

Rockchip RK2108 RT-Thread 快速入门

文档标识: RK-JC-YF-362

发布版本: V1.3.0

日期: 2020-12-30

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

1. 前言

概述

本文主要描述了 RK2108 的基本使用方法，旨在帮助开发者快速了解并使用 RK2108 SDK 开发包。

注：可通过 RKDocs/RK2108_RT-Thread_Release_Note.txt 查看当前 SDK 的版本。

各芯片系统支持状态

芯片名称	内核版本
RK2108	RT-Thread v3.1.x

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

日期	版本	作者	修改说明
2019-02-20	V1.0.0	Cliff Chen	初始版本
2020-05-14	V1.1.0	Chris Zhong	删除冗余章节
2020-06-11	V1.2.0	Ruby Zhang	更新公司名称
2020-12-30	V1.3.0	Jair Wu	新增文件系统打包说明

目录

Rockchip RK2108 RT-Thread 快速入门

1. 前言
2. 开发环境搭建
 - 2.1 开发环境选择
 - 2.2 编译工具链选择
3. 目录结构
4. 工程编译配置
 - 4.1 工程配置
 - 4.2 保存配置
5. 工程编译
 - 5.1 编译命令
 - 5.2 固件打包
 - 5.3 文件系统打包
6. 固件烧录
 - 6.1 Windows USB驱动安装
 - 6.2 Windows版升级工具
 - 6.3 Linux版烧录工具及命令
7. 运行调试
 - 7.1 系统启动
 - 7.2 系统调试

2. 开发环境搭建

2.1 开发环境选择

本 SDK 推荐的编译环境是64位的 Ubuntu16.04 或 Ubuntu18.04。

2.2 编译工具链选择

编译工具选用的是 RT-Thread 官方推荐的 SCons + GCC，SCons 是一套由 Python 语言编写的开源构建系统，GCC 交叉编译器由 ARM 官方提供，可直接使用以下命令安装所需的所有工具：

```
sudo add-apt-repository ppa:team-gcc-arm-embedded/ppa
sudo apt-get update
sudo apt-get install gcc-arm-embedded scons clang-format astyle libncurses5-dev
build-essential python-configparser
```

如无法安装 toolchain，还可从 ARM 官网下载编译器，通过环境变量指定 toolchain 的路径即可，具体如下：

```
wget https://developer.arm.com/-/media/Files/downloads/gnu-rm/7-2018q2/gcc-arm-
none-eabi-7-2018-q2-update-linux.tar.bz2
tar xvf gcc-arm-none-eabi-7-2018-q2-update-linux.tar.bz2
export RTT_EXEC_PATH=/path/to/toolchain/gcc-arm-none-eabi-7-2018-q2-update/bin
```

3. 目录结构

以下是SDK主要目录对应的说明：

— applications	# Rockchip应用demo源码
— AUTHORS	
— bsp	# 所有芯片相关代码
— rockchip	
— common	
— drivers	# Rockchip OS适配层通用驱动
— hal	# Rockchip HAL (硬件抽象层) 实现
— tests	# Rockchip 驱动测试代码
— rk2108	# RK2108 主目录
— board	# 板级配置
— build	# 编译主目录，存放中间文件
— build.sh	# RK2108 编译脚本
— drivers	# RK2108 私有驱动目录
— dsp_fw	# 存放 dsp 固件
— Image	# 存放固件
— tests	# RK2108 私有测试代码
— start	# 启动相关代码

```

|   |   └─ tools          # Rockchip 通用工具
└─ ChangeLog.md
└─ components            # 系统各个组件，包括文件系统，shell和框架层等驱动
|   └─ hifi3
|   └─ rkdsp             # DSP工程目录，使用方法请参考文档
                        《Rockchip_Developer_Guide_RTOS_DSP_CN.pdf》
└─ documentation        # RT-Thread官方文档
└─ examples             # RT-Thread例子程序和测试代码
└─ include              # RT-Thread官方头文件目录
└─ Kconfig
└─ libcpu
└─ LICENSE
└─ README.md
└─ README_zh.md
└─ RKDocs               # Rockchip 文档
└─ src                  # RT-Thread内核源码
└─ third_party          # Rockchip增加的第三方代码的目录
└─ tools                # RT-Thread官方工具目录，包括menuconfig和编译脚本

```

4. 工程编译配置

RT-Thread 用 SCons 来实现编译控制，SCons 是一套由 Python 语言编写的开源构建系统，类似于 GNU Make。它采用不同于通常 Makefile 文件的方式，而使用 SConstruct 和 SConscript 文件来替代。这些文件也是 Python 脚本，能够使用标准的 Python 语法来编写，所以在 SConstruct、SConscript 文件中可以调用 Python 标准库进行各类复杂的处理。

4.1 工程配置

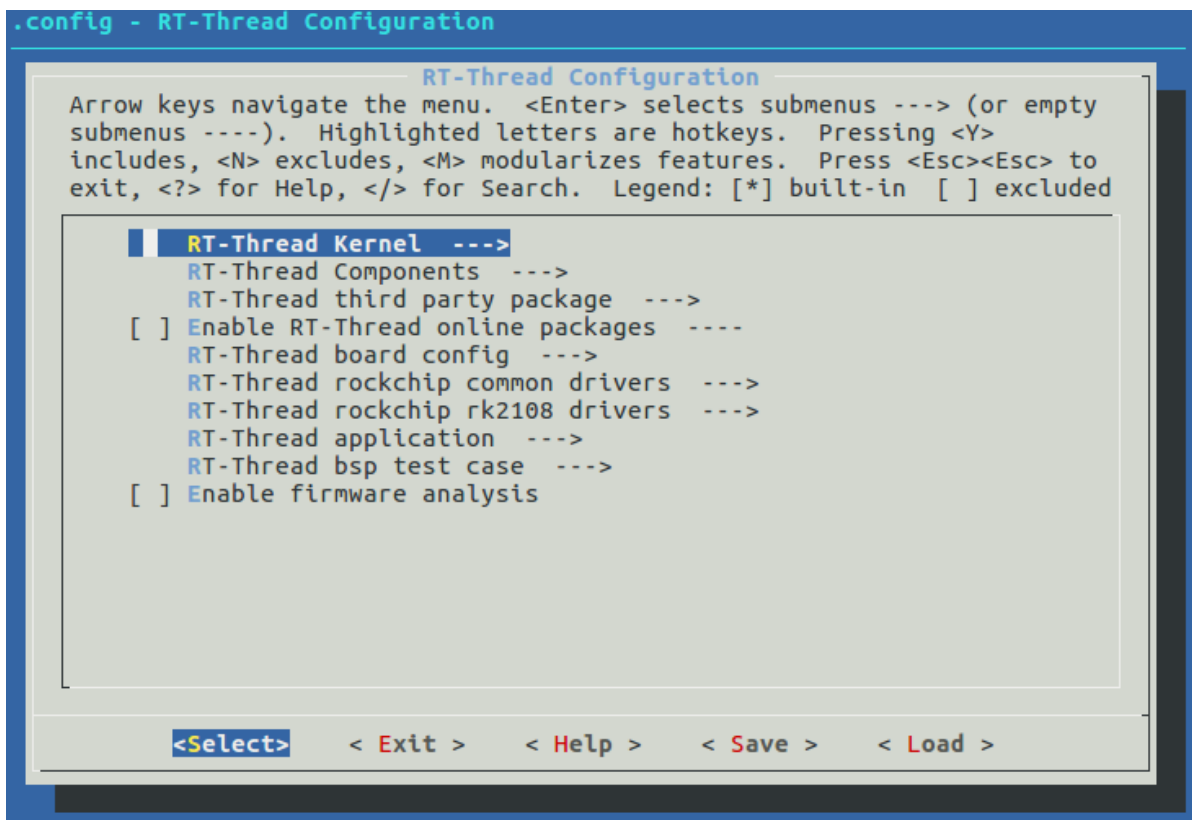
进入到对应的工程目录，如 bsp/rockchip/rk2108 目录下，并运行工程配置工具 menuconfig。

```

cd bsp/rockchip/rk2108
cp board/rk2108_evb/defconfig .config  # (位于各个board目录下的defconfig文件是默认配置)
scons --menuconfig

```

会弹出如下界面，这个过程会从 .config 载入当前的默认配置，退出保存配置时会覆盖 .config，同时自动生成一个 rtconfig.h 文件，这2个文件包含了我们选中的各种配置，最终参与编译的只有这个 rtconfig.h。



menuconfig 工具的常见操作如下：

- 上下箭头：移动
- 回车：进入子菜单
- ESC 键：返回上级菜单或退出
- 英文问号：调出帮助菜单（退出帮助菜单，请按回车键）。
- 空格、Y 键 或 N 键：使能/禁用 [*] 配置选项
- / 键：寻找配置项目

每个板级目录下都有一个默认的配置文件 defconfig，里面包含了这个板子的常规配置，可以基于这个配置去修改。

4.2 保存配置

在每一个板级配置目录下都有一个默认配置 defconfig，如果没有执行 scons menuconfig，会用默认的 rtconfig.h 参与编译。要修改板子的 defconfig，可以先用它的 defconfig 文件覆盖 .config，通过 menuconfig 修改后再使用新的 .config 更新 defconfig 文件，下面是具体例子：

```
cp board/xxx/defconfig .config          ; 拷贝要修改的板子的默认配置
scons menuconfig                        ; 修改配置项
cp .config board/xxx/defconfig          ; 保存配置为板子的默认配置
```

5. 工程编译

5.1 编译命令

编译命令如下：

```
cd bsp/rockchip/rk2108
./build.sh      # 调用scons完成编译和打包
```

以上命令将使用当前目录的 `rtconfig.h` 作为编译配置，最后会在当前目录下生成如下文件：

```
ls -l rtthread*
-rwxrwxr-x 1 cmc cmc 599616 Feb 15 19:45 rtthread.elf      #elf可执行文件，可用于jtag
调试
-rw-rw-r-- 1 cmc cmc 489470 Feb 15 19:45 rtthread.map      #符号表
-rwxrwxr-x 1 cmc cmc 56760 Feb 15 19:45 rtthread.bin      #RT-Thread系统固件
```

以及在Image目录下生成文件：

```
Firmware.img
```

其中 `Firmware.img` 是我们下载到机器上的二进制固件，它由 `Loader` (`rk2108_loader.bin`) 和 `RT-Thread` 系统固件 (`rtthread.bin`) 打包而成。

`SCons` 构建系统默认是通过 `MD5` 来判断文件是否需要重新编译，如果代码文件内容没变，而只是时间戳变了（例如通过 `touch` 更新时间戳），是不会重新编译这个文件及其依赖的。另外，如果仅修改无关内容，例如代码注释，则只会编译，而不会链接，因为 `obj` 文件内容未发生变化。因此，在开发过程中如果碰到各种修改后实际并未生效的问题，建议在编译前做一次清理，命令如下：

```
scons -c
```

如果做完上面的清理以后，还有异常，可以强制删除所有中间文件，命令如下：

```
rm -rf build
```

其他 `SCons` 命令，可以看帮助或文档

```
scons -h
```

5.2 固件打包

固件打包是为了把系统需要的各种固件打包在一起，如分区表、`loader`、`OS`和根文件系统，`RK2108` 的固件打包脚本是：`bsp/rockchip/rk2108/mkimage.sh`。目前的编译脚本在编译完成后会自动触发固件打包，因此只需执行一次 `./build.sh` 命令即可完成编译和打包。

5.3 文件系统打包

文件系统打包脚本是：`bsp/rockchip/rk2108/mkroot.sh`，进入`bsp/rockchip/rk2108`目录下，执行 `./mkroot.sh resource/userdata/normal board/common/setting.ini`，即会在Image目录下生成`root.img`文件。该脚本将指定目录下的文件或目录制作成Fat格式的文件系统，大小为`setting.ini`中设定的`root分区PartSize`的值。

6. 固件烧录

在烧录固件前，需要让板子进入到升级模式，RK2108 支持两种升级模式：Loader 模式和 MaskRom 模式。下面是进入到2种模式的方法：

1. 在 USB 口连着电脑的前提下，按住 RECOVERY 键不松开，短按 RESET 键，让板子进入到 Loader 模式后松开 RECOVERY 键；
2. 在 USB 口连着电脑的前提下，按住 MASROM 键不松开，短按 RESET 键，让板子进入到 MaskRom 模式后松开 MASROM 键。未烧录过的固件的设备，上电后会自动进入到 MaskRom 模式。

6.1 Windows USB驱动安装

开发调试阶段，需要将设备切换至 Loader 模式或是 MaskRom 模式，并且正确安装 Rockusb 驱动才能正常识别设备。

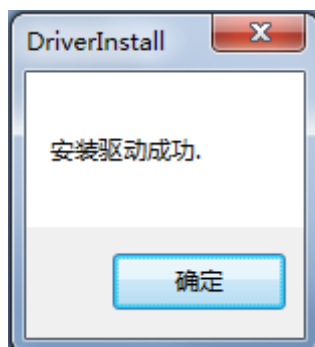
Rockchip USB 驱动安装助手存放在 `bsp/rockchip/tools/Rockchip_Develop_Tool_v2.63.zip` 压缩包中的 `DriverAssitant_v4.91` 文件夹里，支持 xp, win7_32, win7_64, win8_32, win8_64 操作系统。

安装步骤如下：

1. 打开并执行 Rockusb 驱动软件，界面如下：



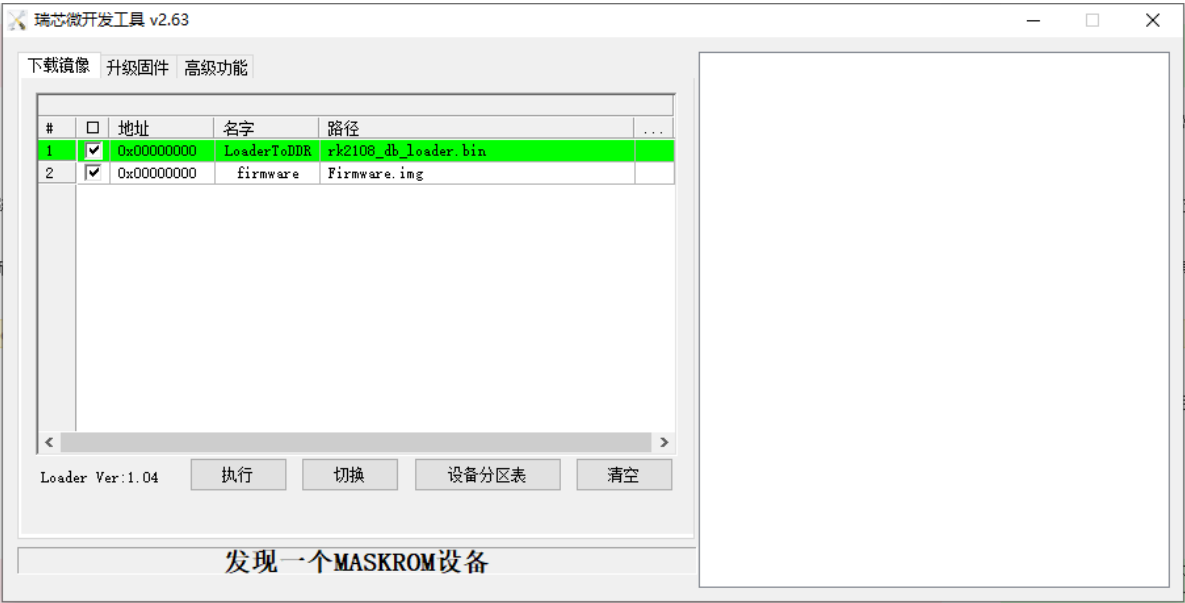
2. 点击“驱动安装”直到驱动安装成功。
3. 安装成功：



注意：在安装驱动的时候，部分 windows 系统的版本，需要绕过数字签名，重启电脑按F8，选择强制禁用驱动程序签名强制，再安装驱动。

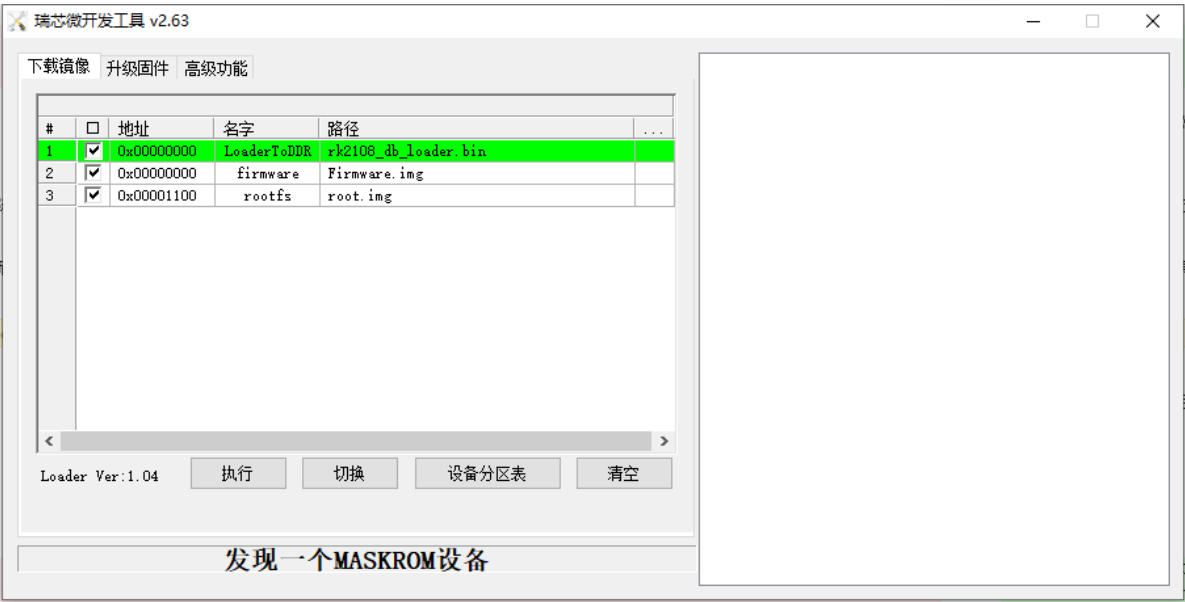
6.2 Windows版升级工具

打开 bsp/rockchip/tools 目录下的 Rockchip_Develop_Tool_v2.63，如首次使用此工具，需要安装它目录下的驱动：DriverAssitant_v4.91。打开升级工具：



第1项“LoaderToDDR”选择 bsp/rockchip/rk2108/Image/rk2108_db_loader.bin。

第2项“Firmware”选择 bsp/rockchip/rk2108/Image/Firmware.img。



若有烧录文件系统的需要，可在工具空白处右键，添加项，名字为“rootfs”，路径为 bsp/rockchip/rk2108/Image/root.img，地址为所使用的board目录下setting.ini中root分区的PartOffset（若文件不存在则默认为board/common/setting.ini），以board/common/setting.ini为例，烧录地址为0x1100。

6.3 Linux版烧录工具及命令

Linux 系统下可以使用如下脚本完成固件烧录：

```
bsp/rockchip/rk2108/update_firmware.sh
```

它实际是调用以下命令完成烧录：

```
#!/bin/sh
../tools/upgrade_tool db Image/rk2108_db_loader.bin
../tools/upgrade_tool wl 0 Image/Firmware.img
../tools/upgrade_tool rd
```

若有烧录文件系统的需要，参考如下命令：

```
#!/bin/sh
../tools/upgrade_tool db Image/rk2108_db_loader.bin
../tools/upgrade_tool wl 0 Image/Firmware.img
../tools/upgrade_tool wl 0x1100 Image/root.img
../tools/upgrade_tool rd
```

烧录地址说明见 [Windows版升级工具](#)。

7. 运行调试

7.1 系统启动

系统启动方式有以下几种：

1. 固件升级后，自动重新启动；
2. 插入USB供电直接启动；
3. 有电池供电的设备，按Reset键启动；

7.2 系统调试

RK2108 支持串口调试。不同的硬件设备，其串口配置也会有所不同。

串口通信配置信息如下：

波特率：115200

数据位：8

停止位：1

奇偶校验：none

流控：none

成功进入调试的截图：

```
Not found devices
Boot1 Release Time: Feb 13 2020 14:21:41, version: 1.02
BootFromDev:0
SPI FLASH ID:ef 40 18
flash capacity:16MB
FW1 addr:0x100
NO find PART_FW2
MemBoot
slot priority:15, tries_remaining:7, successful_boot:0
slot priority:14, tries_remaining:7, successful_boot:0
Boot FW1
FW Base:0x20200, Size:162768
start_system XIP: 0x18020341
clk_init: SCLK_SHRM = 7500000
clk_init: PCLK_SHRM = 10000000
clk_init: PCLK_ALIVE = 10000000
clk_init: HCLK_ALIVE = 10000000
clk_init: HCLK_M4 = 10000000
clk_init: ACLK_LOGIC = 10000000
clk_init: HCLK_LOGIC = 10000000
clk_init: PCLK_LOGIC = 10000000
clk_init: SCLK_SFC_SRC = 5000000
clk_init: SCLK_SFC1_SRC = 5000000
clk_init: PLL_GPLL = 1188000000
clk_init: PLL_CPLL = 1188000000
clk_init: SCLK_SFC_SRC = 49500000
clk_init: SCLK_SFC1_SRC = 79200000
clk_init: HCLK_M4 = 297000000
clk_init: ACLK_DSP = 396000000
clk_init: ACLK_LOGIC = 297000000
clk_init: HCLK_LOGIC = 148500000
clk_init: PCLK_LOGIC = 148500000
clk_init: SCLK_SHRM = 297000000
clk_init: PCLK_SHRM = 99000000
clk_init: pCLK_ALIVE = 99000000
clk_init: HCLK_ALIVE = 99000000

\ | /
- RT -      Thread Operating System
/ | \      3.1.3 build May 12 2020
2006 - 2019 Copyright by rt-thread team

version info: 2020-05-12 14:27:58.441339 110afb1(rtt) 4962fb3(hal)
msh />
HID Recived:
Report ID 01
00
HID Recived:
Report ID 01
01
msh />
```