KVM:基于内核的虚拟机。主要作用：是主机能够运行多个隔离的虚拟环境。KVM 是 Linux 的一部分。Linux 也是 KVM 的一部分。Linux 有的，KVM 全都有。然而，KVM 的某些特点让它成为了企业的首选虚拟机监控程序。

AE（Auto Exposure）：自动曝光。相机根据外界光线的强弱自动调整曝光量和增益，防止曝光过度或者不足的一种机制。

AWB(Auto white balance)：主要作用是用来判断色温。sensor原始图像中的白色如果不经AWB处理,在高色温(如阴天)下偏蓝,低色温下偏黄。

AF/PDAF(Auto focus/Phase detect auto focus)：用相机上的光电传感器将物体反射的光接受，根据相机内部芯片的计算与处理，最后由电动对焦装置对焦。

LSC(lens shading correct)：镜头阴影矫正。简单来说它们都是由镜头的光学特性所导致的图像的亮度和色彩不均匀的现象。其中，Lens Shading是由于Sensor边缘接受到的光线比sensor中心弱，从而造成了中心亮四周暗的现象。

OBC(obvious black correct)：

HAL(Hardware Abstract Layer)硬件抽象层：对硬件设备的抽象和封装，为Android在不同硬件设备提供统一的访问接口。HAL处于Android framework和Linux kernel driver之间

OEM(Original Equipment Manufactuce，原始设备生产商)

CTS: CTS 全称 Compatibility Test Suite，意为兼容性测试工具。当电子产品开发出来，并定制了自己的Android系统后，需要按照对应Android版本的CTS要求用测试案例包进行兼容性测试，通过之后再将测试报告提交给Google。目前CTS工具没有提供Windows版本，只能在Linux下测试。

CTS 测试的主要目的和意义在于使 Android 平台的软件和硬件具有统一的规范，为了防止厂商对Android的改动影响其SDK API的兼容性，以保证标准的Android App安装到该厂商的机器上都能正常运行。

ADB的全称为Android Debug Bridge，就是起到调试桥的作用。 通过ADB我们可以在Eclipse中方面通过DDMS来调试Android程序，说白了就是debug工具。 ... ADB是一个客户端-服务器端程序，其中客户端是你用来操作的电脑，服务器端是android设备。

OTP: One Time Programmable 一次性编程.

* AE： (Auto Exposure)自动曝光
* AF： (Auto Focus)自动对焦
* AWB： (Auto White Balance)自动白平衡
* BLC： (Black Level Correction)黑电平补偿
* LSC： (Lens Shading Correction)lens shading 矫正
* NR： (Noise Reduce)噪声去除
* CMC： (Color Matrix Correction)颜色校正
* HSV： (Hue Saturation Value)色调饱和度调节
* PDAF: (Phase Detection Auto Focus) 相位检测自动对焦

2019.7.11

insmod命令-->install module的缩写

**insmod命令**用于将给定的模块加载到内核中。Linux有许多功能是通过模块的方式，在需要时才载入kernel。如此可使kernel较为精简，进而提高效率，以及保有较大的弹性。这类可载入的模块，通常是设备驱动程序。

modprobe命令: **modprobe命令**用于智能地向内核中加载模块或者从内核中移除模块modprobe可载入指定的个别模块，或是载入一组相依的模块。modprobe会根据[depmod](http://man.linuxde.net/depmod)所产生的相依关系，决定要载入哪些模块。若在载入过程中发生错误，在modprobe会卸载整组的模块。

rmmod命令

**rmmod命令**用于从当前运行的内核中移除指定的内核模块。执行rmmod指令，可删除不需要的模块。Linux操作系统的核心具有模块化的特性，应此在编译核心时，务须把全部的功能都放如核心。你可以将这些功能编译成一个个单独的模块，待有需要时再分别载入它们。

VNDK: 供应商原生开发套件

Bionic:（Android的Linux内核库）

patch:补丁