专题4-嵌入式文件系统

一、建立根文件系统目录与文件

1.1、创建目录

#mkdir rootfs

#cd rootfs

#mkdir bin dev etc lib proc sbin sys usr mnt tmp var

#mkdir usr/bin usr/lib usr/sbin lib/modules

1.2、创建设备文件 (linux启动必须要console,null两个设备文件)

#cd rootfs/dev

#mknod -m 666 console c 5 1

#mknod -m 666 null c 1 3

1.3、加入配置文件

#tar etc.tar.gz

#mv etc/* .../root/etc/ -rf

1.4、添加内核模块

#cd .../linux

#make modules ARCH=arm CROSS COMPILE=arm-linux-

#make modules_install ARCH=arm INSTALL_MOD_PATH=......./rootfs

1.5、编译安装busybox

BusyBox 是一个集成了一百多个最常用Linux命令和工具的软件。BusyBox 包含了一些简单的工具,例如Is、cat和echo等等,还包含了一些更大、更复杂的工具,例grep、find、mount以及telnet。有些人将 BusyBox 称为 Linux 工具里的瑞士军刀。简单的说BusyBox就好像是个大工具箱,它集成压缩了 Linux 的许多工具和命令,也包含了 Android 系统的自带的shell。

1.5.1、配置busybox

#make menuconfig

Busybox Settings àbuild Options-> 选中 "Build busybox as a static binary",静态链接

Cross Compiler prefix (arm-linux-)

Installation Options->

选中 "Don 't use /usr",选中该项可以避免busybox被安装到宿主系统的/usr目录下,破坏宿主系统

Busybox Installation Prefix (/xxx/rootfs) 该选项表明编译后的busybox的安装位置

1.5.2、编译、安装busybox

make

make install

二、挂载根文件系统到内核

2.1、挂载方式简介

2.1.1、基于NandFlash的文件系统 Yaffs2, UbiFS

2.1.2、基于NorFlash的文件系统 Jaffs2

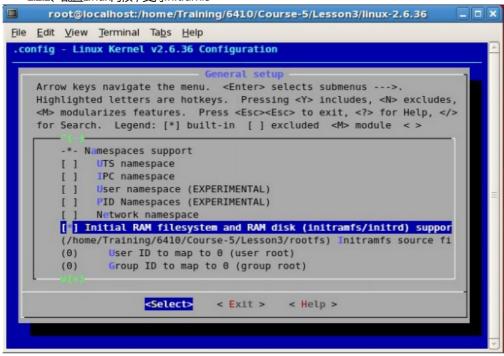
2.1.3、基于内存的文件系统 Ramdisk, Initramfs

2.1.4、基于网络的文件系统 NFS

2.2、initramfs挂载

2.2.1、创建连接

2.2.2、配置Linux内核, 支持initramfs



2.2.3、编译内核

make uImage ARCH=arm CROSS COMPILE=arm-linux-

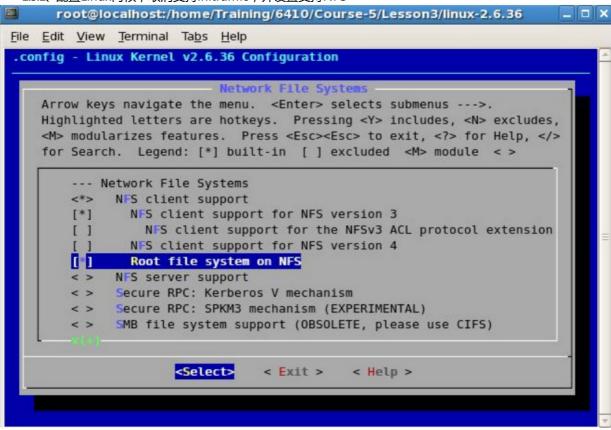
编译不成功的话需要把u-boot tools目录下的mkimage拷贝到PC(linux)的/bin目录下。以便完成信息头的制作。

2.2.4、设置u-boot环境变量

setenv bootargs noinitrd console=ttySAC0,115200

2.3、NFS挂载

2.3.1、配置Linux内核,取消支持initramfs,并设置支持NFS



2.3.2、编译内核

make uImage ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-

2.3.3、设置PC的NFS设置并重启NFS功能

vim /etc/exports

1 /home/S5-driver/lesson8/rootfs *(rw,sync,no_root_squash)

重启NFS

/etc/init.d/nfs restart

2.3.3、设置u-boot环境变量

setenv bootargs noinitrd console=ttySAC0,115200 init=/init root=/dev/nfs rw nfsroot=10.100.15.111:/home/S5-driver/lesson8/rootfs ip=10.100.15.202:10.100.15.111:10.100.15.1:255.255.255.0::eth0:off