HI3516CV500/HI3516DV300 NNIE 流程

准备:在你们拿到的 SDK (software development kit) 开发工具包里面,有许多的压缩包, 压缩包里面还有压缩包,请全部解压,因为开发时需要的文件有的就藏在这些压缩包中。

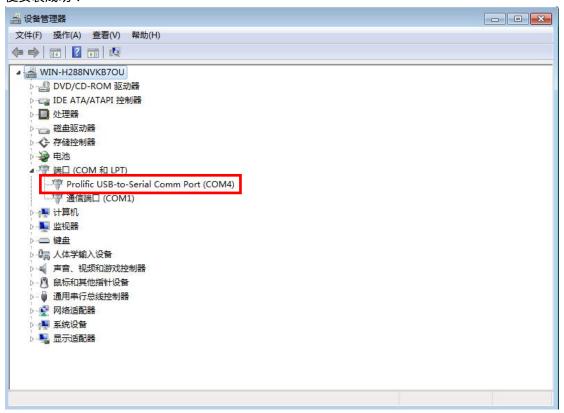
注意:SDK 里面的一些文件夹名包含空格,例如:Hi3516C V500R001C02SPC011,请把这些空格删掉,变为:Hi3516CV500R001C02SPC011,以免影响后续的编译。

注意:若下面的指令出现权限不够问题,请在指令前加上 sudo。

阅读此文档前请先参考《HiMPP V4.0 媒体处理软件开发参考》、《HiSVP 开发指南》、《HiSVP API 参考》。

1. 使用串口线连接开发板串口(电源和以太网接口中间那个接口)和电脑 USB 口,在您购买的串口线包装里会有一个含串口驱动的光盘(有的厂商提供网盘链接)。请先在 windows7 环境(虚拟机)下安装好驱动。

×××在设备管理器中查看。若出现如下图(我的机子识别开发板为串口4,请记住这个串口号),便安装成功:



2. 为了使用开发板的 linux 系统终端,我们需要安装串口通信工具,有两种选择,一种是windows7(虚拟机)环境下的 HITools 工具,一种是 ubuntu 系统下的 minicom 工具,后者运用起来更加方便与快速。下面分别介绍他们的安装与使用。

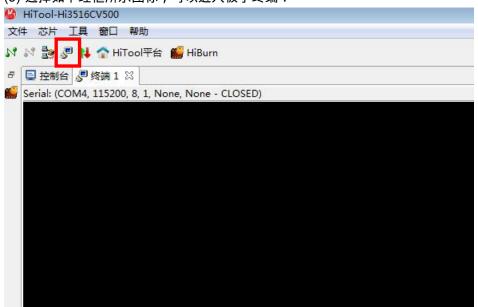
HITools:

- (1):在/Hi3516CV500Hi3516DV300/Hi3516CV500R001C02SPC011/软件包/Hi3516C V500R001C02SPC011/01.software/pc/HiTool有HITools的软件压缩包HiTool-BVT-5.0.58.zip。
- (2) 解压 HiTool-BVT-5.0.58.zip,双击工具目录下的 HiTool.exe,打开 HiTool 工具,选择开发板为 DV300 开发板,选择 HIBurn 开发工具。

勾选串口,然后把串口选择为 COM4(具体看设备管理器)



(3) 选择如下红框所示图标,可以进入板子终端:

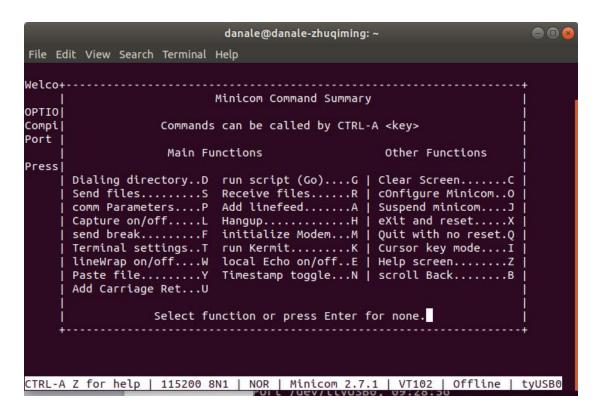


Minicom:

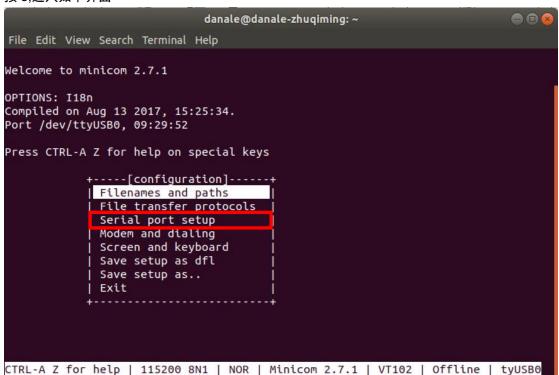
- (1) :Ubuntu 环境下安装 minicom: Sudo apt-get install minicom
- (2) 在终端输入如下指令: sudo minicom 出现如下界面:

```
Welcome to minicom 2.7.1
OPTIONS: I18n
Compiled on Aug 13 2017, 15:25:34.
Port /dev/ttyUSB0, 09:28:56
Press CTRL-A Z for help on special keys
```

按住 ctrl+A,松开,再按Z进入下面界面



按 o.进入如下界面



选择 Serial port setup,进入设置,请按下图设置:

```
danale@danale-zhuqiming: ~
                                                                         File Edit View Search Terminal Help
Welcome to minicom 2.7.1
Comp| A - Serial Device
                             : /dev/ttyUSB0
Port| B - Lockfile Location
                              : /var/lock
    C -
           Callin Program
Pres| D - Callout Program
            Ros/Par/Rits
                               · 115200 8N1
    F - Hardware Flow Control : No
    G - Software Flow Control : No
        Change which setting?
             Screen and keyboard
             Save setup as dfl
             Save setup as..
             Exit
CTRL-A Z for help | 115200 8N1 | NOR | Minicom 2.7.1 | VT102 | Offline | tyUSB0
```

退出这一层,然后选择 Save setuo as dfl, 对刚才的设置进行保存。 下次再终端输入 sudo minicom,把板子断电再接电,便可进入板子终端。

- 3. 下面介绍 uboot,kernel,filesystem 的烧写,用 Hlburn 可以进行烧写,不过速度较慢,我们建议采用 TFTP 进行烧写。Ps:你们的 DV300 里面是有 uboot,kernel,filesystem 的,理论上不需要你们重复烧写,但是如果你想熟悉一下烧写流程,请再烧一遍。
- (1) 先在 ubuntu 下安装 TFTP 服务器: apt-get install tftp-hpa tftpd-hpa xinetd
- (2) vi /etc/default/tftpd-hpa

按如下添加:

TFTP_USERNAME="tftp"

TFTP_DIRECTORY="/root/tftpboot"

TFTP_ADDRESS="172.19.1.229:69"//注意这里写上自己的主机 IP 地址

TFTP_OPTIONS="--secure -c"

这里 TFTP_DIRECTORY 是你的 TFTP 服务器目录,你往后需要把 uboot,kernel,filesystem 放在这个目录下,请按照你自己的路径改好。

- (3) 重启服务: service tftpd-hpa restart
- (4) 关闭防火墙: iptables -F
- (5) 打开板子终端,按下述指令进行烧写:

在/Hi3516CV500Hi3516DV300/Hi3516CV500R001C02SPC011/软件包/Hi3516C V500R001C02SPC011/01.software/board/Hi3516CV500_SDK_V2.0.1.1 里面有现成的已经制作好的 uboot,kernel,filesystem 镜像,分别是 u-boot-hi3516dv300.bin, ulmage_hi3516dv300_smp, rootfs_hi3516dv300_64k.jffs2。请把这三个文件放入 TFTP 服务器目录下。

×××板子没有 uboot 的情况下按如下烧写:请注意请一定要把板子的型号选对,flash 选择 spi nor, 文件选择 u-boot-hi3516dv300.bin,然后烧写。



单板上电后,敲任意键进入 u-boot。设置 serverip(即 tftp 服务器的 ip)

、ipaddr(单板 ip)和 ethaddr(单板的 MAC 地址):

setenv serverip xx.xx.xx.xx

setenv ipaddr xx.xx.xx.xx

setenv ethaddr xx:xx:xx:xx:xx:xx://这步可省 ,或者先随便设置 ,往后若报错会告诉你正确//的 mac 地址。

setenv netmask xx.xx.xx.xx setenv gatewayip xx.xx.xx.xx ping serverip //确保网络通畅。

printenv //对刚刚的配置进行查看 saveenv //对刚刚的配置进行保存

(1) 烧写 u-boot

mw.b 82000000 0xff 80000 tftp 82000000 u-boot-hi3516dv300.bin sf probe 0;sf erase 0 80000;sf write 82000000 0 80000

(2) 烧写内核

mw.b 82000000 0xff 400000 tftp 82000000 ulmage_hi3516dv300_smp sf probe 0;sf erase 100000 400000;sf write 82000000 100000 400000

(3) 烧写文件系统

mw.b 82000000 0xff b00000 tftp 82000000 rootfs_hi3516dv300_64k.jffs2 sf probe 0;sf erase 500000 b00000;sf write 82000000 500000 b00000

(4)设置启动参数(注意 linux-4.9.y kernel 默认文件系统只读,需要在 bootargs 中加入 rw 选项,文件系统才可读写)

setenv bootargs 'mem=64M console=ttyAMA0,115200 root=/dev/mtdblock2 rootfstype=jffs2 rw mtdparts=hi_sfc:1M(boot),4M(kernel),11M(rootfs)' setenv bootcmd 'sf probe 0;sf read 0x82000000 0x100000 0x400000;bootm 0x82000000'

(5)保存:saveenv

(6) 重启系统: reset

至此便可进入系统。

4. NNIE 可执行文件的运行。

4.1: 首先安装 NFS

(1)安装软件: apt-get install nfs-kernel-server

(2)修改配置: vi /etc/exports

添加:/root/rootfs 192.168.1.*(rw,sync,no_root_squash)

***在这里/root/rootfs 是您 NFS 的服务器目录,往后你需要把在板子上运行的可执行文件放在这里,192.168.1.*代表板子的 IP 地址范围,即允许192.168.1.2-192.168.1.25 对 NFS 服务器进行访问。

(3)终端输入,使修改生效:exportfs-a

(4)重启 NFS 服务

/etc/init.d/rpcbind restart /etc/init.d/nfs-kernel-server restart

(5)关闭防火墙:iptables -F

4.2: NNIE 可执行文件的加载运行

准备:安装交叉编译环境

在/Hi3516CV500Hi3516DV300/Hi3516CV500R001C02SPC011/软件包 下有 toolchain 的压缩包,解压。

再解压 tar –xzf arm-himix200-linux.tgz,运行 chmod +x arm-himix200-linux.install,然后运行./arm-himix200-linux.install 即可。

运行 sudo apt-get install gcc-multilib 让 64 位机兼容 32 位包

再运行 sudo apt-get install make libc6:i386 lib32z1 lib32stdc++6 zlib1g-dev libncurses5-dev ncurses-term libncursesw5-dev g++ u-boot-tools:i386 texinfo texlive gawk libssl-dev openssl bc

执行 source /etc/profile 生效

(1)首先***.wk 文件不是用来烧的,你加载到板子里也不能用./***.wk 执行。

NNIE 的代码在/Hi3516CV500Hi3516DV300/Hi3516C V500R001C02SPC011/软件包 /Hi3516CV500R001C02SPC011/01.software/board/Hi3516CV500_SDK_V2.0.1.1/package/m pp_smp_linux/sample 里面的 svp 有 NNIE 的代码,里面会有函数去加载 wk 文件,往后你们用 的也是这里面的代码,请着重了解。在 sample 目录下 make(若出现错误,如找不到头文件,请在上层目录中找头文件并复制过去,若还有问题,找我们更换代码)。在

- ***/mpp_smp_linux/sample/svp/nnie 目录下会有可执行文件 sample_nnie_main ,这个才是最终可执行的。
- (3) 请把整个 mpp 的代码拷贝到 NFS 服务器目录
- (4) 在板子上运行下述文本:

ifconfig eth0 172.19.1.177 netmask 255.255.255.0 //配置板子 IP

mount -t nfs -o nolock -o tcp -o rsize=32768,wsize=32768

//172.19.1.178:/home/danale/code 改为自己的 NFS 服务器 IP 和服务器目录

在串口上,进入 /ko 目录,加载驱动: cd /mnt/mpp/ko ./load3516dv300 -i -sensor0 imx327

连接 HDMI 线到 HDMI 显示屏 ,只要有 HDMI 接口的设备(HDMI 显示屏)都可以连接板子 HDMI 接口 , 执行 NNIE 可执行程序,在 HDMI 屏中观看物体检测识别效果:cd /mnt/mpp/sample/svp/nnie

./sample_nnie_main 0 //参数 0 代表运行 RFCN 神经网络,需要 HDMI,可以在 HDMI //屏上观察效果。

./sample_nnie_main 8 //参数 8 代表运行 YOLO3 神经网络,无需 HDMI,会得到坐标和置//信度,在 RuyiStudio,点如下红框所示图标,把图片和坐标信息文件传入即可进行效果查看。



(5)由于/sample/svp/nnie 里面的代码只有 RFCN 神经网络实现了海思 MPP VI 到 VO 输出,其他神经网络都是识别一张图片,建议把 YOLO3,Pvanet 神经网络也转成 VI 到 VO,具体请参考另外一个文档《NNIE_development_document.pdf》,在此之前请先去了解 Faster RCNN, YOLO3 的原理。Ps:请多看代码,了解代码,了解整个框架。