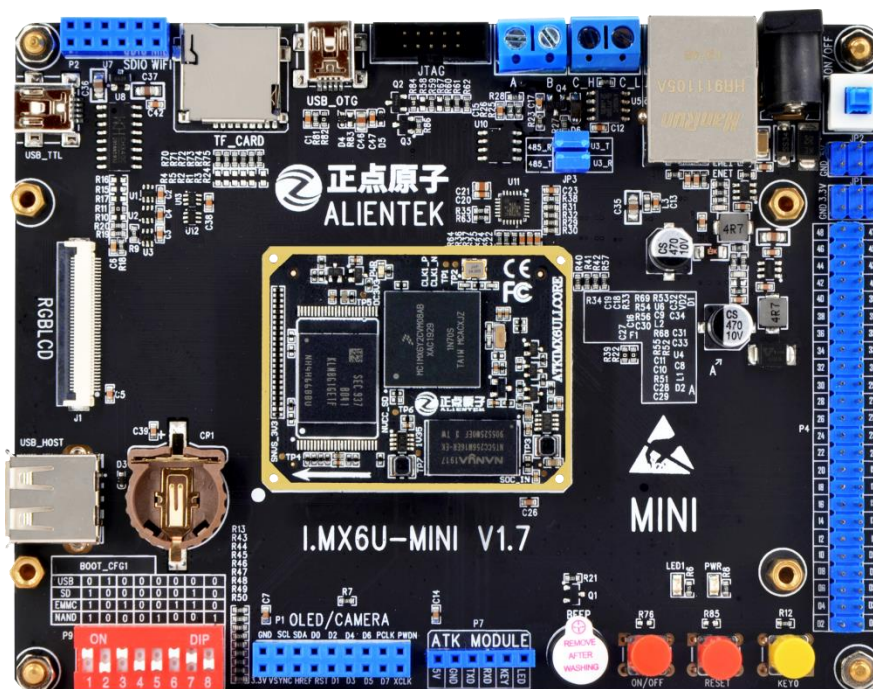
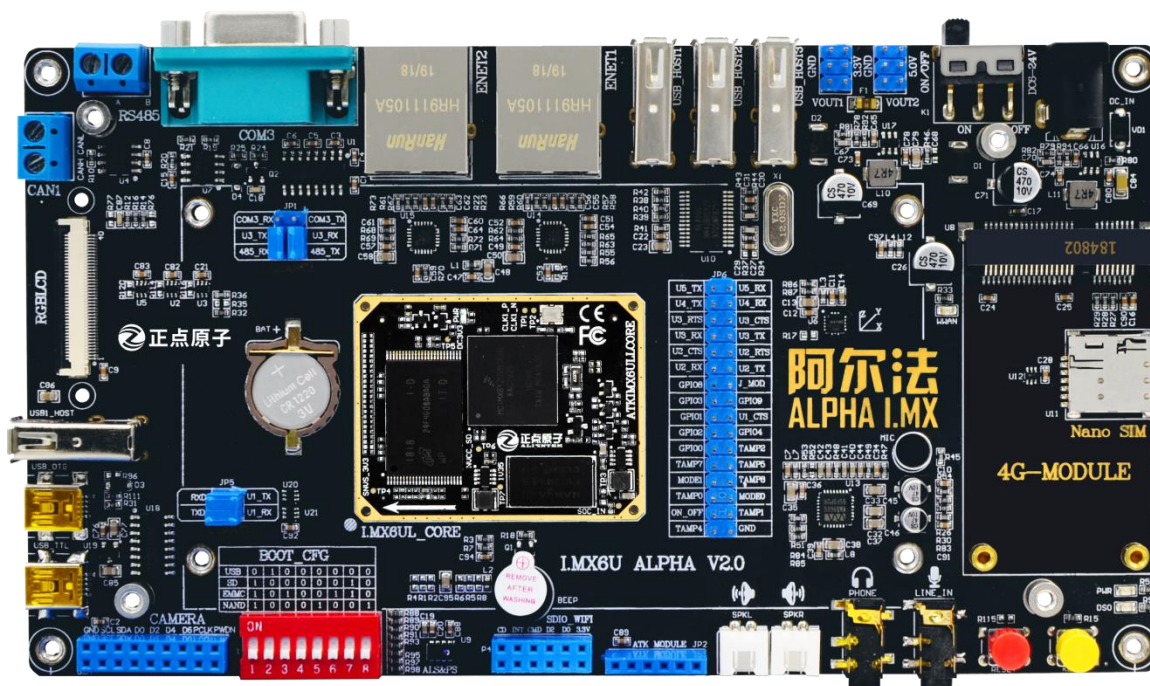


【正点原子】I.MX6U

移植 OpenCV V1.3





正点原子公司名称：广州市星翼电子科技有限公司

原子哥在线教学平台：www.yuanzige.com

开源电子网 / 论坛：<http://www.openedv.com/forum.php>

正点原子淘宝店铺：<https://openedv.taobao.com>

正点原子官方网站：www.alientek.com

正点原子 B 站视频：<https://space.bilibili.com/394620890>

电话：020-38271790 传真：020-36773971

请关注正点原子公众号，资料发布更新我们会通知。

请下载原子哥 APP，数千讲视频免费学习，更快更流畅。



扫码关注正点原子公众号



扫码下载“原子哥”APP

文档更新说明

版本	版本更新说明	负责人	校审	发布日期
V1.0	初稿:	正点原子 linux 团队	正点原子 linux 团队	2020.2.21
V1.1	更新: 1. 更新 Qt OpenCV 工程的百度云链接, 避免用户下载漏了 QOpenCV 这级目录。导致后面编译不过去。 修改: 1. 在第 3、小节添加红色字体的话语, 减少用户出错的概率!	正点原子 linux 团队	正点原子 linux 团队	2020.7.30
V1.2	修改: 1.重写移植 OpenCV, 删除 QOpenCV 工程的编译。	正点原子 linux 团队	正点原子 linux 团队	2020.11.23
V1.3	修改: 1.修改文档格式, 其他小修改。 2.添加第三章在 Qt 项目导入 Qt 库。	正点原子 linux 团队	正点原子 linux 团队	2021.06.19

目录

前言	5
第一章 下载安装通用交叉编译器	6
1.1 下载通用交叉编译器	7
1.2 安装通用交叉编译器	7
1.3 验证通用交叉编译器	8
第二章 搭建 OPENCV 3.4.1 的编译环境	10
2.1 下载 OPENCV 3.4.1 源码	11
2.2 配置 OPENCV 环境	11
2.3 编译 OPENCV 源码	16
第三章 QT 项目中加入 OPENCV	18
3.1 在 QT 项目中加入 OPENCV	19
附录-A	19

前言

在 2020.11.21 日后正点原子的 I.MX6U 出厂文件系统里已经添加了 OpenCV 3.1 的库,也就是说可以直接跑 OpenCV 而不需要再移植。写这个文档是为了学习如何移植 OpenCV。读者应要有 OpenCV 基础,否则移植这个 OpenCV 是没有多大用处的。如有错漏,请到正点原子论坛指正,或者联系本文档编写作者 QQ1252699831 指正错误。

本文档所使用的环境:

- Windows 7 64bits, 也适用于 Windows 8-10。不建议用 Windows 32 位来开发, Windows 32 位支持的内存大小有限, 系统性能有限。
- Ubuntu16.04, Ubuntu 建议使用 16.04 否则安装及编译环境不一样导致出错的, 请自行解决!
- 要求读者会使用 FileZilla、WinSCP 及 Windows Git 进行 Ubuntu 与 Windows 间互传文件的方法。
- OpenCV 版本, 选择为 OpenCV 3.4.1 (与出厂系统版本的 OpenCV 3.1 版本库不一样, 不过都是 3.x 版本, 在使用上没多大区别)。

第一章 下载安装通用交叉编译器

编译 ARM 平台的 OpenCV，那么我们需要安装交叉编译器。注不要使用出厂系统的交叉编译器 arm-poky-linux-gnueabi-gcc 编译器来编译 Opencv 源码。因为出厂系统的编译器是经过 NXP 封装过的，不适用于出厂系统外的源码编译。

1.1 下载通用交叉编译器

我们要为 I.MX6U 移植 OpenCV, 需要使用的 ARM 平台交叉编译器, 这里下载 Linaro 出品的交叉编译器, 也就是正点原子 I.MX6U 嵌入式 Linux 驱动开发指南第 4.3 小节里推荐的 4.9 版本的编译器, 这里重复写下载的方法。如果已经知道怎么安装或者已经安装可跳过第一章。下面是下载地址。<https://releases.linaro.org/components/toolchain/binaries/4.9-2017.01/arm-linux-gnueabi/f/>。

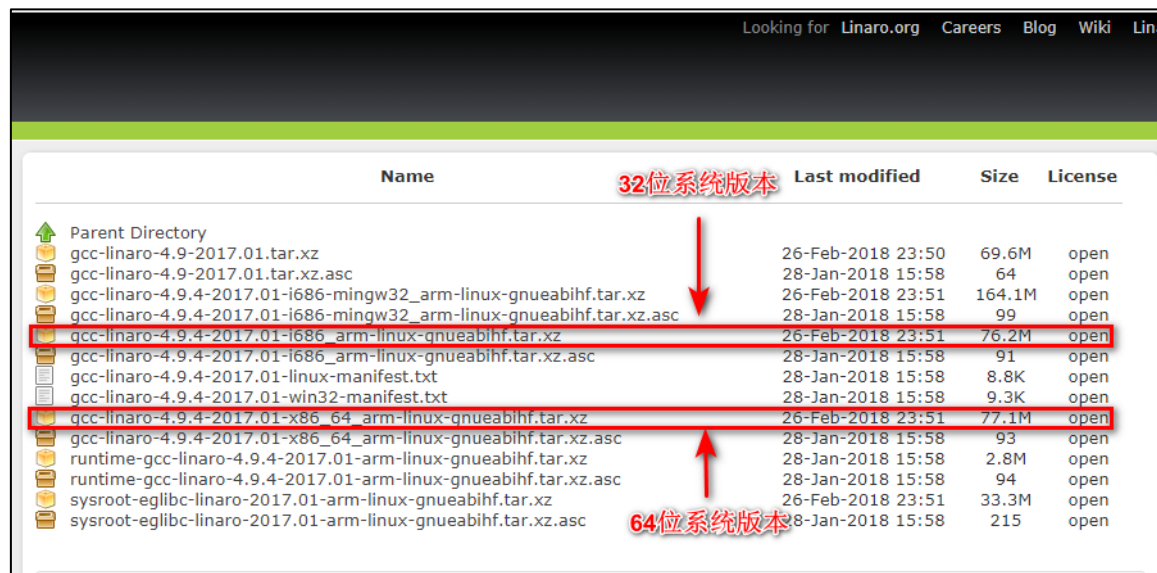


图 1.1 1 选择对应系统版本的交叉编译器下载

请根据个人 Ubuntu 系统的位数, 选择对应版本下载即可。也可以在我们正点原子 I.MX6U 开发板光盘 A-基础资料->5、开发工具->1、交叉编译器下找到下载好的交叉编译器。如下图。

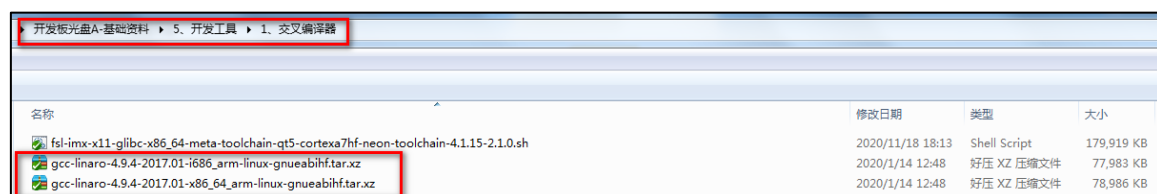


图 1.1 2 资料盘处的交叉编译器

1.2 安装通用交叉编译器

将上面 1.1 小节下载好的通用交叉编译器压缩包拷贝到 Ubuntu 虚拟机, 解压进行安装。编者是 64 位的 Ubuntu。所以通用 FileZilla 或者 WinSCP 拷贝 gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi.tar.xz 到 Ubuntu 虚拟机。如下图, 编者已经拷贝到“家”目录下。

```
alientek@ubuntu:~$ ls
examples.desktop
gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi.tar.xz
alientek@ubuntu:~$
```

图 1.2 1 拷贝交叉编译器到家目录

在 Ubuntu 目录下创建/usr/local/arm 文件夹, 为下面安装到/usr/local/arm 这个文件夹做准备。

```
sudo mkdir /usr/local/arm
```

解压交叉编译器压缩包至/usr/local/arm 目录下, 稍等片刻, 解压完成如下。

```
sudo tar xf gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi.tar.xz -C /usr/local/arm/
```

```
allientek@ubuntu:~$ sudo mkdir /usr/local/arm
[sudo] allientek 的密码:
allientek@ubuntu:~$ sudo tar xf gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi.tar.xz -C /usr/local/arm/
allientek@ubuntu:~$
```

图 1.2 2 解压交叉编译器

使用 vi 指令编辑/etc/profile 这个文件。

```
sudo vi /etc/profile
```

打开/etc/profile 以后, 在末尾添加如下所示内容。

```
export PATH=$PATH:/usr/local/arm/gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi/bin
```

添加完成如下图, 保存退出, 重启系统。

```
# /etc/profile: system-wide .profile file for the Bourne shell (sh(1))
# and Bourne compatible shells (bash(1), ksh(1), ash(1), ...).

if [ "$PS1" ]; then
  if [ "$BASH" ] && [ "$BASH" != "/bin/sh" ]; then
    # The file bash.bashrc already sets the default PS1.
    # PS1='\h:\w\$ '
    if [ -f /etc/bash.bashrc ]; then
      . /etc/bash.bashrc
    fi
  else
    if [ "`id -u`" -eq 0 ]; then
      PS1='# '
    else
      PS1='$ '
    fi
  fi
fi

if [ -d /etc/profile.d ]; then
  for i in /etc/profile.d/*.sh; do
    if [ -r $i ]; then
      . $i
    fi
  done
unset i
fi

export PATH=$PATH:/usr/local/arm/gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi/bin
```

图 1.2 3 在/etc/profile 下添加全局环境变量

1.3 验证通用交叉编译器

要使用此编译器, 还要在 Ubuntu 上安装一些库。

```
sudo apt-get install lsb-core lib32stdc++6
```

在 1.2 小节修改环境变量重启系统后, 在终端输入 arm-linux-gnueabi-gcc -v 来查看安装的交叉编译器版本号。看到如下结果, 表明成功!

```
arm-linux-gnueabi-gcc -v
```



```
allientek@ubuntu:~$ arm-linux-gnueabi-gcc -v
Using built-in specs.
COLLECT_GCC=arm-linux-gnueabi-gcc
COLLECT_LTO_WRAPPER=/usr/local/arm/gcc-linaro-4.9.4-2017.01-x86_64_arm-linux-gnueabi/bin/./libexec/gcc/a
rm-linux-gnueabi/4.9.4/lto-wrapper
Target: arm-linux-gnueabi
Configured with: /home/tcwg-buildslave/workspace/tcwg-make-release/label/docker-trusty-amd64-tcwg-build/tar
get/arm-linux-gnueabi/snapshots/gcc-linaro-4.9-2017.01/configure SHELL=/bin/bash --with-mpc=/home/tcwg-bu
ildslave/workspace/tcwg-make-release/label/docker-trusty-amd64-tcwg-build/target/arm-linux-gnueabi/_buil
d/builds/destdir/x86_64-unknown-linux-gnu --with-mpfr=/home/tcwg-buildslave/workspace/tcwg-make-release/labe
l/docker-trusty-amd64-tcwg-build/target/arm-linux-gnueabi/_build/builds/destdir/x86_64-unknown-linux-gnu
--with-gmp=/home/tcwg-buildslave/workspace/tcwg-make-release/label/docker-trusty-amd64-tcwg-build/target/ar
m-linux-gnueabi/_build/builds/destdir/x86_64-unknown-linux-gnu --with-gnu-as --with-gnu-ld --disable-libm
udflap --enable-lto --enable-objc-gc --enable-shared --without-included-gettext --enable-nls --disable-sjlj
--exceptions --enable-gnu-unique-object --enable-linker-build-id --disable-libstdcxx-pch --enable-c99 --enab
le-clocale=gnu --enable-libstdcxx-debug --enable-long-long --with-cloog=no --with-ppl=no --with-isl=no --di
sable-multilib --with-float=hard --with-mode=thumb --with-tune=cortex-a9 --with-arch=armv7-a --with-fpu=vfp
v3-d16 --enable-threads=posix --enable-multiarch --enable-libstdcxx-time=yes --with-build-sysroot=/home/tcw
g-buildslave/workspace/tcwg-make-release/label/docker-trusty-amd64-tcwg-build/target/arm-linux-gnueabi/_b
uild/sysroots/arm-linux-gnueabi --with-sysroot=/home/tcwg-buildslave/workspace/tcwg-make-release/label/do
cker-trusty-amd64-tcwg-build/target/arm-linux-gnueabi/_build/builds/destdir/x86_64-unknown-linux-gnu/arm-
linux-gnueabi/libc --enable-checking=release --disable-bootstrap --enable-languages=c,c++,fortran,lto --b
uild=x86_64-unknown-linux-gnu --host=x86_64-unknown-linux-gnu --target=arm-linux-gnueabi --prefix=/home/t
cwg-buildslave/workspace/tcwg-make-release/label/docker-trusty-amd64-tcwg-build/target/arm-linux-gnueabi/_
build/builds/destdir/x86_64-unknown-linux-gnu
Thread model: posix
gcc version 4.9.4 (Linaro GCC 4.9-2017.01)
allientek@ubuntu:~$
```

图 1.3 1 验证交叉编译器

第二章 搭建 OpenCV 3.4.1 的编译环境

安装完成交叉编译器后，才能开始搭建 OpenCV 的编译环境。

2.1 下载 OpenCV 3.4.1 源码

OpenCV 官方源码下载链接为 <https://opencv.org/releases/> 可以看到有很多版本的 OpenCV 源码下载。本次选择的是 opencv-3.4.1 版本源码, 其他版本请自行选择编译, 但是不确保其他源码编译不出现错误。请自行点击下载, 国外网站, 下载常失败。所以我们把下载好源码放在我们开发板光盘 A-基础资料->1、例程源码->7、第三方库源码->opencv-3.4.1.tar.gz。

拷贝 opencv-3.4.1.tar.gz 到 Ubuntu 虚拟机, 使用下面的指令直接解压。然后进入解压后的目录查看。

```
tar xf opencv-3.4.1.tar.gz
cd opencv-3.4.1/
ls
```

```
allientek@ubuntu:~$ tar xf opencv-3.4.1.tar.gz
allientek@ubuntu:~$ cd opencv-3.4.1/
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1$ ls
3rdparty  apps  cmake  CMakeLists.txt  CONTRIBUTING.md  data  doc  include  LICENSE  modules  platforms  README.md  samples
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1$
```

图 2.1 1 解压 OpenCV 源码

2.2 配置 OpenCV 环境

创建 build、install 文件夹。build 为构建文件夹, install 为安装文件夹。

```
mkdir build install
ls
```

```
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1$ mkdir build install
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1$ ls
3rdparty  apps  build  cmake  CMakeLists.txt  CONTRIBUTING.md  data  doc  include  install  LICENSE  modules  platforms  README.md  samples
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1$
```

图 2.2 1 新建 build 和 install 目录

安装 cmake 和 cmake-gui 工具

```
sudo apt-get install cmake cmake-qt-gui cmake-curses-gui
```

进入 build 目录下, 执行指令 cmake-gui, 开始配置 OpenCV 的环境。

```
cd build
cmake-gui
```

```
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1$ cd build/
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1/build$ cmake-gui
```

图 2.2 2 进入 build 目录, 执行 cmake-gui

执行完成后会出现图形化工具 cmake-gui。如下图

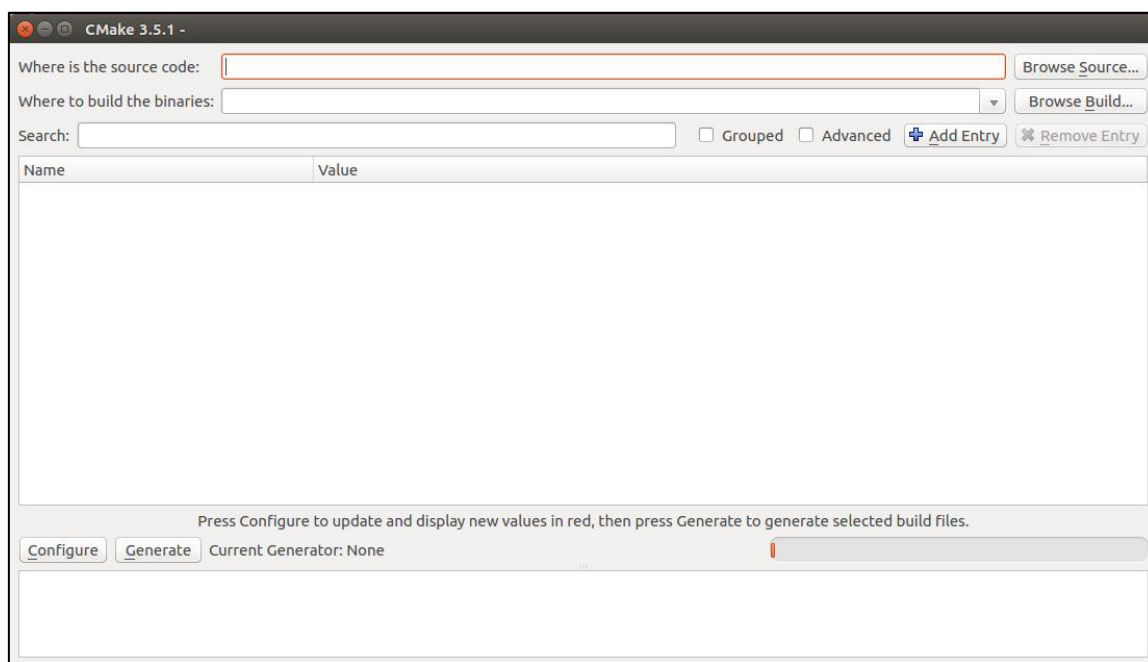


图 2.2 3 CMake 图形界面

指定我们源码的所在路径和构目录。按如下图设置，记得修改成个人的路径。再点击 Generate。

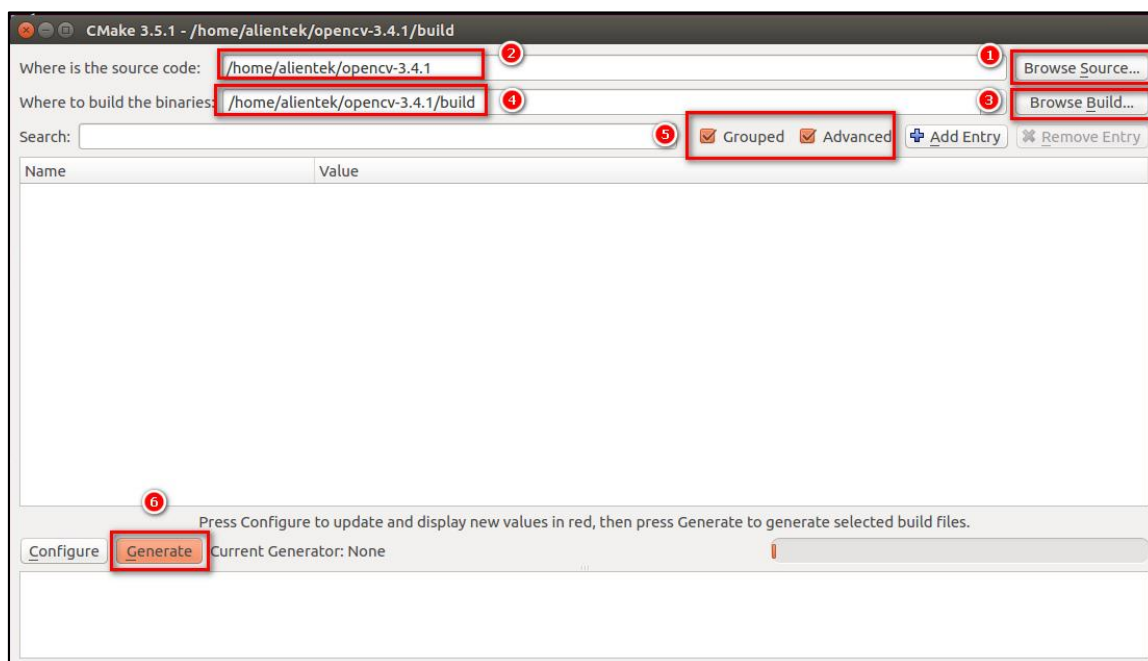


图 2.2 4 配置源码路径

选择 Unix Makefiles，然后选择 Specify options for cross-compiling，再点击 Next。

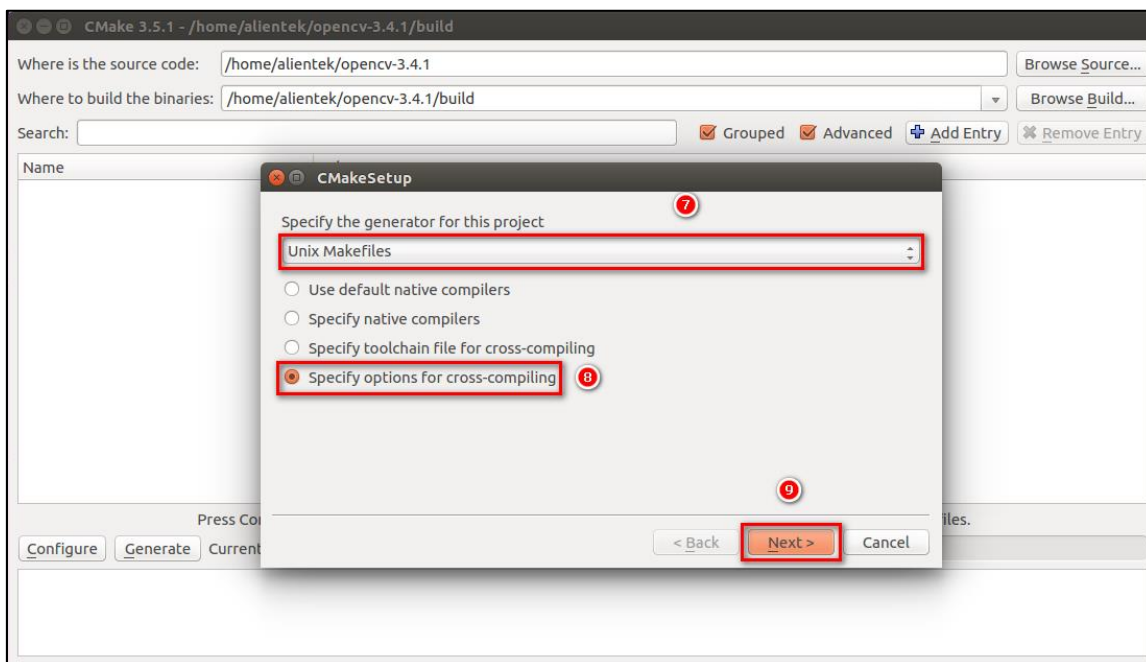


图 2.2 5 选择 Unix Makefiles

填写交叉编译器的路径，填写[第一章](#)安装的交叉编译器路径。

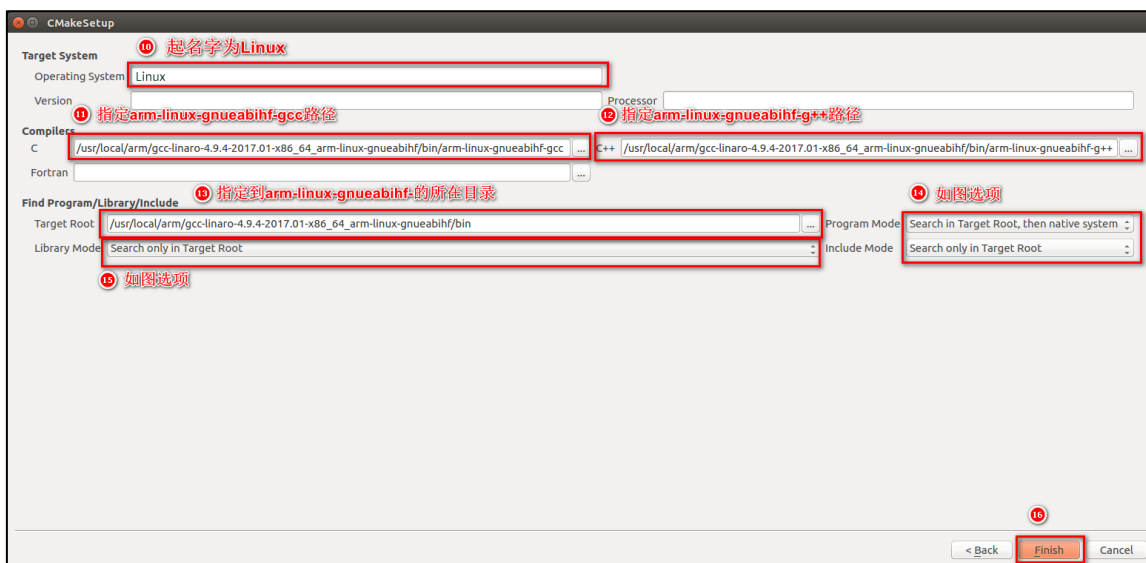


图 2.2 6 填写交叉编译器路径

下面就是您配置的信息，可以配置很多项，比如要编译哪些库等都可以在此选择编译或者不编译。比如常见的 V4L2 都需要自己打开（V4L2 是处理摄像头类用的）。

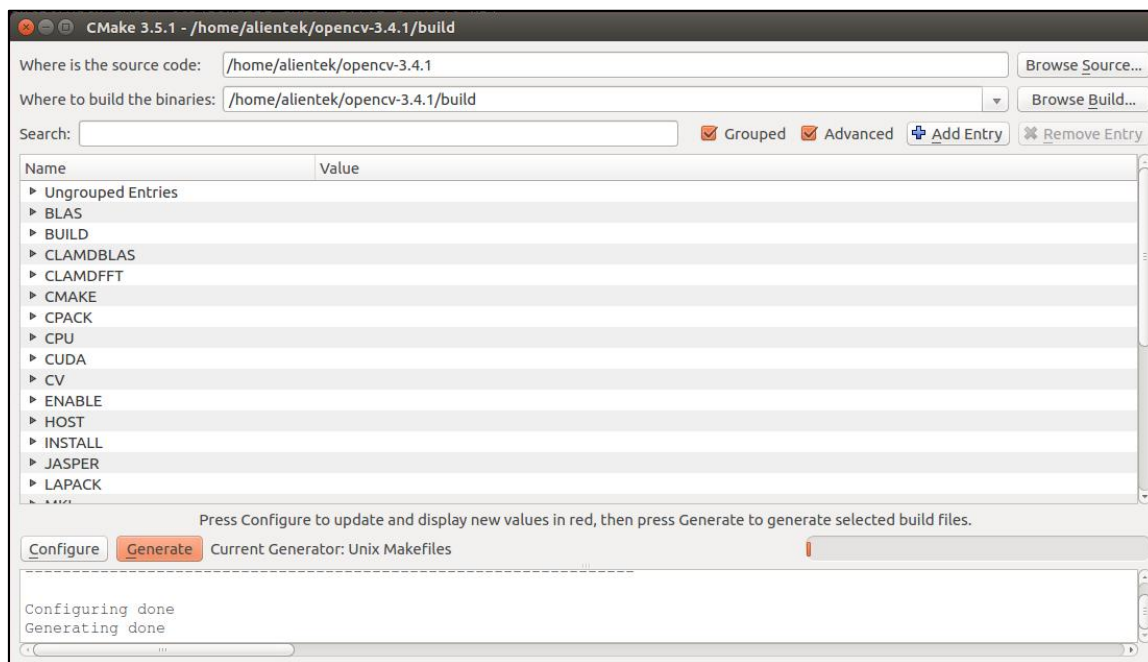


图 2.2 7 进入配置信息页面

点击 CMAKE, 在 CMAKE_EXE_LINKER_FLAGS 处添加上 “-lpthread -lrt -ldl” 添加这些是指定依赖库的链接参数。上面的 “-lxx” 其中 “-l” 是大写字母 “L” 的小写字母 “l”, 不是数字 “1”。

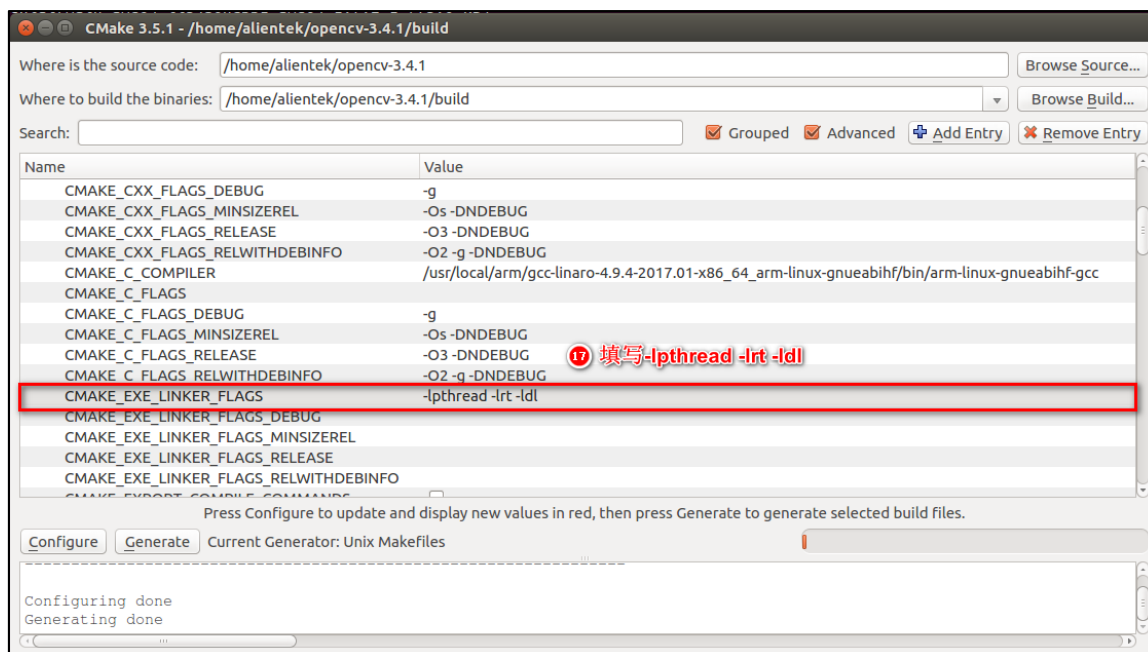


图 2.2 8 指定依赖库的链接参数

再在 CMAKE_INSTALL_PREFIX 处指定安装目录，我们在上面已经新建了 install 安装目录。如果不指定，它会默认安装到 Ubuntu 系统目录/usr/local 下。再点击关闭。到这里我们已经完成配置

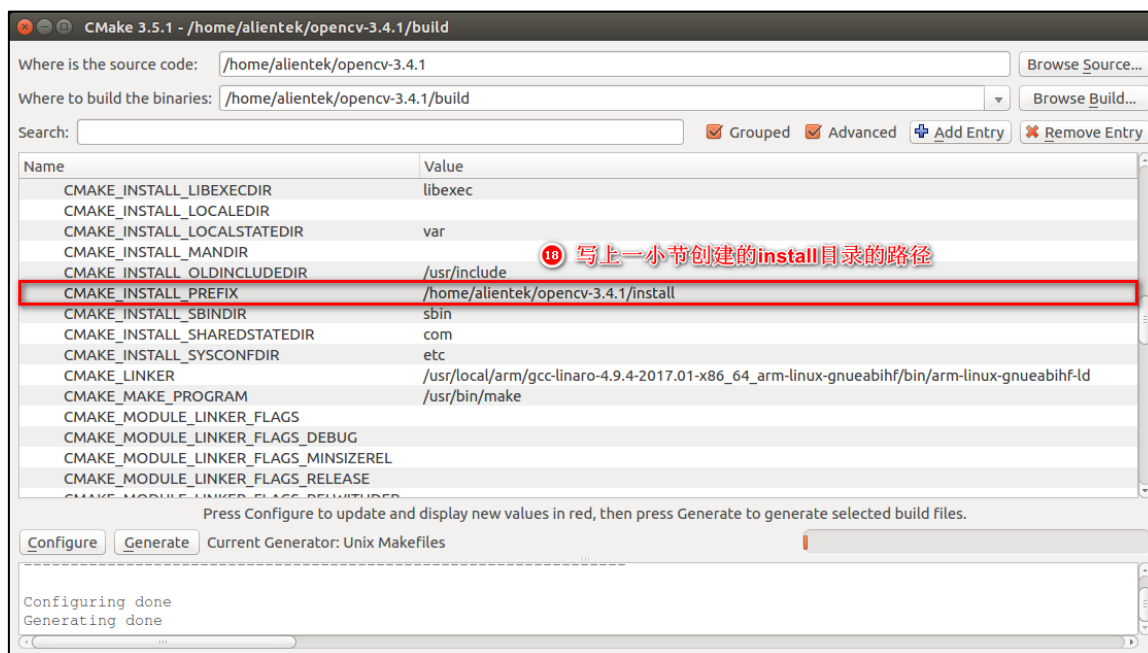


图 2.2 9 指定安装目录路径

至此我们配置完，现在我们需要生成 Makefile 等文件，我们先点击 Configure，再点击 Generate 就可以生成了。

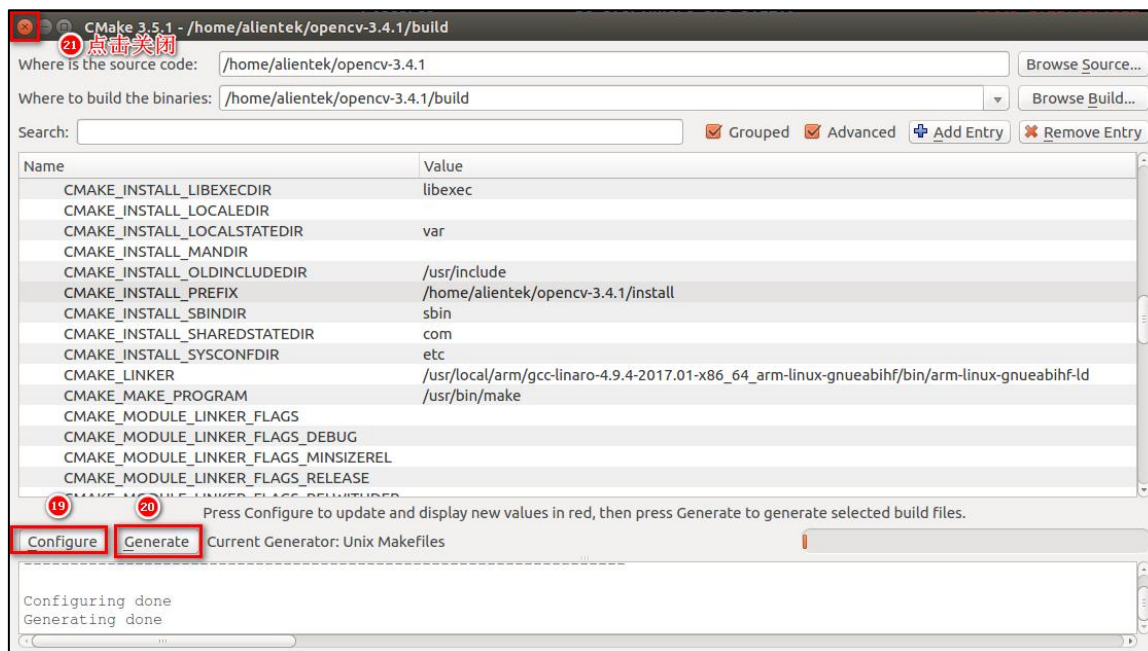


图 2.2 10 点击生成配置

编译完成如下图。如果有出错，先删除 build 目录下的所有文件，按第 2.2 小节重新再来一次！cmake-gui 尽量一次配置成功。

```

99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_main.cpp.obj
99% Built target opencv_perf_core
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_canny.cpp.obj
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_cvt_color.cpp.obj
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_resize.cpp.obj
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_matchTemplate.cpp.obj
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_accumulate.cpp.obj
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_histogram.cpp.obj
99% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_integral.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_floodfill.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_pyramids.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_moments.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_phasecorr.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_houghcircles.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_bilateral.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_corners.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_threshold.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_morph.cpp.obj
100% Building CXX object modules/imgproc/CMakeFiles/opencv_perf_imgproc.dir/perf/perf_warp.cpp.obj
100% Linking CXX executable ../bin/opencv_perf_imgproc
100% Built target opencv_perf_imgproc
100% Linking CXX executable ../bin/opencv_test_core
100% Built target opencv_test_core
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1/build$

```

图 2.3 3 编译完成截图

输入 make install，把库安装在 2.2 小节我们创建的 install 目录下。然后使用 ls 指令查看安装目录 install。看到有如下图一样的文件，表明安装成功。

```

make install
ls ../install

-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_frontalcatface.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_eye.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_fullbody.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_russian_plate_number.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_frontalface_alt.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_upperbody.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/haarcascades/haarcascade_righteye_2splits.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/lbpcascades/lbpcascade_frontalcatface.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/lbpcascades/lbpcascade_frontalface_improved.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/lbpcascades/lbpcascade_silverware.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/lbpcascades/lbpcascade_profileface.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/share/OpenCV/lbpcascades/lbpcascade_frontalface.xml
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/bin/opencv_traincascade
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/bin/opencv_createsamples
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/bin/opencv_annotation
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/bin/opencv_visualisation
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/bin/opencv_interactive-calibration
-- Installing: /home/allientek/opencv-3.4.1/install/bin/opencv_version
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1/build$ ls ../install/
bin  include  lib  LICENSE  share
allientek@ubuntu:~/opencv-3.4.1/build$

```

图 2.3 4 安装成功和查看安装

至此我们已经编译完成 OpenCV 了。将当前目录下的 lib 文件夹下的内容拷贝到正点原子 I.MX6U 驱动指南里的 busybox 文件系统/usr/lib 下即可。切记不要拷贝到开发板出厂系统里，因为出厂系统已经有 OpenCV 库，再拷贝过去就会与本地的冲突。

第三章 Qt 项目中加入 OpenCV

本章将介绍如何在 Qt 项目中加入 OpenCV。

3.1 在 Qt 项目中加入 OpenCV

打开 Qt 项目的 pro 文件，在里面添加如下内容。

```
INCLUDEPATH += /home/alientek/opencv/install/include
LIBS += ../../lib/libopencv_core.so \
        ../../lib/libopencv_highgui.so \
        ../../lib/libopencv_imgproc.so \
        ../../lib/libopencv_videoio.so \
        ../../lib/libopencv_imgcodecs.so
```

h 头文件加入以下内容。注根据所需要添加相应的头文件。

```
#include <opencv2/imgproc/imgproc_c.h>
#include <opencv2/highgui/highgui.hpp>
#include <opencv2/imgproc.hpp>
#include <opencv/cv.h>
```

其中/home/alientek/opencv/install/include 需要改为自己的 OpenCV 路径。Qt 的 pro 文件需要在上一章节 OpenCV 安装目录下的 lib 的前两级目录下才能正常使用！Qt + OpenCV 相关应用程序由读者自由开发。

附录-A