# AM5728 Kernel Compile

menuconfig 추가, SD카드에 올리기까지

김현

먼저 기존의 TI 가 제공하고 있는 루트 파일 시스템을 활용할 필요가 있다. 그러므로 임시 파일 시스템을 저장할 공간을 아래와 같이 만들어두도록 한다. 향후 SD Card 에 구울때 파일 시스템으로 이 위치를 지정해주면 된다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System: ~
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System: ~$ mkdir tmp_fs
```

TI SDK 위치에서 filesystem 쪽으로 접근한다.

우선 파일 시스템을 복사해둔다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/filesystem$ cp tisdk-rootfs-image-am57xx-evm.tar.xz ~/tmp_fs
```

복사한 녀석을 해당 위치에서 압축 해제한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/filesystem$ cd ~/tmp_fs
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/tmp_fs$ tar -xf tisdk-rootfs-image-am57xx-evm
.tar.xz
```

모두 완료하였다면 지운다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/filesystem$ cd ~/tmp_fs
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/tmp_fs$ rm -rf tisdk-rootfs-image-am57xx-evm.
tar.xz
```

#### 이 구문을 작성해야 환경변수 설정 오류가 나지 않는다.

```
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~$ export TOOLCHAIN_PATH=~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/li
nux-devkit/sysroots/x86_64-arago-linux/usr/bin/
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~$ export CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf-
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~$ export ARCH=arm
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~$ [ "$TOOLCHAIN_PATH" != "DEFAULT" ] && export PATH=$TOOLCHAIN_PATH:$PATH
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~$ [ "$TOOLCHAIN_PATH" != "DEFAULT" ]
```

컴파일을 할 위치로 간다.

koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~\$ cd ~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/linux-4
.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8/

기존에 컴파일 되어 있는 정보를 깔끔하게 모두 정리한다.

kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8\$ make ARCH=arm CRO
SS\_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- distclean

TI SDK AM57XX EVM 에 적절한 형태로 설정을 한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ make ARCH=arm CRO
SS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- tisdk_am57xx-evm_defconfig
```

커널 설정 변경을 위해 menuconfig를 한다.

koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8\$ make menuconfig

menuconfig 메뉴에 들어가서 각자에게 맞는 설정을 한다.

```
🕒 🗊 koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U: ~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/linux-4.4.32+gitAUTC
.config - Linux/arm 4.4.32 Kernel Configuration
                            Linux/arm 4.4.32 Kernel Configuration
   Arrow keys navigate the menu. <Enter> selects submenus ---> (or empty submenus ----).
   Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y> includes, <N> excludes, <M> modularizes
   features. Press <Esc> to exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in
   [ ] excluded <M> module < > module capable
             -*- Patch physical to virtual translations at runtime
                 General setup --->
             [*] Enable loadable module support --->
             [*] Enable the block layer --->
                 System Type --->
                 Bus support --->
                 Kernel Features --->
                 Boot options --->
                 CPU Power Management --->
                 Floating point emulation --->
                 Userspace binary formats --->
                 Power management options --->
             [*] Networking support --->
                 Device Drivers --->
                 Firmware Drivers --->
                 File systems --->
                 Kernel hacking --->
                Security options --->
             -*- Cryptographic API --->
                 Library routines --->
             -*- Virtualization --->
```

# menuconfig를 사용하지 않고 config파일을 직접 수정할 수도 있다.

koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/linux-4.4.32+gitAUT0INC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8\$ vi .config

### config 파일을 볼 수 있다. 수정도 가능하다.

```
CONFIG_FIX_EARLYCON_MEM=y
CONFIG GENERIC HWEIGHT=y
CONFIG GENERIC CALIBRATE DELAY=y
CONFIG ZONE DMA=y
CONFIG NEED DMA MAP STATE=V
CONFIG ARCH SUPPORTS UPROBES=y
CONFIG VECTORS BASE=0xffff0000
CONFIG ARM PATCH PHYS VIRT=y
CONFIG GENERIC BUG=y
CONFIG PGTABLE LEVELS=3
CONFIG DEFCONFIG LIST="/lib/modules/$UNAME RELEASE/.config"
CONFIG IRO WORK=y
CONFIG BUILDTIME EXTABLE SORT=y
 General setup
CONFIG INIT ENV ARG LIMIT=32
CONFIG CROSS COMPILE="
# CONFIG COMPILE TEST is not set
CONFIG LOCALVERSION="'
CONFIG LOCALVERSION AUTO=y
CONFIG HAVE KERNEL GZIP=y
CONFIG HAVE KERNEL LZMA=y
CONFIG HAVE KERNEL XZ=V
CONFIG HAVE KERNEL LZO=y
CONFIG HAVE KERNEL LZ4=y
# CONFIG KERNEL GZIP is not set
CONFIG KERNEL LZMA=V
```

=m -> 모듈 =y -> built in is not set -> 해제 실제 Kernel Image 를 컴파일 한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ make ARCH=arm CRO
SS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- zImage
```

Kernel 의 Device Tree 부분을 컴파일 한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ make ARCH=arm CRO
SS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- am57xx-evm-reva3.dtb
```

reva3 과 일반을 모두 해두도록 한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ make ARCH=arm CRO
SS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- am57xx-evm.dtb
```

Linux Device Driver 에 해당하는 Module 을 컴파일 하기 시작한다.

```
wrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ make ARCH=arm CRO
SS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- modules
```

앞서서 미리 작업해놨던 임시 파일 시스템쪽에 Module 을 설치한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ make ARCH=arm INS
TALL_MOD_PATH=/home/kwrg/tmp_fs modules_install
```

U-Boot 컴파일을 수행하기 위해 Device Tree Compiler 를 설치하도록 한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ sudo apt-get inst
all device-tree-compiler
```

이제 U-Boot 관련 부분을 작업하도록 위치를 이동시키도록 한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8$ cd ...
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support$ ls
extra-drivers
linux-4.4.32+gitAUTOINC+adde2ca9f8-gadde2ca9f8
prebuilt-images
u-boot-2016.05+gitAUTOINC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support$ cd u-boot-2016.05+gitAUT0INC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc/
```

U-Boot 에서도 기존의 정보를 깔끔하게 정리한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/u-boot-2016.05+gitAUTOINC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$ make ARCH=arm C
ROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- distclean
```

#### 우리 Target EVM 에 적절하게 크로스 컴파일을 수행한다.

```
kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/u-boot-2016.05+gitAUTOINC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$ make ARCH=arm C
ROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- 0=am57xx_evm am57xx_evm_defconfig

kwrg@kwrg-Samsung-DeskTop-System:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05
/board-support/u-boot-2016.05+gitAUTOINC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$ make ARCH=arm C
ROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- 0=am57xx_evm
```

# Is를 눌러 u-boot.img 파일과 MLO파일을 확인한다.

```
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/u-boot-2016.0
5+gitAUTOINC+6c5519b6fc-g6c5519b6fcS ls
Kbuild
            README
                                    examples
                                             snapshot.commit u-boot-nodtb.bin u-boot.srec
                         common
Kconfia
           System.map config.mk
                                             spl
                                                             u-boot.bin
                                                                               u-boot.sym
                                   fs
           TISDK-README configs
Licenses
                                   include
                                             test
                                                             u-boot.cfg
MAINTAINERS api
                                                             u-boot.dtb
                         disk
                                    lib
                                             tools
                                                             u-boot.ima
MAKEALL
            arch
                         doc
                                    net
                                             u-boot
MLO
            board
                         drivers
                                    post
                                             u-boot-dtb.bin
                                                             u-boot.lds
Makefile
                                    scripts
                                             u-boot-dtb.ima
                                                             u-boot.map
            cmd
                         dts
```

u-boot.img 파일과 MLO파일을 boot로 만들어 놓은 폴더에 복사한다.

```
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/u-boot-2016.0
5+gitAUT0INC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$ cp u-boot.img ~/new/tmp_boot/
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/u-boot-2016.0
5+gitAUT0INC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$ cp MLO ~/new/tmp_boot/
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/u-boot-2016.0
5+gitAUT0INC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$
```

SD카드 만들기 위한 명령어를 작성한다.

```
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~/ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/board-support/u-boot-2016.0
5+gitAUT0INC+6c5519b6fc-g6c5519b6fc$ cd ~
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~$ sudo ti-processor-sdk-linux-am57xx-evm-03.02.00.05/bin/create-sdcard.sh
```

#### 리눅스 커널을 올릴 SD카드를 선택한다.

#### SD카드를 몇 개의 부분으로 나눌지 파티션을 정한다. (보통 2이다. boot부분

# 그 후로 y를 쳐서 진행한다.

# 여기서 custom을 선택한다. (2를 쓴다)

# 아까 커널 컴파일 중 만들어 뒀던 boot 폴더의 경로를 넣고 y를 눌러

```
For U-boot and MIO
 If files are located in Tarball write complete path including the file name.
    e.x. $: /home/user/MyCustomTars/boot.tar.xz
 If files are located in a directory write the directory path
    e.x. S: /ti-sdk/board-support/prebuilt-images/
 NOTE: Not all platforms will have an MLO file and this file can
      be ignored for platforms that do not support an MLO.
 Update: The proper location for the kernel image and device tree
        files have moved from the boot partition to the root filesystem.
Enter path for Boot Partition : /home/koitt/new/tmp boot/
Directory exists
This directory contains:
MLO u-boot.img
Is this correct? [y/n] : y
```

#### 커널이미지와 디바이스 트리 설정은 1번으로 해준다.

# 아까 커널 컴파일 중 만들어 뒀던 rootfs 폴더의 경로를 넣고 y를 눌러

#### SD카드 만들기를 완료한다.

```
Copying files now... will take minutes
Copying boot partition
MLO copied
u-boot.img copied
Copying rootfs System partition 2039340 / 2024188 copied
Syncing...
Un-mount the partitions
Remove created temp directories
Operation Finished
koitt@koitt-Z20NH-AS51B1U:~$
```