目录

摄像头驱动的编译与更新 3
添加相机驱动 3
编译与更新驱动 3
运行相机出图DEMO 3

Last update: 2023/11/19 23:18	tda4系列:摄像头驱动的编译与更新	http://wiki.yytech.cc/doku.php?id=tda4%E7%B3%BB%E5%88%97:%E6%91%84%E5%83%8F%E5%A4%B4%E9%A9%B1%E5%8A%A8%E7%9A%84%E7%BC%96%E8%AF%91%E4%B8%8E%E6%9B%B4%E6%96%B0

摄像头驱动的编译与更新

添加相机驱动

强列建议完全按照TI方法的步骤增加相机驱动：TI官方-新增相机驱动

对于 揖越 免费提供，或者用户定制的相机驱动， 我们提供 imaging/sensor_drv/src 目录下的相机驱动文件。

其它，如I2C读写，相机名称定义□MAKEFILE添加源文件，请按照官方指导或以往的操作习惯完成。

需要修改的文件列表：

- imaging/sensor_drv/src 下增加的相机驱动文件夹
- imaging/sensor_drv/include/iss_sensors.h
- imaging/sensor_drv/iss_sensors_priv.h
- imaging/sensor_drv/iss_sensors.c
- imaging/sensor_drv/concerto.mak

需要特别注意，对于EVM和 SK 板，I2C的序号是不同的。如果有I2CMUX□还需要设置好I2CMUX.

编译与更新驱动

在ti_sdk/vision_apps目录运行 `make imaging && make vx_app_rtos_linux_mcu2_0` 编译生成新的mcu2_0固件。

将在vision_apps/out目录生成的固件 vx_app_rtos_linux_mcu2_0.out□将此固件复制到主板 /lib/firmware/vision_apps_eaik/目录，替换相应文件. **注意备份原文件**□

重新启动Linux以加载新的mcu固件。

运行相机出图DEMO

快速验证摄像头出图，可以使用：

- vision_apps/apps/basic_demos/app_single_cam
- vision_apps/apps/basic_demos/app_multi_cam

在vision_apps下 `make vision_apps` 可重新编译以上两个APP□

注意， 揖越出品的 4通道/6通道 GMSL扩展卡产品，使用了TDA4的两路CSIRX□CSIRX0/CSIRX1□□默认的app_single_cam 应用，利用的是CSIRX0, 如相机接在CSIRX1□需要修改 capture node 的配置。

利用双路CSIRX时，也需要注意Capture的配置，默认配置每一个CSIRX instance接四路相机（4 个 virtual channel□□ 使用dual-max9296扩展卡 接3或4路相机输入时，需要注意instance map的配置。

具体使用，请参考揖越提供的参考代码。

From:
http://wiki.yytech.cc/ - **YYT Docs**

Permanent link:
http://wiki.yytech.cc/doku.php?id=tda4%E7%B3%BB%E5%88%97:%E6%91%84%E5%83%8F%E5%A4%B4%E9%A9%B1%E5%8A%A8%E7%9A%84%E7%BC%96%E8%AF%91%E4%B8%8E%E6%9B%B4%E6%96%B0

Last update: **2023/11/19 23:18**