专题1-工欲善其事必先利其器

/* 绿色代表引用; 紫色代表重要引用内容; 淡蓝色代表实例代码; 红色代表着重标注,可用于注意事项和重点代码。*/

如何设置linux开机自动执行命令:

vim /etc/rc.d/rc.local

```
root@localhost:/home/S5-driver/lesson8/rootfs
                                                                          _ 🗆 🗙
File Edit View Search Terminal Help
 1 #!/bin/sh
  3 # This script will be executed *after* all the other init scripts.
 4 # You can put your own initialization stuff in here if you don't
 5 # want to do the full Sys V style init stuff.
  7 touch /var/lock/subsys/local
 8 /etc/init.d/iptables stop
 9 setenforce permissive
 10 /etc/init.d/network restart
 11 /etc/init.d/smb restart
12 /etc/init.d/xinetd restart
 13 /etc/init.d/nfs restart
14 insmod /home/dnw usb.ko
15
"/etc/rc.d/rc.local" 15L, 396C
                                                              15,0-1
                                                                            All
```

一、裸机开发体验

- 1.1、为什么使用linux? windows下的ADS/RVDS完成了许多重要的开发步骤。
- 1.2、裸机开发流程:

编写裸机程序-->调式裸机程序-->生成2进制映像-->烧写并运行2进制映像。

1.2.1、安装交叉工具链 ARM-tools

1.2.1.1 使用tar命令解压 tar -xvzf ARM-tools.tar.gz

[root@www ~]# tar [-j|-z] [cv] [-f 建立癿檔名] filename... <==打包不压缩 [root@www ~]# tar [-j|-z] [tv] [-f 建立癿檔名] <==察看檔名 [root@www ~]# tar [-j|-z] [xv] [-f 建立癿檔名] [-C 目录] <==解压缩 选顷不参数:

- -c:建立打包档案,可搭配-v 李察看过程中被打包癿档名(filename)
- -t: 察看打包档案癿内容吨有哪些档名, 重点在察看『档名』就是了;
- -x:解打包戒解压缩癿功能,可以搭配-C(大写)在特定目录解开

特别留意癿是, -c, -t, -x 丌可同时出现在一串挃令列中。

- -j:透过 bzip2 癿支持迚行压缩/解压缩:此时档名最好为*.tar.bz2
- -z : 透过 gzip 癿支持迚行压缩/解压缩:此时档名最好为 *.tar.gz
- -v:在压缩/解压缩癿过程中,将正在处理癿文件名显示出杢!
- -f filename: -f 后面要立刻接要被处理癿档名!建议-f 单独写一个选顷啰!
- -C 目录 : 这个选顷用在解压缩,若要在特定目录解压缩,可以使用这个选顷。

其他后续练习会使用到癿选顷介绍:

- -p:保留备份数据癿原本权限不属性,常用亍备份(-c)重要癿配置文件
- -P:保留绝对路径,亦即允讲备份数据中吨有根目录存在乊意;
- --exclude=FILE:在压缩癿过程中,丌要将 FILE 打包!
 - 1.2.1.2、使用tar命令解压gcc工具链到根目录下 tar -xvzf arm-linux-gcc-4.3.2.tgz -C /
 - 1.2.1.3、修改环境变量将工具添加到环境中 vim /root/.bashrc export PATH=\$PATH:/usr/local/arm/4.3.2/bin

- 1.2.2、生成2进制映像
 - 1.2.2.1、由.S文件生成.o文件 arm-linux-gcc -g -c led.S

生成led.o文件

- 1.2.2.2、由.o文件链接生成.elf文件(可执行文件) arm-linux-ld -Tled.lds -o led.elf led.o 牛成led.o文件
- 1.2.2.3、由.elf文件转换生成.bin二进制文件 arm-linux-objcopy -O binary led.elf led.bin 生成led.bin文件
- 1.2.2.4、使用makefile生成.bin二进制文件 make

生成led.bin文件

- 1.2.3、烧写二进制程序到开发板
 - 1.2.3.1、制作程序烧写SD卡
 - 1.2.3.2、格式化NAND Flash
 - 1.2.3.3、使用dnw下载二进制文件到开发板 (针对OK6410) /home/dnw/ led.bin 0x50008000 (0x50008000)是
- 内存,辅助安装程序会自动安装到NAND flash中)
 - 1.2.3.4、切换NAND Flash启动

二、交叉工具链

工具汇总:交叉编译器 (arm-linux-gcc) 交叉链接器 (arm-linux-ld) 交叉转换器 (arm-linux-objcopy) 交叉elf 文件工具 (arm-linux-readelf) 交叉反汇编器 (arm-linux-objdump)

一个C/C++文件需要经过预处理(preprocessing)(生成.i文件)、编译(compilation)(生成.s文件)、汇编 (assembly)(生成ELF目标文件.o(OBJ文件))、连接(linking)(生成可以在特定平台运行的可执行文件)等四步才能变成可执行文件。

2.1、交叉编译器 (arm-linux-gcc)

2.1.1、一步指令 arm-linux-gcc -o name name.c

分步指令:

以文件example.c为例说明它的用法

0. arm-linux-gcc -o example example.c

不加-c、-S、-E参数,编译器将执行预处理、编译、汇编、连接操作直接生成可执行代码。

- -o参数用于指定输出的文件,输出文件名为example,如果不指定输出文件,则默认输出a.out
- 1. arm-linux-gcc -c -o example.o example.c
 - -c参数将对源程序example.c进行预处理、编译、汇编操作,生成example.o文件

去掉指定输出选项"-o example.o"自动输出为example.o,所以说在这里-o加不加都可以

- 2.arm-linux-gcc -S -o example.s example.c
 - -S参数将对源程序example.c进行预处理、编译,生成example.s文件
 - -o选项同上
- 3.arm-linux-gcc -E -o example.i example.c
- -E参数将对源程序example.c进行预处理,生成example.i文件(不同版本不一样,有的将预处理后的内容打印到屏幕 上)

就是将#include, #define等进行文件插入及宏扩展等操作。

4.arm-linux-gcc -v -o example example.c

加上-v参数,显示编译时的详细信息,编译器的版本,编译过程等。

5.arm-linux-gcc -g -o example example.c

-g选项,加入GDB能够使用的调试信息,使用GDB调试时比较方便。

6.arm-linux-gcc -Wall -o example example.c

-Wall选项打开了所有需要注意的警告信息,像在声明之前就使用的函数,声明后却没有使用的变量等。

7.arm-linux-gcc -Ox -o example example.c

-Ox使用优化选项,X的值为空、0、1、2、3

0为不优化,优化的目的是减少代码空间和提高执行效率等,但相应的编译过程时间将较长并占用较大的内存空间。

8.arm-linux-gcc -I /home/include -o example example.c

-Idirname: 将dirname所指出的目录加入到程序头文件目录列表中。如果在预设系统及当前目录中没有找到需要的文件,就到指定的dirname目录中去寻找。

9.arm-linux-gcc -L /home/lib -o example example.c

-Ldirname:将dirname所指出的目录加入到库文件的目录列表中。在默认状态下,连接程序ld在系统的预设路径中(如/usr/lib)寻找所需要的库文件,这个选项告诉连接程序,首先到-L指定的目录中去寻找,然后再到系统预设路径中寻找。

10.arm-linux-gcc -static -o libexample.a example.c

2.2、交叉链接器 (arm-linux-ld)

arm-linux-ld 用于将多个目标文件,库文件连接成可执行文件。主要是"-T"选项,可以直接使用它来指定代码 段,数据段,bss段的起始地址,也可以用来指定一个连接脚本,在连接脚本中进行更复杂的地址设置。"-T"选项只用 于连接Bootloader,内核等"没有底层软件支持"的软件;连接运行于操作系统之上的应用程序时,无需指定"-T"选 项,它们使用默认的方式进行连接。

例如: arm-linux-ld -Tled.lds -o led.elf led.o 1.o 2.o *.o

```
2.3、交叉elf文件工具 ( arm-linux-readelf )
```

Usage: readelf <option(s)> elf-file(s)

Display information about the contents of ELF format files

Options are:

-a --all Equivalent to: -h -l -S -s -r -d -V -A -I

-h --file-header Display the ELF file header

-l --program-headers Display the program headers

An alias for --program-headers --segments

-S --section-headers Display the sections' header

An alias for --section-headers --sections

-g --section-groups Display the section groups

-t --section-details Display the section details

-e --headers Equivalent to: -h -l -S Display the symbol table -s --syms

--symbols An alias for --syms
-n --notes Display the core notes (if present)
-r --relocs Display the relocations (if present)

Display the unwind info (if present) -u --unwind Display the dynamic section (if present) -d --dynamic -V --version-info Display the version sections (if present)

-A --arch-specific Display architecture specific information (if any).

-c --archive-index Display the symbol/file index in an archive

-D --use-dynamic Use the dynamic section info when displaying symbols

-x --hex-dump=<number|name>

Dump the contents of section < number | name > as bytes

-p --string-dump=<number|name>

Dump the contents of section < number | name > as strings

-w[liaprmfFsoR] or

--debug-dump[=line,=info,=abbrev,=pubnames,=aranges,=macro,=frames,=str,=loc,=Ranges]

Display the contents of DWARF2 debug sections

-I --histogram Display histogram of bucket list lengths

Allow output width to exceed 80 characters -W --wide

Read options from <file> @<file> -H --help Display this information

-v --version Display the version number of readelf

Report bugs to https://support.codesourcery.com/GNUToolchain/

2.4、交叉反汇编器 (arm-linux-objdump)

arm-linux-objdump -D -S led.elf > led_dump

2.5、交叉转换器 (arm-linux-objcopy)

ARM处理器只能运行二进制文件,所以需要将可执行文件转换成二进制文件. arm-linux-objcopy -O binary led.elf led.bin

三、Makefile 工程管理

3.1、Makefile规则

目标 (target) ...: 依赖 (prerequiries) ... <tab>命令(command)

注意:每一行命令必须以Tab开头,不可以用空格代替。

3.2、Makefile 文件里的赋值方法

GNU make 里对变量的赋值有两种方式:延时变量,立即变量。

使用 "=" 、 "?=" 定义或者使用define指令定义的变量是延时变量。

使用 ":=" 定义的变量是立即变量。

```
3.3、Makefile 常用函数
   略(后续补齐)
 3.4、自动变量和通配符
   3.4.1、自动变量:
     "$@"表示规则的目标文件名;
     "$^"表示所有依赖的名字,名字之间用空格隔开;
     "$<"表示第一个依赖的文件名。
   3.4.2、通配符
       "%"是通配符,它和一个字符串中任意个数的字符相匹配。
   3.4.3、 "$" 的使用
       "$"本属于函数应用,这里这讲述$(origin variable),用于查询变量的名称。
 3.5、伪目标
     只包含命令,却没有依赖的目标,例如clean
.PHONY: clean
clean:
 rm -f hello main.o func.o
".PHONY"将 "clean"目标声明为伪目标。
 3.6、最终目标
   3.6.1、当一个makefile中有多条规则时,如何单独执行某条规则?
    make 目标
      例如 make led.o
   3.6.2、如果用户没有指定执行某一条规则,make会默认 执行makefile中的第1条规则,而这条规则中的目标称
之为:最终目标。
 3.7、去回显
   命令前面加"@"可以去掉回显。
 3.8、修改makefile名
   用 make -f filename 指明使用的makefile工程名。
四、链接器脚本
```

4.1、链接器脚本的作用 链接器脚本用于反映代码段,数据段,bss段的信息。

4.2、脚本构成

```
1 OUTPUT_ARCH(arm)
2 ENTRY( start)
3 SECTIONS {
4 	 . = 0x50008000;
5
6
     . = ALIGN(4);
7
     .text
8
     {
9
           start.o(.text)
10
           *(.text)
11
12
    . = ALIGN(4);
13
      .data
14
15
     {
16
            *(.data)
17
18
19
       . = ALIGN(4);
20
     bss_start = .;
21
      .bss
```

```
22 {
23 *(.bss)
24 }
25 bss_end = .;
26 }
```

4.2.1、链接脚本的基本命令是SECTIONS命令,它描述了输出文件的"映射图":输出文件中各段,个文件怎么放置。一个SECTIONS命令内部包含一个或多个段,段(Secion)是链接脚本的基本单元,它表示输出文件中的某部分怎么放置。

4.2.2、设置输出设备类型和入口

第1行 OUTPUT_ARCH(arm) 是用来设置输出设备类型,第2行 ENTRY(_start) 用于设置程序入口。

4.2.3、设置起始链接地址

第4行 . = 0x50008000; 设置起始链接地址。

4.2.4、对齐设置

虽然指定了运行地址,但考虑到大多数ARM设备是以4字节操作,所以可以使用ALIGN(align)来指定对齐的要求,这个对齐的地址才是真正的运行地址,使用方式如. = ALIGN(4);

4.2.5. 变量

在链接脚本中可以通过变量来保存一下参数,如第20行 bss_start = .;和第25行 bss_end = .;虽然都是将当前地址保存到变量中,但因为中间隔着bss段,所以这两个变量的值是不一样的。

4.2.6、代码段首文件

```
7 .text
8 {
9 start.o(.text)
10 *(.text)
11 }
```

这段代码定义了一个名为".text"的段,它的内容为"*(.text)",表示所有输入文件的代码段。这些代码被集合在一起,其实运行地址为0x50008000,在第9行插入 start.o(.text) 是指明代码段首文件为start.o。

五、Eclipse集成开发环境

- 5.1、安装集成开发环境
 - 5.1.1、格式化开发板NAND Flash
 - 5.1.2、安装gdb server

解压安装,并添加环境变量,且要保证环境变量在arm-linux-工具之前。

5.1.3、安装jlink软件

测试失败

- 5.1.4、安装Eclipse
- 5.2、使用Eclipse建立裸机代码工程并调试