

# 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



# 摄像头驱动的编译与更新

## 添加相机驱动

强烈建议完全按照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）默认的应用 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。

tda4  
系  
列  
Last  
update: 2023/11/19 23:18  
头像  
动的  
编译  
与更  
新  
<https://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>

From:  
<https://wiki.yytech.cc/> - **YYT Docs**

Permanent link:  
<https://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**

