1 选择对应板级配置
    - 6.1.2 编译命令
  - 6.2 产品软件框架
    - 6.2.1 uvc\_app
    - 6.2.2 mediaserver
    - 6.2.3 其它
  - 6.3 功能说明
    - 6.3.1 如何显示USB Camera预览
    - 6.3.2 如何测试AI模型后处理
    - 6.3.3 如何测试EPTZ功能
- 7. 闸机和门禁类产品配置
  - 7.1 产品编译说明
    - 7.1.1 选择对应板级配置
    - 7.1.2 编译命令
  - 7.2 QFacialGate应用
  - 7.3 minigui\_demo应用
  - 7.4 其它说明

# 1. 开发环境搭建

---

Ubuntu 16.04系统： 编译环境搭建所依赖的软件包以及安装命令如下：

```
sudo apt-get install repo device-tree-compiler git-core u-boot-tools mtools \
parted libudev-dev libusb-1.0-0-dev python-linaro-image-tools linaro-image-tools \
autoconf autotools-dev libsigsegv2 m4 intltool libdrm-dev curl sed make binutils \
build-essential gcc g++ bash patch gzip gawk bzip2 perl tar cpio python unzip
rsync \
file bc wget libncurses5 libqt4-dev libglib2.0-dev libgtk2.0-dev libglade2-dev
cvs git \
mercurial openssh-client subversion asciidoc w3m dblatex graphviz python-
matplotlib \
libc6:i386 libssl-dev expect fakeroot cmake flex bison liblz4-tool libtool
keychain
```

Ubuntu 17.04系统： 除了上述软件包外还需如下依赖包：

```
sudo apt-get install lib32gcc-7-dev g++-7 libstdc++-7-dev
```

## 2. SDK 配置框架说明

---

### 2.1 SDK 目录说明

进入工程目录下有buildroot、app、kernel、u-boot、device、docs、external等目录。每个目录或其子目录会对应一个git工程，提交需要在各自的目录下进行。

- buildroot：定制根文件系统。
- app：存放上层应用程序。
- external：相关库，包括音频、视频等。
- kernel：kernel代码。
- device/rockchip：存放每个平台的一些编译和打包固件的脚本和预备文件。
- docs：存放开发指导文件、平台支持列表、工具使用文档、Linux 开发指南等。
- prebuilts：存放交叉编译工具链。
- rkbin：存放固件和工具。
- rockdev：存放编译输出固件。
- tools：存放一些常用工具。
- u-boot：U-Boot代码。

## 2.2 RV1109/RV1126 模块代码目录说明

| 部分模块代码目录路径                   | 模块功能描述                |
|------------------------------|-----------------------|
| external/recovery            | recovery和Rockchip升级代码 |
| external/rkwifibt            | Wi-Fi和BT              |
| external/rk_pcba_test        | PCBA测试代码              |
| external/isp2-ipc            | 图像信号处理服务端             |
| external/mpp                 | 编解码代码                 |
| external/rkmedia             | Rockchip 多媒体封装接口      |
| external/camera_engine_rkaiq | 图像处理算法模块              |
| external/rknpu               | NPU驱动                 |
| external/rockface            | 人脸识别代码                |
| external/CallFunIpc          | 应用进程间通信代码             |
| external/common_algorithm    | 音视频通用算法库              |
| external/rknn-toolkit        | 模型转换、推理和性能评估的开发套件     |
| app/libIPCProtocol           | 基于dbus，提供进程间通信的函数接口   |
| app/mediaserver              | 提供多媒体服务的主应用           |
| app/ipc-daemon               | 系统守护服务                |
| app/dbserver                 | 数据库服务                 |
| app/netserver                | 网络服务                  |
| app/storage_manager          | 存储管理服务                |
| app/ipcweb-backend           | web后端                 |
| app/librddb                  | 数据库接口                 |
| app/ipcweb-ng                | web前端，采用Angular 8框架   |
| app/minigui_demo             | 基于MiniGUI实现一个简单画图demo |

## 2.3 RV1109/RV1126 开发相关文档

### 2.3.1 目录docs和external的文档索引

```
├── docs
│   │
│   └── Kernel （内核驱动相关文档，RV1126/RV1109平台可以参考）
│       │
```



- └─ Linux (Rockchip Linux系统通用文档, RV1126/RV1109平台可以参考)
  - └─ Multimedia
    - └─ camera (camera相关文档, RV1126/RV1109平台可以参考)
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_MPP\_CN.pdf (编解码接口开发指南, 适用于RV1126/RV1109平台)
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_MPP\_EN.pdf
  - └─ Recovery (升级相关文档, 适用于RV1126/RV1109平台)
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Recovery\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Recovery\_EN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Upgrade\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Upgrade\_EN.pdf
  - └─ Security (加密相关文档, 适用于RV1126/RV1109平台)
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_TEE\_Secure\_SDK\_CN.pdf
  - └─ Wifibt (WiFi和蓝牙相关文档, 适用于RV1126/RV1109平台)
    - └─ AP模组RF测试文档
      - └─ BT RF Test Commands for Linux-v05.pdf
      - └─ Wi-Fi RF Test Commands for Linux-v03.pdf
    - └─ REALTEK模组RF测试文档
      - └─ 00014010-WS-170731-RTL8723D\_COB\_MP\_FLOW\_R04.pdf
      - └─ MP tool user guide for linux20180319.pdf
      - └─ Quick\_Start\_Guide\_V6.txt
    - └─ RK平台\_RTL8723DS\_AIRKISS配网说明.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_DeviceIo\_Bluetooth\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_WIFI\_BT\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_WIFI\_BT\_EN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Network\_Config\_CN.pdf
    - └─ WIFI性能测试PC工具
      - └─ iperf-2.0.5-2-win32.zip
- └─ RV1126\_RV1109
  - └─ ApplicationNote (Rockchip应用开发框架介绍、网页端开发指南)
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Application\_Framework\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Application\_Framework\_EN.pdf
    - └─ Rockchip\_Instructions\_Linux\_CGI\_API\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Instructions\_Linux\_MediaServer\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Instructions\_Linux\_MediaServer\_EN.pdf
    - └─ Rockchip\_Instructions\_Linux\_Web\_Configuration\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Instructions\_Linux\_Web\_Configuration\_EN.pdf
  - └─ Camera (ISP开发指南)
    - └─ Camera\_External\_FAQ\_v1.0.pdf
    - └─ Rockchip\_Color\_Optimization\_Guide\_ISP2x\_V1.1.0.pdf
    - └─ Rockchip\_Development\_Guide\_ISP2x\_CN\_v1.2.0.pdf
    - └─ Rockchip\_Driver\_Guide\_ISP2x\_CN\_v0.1.0.pdf
    - └─ Rockchip\_Instruction\_Linux\_Application\_ISP20\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_IQ\_Tools\_Guide\_ISP2x\_CN\_v1.0.0.pdf
    - └─ Rockchip\_RV1109\_RV1126\_Developer\_Guide\_Linux\_Ispserver\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Tuning\_Guide\_ISP2x\_CN\_v1.0.0.pdf
  - └─ Multimedia
    - └─ Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_RKMedia\_CN.pdf
    - └─ Rockchip\_Instructions\_Linux\_Rkmedia\_CN.pdf (多媒体接口开发指南)
  - └─ Rockchip\_RV1126\_RV1109\_EVB\_User\_Guide\_V1.0\_CN.pdf (硬件开发指南)

```

|   |   └─ Rockchip_RV1126_RV1109_EVB_User_Guide_V1.0_EN.pdf
|   |   └─ Rockchip_RV1126_RV1109_Instruction_Linux_Separate_Building_EN.pdf (独立编译U-Boot/Kernel/Rootfs说明文档)
|   |   └─ Rockchip_RV1126_RV1109_Linux_SDK_V1.1.1_20200711_CN.pdf (SDK发布说明)
|   |   └─ Rockchip_RV1126_RV1109_Linux_SDK_V1.1.1_20200711_EN.pdf
|   |   └─ Rockchip_RV1126_RV1109_Quick_Start_Linux_CN.pdf (快速开发指南)
|   |   └─ Rockchip_RV1126_RV1109_Quick_Start_Linux_EN.pdf
|   |   └─ RV1109 Multimedia Codec Benchmark v1.2.pdf
|   |   └─ RV1126 Multimedia Codec Benchmark v1.1.pdf
|   |   └─ RV1126_RV1109_Release_Note.txt
└─ external
    └─ rknn-toolkit (模型转换、推理和性能评估的开发套件文档)
        └─ doc
            └─ Rockchip_Developer_Guide_RKNN_Toolkit_Custom_OP_V1.3.2_CN.pdf
            └─ Rockchip_Developer_Guide_RKNN_Toolkit_Custom_OP_V1.3.2_EN.pdf
            └─ Rockchip_Quick_Start_RKNN_Toolkit_V1.3.2_CN.pdf
            └─ Rockchip_Quick_Start_RKNN_Toolkit_V1.3.2_EN.pdf
            └─ Rockchip_Trouble_Shooting_RKNN_Toolkit_V1.3.2_CN.pdf
            └─ Rockchip_Trouble_Shooting_RKNN_Toolkit_V1.3.2_EN.pdf
            └─ Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_V1.3.2_CN.pdf
            └─ Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_V1.3.2_EN.pdf
            └─ Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_Visualization_V1.3.2_CN.pdf
            └─ Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_Visualization_V1.3.2_EN.pdf
└─ rknpu
    └─ rknn (Rockchip NPU 开发文档)
        └─ doc
            └─ Rockchip_User_Guide_RKNN_API_V1.3.3_CN.pdf
            └─ Rockchip_User_Guide_RKNN_API_V1.3.3_EN.pdf

```

### 2.3.2 ISP Tuner工具以及文档路径

文档路径:

```
external/camera_engine_rkaiq/rkisp2x_tuner/doc/Rockchip_IQ_Tools_Guide_ISP2x_v1.3.pdf
```

df 工具路径:

```
external/camera_engine_rkaiq/rkisp2x_tuner/RKISP2.x_Tuner_v0.2.1_AIQ1.2.1.exe
```

ISP相关文档以及支持的sensor列表也可以在Redmine上获取 <https://redmine.rock-chips.com/documents/53>

### 2.3.3 SPI NAND/SLC NAND文档路径

文档路径:

```
docs/Linux/ApplicationNote/Rockchip_Developer_Guide_Linux_Nand_Flash_Open_Source_Solution_CN.pdf
```

### 2.3.4 部分模块的培训视频地址

- 多媒体RKMedia介绍

链接: <https://pan.baidu.com/s/1Z4o2v2KL6eCKXgI2fMEcSA>  
提取码: vkh2

- RK NPU开发套件介绍及Q&A

链接: [https://pan.baidu.com/s/10w7R\\_q857uVEXq-88Pu-1g](https://pan.baidu.com/s/10w7R_q857uVEXq-88Pu-1g)  
提取码: c66l

- RV1126&RV1109摄像头驱动调试介绍

链接: <https://pan.baidu.com/s/1rva6ZDj1x-T1rNcxV354KA>  
提取码: z4uh

- RV1126&RV1109 Linux SDK 快速开发指南

链接: <https://pan.baidu.com/s/1iXwOdXH0jIR3iGQc0gluow>  
提取码: t9o0

- RK ISP2 标定流程介绍

链接: <https://pan.baidu.com/s/1tZloen4B4jIIl2w1R2hWfg>  
提取码: nrp3

- RK ISP2 基础模块的标定方法及工具使用

链接: <https://pan.baidu.com/s/1L0zSxInjqTyqDBesg4RLlw>  
提取码: 8yc6

## 2.4 RV1109/RV1126 开发相关工具

### 2.4.1 Windows工具

工具说明文档: [tools/windows/ToolsRelease.txt](#)

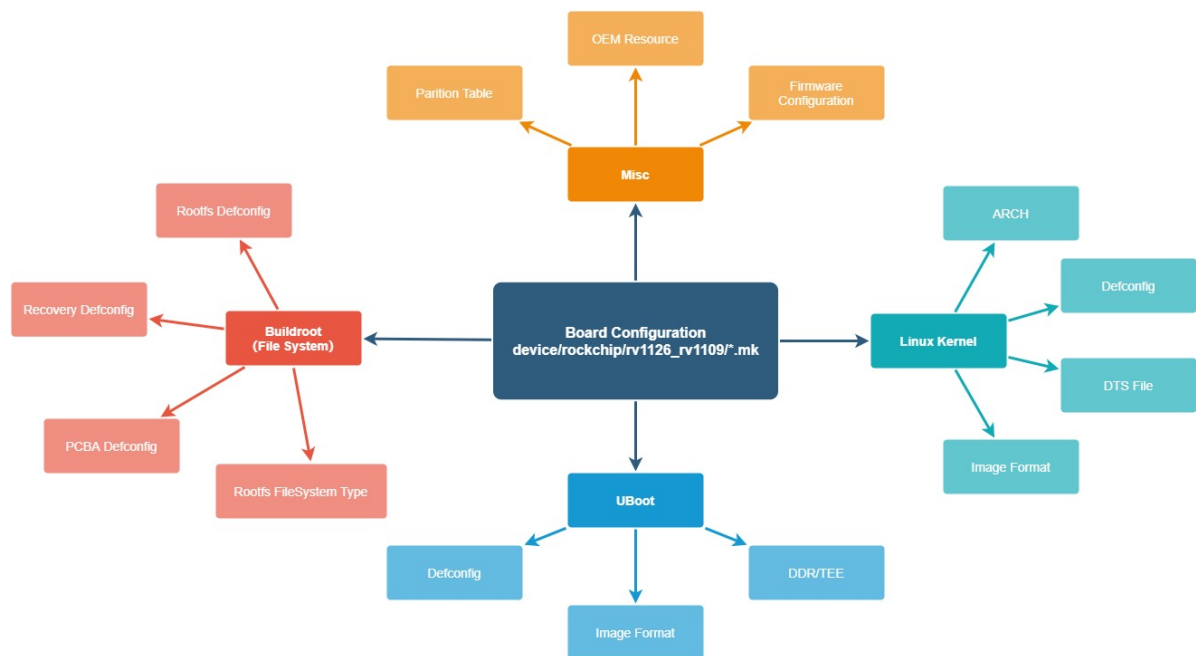
| 工具名称               | 工具用途                             |
|--------------------|----------------------------------|
| RKDevTool          | 分立升级固件及整个update升级固件工具            |
| FactoryTool        | 量产升级工具                           |
| SecureBootTool     | 固件签名工具                           |
| efuseTool          | efuse烧写工具                        |
| RKDevInfoWriteTool | 写号工具                             |
| SDDiskTool         | SD卡镜像制作                          |
| SpiImageTools      | eMMC烧录器固件制作工具（文档在FactoryTool工具里） |
| DriverAssitant     | 驱动安装工具                           |
| RKImageMaker       | 打包工具(打包成update.img)              |
| SpeakerPCBATool    | 音箱PCBA测试工具                       |
| RKDevTool_Release  | 固件烧录工具                           |
| ParameterTool      | 分区表修改工具                          |
| RK_IPCamera_Tool   | IPC设备搜索工具                        |

## 2.4.2 Linux工具

工具说明文档：tools/linux/ToolsRelease.txt

| 工具名称                  | 工具用途                                   |
|-----------------------|--|
| Linux_Pack_Firmware   | 固件打包工具(打包成update.img)                  |
| Linux_Upgrade_Tool    | 烧录固件工具                                 |
| Linux_SecureBoot      | 固件签名工具                                 |
| Firmware_Merger       | SPI NOR固件打包工具(生成的固件可以用于烧录器)            |
| programmer_image_tool | 打包SPI NOR/SPI NAND/SLC NAND/eMMC的烧录器固件 |

## 2.5 SDK 配置框架图



### 3. SDK编译说明

SDK的编译有2种方法：

- 一种是依赖整个SDK环境编译（本章节介绍的方法）
- 另一种是把U-Boot、Linux Kernel、Rootfs以及应用库独立出SDK来编译（具体方法参考文档：[docs/RV1126\\_RV1109/Rockchip\\_RV1126\\_RV1109\\_Instruction\\_Linux\\_Separate\\_Building\\_EN.pdf](#)）

#### 3.1 选择不同板级配置

##### 3.1.1 SDK下载地址

```
repo init --repo-url ssh://git@www.rockchip.com.cn/repo/rk/tools/repo \
-u ssh://git@www.rockchip.com.cn/linux/rk/platform/manifests \
-b linux -m rv1126_rv1109_linux_release.xml

.repo/repo/repo sync -c -j4
```

##### 3.1.2 SDK软件同步命令以及log

###### 3.1.2.1 SDK软件同步

```
.repo/repo/repo sync -c -j4
repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+.
repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+.
Fetching projects: 100% (71/71), done.
info: A new version of repo is available

warning: project 'repo' branch 'stable' is not signed
warning: Skipped upgrade to unverified version
Checking out projects: 100% (71/71), done.
repo sync has finished successfully.
```

3.1.2.2 查看SDK版本

在SDK根目录执行命令：

```
realpath .repo/manifests/rv1126_rv1109_linux_release.xml

# 例如：打印的版本号为v1.3.1
#      更新时间为2020-09-21
# /home/rv1109-
SDK/.repo/manifests/rv1126_rv1109_linux/rv1126_rv1109_linux_v1.3.1_20200921.xml
```

3.1.2.3 为每个工程创建default分支

```
.repo/repo/repo start default --all
repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+.
repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+.
Starting default: 100% (71/71), done.
```

3.1.3 SDK板级配置目录device/rockchip/rv1126\_rv1109

| 板级配置                             | 适用产品说明                     | 存储介质        | EVB板  |
|----------------------------------|----------------------------|-------------|---|
| BoardConfig-38x38-spi-nand.mk    | 通用IPC（产品是分立电源方案）           | SPI<br>NAND | RV1126_RV1109_38X38_SPI_DDR3P216DD6_V10_20200511LXF |
| BoardConfig-38x38-spi-nand.mk    | 通用IPC（产品是分立电源方案）           | SPI<br>NAND | RV1126_RV1109_IPC38_DEMO_V1.11_2020724LX            |
| BoardConfig-38x38-spi-nand-ab.mk | 通用IPC（产品是分立电源方案），启动方式是AB系统 | SPI<br>NAND | RV1126_RV1109_IPC38_DEMO_V1.11_2020724LX            |
| BoardConfig-robot.mk             | 扫地机类IPC                    | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF       |
| BoardConfig-tb-v12.mk            | 门锁、门铃、猫眼等带电池产品             | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY       |
| BoardConfig-tb-v13.mk            | 门锁、门铃、猫眼等带电池产品             | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF       |
| BoardConfig-spi-nand.mk          | 通用IPC                      | SPI<br>NAND | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY       |
| BoardConfig.mk                   | 通用IPC                      | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF       |
| BoardConfig-ab-v13.mk            | 通用IPC，启动方式是AB系统            | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF       |
| BoardConfig-v12.mk               | 通用IPC                      | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY       |
| BoardConfig-slc-nand-v12.mk      | 通用IPC                      | SLC<br>NAND | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY       |
| BoardConfig-v10-v11.mk           | 通用IPC                      | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V11_20200312LXF       |
| BoardConfig-spi-nor-v12.mk       | 精简系统，只有基本码流预览              | SPI NOR     | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY       |
| BoardConfig-facial_gate.mk       | 门禁和闸机类产品                   | eMMC        | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF       |
| +++++                            | +++++                      | +++++       | +++++   |

### 3.1.4 切换板级配置命令

方法1 `./build.sh` 后面加上板级配置文件, 例如:

选择通用IPC类产品的板级配置

```
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig.mk
```

选择门锁、门铃、猫眼等带电池产品的板级配置, 对应EVB板

RV1126\_RV1109\_EVB\_DDR3P216SD6\_V13\_20200630LXF

```
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-tb-v13.mk
```

选择门禁和闸机类产品, 对应EVB板RV1126\_RV1109\_EVB\_DDR3P216SD6\_V13\_20200630LXF

```
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk
```

方法2

```
./build.sh lunch
processing board option: lunch
processing option: lunch

You're building on Linux
Lunch menu...pick a combo:

0. default BoardConfig.mk
1. BoardConfig-38x38-spi-nand.mk
2. BoardConfig-ab-v13.mk
3. BoardConfig-battery-ipc.mk
4. BoardConfig-facial_gate.mk
5. BoardConfig-robot.mk
6. BoardConfig-sl.mk
7. BoardConfig-slc-nand-v12.mk
8. BoardConfig-spi-nand.mk
9. BoardConfig-spi-nor-tb-v13.mk
10. BoardConfig-spi-nor-v12.mk
11. BoardConfig-tb-v12.mk
12. BoardConfig-tb-v13.mk
13. BoardConfig-v10-v11.mk
14. BoardConfig-v12.mk
15. BoardConfig.mk
Which would you like? [0]:
switching to board: /home/rv1109/device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig.mk
```

### 3.2 查看编译命令

在根目录执行命令: `./build.sh -h|help`

```
./build.sh help
Usage: build.sh [OPTIONS]
Available options:
```

```

BoardConfig*.mk    -switch to specified board config
lunch              -list current SDK boards and switch to specified board config
uboot              -build uboot
spl                -build spl
loader             -build loader
kernel             -build kernel
modules            -build kernel modules
toolchain          -build toolchain
rootfs             -build default rootfs, currently build buildroot as default
buildroot          -build buildroot rootfs
ramboot            -build ramboot image
multi-npu_boot     -build boot image for multi-npu board
yocto              -build yocto rootfs
debian             -build debian9 stretch rootfs
distro             -build debian10 buster rootfs
pcba               -build pcba
recovery           -build recovery
all                -build uboot, kernel, rootfs, recovery image
cleanall           -clean uboot, kernel, rootfs, recovery
firmware           -pack all the image we need to boot up system
updateimg          -pack update image
otapackage         -pack ab update otapackage image
save               -save images, patches, commands used to debug
allsave            -build all & firmware & updateimg & save

Default option is 'allsave'.

```

查看部分模块详细编译命令，例如：./build.sh -h kernel

```

./build.sh -h kernel
###Current SDK Default [ kernel ] Build Command###
cd kernel
make ARCH=arm rv1126_defconfig
make ARCH=arm rv1126-evb-ddr3-v10.img -j12

```

## 3.3 U-Boot编译

```

### 查看U-Boot详细编译命令
./build.sh -h uboot

### U-Boot编译命令
./build.sh uboot

```

### 3.3.1 U-Boot配置说明



```
### 使用menuconfig配置U-Boot，选择需要的模块，最后保存退出。
### rv1126_defconfig 文件在目录 u-boot/configs
### 命令格式：make "RK_UBOOT_DEFCONFIG"_defconfig
### RK_UBOOT_DEFCONFIG 定义在./build.sh选择的BoardConfig*.mk
cd u-boot
make rv1126_defconfig
make menuconfig

### 保存配置到对应的文件rv1126_defconfig
make savedefconfig
cp defconfig configs/rv1126_defconfig
```

## 3.4 Kernel编译

```
### 查看Kernel详细编译命令
./build.sh -h kernel

### Kernel编译命令
./build.sh kernel
```

### 3.4.1 Kernel配置说明

```
### 例如 device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig.mk
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig.mk
cd kernel

### 命令格式：make ARCH=arm "RK_KERNEL_DEFCONFIG" "RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT"
### RK_KERNEL_DEFCONFIG 和RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT 都定义在./build.sh选择的
BoardConfig*.mk
### RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT 是可选项，具体看BoardConfig*.mk配置。
make ARCH=arm rv1126_defconfig
make ARCH=arm menuconfig

make ARCH=arm savedefconfig
cp defconfig arch/arm/configs/rv1126_defconfig
```

## 3.5 Recovery编译

```
### 查看Recovery详细编译命令
./build.sh -h recovery

### Recovery编译命令
./build.sh recovery
```

### 3.5.1 Recovery配置说明

```
### 1. 获取对应板级文件的recovery配置
./build.sh -h recovery
#   ###Current SDK Default [ recovery ] Build Command###
#   source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109_recovery
#   device/rockchip/common/mk-ramdisk.sh recovery.img
rockchip_rv1126_rv1109_recovery

### 2. source 对应的recovery配置
source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109_recovery

### 3. 使用menuconfig配置recovery，选择需要的模块，最后保存退出。
### 比如：去掉recovery的UI显示 BR2_PACKAGE_RECOVERY_NO_UI （查看
buildroot/package/rockchip/recovery/Config.in）
make menuconfig # 进入menuconfig后，按"/"进入查找模式，输入
BR2_PACKAGE_RECOVERY_NO_UI

### 4. 保存到选择的recovery配置文件
###   ./buildroot/configs/rockchip_rv1126_rv1109_recovery_defconfig
make savedefconfig
```

注：Recovery是非必需的功能，有些板级配置不会设置

## 3.6 Rootfs编译

```
### 查看Rootfs详细编译命令
./build.sh -h rootfs

### Rootfs编译和打包命令
./build.sh rootfs
```

### 3.6.1 Rootfs配置说明

```
### 1. 先在SDK根目录查看Board Config对应的rootfs是哪个配置
./build.sh -h rootfs
#   ###Current SDK Default [ rootfs ] Build Command###
#   source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109
#   make

### 2. source buildroot对应的defconfig
source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109

### 3. 使用menuconfig配置文件系统，选择需要的模块，最后保存退出。
### 例如：要配置app/ipc-daemon这个工程
###   a. 找到app/ipc-daemon对应的配置文件
###       grep -lr "app/ipc-daemon" buildroot/package
###       buildroot/package/rockchip/ipc-daemon/ipc-daemon.mk
###       对应的配置文件： buildroot/package/rockchip/ipc-daemon/Config.in
###
###   b. 获取配置名称BR2_PACKAGE_IPC_DAEMON
```

```
###          查看buildroot/package/rockchip/ipc-daemon/Config.in
make menuconfig # 进入menuconfig后, 按"/"进入查找模式, 输入BR2_PACKAGE_IPC_DAEMON

### 4. 保存到rootfs配置文件
###      ./buildroot/configs/rockchip_rv1126_rv1109_defconfig
make savedefconfig
```

### 3.6.2 目录app和external里的工程编译方法

```
# SDK版本更新到V1.8.0
# 命令格式: ./build.sh app/<pkg1> app/<pkg2> external/<pkg3> ...
#          <pkg1>, <pkg2>, <pkg3> 是app和external目录里的工程
# 例如编译external/mpp 和 app/mediaserver
./build.sh external/mpp app/mediaserver
```

注: SDK根目录app和external下的工程都是buildroot的package包, 编译方法相同。

## 3.7 编译BSP包

SDK的BSP包只包含音视频编解码库、NPU库以及头文件。注: BSP包不包含文件系统。

```
source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109_libs

make -j12
```

编译BSP生成的目录 `buildroot/output/rockchip_rv1126_rv1109_libs/BSP`

```
tree buildroot/output/rockchip_rv1126_rv1109_libs/BSP/
buildroot/output/rockchip_rv1126_rv1109_libs/BSP/
├── example
│   ├── common
│   ├── iqfiles
│   ├── librtsp
│   ├── multi_audio_test
│   ├── rknn_model
│   ├── stressTest
│   └── vqefiles
├── include
│   ├── rga
│   ├── rkaiq
│   └── rkmedia
├── lib
└── npu
    ├── include
    ├── ko
    └── lib
```

## 3.8 固件打包

固件打包命令：`./mkfirmware.sh`

固件目录：rockdev

## 3.9 全自动编译

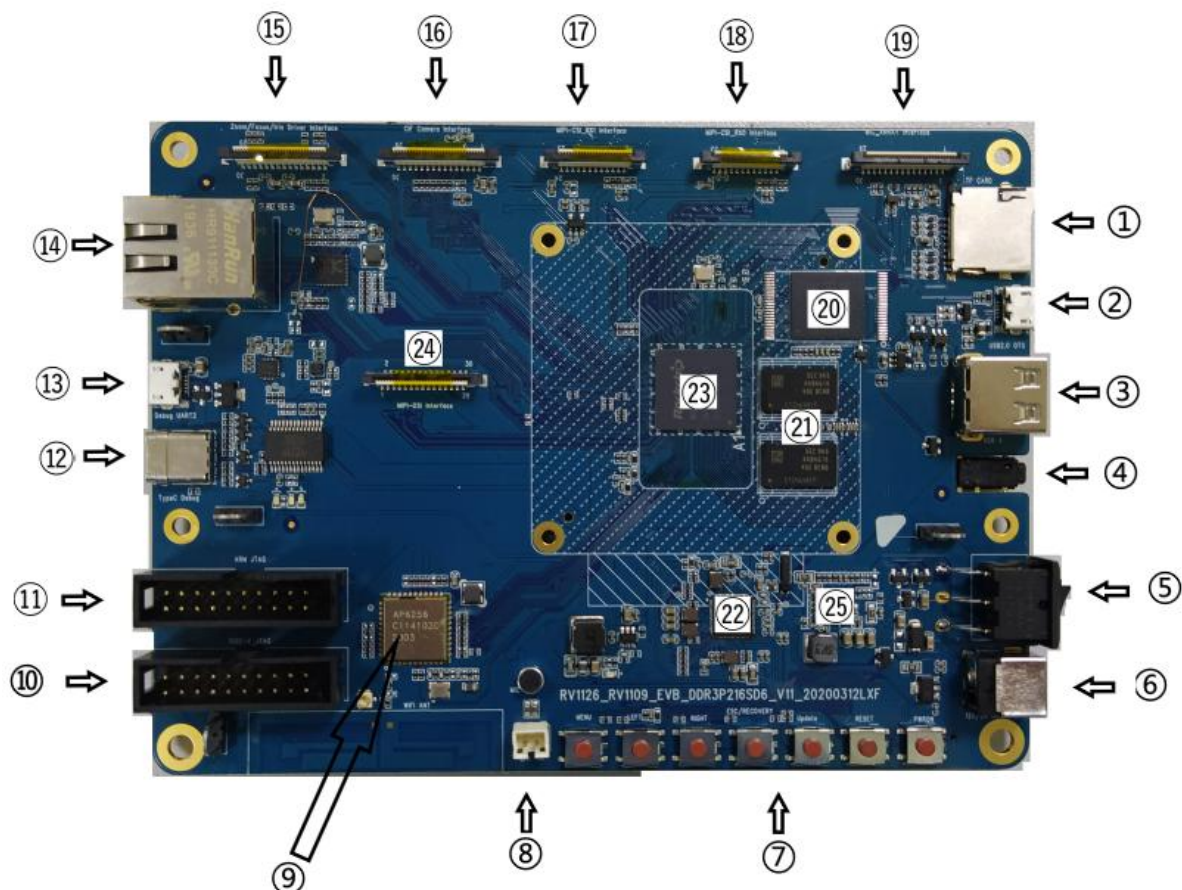
进入工程根目录执行以下命令自动完成所有的编译：

```
./build.sh all # 只编译模块代码 (u-Boot, kernel, Rootfs, Recovery)
                # 需要再执行./mkfirmware.sh 进行固件打包

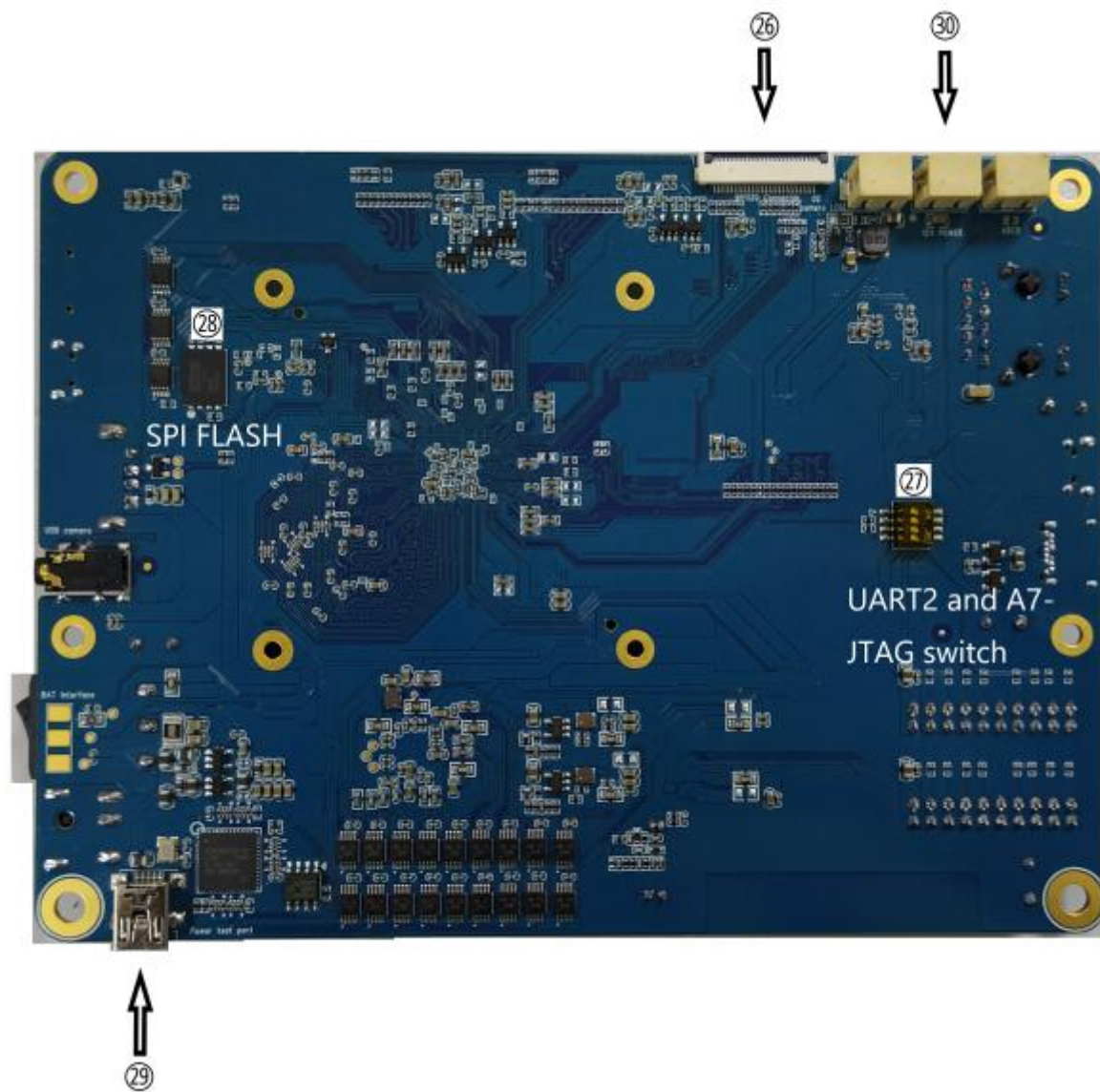
./build.sh      # 在./build.sh all基础上
                # 1. 增加固件打包 ./mkfirmware.sh
                # 2. update.img打包
                # 3. 复制rockdev目录下的固件到IMAGE/***_RELEASE_TEST/IMAGES目录
                # 4. 保存各个模块的补丁到IMAGE/***_RELEASE_TEST/PATCHES目录
                # 注: ./build.sh 和 ./build.sh allsave 命令一样
```

## 4. 刷机说明

### 4.1 EVB板正面示意图








## 4.2 EVB板背面示意图



## 4.3 EVB Sensor板背面示意图



扫描Sensor板背面的二维码，可以获取到EVB板编译好的固件。

| <input type="checkbox"/> | 名称   |
|--------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> |  Docs       |
| <input type="checkbox"/> |  Tools      |
| <input type="checkbox"/> |  快速启动固件     |
| <input type="checkbox"/> |  NPU评估固件    |
| <input type="checkbox"/> |  IPC-SDK-固件 |

4.4 硬件接口功能表



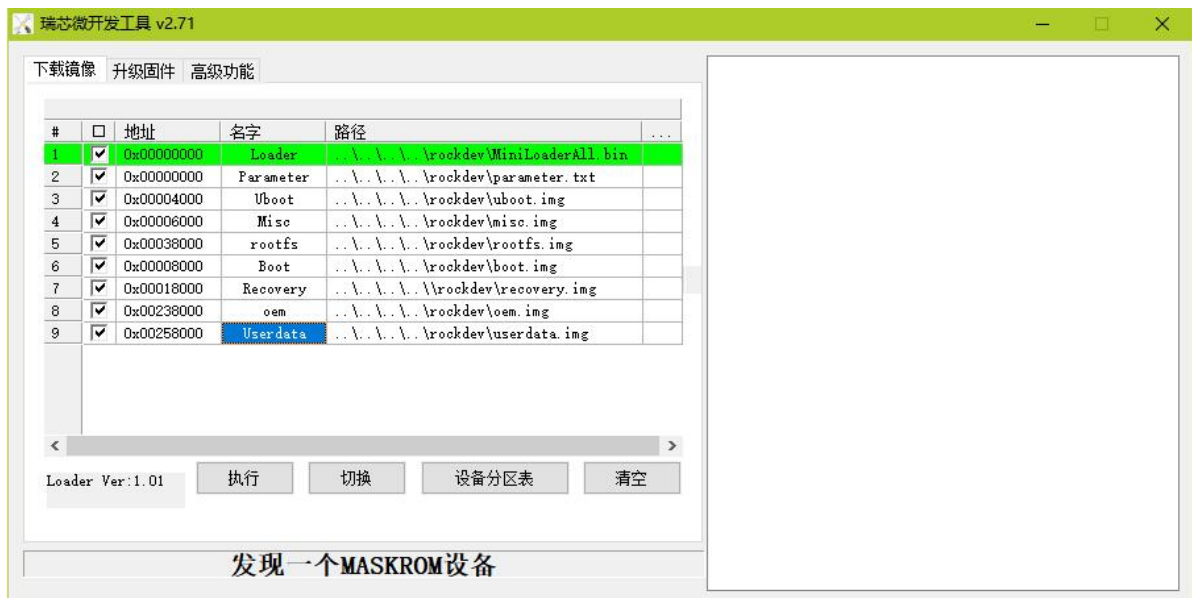
| 序号<br>Item   | 功能部分<br>Function Part       | 要求<br>Requirement                           |
|--------------|-----------------------------|---|
| 1            | TF Card                     | 正常识别TF Card                                 |
| 2            | USB Micro-B Port            | 可以认到ADB设备，可以下载固件                            |
| 3            | USB Type-A Port             | 可以识别device设备，且功能正常                          |
| 4            | USB camera input            | 正常识别USB camera                              |
| 5            | the boat switch             | 直流适配器输入的12v电源，可以通过船型开关来控制打开或关闭              |
| 6            | 12V power supply input      |   |
| 7            | KEY BAORD                   |   |
| 8            | CLASS D output              | 喇叭功能正常                                      |
| 9            | WI-FI/BT                    | AP6256模组功能正常                                |
| 10           | RISC-V JTAG                 | 芯片验证调试                                      |
| 11           | V7-JTAG                     |   |
| 12           | TPYEC                       |   |
| 13           | USB Micro-B Port            | 串口可以正常输入和输出                                 |
| 14           | 以太网Ethernet                 | 网络连接正常                                      |
| 15           | Zoom/ Iris Driver Interface | 开发板预留Zoom/Focus/Iris连接座，方便客户进行CAMERA设备调试开发。 |
| 16           | CIF camera                  | 摄像头功能正常，CIF摄像头输入                            |
| 17           | MIPI Camera 1               | 摄像头功能正常，默认MIPI摄像头输入                         |
| 18           | MIPI Camera 2               | 摄像头功能正常，默认MIPI摄像头输入                         |
| 19           | MIC-ARRAY                   | MIC阵列输入                                     |
| 20           | eMMC Flash                  | 可以正常识别容量16GByte                             |
| 21           | DDR DDR3                    | 可识别到总容量8Gbit                                |
| 22           | PMIC RK809-2                | 各路电源正常输出，电池电量检测准确                           |
| 23           | CPU                         | RV1126_RV1109                               |
| 24           | MIPI屏 MIPI panel            | 屏幕图像显示正常                                    |
| 25           | BQ24171                     | 双节电池充放电正常                                   |
| Bottom Layer |                             |   |
| 26           | BT1120 Camera               | 摄像头功能正常，BT1120 摄像头输入                        |
| 27           | 功能切换SWITCH                  | UART2和A7-JTAG功能切换                           |
| 28           | SPI flash                   | 验证SPI flash功能                               |
| 29           | USB Micro-B Port            | 用于功耗测试                                      |
| 30           | Camera_LED 驱动输出             | Warm up lamp drive                          |

## 4.5 Windows 刷机说明

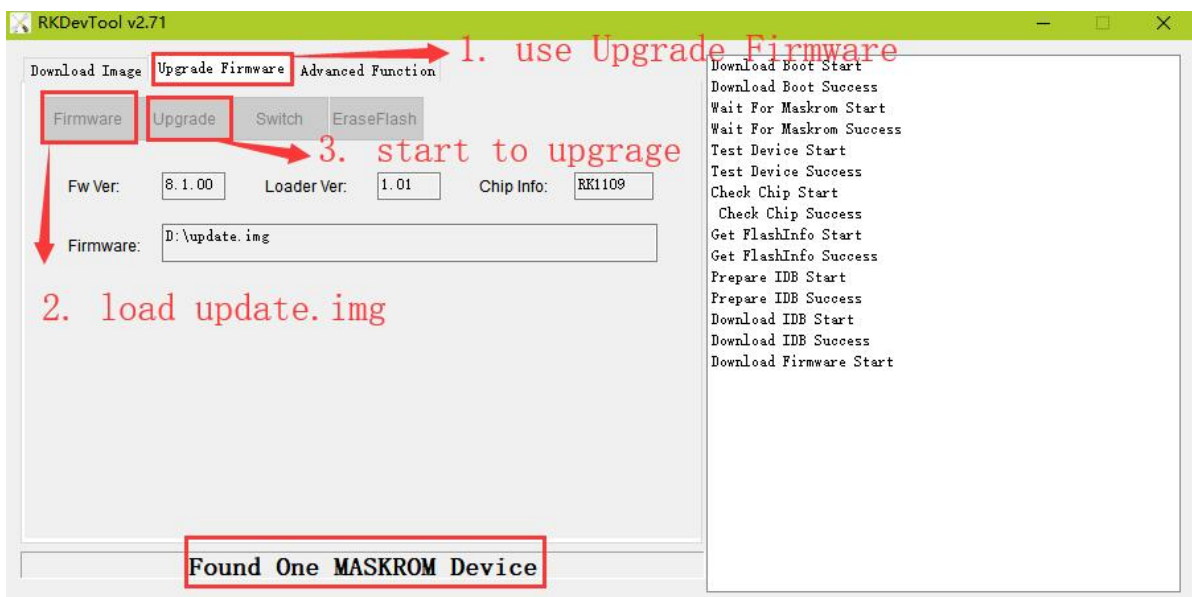
SDK 提供 Windows 烧写工具(工具版本需要 V2.78 或以上)，工具位于工程根目录：

```
tools/
├─ windows/RKDevTool
```

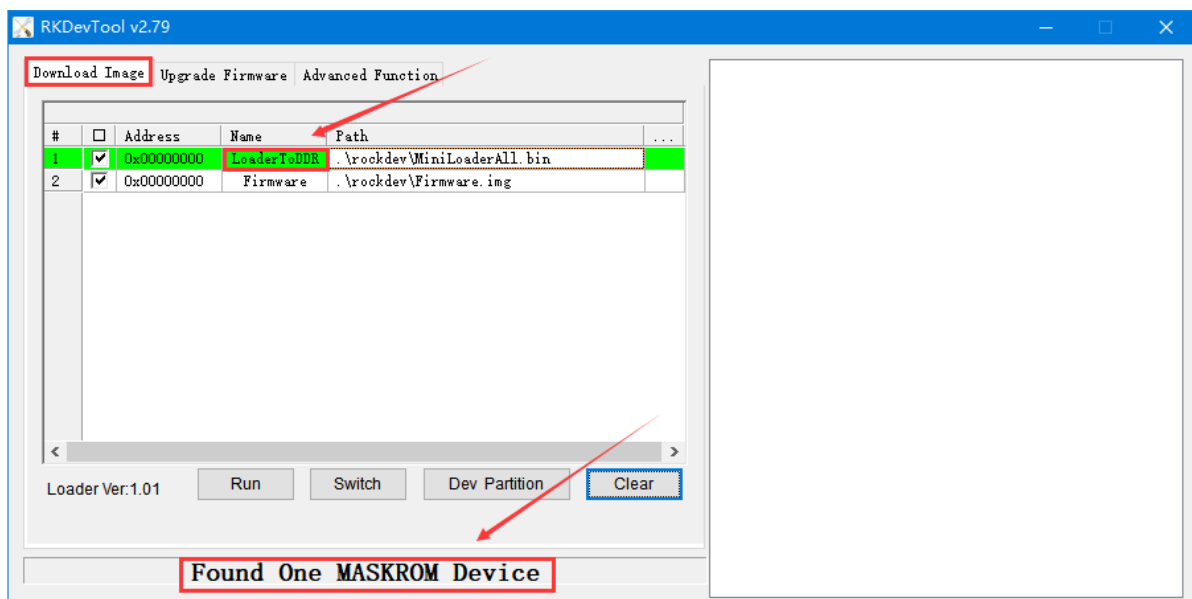
如下图，编译生成相应的固件后，设备烧写需要进入 MASKROM 或 BootROM 烧写模式，连接好 USB 下载线后，按住按键“Update”不放并按下复位键“RESET”后松手，就能进入 MASKROM 模式，加载编译生成固件的相应路径后，点击“执行”进行烧写，也可以按“recovery”按键不放并按下复位键“RESET”后松手进入 loader 模式进行烧写，下面是 MASKROM 模式的分区偏移及烧写文件。(注意：Windows PC 需要在管理员权限运行工具才可执行)



烧录update.img方法:



SPI NOR的Firmware.img烧录方法:



注:

1. 除了MiniLoaderAll.bin和parameter.txt, 实际需要烧录的分区根据rockdev/parameter.txt配置为准。



2. 烧写前，需安装最新 USB 驱动，驱动详见：

```
<SDK>/tools/windows/DriverAssitant_v4.91.zip
```

## 4.6 Linux 刷机说明

Linux 下的烧写工具位于 tools/linux 目录下(Linux\_Upgrade\_Tool 工具版本需要 V1.57 或以上)，请确认你的板子连接到 MASKROM/loader rockusb。比如编译生成的固件在 rockdev 目录下，升级命令如下：

```
### 除了MiniLoaderAll.bin和parameter.txt，实际需要烧录的分区根据rockdev/parameter.txt
配置为准。
sudo ./upgrade_tool ul rockdev/MiniLoaderAll.bin
sudo ./upgrade_tool di -p rockdev/parameter.txt
sudo ./upgrade_tool di -u rockdev/uboot.img
sudo ./upgrade_tool di -misc rockdev/misc.img
sudo ./upgrade_tool di -b rockdev/boot.img
sudo ./upgrade_tool di -recovery rockdev/recovery.img
sudo ./upgrade_tool di -oem rockdev/oem.img
sudo ./upgrade_tool di -rootfs rockdev/rootfs.img
sudo ./upgrade_tool di -userdata rockdev/userdata.img
sudo ./upgrade_tool rd
```

或升级整个 firmware 的 update.img 固件：

```
sudo ./upgrade_tool uf rockdev/update.img
```

SPI NOR升级整个 firmware 的 Firmware.img 固件：

```
sudo ./upgrade_tool db rockdev/MiniLoaderAll.bin
sudo ./upgrade_tool wl 0x0 rockdev/Firmware.img
sudo ./upgrade_tool rd
```

或在根目录，机器在 MASKROM 状态运行如下升级：

```
./rkflash.sh
```

## 5. EVB板功能说明以及注意事项

### 5.1 GPIO电源设计注意事项

主控电源域的IO电平要与对接外设芯片的IO电平保持一致，还要注意软件的电压配置要跟硬件的电压一致，否则可能会导致GPIO的损坏。



### 注意

关于GPIO电源域IO电平匹配问题：

GPIO的电源域PMUIO0\_VDD, PMUIO1\_VDD, VCCIO1\_VDD, VCCIO2\_VDD, VCCIO3\_VDD, VCCIO4\_VDD, VCCIO5\_VDD, VCCIO6\_VDD, VCCIO7\_VDD, 这些电源的电压要跟所接的外设的IO电平的电压保持一致，否则可能会导致GPIO的损坏。

还要注意软件的电压配置要跟硬件的电压一致：比如硬件IO电平接1.8V，软件的电压配置也要相应的配成1.8V；硬件IO电平接3.3V，软件的电压配置也要用3.3V，否则也可能会导致GPIO的损坏。

## 5.2 如何访问3路RTSP和1路RTMP网络码流

EVB板支持如下功能：

- 支持3路RTSP和1路RTMP网络码流
- 支持本地屏幕1280x720显示
- 支持保存主码流到设备
- 支持网页端访问设备
- 支持人脸识别

使用网线接到EVB板的网口，上电开机。默认会自动获取IP地址。

### 5.2.1 使用串口或ADB连上EVB板子获取设备IP地址

```
ifconfig eth0
eth0      Link encap:Ethernet  HWaddr 02:E0:F9:16:7E:E9
          inet addr:172.16.21.218  Bcast:172.16.21.255  Mask:255.255.255.0
          UP BROADCAST RUNNING MULTICAST  MTU:1500  Metric:1
          RX packets:199225 errors:0 dropped:2231 overruns:0 frame:0
          TX packets:372371 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
          RX bytes:20874811 (19.9 MiB)  TX bytes:522220899 (498.0 MiB)
          Interrupt:56
```

使用串口连接EVB板子的PC端配置如下：

```
波特率：1500000
数据位：8
停止位：1
奇偶校验：none
流控：none
```

## 5.2.2 使用RK IPCamera Tool获取设备IP地址

安装SDK目录tools/windows/RK\_IPCamera\_Tool-V1.1.zip工具。打开工具，通过EVB板网口连接到电脑所在局域网，查看RK IPCamera Tool工具设备总数列表获取设备IP地址。



说明：

1. 点击“开启搜索”，进行设备搜索
2. 选择一个设备
3. 取消自动获取IP，改为静态IP
4. 设置静态IP
5. 设置IP
6. 打开预览

## 5.2.3 访问网络码流

使用支持RTSP或RTMP的播放器访问，例如（VLC播放器）。

RTSP访问地址：

- rtsp://设备IP地址/live/mainstream
- rtsp://设备IP地址/live/substream
- rtsp://设备IP地址/live/thirdstream

RTMP访问地址：

- rtmp://设备IP地址:1935/live/substream

## 5.3 如何通过网页访问设备信息

打开Web浏览器（推荐Chrome浏览器）访问地址：

```
http://设备IP地址
```

网页端详细的操作说明请参考SDK目录docs下的文档  
Rockchip\_Instructions\_Linux\_Web\_Configuration\_CN.pdf。

## 5.4 如何测试人脸识别功能

使用播放器访问RTSP主码流：rtsp://设备IP地址/live/mainstream

SDK的人脸识别功能默认没打开，需要通过网页“配置”-->“智能分析”打开，授权的测试时间是30~60分钟，授权失效后主码流预览会有“人脸算法软件未授权”提示，需要重启才能再测试。

## 5.5 如何通过网络调试EVB板

### 5.5.1 通过SSH登陆EVB板调试

接上以太网，通过第5.1.2节 [使用RK IPCamera Tool获取设备IP地址](#)获取EVB板IP地址。保证PC电脑可以ping通EVB板。

```
### 清除上次登陆信息（EVB板的IP地址192.168.1.159）
ssh-keygen -f "$HOME/.ssh/known_hosts" -R 192.168.1.159
### 使用SSH命令登陆
ssh root@192.168.1.159
### 输入默认密码：rockchip
```

### 5.5.2 通过SCP调试

```
### 从PC端上传文件test-file到EVB板的目录/userdata
scp test-file root@192.168.1.159:/userdata/
root@192.168.1.159's password:
### 输入默认密码：rockchip

### 下载EVB板上的文件/userdata/test-file下载到PC端
scp root@192.168.1.159:/userdata/test-file test-file
root@192.168.1.159's password:
### 输入默认密码：rockchip
```

## 5.5.3 通过网络ADB调试

```
### 获取EVB板的IP地址192.168.1.159
adb connect 192.168.1.159

adb devices
List of devices attached
192.168.1.159:5555      device

### adb登陆EVB板子调试
adb -s 192.168.1.159:5555 shell

### 从PC端上传文件test-file到EVB板的目录/userdata
adb -s 192.168.1.159:5555 push test-file /userdata/

### 下载EVB板上的文件/userdata/test-file下载到PC端
adb -s 192.168.1.159:5555 pull /userdata/test-file test-file
```

## 5.6 SPI NAND/SLC NAND ubi文件系统镜像打包说明

### 5.6.1 根文件系统打包说明

Nand Flash的文件系统使用的是ubifs，SDK默认的配置是Page Size 2KB，Block Size 128KB的Nand Flash。可以通过修改对应的板级配置: `device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig***.mk`

```
# Set ubifs page size, 2048(2KB) or 4096(4KB)
# Option.
export RK_UBI_PAGE_SIZE=2048

# Set ubifs block size, 0x20000(128KB) or 0x40000(256KB)
# Option.
export RK_UBI_BLOCK_SIZE=0x20000

# Set userdata partition size (byte) if define RK_USERDATA_DIR
# MUST, if userdata partition is grow partition.
export RK_USERDATA_PARTITION_SIZE=0x02760000

# Set oem partition size (byte)
# Option. if not set, it will get from parameter auto.
export RK_OEM_PARTITION_SIZE=0x6400000
```

默认文件系统是用ubifs，如果要改成squashfs，步骤如下：

- buildroot对buildroot/configs/rockchip\_rv1126\_rv1109\_spi\_nand\_defconfig打上如下补丁

```
diff --git a/configs/rockchip_rv1126_rv1109_spi_nand_defconfig
b/configs/rockchip_rv1126_rv1109_spi_nand_defconfig
index 5da9b25935..8af9226920 100644
--- a/configs/rockchip_rv1126_rv1109_spi_nand_defconfig
+++ b/configs/rockchip_rv1126_rv1109_spi_nand_defconfig
@@ -41,6 +41,8 @@ BR2_PACKAGE_RK_OEM=y
BR2_PACKAGE_RK_OEM_RESOURCE_DIR="$(TOPDIR)/../device/rockchip/oem/oem_ipc"
```



```

                                <2 RK_PC5 2 &pcfg_pull_none>;
                                };
+                               gmac_clk_m1_pins: gmac-clk-m1-pins {
+                                   rockchip,pins =
+                                       /* rgmii_clk_m1 */
+                                       <2 RK_PB7 2 &pcfg_pull_none>;
+                                   };
                                };
                                sdmmc0 {
                                    sdmmc0_bus4: sdmmc0-bus4 {
diff --git a/arch/arm/dts/rv1126-u-boot.dtsi b/arch/arm/dts/rv1126-u-boot.dtsi
index 01547feff6..baf8509946 100644
--- a/arch/arm/dts/rv1126-u-boot.dtsi
+++ b/arch/arm/dts/rv1126-u-boot.dtsi
@@ -166,26 +166,37 @@
                                status = "okay";
                                };

+&gpio2 {
+    u-boot,dm-pre-reloc;
+    status = "okay";
+};
+
+&rmii_m1_pins {
+    u-boot,dm-pre-reloc;
+    status = "okay";
+};
+
+&gmac_clk_m1_pins{
+    u-boot,dm-pre-reloc;
+    status = "okay";
+};
+
+&gmac {
+    u-boot,dm-pre-reloc;

-    phy-mode = "rgmii";
-    clock_in_out = "input";
+    phy-mode = "rmii";
+    clock_in_out = "output";

-    snps,reset-gpio = <&gpio3 RK_PA0 GPIO_ACTIVE_LOW>;
+    snps,reset-gpio = <&gpio2 RK_PA5 GPIO_ACTIVE_LOW>;
    snps,reset-active-low;
-    /* Reset time is 20ms, 100ms for rtl8211f */
-    snps,reset-delays-us = <0 20000 100000>;
+    snps,reset-delays-us = <0 50000 50000>;

-    assigned-clocks = <&cru CLK_GMAC_SRC>, <&cru CLK_GMAC_TX_RX>, <&cru
CLK_GMAC_ETHERNET_OUT>;
-    assigned-clock-parents = <&cru CLK_GMAC_SRC_M1>, <&cru RGMII_MODE_CLK>;
-    assigned-clock-rates = <125000000>, <0>, <250000000>;
+    assigned-clocks = <&cru CLK_GMAC_SRC>, <&cru CLK_GMAC_TX_RX>;
+    assigned-clock-rates = <50000000>;
+    assigned-clock-parents = <&cru CLK_GMAC_SRC_M1>, <&cru RMII_MODE_CLK>;

    pinctrl-names = "default";
-    pinctrl-0 = <&rgmii_m1_pins &clk_out_ethernet_m1_pins>;

```

```

-
-     tx_delay = <0x2a>;
-     rx_delay = <0x1a>;
+     pinctrl-0 = <&rmii_m1_pins &gmac_clk_m1_pins>;

phy-handle = <&phy>;
status = "okay";

```

## 5.7.2 U-Boot的tftp下载说明

使用 `systemem_search` 获取一块指定大小的内存地址，然后设置IP地址，最后使用 `tftp` 命令下载文件。

```

Hit key to stop autoboot('CTRL+C'):  0
=> <INTERRUPT>
=> <INTERRUPT>
=>
=> systemem_search
systemem_search - Search a available systemem region

Usage:
systemem_search <size in hex>
=> systemem_search 0x6400000
System: Available region at address: 0x356f6cc0
=> setenv ipaddr 172.16.21.47
=> setenv serverip 172.16.21.199
=> tftp 0x356f6cc0 uboot.img
ethernet@fffc40000 Waiting for PHY auto negotiation to complete. done
Using ethernet@fffc40000 device
TFTP from server 172.16.21.199; our IP address is 172.16.21.47
Filename 'uboot.img'.
Load address: 0x356f6cc0
Loading: #####
          #####
          #####
          #####
          139.6 KiB/s

done
Bytes transferred = 2228224 (220000 hex)
=>

```

### 5.7.2.1 eMMC通过tftp烧录loader的方法



```

Net:   eth0: ethernet@ffc40000
Hit key to stop autoboot('CTRL+C'):  0
=> <INTERRUPT>
=> <INTERRUPT>
=> <INTERRUPT>
=>
=> setenv ipaddr 172.16.21.10
=> setenv serverip 172.16.21.199
=> sysmem_search 0x10000000
System: Available region at address: 0x3aaf6e80
=> tftp 0x3aaf6e80 idblock.bin
ethernet@ffc40000 Waiting for PHY auto negotiation to complete. done
Using ethernet@ffc40000 device
TFTP from server 172.16.21.199; our IP address is 172.16.21.10
Filename 'idblock.bin'.
Load address: 0x3aaf6e80
Loading: #####
        10.7 KiB/s

done
Bytes transferred = 167936 (29000 hex)
=>
=> mmc dev 0
switch to partitions #0, OK
mmc0(part 0) is current device
=> mmc write 0x3aaf6e80 0x40 0x148

MMC write: dev # 0, block # 64, count 328 ... 328 blocks written: OK
=>
=>
=>

```

idblock.bin build in uboot:  
 ./make.sh rv1126  
 ./make.sh --idblock --spl

0x148 = 0x29000/0x200

The loader partition offset on eMMC

#### 5.7.2.2 SPI NAND通过tftp烧录loader的方法

```

=> <INTERRUPT>
=> <INTERRUPT>
=> setenv ipaddr 172.16.21.10
=> setenv serverip 172.16.21.199 ./make.sh rv1126
=> system_search 0x1000000 ./make.sh --idblock --spl
System: Available region at address: 0x3aaf6e80
=> tftp 0x3aaf6e80 idblock.bin
ethernet@fffc40000 Waiting for PHY auto negotiation to complete. done
Using ethernet@fffc40000 device
TFTP from server 172.16.21.199; our IP address is 172.16.21.10
Filename 'idblock.bin'.
Load address: 0x3aaf6e80
Loading: #####
          10.7 KiB/s

done
Bytes transferred = 167936 (29000 hex)
=>
=> mtd list
List of MTD devices:
* spi-nand0
  - device: flash@0
  - parent: sfc@fffc90000
  - driver: spi_nand
  - type: NAND flash
  - block size: 0x20000 bytes
  - min I/O: 0x800 bytes
  - OOB size: 64 bytes
  - OOB available: 46 bytes
  - ECC strength: 8 bits
  - ECC step size: 512 bytes
  - bitflip threshold: 8 bits
  - 0x000000000000-0x000010000000 : "spi-nand0"
=>
=> mtd erase spi-nand0 0x20000 0xe0000
Erasing 0x00020000 ... 0x000fffff (7 eraseblock(s))
=> mtd write spi-nand0 0x3aaf6e80 0x20000 0x29000
Writing 167936 byte(s) (82 page(s)) at offset 0x00020000
=>

```

build in uboot:

spi nand loader partition offset  
= first block offset  
= block size

spi nand loader partition  
size = 1MB - (block size)

注：SLC NAND暂时不支持使用tftp下载idblock.bin的方式升级。

## 6. 智能USB Camera产品配置

智能USB Camera产品支持如下功能：

- 支持标准UVC Camera功能，最高支持4k预览（RV1126）
- 支持多种NN算法，包括人脸检测，人体姿态或骨骼检测，人脸关键点检测跟踪等，支持第三方算法扩展
- 支持USB复合设备稳定传输（RNDIS/UAC/ADB等）
- 支持NN前处理和数据后处理通路
- 支持智能电视或PC等多种终端设备预览
- 支持EPTZ功能

### 6.1 产品编译说明

智能USB Camera产品编译配置基于公版SDK，采用单独的rv1126\_rv1109\_linux\_ai\_camera\_release.xml代码清单管理更新。

## 6.1.1 选择对应板级配置

SDK下载地址:

```
repo init --repo-url ssh://git@www.rockchip.com.cn/repo/rk/tools/repo \
-u ssh://git@www.rockchip.com.cn/linux/rk/platform/manifests \
-b linux -m rv1126_rv1109_linux_ai_camera_release.xml
```

| 芯片            | 板级配置(目录<br>device/rockchip/rv1126_rv1109) | 存储介<br>质 | EVb板  |
|---------------|---|----------|---|
| RV1126/RV1109 | BoardConfig-uvcc.mk                       | eMMC     | RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF |

切换板级配置命令:

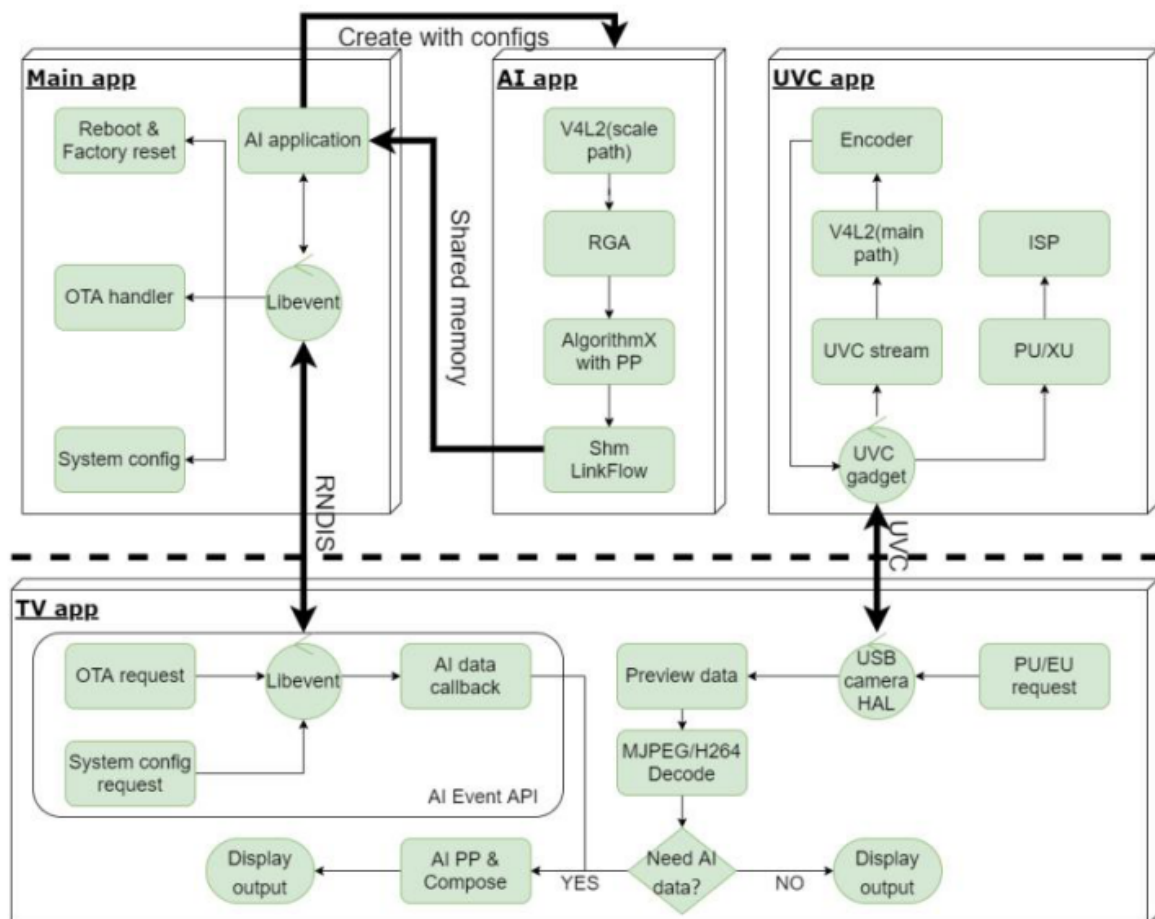
```
### 选择智能USB Camera版本的板级配置
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-uvcc.mk
```

## 6.1.2 编译命令

智能USB Camera产品的编译命令同SDK，参考第三节SDK编译说明即可。

## 6.2 产品软件框架

总体结构如下:



其中,RV1109/RV1126端应用与源码程序对应关系如下:

- 1.**main app** 对应/app/smart\_display\_service: 负责RNDIS 服务端功能实现, 命令处理, NN数据转发等操作;
- 2.**AI app** 对应/app/mediaserver: 负责将一路camera数据送到NPU做对应NN算法处理, 通过共享内存机制传递给main app;
- 3.**uvc app** 对应/external/uvc\_app:: 负责UVC camera完整功能的实现和控制。

## 6.2.1 uvc\_app

请参考:

```
<SDK>/external/uvc_app/doc/zh-cn/uvc_app.md
```

## 6.2.2 mediaserver

请参考:

```
<SDK>/docs/RV1126_RV1109/AppcationNote/Rockchip_Instructions_Linux_MediaServer_CN.pdf
```

## 6.2.3 其它

其它linux应用框架或模块资料, 请参考下列目录对应文档:

```
<SDK>/docs/RV1126_RV1109/ # 针对RV1126/RV1109平台
<SDK>/docs/Linux/        # 针对Rockchip Linux通用平台, 仅供RV1126/RV1109参考
```

## 6.3 功能说明

### 6.3.1 如何显示USB Camera预览

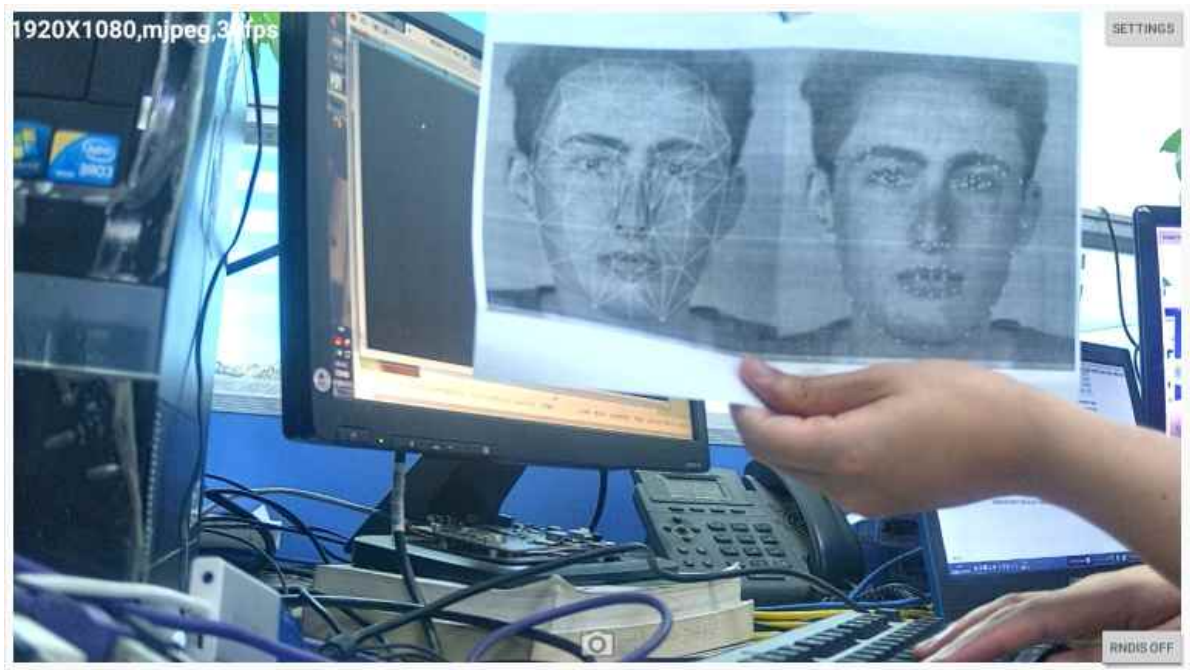
使用USB线连接EVB的USB OTG口与上位机, 如TV端或PC端USB host 口, 上电开机。默认会自动启动UVC camera应用及RNDIS服务。使用串口连上EVB板子运行ifconfig usb0可获取预配置的RNDIS 虚拟网口IP地址。

```
RK $ ifconfig usb0
usb0      Link encap:Ethernet  HWaddr 8E:F3:7D:36:13:34
          inet addr:172.16.110.6  Bcast:172.16.255.255  Mask:255.255.0.0
          UP BROADCAST RUNNING MULTICAST  MTU:1500  Metric:1
          RX packets:4884 errors:0 dropped:16 overruns:0 frame:0
          TX packets:4843 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
          RX bytes:257305 (251.2 KiB)  TX bytes:787936 (769.4 KiB)
```

使用串口连接EVB板子的PC端配置如下：

```
波特率：1500000  
数据位：8  
停止位：1  
奇偶校验：none  
流控：none
```

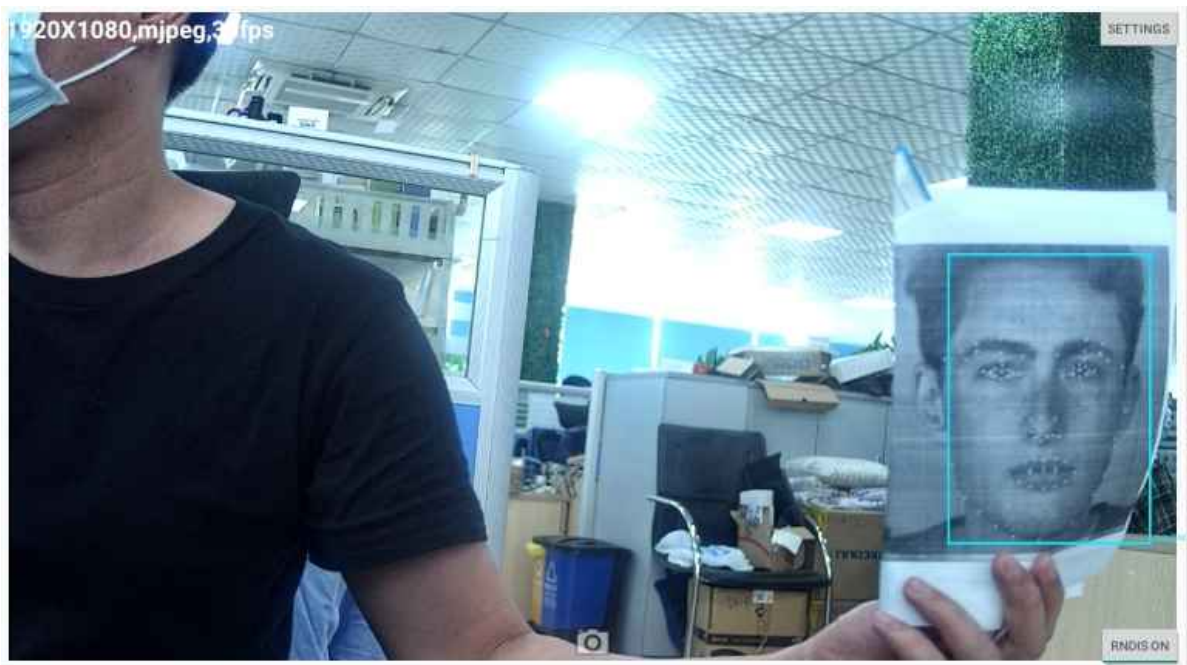
Android智能电视使用RKAICameraTest应用或其他标准camera应用，PC端推荐使用如Amcap或Potplayer等第三方UVC camera应用，打开即可看到预览，切换格式或分辨率参考上位机上camera应用的设置菜单中功能切换即可。



### 6.3.2 如何测试AI模型后处理

在电视端打开RKAICameraTest应用，看到预览后点击RNDIS按钮连接RNDIS，成功后点击SETTINGS按钮选择“模型算法切换”选项，选择要使用的模型算法，默认为人脸检测算法，然后点击“AI后处理开关”，当人脸在镜头前出现即可看到AI处理效果：





### 6.3.3 如何测试EPTZ功能

在电视端打开RKAICameraTest应用，看到预览后点击RNDIS按钮连接RNDIS，成功后点击SETTINGS按钮选择“EPTZ模式切换”选项，在倒计时完成后，再打开应用即可，此时在界面左上角会显示是EPTZ模型还是普通智能预览模式：



## 7. 闸机和门禁类产品配置

闸机和门禁类产品支持如下功能：

- 支持人脸检测，人脸特征点提取，人脸识别和活体检测
- 支持本地屏幕1280x720显示
- 支持网页端访问设备

### 7.1 产品编译说明

闸机和门禁类产品编译配置基于公版SDK，代码下载和开发环境配置请参考SDK。

#### 7.1.1 选择对应板级配置

| 支持的板级配置  | 备注            |
|--|---------------|
| device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk | 闸机和门禁类产品的板级配置 |

说明：默认支持V13的EVB板，板上丝印是RV1126\_RV1109\_EVB\_DDR3P216SD6\_V13\_20200630LXF，如果客户的板子上丝印是RV1126\_RV1109\_EVB\_DDR3P216SD6\_V12\_20200515KYY，请按如下修改device/rockchip/rv1126\_rv1109/BoardConfig-facial\_gate.mk

```

--- a/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk
+++ b/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk
@@ -11,7 +11,7 @@ export RK_KERNEL_DEFCONFIG=rv1126_defconfig
# Kernel defconfig fragment
export RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT=rv1126-facial-gate.config
# Kernel dts
-export RK_KERNEL_DTS=rv1109-evb-ddr3-v13-facial-gate
+export RK_KERNEL_DTS=rv1109-evb-ddr3-v12-facial-gate
# boot image type
export RK_BOOT_IMG=zboot.img
# kernel image path

```

切换板级配置命令：

```

### 选择闸机和门禁类产品的板级配置
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk

```

## 7.1.2 编译命令

闸机和门禁类产品的编译命令，请参考[第三章 SDK编译说明](#)。

## 7.2 QFacialGate应用

QFacialGate 是闸机和门禁类产品主应用，默认开机自动运行，该应用选用QT做UI，通过Rkfacial库调用RK自有算法rockface，实现人脸检测，人脸特征点提取，人脸识别，活体检测。

具体包含以下功能：

- 获取RGB摄像头图像数据做人脸识别，获取IR摄像头图像数据做活体检测。
- 使用SQLITE3作为数据库来存储人脸特征值和用户名。
- 实现用户注册，删除注册数据，人脸框跟踪及用户名显示等操作。
- 利用ALSA接口实现各流程语音播报功能。

## 7.3 minigui\_demo应用

MiniGUI是一个轻量级GUI，适合Flash容量小、快速启动的产品。minigui\_demo是基于MiniGUI实现的一个简单示例程序，实现透明显示部分区域功能。

```

buildroot使能BR2_PACKAGE_MINIGUI_DEMO选项，会自动选择MiniGUI应用的依赖库
BR2_PACKAGE_LIBPNG12
BR2_PACKAGE_MINIGUI_ENABLE_RGA
BR2_PACKAGE_MINIGUI_ENABLE_FREETYPE
BR2_PACKAGE_MINIGUI_ENABLE_PNG
编译后，板端执行需要手动执行minigui_demo

```



## 7.4 其它说明

- SDK中包含了RK自研算法rockface，但需要获取授权使用，如何获取授权请联系业务并参考sdk/external/rockface/auth/README.md文档。SDK自带一个小时的测试模式，测试时间到后可以断电重启，重复测试。
- 闸机公版上使用RGB摄像头型号ov2718, IR摄像头型号gc2053
- 红外补光灯视角要达到90度，电流要达到120ma

- 相关文档

QFacialGate介绍：app\QFacialGate\doc\Rockchip\_Instruction\_Linux\_QFacialGate\_CN.pdf

Rkfacial库介绍：external\rkfacial\doc\Rockchip\_Instruction\_Rkfacial\_CN.pdf

Web后端开发框架：

docs\RV1126\_RV1109\ApplicationNote\Rockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Application\_Framework\_CN.pdf

Web网页端介绍：

docs\RV1126\_RV1109\ApplicationNote\Rockchip\_Instructions\_Linux\_Web\_Configuration\_CN.pdf