

Step1

安装 RealView Developer Suite v2.2

具体安装方法参考 RVDS2.2 目录下的 Readme.Txt 文件

安装成功后会出现

程序-> ARM-> RealView Developer Suite v2.2

Step2

安装光盘上的 Setup_JLinkARM_V410i.zip

注意 一定好安装 4.10 版本。目前官网上最新的 4.14 版本不能正常调试 6410。

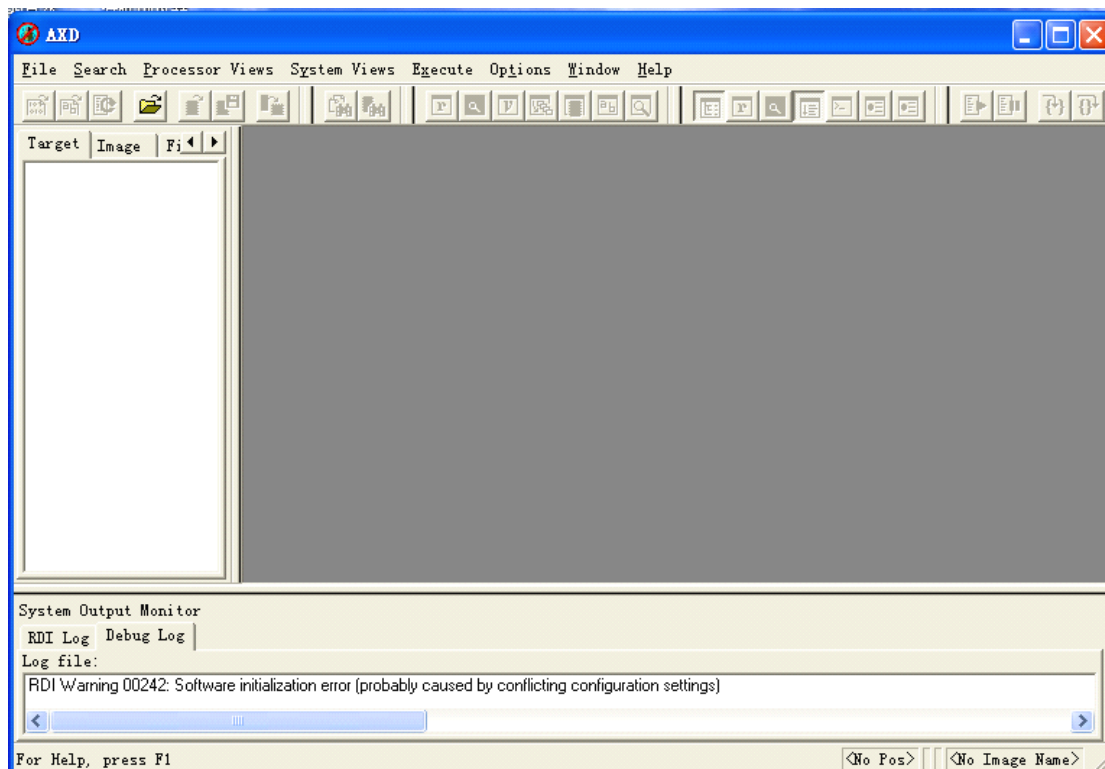
Step3

正确安装 RDS2.2 后会出现两个调试器。AXD debugger v1.31 和 Realview Debugger v1.8

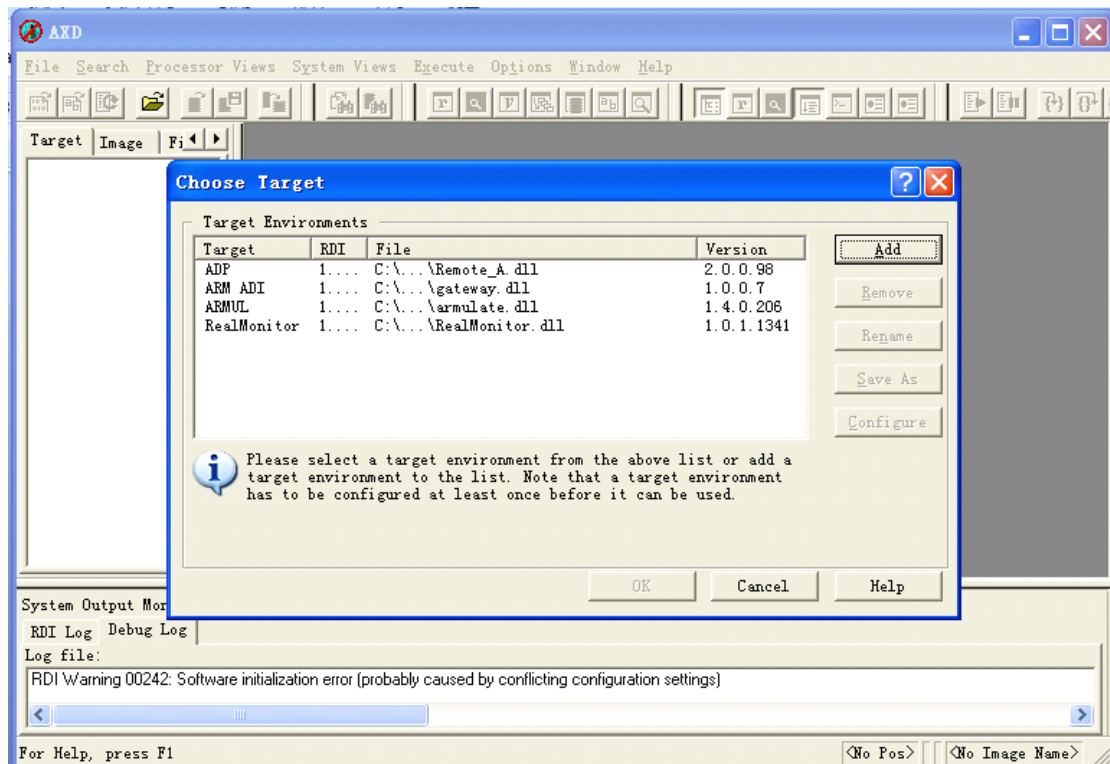
这里以 AXD debugger 为例介绍 JLink V8 的使用。

正确连接开发板和 JLink。给开发板上电

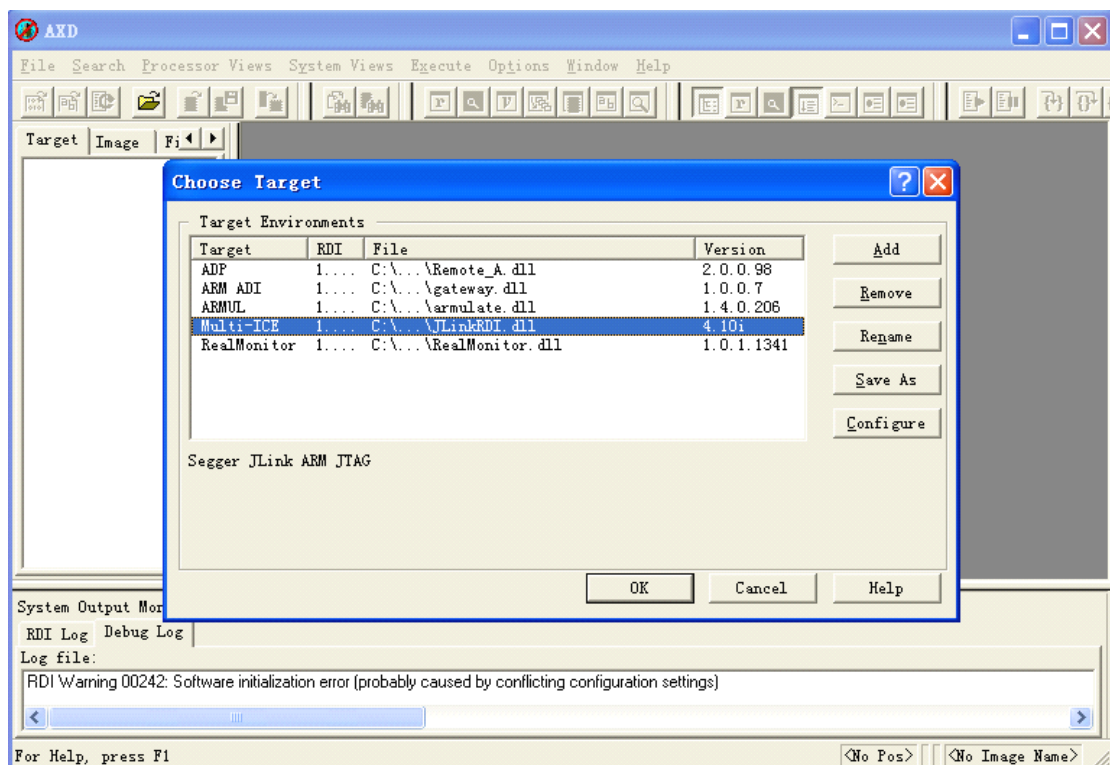
打开 AXD debugger .



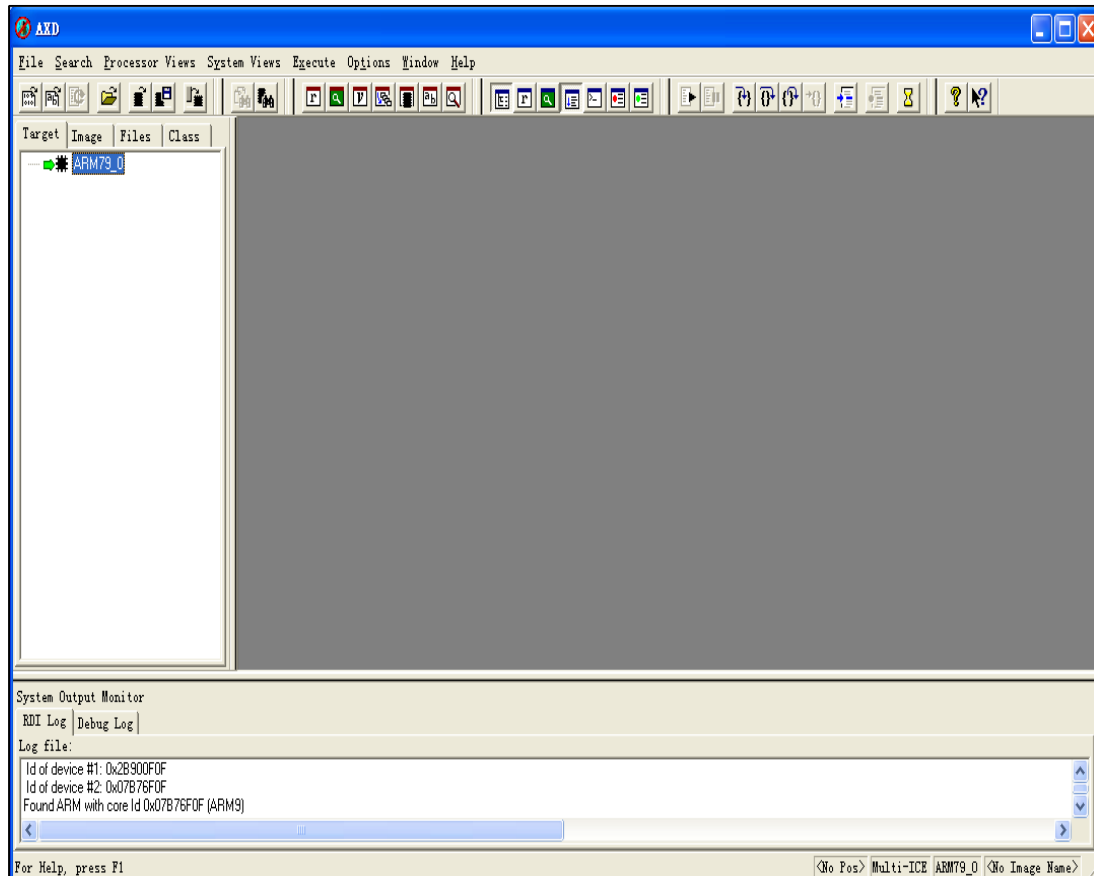
Option->Configure Target



Add 选择 Step2 步骤安装目录下的 JLinkRDI.dll



单击 OK 进入 AXD



Step4

烧写 linux2.6.28 下使用的 U-BOOT 到 Nand 上。然后设置拨码开关为 nand 启动方式。

烧写方法参考 " TE6410 开发板 LINUX2.6.28 用户手册 .pdf "

注：烧写 boot loader 的目的是让开发板上电时对 PLL,DDR RAM 进行初始化。以便把程序加载到内存中进行调试。

Step5

所有准备工作完毕，可以开始正常调试了。

开发板上电，

打开 AXD，

File->Load Image,选择你要调试的 .axd 文件

注意使用 RDS 进行编译程序时，关于 RealView Linker 选项卡中 R0 Base 选项的设置，由于 jlink 不支持 mmu,无论你烧写的 u-boot 是否进行了 mmu 地址映射，R0 Base 都要使用实地址,例如你可以选择 R0 Base 为 0x50200000(S3c6410 的 ddr ram 的地址是从 0x50000000 开始的)

相关文件

6410_test.Zip

一个 6410 在 RDS 下的测试工程

Setup_JLinkARM_V410i.Zip

JLink 的安装程序。