# RV1126/RV1109 Linux SDK 快速入门

文档标识: RK-JC-YF-360

发布版本: V1.8.1

日期: 2020-10-29

文件密级:□绝密□秘密□内部资料 ■公开

#### 免责声明

本文档按"现状"提供,瑞芯微电子股份有限公司("本公司",下同)不对本文档的任何陈述、信息和内容的准确性、可靠性、完整性、适销性、特定目的性和非侵权性提供任何明示或暗示的声明或保证。本文档仅作为使用指导的参考。

由于产品版本升级或其他原因,本文档将可能在未经任何通知的情况下,不定期进行更新或修改。

### 商标声明

"Rockchip"、"瑞芯微"、"瑞芯"均为本公司的注册商标,归本公司所有。

本文档可能提及的其他所有注册商标或商标,由其各自拥有者所有。

#### 版权所有 © 2020 瑞芯微电子股份有限公司

超越合理使用范畴,非经本公司书面许可,任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部,并不得以任何形式传播。

瑞芯微电子股份有限公司

Rockchip Electronics Co., Ltd.

地址: 福建省福州市铜盘路软件园A区18号

网址: www.rock-chips.com

客户服务电话: +86-4007-700-590

客户服务传真: +86-591-83951833

客户服务邮箱: fae@rock-chips.com

### 前言

### 概述

本文主要描述了RV1126/RV1109 Linux SDK的基本使用方法,旨在帮助开发者快速了解并使用RV1126/RV1109 SDK开发包。

### 产品版本

芯片名称	内核版本
RV1126/RV1109	Linux 4.19

### 读者对象

本文档(本指南)主要适用于以下工程师:

- 技术支持工程师
- 软件开发工程师

### 修订记录

版本号	作者	修改日期	修改说明
V0.0.1	CWW	2020-04- 28	初始版本
V0.0.2	CWW	2020-05- 09	更新5.1.2节RK IPCamera Tool界面
V0.0.3	CWW	2020-05- 20	编译环境添加libssl-dev和expect
V1.0.0	CWW	2020-05- 25	<ol> <li>更新第3节以及第4.4和4.5节</li> <li>增加快速开机版本编译</li> <li>增加5.4节</li> </ol>
V1.1.0	CWW	2020-06- 08	<ol> <li>更新公司名称</li> <li>更新文档排版</li> <li>更新第2节</li> </ol>
V1.2.0	НЈС	2020-06- 22	增加智能USB Camera产品章节
V1.2.1	CWW	2020-06- 29	1. 更新4.4章节 2. 增加编译环境安装fakeroot工具
V1.3.0	CWW	2020-07- 09	1. 增加模块目录以及文档说明 2. 增加编译不同板级配置
V1.3.1	CWW	2020-07- 15	1. 修正eMMC拼写
V1.4.0	CWW	2020-07- 16	1. 增加ISP工具RKISP2.x_Tuner说明 2. 增加开发工具说明 3. 增加板级配置选择说明
V1.4.1	CWW	2020-07- 17	1. 更新SDK编译说明章节
V1.5.0	CWW	2020-08- 07	1. 更新SDK板级配置和编译说明章节 2. 开发环境增加安装cmake
V1.6.0	LJH	2020-08- 22	1. 增加闸机和门禁类产品章节 2. 更新SDK编译说明
V1.6.1	CWW	2020-09- 07	1. 增加新开发板 RV1126_RV1109_IPC38_DEMO_V1.11_2020724LX
V1.7.0	CWW	2020-09- 16	1. 增加WiFi和升级相关文档说明 2. 增加编译配置说明 3. 更新开发环境软件依赖flex和bison 4. 增加获取SDK版本号 5. "SDK编译说明"章节增加介绍两种编译SDK的方法
V1.8.0	CWW	2020-09- 25	<ol> <li>编译环境添加liblz4-tool, libtool和keychain</li> <li>更新文档</li> <li>添加网络ADB调试方法</li> </ol>

版本号	作者	修改日期	修改说明
V1.8.1	CWW	2020-10- 29	更新视频培训地址

#### RV1126/RV1109 Linux SDK 快速入门

- 1. 开发环境搭建
- 2. SDK 配置框架说明
  - 2.1 SDK 目录说明
  - 2.2 RV1109/RV1126 模块代码目录说明
  - 2.3 RV1109/RV1126 开发相关文档
    - 2.3.1 目录docs和external的文档索引
    - 2.3.2 ISP Tuner工具以及文档路径
    - 2.3.3 部分模块的培训视频地址
  - 2.4 RV1109/RV1126 开发相关工具
    - 2.4.1 Windows工具
    - 2.4.2 Linux工具
  - 2.5 SDK 配置框架图
- 3. SDK编译说明
  - 3.1 选择不同板级配置
    - 3.1.1 SDK下载地址
    - 3.1.2 SDK软件同步命令以及log
      - 3.1.2.1 SDK软件同步
      - 3.1.2.2 查看SDK版本
      - 3.1.2.3 为每个工程创建default分支
    - 3.1.3 SDK板级配置目录device/rockchip/rv1126 rv1109
    - 3.1.4 切换板级配置命令
  - 3.2 查看编译命令
  - 3.3 U-Boot编译
    - 3.3.1 U-Boot配置说明
  - 3.4 Kernel编译
    - 3.4.1 Kernel配置说明
  - 3.5 Recovery编译
    - 3.5.1 Recovery配置说明
  - 3.6 Rootfs编译
    - 3.6.1 目录app和external里的工程编译方法以及Rootfs配置说明
  - 3.7 固件打包
  - 3.8 全自动编译
- 4. 刷机说明
  - 4.1 EVB板正面示意图
  - 4.2 EVB板背面示意图
  - 4.3 EVB Sensor板背面示意图
  - 4.4 硬件接口功能表
  - 4.5 Windows 刷机说明
  - 4.6 Linux 刷机说明
- 5. EVB板功能说明
  - 5.1 如何访问3路RTSP和1路RTMP网络码流
    - 5.1.1 使用串口或ADB连上EVB板子获取设备IP地址
    - 5.1.2 使用RK IPCamera Tool获取设备IP地址
    - 5.1.3 访问网络码流
  - 5.2 如何通过网页访问设备信息
  - 5.3 如何测试人脸识别功能
  - 5.4 如何通过网络调试EVB板
    - 5.4.1 通过SSH登陆EVB板调试
    - 5.4.2 通过SCP调试
    - 5.4.3 通过网络ADB调试
- 6. 智能USB Camera产品配置
  - 6.1 产品编译说明
    - 6.1.1 选择对应板级配置
    - 6.1.2 编译命令

- 6.2 产品软件框架
  - 6.2.1 uvc\_app
  - 6.2.2 mediaserver
  - 6.2.3 其它
- 6.3 功能说明
  - 6.3.1 如何显示USB Camera预览
  - 6.3.2 如何测试AI模型后处理
  - 6.3.3 如何测试EPTZ功能
- 7. 闸机和门禁类产品配置
  - 7.1 产品编译说明
    - 7.1.1 选择对应板级配置
    - 7.1.2 编译命令
  - 7.2 QFacialGate应用
  - 7.3 其它说明

## 1. 开发环境搭建

Ubuntu 16.04系统: 编译环境搭建所依赖的软件包以及安装命令如下:

sudo apt-get install repo git-core gitk git-gui gcc-arm-linux-gnueabihf u-boot-tools device-tree-compiler gcc-aarch64-linux-gnu mtools parted libudev-dev libusb-1.0-0-dev python-linaro-image-tools linaro-image-tools autoconf autotools-dev libsigsegv2 m4 intltool libdrm-dev curl sed make binutils build-essential gcc g++ bash patch gzip gawk bzip2 perl tar cpio python unzip rsync file bc wget libncurses5 libqt4-dev libglib2.0-dev libgtk2.0-dev libglade2-dev cvs git mercurial rsync openssh-client subversion asciidoc w3m dblatex graphviz python-matplotlib libc6:i386 libssl-dev expect fakeroot cmake flex bison liblz4-tool libtool keychain

Ubuntu 17.04系统: 除了上述软件包外还需如下依赖包:

```
sudo apt-get install lib32gcc-7-dev g++-7 libstdc++-7-dev
```

# 2. SDK 配置框架说明

## 2.1 SDK 目录说明

进入工程目录下有buildroot、app、kernel、u-boot、device、docs、external等目录。每个目录或其子目录会对应一个git工程,提交需要在各自的目录下进行。

- buildroot: 定制根文件系统。
- app: 存放上层应用程序。
- external: 相关库,包括音频、视频等。
- kernel: kernel代码。
- device/rockchip: 存放每个平台的一些编译和打包固件的脚本和预备文件。
- docs: 存放开发指导文件、平台支持列表、工具使用文档、Linux 开发指南等。
- prebuilts: 存放交叉编译工具链。
- rkbin: 存放固件和工具。
- rockdev: 存放编译输出固件。
- tools: 存放一些常用工具。
- u-boot: U-Boot代码。

## 2.2 RV1109/RV1126 模块代码目录说明

部分模块代码目录路径	模块功能描述
external/recovery	recovery
external/rkwifibt	Wi-Fi和BT
external/libdrm	DRM接口
external/rk_pcba_test	PCBA测试代码
external/isp2-ipc	图像信号处理服务端
external/mpp	编解码代码
external/rkmedia	Rockchip 多媒体封装接口
external/rkupdate	Rockchip升级代码
external/camera_engine_rkaiq	图像处理算法模块
external/rknpu	NPU驱动
external/rockface	人脸识别代码
external/CallFunIpc	应用进程间通信代码
external/common_algorithm	音视频通用算法库
external/rknn-toolkit	模型转换、推理和性能评估的开发套件
app/libIPCProtocol	基于dbus,提供进程间通信的函数接口
app/mediaserver	提供多媒体服务的主应用
app/ipc-daemon	系统守护服务
app/dbserver	数据库服务
app/netserver	网络服务
app/storage_manager	存储管理服务
app/ipcweb-backend	web后端
app/librkdb	数据库接口
app/ipcweb-ng	web前端,采用Angular 8框架

# 2.3 RV1109/RV1126 开发相关文档

# 2.3.1 目录docs和external的文档索引



```
- Multimedia
           ├── camera (camera相关文档, RV1126/RV1109平台可以参考)
           ├─ Rockchip Developer Guide MPP CN.pdf (编解码接口开发指南, 适用于
RV1126/RV1109平台)
  Rockchip_Developer_Guide_MPP_EN.pdf
       ├─ Recovery (升级相关文档, 适用于RV1126/RV1109平台)
          - Rockchip_Developer_Guide_Linux_Recovery_CN.pdf
           — Rockchip_Developer_Guide_Linux_Recovery_EN.pdf
           - Rockchip Developer Guide Linux Upgrade CN.pdf
           — Security (加密相关文档, 适用于RV1126/RV1109平台)
           Rockchip_Developer_Guide_TEE_Secure_SDK_CN.pdf
       └─ Wifibt (WiFi和蓝牙相关文档, 适用于RV1126/RV1109平台)
           ── AP模组RF测试文档
             - BT RF Test Commands for Linux-v05.pdf
             └─ Wi-Fi RF Test Commands for Linux-v03.pdf
           ── REALTEK模组RF测试文档
             - 00014010-WS-170731-RTL8723D_COB_MP_FLOW_R04.pdf
            - MP tool user guide for linux20180319.pdf
             L- Quick Start Guide V6.txt
           ├─ RK平台_RTL8723DS AIRKISS配网说明.pdf
           - Rockchip Developer Guide DeviceIo Bluetooth CN.pdf
           - Rockchip_Developer_Guide_Linux_WIFI_BT_CN.pdf
           - Rockchip Developer Guide Linux WIFI BT EN.pdf
           — Rockchip_Developer_Guide_Network_Config_CN.pdf
           └─ WIFI性能测试PC工具
              iperf-2.0.5-2-win32.zip
    └── RV1126 RV1109
       ├── ApplicationNote (Rockchip应用开发框架介绍、网页端开发指南)
           - Rockchip Developer Guide Linux Application Framework CN.pdf
           — Rockchip_Developer_Guide_Linux_Application_Framework_EN.pdf
          - Rockchip Instructions Linux CGI API CN.pdf
           - Rockchip Instructions Linux MediaServer CN.pdf
          - Rockchip_Instructions_Linux_MediaServer_EN.pdf
           — Rockchip_Instructions_Linux_Web_Configuration_CN.pdf
          ☐ Rockchip Instructions Linux Web Configuration EN.pdf
        — Camera (ISP开发指南)
          - Camera_External_FAQ_v1.0.pdf
           - Rockchip Color Optimization Guide ISP2x V1.1.0.pdf
           - Rockchip Development Guide ISP2x CN v1.2.0.pdf
          - Rockchip_Driver_Guide_ISP2x_CN_v0.1.0.pdf
          - Rockchip Instruction Linux Appliction ISP20 CN.pdf
          - Rockchip_IQ_Tools_Guide_ISP2x_CN_v1.0.0.pdf
           - Rockchip RV1109 RV1126 Developer Guide Linux Ispserver CN.pdf
          L— Rockchip_Tuning_Guide_ISP2x_CN_v1.0.0.pdf
       - Multimedia
           - Rockchip_Developer_Guide_Linux_RKMedia_CN.pdf
           └── Rockchip Instructions Linux Rkmedia CN.pdf (多媒体接口开发指南)
       ├── Rockchip RV1126 RV1109 EVB User Guide V1.0 CN.pdf (硬件开发指南)
       - Rockchip RV1126 RV1109 EVB User Guide V1.0 EN.pdf
```

```
├─ Rockchip RV1126 RV1109 Instruction Linux Separate Building EN.pdf (独
立编译U-Boot/Kernel/Rootfs说明文档)
       ├─ Rockchip RV1126 RV1109 Linux SDK V1.1.1 20200711 CN.pdf (SDK发布说明)
        - Rockchip_RV1126_RV1109_Linux_SDK_V1.1.1 20200711 EN.pdf
       ├── Rockchip RV1126 RV1109 Quick Start Linux CN.pdf (快速开发指南)
        - Rockchip RV1126 RV1109 Quick Start Linux EN.pdf
       - RV1109 Multimedia Codec Benchmark v1.2.pdf
         - RV1126 Multimedia Codec Benchmark v1.1.pdf
        - RV1126 RV1109 Release Note.txt

    external

     - rknn-toolkit (模型转换、推理和性能评估的开发套件文档)
           - Rockchip_Developer_Guide_RKNN_Toolkit_Custom_OP_V1.3.2_CN.pdf
           - Rockchip Developer Guide RKNN Toolkit Custom OP V1.3.2 EN.pdf
           - Rockchip Quick Start RKNN Toolkit V1.3.2 CN.pdf
           - Rockchip Quick Start RKNN Toolkit V1.3.2 EN.pdf
           - Rockchip_Trouble_Shooting_RKNN_Toolkit_V1.3.2_CN.pdf
           — Rockchip_Trouble_Shooting_RKNN_Toolkit_V1.3.2 EN.pdf
           - Rockchip User Guide RKNN Toolkit V1.3.2 CN.pdf
           - Rockchip User Guide RKNN Toolkit V1.3.2 EN.pdf
           - Rockchip User Guide RKNN Toolkit Visualization V1.3.2 CN.pdf

    □ Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_Visualization_V1.3.2_EN.pdf

     - rknpu
       L— rknn (Rockchip NPU 开发文档)
           └─ doc
               - Rockchip_User_Guide_RKNN_API_V1.3.3_CN.pdf
                 - Rockchip_User_Guide_RKNN_API_V1.3.3_EN.pdf
```

### 2.3.2 ISP Tuner工具以及文档路径

文档路径:

```
external/camera_engine_rkaiq/rkisp2x_tuner/doc/Rockchip_IQ_Tools_Guide_ISP2x_v1.3.p df 工具路径:
```

external/camera engine rkaiq/rkisp2x tuner/RKISP2.x Tuner v0.2.1 AIQ1.2.1.exe

ISP相关文档以及支持的sensor列表也可以在Redmine上获取 https://redmine.rock-chips.com/documents/53

#### 2.3.3 部分模块的培训视频地址

• 多媒体RKMedia介绍

```
链接: https://pan.baidu.com/s/1Z4o2v2KL6eCKXgI2fMEcSA
提取码: vhk2
```

• RK NPU开发套件介绍及Q&A

```
链接: https://pan.baidu.com/s/10w7R_q857uVEXq-88Pu-1g
提取码: c661
```

• RV1126&RV1109摄像头驱动调试介绍

链接: https://pan.baidu.com/s/1rva6ZDj1x-T1rNcxV354KA 提取码: z4uh

### • RV1126&RV1109 Linux SDK 快速开发指南

链接: https://pan.baidu.com/s/liXwOdXH0jIR3iGQc0gluow 提取码: t900

#### • RK ISP2 标定流程介绍

链接: https://pan.baidu.com/s/ltZloen4B4jIIl2wlR2hWfg 提取码: nrp3

### • RK ISP2 基础模块的标定方法及工具使用

链接: https://pan.baidu.com/s/1L0zSxInjqTyqDBesg4RL1w 提取码: 8yc6

# 2.4 RV1109/RV1126 开发相关工具

# 2.4.1 Windows工具

工具说明文档: tools/windows/ToolsRelease.txt

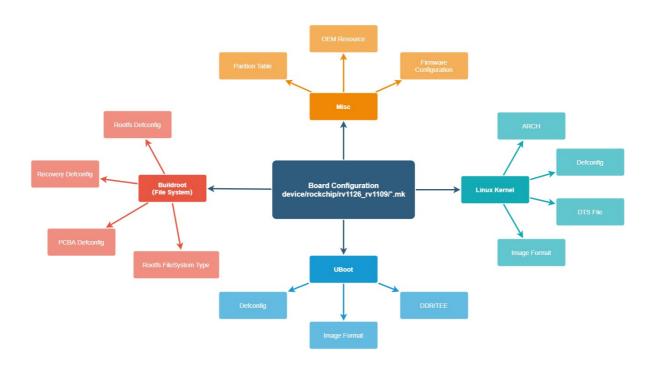
工具名称	工具用途
RKDevTool	分立升级固件及整个update升级固件工具
FactoryTool	量产升级工具
SecureBootTool	固件签名工具
efuseTool	efuse烧写工具
RKDevInfoWriteTool	写号工具
SDDiskTool	SD卡镜像制作
SpiImageTools	烧录器升级工具
DriverAssitant	驱动安装工具
RKImageMaker	打包工具(打包成updata.img)
SpeakerPCBATool	音箱PCBA测试工具
RKDevTool_Release	固件烧录工具
ParameterTool	分区表修改工具
RK_IPCamera_Tool	IPC设备搜索工具

### 2.4.2 Linux工具

工具说明文档: tools/linux/ToolsRelease.txt

工具名称	工具用途
Linux_Pack_Firmware	固件打包工具(打包成updata.img)
Linux_Upgrade_Tool	烧录固件工具
Linux_SecureBoot	固件签名工具
Firmware_Merger	SPI NOR固件打包工具(生成的固件可以用于烧录器)

# 2.5 SDK 配置框架图



# 3. SDK编译说明

SDK的编译有2种方法:

- 一种是依赖整个SDK环境编译(本章节介绍的方法)
- 另一种是把U-Boot、Linux Kernel、Rootfs以及应用库独立出SDK来编译(具体方法参考文档: docs/RV1126\_RV1109/Rockchip\_RV1126\_RV1109\_Instruction\_Linux\_Separate\_Building\_EN.pdf)

# 3.1 选择不同板级配置

#### 3.1.1 SDK下载地址

```
repo init --repo-url ssh://git@www.rockchip.com.cn/repo/rk/tools/repo -u
ssh://git@www.rockchip.com.cn/linux/rk/platform/manifests -b linux -m
rv1126_rv1109_linux_release.xml
```

## 3.1.2 SDK软件同步命令以及log

#### 3.1.2.1 SDK软件同步

```
.repo/repo/repo sync -c -j4
repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+.
repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+.
Fetching projects: 100% (71/71), done.
info: A new version of repo is available

warning: project 'repo' branch 'stable' is not signed
warning: Skipped upgrade to unverified version
Checking out projects: 100% (71/71), done.
repo sync has finished successfully.
```

#### 3.1.2.2 查看SDK版本

在SDK根目录执行命令:

```
realpath .repo/manifests/rv1126_rv1109_linux_release.xml

# 例如: 打印的版本号为v1.3.1

# 更新时间为2020-09-21

# /home/rv1109-
SDK/.repo/manifests/rv1126_rv1109_linux/rv1126_rv1109_linux_v1.3.1_20200921.xml
```

#### 3.1.2.3 为每个工程创建default分支

```
.repo/repo/repo start default --all repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+. repo: warning: Python 2 is no longer supported; Please upgrade to Python 3.6+. Starting default: 100% (71/71), done.
```

### 3.1.3 SDK板级配置目录device/rockchip/rv1126 rv1109

板级配置	适用产品说明	存储介质	EVB板
BoardConfig-38x38-spi-nand.mk	通用IPC(产品是分立电源方案)	SPI NAND	RV1126_RV1109_38X38_SPI_DDR3P216DD6_V10_20200511LXF
BoardConfig-38x38-spi-nand.mk	通用IPC(产品是分立电源方案)	SPI NAND	RV1126_RV1109_IPC38_DEMO_V1.11_2020724LX
BoardConfig-robot.mk	扫地机类IPC	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF
BoardConfig-tb-v12.mk	门锁、门铃、猫眼等带电池产品	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY
BoardConfig-tb-v13.mk	门锁、门铃、猫眼等带电池产品	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF
BoardConfig-spi-nand.mk	通用IPC	SPI NAND	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY
BoardConfig.mk	通用IPC	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF
BoardConfig-v12.mk	通用IPC	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY
BoardConfig-v10-v11.mk	通用IPC	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V11_20200312LXF
BoardConfig-facial_gate.mk	门禁和闸机类产品	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V12_20200515KYY
+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++

## 3.1.4 切换板级配置命令

方法1 ./build.sh 后面加上板级配置文件,例如:

选择通用IPC类产品的板级配置

```
./build.sh device/rockchip/rv1126 rv1109/BoardConfig.mk
```

选择门锁、门铃、猫眼等带电池产品的板级配置, 对应EVB板 RV1126 RV1109 EVB DDR3P216SD6 V13 20200630LXF

```
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-tb-v13.mk
```

选择门禁和闸机类产品,对应EVB板RV1126 RV1109 EVB DDR3P216SD6 V12 20200515KYY

```
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk
```

### 方法2

./build.sh lunch

```
processing board option: lunch
processing option: lunch

You're building on Linux
Lunch menu...pick a combo:

0. default BoardConfig.mk
1. BoardConfig-38x38-spi-nand.mk
2. BoardConfig-facial_gate.mk
3. BoardConfig-ramboot-uvc.mk
4. BoardConfig-raboot.mk
5. BoardConfig-spi-nand.mk
7. BoardConfig-spi-nand.mk
7. BoardConfig-tb-v12.mk
8. BoardConfig-tb-v13.mk
```

BoardConfig-uvcc.mk
 BoardConfig-v10-v11.mk
 BoardConfig-v12.mk
 BoardConfig.mk

Which would you like? [0]:

## 3.2 查看编译命令

在根目录执行命令: ./build.sh -h|help

```
./build.sh help
Usage: build.sh [OPTIONS]
Available options:
BoardConfig*.mk -switch to specified board config
                -list current SDK boards and switch to specified board config
lunch
                -build uboot
uboot
spl
                -build spl
loader
                -build loader
kernel
                -build kernel
modules
                -build kernel modules
toolchain
               -build toolchain
rootfs
                -build default rootfs, currently build buildroot as default
buildroot
                -build buildroot rootfs
ramboot
                -build ramboot image
-build yocto rootfs
yocto
debian
                -build debian9 stretch rootfs
distro
                -build debian10 buster rootfs
                -build pcba
pcba
recovery
                -build recovery
                -build uboot, kernel, rootfs, recovery image
all
cleanall
               -clean uboot, kernel, rootfs, recovery
firmware
                -pack all the image we need to boot up system
updateimg
                -pack update image
otapackage
                -pack ab update otapackage image
save
                -save images, patches, commands used to debug
                -build all & firmware & updateimg & save
allsave
Default option is 'allsave'.
```

查看部分模块详细编译命令,例如: ./build.sh -h kernel

```
./build.sh -h kernel

###Current SDK Default [ kernel ] Build Command###

cd kernel

make ARCH=arm rv1126_defconfig

make ARCH=arm rv1126-evb-ddr3-v10.img -j12
```

## 3.3 U-Boot编译

```
### 查看U-Boot详细编译命令
./build.sh -h uboot

### U-Boot编译命令
./build.sh uboot
```

### 3.3.1 U-Boot配置说明

```
### 使用menuconfig配置U-Boot,选择需要的模块,最后保存退出。
### rv1126_defconfig 文件在目录 u-boot/configs
### 命令格式: make "RK_UBOOT_DEFCONFIG"_defconfig
### RK_UBOOT_DEFCONFIG 定义在./build.sh选择的BoardConfig*.mk
cd u-boot
make rv1126_defconfig
make menuconfig

### 保存配置到对应的文件rv1126_defconfig
make savedefconfig
cp defconfig configs/rv1126_defconfig
```

## 3.4 Kernel编译

```
### 查看Kernel详细编译命令
./build.sh -h kernel

### Kernel编译命令
./build.sh kernel
```

### 3.4.1 Kernel配置说明

```
### 例如 device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig.mk
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig.mk
cd kernel

### 命令格式: make ARCH=arm "RK_KERNEL_DEFCONFIG" "RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT"
### RK_KERNEL_DEFCONFIG 和RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT 都定义在./build.sh选择的
BoardConfig*.mk
### RK_KERNEL_DEFCONFIG_FRAGMENT 是可选项,具体看BoardConfig*.mk配置。
make ARCH=arm rv1126_defconfig
make ARCH=arm menuconfig

make ARCH=arm savedefconfig
cp defconfig arch/arm/configs/rv1126_defconfig
```

## 3.5 Recovery编译

```
### 查看Recovery详细编译命令
./build.sh -h recovery

### Recovery编译命令
./build.sh recovery
```

### 3.5.1 Recovery配置说明

```
### 1. 获取对应板级文件的recovery配置
./build.sh -h recovery
  ###Current SDK Default [ recovery ] Build Command###
  source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109_recovery
   device/rockchip/common/mk-ramdisk.sh recovery.img
rockchip rv1126 rv1109 recovery
### 2. source 对应的recovery配置
source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109_recovery
### 3. 使用menuconfig配置recovery,选择需要的模块,最后保存退出。
### 比如: 去掉recovery的UI显示 BR2 PACKAGE RECOVERY NO UI (查看
buildroot/package/rockchip/recovery/Config.in)
make menuconfig # 进入menuconfig后,按"/"进入查找模式,输入
BR2 PACKAGE RECOVERY NO UI
### 4. 保存到选择的recovery配置文件
###
./buildroot/configs/rockchip_rv1126_rv1109_recovery_defconfig
make savedefconfig
```

注: Recovery是非必需的功能,有些板级配置不会设置

## 3.6 Rootfs编译

```
### 查看Rootfs详细编译命令
./build.sh -h rootfs

### Rootfs编译命令
./build.sh rootfs
```

## 3.6.1 目录app和external里的工程编译方法以及Rootfs配置说明

```
### 1. 先SDK根目录查看Board Config对应的rootfs是哪个配置
./build.sh -h rootfs
# ###Current SDK Default [ rootfs ] Build Command###
# source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109
# make

### 2. source buildroot对应的defconfig
source envsetup.sh rockchip_rv1126_rv1109

### 3. 使用menuconfig配置文件系统,选择需要的模块,最后保存退出。
### 例如: ipc-daemon的配置是BR2_PACKAGE_IPC_DAEMON (查看
buildroot/package/rockchip/ipc-daemon/Config.in)
make menuconfig # 进入menuconfig后,按"/"进入查找模式,输入BR2_PACKAGE_IPC_DAEMON

### 4. 保存到rootfs配置文件
### ./buildroot/configs/rockchip_rv1126_rv1109_defconfig
make savedefconfig
```

```
### 5. 查看对应模块的makefile文件名
### 例如: buildroot/package/rockchip/ipc-daemon/ipc-daemon.mk
make ipc-daemon-dirclean
make ipc-daemon-rebuild
```

注: SDK根目录app和external下的工程都是buildroot的package包,编译方法相同。

## 3.7 固件打包

固件打包命令: ./mkfirmware.sh

固件目录: rockdev

# 3.8 全自动编译

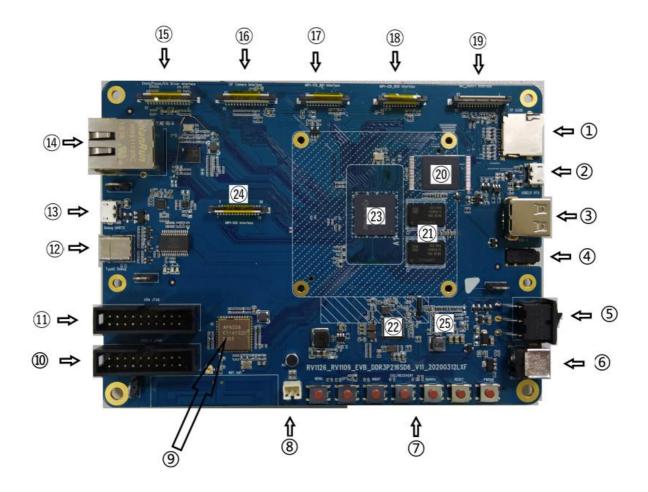
进入工程根目录执行以下命令自动完成所有的编译:

```
./build.sh all # 只编译模块代码 (u-Boot, kernel, Rootfs, Recovery)
# 需要再执行./mkfirmware.sh 进行固件打包

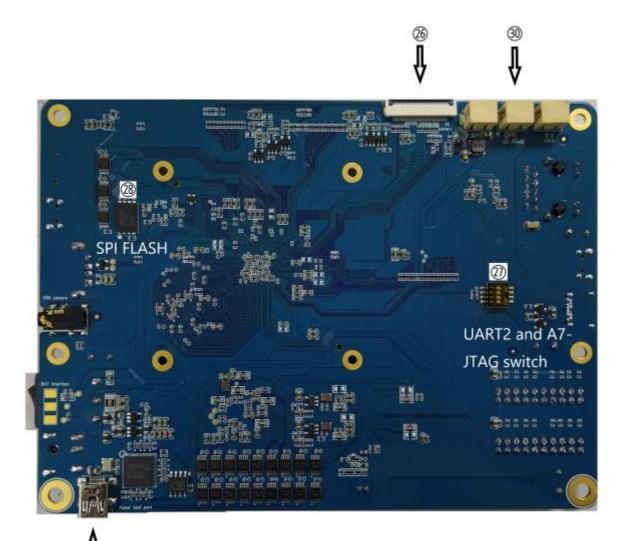
./build.sh # 在./build.sh all基础上
# 1. 增加固件打包 ./mkfirmware.sh
# 2. update.img打包
# 3. 复制rockdev目录下的固件到IMAGE/***_RELEASE_TEST/IMAGES目录
# 4. 保存各个模块的补丁到IMAGE/***_RELEASE_TEST/PATCHES目录
# 注: ./build.sh 和 ./build.sh allsave 命令一样
```

# 4. 刷机说明

## 4.1 EVB板正面示意图



4.2 EVB板背面示意图



# 4.3 EVB Sensor板背面示意图



扫描Sensor板背面的二维码,可以获取到EVB板编译好的固件。

返回上一级 | 全部文件 > RV1126\_RV1109

名称	
	Docs
	Tools
	快速启动固件
	NPU评估固件
	IPC-SDK-固件

# 4.4 硬件接口功能表

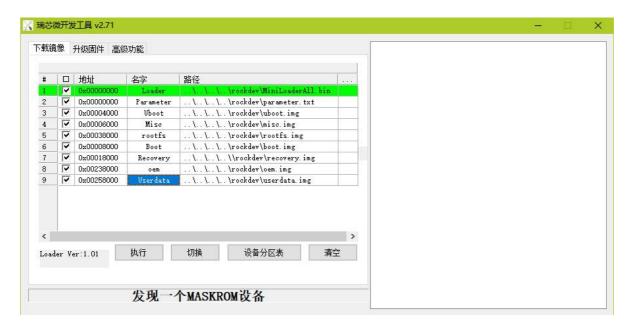
序号	功能部分	要求	
Item.	Function Part	Requirement	
1	TF Card	正常识别TF Card	
2	USB Micro-B Port	可以认到ADB设备,可以下载固件	
3	USB Type-A Port	可以识别device设备,且功能正常	
4	USB camera input	正常识别USB camera	
5	the boat switch	表次活动思绘》的10g中海,可以通过机型开关支撑型打开式关	
6	12V power supply input	│直流适配器输入的12V电源,可以通过船型开关来控制打开或关 │ │闭 │	
7	KEY BAORD	所有按键功能正常	
8	CLASS D output	喇叭功能正常	
9	WI-FI/BT	AP6256模组功能正常	
10	RISC-V JTAG	44 (1 a A ) = 3m) .D	
11	V7-JTAG	芯片验证调试	
12	TPYEC		
13	USB Micro-B Port	串口可以正常输入和输出	
14	以太网Ethernet	网络连接正常	
15	Zoom/ Iris Driver Interface	开发板预留Zoom/Focus/Iris连接座,方便客户进行CAMERA设备 调试开发。	
16	CIF camera	摄像头功能正常,CIF摄像头输入	
17	MIPI Camera 1	摄像头功能正常,默认MIPI摄像头输入	
18	MIPI Camera 2	摄像头功能正常,默认MIPI摄像头输入	
19	MIC-ARRAY	MIC陈列输入	
20	eMMC Flash	可以正常识别容量16GByte	
21	DDR DDR3	可识别到总容量8Gbit	
22	PMIC RK809-2	各路电源正常输出,电池电量检测准确	
23	CPU	RV1126_RV1109	
24	MIPI屏 MIPI panel	屏幕图像显示正常	
25	BQ24171	双节电池充放电正常	
Botton	Bottom Layer		
26	BT1120 Camera	摄像头功能正常,BT1120 摄像头输入	
27	功能切换SWITCH	UART2和A7-JTAG功能切换	
28	SPI flash	验证SPI flash功能	
29	USB Micro-B Port	用于功耗测试	
30	Camera_LED 驱动输出	Warm up lamp drive	

# 4.5 Windows 刷机说明

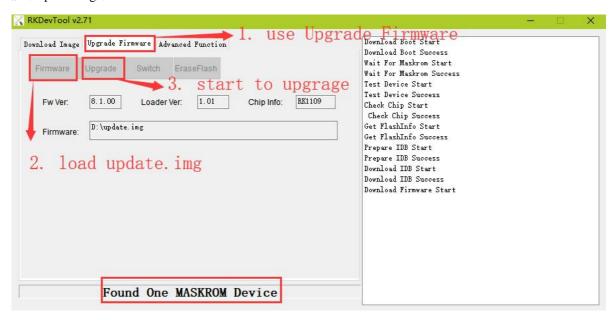
SDK 提供 Windows 烧写工具(工具版本需要 V2.71 或以上),工具位于工程根目录:

tools/
|--- windows/RKDevTool

如下图,编译生成相应的固件后,设备烧写需要进入 MASKROM 或 BootROM 烧写模式,连接好 USB 下载线后,按住按键"Update"不放并按下复位键"RESET"后松手,就能进入 MASKROM 模式,加载编译 生成固件的相应路径后,点击"执行"进行烧写,也可以按 "recovery" 按键不放并按下复位键 "RESET" 后 松手进入 loader 模式进行烧写,下面是 MASKROM 模式的分区偏移及烧写文件。(注意: Windows PC 需要在管理员权限运行工具才可执行)



烧录update.img方法:



注:

- 1. 除了MiniLoaderAll.bin和parameter.txt,实际需要烧录的分区根据rockdev/parameter.txt配置为准。
- 2. 烧写前,需安装最新 USB 驱动,驱动详见:

```
<SDK>/tools/windows/DriverAssitant_v4.91.zip
```

# **4.6 Linux** 刷机说明

Linux 下的烧写工具位于 tools/linux 目录下(Linux\_Upgrade\_Tool 工具版本需要 V1.49 或以上),请确认你的板子连接到 MASKROM/loader rockusb。比如编译生成的固件在 rockdev 目录下,升级命令如下:

### ### 除了MiniLoaderAll.bin和parameter.txt,实际需要烧录的分区根据rockdev/parameter.txt 配置为准。

```
sudo ./upgrade_tool ul rockdev/MiniLoaderAll.bin
sudo ./upgrade_tool di -p rockdev/parameter.txt
sudo ./upgrade_tool di -u rockdev/uboot.img
sudo ./upgrade_tool di -misc rockdev/misc.img
sudo ./upgrade_tool di -b rockdev/boot.img
sudo ./upgrade_tool di -recovery rockdev/recovery.img
sudo ./upgrade_tool di -oem rockdev/oem.img
sudo ./upgrade_tool di -rootfs rocdev/rootfs.img
sudo ./upgrade_tool di -userdata rockdev/userdata.img
sudo ./upgrade_tool rd
```

或升级整个 firmware 的 update.img 固件:

```
sudo ./upgrade_tool uf rockdev/update.img
```

或在根目录,机器在 MASKROM 状态运行如下升级:

```
./rkflash.sh
```

# 5. EVB板功能说明

EVB板支持如下功能:

- 支持3路RTSP和1路RTMP网络码流
- 支持本地屏幕1280x720显示
- 支持保存主码流到设备
- 支持网页端访问设备
- 支持人脸识别

# 5.1 如何访问3路RTSP和1路RTMP网络码流

使用网线接到EVB板的网口,上电开机。默认会自动获取IP地址。

## 5.1.1 使用串口或ADB连上EVB板子获取设备IP地址

```
ifconfig eth0
eth0    Link encap:Ethernet    HWaddr 02:E0:F9:16:7E:E9
    inet addr:172.16.21.218    Bcast:172.16.21.255    Mask:255.255.255.0
    UP BROADCAST RUNNING MULTICAST    MTU:1500    Metric:1
    RX packets:199225 errors:0 dropped:2231 overruns:0 frame:0
    TX packets:372371 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
    collisions:0 txqueuelen:1000
    RX bytes:20874811 (19.9 MiB)    TX bytes:522220899 (498.0 MiB)
    Interrupt:56
```

使用串口连接EVB板子的PC端配置如下:

波特率: 1500000 数据位: 8 停止位: 1 奇偶校验: none 流控: none

### 5.1.2 使用RK IPCamera Tool获取设备IP地址

安装SDK目录tools/windows/RK\_IPCamera\_Tool-V1.1.zip工具。打开工具,通过EVB板网口连接到电脑所在局域网,查看RK IPCamera Tool工具设备总数列表获取设备IP地址。



### 说明:

- 1. 点击"开启搜索",进行设备搜索
- 2. 选择一个设备
- 3. 取消自动获取IP, 改为静态IP
- 4. 设置静态IP
- 5. 设置IP
- 6. 打开预览

### 5.1.3 访问网络码流

使用支持RTSP或RTMP的播放器访问,例如(VLC播放器)。

#### RTSP访问地址:

- rtsp://设备IP地址/live/mainstream
- rtsp://设备IP地址/live/substream
- rtsp://设备IP地址/live/thirdstream

RTMP访问地址:

• rtmp://设备IP地址:1935/live/substream

## 5.2 如何通过网页访问设备信息

打开Web浏览器(推荐Chrome浏览器)访问地址:

```
http://设备IP地址
```

网页端详细的操作说明请参考SDK目录docs下的文档 Rockchip\_Instructions\_Linux\_Web\_Configuration\_CN.pdf。

## 5.3 如何测试人脸识别功能

使用播放器访问RTSP主码流: rtsp://设备IP地址/live/mainstream

SDK的人脸识别功能默认授权的测试时间是30~60分钟,授权失效后主码流预览会有"人脸算法软件未授权"提示,需要重启才能再测试。

## 5.4 如何通过网络调试EVB板

## 5.4.1 通过SSH登陆EVB板调试

接上以太网,通过第5.1.2节 <u>使用RK IPCamera Tool获取设备IP地址</u>获取EVB板IP地址。保证PC电脑可以ping通EVB板。

```
### 清除上次登陆信息(EVB板的IP地址192.168.1.159)
ssh-keygen -f "$HOME/.ssh/known_hosts" -R 192.168.1.159
### 使用ssh命令登陆
ssh root@192.168.1.159
### 输入默认密码: rockchip
```

### 5.4.2 通过SCP调试

```
### 从PC端上传文件test-file到EVB板的目录/userdata
scp test-file root@192.168.1.159:/userdata/
root@192.168.1.159's password:
### 输入默认密码: rockchip

### 下载EVB板上的文件/userdata/test-file下载到PC端
scp root@192.168.1.159:/userdata/test-file test-file
root@192.168.1.159's password:
### 输入默认密码: rockchip
```

### 5.4.3 通过网络ADB调试

```
### 获取EVB板的IP地址192.168.1.159
adb connect 192.168.1.159
adb devices
List of devices attached
192.168.1.159:5555 device

### adb登陆EVB板子调试
adb -s 192.168.1.159:5555 shell

### 从PC端上传文件test-file到EVB板的目录/userdata
adb -s 192.168.1.159:5555 push test-file /userdata/

### 下载EVB板上的文件/userdata/test-file下载到PC端
adb -s 192.168.1.159:5555 pull /userdata/test-file test-file
```

# 6. 智能USB Camera产品配置

智能USB Camera产品支持如下功能:

- 支持标准UVC Camera功能,最高支持4k预览(RV1126)
- 支持多种NN算法,包括人脸检测,人体姿态或骨骼检测,人脸关键点检测跟踪等,支持第三方算 法扩展
- 支持USB复合设备稳定传输(RNDIS/UAC/ADB等)
- 支持NN前处理和数据后处理通路
- 支持智能电视或PC等多种终端设备预览
- 支持EPTZ功能

# 6.1 产品编译说明

智能USB Camera产品编译配置基于公版SDK,采用单独的rv1126\_rv1109\_linux\_ai\_camera\_release.xml代码清单管理更新。

### 6.1.1 选择对应板级配置

SDK下载地址:

```
repo init --repo-url ssh://git@www.rockchip.com.cn/repo/rk/tools/repo -u
ssh://git@www.rockchip.com.cn/linux/rk/platform/manifests -b linux -m
rv1126_rv1109_linux_ai_camera_release.xml
```

芯片	板级配置 (目录 device/rockchip/rv1126_rv1109)	存储介质	EVB板
RV1126/RV1109	BoardConfig-uvcc.mk	eMMC	RV1126_RV1109_EVB_DDR3P216SD6_V13_20200630LXF

#### ### 选择智能USB Camera版本的板级配置

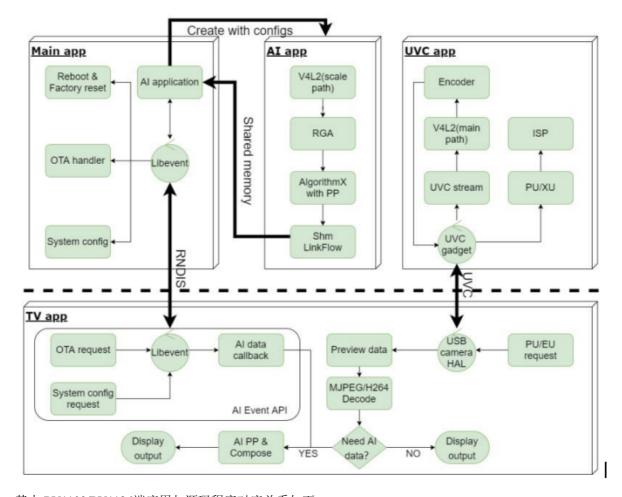
./build.sh device/rockchip/rv1126 rv1109/BoardConfig-uvcc.mk

### 6.1.2 编译命令

智能USB Camera产品的编译命令同SDK,参考第三节SDK编译说明即可。

## 6.2 产品软件框架

总体结构如下:



其中,RV1109/RV1126端应用与源码程序对应关系如下:

1.main app 对应/app/smart\_display\_service: 负责RNDIS 服务端功能实现,命令处理,NN数据转发等操作;

**2.AI** app 对应/app/mediaserver: 负责将一路camera数据送到NPU做对应NN算法处理,通过共享内存机制传递给main app;

3.uvc app 对应/external/uvc\_app:: 负责UVC camera完整功能的实现和控制。

### 6.2.1 uvc app

请参考:

```
<SDK>/external/uvc_app/doc/zh-cn/uvc_app.md
```

### 6.2.2 mediaserver

请参考:

```
<SDK>/docs/RV1126_RV1109/AppcationNote/Rockchip_Instructions_Linux_MediaServer_CN
.pdf
```

### 6.2.3 其它

其它linux应用框架或模块资料,请参考下列目录对应文档:

```
<SDK>/docs/RV1126_RV1109/ # 针对RV1126/RV1109平台
<SDK>/docs/Linux/ # 针对Rockchip Linux通用平台,仅供RV1126/RV1109参考
```

## 6.3 功能说明

## 6.3.1 如何显示USB Camera预览

使用USB线连接EVB的USB OTG口与上位机,如TV端或PC端USB host 口,上电开机。默认会自动启动UVC camera应用及RNDIS服务。使用串口连上EVB板子运行ifconfig usb0可获取预配置的RNDIS 虚拟网口IP地址。

```
RK $ ifconfig usb0
usb0 Link encap:Ethernet HWaddr 8E:F3:7D:36:13:34
inet addr:172.16.110.6 Bcast:172.16.255.255 Mask:255.255.0.0
UP BROADCAST RUNNING MULTICAST MTU:1500 Metric:1
RX packets:4884 errors:0 dropped:16 overruns:0 frame:0
TX packets:4843 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
collisions:0 txqueuelen:1000
RX bytes:257305 (251.2 KiB) TX bytes:787936 (769.4 KiB)
```

使用串口连接EVB板子的PC端配置如下:

```
波特率: 1500000
数据位: 8
停止位: 1
奇偶校验: none
流控: none
```

Android智能电视使用RKAICameraTest应用或其他标准camera应用,PC端推荐使用如Amcap或Potplayer等第三方UVC camera应用,打开即可看到预览,切换格式或分辨率参考上位机上camera应用的设置菜单中功能切换即可。



## 6.3.2 如何测试AI模型后处理

在电视端打开RKAICameraTest应用,看到预览后点击RNDIS按钮连接RNDIS,成功后点击SETTINGS按钮选择"模型算法切换"选项,选择要使用的模型算法,默认为人脸检测算法,然后点击"AI后处理开关",当人脸在镜头前出现即可看到AI处理效果:





## 6.3.3 如何测试EPTZ功能

在电视端打开RKAICameraTest应用,看到预览后点击RNDIS按钮连接RNDIS,成功后点击SETTINGS按钮选择"EPTZ模式切换"选项,在倒计时完成后,再打开应用即可,此时在界面左上角会显示是EPTZ模型还是普通智能预览模式:



# 7. 闸机和门禁类产品配置

闸机和门禁类产品支持如下功能:

- 支持人脸检测,人脸特征点提取,人脸识别和活体检测
- 支持本地屏幕1280x720显示
- 支持网页端访问设备

## 7.1 产品编译说明

闸机和门禁类产品编译配置基于公版SDK,代码下载和开发环境配置请参考SDK。

### 7.1.1 选择对应板级配置

支持的板级配置	备注
device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk	闸机和门禁类产品的板级配置

说明: 默认支持V12的EVB板,板上丝印是RV1126\_RV1109\_EVB\_DDR3P216SD6\_V12\_20200515KYY,如果客户手头是V13的EVB,请修改kernel/arch/arm/boot/dts/rv1109-evb-ddr3-v12-facial-gate.dts,导入rv1126-evb-v13.dtsi

```
--- a/arch/arm/boot/dts/rv1109-evb-ddr3-v12-facial-gate.dts
+++ b/arch/arm/boot/dts/rv1109-evb-ddr3-v12-facial-gate.dts
@@ -4,7 +4,7 @@
    */
    /dts-v1/;
#include "rv1109.dtsi"
-#include "rv1126-evb-v12.dtsi"
+#include "rv1126-evb-v13.dtsi"
/ {
```

切换板级配置命令:

```
### 选择闸机和门禁类产品的板级配置
./build.sh device/rockchip/rv1126_rv1109/BoardConfig-facial_gate.mk
```

### 7.1.2 编译命令

闸机和门禁类产品的编译命令,请参考第三章 SDK编译说明。

## 7.2 QFacialGate应用

QFacialGate 是闸机和门禁类产品主应用,默认开机自动运行,该应用选用QT做UI,通过Rkfacial库调用 RK自有算法rockface,实现人脸检测,人脸特征点提取,人脸识别,活体检测。

具体包含以下功能:

- 获取RGB摄像头图像数据做人脸识别,获取IR摄像头图像数据做活体检测。
- 使用SQLITE3作为数据库来存储人脸特征值和用户名。
- 实现用户注册,删除注册数据,人脸框跟踪及用户名显示等操作。
- 利用ALSA接口实现各流程语音播报功能。

# 7.3 其它说明

- SDK中包含了RK自研算法rockface,但需要获取授权使用,如何获取授权请联系业务并参考 sdk/external/rockface/auth/README.md文档。SDK自带一个小时的测试模式,测试时间到后可以断 电重启,重复测试。
- 闸机公版上使用RGB摄像头型号ov2718, IR摄像头型号gc2053
- 红外补光灯视角要达到90度, 电流要达到120ma
- 相关文档

QFacialGate介绍: app\QFacialGate\doc\Rockchip\_Instruction\_Linux\_QFacialGate\_CN.pdf Rkfacial库介绍: external\rkfacial\doc\Rockchip\_Instruction\_Rkfacial\_CN.pdf Web后端开发框架:

 $docs \ NV1126\_RV1109 \ Application Note \ Nockchip\_Developer\_Guide\_Linux\_Application\_Framework\_CN.$  pdf

Web网页端介绍:

 $docs \ \ NV1126\_RV1109 \ \ Application Note \ \ \ \ Linux\_Web\_Configuration\_CN.pdf$