  
UTBM – *Université de Technologie de Belfort-Montbéliard*

A2020

LO52 - Rapport   
Travaux Pratiques

[TP1 : Mise en place de l’environnement de développement 2](#_Toc56438453)

[1. Environnement de base 2](#_Toc56438454)

[2. Découverte d'Android Studio et développement d'une application HelloWorld 3](#_Toc56438455)

[TP2 : Manipulation d’un Kernel Linux 5](#_Toc56438456)

[1. Environnement de configuration du Kernel 5](#_Toc56438457)

[2. Nouvelle configuration de Kernel 6](#_Toc56438458)

[3. Différences entre les configurations 6](#_Toc56438459)

[4. Bonus : Création d’images 7](#_Toc56438460)

[TP3 : Création d’un device Android 8](#_Toc56438461)

[1. Implémentation de la Libsub 8](#_Toc56438462)

[2. Définition d’un nouveau produit Android 10](#_Toc56438463)

[TP4 : Utilisation de JNI 12](#_Toc56438464)

|  |  |
| --- | --- |
| ***Auteurs***  Anaïs Jarno  Aymeric Robitaille | ***Encadrants***  Fabien Brisset  Pierre Romet |

# 

# TP1 : Mise en place de l’environnement de développement

## Environnement de base

L’objectif, ici, est de mettre en place un environnement propice au développement d’applications Android.

La première étape était de se procurer un dépôt Git pour la gestion des sources.

Pour cela, il faut bien évidemment commencer par installer Git si ce n’est pas fait. Dans notre cas, Git était déjà installé sur nos machines. Aussi, il nous restait juste à configurer Git pour nous identifier lors des commits. Ainsi, nous avons exécuter les commandes suivantes pour la configuration de notre nom et adresse mail :

git config --global user.name "xxx"  
 git config --global user.email xxxx@xxx.com

Ensuite, le dépôt Git avait déjà été créé pour tous les élèves de l’UV LO52. Il nous fallait donc le récupérer en local. Nous avons ainsi cloné le dépôt à l’aide de la commande suivante :

git clone <https://github.com/gxfab/LO52_A2020>.

Cela a créé un dossier LO52\_A2020, lié à nos sources Git, dans lequel nous nous sommes positionnés pour la suite du travail.

Pour différencier notre travail de celui des autres groupes, nous avons créé une branche portant le nom des différents membres de notre groupe de travail, et nous nous sommes directement positionnés dessus pour être prêts à débuter le travail :

git checkout -b RobitailleAymeric\_JarnoAnais

Enfin, après avoir reporté dans le fichier texte TP1.txt, les commandes réalisées jusque-là, nous avons mis à jour le dépôt distant en uploadant nos changements (branche et modifications) :

git add . && git commit -m "TP1 Création de branche »

git push -u origin RobitailleAymeric\_JarnoAnais

La seconde étape consistait à installer/configurer l’environnement de développement Android Studio.

À ce niveau-là, nous avons eu un problème général concernant le proxy UTBM et l’installation du SDK. Bien que ces soucis aient été résolus par la suite, nous avons eu le temps d’installer Android Studio sur nos machines personnelles et avons donc poursuivi le TP dessus. La configuration fut rapide, elle est simple et très bien guidée par l’assistant d’installation de l’IDE.

## Découverte d'Android Studio et développement d'une application HelloWorld

L’objectif de cette deuxième partie de TP était de prendre en main l’IDE, comprendre le fonctionnement et la liaison entre les fichiers d’une application réalisée avec Android Studio, via le développement d’une application HelloWorld.

Cette application devait se constituer de deux principales vues, ici on nommera ces vues des Activités. Elle doit comprendre une première Activité ne possédant qu’un simple bouton. Et sur clic de ce bouton, on est redirigé vers une seconde Activité comprenant le texte « Hello World ».

Pour cela, nous avons tout d’abord créé un projet que nous avons placé dans le dossier sources de TP1. L’assistant de création de projet, nous a permis de créer directement un projet comprenant une activité vide – *Empty Activity*. Nous avons choisi de travailler avec le langage Kotlin ce qui nous permet de suivre les dernières recommandations de Google et donc les tendances de programmation actuelles.

Nous disposions ainsi déjà d’une activité MainActivity. Celle-ci comprend deux composants : MainActivity.kt (fichier kotlin présent dans le dossier de sources java) et activity\_main.xml (dans les ressources, plus précisément dans le dossier de layout).

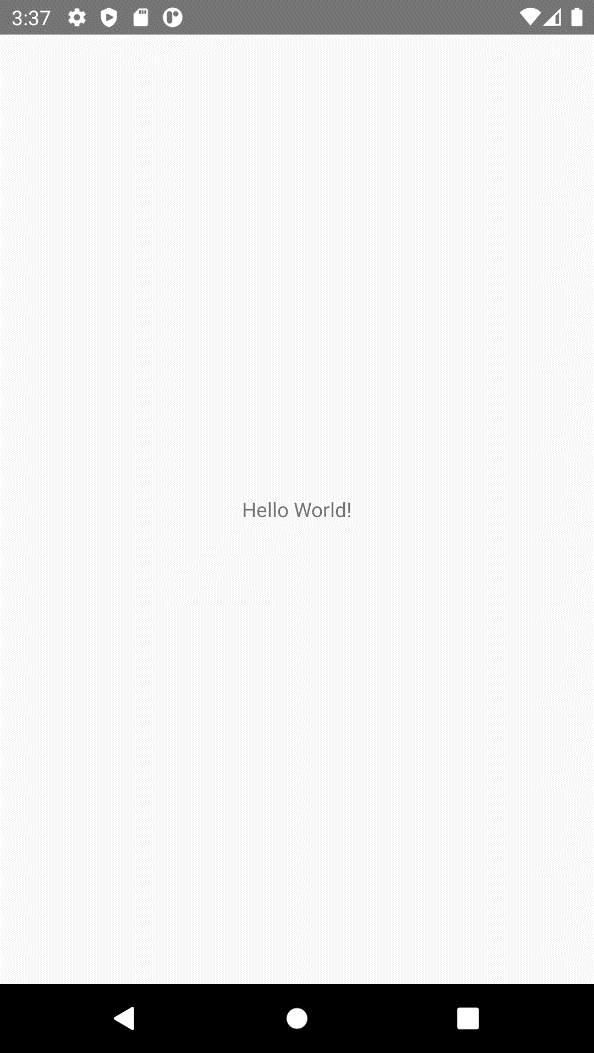
Le fichier activity\_main.xml détaille les composants de la vue. Nous lui avons donc simplement ajouté un Button depuis l’assistant graphique et design. Dans le fichier de ressource string.xml, nous avons ajouté une nouvelle entrée, naviguate\_hello\_activity correspondant au texte « Naviguer vers une nouvelle activité ». Nous avons ensuite assigné ce string à la propriété « text » du bouton de MainActivity. Finalement, nous avons contraint ce bouton de manière à ce qu’il soit au milieu de l’écran.

Ensuite, nous avons créé une autre activité dans laquelle nous avons ajouté un TextView avec le texte « Hello World » et les mêmes contraintes, pour qu’il soit au milieu.

Nos deux activités étant à présent créées, nous avons ouvert le code de MainActivity.kt pour y ajouter la méthode « naviguateToHello ». Nous avons ensuite lié cette méthode au layout du MainActivity en tant que propriété « onClick » du bouton. De cette manière, le code sera exécuté lorsque le bouton est appuyé. Le code de cette méthode est simple et se résume à un changement d’Activité en appelant la méthode « startActivity » de la manière suivante :

fun naviguateToHello(view: View) {  
 val intent = Intent(this, HelloActivity::class.java)  
 startActivity(intent)  
 }

Nous avons pu tester l’application aussi bien sur un téléphone Android que sur un émulateur directement lié à l’IDE. Après avoir lancé l’application, nous avons pu constater que l’activité avec le texte était bien lancée lors de l’appui sur le bouton.

Ainsi, on obtient le résultat suivant :

# TP2 : Manipulation d’un Kernel Linux

## Environnement de configuration du Kernel

L’objectif, ici, est de mettre en place un environnement propice au développement d’applications Android.

sudo apt-get install repo

mkdir android-kernel && cd android-kernel

repo init -u https://android.googlesource.com/kernel/manifest -b hikey-linaro-android-4.19

repo sync -j 8

Ensuite, pour informer le système de l’architecture utilisé et évité de définir celle-ci à chaque commande, nous exportons de manière globale (au terminal en cours) la variable ARCH à arm64 qui correspond au type de processeur demandé.

export ARCH=arm64

L’étape suivante consiste à fusionner la configuration d’une carte ranchu, qui ne définit que quelques paramètres particuliers, avec une configuration bien plus complète. Dans un premier temps on copie donc la configuration pour processeur MIPS dans les configurations pour processeur ARM64, afin que les commandes make le trouve.

cp arch/mips/configs/generic/board-ranchu.config arch/arm64/configs/

Puis, on nettoie les sorties de compilation et les configurations chargés à l’aide des commandes suivantes :

make clean

make mrproper

Ce qui nous permet alors de passer au chargement de la configuration de base pour hikey : make hikey\_defconfig.

À présent, il nous fallait identifier la configuration par défaut relative à un noyau pour une carte ranchu64. C’était donc la configuration nommée board-ranchu.config, que nous avions copié précédemment et nous l’avons chargée avec la commande : make oldconfig board-ranchu.config.

Pour observer la différence entre les différentes configurations, il nous a suffit de lancer la commande diff <nom-fichier1> <nom-fichier2>. On observe donc, après chargement de la configuration pour la carte ranchu, l’activation d’options liées à Goldfish.

On choisit ensuite de faire une sauvegarde de la fusion des deux configurations.

make savedefconfig

mv defconfig arch/arm64/configs/ranchu\_defconfig

Ainsi, nous avons regroupé ces diverses commandes dans un script auquel on a ajouté la commande set -e pour interrompre le script en cas d’erreur.

## Nouvelle configuration de Kernel

Par la suite, nous avions à modifier la configuration précédemment obtenue afin d’assurer certaines fonctionnalités. Pour cela, nous avons donc dû :

* Assurer la compatibilité pour la carte ARMv8 Versatile, Qualcomm et Realtek
* Activer le NFC et le protocole NFC HCI
* Activer l’option Frequency Scaling de la CPU
* Activer le support de l’HDMI CEC et activer le support LED

Pour ce faire nous utilisons l’éditeur graphique intégré au makefile, grâce à la commande :

make xconfig

Par la suite, il nous a été demandé d’optimiser la configuration en désactivant toutes les autres options superflues. Au premier abord, il nous a été très complexe de savoir si une option pouvait, ou non, être considérée comme « superflue ». Finalement, voici les différentes optimisations qui ont été mises en œuvre :

* Suppression des plateformes non demandées
* Désactivation des options qui suivent :
  + PCI, *on suppose ici qu'aucun slot PCI n'est disponible sur la carte*
  + Support de l'UEFI
  + Bluetooth
  + Plan 9 Ressource sharing
  + Carte son
  + Support de carte SD/MMC/SDIO
  + DRI, *étant donné que nous n’avions aucune information particulière sur le module de la carte graphique*

## Différences entre les configurations

Nous avons enregistré les différentes configurations dans un dossier nommé *configs/* du TP2.

On retrouve ainsi les fichiers de configuration sous les noms suivants :

* *hikey*, la configuration de base
* *ranchu*, la configuration de base merge avec *board-ranchu.config*
* *custom*, la configuration de ranchu avec les activations demandés (armv8, hdmi, nfc, led, ...)
* *custom\_opti*, la configuration custom suite à la suppression d’options superflues

Quant aux différences remarquées entre les différentes configurations, on peut les retrouver dans le tableau suivant :

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| *Configuration* | Hikey | Ranchu | Custom | Custom\_opti |
| Hikey |  |  |  |  |
| Ranchu | Ajout de la configuration pour une carte ranchu   * + - activation d’options liées à GoldFish |  |  |  |
| Custom |  | Activation des options telles que : ARMv8, HDMI, NFC, LED… |  |  |
| Custom\_opti |  |  | Suppression des options superflues |  |

## Bonus : Création d’images

Les images compressées ont été enregistrées dans le dossier *boot/* du TP2.

Pour obtenir ces images il a fallu dans un premier temps installer une toolchain permettant la cross-compilation de notre noyau, le choix se porte ici sur la toolchain bien connu : aarch64-linux-gnu. On utilise les commandes suivantes pour l’ajouter à notre système dans le dossier toolchain situé à la racine du dossier utilisateur :

mkdir ~/toolchain

cd ~/toolchain

wget 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

tar -xf gcc-linaro-7.5.0-2019.12-x86\_64\_aarch64-linux-gnu.tar.xz

Ensuite, tout comme pour la variable ARCH, il est nécessaire d’indiquer qu’elle chaîne de compilation doit être utilisé, on fait donc :

export CROSS\_COMPILE=~/toolchain/gcc-linaro-7.5.0-2019.12-x86\_64\_aarch64-linux-gnu/bin/aarch64-linux-gnu-

On peut enfin procéder à la compilation avec un simple :

make –j 8

On copie ensuite les fichiers images vers le dépôt git pour les garder en mémoire et procéder à la comparaison, ces derniers sont brut de compilation, c’est à dire compressé. Nous pouvons ainsi observer des changements de taille du kernel en fonction de l’ajout ou la suppression de fonctionnalités, validant bien les changements.

# TP3 : Création d’un device Android

Durant ce TP, nous avons dû écrire des Makefile Android relatifs à l’intégration d’un composant et d’un produit Android.

## Implémentation de la Libsub

Première chose du TP3, il nous a fallu déterminer les fichiers sources et les headers pour la compilation d’une libusb sur Android. Ceux-ci sont les suivants :

|  |  |
| --- | --- |
| Fichier sources | Headers |
| * + - core.c     - descriptor.c     - io.c     - os/darwin\_usb.c     - os/linux\_usbfs.c     - sync.c | * + - libusb.h     - libusbi.h     - os/darwin\_usb.h     - os/linux\_usbfs.h |

Ensuite, il nous était demandé d’écrire le fichier Android.mk. On remarque deux fichiers Android.mk dans le dossier du TP3.

### libusb-1.0.3/Android.mk

Le fichier Android.mk contenu dans le dossier libusb-1.0.3 contient les lignes suivantes :

LOCAL\_PATH := $(call my-dir)

ubdirs := $(addprefix $(LOCAL\_PATH)/,$(addsuffix /Android.mk, \

libusb \

))

include $(subdirs)

Nous avons, tout d’abord, cherché à le comprendre. Ainsi, nous l’avons décomposé ligne par ligne pour en comprendre son fonctionnement :

* La première ligne LOCAL\_PATH := $(call my-dir) est indispensable au début d’un fichier Android.mk. Elle correspond à la définition de la variable *LOCAL\_PATH*, qui sert à localiser les fichiers sources. Ici, *my-dir* correspond au chemin du répertoire actuel, contenant le fichier Android.mk lui-même.
* La deuxième ligne correspond aux fichiers à inclure :
  + La fonction addprefix permet d’ajouter un préfixe dans la variable des fichiers à ajouter. Ici, on utilise la variable *LOCAL\_PATH*, donc tous les fichiers devront être situés dans le dossier par la variable.
  + La fonction addsuffix permet d’insérer des suffixes dans les fichiers à ajouter. Ici, on ajoute donc tous les fichiers *Android.mk* présents là où le suffixe fait référence, c’est-à-dire le dossier courant, et également dans le dossier *libusb*.
  + Cela permet donc de désigner le chemin vers tous les autres fichiers Android.mk à traiter.
* La troisième et dernière ligne permet donc d’inclure les fichiers décrits à la ligne 2, et enregistrés dans la variable *subdirs*. *On notera d’ailleurs une faute à la ligne 2 où la variable est nommée ubdirs et non subdirs, faute que nous avons donc corrigée.*
* Pour simplifier considérablement la syntaxe, ce fichier peut également être réduit à une simple ligne : include $(all-subdir-makefiles)

### libusb-1.0.3/libsub/Android.mk

Le second fichier *Android.mk*, contenu dans le dossier *libsub*, est vide et sera compilé comme module grâce au précédent fichier. Nous l’avons ainsi complété de la manière suivante :

# Get the path of the current directory, containing the Android.mk file itself

LOCAL\_PATH := $(call my-dir)

# Clear variables defined by another module

include $(CLEAR\_VARS)

# Define the name of the module to build

LOCAL\_MODULES := libusb

# Specify a list of paths to include when compiling all sources

LOCAL\_C\_INCLUDES += $(LOCAL\_PATH)  $(LOCAL\_PATH)/os

# Enumerate the source files

LOCAL\_SRC\_FILES := core.c  descriptor.c  io.c  sync.c  os/darwin\_usb.c  os/linux\_usbfs.c

# Collect all the information about the module from the LOCAL\_XXX variables

# And determine how to build it

include $(BUILD\_SHARED\_LIBRARY)

Nous avons recherché les informations nécessaires à la réalisation de ce fichier dans la documentation <https://developer.android.com/ndk/guides/android_mk>. Nous l’avons également commenté pour nous rappeler de l’utilité de chaque commande.

Ainsi, notre fichier Android.mk configuré comme ci-dessus permet de « build » le module en prenant en compte les fichiers sources et les headers nécessaires à la compilation d’une libusb sur Android, comme précédemment déterminé.

### Erreurs lors de la compilation

Une première erreur se produit sur la macro TIMESPEC\_TO\_TIMEVAL. Celle-ci n’étant pas définie. Pour corriger l’erreur il nous a suffi de définir TIMESPEC\_TO\_TIMEVAL en rajoutant dans io.c les lignes suivantes :

# define TIMESPEC\_TO\_TIMEVAL(tv,ts)

do {

(tv)-> tv\_sec =(ts)->tv\_sec;

(tv)-> tv\_usec =(ts)->tv\_nsec/ 1000

} while ( 0 )

Une seconde erreur subvient : build/tools/apriori/prelinkmap.c(137) : library "libusb.so" not in prelinkmap. Pour la résoudre, nous avons trouvé qu’il fallait ajouter l’adresse de la librairie libusb dans le fichier build/tools/apriori/prelinkmap.

Cette solution était valable sur les versions antérieures. Malheureusement, nous avions une version d’AOSP trop récente (branche master) et avons donc eu une erreur lors de la compilation, probablement due à la migration vers un nouveau système de compilation Soong. Notre solution semble tout de même être la bonne.

## Définition d’un nouveau produit Android

Dans cette partie nous devions nous occuper de la définition d’un nouveau produit Android.

### Définition de base du produit

Celui-ci devait, tout d’abord, répondre aux contraintes suivantes :

* + - Le nom de produit doit être lo52\_nom branche  
      Ainsi, dans notre cas : *lo52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais*
    - Et il doit hériter du produit hikey de Linaro

On commence ainsi par créer l’arborescence suivante : « /device/utbm/l*o52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais* », dans lequel on ajoute les fichiers de base pour la définition de notre produit.   
On crée donc les fichiers suivants :

* Android.mk
* AndroidProducts.mk
* BoardConfig.mk
* lo52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais.mk
* vendorsetup.sh

Associé à cela, on complète le fichier lo52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais.mk avec les lignes suivantes :

PRODUCT\_NAME := lo52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais

PRODUCT\_DEVICE := lo52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais

PRODUCT\_BRAND := UTBM

PRODUCT\_MODEL := LO52

PRODUCT\_MANUFACTURER := utbm

Cela nous aura permis de respecter la première contrainte, concernant la définition du produit.

A cela, on ajoute auparavant la ligne $(call inherit-product, device/linaro/hikey/hikey.mk). Celle-ci nous permet justement de respecter la seconde contrainte, c’est-à-dire l’héritage vis-à-vis du produit hikey linaro. Enfin, si ce n’est pas déjà fait il faut ajouter un fichier *init.rc* avec la ligne mount usbfs none /proc/bus/usb -o devmode=0666 pour pouvoir utiliser la librairie au runtime. Cependant, dans la version de l’AOSP téléchargée, cette étape est déjà réalisée dans le device définit par hikey.

### Personnalisation du produit

Pour ce qui est de la personnalisation de notre produit, on réalise les opérations suivantes :

* Personnalisation de propriétés dans le fichier lo52\_RobitailleAymeric\_JarnoAnais.mk en définissant la variable PRODUCT\_PROPERTY\_OVERRIDES :
* ro.hw avec la valeur lo52
* net.dns1 avec la valeur 8.8.8.8
* net.dns2 avec la valeur 4.4.4.4
* Surcharge du fichier « sym\_keyboard\_delete.png » et ajout du nouveau dossier d’overlay
* Ajout de la libusb aux packages du produit

# TP4 : Utilisation de JNI

Commencez par installer l’ensemble des composants nécessaires pour le NDK Android

Créez une nouvelle application de type NDK dont le but est le suivant :

* + - L’interface graphique sera constituée d’un champ de saisie avec pour valeur par défaut "Def"
    - Il y’aura 4 boutons disponibles "UP", "DOWN", "LEFT" et "RIGHT" ainsi qu’un bouton "READ" et "WRITE"
    - Le bouton READ appelle une fonction native avec un nombre compris entre 0 et 10 qui va retourner le texte affiché dans le label "READ : a\*a", a étant le nombre passé à la fonction
    - Le bouton WRITE appelle une fonction native avec un nombre compris entre 0 et 10 qui va retourner le texte affiché dans le label "READ : a\*a\*a", a étant le nombre passé à la fonction
    - Les boutons LEFT, RIGHT, UP et DOWN appellent une fonction native qui va afficher le texte de la direction correspondante en Japonais en passant en paramètre le nom des boutons.

Mettez tout votre code source dans le répertoire TP4 de votre dépôt Git.

Dans le fichier texte TP4.txt, reportez vos différentes manipulations, installations et commandes réalisées ou utilisées