嵌入式技术基础

河北农业大学信息学院 司永胜 siyongsheng@foxmail.com

里程碑1 ----ARM成立

- ARM前身为艾康电脑(Acorn),于1978年,英国剑桥成立,大学的孵化物。
- · 1980年代晚期,苹果开始与艾康合作,开发新版ARM核心。
- 1985年,艾康开发出全球第一款商用RISC处理器,即ARM1,针对于PC市场,还没有嵌入式呢!!!
- 1990年,艾康财务危机,受苹果和VLSI(最早做超大规模集成电路的公司)的投资,成立独立子公司:Advanced RISC Machines(ARM),ARM公司正式成立面世。

里程碑2 ----嵌入式RSIC处理器

- · 1991年,ARM推出第一款嵌入式RISC处理器,即ARM6。
- · 1993年,发布ARM7.
- · 1997年,发布ARM9TDMI,三星2440基于此内核。
- 1999年,发布ARM9E,增强型ARM9
- · 2001年,ARMv6架构。
- · 2002年,发布ARM11微架构

里程碑3—Cortex系列

- 2004年,发布ARMv7架构的Cortex系列处理器,同时推出Cortex M3。
- 2005年,发布Cortex A8处理器。
- 2007年,发布Cortex MI和Cortex A9
- 2009年,实现Cortex A9、发布Cortex MO
- · 2010年,推出Cortex-M4(F)、成立Linaro(ARM公司牵头成立的公共组织
 - ,专门做ARM处理器在Linux平台上的一些软件的开发和移植),推出

Cortex-A15 MPcore高性能处理器。

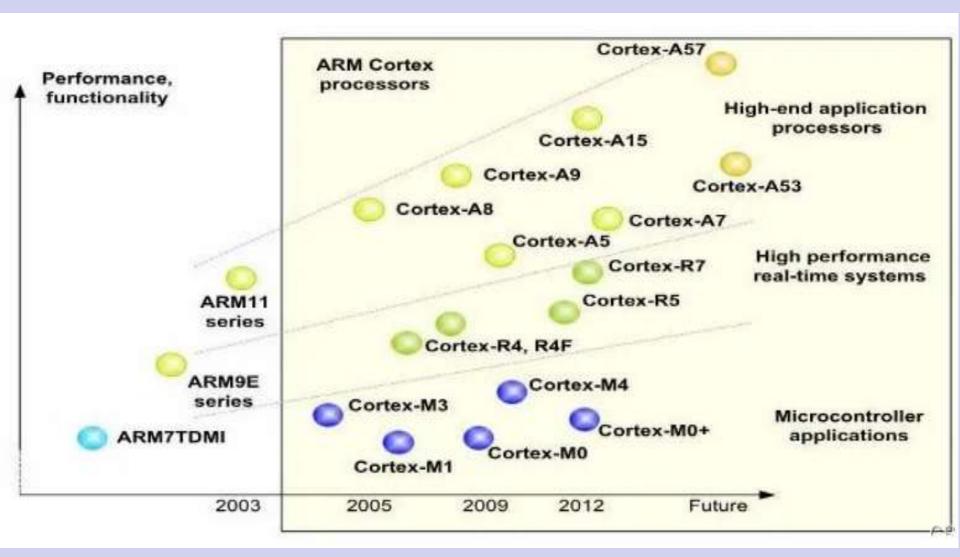
里程碑4—64位处理器时代

- 2011年,推出32位Cortex A7处理器,ARMv8发布
- · 2012年,开始推出64位处理器。推出Cortex MO+、ARM首款64位处理器 架构Cortex A53,Cortex A57架构。全球第一款64位ARM手机iPhone5s
- 2013年,推出32位Cortex A12处理器架构
- 2014年,推出Cortex-M7(F)微控制器架构; 32位Cortex-A17处理器架构
- 2015年,推出64位Cortex A35、Cortex A72处理器架构。
- 2016年,推出Cortex M23、Cortex-M33(F)微控制器架构; 32位Cortex A32处理器架构; 64位Cortex A73处理器架构
- 2017年,推出64位Cortex A55、Cortex-A75处理器架构。
- 2018年,推出微控制器Cortex M35P; 64位Cortex A76处理器架构

ARM的商业模式:设计与生产分离

- · ARM只负责设计IC,并且出卖自己的设计IP(只是产权)
- · ARM自己不生产芯片,而是把设计I授权给其他半导体厂商来生产芯片。
- 另外也提供基于ARM架构的开发设计技术
- 软件工具,评估板,调试工具,应用软件,总线架构,外围设备单元,等等

• 大家知道华为的麒麟芯片吗?



架构	处理器家族(代表)
ARMv1	ARM1
ARMv2	ARM2、ARM3等
ARMv3	ARM6、ARM7等
ARMv4	StrongARM、ARM7TDMI、ARM9TDMI等
ARMv5	ARM7EJ、ARM9E、ARM10E、Xscale等
ARMv6	ARM11、ARM Cortex-M等
ARMv7	ARM Cortex-A、ARM Cortex-M、ARM Cortex-R等
ARMv8	Cortex-A50、Cortex-A57、Cortex-A53等







M系列与arm7相似,不能跑操作系统(只能跑ucos2\ucLinux这些RTOS),偏向于控制方面,一般称为MCU。

A系列类似于cpu,与arm9和arm11相对应,面向尖端的基于虚拟内存的操作系统和用户应用。

R系列主要应用在对实时性要求高的场合。

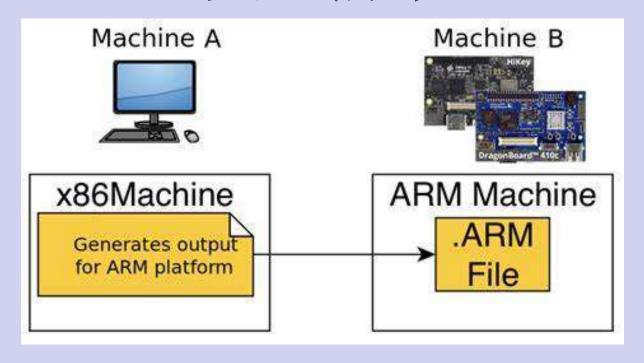
关于操作系统的一些说明

M系列和之前的ARM7没有MMU(内存管理单元),一般称为MCU(微控制器) ,不能运行诸如Linux、WinCE等这些多用户多进程操作系统,因为运行这些系 统需要MMU,才能给每个用户进程分配进程自己独立的地址空间。

ucOS、ucLinux这些精简实时的RTOS不需要MMU,可以在ARM7、M系列上运行。

A系列或之前的ARM9,带有MMU,可以运行诸如Linux等多用户多进程的操作系统。

交叉编译



我们常用的计算机软件,都需要通过编译的方式把使用高级计算机语言编写的代码。 在进行嵌入式系统的开发时,我们是在X86的体系结构的PC上进行编辑和编译代码, 生成的代码却要在ARM的体系结构上运行,这一般说是不可行的,计算机的体系结构 都不一样。但在交叉编译工具的帮助下,就可以实现,例如LinuxPC上的arm-linuxgcc编译器或ADS中的armcc编译器等。

- 目录信息查看命令 Is
- Is -a 显示目录所有文件及文件夹,包括隐藏 文
- Is -I 显示文件的详细信息

■ 增加用户 useradd

```
🚳 🗐 🗊 fbedu@ubuntu: /home
fbedu@ubuntu:~$ useradd -m sheng
useradd: Permission denied.
useradd: cannot lock /etc/passwd; try again later.
fbedu@ubuntu:~$ sudo useradd -m sheng
[sudo] password for fbedu:
fbedu@ubuntu:~$ cd /home
fbedu@ubuntu:/home$ ls
fbedu sen sheng
fbedu@ubuntu:/home$
```

-m 自动建立用户的登入目录

■ 设置用户密码passwd

```
fbedu@ubuntu:/home$ passwd sheng
passwd: You may not view or modify password information for sheng.
fbedu@ubuntu:/home$ su sheng
Password:
su: Authentication failure
fbedu@ubuntu:/home$
fbedu@ubuntu:/home$
fbedu@ubuntu:/home$ sudo passwd sheng
Enter new UNIX password:
Retype new UNIX password:
passwd: password updated successfully
fbedu@ubuntu:/home$ su sheng
Password:
sheng@ubuntu:/home$
```

■切换目录命令cd

- cd / 切换到根目录
- cd /home/sheng

```
loop0 sg1 tty30
loop1 sheng@ubuntu:/dev$ cd disk
sheng@ubuntu:/dev/disk$
```

\$前的表示当前路径,但在当前用户目录下时候不显示

■显示当前目录命令pwd

■ 例如:

```
sheng@ubuntu:/$ cd /home/sheng
sheng@ubuntu:~$ pwd
/home/sheng
sheng@ubuntu:~$
```

■显示当前操作系统和电脑信息uname

全称是unix name

```
sheng@ubuntu:~$ uname
Linux
sheng@ubuntu:~$ uname -a
Linux ubuntu 4.15.0-29-generic #31~16.04.1-Ubuntu SMP Wed Jul 18 08:54:04 UTC 20
18 x86_64 x86_64 x86_64 GNU/Linux
```

■清理屏幕命令clear

假装清屏,鼠标往上滚动还是可以查看的

```
sheng@ubuntu:~$ uname
Linux
sheng@ubuntu:~$ uname -a
Linux ubuntu 4.15.0-29-generic #31~16.04.1-Ubuntu SMP Wed Jul 18 08:54:04 UTC 20
18 x86_64 x86_64_x86_64 GNU/Linux
```

■ 查看文件内容命令cat

```
sheng@ubuntu:~/linux/test$ ls
test.code-workspace testprint testprint.c
sheng@ubuntu:~/linux/test$ cat testprint.c
#include <stdio.h>
int main(int argc, char const *argv[])
{
    printf("Hello World!"); /* code */
    return 0;
}
sheng@ubuntu:~/linux/test$
```

■临时root权限sudo

```
sheng@ubuntu:~/linux/test$ cd /
sheng@ubuntu:/$ ls
bin dev initrd.ima
                       lib64
                                                        tmp
                                                            vmlinuz
                                      mnt
                                            root
                                                  snap
boot etc initrd.img.old lost+found
                                      opt
                                            run .
                                                        UST
                                                  SIV
cdrom home lib
                           media
                                            sbin sys
                                      DLOC
                                                        var
sheng@ubuntu:/$ mkdir test
mkdir: cannot create directory 'test': Permission denied
sheng@ubuntu:/$ sudo mkdir test
[sudo] password for sheng:
sheng@ubuntu:/$ ls
      dev initrd.ima lib64
bin
                                      mnt
                                            root
                                                  snap
                                                       test
                                                             var
           initrd.img.old lost+found
                                                             vmlinuz
boot etc
                                      opt
                                            T U II
                                                  STV
                                                        tmp
cdrom home lib
                           media
                                            sbin
                                      DLOC
                                                  SYS
                                                        USF
sheng@ubuntu:/$ sudo rmdir test
sheng@ubuntu:/$ ls
                                                            vmlinuz
      dev initrd.img
                       lib64
bin
                                                        tmp
                                      mnt
                                            root
                                                  snap
boot etc
           initrd.img.old
                           lost+found
                                      opt
                                            run .
                                                  SIV
                                                        UST
cdrom home
                           media
            lib
                                            sbin
                                       Droc
                                                  SVS
                                                        var
```

创建和删除文件夹mkdir rmdir

```
sheng@ubuntu:~/linux/test$ cd /
sheng@ubuntu:/$ ls
bin dev initrd.img lib64
                                                      tmp
                                                           vmlinuz
                                     mnt
                                           root
                                                 snap
boot etc initrd.img.old lost+found
                                     opt
                                           run
                                                      UST
                                                 STV
cdrom home lib
                          media
                                     proc sbin sys
                                                      var
sheng@ubuntu:/$ mkdir test
mkdir: cannot create directory 'test': Permission denied
sheng@ubuntu:/$ sudo mkdir test
[sudo] password for sheng:
sheng@ubuntu:/$ ls
      dev initrd.ima lib64
bin
                                     mnt
                                           root
                                                 snap
                                                      test
                                                            var
boot etc
          initrd.img.old lost+found
                                                            vmlinuz
                                     opt
                                           run
                                                 STV
                                                      tmp
cdrom home lib
                          media
                                           sbin
                                     DLOC
                                                 SYS
                                                      USF
sheng@ubuntu:/$ sudo rmdir test
sheng@ubuntu:/$ ls
                                                           vmlinuz
      dev initrd.img lib64
bin
                                                      tmp
                                     mnt
                                           root
                                                 snap
boot etc
          initrd.img.old
                          lost+found
                                     opt
                                           run .
                                                 SIV
                                                      UST
cdrom home
                          media
           lib
                                           sbin
                                     Droc
                                                 SVS
                                                      var
```

切换用户su

```
sheng@ubuntu:/$ su root
Password:
su: Authentication failure
sheng@ubuntu:/$ su root
Password:
su: Authentication failure
sheng@ubuntu:/$ su passwd root
No passwd entry for user 'passwd'
sheng@ubuntu:/$ sudo passwd root
Enter new UNIX password:
Retype new UNIX password:
passwd: password updated successfully
sheng@ubuntu:/$ su root
Password:
root@ubuntu:/#
```

网络信息显示ifconfig

```
sheng@ubuntu:~$ ifconfig
         Link encap:Ethernet HWaddr 00:0c:29:a7:fa:2e
ens33
          inet addr:192.168.50.105 Bcast:192.168.50.255 Mask:255.255.255.0
          inet6 addr: fe80::89a:bfb0:2728:9f2c/64 Scope:Link
          UP BROADCAST RUNNING MULTICAST MTU:1500 Metric:1
          RX packets:62 errors:0 dropped:0 overruns:0 frame:0
          TX packets:102 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
          RX bytes:23925 (23.9 KB) TX bytes:12230 (12.2 KB)
lo
          Link encap:Local Loopback
          inet addr:127.0.0.1 Mask:255.0.0.0
          inet6 addr: ::1/128 Scope:Host
          UP LOOPBACK RUNNING MTU:65536 Metric:1
          RX packets:256 errors:0 dropped:0 overruns:0 frame:0
          TX packets:256 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
          RX bytes:20149 (20.1 KB) TX bytes:20149 (20.1 KB)
```

系统重启命令reboot

关机命令poweroff

系统帮助命令man

sheng@ubuntu:-\$ man mkdir

```
🙆 🗐 📵 sheng@ubuntu: ~
MKDIR(1)
                                User Commands
                                                                      MKDIR(1)
NAME
      mkdir - make directories
SYNOPSIS
      mkdir [OPTION]... DIRECTORY...
DESCRIPTION
      Create the DIRECTORY(ies), if they do not already exist.
      Mandatory arguments to long options are mandatory for short options
      too.
      -m, --mode=MODE
             set file mode (as in chmod), not a=rwx - umask
      -p, --parents
             no error if existing, make parent directories as needed
      -v. --verbose
             print a message for each created directory
Manual page mkdir(1) line 1 (press h for help or q to quit)
```

查找文件命令find

```
sheng@ubuntu:~$ find -name testprint.c
./linux/test/testprint.c
sheng@ubuntu:~$
```

』/的含义是当前文件夹

内容查找命令grep

sheng@ubuntu:~\$ grep -nr "hello" /

```
🔞 🗐 📵 sheng@ubuntu: ~
grep: /etc/cups/subscriptions.conf: Permission denied
grep: /etc/cups/subscriptions.conf.O: Permission denied
grep: /etc/cups/ssl: Permission denied
grep: /etc/.pwd.lock: Permission denied
grep: /etc/ssl/private: Permission denied
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/tools/build/Makefile.feature:77:
                                                                          hello
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/tools/build/feature/Makefile:13:
                                                                          test-h
ello.bin
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/tools/build/feature/Makefile:76:$(OUTPUT)test-h
ello.bin:
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/samples/kdb/Makefile:1:obj-$(CONFIG SAMPLE KDB)
+= kdb hello.o
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/samples/Kconfig:62:
                                                          Build an example of ho
w to dynamically add the hello
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/include/net/dn dev.h:56: * t2 - Rate limit time
r, min time between routing and hello messages
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/include/net/dn dev.h:57: * t3 - Hello timer, se
nd hello messages when it expires
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/include/net/dn dev.h:124:struct endnode hello m
essage {
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/include/net/dn dev.h:139:struct rtnode hello me
ssage {
/usr/src/linux-headers-4.15.0-29/include/net/dn dev.h:162:void dn dev hello(stru
```

参数种类很多 CTRL+C退出

基本Shell命令 文件夹大小查看命令du

-s 仅显示总计,-h 以人类可读的方式

```
sheng@ubuntu:~$ ls
Desktop Documents Downloads examples.desktop linux Music
sheng@ubuntu:~$ du -sh linux
92K linux
```

磁盘空间检查命令df 直接输入df即可

打开某个文件命令gedit

文件类型查看命令file

基本Shell命令课堂演示

- 打开终端窗口, 使用 pwd 命令查看自己所在目录. Pwd
- 创建自己的账号,并在/home下,自动生成自己账号的文件夹 useradd -m zhang
- 给自己的账号设置密码 Passwd zhang
- 使用 mkdir命令在自己的文件夹下创建hello目录
- 在自己文件夹下创建 a.txt、b.txt--- touch a.txt,并用vi打开a.txt和b.txt,并在 两个文件中分别输入Hello和World!并存盘退出。
- 将上述两个文件合并成一个文件ab.txt-----cat a.txt b.txt > ab.txt
- 将ab.txt文件剪切到hello目录下。
- 用cat命令查看ab.txt文件内容
- 使用 cd 命令通过相对路径切换到根(/)目录
- 使用 cd 切换到上次所在的目录
- 用 Is 命令以列表的形式查看当前目录下所有的文件(包括隐藏文件)
- 使用 cd 命令通过绝对路径方式切换到桌面目录下 cd /home/zhen/Desktop
- 使用rm命令删除ab.txt文件,然后删除hello文件夹

- 在为Linux开发应用程序时,绝大多数情况下使用的都是C语言,因此几乎每一位Linux程序员面临的首要问题都是如何灵活运用C编译器。目前Linux下最常用的C语言编译器是GCC(GNU Compiler Collection),它是GNU项目中符合ANSI C标准的编译系统,能够编译用C、C++和Object C等语言编写的程序。GCC不仅功能非常强大,结构也异常灵活。
- Linux系统下的GCC(GNU C Compiler)是GNU推出的功能强大、性能优越的多平台编译器,是GNU的代表作品之一。gcc是可以在多种硬体平台上编译出可执行程序的超级编译器,其执行效率与一般的编译器相比平均效率要高20%~30%。

- 第一次编译
- 在学习使用GCC之前,下面的这个例子能够帮助用户迅速理解 GCC的工作原理

```
#include<stdio.h>
int main(){
    printf("hello world!\n ");
    return 0;
}
```

终端演示

■ 上面在编译的时候,为gcc的后面加入了选项-o进行新文件的重命名,如果不加入这个选项,那么新文件就会默认为a.out,如果再次编译其他的文件,同样不进行重命名的话,那么这里的a.out将会被覆盖掉。

- 第一次编译
- 在学习使用GCC之前,下面的这个例子能够帮助用户迅速理解 GCC的工作原理

```
#include<stdio.h>
int main(){
    printf("hello world!\n ");
    return 0;
}
```

终端演示

■ 上面在编译的时候,为gcc的后面加入了选项-o进行新文件的重命名,如果不加入这个选项,那么新文件就会默认为a.out,如果再次编译其他的文件,同样不进行重命名的话,那么这里的a.out将会被覆盖掉。

在使用Gcc编译器的时候,必须给出一系列必要的调用参数和文件名称。Gcc编译器的调用参数大约有100多个,其中多数参数根本就用不到,只介绍其中最常用的参数。

GCC最基本的用法是:

gcc [options] [filenames]

其中options就是编译器所需要的参数,filenames给出相关的 文件名称。

- -c,只编译,不连接成为可执行文件,编译器只是由输入的.c等源代码文件生成.o为后缀的目标文件,通常用于编译不包含主程序的子程序文件。
- -o output_filename,确定输出文件的名称为output_filename,同时这个名称不能和源文件同名。如果不给出这个选项,gcc就给出预设的可执行文件a.out。
- -g,产生符号调试工具(GNU的gdb)所必要的符号资讯,要想对源代码进行调试,我们就必 须加入这个选项。
- -O,对程序进行优化编译、连接,采用这个选项,整个源代码会在编译、连接过程中进行优化处理,这样产生的可执行文件的执行效率可以提高,但是,编译、连接的速度就相应地要慢一些。
- -O2,比-O更好的优化编译、连接,当然整个编译、连接过程会更慢。

在使用Gcc编译器的时候,必须给出一系列必要的调用参数和文件名称。Gcc编译器的调用参数大约有100多个,其中多数参数根本就用不到,只介绍其中最常用的参数。

GCC最基本的用法是:

gcc [options] [filenames]

其中options就是编译器所需要的参数,filenames给出相关的 文件名称。

- -c,只编译,不连接成为可执行文件,编译器只是由输入的.c等源代码文件生成.o为后缀的目标文件,通常用于编译不包含主程序的子程序文件。
- -o output_filename,确定输出文件的名称为output_filename,同时这个名称不能和源文件同名。如果不给出这个选项,gcc就给出预设的可执行文件a.out。
- -g,产生符号调试工具(GNU的gdb)所必要的符号资讯,要想对源代码进行调试,我们就必 须加入这个选项。
- -O,对程序进行优化编译、连接,采用这个选项,整个源代码会在编译、连接过程中进行优化处理,这样产生的可执行文件的执行效率可以提高,但是,编译、连接的速度就相应地要慢一些。
- -O2,比-O更好的优化编译、连接,当然整个编译、连接过程会更慢。

GCC编译器

```
#include<stdio.h>

void main(){
    printf("hello world!\n ");
    long var=1;
    return 0;
}
编译测试
```

再用gcc helloworld.c -Wall -o helloworld 编译 -Wall 尽可能多的产生警告信息

VI或VIM

基本上vim可以分为三种模式,分别是一般模式、编辑模式和底行模式,这三种模式具体如下:

命令模式

您一进入vim 就是处于一般模式,该模式下只能输入指令,不能输入文字。這些指令可能是让光标移动的指令,也可能是删除指令或取代指令。

编辑模式

按i 就会进入编辑模式(插入模式),此时在状态列会有 INSERT 字樣。在该模式下才可以输入文字,按Esc 又会回到命令模式。

底行模式

按冒号":"就会进入底行模式,此时左下角会有一個冒号,等待输入命令。按Esc返回命令模式。

VI或VIM

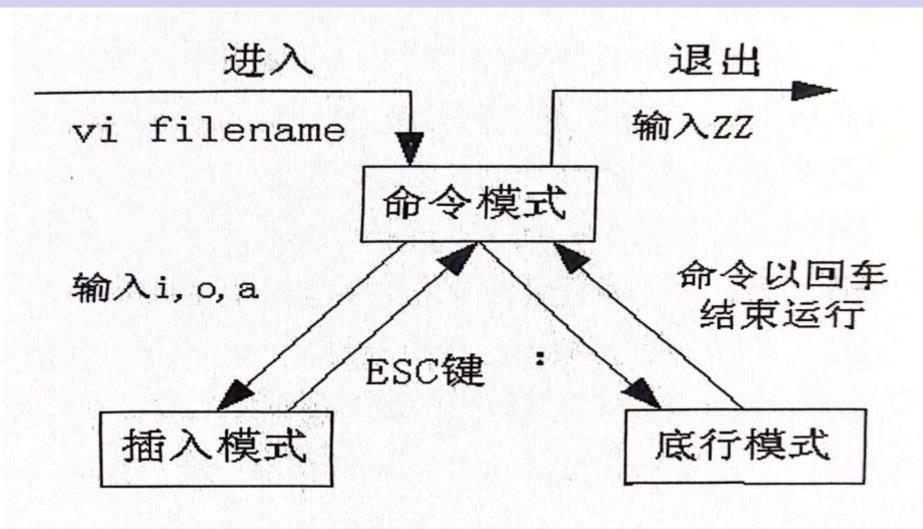


图 4.3 3 种模式的相互转换示意图

GCC编译器

```
#include<stdio.h>

void main(){
    printf("hello world!\n ");
    long var=1;
    return 0;
}
编译测试
```

再用gcc helloworld.c -Wall -o helloworld 编译 -Wall 尽可能多的产生警告信息

对于命令gcc a.c b.c -o ab ,假如我们修改了a.c文件的内容,那么需要重新汇编生成x.o文件,虽然没有修改B.c文件,此时gcc还是会默认再生成一次y.o文件,然后把x.o和y.o文件进行链接。

最好是如果y.o没有修改就不需要去重新生成一次了,直接使用旧的y.o文件。如果工程中文件非常多,很费时间。

-C 只激活预处理,编译,和汇编;生成 .o 的 obj 文件

```
sheng@ubuntu:~$ gcc a.c -c -o x.o
sheng@ubuntu:~$ gcc b.c -c -o y.o
sheng@ubuntu:~$ gcc x.o y.o -o ab
```

如果只修改了a.c的话,那我们只需要去重新生成 x.o文

件即可,然后再和旧的y.o重新连接在一起生成新的out

就可以,第二条语句没有必要执行.

那如何判断文件是否被修改呢?通过判断文件的

修改时间,这里不详细解释。

太麻烦了,好在有makefile

Makefile的基本规则



target:是目标文件 ,也可以是执行文 件。

prerequisites: 就 是要生成那个 target所需要的文 件或者目标。

command: 也就是make需要执行的命令。

Makefile的基本规则

•当 prerequisites比target新=====>执行command

target是由一个或多个目标文件依赖于prerequisites中的文件,其生成规则定义在command中,而且只要prerequisites中有一个以上的文件比target文件更新的话,command所定义的命令就会被执行,这是makefile的最基本规则

```
ab: x.o y.o
          gcc x.o y.o -o ab
 x.o: a.c
         gcc a.c -c -o x.o
5 y.o: b.c
         gcc b.c -c -o y.o
```

红色框是Tab键



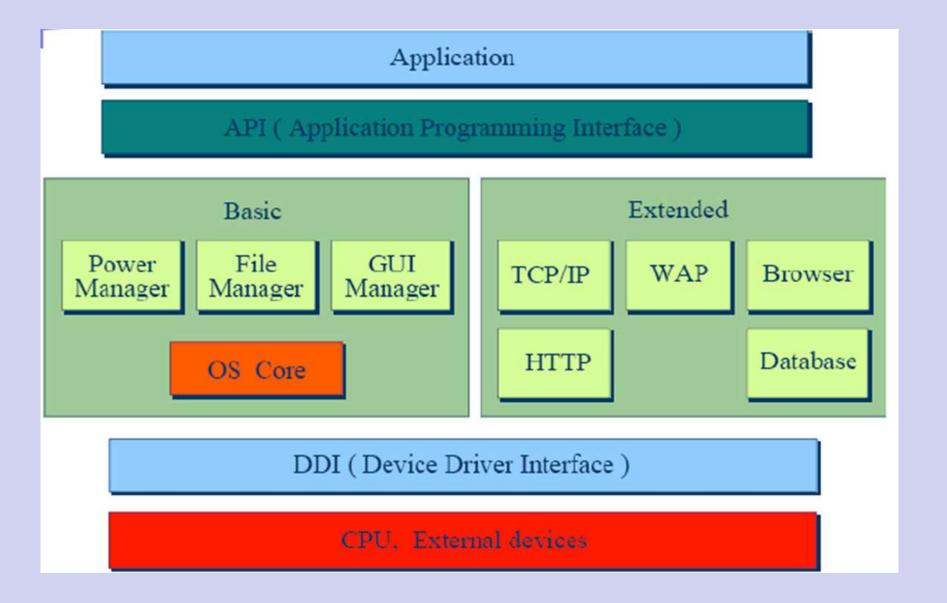
```
sheng@ubuntu:~$ touch Makefile
sheng@ubuntu:~$ vi Makefile
sheng@ubuntu:~$ ls
ab a.o Desktop Downloads
                                     helloworld
                                                  Makefile
a.c b.c Documents examples.desktop helloworld.c
                                                  Music
sheng@ubuntu:~$ make
make: 'ab' is up to date.
sheng@ubuntu:~$ vi Makefile
sheng@ubuntu:~$ vi a.c
sheng@ubuntu:~$ make
gcc a.c -c -o x.o
gcc x.o y.o -o ab
sheng@ubuntu:~$ ./ab
I am function bnew line!/nsheng@ubuntu:~$
```

```
sheng@ubuntu:~$ vi Makefile
sheng@ubuntu:~$ vi a.c
sheng@ubuntu:~$ make
gcc a.c -c -o x.o
gcc x.o y.o -o ab
sheng@ubuntu:~$ ./ab
I am function bnew line!/nsheng@ubuntu:~$ vi a.c
sheng@ubuntu:~$ make
gcc a.c -c -o x.o
gcc x.o y.o -o ab
sheng@ubuntu:~$ ./ab
I am function bnew line!
sheng@ubuntu:~$ vi b.c
sheng@ubuntu:~$ make
gcc b.c -c -o y.o
gcc x.o y.o -o ab
sheng@ubuntu:~$ ./ab
I am function b
new line!
sheng@ubuntu:~$
```

```
1 #include<stdio.h>
2
3 void function_b();
4
5 int main()
6 {
7     function_b();
8     return 0;
9 }
```

a.c

b.c



Linux中还有一个很重要的概念--模块。可在运行时添加到内核中的代码被称为模块。一般来说一个设备驱动总是被写成一个模块。



printk ()是Linux内核中最广为人知的函数之一。它是我们打印消息的标准工具,通常也是追踪和调试的最基本方法。

```
#include linux/module.h>
#include linux/kernel.h>
#include ux/init.h>
MODULE_LICENSE ("GPL");
//入口函数,执行 insmod 时执行
static int __init hello_2_init (void)
{
    printk (KERN_INFO "Hello world\n");
    return 0;
//出口函数,执行 rmmod 时执行
static void __exit hello_2_exit (void)
    printk (KERN_INFO "Goodbye world\n");
module_init (hello_2_init);
module_exit (hello_2_exit);
```

这个最简单的内核模块只包含内核模块加载函数、卸载函数,用户可以通过编译生成 ko 后通过 insmod 命令加载到内核中,通过 rmmod 命令可以卸载这个模块,加载时输出"Hello World",卸载时输出"Goodbye World"。

内核模块程序结构

(1) 模块加载函数

当通过 insmod 或 modprobe 命令加载内核模块时,模块的加载 函数会自动被内核执行,完成模块的相关初始化工作。

(2) 模块卸载函数

当通过 rmmod 命令卸载某模块时,模块的卸载函数会自动被内核执行,完成与模块卸载函数中的退出功能。

(3) 模块许可证声明

许可证声明描述内核模块的许可权限,如果不声明 LICENSE,模块被加载时,将收到内核被污染(Kernel Tainted)的警告。

内核模块程序结构

模块加载函数

当加载驱动模块时,内核会通过module_init(xxx_init);执行模块加载函数,完成模块加载函数中的初始化工作。一般模块加载函数形式如下:

```
1 static int __init xxx_init(void)
2 {
3     //驱动加载需要完成的任务
4     return 0;
6 }
```

```
1 static int __init xxx_init(void)
2 {
3     //驱动加载需要完成的任务
4     return 0;
6 }
```

__init* macro

___init定义在:include/linux/init.h

```
#define __init __attribute__ ((__section__ (".init.text")))
#define __initdata __attribute__ ((__section__ (".init.data")))
```

```
1 static int __init xxx_init(void)
2 {
3    //驱动加载需要完成的任务
4    return 0;
6 }
```

__init宏告知编译器,将变量或函数放在一个特殊的区域,这个区域定义在vmlinux.lds中。__init将函数放在".init.text"这个代码区中,__initdata将数据放在".init.data"这个数据区中。

标记为初始化的函数,表明该函数供在初始化期间使用

。在模块装载之后,模块装载就会将初始化函数扔掉。

这样可以将该函数占用的内存释放出来。

可接受的内核模块声明许可包括GPL、GPL v2。具体设置驱动的许可声明可使用函数

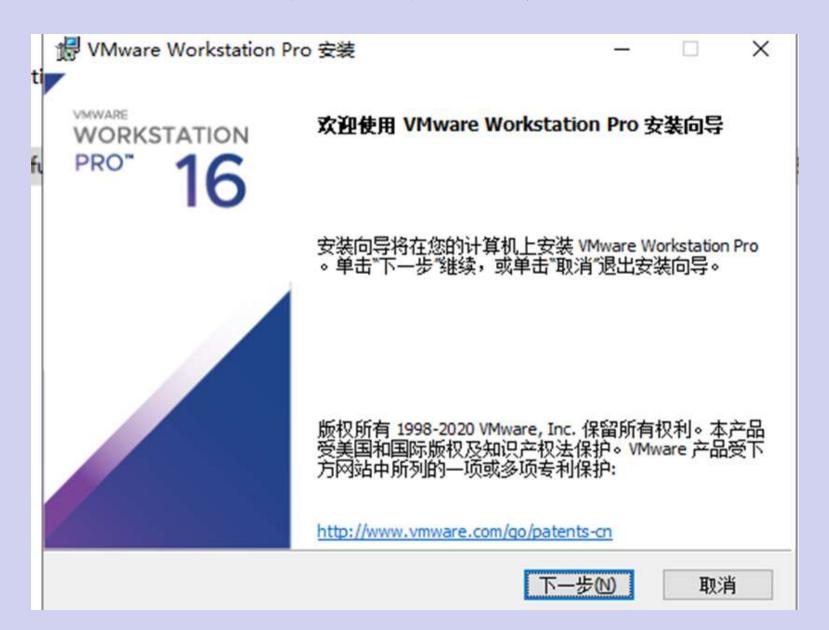
MODULE_LICENSE("GPL");

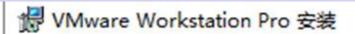
GPL最常用

*obj-m**表示需要编译成模块的目标文件名集合(不是编译 进内核)

获取相对路径必须在pwd前面加shell,然后把shell pwd当 一个变量来引用,书写形式是: \$(shell pwd)符号 ":="的意 思是将\$(shell pwd)表示为INCDIR

- -C 选项的作用是指将当前工作目录转移到你所指定的位置 ,一般都是内核源代码目录
- "M="选项的作用是,当用户需要以某个内核为基础编译一 个外部模块的话,需要在make modules 命令中加入
- "M=dir",程序会自动到你所指定的dir目录中查找模块源码 , 将其编译, 生成KO文件。





最终用户许可协议

请仔细阅读以下许可协议。



×

VMWARE 最终用户许可协议

请注意,在本软件的安装过程中无论可能会出现任何条款, 使用本软件都将受此最终用户许可协议各条款的约束。

重要信息,请仔细阅读:您一旦下载、安装或使用本软件,你(百分人武法人)即同音按承未是终用百许可协议("未

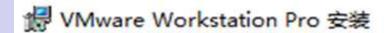
☑ 我接受许可协议中的条款(A)

打印(P)

上一步(B)

下一步(N)

取消



- 🗆 ×

自定义安装

选择安装目标及任何其他功能。



安装位置:

D:\VMWARE\

更改...

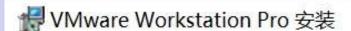
- ☑ 增强型键盘驱动程序(需要重新引导以使用此功能(E) 此功能要求主机驱动器上具有 10MB 空间。
- ☑ 将 VMware Workstation 控制台工具添加到系统 PATH

上一步(B)

下一步创

取消

₩ VMware Workstation Pro 安装 X 用户体验设置 编辑默认设置以提高您的用户体验。 启动时检查产品更新(C) 在 VMware Workstation Pro 启动时,检查应用程序和已安装软件组件是否有 □加入 VMware 客户体验提升计划(J) VMware 客户体验提升计划 (CEIP) 将向 VMware 提供相 关信息, 以帮助 VMware 改进产品和服务、解决问 题、并向您建议如何以最佳方式部署和使用我们的产 品。作为 CEIP 的一部分, VMware 会定期收集和您所 持有的 VMware 密钥相关的使用 VMware 产品和服务的 > 了解更多信息 上一步(B) 取消



- X

已准备好安装 VMware Workstation Pro

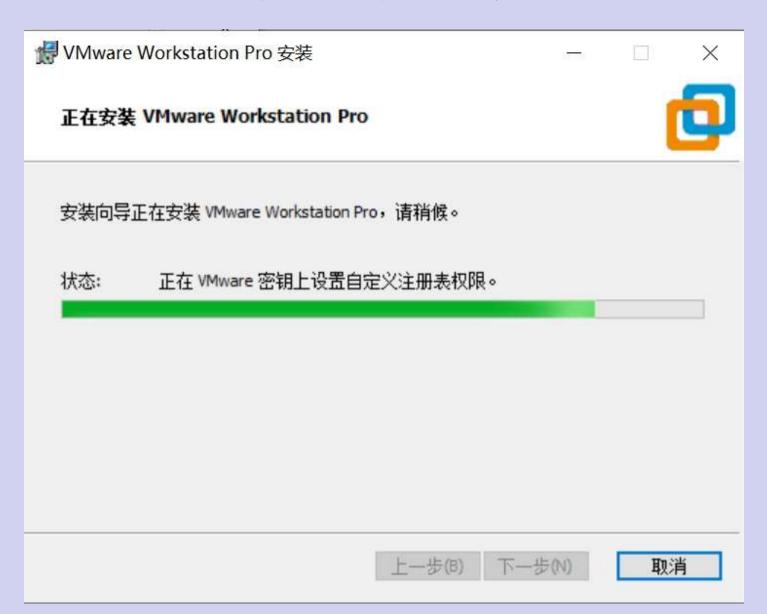


单击"安装"开始安装。单击"上一步"查看或更改任何安装设置。单击"取消"退出向 导。

上一步(B)

安装(I)

取消



WORKSTATION PRO* 16

VMware Workstation Pro 安装向导已完成

单击"完成"按钮退出安装向导。

如果要立即输入许可证密钥,请按下面的"许可证"按 钮。

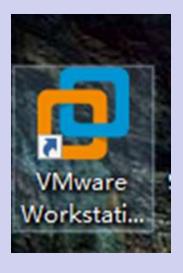
许可证(L)

完成(F)

X

此电脑 > 软件 (E:) > 高级嵌入式综合实验平台 (实验箱) FB-EDU-EBS-A 资料 > DISK-Embedded > 02_工具软件 > VMware-workstation-full-16.2.2





WORKSTATION 16 PRO™







此电脑 > 软件 (E:) > 高级嵌入式综合实验平台 (实验箱) FB-EDU-EBS-A 资料 > DISK-Embedded > 01 系统镜像及源码 > 01-虚拟机镜像 名称 修改日期 类型 大小 ubuntu16 origin ver.rar 2023/2/8 10:50 WinRAR archive 1,497,394 KB ubuntu16-complete.rar WinRAR archive 2024/2/23 22:17 7,951,132 KB 1 KB 镜像说明.txt 2023/2/8 11:07 文本文档

复制到一个单独文件夹下,然后解压。 涉及LINUX的安装的,不要有中文、空格或其他符号

共享	查看							
> 此电脑 > 软件 (E:) > ubuntu16-complete > ubuntu16.04								
	名称	修改日期	类型	大小				
几器初	mksSandbox.log	2024/2/27 20:17	文本文档	45 KB				
	🛅 ubuntu16.04.nvram	2024/2/27 20:17	VMware 虚拟机非易	9 KB				
	🛅 ubuntu16.04.vmsd	2022/9/2 17:32	VMware 快照元数据	0 KB				
	ubuntu16.04.vmx	2024/2/27 20:17	VMware 虚拟机配置	4 KB				
	abuntu16.04.vmxf	2022/9/2 17:39	VMware 组成员	1 KB				
	🚢 ubuntu16.04-cl1.vmdk	2024/2/27 20:17	VMware 虚拟磁盘文	19,032,384				
	vm.scoreboard	2024/2/27 20:13	SCOREBOARD 文件	8 KB				
	vmware.log	2024/2/27 20:17	文本文档	221 KB				
	vmware-0.log	2024/2/23 22:06	文本文档	232 KB				

ubuntu16_origin_ver ×

ubuntu16_origin_ver

▶开启此虚拟机

厂编辑虚拟机设置

▼ 设备

□ 内存 4 GB

○ 处理器

□ 硬盘 (SCSI) 40 GB

○ CD/DVD (SATA) 自动检测

□ 网络适配器 NAT

← USB 控制器 存在

□ 声卡 自动检测

合打印机 存在

□ 显示器 自动检测



www.jd.com

intel-酷睿i7 6500u- [京东] 电脑办公,高科技,...

来自百度 intel 酷睿i7 6500u-「京东」电脑办公,笔记本/CPU/鼠标/键盘/打印机,应有尽有,一站购「京东」品类全,折扣狠,送货快,省事又省心,享受购物就逛「JD.com」!广告



英特尔

https://www.intel.cn/content/www/cn/zh/products/sku/...

英特尔® 酷睿™ i7-6500U 处理器

网页 1 天前· 处理器编号 i7-6500U 光刻 14 nm CPU 规格 内核数 2 线程数 4 最大睿频频率 3.1

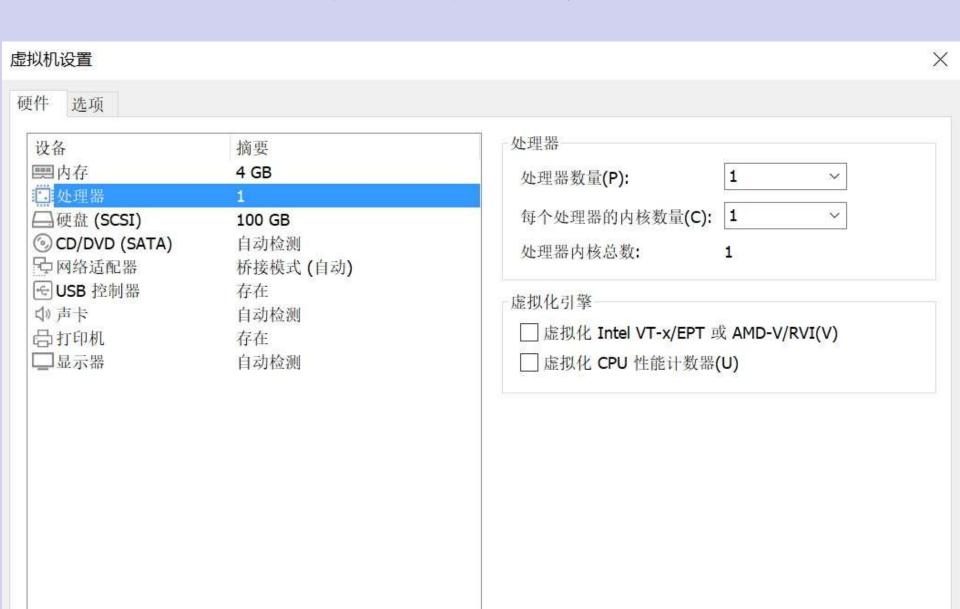
进一步探索

虚拟机设置

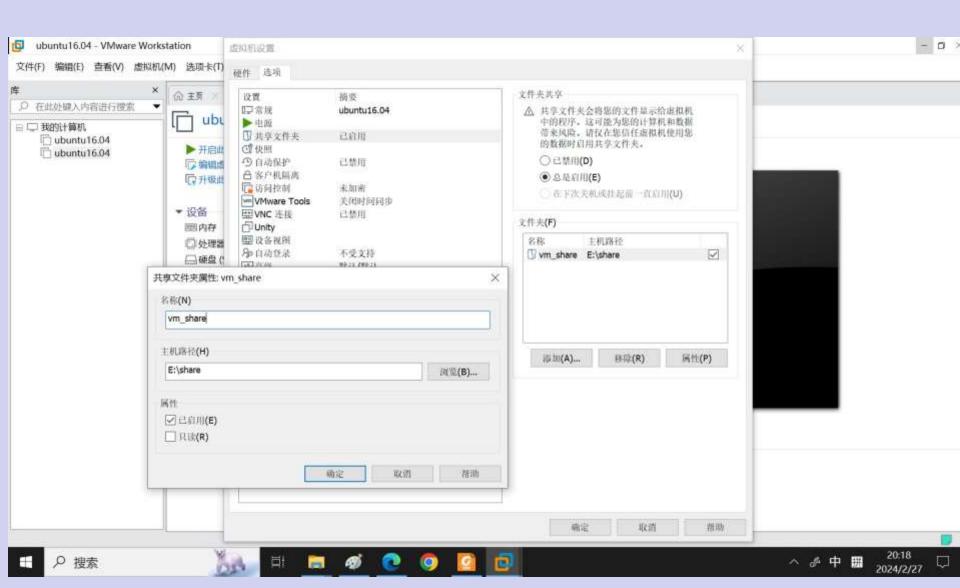
X

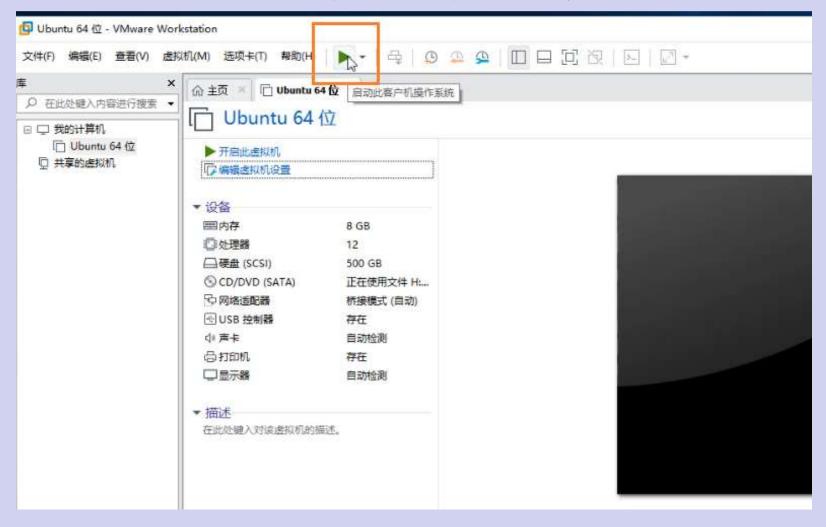
摘要	
4 GB	
1	
100 GB	
自动检测	
桥接模式 (自动)	
存在	
自动检测	
存在	
自动检测	
	4 GB 1 100 GB 自动检测 桥接模式 (自动) 存在 自动检测 存在



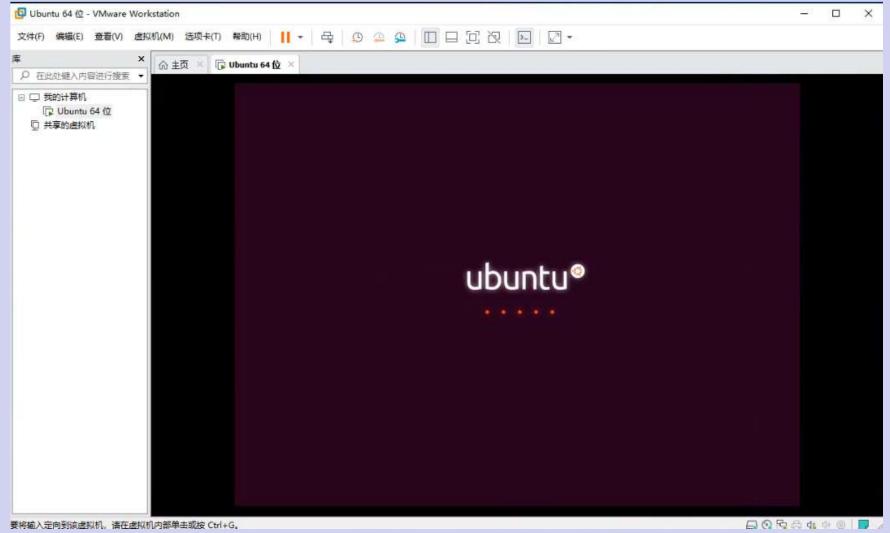


选项		
设备 ■内存 □ 处理器 □ 硬盘 (SCSI)	摘要 4 GB 1 100 GB	设备状态 □ 已连接(C) ☑ 启动时连接(O)
CD/DVD (SATA)	自动检测 板块模式 (自动)	网络连接
□ M络适配器 桥接模式(€ USB 控制器 存在 白动检测 存在 □ 打印机 存在 □ 显示器 自动检测	存在 自动检测 存在	 ● 桥接模式(B): 直接连接物理网络 □复制物理网络连接状态(P) ○ NAT 模式(N): 用于共享主机的 IP 地址 ○ 仅主机模式(H): 与主机共享的专用网络 ○ 自定义(U): 特定虚拟网络 VMnet0
		○ LAN 区段(L):

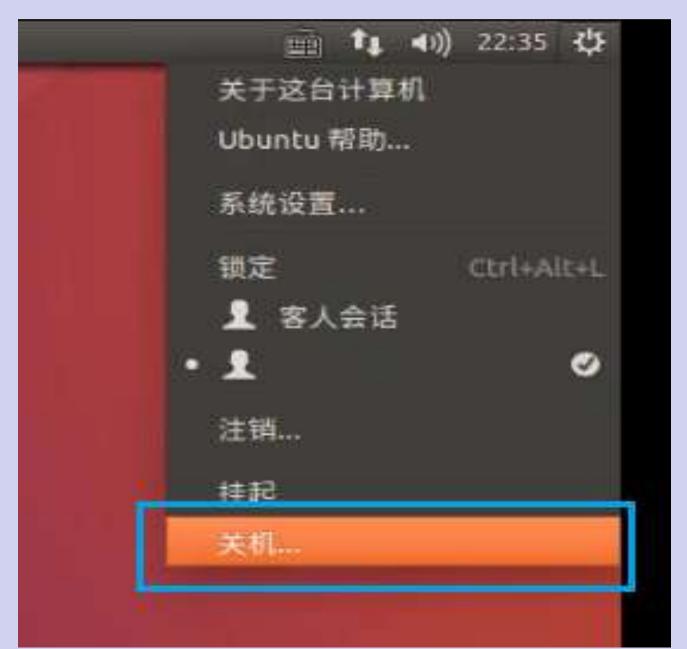




这时候相当于光驱中有安装光盘了,打开虚拟机即自动安装









可以查看一下虚拟机和主机的IP地址

首先我们在windows下按下快捷键WIN+R打开运行,输入cmd回车,随后在cmd中输入ipconfig命令

VI的模式切换

- 进入命令模式:按下Esc键即可进入命令模式。
- 进入插入模式:在命令模式下,按下i、a、o等接键即可进入不同的插入模式。
- 进入底行模式:在命令模式下,按下:(冒号) 即可进入底行模式

特殊符号

-~ 帐户的 home 目录

■;分号在命令与命令中间利用分号(;)来隔开

■ . 点号一个 .代表当前目录,两个 ..代表上层目录

更多的特殊符号解释, 可查看

https://cloud.tencent.com/developer/article/1454832

特殊符号

■ ~ 是用户的主目录,root用户的主目录是/root,普通用户的主目录是 "/home/普通用户名" 1、在root用户下,~等同于/root 2、在普通用户下,~ 等同于 /home/当前的普通用户名

更多的特殊符号解释,可查看

https://cloud.tencent.com/developer/article/1454832

把WINDOWS的内容复制粘贴到vi:

在windows复制后,在进入vi编辑器后,先切换成输入状态(即按下i键),再Shift+Insert

Windows和Ubuntu之间的文件互传

开启 Ubuntu 下的 FTP 服务

打开 Ubuntu 的终端窗口, 然后执行如下命令来安装 FTP 服务:

```
sudo apt-get install vsftpd
```

等待软件自动安装,安装完成以后使用 VI 命令打开/etc/vsftpd.conf,命令如下:

sudo vi /etc/vsftpd.conf

打开 vsftpd.conf 文件以后找到如下两行:

local_enable=YES

write_enable=YES

确保上面两行前面没有"#",有的话就取消掉,完成以后如图 4.1.1 所示:

```
27 # Uncomment this to allow local users to log in.
```

- 28 local enable=YES
- 29 #
- 30 # Uncomment this to enable any form of FTP write command.
- 31 write enable=YES

vsftpd.conf 修改

修改完 vsftpd.conf 以后保存退出,使用如下命令重启 FTP 服务:

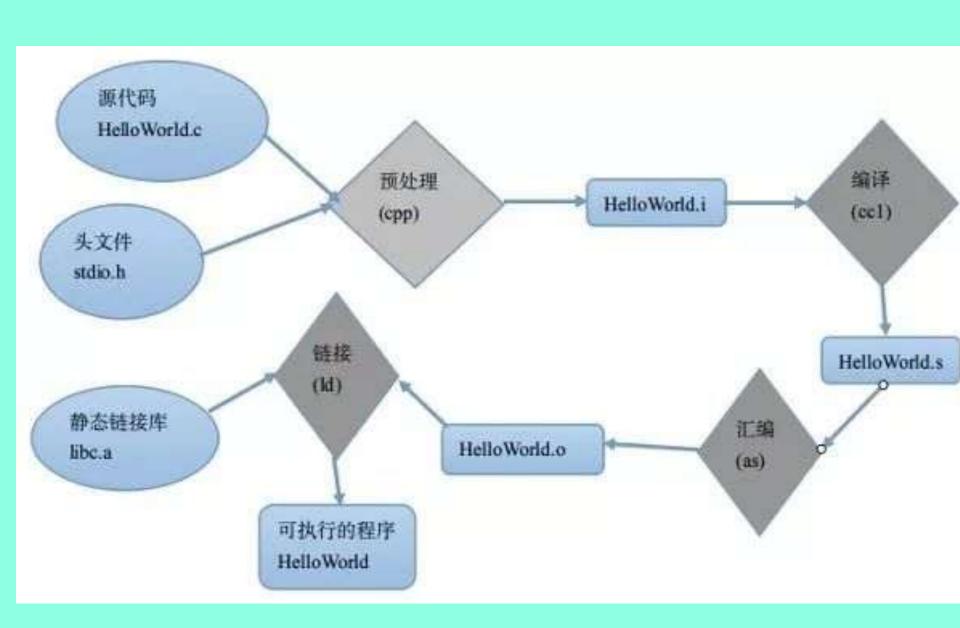
sudo /etc/init.d/vsftpd restart

在Windows上安装Filezilla



在Windows上安装Filezilla

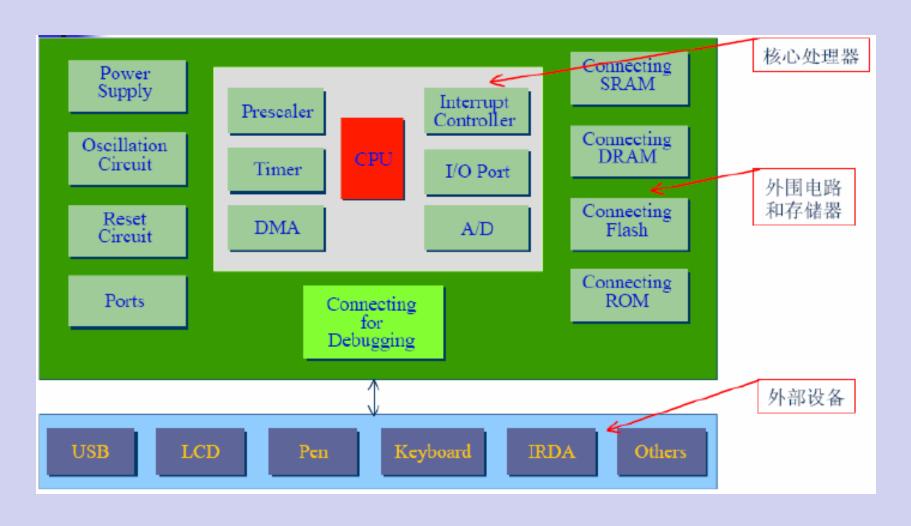




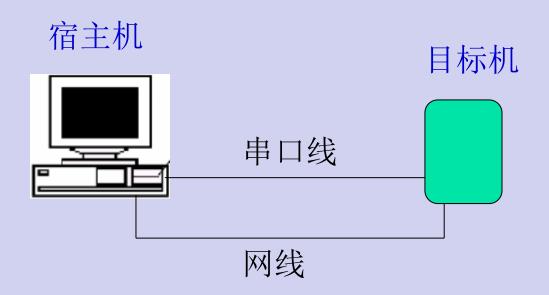
2.1嵌入式系统的构架

API(Application Programming Interface)

2.2嵌入式系统的硬件基本结构



3.4嵌入式系统的开发模式



3.4嵌入式系统的开发模式

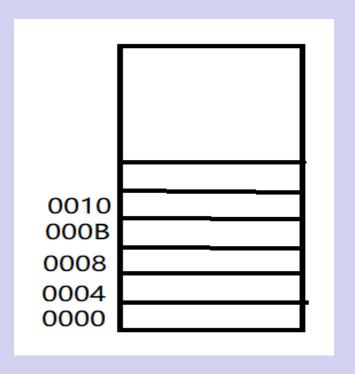
- 嵌入式系统的软件使用交叉开发平台进行开发。
 - 系统软件和应用软件在主机开发平台上开发
 - 系统软件和应用软件在嵌入式硬件平台上运行。
- 宿主机 (Host) 是用来开发嵌入式软件的系统。
- 目标机(Target)是被开发的目的嵌入式系统。
- 交叉编译器(Cross-compiler)是进行交叉平台开发的主要软件工具。它是运行在一种处理器体系结构上,但是可以生成在另一种不同的处理器体系结构上运行的目标代码的编译器。

ARM编程模型

数据类型

1个字节8位,一个字4个字节,一个"半字"两个字节。

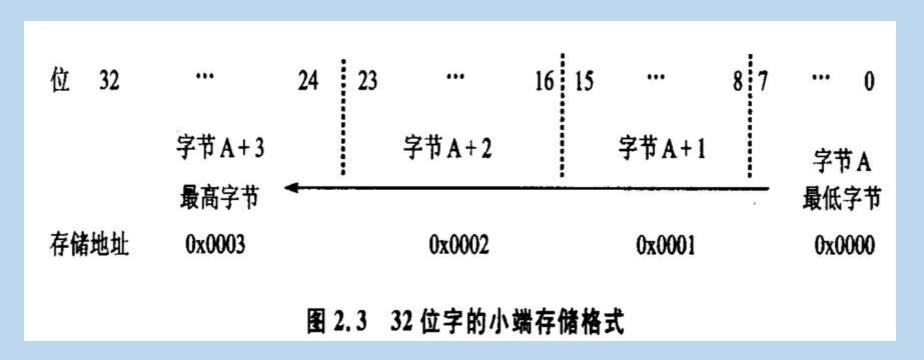
对于ARM处理器,既可以对字操作,也可以对半字操作,也可以对字节进行操作做。那么这些数据字、字节、半字是怎么存储的呢? (指令实际上也是)



存储器格式

ARM体系结构可以用两种方法存储字数据,称 之为大端格式和小端格式。

- · 大端格式:字数据的高字节存储在低地址中, 而字数据的低字节则存放在高地址中。
- 小端格式:与大端存储格式相反,在小端存储 格式中,低地址中存放的是字数据的低字节, 高地址存放的是字数据的高字节。



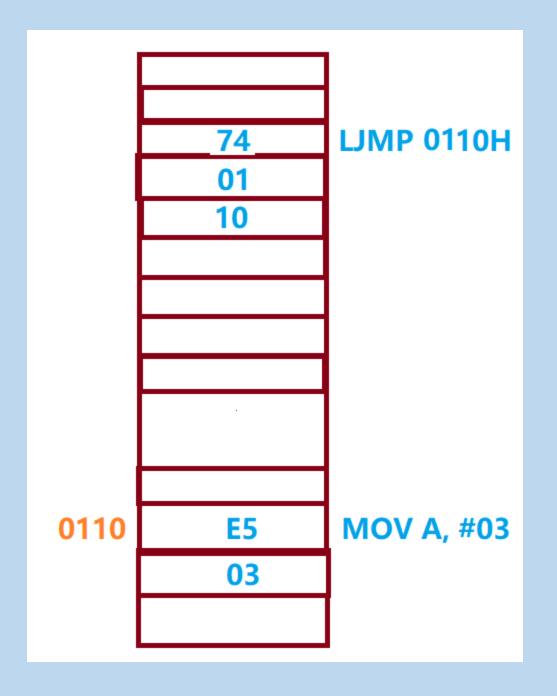
小端格式: 低位字节放在字节A, 高位字节放在字节A+3. 小端格式中, 以最低位字节地址作为字地址

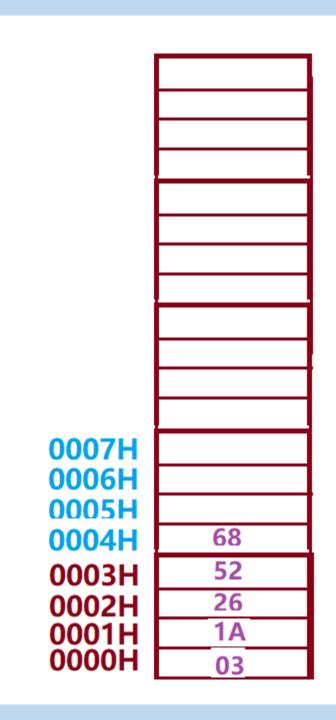
字1存储在0000地址中,字1和字2中的内容分别是什么数?

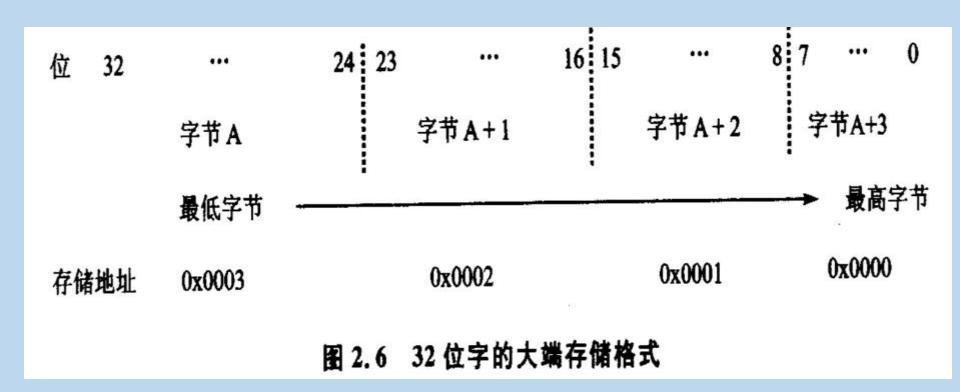
对字的操作,不能取地址在0001处的数据,这叫作地址对准。

正确的地址入口叫地址对准

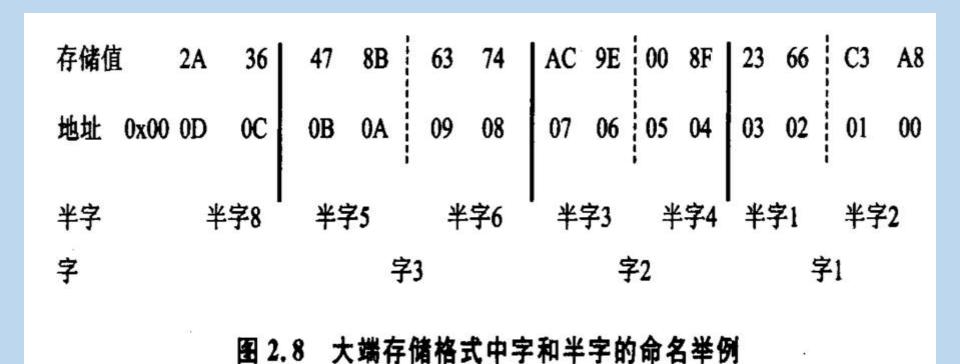
LJMP 0111H?







大端格式正好相反, 略。



字一存储在0000地址中。

ARM微处理器支持7种工作模式,分别为:

1、用户模式 (Usr)

用于正常执行程序-----大多数程序运行在用户模式,除了用户模式都叫<mark>特权模式。特权模式可以访问更多资源。51单片机只有一种模式,所有资源都可以用。</mark>

- 2、快速中断模式(FIQ)
 - 用于高速数据传输
- 3、外部中断模式(IRQ)

用于通常的中断处理

4. 管理模式 (svc)

操作系统使用的保护模式----进入OS后,进入管理模式

5. 数据访问终止模式(abt)

当数据或指令预取终止时进入该模式,可用于虚拟存储及 存储保护。

- 6. 系统模式 (sys)
 - 运行具有特权的操作系统任务。
- 7. 未定义指令中止模式 (und)

当未定义的指令执行时进入该模式,可用于支持硬件

ARM微处理器的运行模式可以通过软件改变,也可以通过外部中断或异常处理改变。 应用程序运行在用户模式下,当处理器运行在用户模式下时,某些被保护的系统资源是不能被访问的。

注意: 用户模式下的应用程序不能修改实现模式转换

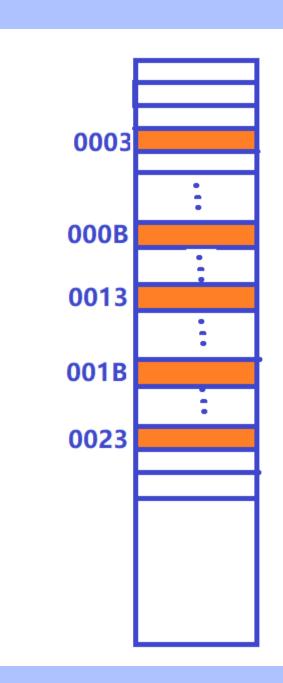
51也有中断,但不产生其他模式,因为它没有特权,所有资源在所有情况下共享

除用户模式以外,其余的所有6种模式称之为非用户模式,或特权模式(Privileged Modes);其中除去用户模式和系统模式以外的5种又称为异常模式(Exception Modes),常用于处理中断或异常,以及需要访问受保护的系统资源等情况。

异常和中断

顺序执行 跳转执行 中断响应

可以预料到的事件不能预期的事件



ARM 体系异常分类:

- ·复位异常 (Reset)
- ·数据异常 (Data Abort)
- ·快速中断异常 (FIQ)
- ·外部中断异常 (IRQ)
- ·预取异常 (Prefetch Abort)
- ·软中断异常(SWI)
- ·未定义异常 (Undefined interrupt)

寄存器

ARM微处理器共有37个32位寄存器,其中31个为通用寄存器,6个为状态寄存器。但是这些寄存器不能被同时访问,具体哪些寄存器是可以访问的,取决ARM处理器的工作状态及具体的运行模式。但在任何时候,通用寄存器R14~R0、程序计数器PC、一个状态寄存器都是可访问的。

寄存器(ARM状态)

在ARM工作状态下,任一时刻可以访问16 个通用寄存器和一到两个状态寄存器。在 非用户模式(特权模式)下,则可访问到 特定模式分组寄存器,具体见下页图:

寄存器(ARM状态)

ARM状态下的通用寄存器与程序计数器

System & User	FIQ	Supervisor	About	IRG	Undefined	
R0	R0	R0	R0	R0		
R1	R1	R1	R1	R1	R1	
R2	R2	R2	R2	RZ	R2	
R3	R3	R3	R3	R3	R3	
R4	R4	R4	R4	R4	R4	
R5	R5	R5	R5	R5	R5	
R6	R6	R6	R6	R6	R6	
R7	R7	R7	R7	R7	R7	
R8	R8 fig	R8	R8	R8	R8	
R9	R9_fiq	R9	R9	R9	R9	
R10	R10_fiq	R10	R10	R10	R10	
R11	R11_fiq	R11	R11	R11	R11	
R12	R12_fiq	R12	R12	R12	R12	
R13	R13_fiq	R13_svc	R13_abt	R13_irq	R13_und	
R14	R14_fiq	R14_svc	R14_abt	R14_irq	R14_und	
R15 (PC)	R15 (PC)	R15 (PC)	R15 (PC)	R15 (PC)	R15 (PC)	

ARM状态下的程序状态寄存器

CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	
	SPSR_fig	SPSR_svc	SPSR_abt	SPSR_irq	SPSR_und	

通用寄存器

❖不分组寄存器 (The unbanked registers)

R0-R7

不分组通用寄存器

R0-R7是不分组寄存器。这意味着在所有处

理器模式下,访问的都是同一个物理寄存

器。不分组寄存器没有被系统用于特别的用

途,任何可采用通用寄存器的应用场合都可

以使用未分组寄存器。

分组通用寄存器

- ❖分组寄存器R8-R12
 - 1. FIQ模式分组寄存器R8-R12
 - 2. FIQ以外的分组寄存器R8-R12
- ❖分组寄存器R13、R14
 - 1. 寄存器R13通常用做堆栈指针SP
 - 2. 寄存器R14用作子程序链接寄存器(Link Register - LR),也称为LR,指向函数的返回 地址

程序计数器

寄存器R15被用作程序计数器,也称为PC。其值等于当前正在执行的指令的地址+8(因为在取址和执行之间多了一个译码的阶段)。

状态寄存器

- # CPSR
- **■** SPSR_svc
- **SPSR_abt**
- **SPSR_und**
- **SPSR_irq**
- **SPSR_fiq**

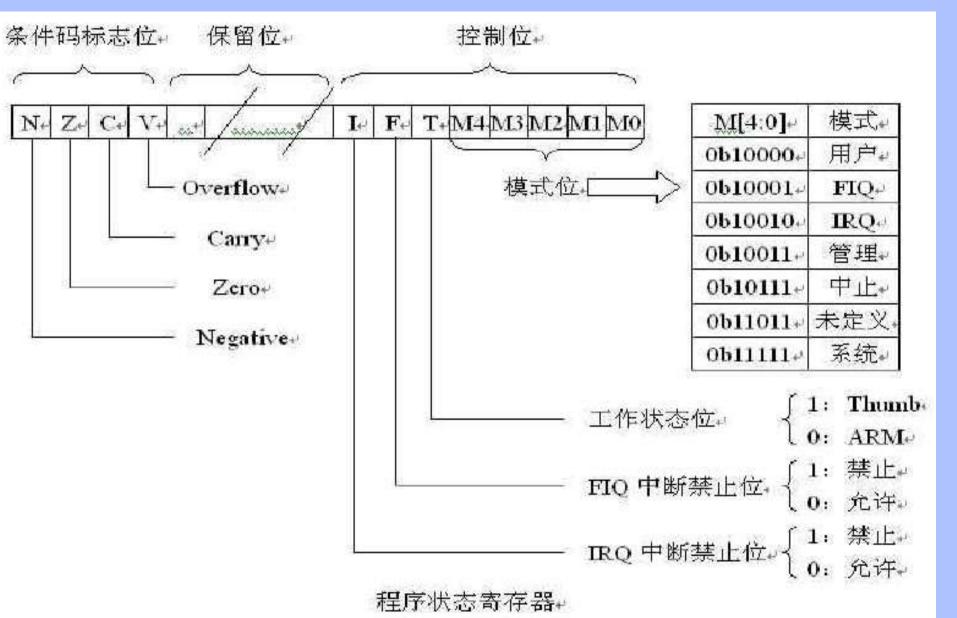
状态寄存器

ARM所有工作模式下都可以访问程序状态寄存器CPSR。CPSR包含条件码标志、中断禁止位、当前处理器模式以及其它状态和控制信息。

状态寄存器

CPSR在每种异常模式下都有一个对应的物理寄存器——程序状态保存寄存器 SPSR。当异常出现时,SPSR用于保存 CPSR的值,以便异常返回后恢复异常发生时的工作状态。

CPSR/SPSR



- N:运算结果的最高位反映在该标志位。对于有符号二进制补码,结果为负数时N=1,结果为正数或零时N=0
- Z:指令结果为0时Z=1(通常表示比较结果"相等"),否则Z=0;
- C:当进行加法运算(包括CMN指令),并且最高位产生进位时C=1,否则C=0。当进行减法运算(包括CMP指令),并且最高位产生借位时C=0,否则C=1.对于结合移位操作的非加法/减法指令,C为从最高位最后移出的值,其他指令C通常不变。

CPSR/SPSR

CPSR [4: 0]	模式。	用途。	可访问的寄存器。
10000₽	用户。	正常用户模式,程序正常执行模式。	PC, R14~R0, CPSR
10001₽	FIQ∉	处理快速中断,支持高速数据 传送或通道处理。	PC, R14_fiq~R8_fiq, R7~R0, CPSR, SPSR_fiq
10010-	IRQ≠	处理普通中断。	PC,R14_irq~R13_fiq,R12~R0, CPSR, SPSR_irqe
10011	SVC.	操作系统保护模式, 处理软件 中断(SWI)。	PC, R14_svc~R13_svc, R12~R0, CPSR, SPSR_svc.
10111₽	中止。	处理存储器故障、实现虚拟存 储器和存储器保护。	PC, R14_abt~R13_abt, R12~R0, CPSR, SPSR_abte
110110	未定 义。	处理未定义的指令陷阱, 支持 硬件协处理器的软件仿真。	PC, R14_und~R13_und, R12~R0, CPSR, SPSR_und,
111111₽	系统。	运行特权操作系统任务。	PC, R14~R0, CPSR

51系列顺序执行

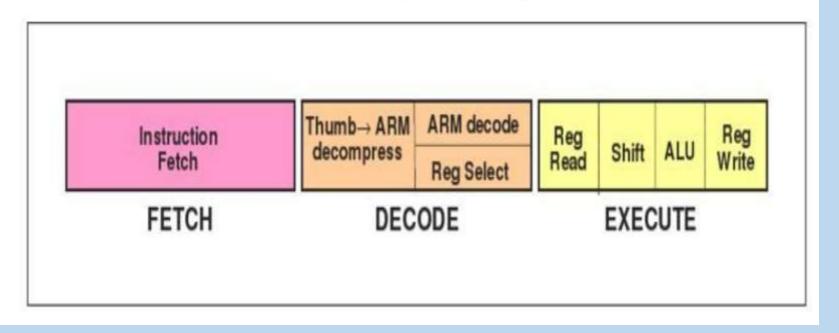
指令1

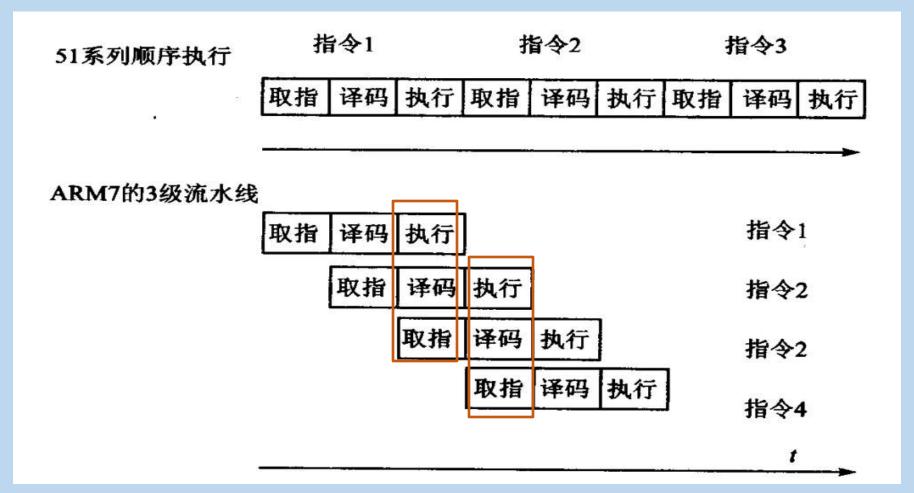
指令2

指令3

取指 译码 执行 取指 译码 执行 取指 译码 执行

The ARM7TDMI core and ARM7TDMI-S core pipeline



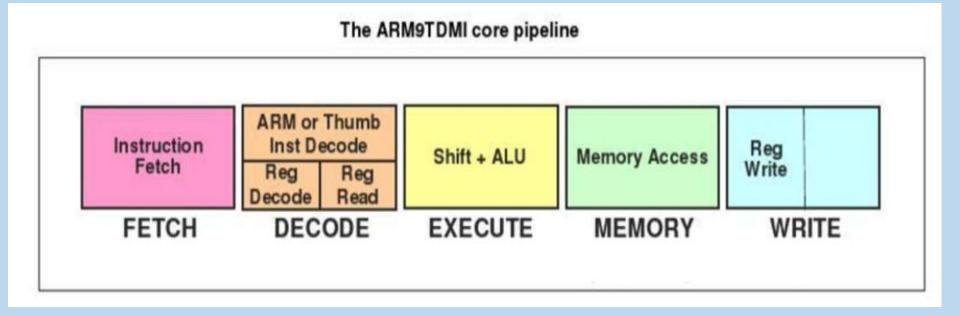


人们习惯把当前正在执行的指令作为参考点,但是,R15,也就是PC总是指向正在取指的指令。那么,**当前正在执行的指令的地址和PC值有什么关系呢?**

PC=当前执行指令地址+8

PC不是指向正在运行的指令, 而是---

PC始终指向你要取得指令的地址。



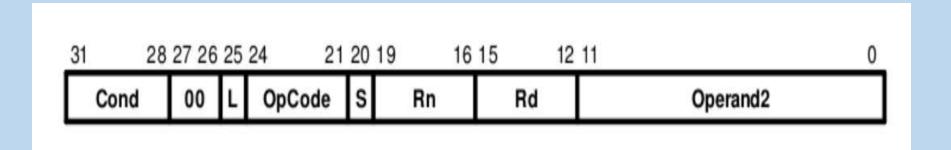
相比ARM7, ARM9采用了更高效的五级流水线设计,在取指令、译码、执行之后,又增加了LS1和LS2阶段,LS1负责加载和存储指令中制定的数据,LS2则负责提取、符号扩展,通过字节或半字加载命令来加载数据,但是LS1和LS2仅对加载(LDR)和存储命令(STR)有效,其他的指令是不需要执行这两个阶段的。

指令			l 					! !	
MOV R0,R1	取指	译码	执行		回写		9	! ! !	1
LDR R3,[R4]		取指	译码	执行	访存	回写		! !	1
STR R9,[R13]			取指	译码	执行	访存	回写		1
MOV R6,R7				取指	译码	执行		回写	
时钟周期					T_1	T_2	T_3	T ₄	

ARM9 的五级流水线

PC=当前执行指令地址+8 ?

MOV



op2是占了12位,其中bit11-bit8是移位数(rotate),bit7-0是一个8位的立即数(imm),

我们写指令的时候,也别难为汇编器,汇编器也要想办法按照imm >> (rotate * 2)的方法,把你写的立即数变成这种格式。