**HƯỚNG DẪN BUILT-IN DEVICE DRIVER LINUX**

**Bước 1:** Tạo 1 thư mục bên trong thư mục driver/ trong thư mục đấy sẽ chứa device driver của bạn.

VD: Source\_code\_linux/driver/my\_driver/device\_driver.c

**Bước 2:** Tạo 1 file *Makefile* bên trong thư mục mà bạn vừa tạo và trong file Makefile đó sẽ chứa đoạn code *obj-$(CONFIG\_MY\_DRIVER) += device\_driver.o*

VD: Source\_code\_linux/driver/my\_driver/Makefile

**Note:** *CONFIG\_MY\_DRIVER* bạn có thể thay đổi theo ý muốn của bạn và *device\_driver.o* chính là file *.o* của device driver của bạn.

**Bước 3:** Tạo 1 file *Kconfig* trong thư mục bạn vừa tạo, trong file *Kconfig* đó sẽ chứa đoạn code như sau.

*config MY\_DRIVER //  
 tristate “my\_driver”  
 depends on ARM  
 default y if ARM  
 help  
 my driver module.*

VD: Source\_code\_linux/driver/my\_driver/Kconfig

**Note:** trường *config, tristate, help* bạn có thể thay đổi theo ý muốn của bạn.

**Bước 4:** Trong thư mục driver/ sẽ có 1 file là *Makefile* và 1 file *Kconfig* bạn phải vào 2 file đó để thêm đường dẫn đến file Makefile và Kconfig trong thư mục mới của bạn  
Trong file Makefile thêm đoạn code *obj-y += my\_driver/*

Trong file Kconfig thêm đoạn code *source “driver/my\_driver/Kconfig”*

**Bước 5:** Vào file ở trong */Source\_code\_linux/arch/arm/configs/--defconfig* thêm *CONFIG\_MY\_DRIVER ­= y*vào cuối file.

Note: ở trong beaglebone black thì *–defconfig* chính là *bb.org\_defconfig*

**Bước 6:** Build lại kernel.