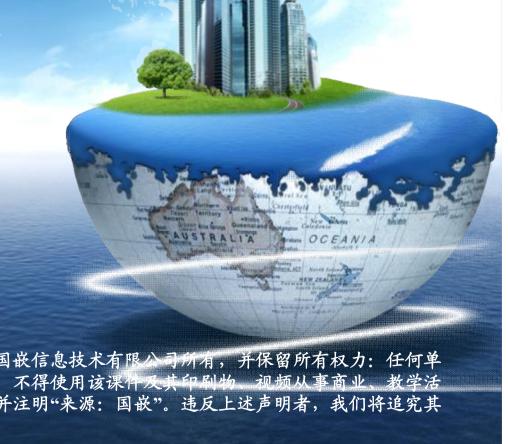


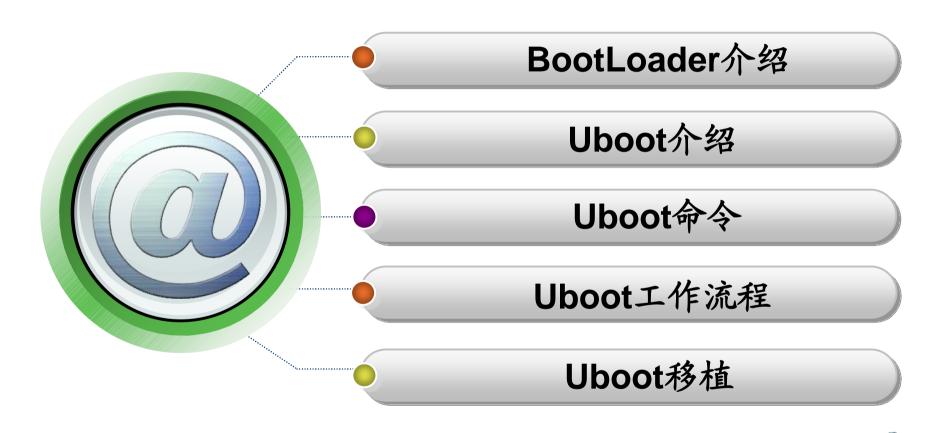
# **UBOOT** 谢伟 著



版权声明:本课件及其印刷物、视频的版权归成都国嵌信息技术有限公司所有,并保留所有权力:任何单位或个人未经成都国嵌信息技术有限公司书面授权,不得使用该课件及其印刷物、视频从事商业、教学活 动。已经取得书面授权的,应在授权范围内使用,并注明"来源:国嵌"。违反上述声明者,我们将追究其 法律责任。

### **Contents**

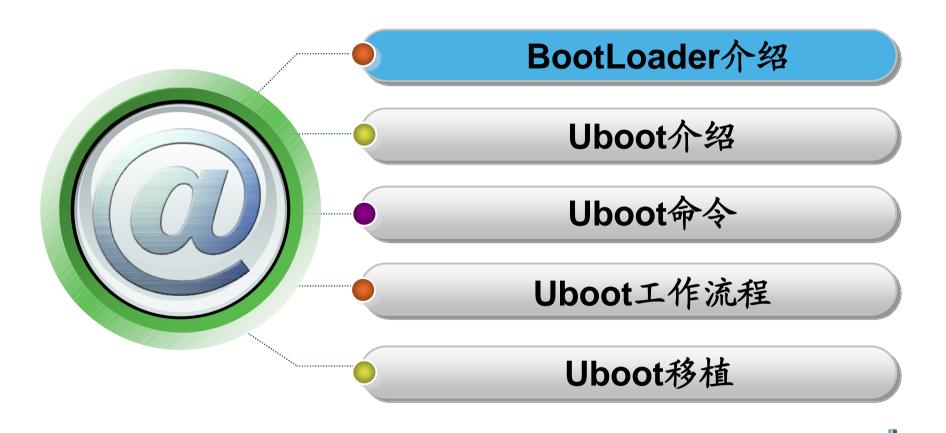






### **Contents**





### 概念



### 什么是BootLoader?





### 软件层次



一个嵌入式系统从软件角度来看分为三个层次:

### 1. 引导加载程序

包括固化在固件(firmware)中的 boot 程序(可选),和 BootLoader 两大部分。

### 2. Linux 内核

特定于嵌入式平台的定制内核。

#### 3. 文件系统

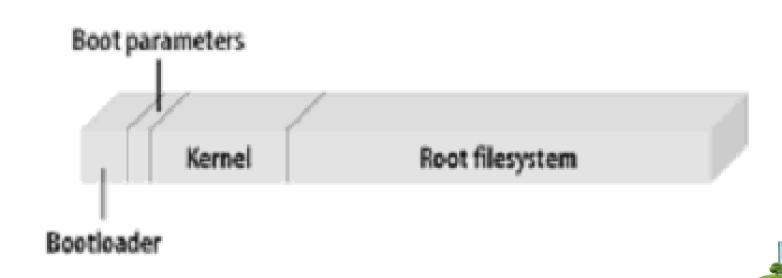
包括了系统命令和应用程序。



### 软件层次



一个同时装有 BootLoader、内核的启动参数、内核映像和根文件系统映像的固态存储设备的典型空间分配结构图:



### 回忆PC





PC机中的引导加载程序由BIOS

(其本质是一段固件程序)和 GRUB或LILO一起组成。BIOS在 完成硬件检测和资源分配后,将硬 盘中的引导程序读到系统内存中然 后将控制权交给引导程序。引导程 序的主要任务是将内核从硬盘上读 到内存中,然后跳转到内核的入口点 去运行,即启动操作系统。

### 定义



在嵌入式系统中,通常没有像BIOS那样的固件程序,因此整个系统的加载启动任务就完全由BootLoader来完成。比如在一个基于 ARM7TDMI core的嵌入式系统中,系统在上电或复位时都从地址 0x00000000开始执行。而在这个地址处安排的通常就是系统的BootLoader程序。

### 定义



简单地说,BootLoader就是在操作系统运行之前运行的一段小程序。通过这段小程序,可以初始化硬件设备,从而将系统的软硬件环境带到一个合适的状态,以便为最终调用操作系统做好准备。



# 安装





系统加电或复位后,所有的CPU通常都 从CPU制造商预先安排地址开始执行。 比如,S3C2410在复位后从地址 0x00000000起开始执行。而嵌入式系 统则将固态存储设备(比如: FLASH) 安排在这个地址上,而bootloader程序 又安排在固态存储器的最前端, 这样就 能保证在系统加电后,CPU首先执行 BootLoader程序。

### 移植



### 为什么需要进行bootloader移植?



# 移植



每种不同的CPU体系结构都有不同的 BootLoader。除了依赖于CPU的体系结构外, BootLoader 还依赖于具体的嵌入式板级设备的 配置, 比如板卡的硬件地址分配, 外设芯片的类 型等。这也就是说,对于两块不同的开发板而 言,即使它们是基于同一种CPU而构建的,但如 果他们的硬件资源或配置不一致的话,要想在一 块开发板上运行的BootLoader程序也能在另一块 板子上运行,还是需要作修改。

### 流程



BootLoader 的启动过程可分为单阶段(Single-Stage)和多阶段(Multi-Stage)两种,通常多 阶段的 BootLoader 具有更复杂的功能,更好的 可移植性。从固态存储设备上启动的 BootLoader 大多采用两阶段,即启动过程可以 分为 stage 1和 stage2: stage1完成初始化硬 件,为stage2准备内存空间,并将stage2复制到 内存中,设置堆栈,然后跳转到stage2。



# 流程



### BootLoader 的 stage1 通常包括以下步骤:

- •硬件设备初始化
- ·为加载 BootLoader 的 stage2 准备 RAM 空间
- ·拷贝 BootLoader 的 stage2 到 RAM 空间中
- ·设置好堆栈(why??)
- ·跳转到 stage2 的 C 入口点



### 流程



### BootLoader 的 stage2 通常包括以下步骤:

- ·初始化本阶段要使用到的硬件设备
- ·将内核映像和根文件系统映像从 flash 上读到

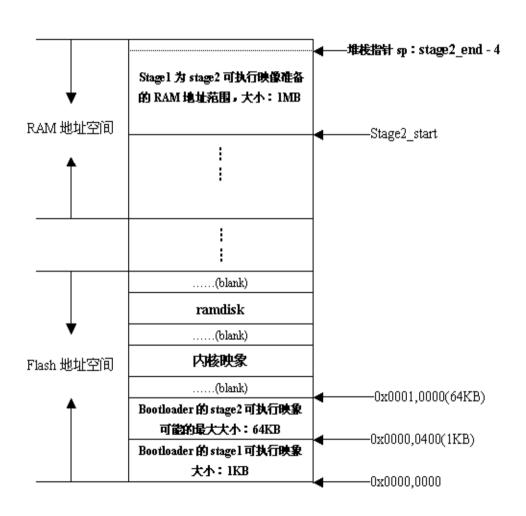
RAM 中

-调用内核



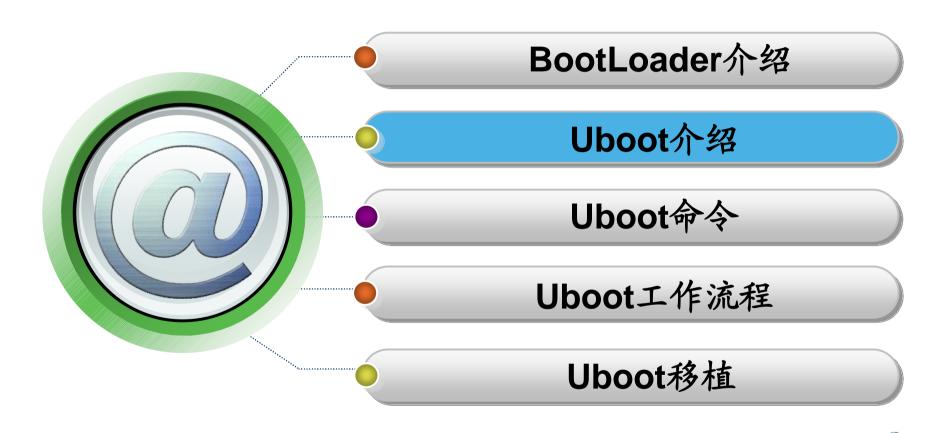
# 内存分布





### **Contents**





### 作用



Uboot是德国DENX小组开发的用于多 种嵌入式CPU(MIPS、x86、ARM、 XScale等)的bootloader程序, UBoot不仅支持嵌入式Linux系统的引 导,还支持VxWorks,QNX等多种嵌 入式操作系统。



# 下载



从下面地址可以下载到uboot的源代码:

ftp://ftp.denx.de/pub/u-boot/







进入到UBOOT目录,可以得到如下的目录结构:

- |-- board
- |-- common
- -- cpu
- |-- disk
- -- doc
- |-- drivers
- |-- dtt
- |-- examples
- |-- fs
- |-- include





- |-- lib\_arm
- |-- lib\_generic
- |-- lib\_i386
- |-- lib\_m68k
- |-- lib\_microblaze
- |-- lib\_mips
- |-- lib\_nios
- |-- lib\_nios2
- |-- lib\_ppc
- |-- net
- |-- post
- -- rtc
- |-- tools





#### **V** Board

和开发板有关的文件。每一个开发板都以一个子目录出现在当前目录中,比如:SMDK2410,子目录中存放与开发板相关的文件。

#### **V** Common

实现Uboot支持的命令。

#### ∨ Cpu

与特定CPU架构相关的代码,每一款Uboot下支持的CPU在该目录下对应一个子目录,比如有子目录arm920t等。





#### **v** Disk

对磁盘的支持。

#### V Doc

文档目录。Uboot有非常完善的文档,推荐大家参考阅读。

#### Drivers

Uboot支持的设备驱动程序都放在该目录,比如各种网卡、支持CFI的Flash、串口和USB等。





#### **VFs**

文件系统的支持。

#### **∨**Include

Uboot使用的头文件。该目录下configs目录有与开发板相关的配置头文件,如smdk2410.h。该目录下的asm目录有与CPU体系结构相关的头文件。





#### **∨**Net

与网络协议栈相关的代码,例如: TFTP协议、RARP协议的实现。

#### **V**Tools

生成Uboot的工具,如: mkimage, crc等等。



### 编译



# Uboot的Makefile从功能上可以分成两个部分:

- 1、执行每种board相关的配置
  - 2、编译生成uboot.bin文件



### 编译



Uboot.bin的生成也分为两步,以smdk2410为 例来说明,如下:

对于board进行配置:
 \$make smdk2410\_config



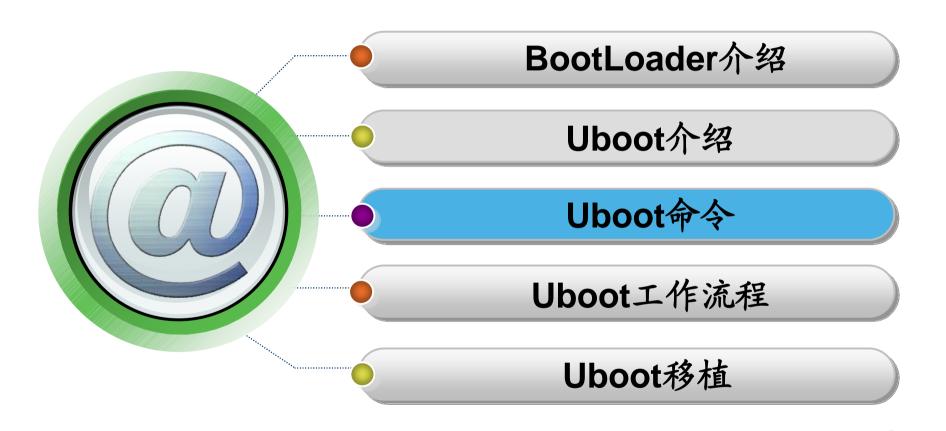
2. 进行编译生成u-boot.bin:

**\$make CROSS\_COMPILE=arm-linux-**



### **Contents**







# 常用命令



尽管UBOOT提供了丰富的命令集,但不同的单板所支持的命令并不一定一样(可配置,How?后面章节),help命令可用于察看当前单板所支持的命令。

### 【2410】 # help

autoscr -run script from memory
base -print or set address offset
bdinfo -print Board Info structure
boot -boot default,i.e.,run 'bootcmd'
bootm -boot application image from memory



### 环境变量相关



#### printenv 查看环境变量

#### usage:

printenv

- print values of all environment variables printenv name ...
  - print value of environment variable 'name'

**Uboot> printenv** 

ipaddr=192.168.1.1

ethaddr=12:34:56:78:9A:BC

serverip=192.168.1.5



# 环境变量相关



#### setenv 添加、修改、删除环境变量

- v setenv name value ...
  - set environment variable 'name' to 'value ... '
- v setenv name
  - delete environment variable 'name'

**Uboot> setenv myboard AT91RM9200DK Uboot> printenv** 

serverip=192.168.1.5

myboard=AT91RM9200DK



# 环境变量相关



saveenv 保存环境变量 将当前定义的所有变量及其值存入flash 中。



# 文件下载



tftp 通过网络下载文件

注意:使用tftp,需要先配置好网络

Uboot> setenv ethaddr 12:34:56:78:9A:BC

Uboot> setenv ipaddr 192.168.1.1

Uboot> setenv serverip 192.168.1.254 (tftp服务器的地址)

例:

Uboot> tftp 32000000 ulmage

把server (IP=环境变量中设置的serverip) 中服务目录下的 ulmage通过TFTP读入到0x32000000处。



### 内存操作



md 显示内存区的内容。

md采用十六进制和ASCII码两种形式来显示存储单元的内容。

这条命令还可以采用长度标识符.l,.w和.b:

md [.b, .w, .l] address

md.w 100000

00100000: 2705 1956 5050 4342 6f6f 7420 312e 312e

00100010: 3520 284d 6172 2032 3120 3230 3032 202d



# 内存操作



mm修改内存,地址自动递增。

mm [.b, .w, .l] address

mm 提供了一种互动修改存储器内容的方法。它会显示地址和当前值,然后提示用户输入。如果你输入了一个合法的十六进制数,这个新的值将会被写入该地址。然后提示下一个地址。如果你没有输入任何值,只是按了一下回车,那么该地址的内容保持不变。如果想结束输入,则输入空格,然后回车。

=> mm 100000

00100000: 27051956 ? 0

00100004: 50504342 ? AABBCCDD



### Flash操作



flinfo 查看Flash扇区信息

**Usage: Uboot> flinfo** 



### Flash操作



protect Flash写保护

打开或关闭扇区写保护

用法:

protect off all

关闭所有扇区的写保护

protect on all

打开所有扇区的写保护

protect off start end

关闭从start 到 end 扇区的写保护(start为要关闭的第1个扇区的起始地址, end为要关闭的最后一个扇区的结束地址)

protect on start end

打开从start 到 end 扇区的写保护

## Flash操作



erase 擦除flash扇区

用法: erase start end

擦除从start 到 end 的扇区,start 为要擦除的第 1个扇区的起始地址,end 为要擦除的最后一个扇 区的结束地址(在使用cp命令向Nor型Flash写入 数据之前必须先使用erase 命令擦除flash,因为 nor flash 按字节写入时,无法写入1,所以必须 通过擦除来写入1)。

例: erase 30000 1effff

### Flash操作



cp 数据拷贝。

cp [.b, .w, .l] saddress daddress len

cp 提供了一种内存与内存,内存与Flash之间数据拷贝的方法。

#### 例:

cp.b 31000000 50000 d0000

将内存地址0x31000000处的数据(长度为0xd0000)拷贝到地址0x50000处(Flash中)

cp.b 32000000 120000 c0000

将内存地址0x32000000处的数据(长度为0xc0000)拷贝到地址0x120000处(Flash中)

## 执行程序



go 执行内存中的二进制代码,一个简单的 跳转到指定地址

go addr [arg ...]

- start application at address 'addr', passing 'arg' as arguments



# 执行程序



bootm 执行内存中的二进制代码 bootm [addr [arg ...]]

boot application image stored in memory passing arguments 'arg ...'; when booting a
 Linux kernel, 'arg' can be the address of an initrd image

要求二进制代码有固定格式的文件头。



### 开发板信息



bdinfo - 显示开发板信息

bdinfo命令(简写为bdi)将在终端显示诸如内存地址和大小、时钟频率、MAC地址等信息。这些信息在传递给Linux内核一些参数时可能会用到。



### 自动启动



1. 设置自动启动

mini2440 =>saveenv

mini2440=>setenv bootcmd tftp 31000000 ulmage \; bootm 31000000



# 实验



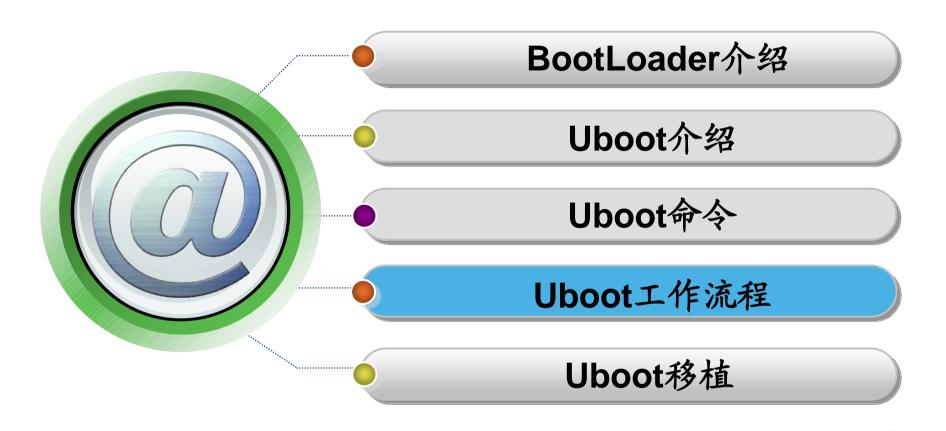
### Uboot命令

使用该小节介绍的命令



### **Contents**







# 工作模式



大多数BootLoader都包含两种不同的操作模式: "启动模式"和"下载模式",这种区别仅对于开发人员才有意义,但从最终用户的角度看,BootLoader的作用就是用来加载操作系统,而不存在所谓的启动模式与下载模式。



# 启动模式



这种模式也称为"自主"模式,是指 BootLoader 从目标机上的某个固态存储设 备上将操作系统自动加载到 RAM 中运行, 整个过程并没有用户的介入。这种模式是 BootLoader 的正常工作模式,因此在嵌入 式产品发布的时侯, BootLoader 显然必须 工作在这种模式下。



# 下载模式



在这种模式下,目标机上的 BootLoader 将通过串口或网络等通 信手段从主机(Host)下载文件,然 后控制启动流程。



# 代码导读

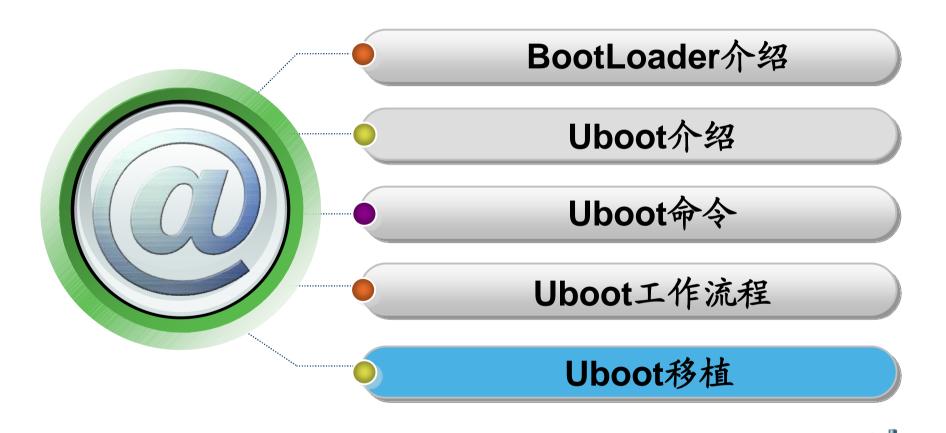


### 参考文档《uboot启动流程》



### **Contents**





### 软硬件配置



#### 为什么需要对Uboot进行移植?

#### BootLoader 依赖于:

具体的CPU体系、具体的板级设备配置

(芯片级移植、板级移植)



### 软硬件配置



具体的板级设备的配置在哪里?

板级设备的配置文件位于 include/configs/<board\_name>.h

<board\_name>用相应的BOARD定义代替(例:
smdk2410.h)





```
#define CONFIG_ARM920T 1
/* CPU 类型 */
```

```
#define CONFIG_S3C2410 1
/* MCU类型 */
```

#define CONFIG\_SMDK2410 1
/\* 开发板型号 \*/

#define USE\_920T\_MMU 1
/\* 使用 MMU \*/



#undef CONFIG\_USE\_IRQ /\* 不使用 IRQ/FIQ \*/

/\* malloc 池大小\*/ #define CFG\_MALLOC\_LEN (CFG\_ENV\_SIZE + 128\*1024)

/\* 数据段大小 128字节 \*/ #define CFG\_GBL\_DATA\_SIZE 128





/\* 使用 CS8900 网卡 \*/ #define CONFIG\_DRIVER\_CS8900 1

/\* CS8900A 基地址 \*/ #define CS8900\_BASE0x19000300

/\* 使用串口1 \*/ #define CONFIG\_SERIAL1 1

/\* 波特率 \*/ #define CONFIG\_BAUDRATE 115200



```
#define CONFIG_COMMANDS \
            (CONFIG_CMD_DFL
                              11
            CFG_CMD_CACHE
                              11
            /*CFG_CMD_NAND
                              |*/\
            /*CFG_CMD_EEPROM |*/\
            /*CFG_CMD_I2C
                              |*/\
            /*CFG_CMD_USB
                              |*/\
            CFG_CMD_REGINFO |\
            CFG_CMD_DATE
                              11
            CFG_CMD_ELF)
```

/\*定义使用的命令,可添加额外命令,如PING\*/





/\* 自动启动等待时间 \*/
#define CONFIG BOOTDELAY 3

/\* 内核启动参数 \*/
#define CONFIG\_BOOTARGS
"root=ramfs devfs=mount console=ttySA0,9600"

#define CONFIG\_ETHADDR 08:00:3e:26:0a:5b
#define CONFIG\_NETMASK 255.255.255.0
#define CONFIG\_IPADDR 10.0.0.110
#define CONFIG\_SERVERIP 10.0.0.1



#define CONFIG\_BOOTCOMMAND "tftp; bootm"

#define CFG\_LOAD\_ADDR 0x33000000 /\* 默认的启动地址 \*/

#define CFG\_BAUDRATE\_TABLE { 9600, 19200, 38400, 57600, 115200 } /\*可用的波特率\*/



/\* 有一片SDRAM \*/
#define CONFIG NR DRAM BANKS 1

/\* FLASH No1的基地址 \*/ #define PHYS\_FLASH\_1 0x00000000

/\* FLASH 的基地址 \*/ #define CFG FLASH BASE PHYS FLASH 1



# 移植



### 怎么做Uboot的移植呢?





### 移植方法



开始移植之前,首先要分析U-Boot已经支持的开发板,选择出硬件配置最接近的开发板。选择的原则是,首先选择MCU相同的开发板,如果没有,则选择MPU相同的开发板。



# 移植范例



以mini2440开发板为例,该开发板采用s3c2440芯 片。根据选择原则,首先选择MCU为s3c2440的开发 板,但 UBoot 各版本均不支持采用s3c2440芯片的 开发板。因此根据第二原则,选择MPU相同,即 ARM核为arm920T的开发板,Uboot支持 SMDK2410开发板,并且SMDK2410采用s3c2410芯 片, s3c2410采用的正好是arm920T, 因此选取 SMDK2410开发板作为移植参考板。



#### 移植U-Boot的基本步骤如下:

1. 在顶层Makefile中为开发板添加新的配置选项,使用已有的配置项目为例

smdk2410\_config: unconfig

@./mkconfig \$(@:\_config=) arm arm920t smdk2410 NULL s3c24x0

参考上面2行,添加下面2行:

mini2440\_config : unconfig

@./mkconfig \$(@:\_config=) arm arm920t mini2440 NULL s3c24x0



arm: CPU 架构

arm920t: CPU 类型,对应cpu/arm920t目录

mini2440: 开发板型号,对应board/mini2440目录

NULL:开发者

s3c24x0: 片上系统(SOC)





2. 在board目录中创建一个属于新开发板的目录,并添加文件:

mkdir –p board/mini2440

cp -rf board/smdk2410/\* board/mini2440





- 3.为开发板添加新的配置文件 先复制参考开发板的配置文件,再修改。例如: \$cp include/configs/smdk2410.h include/configs/mini2440.h
- 4.配置开发板 \$ make mini2440\_config
- 5.编译U-Boot

执行make CROSS\_COMPILE=arm-linux-命令,编译成功可以得到U-Boot映像。



#### 6.烧写Uboot

参考<<友善之臂mini2440使用手册>>





### 实验一



### 移植Uboot

移植Uboot到mini2440板

- v 具备Ping命令
- ∨ Nor flash写入支持



### 实验二



### Uboot自主模式设置

- ∨ 将内核、ramdisk通过uboot写入flash
- V 修改uboot相关参数,将uboot设置为 自主模式,能使用flash中的内核、 ramdisk自动启动