



# 飞腾嵌入式 LINUX 用户 手册

(V1.0)

2023 年 02 月

飞腾信息技术有限公司

[www.phytium.com.cn](http://www.phytium.com.cn)

## 版权声明:

本文档用于指导用户的相关应用和开发工作，版权归属飞腾信息技术有限公司所有，受法律保护。任何未经书面许可的公开、复制、转载、篡改行为将被依法追究法律责任。

## 免责声明:

本文档仅提供阶段性数据，并不保证该等数据的准确性及完整性。飞腾信息技术有限公司对此文档内容享有最终解释权，且保留随时更新、补充和修订的权利。所有资料如有更改，恕不另行通知。

如有技术问题，可联系 [support@phytium.com.cn](mailto:support@phytium.com.cn) 获取支持，因不当使用本文档造成的损失，本公司概不承担任何责任。

## 当前版本

文件标识	
当前版本	<b>1.0</b>
完成日期	2023.02

## 版本历史

版本	修订时间	修订人	修订内容
V1.0	202208	魏姗姗	初稿，针对飞腾 E2000 系列。
	202302	魏姗姗	支持构建 xenomai 系统；支持制作安装盘，使用安装盘安装系统；默认支持 vpu 及 vpu 的使用；支持 5.10 和 4.19 内核版本的更换。

## 目录

目录.....	II
1 概述.....	5
2 软硬件特性.....	6
3 开发环境配置.....	7
3.1 硬件配置.....	7
3.2 开发软件安装.....	7
3.2.1 repo 发布.....	7
3.2.2 ISO 发布.....	8
4 系统镜像构建.....	9
4.1 设置开发板环境变量.....	9
4.2 执行构建.....	9
4.2.1 最小系统和 xfce 桌面系统.....	9
4.2.2 weston 系统.....	9
4.2.3 无网络环境.....	9
4.2.4 更换内核版本.....	10
4.2.5 实时内核.....	10
4.2.6 支持 VPU.....	10
4.2.7 Xenomai 系统.....	10
5 系统镜像运行.....	12
5.1 Uboot 启动.....	12
5.2 UEFI 启动.....	14
6 安装盘.....	18
6.1 ISO 编译.....	18
6.2 安装盘制作.....	18
6.3 系统安装.....	19
6.4 系统启动.....	19
7 系统镜像定制.....	21

7.1	内核定制 .....	21
7.2	文件系统定制 .....	21
7.3	BSP 定制 .....	23
7.4	软件包管理 .....	23
8	常用软件 .....	25
8.1	Docker 使用 .....	25
8.2	实时内核测试 .....	26
8.3	图形和显式 .....	27
8.4	多媒体 .....	27
9	附录 .....	29
9.1	常见问题 .....	29
9.2	编译环境配置 .....	30
9.2.1	基于 Yocto 生成交叉编译工具链 .....	30
9.2.2	下载 Linaro 的交叉编译工具链 .....	30
9.3	参考 .....	31
9.4	支持外设列表 .....	31

## 图目录

图 2.1 E2000D 参考板硬件平台框图 .....	6
图 5.1 分区命令 .....	14
图 5.2 删除分区 .....	14
图 5.3 分区格式 .....	14
图 5.4 第一个分区 .....	15
图 5.5 第二个分区 .....	15
图 5.6 分区结果 .....	16
图 5.7 格式化分区 .....	16
图 7.1 hello 文件夹目录结构 .....	21
图 7.2 查找 core-image-minimal.bb .....	22
图 7.3 编辑 core-image-minimal.bb .....	22
图 8.1 搜索容器 .....	25
图 8.2 拉取容器 .....	25
图 8.3 运行容器 .....	26
图 8.4 查看当前系统运行过的容器 .....	26
图 8.5 删除指定容器 .....	26
图 8.6 查看当前系统的容器镜像 .....	26
图 8.7 删除当前系统指定镜像 .....	26
图 8.8 cyclictst 的测试结果 .....	27

## 表目录

表 3-1 发布的 ISO 文件 .....	8
表 4-1 可选镜像 .....	9
表 9-1 E2000 支持外设列表 .....	31

## 1 概述

嵌入式 Linux 是将日益流行的 Linux 操作系统进行裁剪修改，使之能在嵌入式计算机系统上运行的一种操作系统。嵌入式 Linux 既继承了 Internet 上无限的开放源代码资源，又具有嵌入式操作系统的特性。

嵌入式 Linux 的特点是版权费免费，全世界的自由软件开发者提供技术支持，网络特性免费而且性能优异，软件移植容易，代码开放，有许多应用软件支持，应用产品开发周期短，新产品上市迅速，因为有许多公开的代码可以参考和移植。

Yocto Project™ 是一个开源的协作软件，提供模板、工具和方法帮你创建定制的 Linux 系统和嵌入式产品，而无需关心硬件体系。适合嵌入式 Linux 开发人员使用。

本文档主要介绍通过 Yocto 工程如何构建针对飞腾 E2000 系列板卡的嵌入式 Linux 内核镜像及文件系统。用户可以使用 Yocto 项目的组件进行开发，构建，调试和测试完整的嵌入式 Linux 系统。

## 2 软硬件特性

飞腾 E2000 Embedded Linux 1.0 的主要功能如下：

- 工作于 ARM v8 AARCH64 模式
- 支持 E2000Q、E2000D、E2000S
- 支持飞腾 E2000 参考板（demo 板）、多款行业开发板（COMe、电力行业板、Mini-ITX、VPX、教育开发板）
- 基于飞腾 Linux kernel ([https://gitee.com/phytium\\_embedded/phytium-linux-kernel.git](https://gitee.com/phytium_embedded/phytium-linux-kernel.git))
- 支持 Linux 实时补丁
- 支持 VPU
- 支持 Yocto 3.3
- 支持 Mesa 21.0.3
- 支持 UEFI 和 Uboot 启动
- 支持 Qt 5.15.2
- 支持 Qt OpenGL（基于 X11）
- 支持 Yocto 桌面
- 支持 OpenGL 3.3
- 支持 OpenGL ES 3.1
- 支持 Docker-ce 19.03.15

飞腾 E2000D 参考板硬件平台框图如图 2.1 所示：

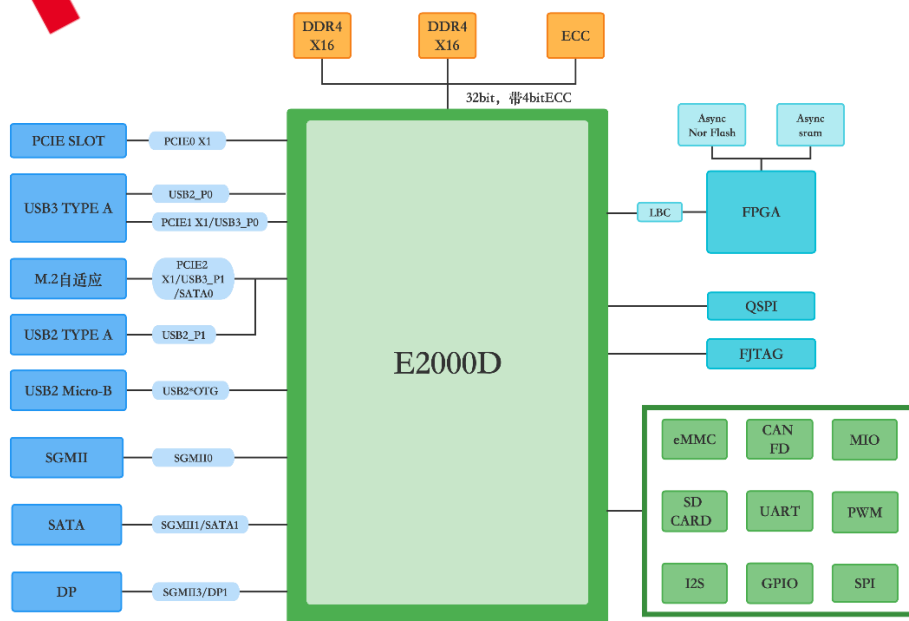


图 2.1 E2000D 参考板硬件平台框图



## 3 开发环境配置

### 3.1 硬件配置

- 最少 4GB 内存
- Ubuntu 系统（建议使用 20.04 LTS）
- 磁盘剩余空间至少 50GB

### 3.2 开发软件安装

首先 Ubuntu 系统中需要安装如下软件包：

```
$ sudo apt-get install gawk wget git-core diffstat unzip texinfo gcc-multilib \
build-essential chrpath socat cpio python3 python3-pip python3-pexpect \
xz-utils debianutils iputils-ping python3-git python3-jinja2 libegl1-mesa \
libssl1.2-dev pylint3 xterm libcursesw5-dev openssl libssl-dev
```

飞腾嵌入式 Linux 发行版以 repo 和 ISO 两种形式发布。

#### 3.2.1 repo 发布

##### 1、安装 repo 工具

```
$ mkdir ~/bin
$ curl https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/git/git-repo > ~/bin/repo
$ export REPO_URL='https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/git/git-repo'
$ chmod a+x ~/bin/repo
$ export PATH=${PATH}:~/bin
```

##### 2、下载 Yocto 层

```
$ export PATH=${PATH}:~/bin
$ mkdir <phytium-path>
$ cd <phytium-path >
$ git config --global user.name "Your Name"
$ git config --global user.email "email@example.com"
$ repo init -u https://gitee.com/phytium_embedded/phytium-linux-yocto.git -b
master
$ repo sync --force-sync
$ source setup-env -m <machine> （Supported machines: e2000）
```

### 3.2.2 ISO 发布

包含以下三个文件：

表 3-1 发布的 ISO 文件

phytium-linux-yocto-<version>-source-<yyyymmdd>-yocto.iso	源码包，包含可编译的源码，客户可从源码来构建整个系统
phytium-linux-yocto-<version>-cache-<yyyymmdd>-yocto.iso	Cache 安装包，包含预编译的二进制文件，可加快源码构建时的编译速度
phytium-linux-yocto-<version>-image-<yyyymmdd>-yocto.iso	二进制安装包，包含编译好的 image, dtb, rootfs

1、从源码编译构建系统需要安装以下的 ISO：

```
$ sudo mount -o loop phytium-linux-yocto-<version>-source-<yyyymmdd>-yocto.iso /mnt
$ cd /mnt
$ ./install
```

2、选择安装 cache ISO 以加快编译速度：

```
$ sudo mount -o loop phytium-linux-yocto-<version>-cache-<yyyymmdd>-yocto.iso /mnt
$ cd /mnt
$ ./install
```

3、按照以下步骤安装 image ISO 获取编译好的系统文件：

```
$ sudo mount -o loop phytium-linux-yocto-<version>-image-<yyyymmdd>-yocto.iso /image
$ cd /image
```

## 4 系统镜像构建

如果使用 ISO 发布中的二进制安装包 `phytium-linux-yocto-<version>-image-<yyyymmdd>-yocto.iso`，获取编译好的内核及文件系统，请跳过此节。

可构建的镜像为：

表 4-1 可选镜像

名字	说明	提供层
core-image-minimal	最小文件系统	poky
core-image-weston	Wayland + weston	poky
core-image-xfce	Xfce 轻量级桌面环境	meta-phytium

下面介绍如何构建系统镜像。

（注意： 请不要用 root 用户执行下列操作）

### 4.1 设置开发板环境变量

```
$ cd phytium-linux-yocto-<version>-<yyyymmdd>-yocto or <phytium-path>
```

```
$ source setup-env -m <machine> （Supported machines: e2000， 设置 E2000 开发板的环境变量）
```

### 4.2 执行构建

以下使用 `<rootfs_image>` 表示可选系统镜像的名字。

编译完成后用户可以在 `tmp/deploy/images/<machine>/` 下找到编译好的镜像。

#### 4.2.1 最小系统和 xfce 桌面系统

编译系统镜像：

```
$ bitbake <rootfs_image>
```

`<rootfs_image>` 表示 `core-image-minimal` 或 `core-image-xfce`

#### 4.2.2 weston 系统

编译 weston 的文件系统, 需要在 `conf/local.conf` 中设置下列变量：

```
DISTRO_FEATURES_remove = "x11"
```

编译系统镜像：

```
$ bitbake core-image-weston
```

#### 4.2.3 无网络环境

在不能连接 Internet 的环境下需要使用安装的 ISO, 同时需要设置 `conf / local.conf` 文件中如下变量：

```
BB_NO_NETWORK = "1"
```

编译系统镜像：

```
$ bitbake <rootfs_image>
```

#### 4.2.4 更换内核版本

飞腾 Linux kernel ([https://gitee.com/phytium\\_embedded/phytium-linux-kernel.git](https://gitee.com/phytium_embedded/phytium-linux-kernel.git)) 中除了 master 分支外, 有四个分支: linux-5.10, linux-5.10-rt, linux-4.19, linux-4.19-rt。yocto 编译系统镜像时默认编译 Linux 5.10 内核, 如果需要将内核版本修改为 Linux 4.19, 要在 conf/local.conf 文件中添加:

```
PREFERRED_VERSION_linux-phytium = "4.19"
```

编译内核:

```
$ bitbake virtual/kernel
```

编译系统镜像:

```
$ bitbake <rootfs_image>
```

#### 4.2.5 实时内核

如果编译带 Linux 实时补丁 (RT) 的系统镜像, 需要在 conf/local.conf 文件中添加下列变量:

(1) 如果编译 Linux 5.10 RT 内核, 添加:

```
PREFERRED_PROVIDER_virtual/kernel = "linux-phytium-rt"
```

(2) 如果编译 Linux 4.19 RT 内核, 添加:

```
PREFERRED_PROVIDER_virtual/kernel = "linux-phytium-rt"
```

```
PREFERRED_VERSION_linux-phytium = "4.19"
```

编译内核:

```
$ bitbake virtual/kernel
```

编译系统镜像:

```
$ bitbake <rootfs_image>
```

#### 4.2.6 支持 VPU

core-image-xfce 和 core-image-weston 文件系统, 默认支持 vpu (视频解码器)。

编译系统镜像:

```
$ bitbake <rootfs_image>
```

#### 4.2.7 Xenomai 系统

(1) 编译 Xenoami cobalt 模式

修改 conf/local.conf 文件, 添加:

```
PREFERRED_PROVIDER_virtual/kernel = "linux-xenomai-phytium"
```

编译 core-image-rt 文件系统镜像:

```
$ bitbake core-image-rt
```

(2) 编译 Xenomai mercury Preempt-RT 模式

①修改 conf/local.conf 文件，添加：

```
PREFERRED_PROVIDER_virtual/kernel = "linux-phytium-rt"
```

②修改 sources/meta-phytium/meta-xenomai/recipes-xenomai/xenomai/xenomai\_3.1.3.bb，将

```
EXTRA_OECONF += " --enable-pshared --enable-smp \  
--with-core=cobalt"
```

修改为

```
EXTRA_OECONF += " --enable-pshared --enable-smp \  
--with-core=mercury"
```

编译 core-image-rt 文件系统镜像

```
$ bitbake core-image-rt
```

Phytium飞腾

## 5 系统镜像运行

可以通过 Uboot 或者 UEFI 启动系统镜像。

### 5.1 Uboot 启动

使用 U 盘或 SATA（NVME）盘，可启动表 4-1 中的所有文件系统，仍以 core-image-minimal 文件系统为例。

#### 1、前提条件：

- 主机串口线连接板卡的串口
- 主机安装串口调试工具（Kermit、putty、minicom 等）

#### 2、在主机端分区和格式化 USB/SATA 设备：

以主机识别设备名为/dev/sdb 为例，请按实际识别设备名更改，nvme 设备请改为 nvme 的设备名，或参考下一节（UEFI 启动）中分区和格式化步骤。

分区：

```
$ sudo fdisk /dev/sdb
```

输入下列参数，每个参数都跟回车

```
p          [打印分区表]
d          [删除分区]
n          [添加新分区]
p          [主分区]
1          [第一个分区]
2048       [分区起始扇区]
+1G        [第一个分区大小]
p          [检查分区]
n          [添加新分区]
p          [主分区]
2          [第二个分区]
2200000    [分区起始扇区]
+100G      [第二个分区大小]
p          [打印分区表]
w          [将分区表写入磁盘并退出]
```

格式化设备，并将系统镜像拷贝到设备：

```
$ sudo mkfs.ext4 /dev/sdb1
```

```
$ sudo mkfs.ext4 /dev/sdb2
```

```
$ sudo mount /dev/sdb1 /mnt
```

```
$ cd <image-path> (<image-path>为 tmp/deploy/images/<machine>)
```

\$ sudo cp Image e2000d-demo-board. dtb /mnt (以 e2000d demo 板为例, 其它开发板修改为对应的设备树即可)

```
$ sudo umount /dev/sdb1
$ sudo mount /dev/sdb2 /mnt
$ sudo cp core-image-minimal.tar.gz /mnt
$ cd /mnt
$ sudo tar zxvf core-image-minimal.tar.gz
$ cd ~
$ sudo umount /dev/sdb2
```

### 3、设置 Uboot 环境变量:

- 文件系统在 U 盘上 (以 U 盘启动后识别为/dev/sda 为例, 请按实际识别设备名更改 root= 参数):

```
=>setenv bootargs console=ttyAMA1,115200 audit=0 earlycon=pl011,0x2800d0
00 root=/dev/sda2 rw
=>usb start
=>ext4load usb 0:1 0x90100000 Image
=>ext4load usb 0:1 0x90000000 e2000d-demo-board. dtb
=>booti 0x90100000 - 0x90000000
```

- 文件系统在 SATA 硬盘上 (以 SATA 盘启动后识别为/dev/sda 为例, 请按实际识别设备名更改 root= 参数):

```
=>setenv bootargs console=ttyAMA1,115200 audit=0 earlycon=pl011,0x2800d0
00 root=/dev/sda2 rw
=>ext4load scsi 0:1 0x90100000 Image
=>ext4load scsi 0:1 0x90000000 e2000d-demo-board. dtb
=>booti 0x90100000 - 0x90000000
```

- 文件系统在 M.2 接口的 NVME 盘上:

```
=>setenv bootargs console=ttyAMA1,115200 audit=0 earlycon=pl011,0x2800d0
00 root=/dev/nvme0n1p2 rw
=>ext4load nvme 0:1 0x90100000 Image
=>ext4load nvme 0:1 0x90000000 e2000d-demo-board.dtb
=>booti 0x90100000 - 0x90000000
```

## 5.2 UEFI 启动

基于 E2000 的开发板，支持 Uboot 和 UEFI 两种引导方式，本节将说明 UEFI 的启动方法。

### 1、前提条件

- 一台基于 Linux 发行版的主机。
- 一块硬盘（固态硬盘或者机械硬盘均可）或 U 盘均可（将制作成 UEFI 引导盘，会格式化硬盘，注意保存原有数据）。

### 2、制作步骤

（1）在终端下找到对应硬盘盘符，在本文档中，该硬盘为/dev/sdb，注意根据实际情况替换相应设备。

（2）在 root 用户下使用 fdisk 分区，如下所示。

```
root@sxif-OptiPlex-7070:/home/sxf# fdisk /dev/sdb
```

图 5.1 分区命令

（3）使用 p 命令查看当前分区，若存在分区，使用 d 命令删除。

```
Command (m for help): d
Partition number (1,2, default 2): 1
Partition 1 has been deleted.

Command (m for help): d
Selected partition 2
Partition 2 has been deleted.

Command (m for help):
```

图 5.2 删除分区

（4）确认删除所有分区后，输入 g 命令标记硬盘分区格式为 GPT（UEFI 分区格式）。

```
Command (m for help): g
Created a new GPT disklabel (GUID: 76710B1B-695C-CF49-96EA-5FADFDD8953A).
The old dos signature will be removed by a write command.

Command (m for help):
```

图 5.3 分区格式

（5）之后使用 n 命令开始分区，第一个分区大小为 500M，为 EFI 分区，输入命令如下，首先是分区号，默认为 1，回车即可；之后是起始扇区，回车即可；之后是尾部扇区，输入+500M，表明分区大小为 500M，扇区地址自动计



算。之后使用 `t` 命令设置分区类型，输入 1 表明是 EFI 分区，具体操作如下图所示。

```
Command (m for help): n
Partition number (1-128, default 1):
First sector (2048-1953525134, default 2048):
Last sector, +sectors or +size{K,M,G,T,P} (2048-1953525134, default 1953525134): +500M

Created a new partition 1 of type 'Linux filesystem' and of size 500 MiB.

Command (m for help): t
Selected partition 1
Partition type (type L to list all types): 1
Changed type of partition 'Linux filesystem' to 'EFI System'.

Command (m for help):
```

图 5.4 第一个分区

(6) 完成第一个分区后，在使用 `n` 命令创建第二个分区，操作类似，分区大小自行设定，操作如下所示。

```
Command (m for help): n
Partition number (2-128, default 2):
First sector (1026048-1953525134, default 1026048):
Last sector, +sectors or +size{K,M,G,T,P} (1026048-1953525134, default 1953525134): +20G

Created a new partition 2 of type 'Linux filesystem' and of size 20 GiB.

Command (m for help):
```

图 5.5 第二个分区

(7) 其他分区操作类似，分区完成后使用 `p` 命令查看当前分区情况，如下所示。

```

Command (m for help): p
Disk /dev/sdb: 931.5 GiB, 1000204886016 bytes, 1953525168 sectors
Units: sectors of 1 * 512 = 512 bytes
Sector size (logical/physical): 512 bytes / 4096 bytes
I/O size (minimum/optimal): 4096 bytes / 4096 bytes
Disklabel type: gpt
Disk identifier: 76710B1B-695C-CF49-96EA-5FADFDD8953A

Device            Start      End          Sectors      Size Type
/dev/sdb1          2048      1026047      1024000      500M EFI System
/dev/sdb2          1026048    42969087    41943040      20G Linux filesystem
/dev/sdb3          42969088  462399487   419430400     200G Linux filesystem
/dev/sdb4          462399488 881829887   419430400     200G Linux filesystem
/dev/sdb5          881829888 1953525134 1071695247     511G Linux filesystem

Command (m for help): w
The partition table has been altered.
Calling ioctl() to re-read partition table.
Syncing disks.

root@sxif-OptiPlex-7070:/home/sxf#

```

图 5.6 分区结果

(8) 确认没有问题后，使用 `w` 命令保存设置并退出，若需要删除分区，可以使用 `d` 命令，按照提示操作即可。

(9) 分区完成后，使用 `mkfs.vfat` 格式化 EFI 分区，使用 `mkfs.ext4` 格式化其他分区，如下图所示。

```

root@sxif-OptiPlex-7070:/home/sxf# mkfs.vfat /dev/sdb1
mkfs.fat 4.1 (2017-01-24)
root@sxif-OptiPlex-7070:/home/sxf# mkfs.ext4 /dev/sdb2
mke2fs 1.44.1 (24-Mar-2018)
Creating filesystem with 5242880 4k blocks and 1310720 inodes
Filesystem UUID: 72e94b6b-7015-4783-ad07-675086b266ae
Superblock backups stored on blocks:
    32768, 98304, 163840, 229376, 294912, 819200, 884736, 1605632, 2654208,
    4096000

Allocating group tables: done
Writing inode tables: done
Creating journal (32768 blocks): done
Writing superblocks and filesystem accounting information: done

root@sxif-OptiPlex-7070:/home/sxf#

```

图 5.7 格式化分区

(10) 挂载根文件系统分区，将根文件系统包拷贝到对应分区即可，飞腾提供示例根文件系统包，用户也可选用自己编译的镜像，只需将根文件系统解压到硬盘第二个分区即可，示例如下：

- 挂载分区：`sudo mount /dev/sdb2 /mnt2`
- 挂载 EFI 分区：`sudo mount /dev/sdb1 /mnt`

- 切换到镜像目录: `cd <image-path>` (<image-path>为 tmp/deploy/images/<machine>)
- 解压文件: `sudo tar zxvf core-image-minimal.tar.gz -C /mnt2`
- 拷贝内核: `sudo cp -rL /mnt2/boot/* /mnt`  
`sudo cp Image /mnt`
- 修改引导文件: `gedit /mnt/EFI/BOOT/grub.cfg`, 示例文件如下所示:  

```
serial --unit=0 --speed=115200 --word=8 --parity=no --stop=1
search --no-floppy --set=root -l 'boot'
default=boot
timeout=10

menuentry 'boot'{
linux /Image LABEL=boot root=/dev/sda2
}
```

主要将 `root` 参数修改为对应的根文件系统分区, 如在本例中第二个分区为根文件系统, 则将 `root` 参数修改为 `root=/dev/sda2` (默认只有一个硬盘, 如果有多个硬盘, 建议使用对应分区的 GUID)。

黑色加粗部分为修改的内容, 可根据需要仿照上述格式添加多个表项。

- 同步: `sync`
- 卸载分区: `sudo umount /mnt /mnt2`

(11) 引导盘制作好后, 在 UEFI 下将该硬盘设为默认启动盘即可运行系统。

## 6 安装盘

飞腾提供定制的基于 X11 的桌面系统，通过本章可把飞腾定制的桌面系统编译成 ISO，制作成安装盘并安装到硬盘中，供用户快速测试使用。（安装盘暂时只支持 Uboot，不支持 UEFI。）

### 6.1 ISO 编译

1、设置开发板环境变量

```
$ cd phytium-linux-yocto-<version>-<yyyymmdd>-yocto or <phytium-path>
```

```
$ source setup-env -m <machine> (Supported machines: e2000)
```

2、将以下变量添加到 conf/local.conf 中

```
DISTRO_FEATURES_append = " anaconda-support pam"
```

```
VIRTUAL-RUNTIME_init_manager = "systemd"
```

```
DISTRO_FEATURES_append = " systemd"
```

```
DISTRO_FEATURES_BACKFILL_CONSIDERED_append = " sysvinit"
```

3、编译系统

```
$ bitbake core-image-xfce
```

4、xfce 系统编译完成后，在 conf/local.conf 中把上面变量去掉，把下面这些变量添加进去：

```
DISTRO = "anaconda"
```

```
INSTALLER_TARGET_BUILD = "<phytium-path>/build_e2000/tmp/deploy/images/e2000/core-image-xfce-e2000.ext4"
```

```
INSTALLER_TARGET_IMAGE = "core-image-xfce"
```

5、编译 ISO

```
$ bitbake core-image-anaconda
```

编译完成后，ISO 位于 build\_e2000/tmp-glibc/deploy/images/e2000/core-image-anaconda-e2000.iso

### 6.2 安装盘制作

使用上节编译的 ISO 文件制作安装盘，具体使用方法如下：

在主机端插入 USB 盘，运行下列命令制作安装盘（请按照插入 U 盘识别的设备名来更改，下列命令以/dev/sdb 为例）：

```
$ sudo mount -o loop core-image-anaconda-e2000.iso media/
```

```
$ sudo mkfs.ext4 -L boot /dev/sdb1
```

```
$ sudo mount /dev/sdb1 /mnt
```

```
$ sudo rsync -a -P media/ /mnt/
```

```
$ sudo umount /mnt
```

### 6.3 系统安装

将安装盘插入开发板的 USB 接口，启动。

Uboot 启动模式下，在串口控制台设置 Uboot 环境变量：

```
=>setenv bootargs root=/dev/ram0 rootdelay=5 rw initrd=0x93000000,90M
```

```
=>usb start
```

=>ext4load usb 0:1 0x90100000 e2000d-demo-board.dtb（以 e2000d demo 板为例，其它开发板修改为对应的设备树即可）

```
=>ext4load usb 0:1 0x90200000 Image
```

```
=>ext4load usb 0:1 0x93000000 initrd
```

```
=>booti 0x90200000 - 0x90100000
```

文件系统启动成功后，显示图型安装界面，需要做以下设置：

首先需要选择安装过程使用的语言，保持默认即可，点击 **Continue**，来到“**INSTALLATION SUMMARY**”安装主界面，这里有三个地方需要设置。

- 选择系统的安装位置：点击 **Installation Destination**，选择想要将系统安装到哪个设备（USB 安装盘之外的磁盘，需要提前备份磁盘上的数据），选择设备后，点击屏幕左上角的 **Done**，在弹出的界面中依次点击 **Reclaim space ->Delete all -> Reclaim space**，表示要删除该磁盘上的所有分区和数据，然后回到了安装主界面。
- 时区：点击 **Time & Date**，选择 **Region: Asia, City: Shanghai**，点击 **Done**，回到安装主界面。
- 用户设置：点击 **Root Password**，输入 root 用户的密码，点击 **Done**；点击 **User Creation** 创建新用户，输入用户名密码，点击 **Done**，回到安装主界面。

配置完成后，点击系统安装主界面右下角的 **Begin Installation**，开始安装。

安装过程提示写 bootloader 错误，请选 **Yes** 选项。安装成功后，点击界面右下角的 **Reboot System**，重启开发板。

### 6.4 系统启动

串口控制台设置通过 SATA 盘、NVME 盘或 MMC 卡来启动系统。

如果前面选择将系统安装到 SATA 盘，则启动参数为：

```
=>setenv bootargs root=/dev/mapper/openembedded_e2000-root rootdelay=5 rw  
initrd=0x93000000,90M console=ttyAMA1,115200
```

```
=>ext4load scsi 0:1 0x90100000 e2000d-demo-board.dtb;
```

```
=>ext4load scsi 0:1 0x90200000 Image;  
=>ext4load scsi 0:1 0x93000000 initrd;  
=>booti 0x90200000 - 0x90100000
```

如果前面选择将系统安装到 NVME 盘，则启动参数为：

```
=>setenv bootargs root=/dev/mapper/openembedded_e2000-root rootdelay=5 rw  
initrd=0x93000000,90M console=ttyAMA1,115200  
=>ext4load nvme 0:1 0x90100000 e2000d-demo-board.dtb;  
=>ext4load nvme 0:1 0x90200000 Image;  
=>ext4load nvme 0:1 0x93000000 initrd;  
=>booti 0x90200000 - 0x90100000
```

如果前面选择将系统安装到 MMC 卡，则启动参数为：

```
=>setenv bootargs root=/dev/mapper/openembedded_e2000-root rootdelay=5 rw  
initrd=0x93000000,90M console=ttyAMA1,115200  
=>ext4load mmc 0:1 0x90100000 e2000d-demo-board.dtb;  
=>ext4load mmc 0:1 0x90200000 Image;  
=>ext4load mmc 0:1 0x93000000 initrd;  
=>booti 0x90200000 - 0x90100000
```

## 7 系统镜像定制

### 7.1 内核定制

\$ bitbake -c menuconfig virtual/kernel (进入 kernel 选项配置)

根据需要可添加或删减内核组件。

### 7.2 文件系统定制

- 在例子文件系统中添加软件包 -- 通过修改 build\_<board>/conf/local.conf 配置文件添加软件包到镜像文件中:

```
IMAGE_INSTALL_append = " python"
```

```
PREFERRED_VERSION_python =" 3.4.0" 也可指定软件包版本
```

- 定制用户自己的文件系统 -- 在 sources/meta-phytium/meta-bsp/recipes-core/ 文件夹下执行下列命令 (以 custom 名字为例):

```
$ mkdir -p meta-phytium/meta-bsp/recipes-core/custom
```

```
$ cd meta-phytium/meta-bsp/recipes-core/custom
```

```
$ vi custom.bb
```

添加下面内容到 custom.bb 文件中:

```
IMAGE_INSTALL = "packagegroup-core-x11-base package1 package2"
```

```
inherit core-image
```

添加完成后, 可遵循第 5 节进入相应目录进行编译:

```
$ bitbake custom
```

- 编写新的应用软件包 (以下以 hello 名字为例, recipe 涉及概念较多, 下面只是简单介绍, 请具体参考官方文档来编写)

- 1、在 meta-phytium/meta-bsp/recipes-core/ 目录下创建 hello 文件夹。

- 2、在 hello 文件夹下创建 hello.bb 文件及 hello 文件夹。

- 3、在 hello 文件夹中放入 hello.c 及 Makefile 文件, hello 文件夹下目录文件如下:

```
[jieyun@localhost hello]$ tree .
.
├── hello
│   ├── hello.c
│   └── Makefile
└── hello.bb
```

图 7.1 hello 文件夹目录结构

- 4、hello.bb 文件内容如下 (也可以参考其他已有的 bb 文件):

```
SUMMARY = "Simple hello application"
```

```
SECTION = "libs"
```



```

LICENSE="MIT"
LIC_FILES_CHKSUM="file://hello.c;md5=0835ade698e0bcf8506ecdaf302"
SRC_URI = "\
    file://hello.c \
    file://Makefile
"
S = "${WORKDIR}"
do_compile() {
    make
}
do_install() {
    install -d ${D}${bindir}
    install -m 0755 ${S}/hello ${D}${bindir}/
}

```

上述 md5 值可在 ubunut 中运行 md5sum hello.c 来生成。

#### 5、编译 hello:

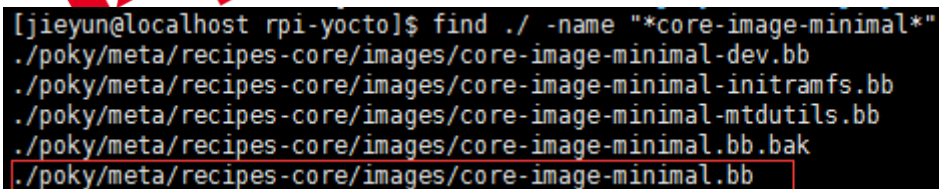
\$bitbake hello

#### 6、将 hello 添加到镜像中:

以添加到 core-image-minimal 中为例

查找 core-image-minimal 的 bb 文件位置

\$find ./ -name "\*core-image-minimal\*"



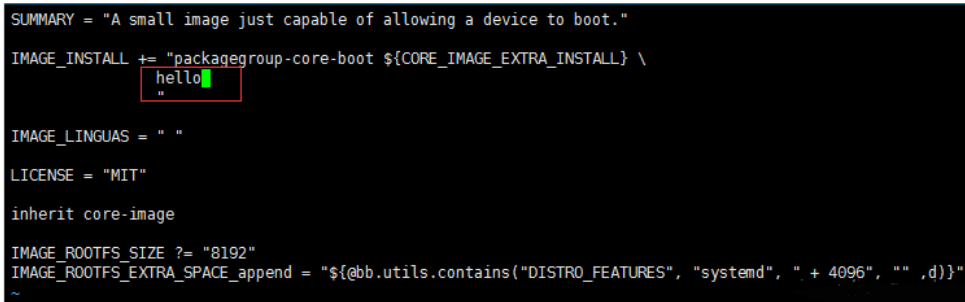
```

[jieyun@localhost rpi-yocto]$ find ./ -name "*core-image-minimal*"
./poky/meta/recipes-core/images/core-image-minimal-dev.bb
./poky/meta/recipes-core/images/core-image-minimal-initramfs.bb
./poky/meta/recipes-core/images/core-image-minimal-mtdutils.bb
./poky/meta/recipes-core/images/core-image-minimal.bb.bak
./poky/meta/recipes-core/images/core-image-minimal.bb

```

图 7.2 查找 core-image-minimal.bb

编辑 core-image-minimal.bb 文件，在 IMAGE\_INSTALL 后面添加程序 hello



```

SUMMARY = "A small image just capable of allowing a device to boot."
IMAGE_INSTALL += "packagegroup-core-boot ${CORE_IMAGE_EXTRA_INSTALL} \
    hello
"
IMAGE_LINGUAS = " "
LICENSE = "MIT"
inherit core-image
IMAGE_ROOTFS_SIZE ?= "8192"
IMAGE_ROOTFS_EXTRA_SPACE_append = "${@bb.utils.contains("DISTRO_FEATURES", "systemd", "+ 4096", "" ,d)}"

```

图 7.3 编辑 core-image-minimal.bb

重新编译镜像 bitbake core-image-minimal, 编译成功后启动，hello 程序就可



以正常启动了。

具体实现可参考官方文档：

<https://www.yoctoproject.org/docs/3.1.2/mega-manual/mega-manual.html#new-recipe-writing-a-new-recipe>

### 7.3 BSP 定制

用户添加自己的开发板到 Yocto , 遵循下面的步骤, 以 E2000 为例:

- 添加开发板配置

复制 e2000.conf (在 sources/meta-phytium/meta-bsp/conf/machine 文件夹下), 重命名为<custom-board>.conf (用户自定义开发板名字)

- 如需添加用户自己的内核补丁 kernel.patch (请根据实际名修改), 复制 kernel.patch 到 sources/meta-phytium/meta-bsp/recipes-kernel/linux/linux-phytium 文件夹下在 sources/meta-phytium/meta-bsp/recipes-kernel/linux/linux-phytium.inc 文件中添加:

```
SRC_URI_append_<custom-board>= " file://kernel.patch"
```

- 添加后设置环境变量

source setup-env -m custom-board (用户自定义的开发板名字), 后续的编译操作等请参考第 4 节。

- Yocto 官方文档:

<https://www.yoctoproject.org/docs/3.1.2/dev-manual/dev-manual.html#platdev-newmachine>

### 7.4 软件包管理

默认包管理是 rpm ,也可以使用 debain 和 opkg 软件包管理:

- Dnf: RPM 软件包管理工具

添加下列变量 conf/local.conf

```
PACKAGE_CLASSES = "package_rpm"
```

```
EXTRA_IMAGE_FEATURES += "package-management"
```

- OPKG 软件包管理:

添加下列变量 conf/local.conf

```
PACKAGE_CLASSES = "package_ipk"
```

```
EXTRA_IMAGE_FEATURES += "package-management"
```

- APT: deb 软件包管理

添加下列变量 conf/local.conf

```
PACKAGE_CLASSES = "package_deb"
```

```
EXTRA_IMAGE_FEATURES += "package-management"
```

Phytium 飞腾

## 8 常用软件

### 8.1 Docker 使用

Docker 是一个开源的应用容器引擎，让开发者可以打包他们的应用以及依赖包到一个可移植的镜像中，然后发布到任何流行的 Linux 或 Windows 机器上，也可以实现虚拟化，飞腾嵌入 Linux 中 qt5 文件系统中默认包含了 docker。


- 查看 docker 是否可用

运行 docker 需要 root 或者 sudo 权限，在 root 用户下运行 **docker info** 查看 docker 程序是否存在，功能是否正常。

- 搜索容器

可以使用 **docker search** 命令搜索 docker hub 上公共的可用镜像，如需要查找 busybox 相关的镜像，可用如下命令：

**docker search busybox**



```
root@ft2004-evm:~# docker search busybox
```

NAME	DESCRIPTION	STARS	OFFICIAL	AUTOMATED
busybox	Busybox base image.	1963	[OK]	
progrum/busybox		71		[OK]
radial/busyboxplus	Full-chain, Internet enabled, busybox made f60...	32		[OK]
yauritux/busybox-curl	Busybox with CURL	10		
arm32v7/busybox	Busybox base image.	8		
armhf/busybox	Busybox base image.	6		
odise/busybox-curl		4		[OK]
arm64v8/busybox	Busybox base image.	3		
prom/busybox	Prometheus Busybox Docker base images	2		[OK]
s390x/busybox	Busybox base image.	2		
arm32v6/busybox	Busybox base image.	2		
p7ppc64/busybox	Busybox base image for ppc64.	2		
aarch64/busybox	Busybox base image.	2		

图 8.1 搜索容器

结果如上图所示，之后可以使用 **docker pull** 拉取所需镜像。

- 拉取容器

根据上节搜索结果，拉取 **aarch64/busybox** 镜像到本地，命令如下所示，拉取成功后如下图。

**docker pull aarch64/busybox**

```
root@ft2004-evm:~# docker pull aarch64/busybox
Using default tag: latest
latest: Pulling from aarch64/busybox
a281075b7e6c: Pull complete
Digest: sha256:7656fa78c6c043b5f988d7effa6a04cf033cbd6ee24f6fd401214cabf0cbfb99
Status: Downloaded newer image for aarch64/busybox:latest
docker.io/aarch64/busybox:latest
root@ft2004-evm:~#
```

图 8.2 拉取容器

- 运行容器

**docker run -i -t aarch64/busybox**

上述命令运行一个基于 **aarch64** 架构的 **busybox** 的容器，**-i** 参数表明容器的标准输入是开启的，**-t** 参数为容器分配一个伪 **tty** 终端，容器创建完毕后出现如下所示的交互式终端，可以在容器中运行各种命令，使用 **exit** 退出容器。

```

root@ft2004-evm:~# docker run -it aarch64/busybox
/ # ls
bin    dev    etc    home   lib    lib64  proc   root   sys    tmp    usr    var
/ # cat /proc/cmdline
BOOT_IMAGE=/boot/Image console=ttyAMA1,115200 root=/dev/sda6
/ # exit
root@ft2004-evm:~#

```

图 8.3 运行容器

- 查看当前系统运行过的容器（正在运行或者已经退出）

docker ps -a

```

root@ft2004-evm:~# docker ps -a
CONTAINER ID   IMAGE          COMMAND                  CREATED        STATUS        PORTS          NAMES
7c4998ac410c   aarch64/busybox "/bin/bash"            52 minutes ago Created                               vigilant_zhukovsky
a50b689b1fe    aarch64/busybox "sh"                   53 minutes ago Exited (0) 53 minutes ago          festive_wozniak
943a328b5ce7    aarch64/busybox "sh"                   54 minutes ago Exited (0) 53 minutes ago          angry_wing
aac8ac5ca799    aarch64/busybox "sh"                   54 minutes ago Exited (0) 54 minutes ago          elegant_robinson
a54216417ff1    aarch64/busybox "sh"                   56 minutes ago Exited (0) 55 minutes ago          busy_kirch
98f5779b4f59    aarch64/busybox "sh"                   58 minutes ago Exited (0) 58 minutes ago          serene_meitner
760c98c461e9    aarch64/busybox "/bin/bash"            58 minutes ago Created                               relaxed_herschel

```

图 8.4 查看当前系统运行过的容器

- 删除指定容器

docker rm 4030253341a5

```

root@ft2004-evm:~# docker rm 4030253341a5
4030253341a5
root@ft2004-evm:~# docker

```

图 8.5 删除指定容器

- 查看当前系统的容器镜像

可用 docker images 查看当前系统的容器镜像，命令和结果如下所示。

docker images

```

root@ft2004-evm:~# docker images
REPOSITORY    TAG       IMAGE ID       CREATED        SIZE
aarch64/busybox latest    27725c36cdc8   3 years ago    3.31MB
root@ft2004-evm:~#

```

图 8.6 查看当前系统的容器镜像

- 删除当前系统指定镜像

docker rmi aarch64/busybox

```

root@ft2004-evm:~# docker rmi aarch64/busybox
Untagged: aarch64/busybox:latest
Untagged: aarch64/busybox@sha256:7656fa78c6c043b5f988d7effa6a04cf033cbd6ee24f6fd401214cabf0cbfb99
Deleted: sha256:27725c36cdc8dd631fec82926947bf4be6799f049a329c7cca9800fddf7ff9d2
Deleted: sha256:f91599b3986be816a2c74a3c05fda82e1b29f55eb12bc2b54bfdfc3b5773edc
root@ft2004-evm:~#

```

图 8.7 删除当前系统指定镜像

## 8.2 实时内核测试

为了测试 RT 调度器的性能，需将内核替换为 Image-rt，该内核完全开启 RT 选项。测试过程中主要使用 stress 和其他一些压力测试工具增加系统，使用 cyclicttest 查看系统实时性能，用 upload 查看系统负载。

- cyclicttest -p 80 -t 5

使用上述命令查看系统实时性能，`-p` 指定调度优先级，`-t` 表示创建的线程数目。

- `stress -c 8`

上述命令增加系统负载，`-c` 表明需要增加的系统负载数目，一般一个单核满载为 1，因此对于一个四核 CPU（无超线程）而言，系统满载为 4，表明 CPU 一直运行，没有任何空闲；系统负载为越高，系统压力越大，越考验调度器的性能。

如下所示为 xfce 桌面系统中 `cyclicttest` 的测试结果，T 表示线程号，P 表示调度优先级，I 表示时间间隔（单位微秒），C 表示被调度次数，之后四行分别是最小、最近、平均、最大的延时，单位为微秒。

```
T: 0 ( 2685) P:80 I:1000 C:3530359 Min:      4 Act:      7 Avg:      6 Max:      72
T: 1 ( 2686) P:80 I:1500 C:2353572 Min:      5 Act:      7 Avg:      6 Max:      73
T: 2 ( 2687) P:80 I:2000 C:1765179 Min:      5 Act:      7 Avg:      7 Max:      74
T: 3 ( 2688) P:80 I:2500 C:1412143 Min:      5 Act:      7 Avg:      6 Max:      68
T: 4 ( 2689) P:80 I:3000 C:1176786 Min:      5 Act:      7 Avg:      6 Max:      78
```

图 8.8 cyclicttest 的测试结果

### 8.3 图形和显式

- X11: `core-image-xfce` 文件系统支持 X11 协议。通过 `glmark2` 和 `glxgears` 测试 gpu 性能。

- Wayland/Weston: `core-image-weston` 文件系统支持 Wayland 协议。

- QT 图形: `core-image-xfce` 文件系统里,测试用例在 `/usr/share/examples`。

`core-image-weston` 文件系统里,测试用例在 `/usr/share/examples/wayland`。

### 8.4 多媒体

`core-image-xfce` 和 `core-image-weston` 文件系统，默认支持 `vpu`。

`core-image-xfce` 和 `core-image-weston` 文件系统默认安装了 `Gstreamer` 来播放音频视频。

（1）文件系统里显示 GST-OMX 提供的 GStreamer 信息：

```
$ gst-inspect-1.0 | grep omx
```

```
omx: omxrealvideodec: OpenMAX-IMG REAL Video Decoder
```

```
omx: omxsorensomdec: OpenMAX-IMG Sorenson Spark Video Decoder
```

```
omx: omxvp8dec: OpenMAX VP8 Video Decoder
```

```
omx: omxvp6dec: OpenMAX VP6 Video Decoder
```

```
omx: omxvc1dec: OpenMAX WMV Video Decoder
```

```
omx: omxmjpegdec: OpenMAX MJPEG Video Decoder
```

omx: omxh263dec: OpenMAX H.263 Video Decoder

omx: omxmpeg2videodec: OpenMAX MPEG2 Video Decoder

omx: omxmpeg4videodec: OpenMAX MPEG4 Video Decoder

omx: omxh265dec: OpenMAX-IMG HEVC Video Decoder

omx: omxh264dec: OpenMAX H.264 Video Decoder

(2) 用 gstreamer playbin 播放本地音频视频文件:

```
$ gst-launch-1.0 -v playbin uri=file:///<video>.mp4 video-sink=glimagesink
```

(3) 用 gst-launch 构造管道, 通过 vpu 硬解码播放本地视频文件:

```
$ gst-launch-1.0 -v filesrc location=<video>.mp4 ! qtdemux ! h264parse !  
omxh264dec ! glimagesink
```

(4) 通过 vpu 硬解码播放摄像头推送的网络流, 比如以 rtsp 协议传输、h264 格式编码的视频流:

```
$ gst-launch-1.0 rtspsrc location="<rtsp-address>" ! rtph264depay ! h264parse !  
omxh264dec ! glimagesink
```

## 9 附录

### 9.1 常见问题

#### 1、支持调试

为了支持调试，可以添加下列规则到 local.conf 文件中：

```
IMAGE_FEATURES_append = " tools-debug dbg-pkgs"
```

#### 2、更改内核组件选项

运行下列命令：

```
$ bitbake -c menuconfig virtual/kernel
```

```
$ bitbake -c compile virtual/kernel (只运行编译任务)
```

#### 3、内核源码位置：

```
build_e2000/tmp/work/e2000-phy-linux/linux-phytium/4.19-r0/git
```

#### 4、重新编译软件包

用户重新编译软件包，运行下列命令：

```
$ bitbake -c cleansstate < package name>
```

清除编译的输出结果和 shared state cache

```
$ bitbake < package name>
```

编译 package

#### 5、编译生成的镜像位置：

```
tmp/deploy/images/e2000/。
```

#### 6、qt x11 去掉桌面

添加下列变量到 local.conf

```
IMAGE_FEATURES_remove = "x11-sato"
```

```
RDEPENDS_${PN}_remove = "matchbox-terminal"
```

#### 7、内核打补丁

添加用户自己的内核补丁 kernel.patch（请根据实际名修改），复制 kernel.patch 到 sources/meta-phytium/meta-bsp/recipes-kernel/linux/linux-phytium 文件夹下。

需要修改 sources/meta-phytium/meta-bsp/recipes-kernel/linux/linux-phytium.inc 文件。

如果补丁是针对指定开发板用如下规则：

```
SRC_URI_append_<custom-board>= " file://kernel.patch"
```

如果补丁适用所有开发板用如下规则：

```
SRC_URI_append = " file://kernel.patch"
```

#### 8、编译可扩展 SDK



添加下列变量到 `build_<board>/conf/local.conf`

```
SDK_INCLUDE_BUILDTOOLS = ""
```

然后运行:

```
bitbake -c populate_sdk_ext core-image-xfce
```

## 9.2 编译环境配置

交叉编译是在一个平台生成另一个平台的可执行代码，目前常见的是在 x86 平台生成其他平台的代码，如 x86 下生成 arm64 的二进制文件，目前飞腾支持基于 Yocto 和 Linaro 的交叉编译工具链。

### 9.2.1 基于 Yocto 生成交叉编译工具链

飞腾提供的 SDK 包可构建基于 Yocto 的交叉编译工具链，构建安装步骤如下所示。

- 进入飞腾 SDK 包目录，配置环境变量: `source setup-env -m <machine>`
- 编译交叉工具链: `bitbake meta-toolchain`
- 编译完成后进入构建目录下的 `tmp/deploy/sdk`
- 切换到 root 权限，运行 `phytium-glibc-x86_64-meta-toolchain-aarch64-toolchain-<version>.sh`，根据提示安装交叉编译器，一般选默认配置即可。
- 假设交叉编译器安装目录为 `/opt`，使用前按照如下命令配置即可使用。

```
$ source /opt/phytium/<version>/environment-setup-aarch64-phy-linux
```

```
$ cd <linux-source-path>
```

```
$ make e2000_defconfig
```

```
$ make
```

### 9.2.2 下载 Linaro 的交叉编译工具链

Linaro 是一家非营利性质的开源软件公司，自成立以来一直致力于推动基于 ARM 的开源软件开发，提供多种编译工具链，为基于 Linux 内核的开发者提供了稳定得编译环境。基于 Linaro 的交叉编译工具链可从 Linaro 官网下载，以下截止到 2020 年 7 月时最新的一个交叉编译工具。

[https://releases.linaro.org/components/toolchain/binaries/latest-7/aarch64-linux-gnu/gcc-linaro-7.5.0-2019.12-x86\\_64\\_aarch64-linux-gnu.tar.xz](https://releases.linaro.org/components/toolchain/binaries/latest-7/aarch64-linux-gnu/gcc-linaro-7.5.0-2019.12-x86_64_aarch64-linux-gnu.tar.xz)

配置步骤:

- 解压到 `/opt` 目录

```
$ tar -xf gcc-linaro-7.5.0-2019.12-x86_64_aarch64-linux-gnu.tar.gz -C /opt
```

- 配置环境变量和编译内核



```
$ export PATH=/opt/gcc-linaro-7.5.0-2019.12-x86_64_aarch64-linux-gnu/bin:$P
ATH
$ export ARCH=arm64 CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu-
$ export CC=aarch64-linux-gnu-gcc
$ cd <linux-source path>
$ make e2000_defconfig
$ make
```

### 9.3 参考

<https://www.yoctoproject.org/docs/3.1/brief-yoctoprojectqs/brief-yoctoprojectqs.html>

### 9.4 支持外设列表

表 9-1 E2000 支持外设列表

CPU(loader) peripheral	E2000Q	E2000D	E2000S
DDR4/LPDDR4	√	√	√
SATA	√	√	
NAND Flash	√	√	
QSPI	√	√	√
SD/SDIO/eMMC+SD	√	√	√
Video Decoder	√		
I2S	√	√	
DP	√	√	√
PCIE	√	√	√
USB2.0	√	√	√
USB3.0	√	√	
SGMII/RGMII	√	√	√
SPI Master	√	√	√
UART	√	√	√
I2C	√	√	√
CAN	√	√	
MIO	√	√	√
GPIO	√	√	√
WDT	√	√	√
Temp Sensor	√	√	√