Rockchip RK2108 RT-Thread 快速入门

文档标识: RK-JC-YF-362

发布版本: V1.2.0

日期: 2020-06-11

文件密级:□绝密□秘密□内部资料 ■公开

免责声明

本文档按"现状"提供,瑞芯微电子股份有限公司("本公司",下同)不对本文档的任何陈述、信息和内容的准确性、可靠性、完整性、适销性、特定目的性和非侵权性提供任何明示或暗示的声明或保证。本文档仅作为使用指导的参考。

由于产品版本升级或其他原因,本文档将可能在未经任何通知的情况下,不定期进行更新或修改。

商标声明

"Rockchip"、"瑞芯微"、"瑞芯"均为本公司的注册商标,归本公司所有。

本文档可能提及的其他所有注册商标或商标,由其各自拥有者所有。

版权所有 © 2020 瑞芯微电子股份有限公司

超越合理使用范畴,非经本公司书面许可,任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部,并不得以任何形式传播。

瑞芯微电子股份有限公司

Rockchip Electronics Co., Ltd.

地址: 福建省福州市铜盘路软件园A区18号

网址: www.rock-chips.com

客户服务电话: +86-4007-700-590

客户服务传真: +86-591-83951833

客户服务邮箱: fae@rock-chips.com

1. 前言

概述

本文主要描述了 RK2108 的基本使用方法,旨在帮助开发者快速了解并使用 RK2108 SDK 开发包。

注: 可通过 RKDocs/RK2108_RT-Thread_Release_Note.txt 查看当前 SDK 的版本。

各芯片系统支持状态

芯片名称	内核版本
RK2108	RT-Thread v3.1.x

读者对象

本文档(本指南)主要适用于以下工程师:

技术支持工程师

软件开发工程师

修订记录

日期	版本	作者	修改说明
2019-02-20	V1.0.0	Cliff Chen	初始版本
2020-05-14	V1.1.0	Chris Zhong	删除冗余章节
2020-06-11	V1.2.0	Ruby Zhang	更新公司名称

Rockchip RK2108 RT-Thread 快速入门

- 1. 前言
- 2. 开发环境搭建
 - 2.1 开发环境选择
 - 2.2 编译工具链选择
- 3. 目录结构
- 4. 工程编译配置
 - 4.1 工程配置
 - 4.2 保存配置
- 5. 工程编译
 - 5.1 编译命令
 - 5.2 固件打包
- 6. 固件烧录
 - 6.1 Windows USB驱动安装
 - 6.2 Windows版升级工具
 - 6.3 Linux版烧录工具及命令
- 7. 运行调试
 - 7.1 系统启动
 - 7.2 系统调试

2. 开发环境搭建

2.1 开发环境选择

本 SDK 推荐的编译环境是64位的 Ubuntu16.04 或 Ubuntu18.04。

2.2 编译工具链选择

编译工具选用的是 RT-Thread 官方推荐的 SCons + GCC, SCons 是一套由 Python 语言编写的开源构建系统, GCC 交叉编译器由 ARM 官方提供,可直接使用以下命令安装所需的所有工具:

```
sudo add-apt-repository ppa:team-gcc-arm-embedded/ppa
sudo apt-get update
sudo apt-get install gcc-arm-embedded scons clang-format astyle libncurses5-
dev build-essential python-configparser
```

如无法安装 toolchain,还可从 ARM 官网下载编译器,通过环境变量指定 toolchain 的路径即可,具体如下:

```
wget https://developer.arm.com/-/media/Files/downloads/gnu-rm/7-2018q2/gcc-
arm-none-eabi-7-2018-q2-update-linux.tar.bz2
tar xvf gcc-arm-none-eabi-7-2018-q2-update-linux.tar.bz2
export RTT_EXEC_PATH=/path/to/toolchain/gcc-arm-none-eabi-7-2018-q2-
update/bin
```

3. 目录结构

以下是SDK主要目录对应的说明:

```
- applications
                    # Rockchip应用demo源码
  - AUTHORS
                     # 所有芯片相关代码
  - bsp
  - rockchip
        - common
           ── drivers # Rockchip OS适配层通用驱动
           ├─ hal # Rockchip HAL(硬件抽象层)实现
        | └─ tests
                   # Rockchip 驱动测试代码
8
     rk2108
                    # RK2108 主目录
9
         - board
                    # 板级配置
           - build
                    # 编译主目录, 存放中间文件
          ├── build.sh # RK2108 编译脚本
        ├─ dsp_fw # 存放 dsp 固件
14
           - Image
                    # 存放固件
            — tests
                    # RK2108 私有测试代码
```

```
- start # 启动相关代码
18
         L- tools
                        # Rockchip 通用工具
19
     ChangeLog.md
                        # 系统各个组件,包括文件系统,shell和框架层等驱动
     components
      ├─ hifi3
      └── rkdsp
                  # DSP工程目录,使用方法请参考文档
   《Rockchip Developer Guide RTOS DSP CN.pdf》
   ├── documentation # RT-Thread官方文档
                       # RT-Thread例子程序和测试代码
24
   - examples
   - include
                        # RT-Thread官方头文件目录
26
   - Kconfig
   - libcpu
   - LICENSE
2.8
29
   - README.md
   --- README zh.md
                       # Rockchip 文档
31
   - RKDocs
   - src
                       # RT-Thread内核源码
32
                       # Rockchip增加的第三方代码的目录
   — third_party
34
   L tools
                        # RT-Thread官方工具目录,包括menuconfig和编译脚本
```

4. 工程编译配置

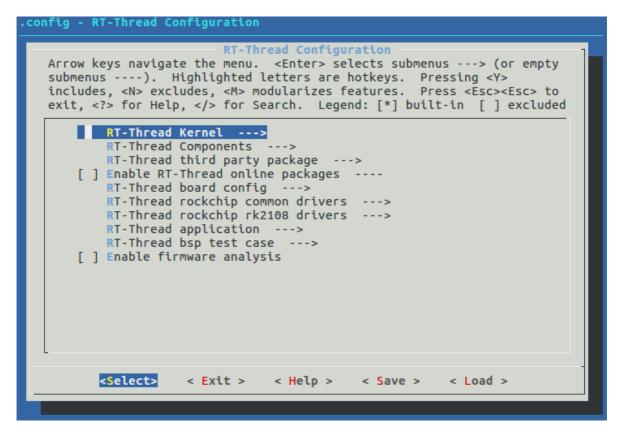
RT-Thread 用 SCons 来实现编译控制,SCons 是一套由 Python 语言编写的开源构建系统,类似于 GNU Make。它采用不同于通常 Makefile 文件的方式,而使用 SConstruct 和 SConscript 文件来替代。这些文件 也是 Python 脚本,能够使用标准的 Python 语法来编写,所以在 SConstruct、SConscript 文件中可以调用 Python 标准库进行各类复杂的处理。

4.1 工程配置

进入到对应的工程目录,如 bsp/rockchip/rk2108 目录下,并运行工程配置工具 menuconfig。

```
1 cd bsp/rockchip/rk2108
2 cp board/rk2108_evb/defconfig .config #(位于各个board目录下的defconfig文件是默 认配置)
3 scons --menuconfig
```

会弹出如下界面,这个过程会从.config 载入当前的默认配置,退出保存配置时会覆盖.config,同时自动生成一个rtconfig.h 文件,这2个文件包含了我们选中的各种配置,最终参与编译的只有这个rtconfig.h。



menuconfig 工具的常见操作如下:

- 上下箭头: 移动
- 回车: 进入子菜单
- ESC 键: 返回上级菜单或退出
- 英文问号: 调出帮助菜单(退出帮助菜单,请按回车键)。
- 空格、Y键或N键: 使能/禁用[*]配置选项
- /键: 寻找配置项目

每个板级目录下都有一个默认的配置文件 defconfig, 里面包含了这个板子的常规配置,可以基于这个配置去修改。

4.2 保存配置

在每一个板级配置目录下都有一个默认配置 defconfig,如果没有执行 scons menuconfig,会用默认的 rtconfig.h 参与编译。要修改板子的 defconfig,可以先用它的 defconfig 文件覆盖 .config,通过 menuconfig 修改后再使用新的 .config 更新 defconfig 文件,下面是具体例子:

- cp board/xxx/defconfig .config
 scons menuconfig
 - 3 cp .config board/xxx/defconfig
- ; 拷贝要修改的板子的默认配置
- ; 修改配置项
- ; 保存配置为板子的默认配置

5. 工程编译

5.1 编译命令

编译命令如下:

```
1 cd bsp/rockchip/rk2108
2 ./build.sh # 调用soncs完成编译和打包
```

以上命令将使用当前目录的 rtconfig.h 作为编译配置,最后会在当前目录下生成如下文件:

```
1 ls -l rtthread*
2 -rwxrwxr-x 1 cmc cmc 599616 Feb 15 19:45 rtthread.elf #elf可执行文件,可用于 jtag调试
3 -rw-rw-r-- 1 cmc cmc 489470 Feb 15 19:45 rtthread.map #符号表
4 -rwxrwxr-x 1 cmc cmc 56760 Feb 15 19:45 rtthread.bin #RT-Thread系统固件
```

以及在Image目录下生成文件:

```
1 | Firmware.img
```

其中 Firmware.img 是我们下载到机器上的二进制固件,它由 Loader(rk2108_loader.bin)和 RT-Thread 系统固件(rtthread.bin)打包而成。

SCons 构建系统默认是通过 MD5 来判断文件是否需要重新编译,如果代码文件内容没变,而只是时间 戳变了(例如通过 touch 更新时间戳),是不会重新编译这个文件及其依赖的。另外,如果仅修改无关 内容,例如代码注释,则只会编译,而不会链接,因为 obj 文件内容未发生变化。因此,在开发过程中 如果碰到各种修改后实际并未生效的问题,建议在编译前做一次清理,命令如下:

```
1 | scons -c
```

如果做完上面的清理以后,还有异常,可以强制删除所有中间文件,命令如下:

```
1 | rm -rf build
```

其他 SCons 命令,可以看帮助或文档

```
1 | scons -h
```

5.2 固件打包

固件打包是为了把系统需要的各种固件打包在一起,如分区表、loader、OS和根文件系统,RK2108的固件打包脚本是: bsp/rockchip/rk2108/mkimage.sh。目前的编译脚本在编译完成后会自动触发固件打包,因此只需执行一次./build.sh 命令即可完成编译和打包。

6. 固件烧录

在烧录固件前,需要让板子进入到升级模式,RK2108 支持两种升级模式: Loader 模式和 MaskRom 模式。下面是进入到2种模式的方法:

1. 在 USB 口连着电脑的前提下,按住 RECOVERY 键不松开,短按 RESET 键,让板子进入到 Loader 模式后松开 RECOVERY 键:

2. 在 USB 口连着电脑的前提下,按住 MASROM 键不松开,短按 RESET 键,让板子进入到 MaskRom 模式后松开 MASROM 键。未烧录过的固件的设备,上电后会自动进入到 MaskRom 模式。

6.1 Windows USB驱动安装

开发调试阶段,需要将设备切换至 Loader 模式或是 MaskRom 模式,并且正确安装 Rockusb 驱动才能正常识别设备。

Rockchip USB 驱动安装助手存放在 bsp/rockchip/tools/Rockchip_Develop_Tool_v2.63.zip 压缩包的 DriverAssitant_v4.91 文件夹里,支持 xp, win7_32, win7_64, win8_32, win8_64 操作系统。

安装步骤如下:

1. 打开并执行 Rockusb 驱动软件,界面如下:



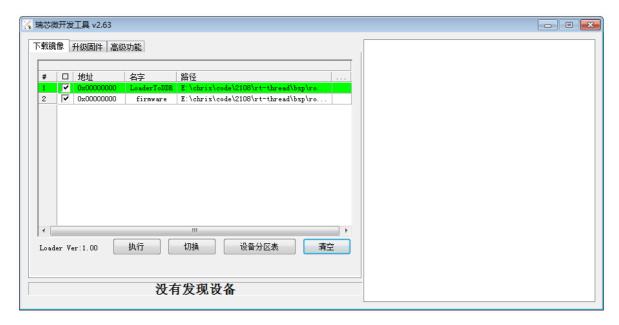
- 2. 点击"驱动安装"直到驱动安装成功。
- 3. 安装成功:



注意:在安装驱动的时候,部分 windows 系统的版本,需要绕过数字签名,重启电脑按F8,选择强制禁用驱动程序签名强制,再安装驱动。

6.2 Windows版升级工具

打开 bsp/rockchip/tools 目录下的 Rockchip_Develop_Tool_v2.63,如首次使用此工具,需要安装它目录下的驱动: DriverAssitant_v4.91。打开升级工具:



第1项"LoaderToDDR"选择 bsp/rockchip/rk2108/Image/rk2108_db_loader.bin。

第2项"Firmware"选择 bsp/rockchip/rk2108/Image/Firmware.img。

6.3 Linux版烧录工具及命令

Linux 系统下可以使用如下脚本完成固件烧录:

```
1 bsp/rockchip/rk2108/update_fimeware.sh
```

它实际是调用以下命令完成烧录:

```
#!/bin/sh
cols/upgrade_tool db Image/rk2108_db_loader.bin
cols/upgrade_tool wl 0 Image/Firmware.img
cols/upgrade_tool rd
```

7. 运行调试

7.1 系统启动

系统启动方式有以下几种:

- 1. 固件升级后,自动重新启动;
- 2. 插入USB供电直接启动;
- 3. 有电池供电的设备,按Reset键启动;

7.2 系统调试

RK2108 支持串口调试。不同的硬件设备,其串口配置也会有所不同。

串口通信配置信息如下:

波特率: 115200

数据位: 8

停止位: 1

奇偶校验: none

流控: none

成功进入调试的截图:

```
Not found devices
Boot1 Release Time: Feb 13 2020 14:21:41, version: 1.02
BootFromDev:0
SPI FLASH ID:ef 40 18
flash capacity:16MB
FW1 addr:0x100
NO find PART FW2
MemBoot
slot priority:15, tries_remaining:7, successful_boot:0
slot priority:14, tries_remaining:7, successful_boot:0
Boot FW1
FW Base:0x20200, Size:162768
start system XIP: 0x18020341
clk init: SCLK SHRM = 7500000
clk_init: PCLK_SHRM = 10000000
clk_init: PCLK_ALIVE = 10000000
clk_init: HCLK_ALIVE = 10000000
clk_init: HCLK_M4 = 10000000
clk init: ACLK LOGIC = 10000000
clk init: HCLK LOGIC = 10000000
clk_init: PCLK_LOGIC = 10000000
clk_init: SCLK_SFC_SRC = 5000000
clk_init: SCLK_SFC1_SRC = 5000000
clk init: PLL GPLL = 1188000000
clk init: PLL CPLL = 1188000000
clk\_init: SCLK\_SFC\_SRC = 49500000
clk_init: SCLK_SFC1_SRC = 79200000
clk_init: HCLK M4 = 297000000
clk_init: ACLK_DSP = 396000000
clk init: ACLK LOGIC = 297000000
clk_init: HCLK_LOGIC = 148500000
clk_init: PCLK_LOGIC = 148500000
clk init: SCLK SHRM = 297000000
clk init: PCLK SHRM = 99000000
clk init: pCLK ALIVE = 99000000
clk init: HCLK ALIVE = 99000000
 \ | |
- RT -
           Thread Operating System
 / I \
           3.1.3 build May 12 2020
 2006 - 2019 Copyright by rt-thread team
version info: 2020-05-12 14:27:58.441339 110afb1(rtt) 4962fb3(hal)
msh />
HID Recived:
Report ID 01
00
HID Recived:
Report ID 01
01
msh />
```