

REF : PHYTEC-5151

DURÉE : 5 JOURS (35 HEURES) - SESSION INTRA ET INTER-ENTREPRISES

SANCTION DE LA FORMATION : ATTESTATION DE FIN DE STAGE ET DE PRÉSENCE, ÉVALUATION DES ACQUIS

NATURE DE LA FORMATION : ADAPTATION ET DÉVELOPPEMENT DE COMPÉTENCES

Objectifs

Cette formation autour de BSP LinRT Helium Yocto 2.6 Thud, FSLC Linux kernel 4.14 sur le Kit SBC Mira phyCORE i.MX 6 Quad :

- Maîtriser l'installation de l'environnement Yocto Thud 2.6
- Maîtriser les commandes usuelles Bitbake
- Gérer la configuration de build et de la Machine i.MX6
- Ajouter et Mettre en oeuvre ses propres layers Yocto
- Construire et customisez son image Linux avec Yocto
- Développer et mettre au point des applications avec le SDK Yocto i.MX6
- Configurer et adapter le noyau linux à sa plate-forme i.MX6
- Adapter les drivers du noyau Linux pour i.MX6
- Développer et mettre au point des applications Qt 5.12 avec le SDK Yocto i.MX6

Pré-requis

Notre formation Yocto BSP pour processeurs NXP iMX 6 est adaptée aux développeurs en informatique et techniciens dans le domaine de Linux embarqué confrontés aux problèmes de portage d'applications Temps Réel sur système i.MX 6 sous Yocto.

Une connaissance des commandes UNIX usuelles et des notions de programmation en langage C sont nécessaires.

Projet Yocto

- Présentation du projet Yocto
- OpenEmbedded Core et poky
- Notion de Layers et de Recettes
- Les utilitaires GIT et repo
- Rôle de l'outil de construction bitbake

Yocto FSL Community

- Les layers spécifiques FSL
- Les différentes distributions FSL et FSLC
- Les images applicatives proposées

Travaux pratiques

- Mise en oeuvre d'une configuration de BSP avec choix des layers, configuration de la distribution et de l'image fslc-framebuffer à générer pour une machine spécifique : Kit SBC Mira phyCORE i.MX 6Q

1.

Customisation d'une Image Yocto FSL Community

- Méthodologie
- Ajout de son propre Layer
- Recette minimale de construction de paquetage
- Customisation de recettes
- Ajout de d'étapes de compilation
- Notion de classes

Travaux pratiques

- Écriture d'une recette simple Yocto pour l'intégration de votre application à l'image filesystem finale.
- Analyse d'exemples de paquetages
- Ajouter des fichiers de configuration à une recette
- Écriture et ajout d'un layer à la compilation du système Linux embarqué LinRT pour Kit Phytex phyBOARD Mira i.MX 6Q
- Ajouter des fichiers de configuration à une recette
- Recette d'ajout de script de démarrage avec initd
- Recette d'ajout de service de démarrage sous Systemd

3.

Yocto FSL Community BSP

- Fichier local.conf et réglages globaux
- Les différentes cibles NXP i.MX supportées
- Notion de MACHINE et de PROVIDER
- Bootloader u-boot et barebox
- Spécificités et optimisation du noyau linux-fslc et linux-i.mx sous Yocto
- Customisation du kernel devicetree

Travaux pratiques

- Configuration du noyau linux du kit Phytex phyBOARD-Mira i.MX 6Q
- Modification du devicetree et mise en oeuvre d'un patch noyau avec l'utilitaire GIT sous Yocto
- Génération d'une image Linux pour SBC Mira phyCORE i.MX6 Quad avec partition rootfs readonly

2.

Software Development Kit Yocto FSL Community

- Pluggin Eclipse Yocto SDK
- Ajout de package-dev et header kernel pour développement de device driver
- Génération et déploiement d'un SDK complet
- Notion d'Extended-SDK

Travaux pratiques

- Mise en oeuvre du SDK GNU GCC/GDB Yocto sous Eclipse : configuration, compilation et débogage sur cible Mira phyCORE i.MX6 Quad

Introduction au développement de pilotes Linux / Pilotes de périphériques sous Linux

- Introduction à la programmation en mode noyau
- Architecture d'un module simple
- Programmation de pilote de périphérique
- Programmation de pilotes de périphériques simples : Structure de la File Operation
- API du noyau Linux et gestion mémoire en Kernel Mode

Travaux pratiques

- Compilation et déploiement d'un module driver linux externe/propriétaire avec le SDK Yocto LinRT sous Eclipse
- Programmation de pilotes de périphériques Linux, Signaux et Timer en kernel mode sur plateforme i.MX6
- Driver bloquant, gestion d'interruption sur plateforme sur cible Phytex Mira phyCORE i.MX6 Quad

4.

Software Development Kit Qt sous Yocto FSL Community

- Intégration Qt sous Yocto FSL Community
- Support Hardware GPU OpenGL ES, VPU, Audio
- Support KMS/DRM et support Multi-Framebuffer
- Spécificités d'un SDK Yocto Qt 5.12 LinRT et support GPU : différents réglages des packages de modules Qt 5.12 entre CPU iMX6Solo, iMX6QDL

Travaux pratiques

- Personnalisation de l'image fslc-framebuffer avec ajout de layer Qt 5.12 sous Yocto 2.6 et des modules QtCANbus, QtSerialPort et QtSerialBus pour le Kit Phytex Mira phyCORE i.MX6 Quad
- Mise en oeuvre du SDK Qt 5.12 Yocto sous QtCreator : configuration, déploiement et débogage sur cible Mira phyCORE i.MX6 Quad

5.