

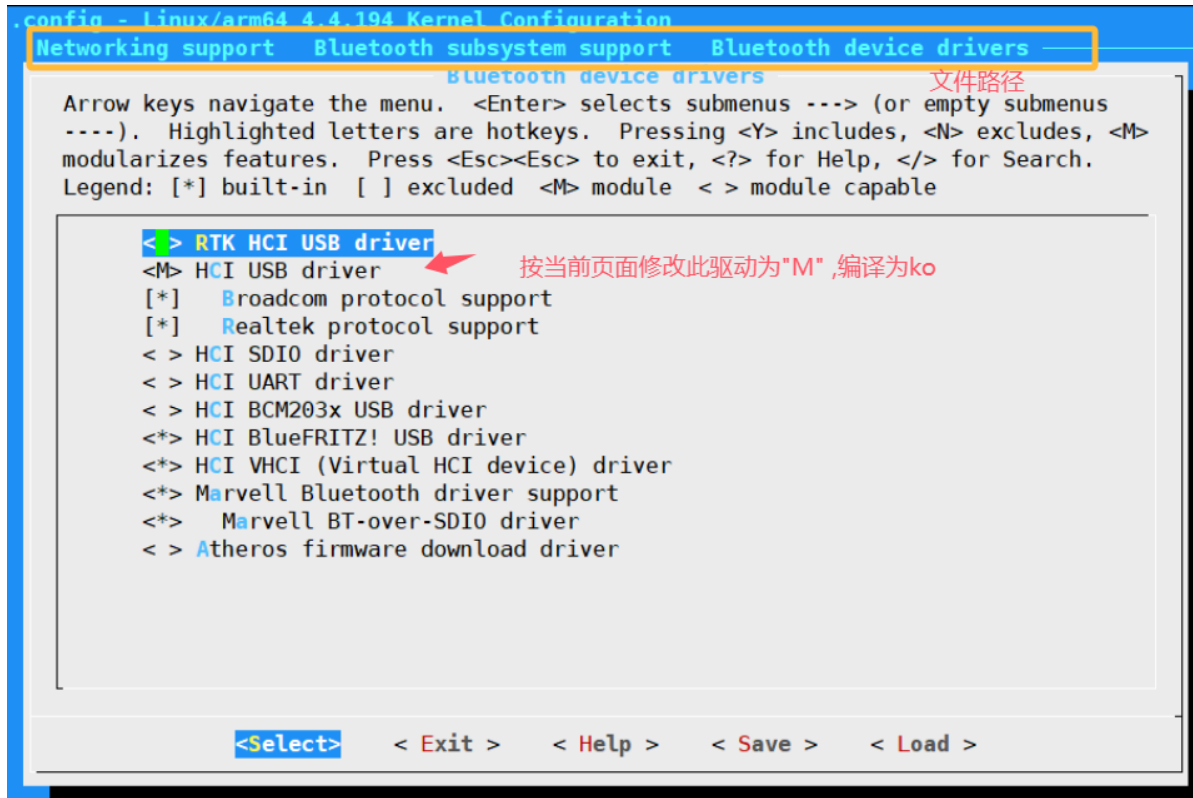
1 需要先修改sdk 内核配置蓝牙驱动为ko的方式编译出对应ko文件

进入内核目录

```
cd kernel
```

通过 menuconfig 配置内核

```
make arch=arm64 menuconfig
```



2 挂载文件系统

创建挂载目录 mount-dir, 将 ubuntu.img 挂载到 mount-dir

```
mkdir mount-dir
```

```
sudo mount linaro-rootfs.img mount-dir/
```

3 添加对应bin文件 以及对bin文件加载路径

进入挂载的文件系统目录

```
cd mount-dir
```

进入对应蓝牙加载的bin文件目录

```
cd lib/firmware/
```

创建对应文件

```
sudo mkdir rtl_bt
```

拷贝附件中的bin文件到rtl_bt目录下

```
sudo cp rtl8723b_fw.bin rtl_bt/
```

4 添加启动脚本在开机加载对应ko文件脚本

修改挂载的文件系统rc.local 文件。添加脚本调用

```
sudo vi /etc/rc.local
```

在如下位置添加/etc/init.d/bt_usb_init.sh的脚本调用

```
    echo "no exit ttyUSB"
fi
```

```
/etc/init.d/bt_usb_init.sh
```

```
exit 0
```

拷贝附件中提供的bt_usb_init.sh脚本文件到/etc/init.d/目录

给脚本文件权限否则，自启时蓝牙驱动不会加载

```
chmod 777 /etc/init.d/bt_usb_init.sh
```

脚本内容

```
#!/bin/bash
```

```
modules_dir=/lib/modules/`uname -r`
```

```
insmod $modules_dir/btbcm.ko
```

```
insmod $modules_dir/btrtl.ko
```

```
insmod $modules_dir/btintel.ko
```

```
insmod $modules_dir/btusb.ko
```

5 预置编译的ko到文件系统

创建文件预置目录

```
sudo mkdir -p /lib/modules/4.4.194
```

拷贝附件中提供的ko文件到/lib/modules/4.4.194目录下

6 取消文件系统挂载

回到挂载的mount-dir目录上一级，取消文件系统的挂载

```
sudo umount mount-dir
```

7 全局编译对应debian 镜像

回到sdk 根目录全局编译

```
./build.sh
```

8 烧写编译出的完整镜像