

# 2022.2.28 seL4test编译并运行到raspi3-参照洋哥的又写了一遍

配置依赖: [Host Dependencies | seL4 docs](#)

按照教程执行命令: [Raspberry PI 3 Model B and Model B+ | seL4 docs](#)

```
1 mkdir sel4test && cd sel4test
2 repo init -u https://github.com/seL4/seL4test-manifest.git
3 repo sync
4 mkdir build-rpi && cd build-rpi
5 ../init-build.sh -DPLATFORM=rpi3 -DBAMBOO=TRUE -DAARCH32=TRUE##此处待讨论
6 ninja
```

上面待讨论处的参数: [Configuring and building an seL4 project | seL4 docs](#)。

执行:

```
1 ./simulate
```

```
cy@cy-ubuntu20:~/sel4test/build-rpi$ ./simulate
./simulate: qemu-system-aarch64 -machine raspi3 -nographic -serial null -serial
mon:stdio -m size=1024M -kernel images/sel4test-driver-image-arm-bcm2837 qemu-
system-aarch64: unsupported machine type
Use -machine help to list supported machines
```

图来自洋哥:)

下文大量来自洋哥

参考qemu文档设置参数[Invocation — QEMU documentation](#)。

运行生成的simulate会有点问题, 把-machine raspi3 改成-machine raspi3b 就好了, 然后就可以直接运行命令

```
1 qemu-system-aarch64 -machine raspi3b -m size=1024M -kernel images/sel4test-
driver-image-arm-bcm2837 -serial null -serial mon:stdio
```

- -kernel xx指定内核映像文件, 直接引导, 不需要像模拟真机那样放到磁盘中再通过bootloader引导
- 其中-serial为将虚拟串行端口重定向到主机字符设备, 树莓派3b共两个串口, 第一个串口暂时用不着重定向为无效设备-serial null, 第二个串口重定向到本机的标准输入输出-serial mon:stdio, 以上两个参数顺序不能调换, 如改成-serial mon:stdio -serial null 就是把没用的1号串口重定向给stdio了, 而把实际要用的2号串口当做无效设备了, 亲测, 不信你试试(此处我来试试)
  - 如果不加两个serial, 则会黑屏无显示。