# V4L2

- Video for Linux -

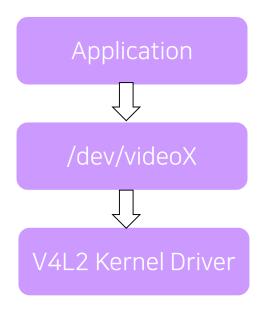
## V4L2(Video For Linux Version 2)

#### What is V4L2?

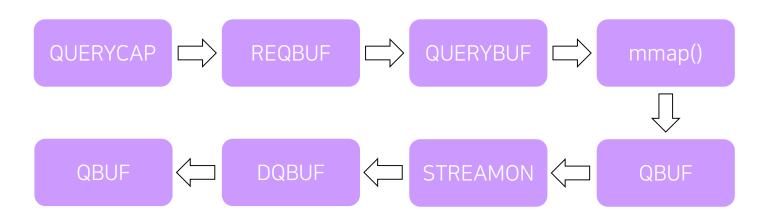
V4L2는 리눅스 시스템에서 카메라 입력을 받기 위한 표준 인터페이스이다. 최초 버전인 V4L 이후 1999년에 두번째 버전인 V4L2의 개발이 시작되었고, 초기 버전에서의 문제점들을 수정한 뒤 V4L2가 완성되었다.

#### V4l2 Driver

사용자 프로그램이 커널을 통해 시스템 하드웨어에 접근할 수 있도록 "dev" 디렉토리 내에 "video\*"이라는 장치 파일이 생성된다. 사용자는 "/dev/video" 를 통해 자료를 읽거나 기타 장치로 자료를 전송하는 것이 가능해진다. 일반 적으로 Video Device는 Character Device로 생성된다. 이 Video Device는 일반 Character Device File과는 달리 read()나 write()로는 접근할 수 없으며 ioctl()을 이용해야 접근이 가능하다. 이때 Device에 접근하기 편하도록 커널에서 제공하는 것이 V4L2이다.



V4L은 Application에서 Video Device에 접근하여 특정 명령을 요청하면 V4L2 Kernel Driver가 요청 받은 명령을 동작한 후에 다시 Application에게 수행 결과를 반환하는 식으로 진행된다. 여기서 중요한 것은 Application에서 보내는 명령의 순서이다.



Application에서는 ioctl()을 이용해 명령들을 반드시 순차적으로 전송해야한다. 여기서 순서가 바뀐다거나, 필요한 명령어가 빠지는 등의 상황이 생기면명령을 수행하는 중에 오류가 발생할 수 있으므로 주의해야한다.

이런 명령어들 중에서 QBUF, DQBUF는 반복적으로 수행해야 영상을 얻을 수 있고, 한번만 수행한다면 프레임을 1개만 얻을 수 있다.

### **Device Open and Close**

우리가 올바른 장치를 연결한다면, "video0"이 "/dev" 디렉토리에 나타날 것이다. 그럼 우리는 어떻게 장치를 열고 닫을 수 있을까? open() 함수와 close() 함수를 사용해서 장치를 열고 닫을 수 있다.

```
int fd;
fd = open("/dev/video0", O_RDWR | O_NONBLOCK, 0);
if(fd == -1)
{
         perror("Opening Video Device");
         return 1;
}
close(fd);
```

여기서 O\_NONBLOCK 옵션은 버퍼를 읽을 때 소프트웨어가 계속 차단되는 것을 방지한다.

#### VIDIOC\_QUERYCAP

QUERYCAP(Query Capability)은 연결된 Device의 이름, 수행 가능한 동작 등 장치의 정보를 사용자 영역에 알려주는 역할을 한다. 여기서 우리는 기본적으로 capture가 가능한지 아닌지를 확인한다. V4L2는 일부 카메라를 지원하지 않기 때문에 이곳에서 오류를 발생시킬 것이다. 우리는 v4l2\_capability 구조체와 VIDIOC\_QUERYCAP을 사용할 것이다.

v4l2\_capability 구조체의 선언이다.

```
struct v4l2_capability {
    __u8     driver[16];
    __u8     card[32];
    __u8     bus_info[32];
    __u32     version;
    __u32     capabilities;
    __u32     device_caps;
    __u32     reserved[3];
};
```

이런 것들을 통해 우리가 필요한 정보를 알아낼 수도 있다.

```
struct v4l2_capability caps = {0};
int fd;
fd = open("/dev/video0", O_RDWR | O_NONBLOCK, 0);
if(fd == -1)
{
           perror("Open Video Device");
           return 1;
}
if(-1 == ioctl(fd, VIDIOC_QUERYCAP, &caps))
{
           perror("Querying Capabilities");
           return 1;
}
printf("Driver Caps:₩n"
      " Driver: %s₩n Card: %s₩n Bus: %s₩n Version: %s₩n",
      caps.driver, caps.card, caps.bus_info, caps.version);
close(fd);
```

#### VIDIOC\_S\_FMT

V4L2는 웹캠이 지원하고 제공하는 이미지 형식과 colorspace를 쉽게 확인할수 있는 인터페이스를 제공한다. v4l2\_format 구조체는 이미지 포맷을 변경하는데 사용된다.

v4l2\_format 구조체의 선언이다.

다른 구조체들이 궁금하다면 videodev2.h를 참고하길 바란다.

v4l2\_pix\_format 구조체의 선언이다.

```
struct v4l2_pix_format {
    __u32 width;
    __u32 height;
    __u32 pixelformat;
    __u32 field;
    __u32 bytesperline;
};
```

이미지 폭과 높이를 각각 640과 480으로 설정했다. Pixelformat은 카메라가 지원하는 형식을 확인해야 한다. 현재는 이미지 형식을 MJPEG로 설정하였다.

#### VIDIOC\_REQBUFS

REQBUFS(Request Queue Buffer)는 Video Device에서 받아온 데이터를 저장하기 위한 Buffer를 할당하는 명령이다. 이곳에서도 구조체를 사용하게 되는데, 그 구조체가 바로 v4l2\_requestbuffers이다. v4l2\_requestbuffers 는 디바이스 버퍼를 할당하는 데 사용된다. 우리는 VIDIOC\_REQBUFS와 v4l2\_requestbuffers를 함께 사용하게 될 것이다.

v4l2\_requestbuffers 구조체의 선언이다.

```
struct v4l2_requestbuffers {
    __u32 count;
    __u32 type;
    __u32 memory;
    __u32 capabilities;
    __u32 reserved[1];
};
```

buffer의 크기나 타입, 방식 등을 설정하며 buffer를 할당한다.

```
struct v4I2_requestbuffers req = {0};
req.count = 1;
req.type = V4L2_BUF_TYPE_VIDEO_CAPTURE;
req.memory = V4L2_MEMORY_MMAP;

If(-1 == ioctl(fd, VIDIOC_REQBUFS, &req))
{
          perror("Requesting Buffer");
          return 1;
}
```

### VIDIOC\_QUERYBUF

VIDIOC\_QUERYBUF는 특정 buffer의 정보를 요청할 때 사용하는 명령이다. 이 명령은 buffer의 offset 정보를 얻어오게 되며, 이것은 mmap()의 인자로 사용된다. 이곳에서 우리는 v4l2\_buffer 구조체를 사용하게 된다. v4l2\_buffer 구조체의 선언이다.

```
struct v4l2_buffer {
          __u32
                               index;
          u32
                               type;
          __u32
                                bytesused;
          __u32
                               flags;
                               field;
          u32
                               timestampt;
          struct timeval
          struct v4l2_timecode timecode;
          u32
                               sequence;
          u32
                               memory;
};
```

원하는 buffe의 index를 넘겨주고 그 buffer의 offset 정보를 가져온다.

```
struct v4l2_buffer buf = {0};
buf.type = V4L2_BUF_TYPE_VIDEO_CAPTURE;
buf.memory = V4L2_MEMORY_MMAP;
buf.index = buf_index;
if(-1 == ioctl(fd, VIDIOC_QUERYBUF, &buf))
{
          perror("Querying Buffer");
          return 1;
}
```

## mmap()

QUERYBUF로 얻어온 offset 정보는 mmap()에서 사용된다. mmap()을 사용해 buffer에 메모리를 할당 받는다. mmap() 호출은 파일 기술자 fd가 가리키는 객체를 파일에서 offset 바이트 지점을 기준으로 len 바이트만큼 메모리에 맵핑하도록 커널에 요청한다.

void \* mmap(void \*addr, size\_t len, int prot, int flags, int fd, off\_t offset);

- addr:할당받기 원하는 메모리 주소. 보통 0을 사용한다.

- len: 맵핑시킬 메모리 영역의 길이

- prot: 메모리 보호 정책(맵핑할 파일 디스크립터와 속성이 같아야 함)

- PROT READ: 해당 페이지 읽기 가능

- PROT\_WRITE: 해당 페이지 쓰기 가능

- PROT\_EXEC: 해당 페이지 실행 가능

- PROT\_NONE: 해당 페이지 접근 불가

#### - flags

- MAP\_SHARED: 공유 메모리 맵 방식

- MAP\_PRIVATE: 복사 메모리 맵 방식

- MAP\_FIXED: 지정된 주소 이외의 다른 주소를 선택하지 않음

- fd: 파일 기술자

- offset: 맵핑 시 len의 시작점 지정

앞서 설명했듯이 mmap()은 QUERYBUF에서 얻어온 offset 정보를 인자로 삼아 이루어진다.

이곳에서 맵핑되는 사용자 영역의 buffe는 Video Device에서 얻어온 영상 정보를 담고 있다.

#### VIDIOC\_QBUF

VIDIOC\_QBUF(Queue Buffer)는 Video Device에게 새로운 프레임을 요청하는 명령이다. 이곳이 직접적으로 영상 정보를 요청하는 부분이라고 할 수 있다.

```
struct v4l2_buffer buf;
buf.type = V4L2_BUF_TYPE_VIDEO_CAPTURE;
buf.memory = V4L2_MEMORY_MMAP;
if(-1 == ioctl(fd, VIDIOC_QBUF, &buf))
{
         perror("Query Buffer");
         return 1;
}
```

VIDIOC_STREAMON		

#### VIDIOC\_DQBUF

VIDIOC\_DQBUF(Dequeue Buffer)는 QBUF 명령으로 얻어진 index를 토대로 메모리 영역에서 실제 이미지 데이터를 가져오는 명령이다. Video Device에 요청해 얻어진 프레임 정보를 이용하여 이미지 데이터를 사용자 영역으로 넘겨주는 일을 한다.

```
struct v4I2_buffer buf;
buf.type = V4L2_BUF_TYPE_VIDEO_CAPTURE;
buf.memory = V4L2_MEMORY_MMAP;
if(-1 == ioctl(fd, VIDIOC_DQBUF, &buf))
{
         perror("Retrieving Frame");
         return 1;
}
```