实验 5 鸿蒙 LiteOS-a 内核移植——串口移植

22920212204396 黄子安

一、实验目的

1、移植串口, 使其可以传送一个字符进而传输字符串

二、实验环境

- 1、物理机 Windows11
- 2、虚拟机 Ubuntu18.04
- 3、开发板 Imx6ull

三、实验内容

我们要实现的是 Liteos-a 的最小系统移植,因此不需要初始化串口, u-boot 已经完成了相关的初始化,此外也不需要动态配置串口,固定使用波特率 15200 即可,该操作已经在 u-boot 中完成设置

本次实验视频动作偏快,代码之间的跳转非常多,因此建议在虚拟机中安装一个 vscode 或者在本地物理机使用 ssh 和虚拟机建立连接

首先为了移植看起来比较舒服一些,将文件名从 stm32mp157-uart 修改成 uart, 之后将里面的两个文件名也修改下



查看包含这个文件夹的 makefile 文件,可以看到在 demochip 中有三个

book@hza-virtual-machine:~/openharmony\$ grep "stm32mp157-uart" * -nr

vendor/democom/demochip/board/Makefile:7:LOCAL_FLAGS := -I\$(LITEOSTOPDIR)/../.vendor/st/stm32mp157/driver/stm32mp157-uart

vendor/democom/demochip/demochip.mk:18:LIB_SUBDIRS += \$(DEMOCHIP_BASE_DIR)/driver/stm32mp157-uart

vendor/st/stm32mp157/board/Makefile:7:LOCAL_FLAGS := -I\$(LITEOSTOPDIR)/../.vendor/st/stm32mp157/driver/stm32mp157-uart

vendor/st/stm32mp157/stm32mp157.mk:18:LIB_SUBDIRS += \$(STM32MP157_BASE_DIR)/driver/stm32mp157-uart

vendor/st/stm32mp157/stm32mp157.mk:19:LITEOS_BASELIB += -lstm32mp157-uart

依次修改这 3 个 makefile 文件,这里视频中出现了一个问题,对于第一个 makefile 文件没有修改完文件目录,还是在 st 目录下没改成 democom,不过视频 后续在编译内核的时候发现了这个问题

```
openharmony > vendor > democom > demochip > board > % Makefile
    include $(LITEOSTOPDIR)/config.mk

MODULE_NAME := $(notdir $(shell pwd))

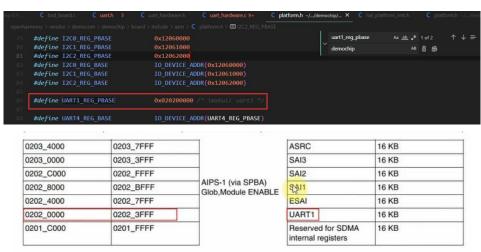
LOCAL_SRCS := board.c bsd_board.c

LOCAL_FLAGS := -I$(LITEOSTOPDIR)/../../vendor/st/stm32mp157/driver/puart

include $(MODULE)
```

```
openharmony) vendor) democom > demochip Ne, demochip Ne,
```

之后修改串口的物理基地址,根据相关文件查询可以知道物理基地址为0x2020000(这里视频里明显韦东山老师手误了,说的4个打了5个,不过后续也发现)



之后修改 uart add device 函数,将原来的串口 4 修改为串口 1

修改串口1的中断号,查询文档可以发现这个中断号是32+26

23	usulicz	E-	uodnoz Elilialiced odno lilieliupi nequesi
24	sai3	-	SAI interrupt
25	sai3	2	SAI interrupt
26	uart1	-	UART-1 ORed interrupt
27	uart2	-	UART-2 ORed interrupt
28	uart3	_	UART-3 ORed interrupt
29	uart4	-	UART-4 ORed interrupt
30	uart5	-	UART-5 ORed interrupt
~ .			0000111 1 1 1 1 1 1

将串口1的物理地址映射成虚拟地址

```
e > asm > C platform.h > 🖃 UART1_REG_BASE
IO_DEVICE_ADDR(0x12061000)
#define I2C1 REG BASE
#define I2C2_REG_BASE
                                      IO_DEVICE_ADDR(0x12062000)
#define UART1 REG PBASE
                                     0x020200000 /* imx6ull uart1 */
#define UART4_REG_BASE
                                     IO_DEVICE_ADDR(UART4_REG_PBASE)
#define UART0 REG BASE
                                     IO DEVICE ADDR(UART0 REG PBASE)
#define UART1 REG BASE
                                     IO DEVICE ADDR (UART1 REG PBASE)
#define UART2 REG BASE
                                     TO DEVICE ADDK(0X12042000)
#define UART1_REG_PBASE
#define UART2 REG PBASE
                                     0x12042000
```

再使用这个宏赋值给串口的基地址

```
openharmony > vendor > democom > demochip > board > include > C uarth > DART_NUM

78
79
80 #define TTYS0 "/dev/ttyS0"
81
82 #define UART4 0
83 #define CONSOLE_UART UART4
84
85 #define CONSOLE_UART_BAUDRATE 115200
86 #define UART_NUM 4
87
88 #define TTY_DEVICE "/dev/uartdev-0"
89 #define UART_REG_BASE
90 #define NUM_HAL_INTERRUPT_UART | UART1_REG_BASE
90 #define NUM_HAL_INTERRUPT_UART | /* TODO, 100ask */
91
92
93 #ifdef LOSCFG_PLATFORM_HISI_AMP
94 #undef TTY_DEVICE
95 #define TTY_DEVICE "/dev/virt-tty"
```

删除该部分代码,之后将串口修改成串口1

```
C platform.h ~/.../demochip/... 2 X C ha
#define UART1_REG_PBASE
#define UART2_REG_PBASE
                                   0x12042000
#define UART_BASE
                               UARTØ REG BASE
#define UARTO_INT_NUM
                         NUM_HAL_INTERRUPT_UART1
#define MISC REG BASE
                                   IO DEVICE ADDR(0x12028000)
#define SYS_CTRL_REG_BASE
#define CRG_REG_BASE
#define TIMERO_ENABLE
#define TIMER1_ENABLE
#define TIMER2_ENABLE
#define TIMER3_ENABLE
```

这样子修改后这里串口的基地址就是串口1的基地址,串口的中断号就是串口1的中断号

```
penharmony > vendor > democom > demochip > board > include > C uarth > ...

#define UART4 0

#define CONSOLE_UART UART4

#define UART_NUM 4

#define UART_NUM 4

#define UART_NUM 4

#define UART_REG_BASE
#define NUM_HAL_INTERRUPT_UART

#ifdef LOSCFG_PLATFORM_HISI_AMP
#undef TTY_DEVICE
#define TTY_DEVICE
#dev/virt-tty"
#endif
```

使用 imx6ull_uart.h 文件替换整个 uart_hardware.h 文件

使用 imx6ull uart.c 文件替换整个 uart hardware.c 文件

```
#include "imx6ull_uart.h'
#include "uart_dev.h"
#include "string.h"
#include "imx6ull_uart.h"
struct imx6ull port {
       int enable;
        unsigned long phys_base;
        unsigned int irq_num;
__attribute__ ((section(".data"))) UINT32 g_uart_fputc_en = 1;
LITE_OS_SEC_BSS STATIC SPIN_LOCK_INIT(g_uartOutputSpin);
     (void)snprintf_s(dev_name, MAX_DEV_NAME_SIZE, MAX_DEV_NAME_SIZE - 1, "/dev/uartdev-%d", udd->num);
     if (unregister_driver(dev_name)) {
        uart_error("imx6ull_detach unregister /dev/uartdev-%d fail!\n", udd->num);
    port = udd->private;
     if (port == NULL) {
     if (port->phys_base) {
        iounmap((void *)(uintptr_t)port->phys_base);
        port->phys_base = 0;
     ({\tt VOID}) {\tt LOS\_MemFree}({\tt m\_aucSysMem0, port)};\\
    udd->private = NULL;
    return 0;
static device method t uart methods[] =
    DEVMETHOD(device_probe, imx6ull_probe),
    DEVMETHOD(device_attach, imx6ull_attach),
    DEVMETHOD(device_detach, imx6ull_detach),
    DEVMETHOD(device_shutdown, bus_generic_shutdown),
    DEVMETHOD END
```

修改第22行的包含文件,将其修改成 uart_hadware.h

使用全局替换的方式将 imx6ull 替换成 demochip

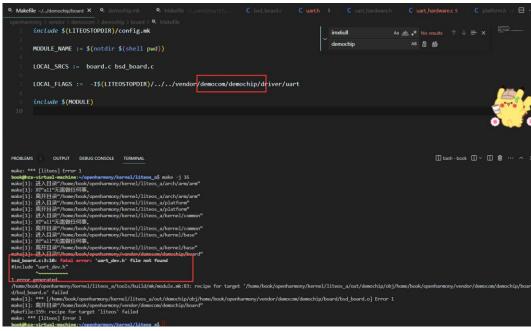
```
| Makefile | ___mmiley| | C | bod_boardc | C | warth | a | C | warth | a | warth | a | makefile | m
```

删掉这个头文件包含

之后将对应的配置文件复制到指定目录,之后执行 make clean 和 make -j 16 命令编译内核

```
book@hza-virtual-machine:~/openharmony$ cd kernel/liteos_a
book@hza-virtual-machine:~/openharmony/kernel/liteos_a$ cp tools/build/config/debug/demochip_clang.config
book@hza-virtual-machine:~/openharmony/kernel/liteos_a$
```

这里会出现第一次编译出错,原因就是前面提到的 makefile 的文件没有修改全

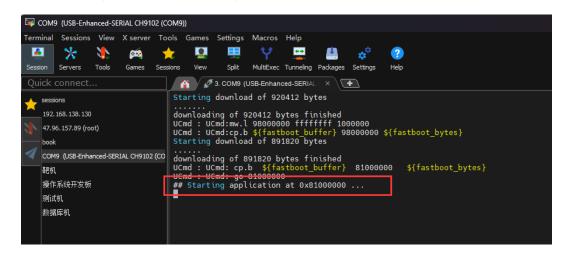


```
出现另
                            一个报错,
                                         发现是宏重复定义了, 对其进行修改
                                                   'UARTI_REG_PBASE' macro redefined [-Werror,-Wmacro-redefined]
                                                                                    uart1_reg_pbas
                                  IO_DEVICE_ADDR(UART0_REG_PBASE)
#define UARTO_REG_BASE
                                                                                    demochip
#define UART1_REG_BASE
                                  IO DEVICE ADDR(0x12041000)
#define <u>UART2_REG_BASE</u>
                                  IO_DEVICE_ADDR(0x12042000)
#define UART2 REG PBASE
                                  0x12042000
#define UART_BASE
                             UARTO_REG_BASE
#define UARTO_INT_NUM
                        NUM_HAL_INTERRUPT_UART1
```

最后再次编译内核发现没有报错,链接成功生成 liteos.bin 文件,将其复制到烧写工具的 files 文件中之后烧写到开发板中



运行后发现内核没有启动,根据视频里的方法进行调试



在内核启动前的汇编程序中增加一段调试代码,如果编译平台是 DEMOCHIP 的话就执行下 uart putc phy 函数,其作用是输出一个字符

```
enharmony > kernel > liteos_a > arch > arm > arm > src > startup > 🛤 reset_vector_up.S
                                                                                  uart1_reg_p
      /* Startup code which will get the machine into supervisor mode */
       .global reset_vector
        .type reset vector, function
    reset_vector:
    #if defined(LOSCFG_PLATFORM_DEMOCHIP)
        ldr sp, =0x80000000 + 0x1000000
        mov r0, #
        bl uart_putc_phy
    #endif
    #if defined(LOSCFG_PLATFORM_STM32MP157)
       ldr sp, =0xc0000000 + 0x1000000
        mov r0,
        bl uart_putc_phy
    #endif
    #if 1
```

这里调试的时候需要使用物理地址,因为这个时候内核刚启动,MMU 还没有启动,所以还没有虚拟地址的概念,因此需要使用物理地址

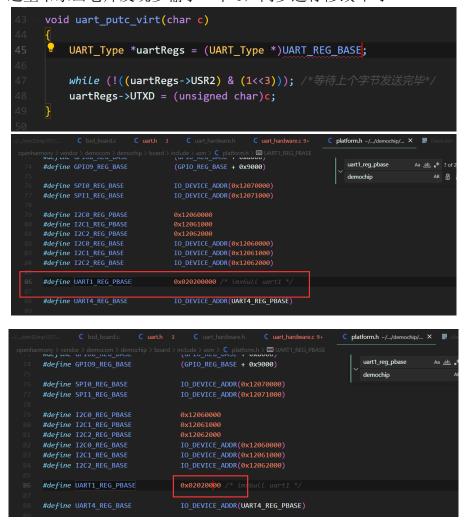
运行后发现输出一个S,说明该部分没有问题

```
Video: MXSFB: 'videomode' variable not set!
In:
       serial
Out:
      serial
Err:
      serial
switch to partitions #0, OK
mmcl(part 0) is current device
flash target is MMC:1
Net: No ethernet found.
Fastboot: Normal
Hit any key to stop autoboot: 0
Starting download of 9011940 bytes
....downloading of 9011940 bytes finished
UCmd : UCmd:mw.l 98000000 ffffffff 1000000
UCmd : UCmd:cp.b ${fastboot_buffer} 98000000 ${fastboot_bytes}
Starting download of 891744 bytes
downloading of 891744 bytes finished
UCmd : UCmd: cp.b ${fastboot_buffer} 81000000
                                                 ${fastboot_bytes}
UCmd : UCmd: go 81000000
## Starting application at 0x81000000 ...
```

之后再根据视频继续调试

```
C los process.c 4. M
       #end1†
                                                                                        uart1_r
                                                                                        demo
      #ifdef LOSCFG GDB DEBUG
                                                   dk,This function will get GDB stu
                             nerate a c
          bl GDB START
          .word 0xe7ffdeff
      #endif
      #if defined(LOSCFG_PLATFORM_STM32MP157)
          mov r0, 'm'
          bl uart_putc_virt
      #endif
      #if defined(LOSCFG_PLATFORM_DEMOCHIP)
          mov r0, 'm'
          bl uart_putc_virt
      #endif
                  main
```

再实现一下这个 uart_putc_virt,这个时候 MMU 已经启动了因此可以使用虚拟地址,这里韦东山老师发现多输了一个 0,同步进行修改即可



这里运行后出现了 Sm 和 main 的提示,说明串口可以使用,根据视频进行研究可以发现是中断控制器的地址没有进行修改

```
Out:
       serial
       serial
switch to partitions #0, OK
mmc1(part 0) is current device
flash target is MMC:1
      No ethernet found.
Fastboot: Normal
Hit any key to stop autoboot: 0
Starting download of 9011940 bytes
downloading of 9011940 bytes finished
UCmd : UCmd:mw.l 98000000 ffffffff 1000000
UCmd : UCmd:cp.b ${fastboot_buffer} 98000000 ${fastboot_bytes}
Starting download of 891744 bytes
downloading of 891744 bytes finished
UCmd : UCmd: cp.b ${fastboot_buffer} 81000000
                                                  ${fastboot bytes
UCmd : UCmd: go 81000000
## Starting application at 0x81000000 ...
Sm
****************Main***********
```

对中断控制器相关的内容进行修改,删除掉这里的加 0x20000 偏移

删除掉该宏后面加上的东西

之后再重新编译与烧写内核,运行后可以看到成功输出了信息,后面文件系统没有移植,因此相关部分没有运行成功,会在后续实验中完成

四、实验心得

本次实验和之前代码阅读实验共享中断有些类似,但是更加全面了解了串口有关的驱动程序,实验如果直接在虚拟机中操作文件互相跳转过于麻烦,因此学会了配置 vscode 的 ssh 连接, 方便了开发虚拟机中的文件

此外还学到了一些调试的方法,之前阅读代码的时候最不敢碰的就是汇编代码,这里韦东山老师使用了汇编调 C 函数的方法展示了一种调试的手段

另外本次实验也进一步解了操作系统对于 IO 的管理和 IO 的内存映射关系,通过代码的角度对这些之前在计组里学到的东西有些新的认知。