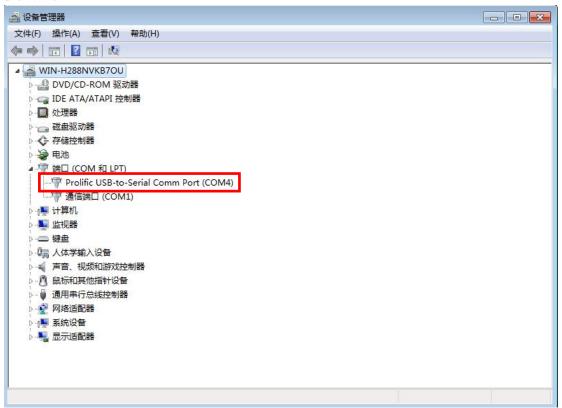
### HI3516CV500/HI3516DV300 NNIE 流程

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。

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)。请现在 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。

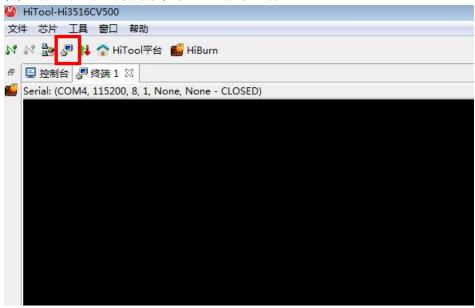
## HITools:

- (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:



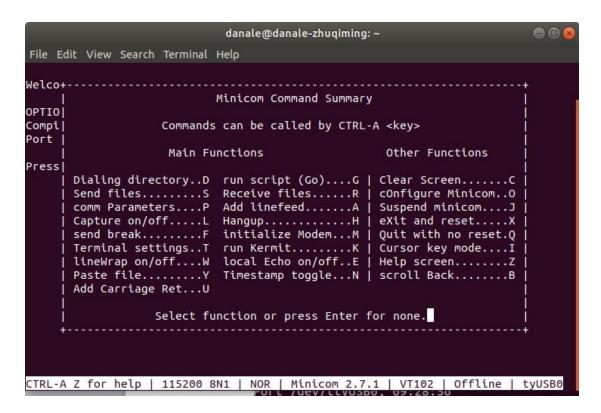
## Minicom:

- (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

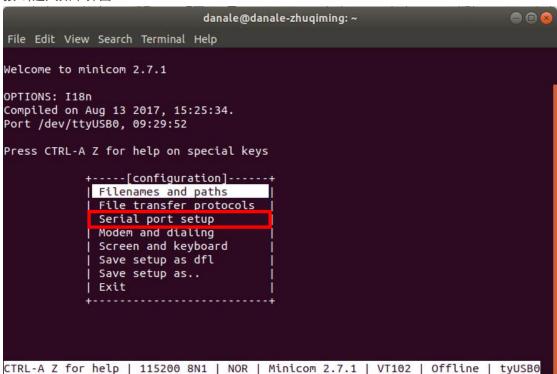
出现如下界面:

```
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
```

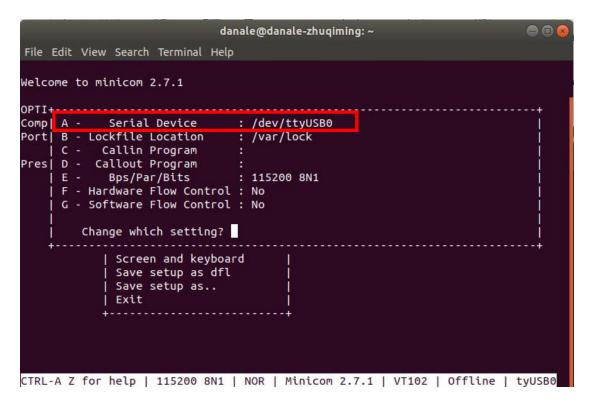
按住 ctrl+A,松开,再按Z进入下面界面



按 o,进入如下界面



选择 Serial port setup,进入设置,请按下图设置:



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=":69"

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

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/mpp\_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 /mnt

//挂在 NFS 服务器,注意将

# //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。