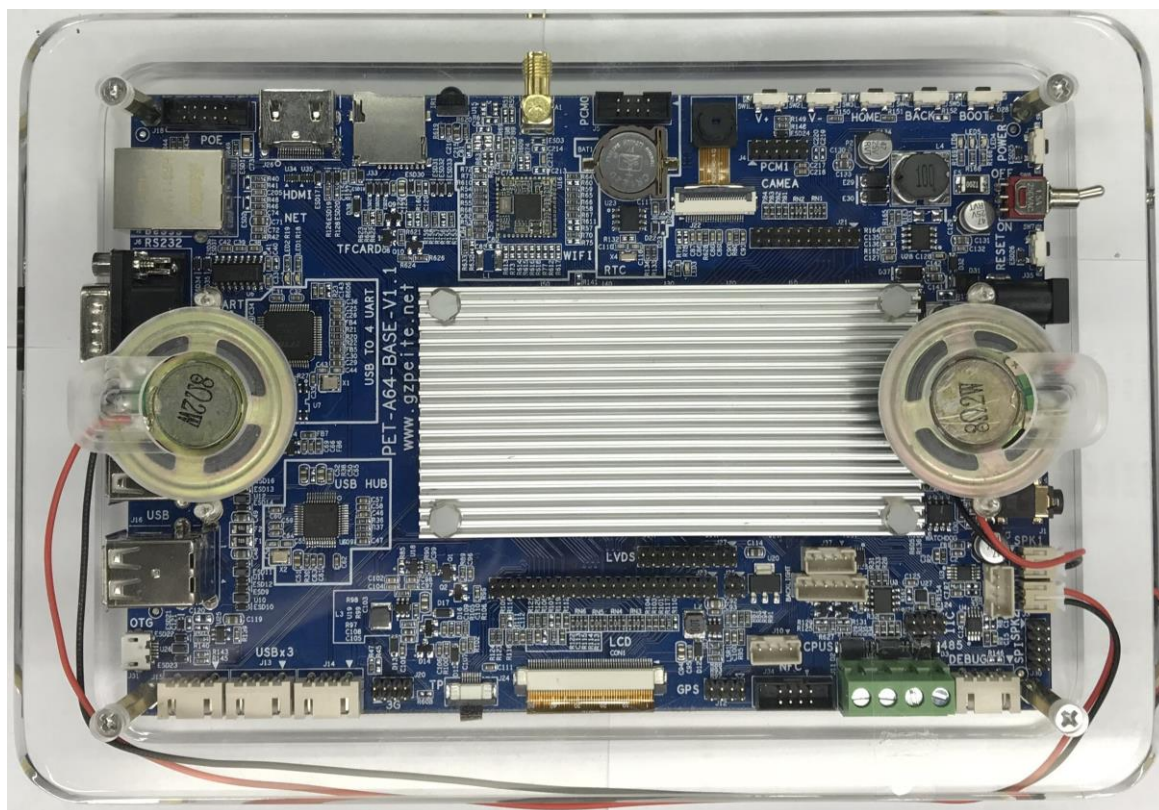




# PET-R18 开发板/全功能板 用户手册

## 一、PET-R18 开发板/全功能板整机图



## 二、PET-R18 开发板/全功能板整机及配件列表

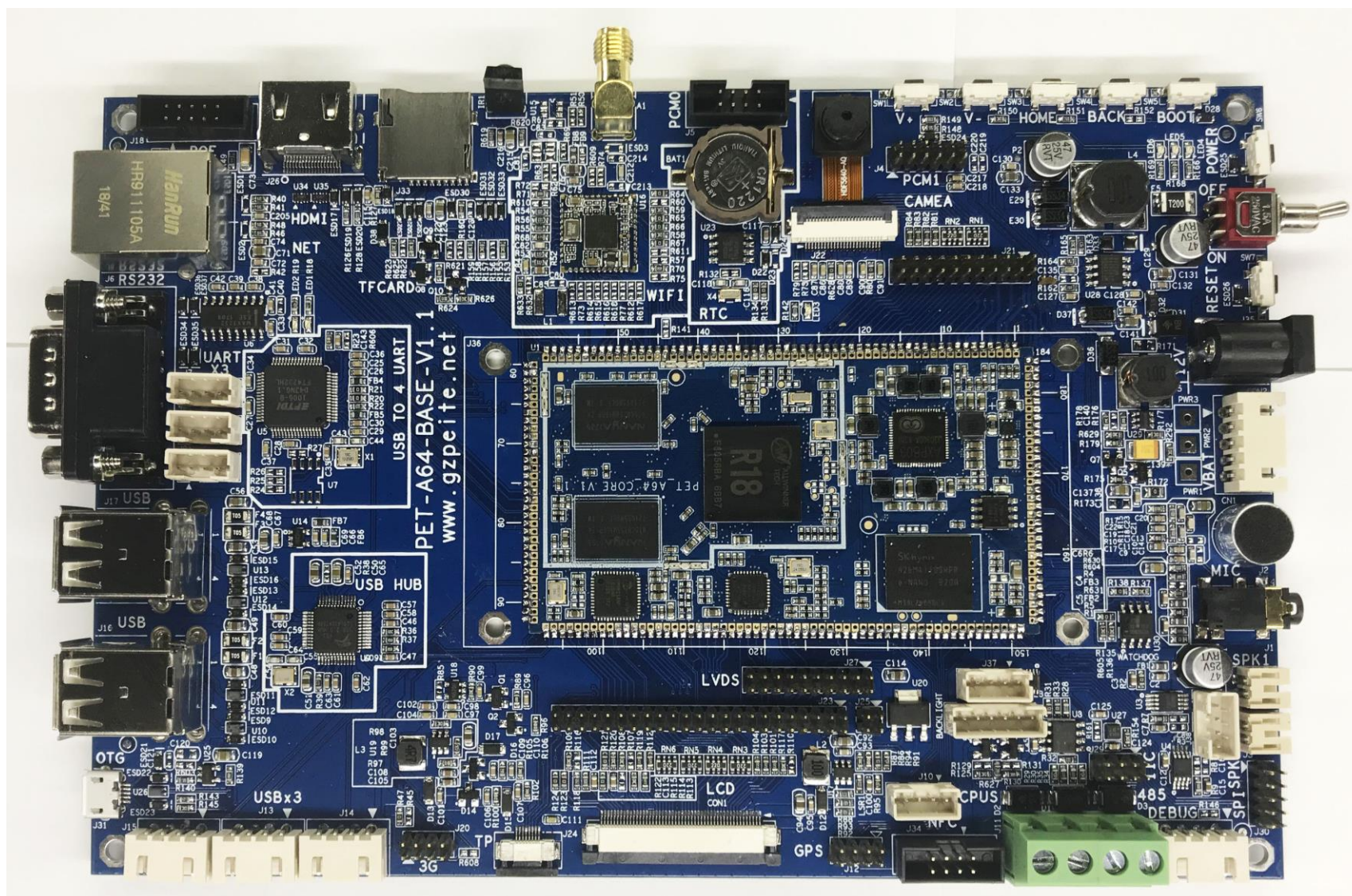


**配件列表：**

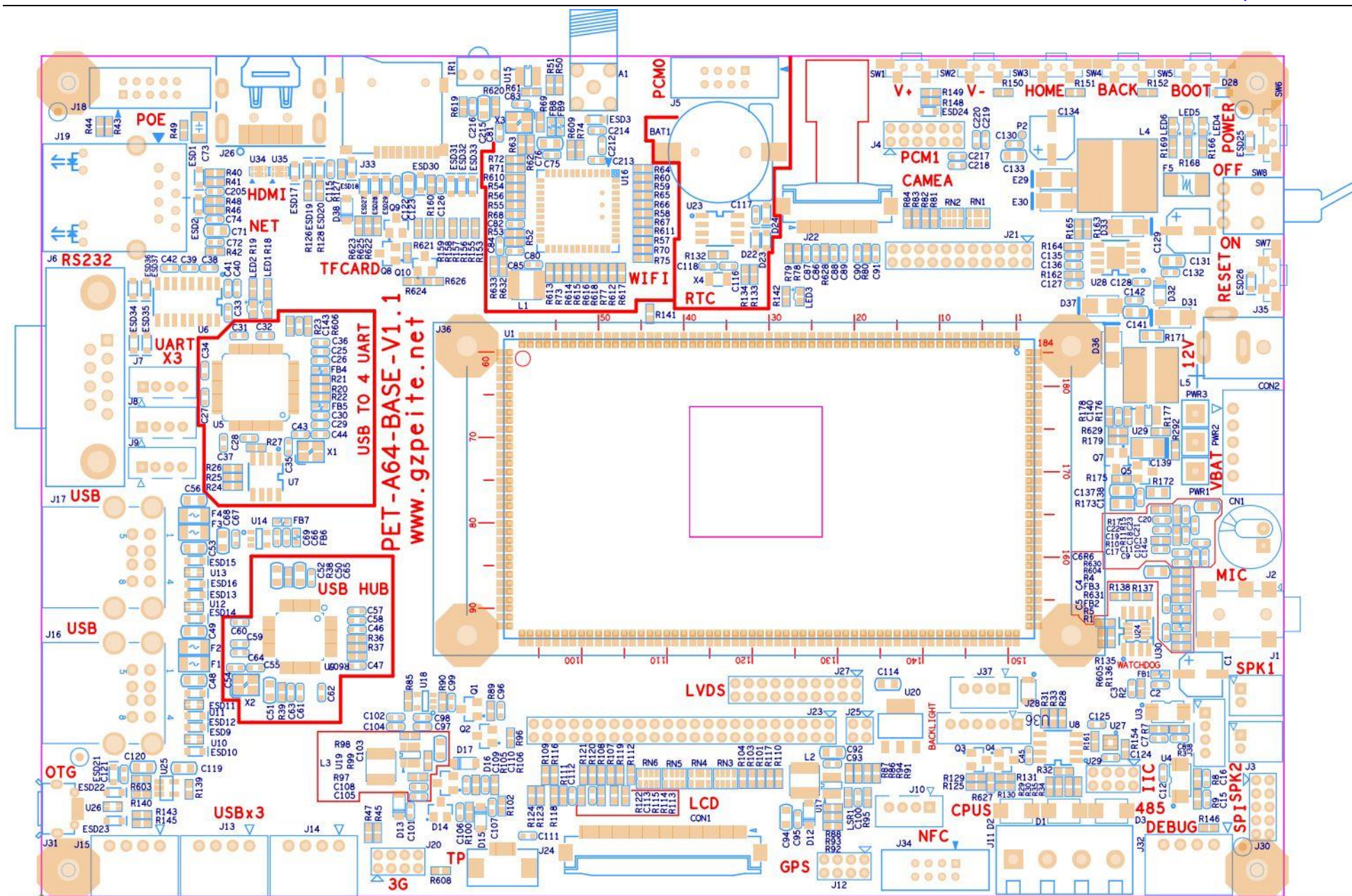
- 1、12V/3A 电源适配器
- 2、6db WIFI/BT 天线
- 3、串口板连接线
- 4、工业串口调试板
- 5、串口板Mini USB线
- 6、OTG Micro USB 线
- 7、500万像素摄像头（板载）
- 8、2W双通道喇叭（板载）



### 三、PET-R18 开发板/全功能板硬件功能说明



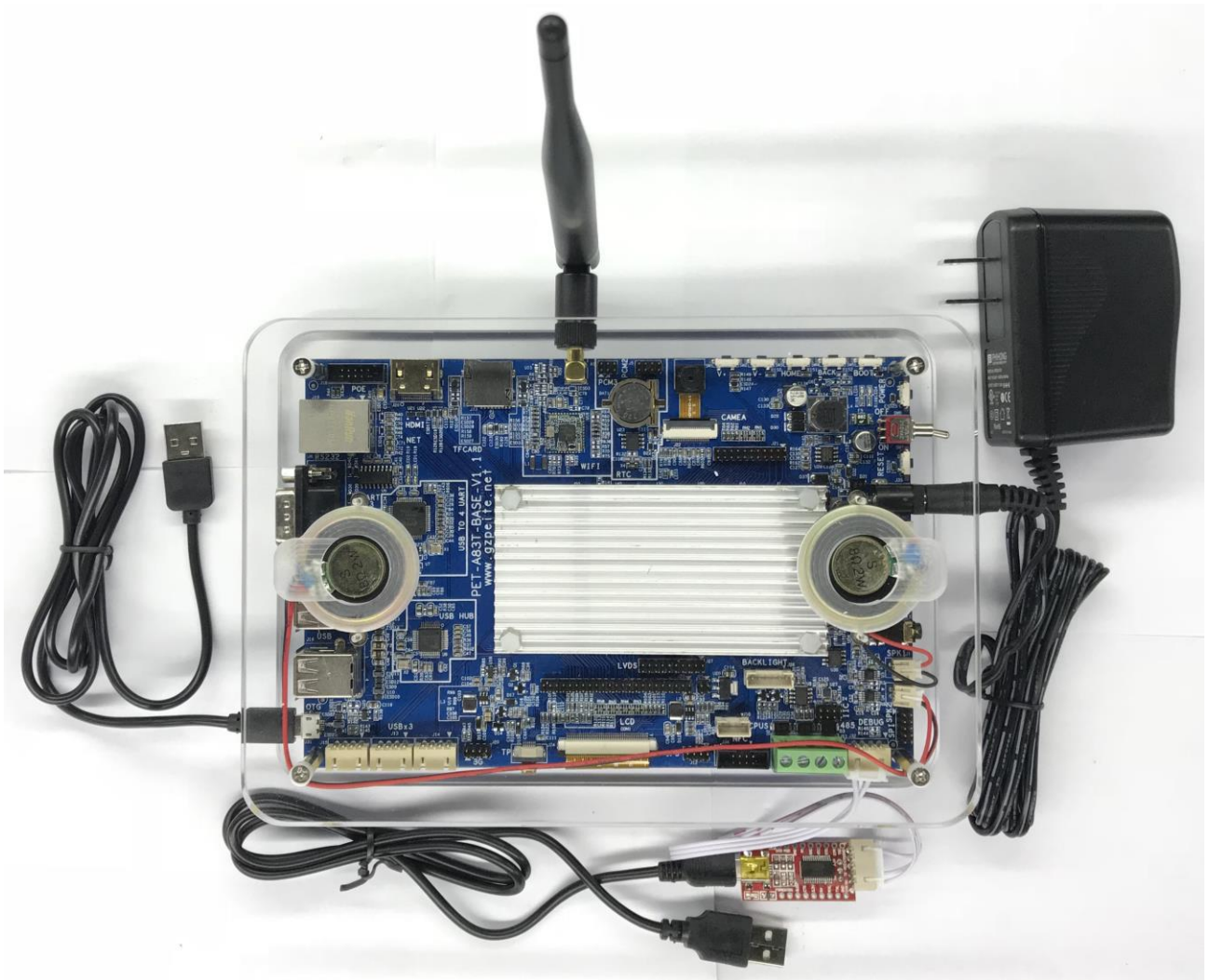




序号	功能	芯片型号	数量	芯片/接口位号
1	双通道 3W 喇叭	LY8006UL	2	U3/U4/J1/J3/J38
2	四段式耳机接口	PJK-647	1	J2
3	板载麦克风 MIC	CZ034AP462	1	CN1
4	I2S/LineIn/LineOut/I2C 接口		1	J4
5	I2S/I2C 接口		1	J5
6	工业 RTC 时钟	PCF8563T	1	U23
7	工业硬件看门狗	MAX6369KA	1	U24
8	单片机硬件看门狗	STC15W100	1	U30
9	工业 USB 一转四路串口	FT4232	1	U5
10	TTL 串口	FT4232	3	J7/J8/J9
11	RS232 串口	MAX3232	1	U6/J6
12	485 总线接口	MAX13487	1	U36/U8/J11
13	北斗/GPS 模组接口(模组外置)	UM220/NEO-7M	1	J12
14	重力传感器	BMA250	1	U27
15	一转七 USB HUB	FE2.1	1	U9
16	USB HOST 接口(共模滤波器/限流器件/ESD 器件)		7	J16/J17/J13/J14/J15
17	POE 供电接口(模组外置)		1	J18
18	PCIE 3G/4G 接口(模组外置)		1	J20
19	以太网接口	HR911105	1	J19
20	SDIO WIFI	RTL8723BS	1	U16
21	SDIO 蓝牙	RTL8723BS	1	U16
22	板载摄像头 500 万像素	OV5640	1	J22
23	外置 CSI/MIPI 摄像头接 (22 Pin 排针)		1	J21
24	IPS 全视角 LCD 7 寸 1024*600		1	CON1
25	LVDS LCD 显示屏接口(20 Pin 排针)		1	J27
26	RGB/MIPI LCD 显示屏接口		1	J23
27	外置 LVDS LCD 背光接口		1	J28
28	I2C 电容触摸屏		1	J24
29	I2C 接口/GPIO		1	J29
30	SPI 接口/GPIO		1	J30
31	调试串口		1	J32
32	USB 应用程序调试接口/OTG 接口		1	J31
33	KEY(HOME/BACK/MENU/VOL+/VOL-/POWER/RESET)		7	SW1 ~ SW7
34	外置 TF 接口		1	J33
35	NFC 读卡模组接口(模组外置)	PN547C2	1	J34
36	3.7V 电池接口		1	CON2
37	HDMI 接口		1	J26
38	红外遥控输入接口		1	IR1



#### 四、PET-R18 开发板/全功能板开机流程



整体接线图

- 1、连接电源适配器
- 2、连接天线
- 3、连接串口板连接线、串口板 Mini USB 线（另外一端接 PC 机，用于查看调试串口输出信息）
- 4、连接 MicroUSB 线（另外一端连接 PC 机，用于调试应用程序）



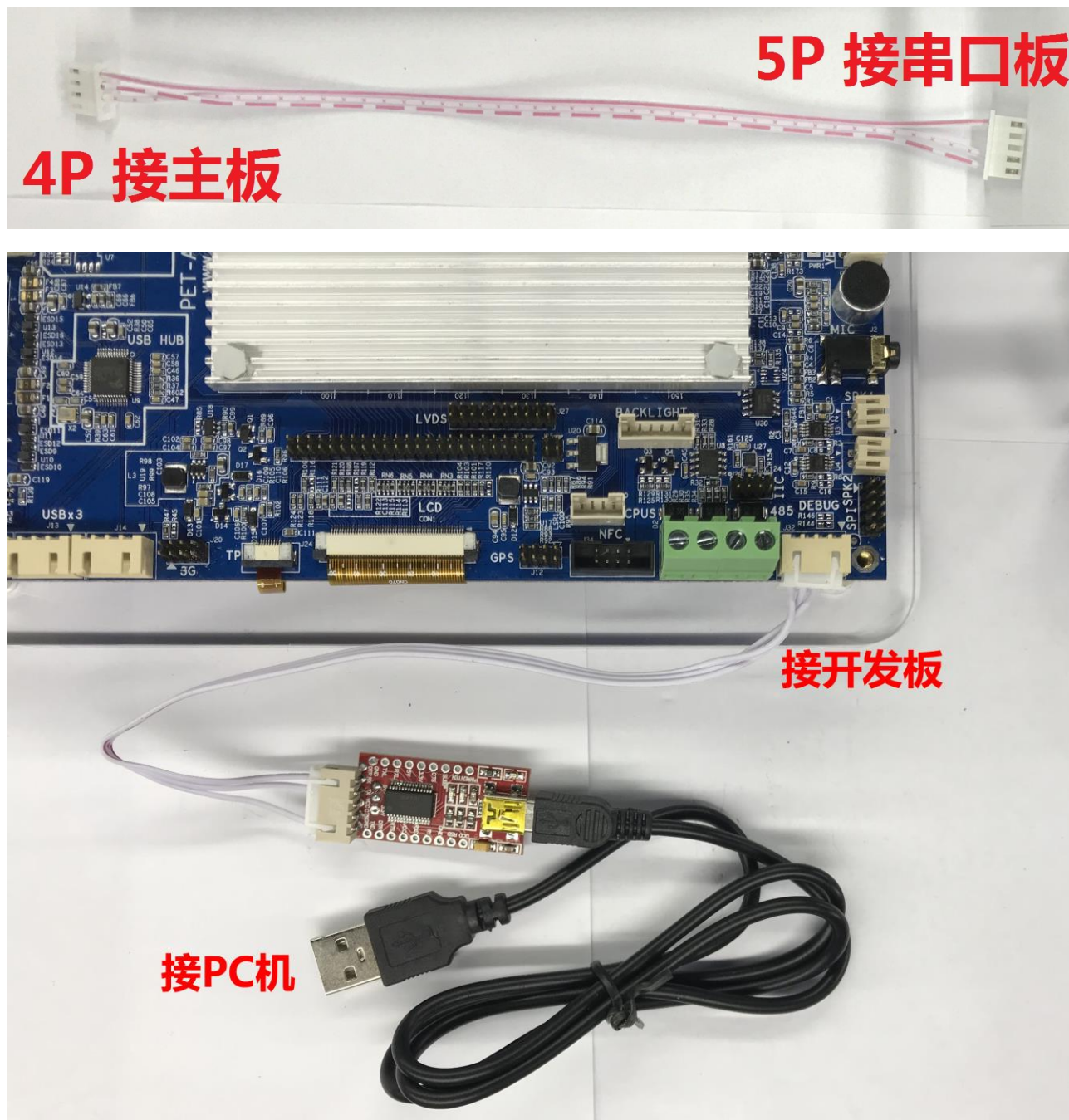
如上图：

- 1、连接好电源适配器。
- 2、打开电源开关后，系统会自动开机启动到安卓系统。
- 3、长按电源键系统会弹出菜单进行关机或重启。





## 五、PET-R18 开发板/全功能板串口调试



- 1、连接串口排线 4Pin 端到全功能板调试串口 UART0。
- 2、连接串口排线 5Pin 端到工业 USB 串口板。
- 3、用 MiniUSB 线连接工业 USB 串口板和 PC 机。
- 4、在 PC 机端安装 USB 串口板驱动程序（位于开发资料的《开发工具》目录下）。
- 5、在 PC 机上打开您常用的串口软件，例如 SecureCRT 等，调试串口的通讯参数如下图：

**串行选项**

端口(O):

波特率(B):

数据位(D):

奇偶校验(A):

停止位(S):

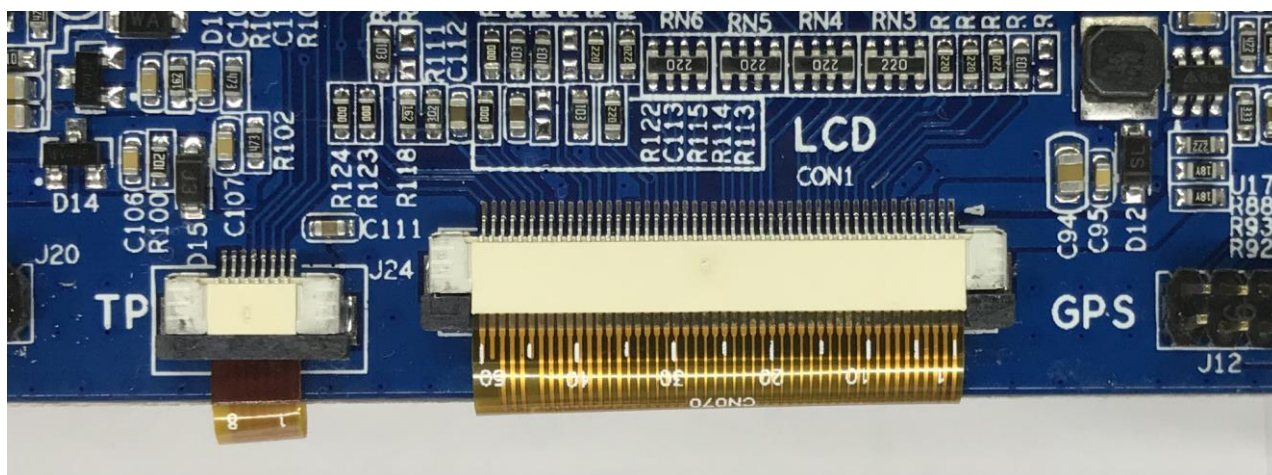
**流控**

☐ DTR/DSR

☐ RTS/CTS

☐ XON/XOFF

## 六、PET-R18 开发板/全功能板 LCD 及 TP 安装



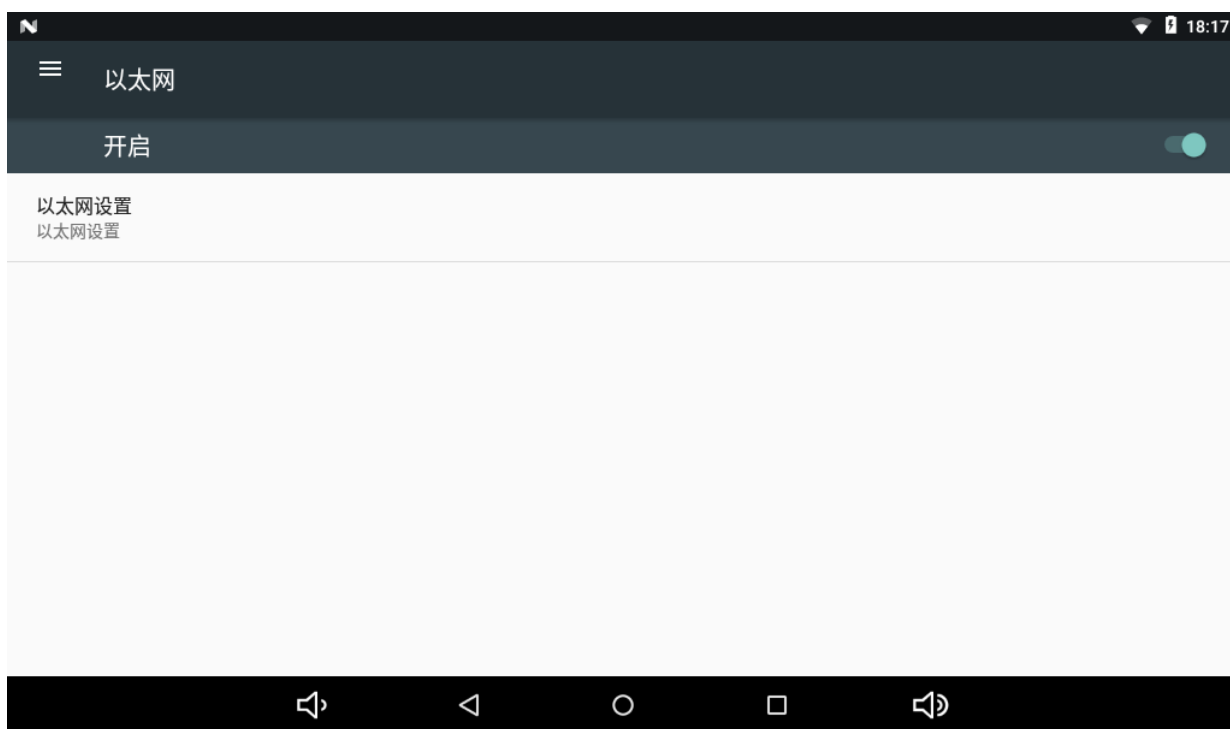
如上图所示，触摸屏 TP 连接方式为下接触（金手指一面向下），LCD 显示屏的连接方式为上接触（金手指一面向上），**特别注意不要方向接反，会引起硬件损坏。**安装的时候先把接插件的塑料锁键向外拔出一一点，然后将 FPC 连接线插入接触槽（注意要插到底），然后把塑料锁键向里推紧即可。



## 七、PET-R18 开发板/全功能板安卓 Android 操作说明

### 1、以太网设置

打开设置程序，选择以太网，显示如下界面，首先点击右上角开关开启以太网：

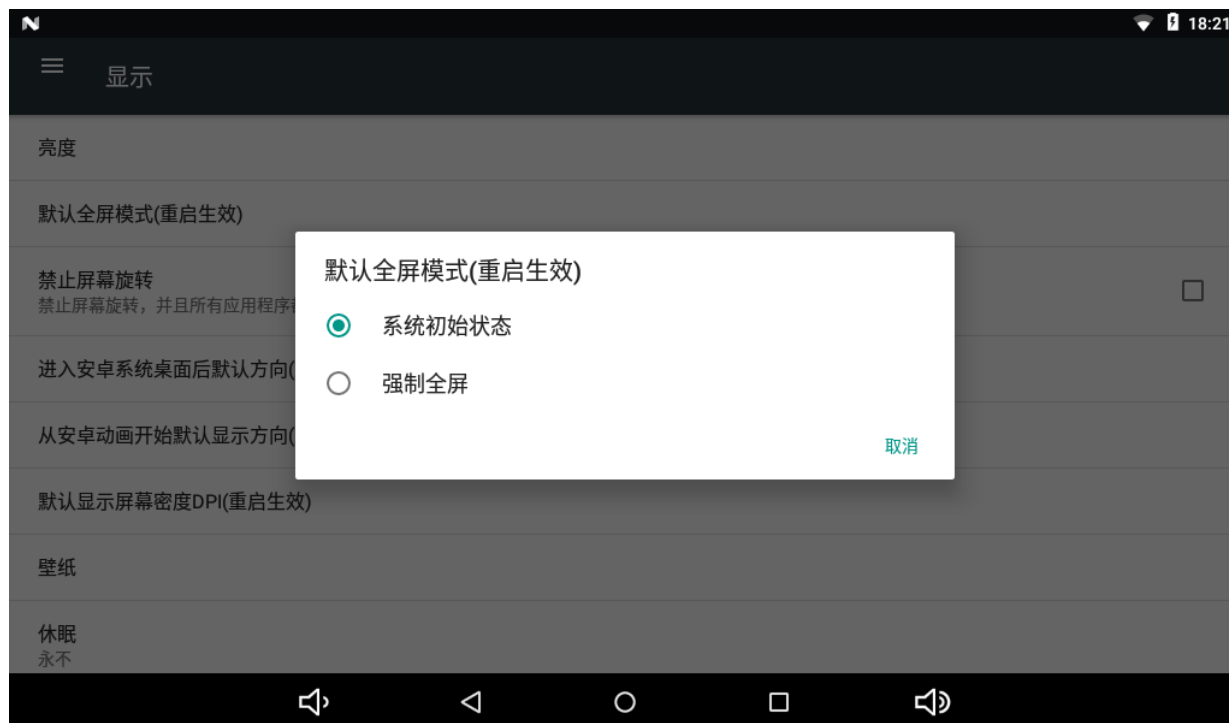


点击以太网设置，进入以太网设置界面



可以根据需要设置为自动获取 IP 地址或指定静态 IP 地址。

## 2、选择系统默认全屏模式



当选择“强制全屏”时，系统启动后在任何情况下都不会显示系统状态栏，应用程序始终全屏显示。

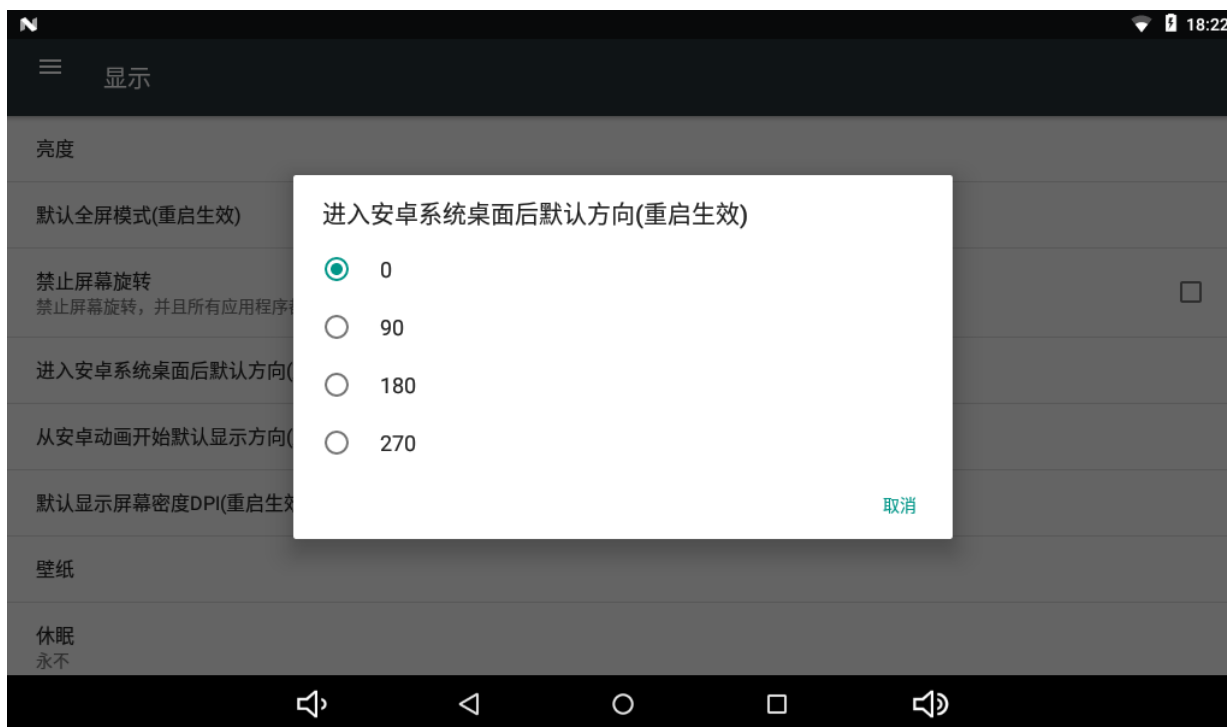
## 3、禁止屏幕旋转



当选择禁止屏幕旋转后，如果系统默认是横屏显示，即使启动竖屏应用，屏幕显示方向也不会改变。



#### 4、设置安卓进入桌面程序后默认显示方向



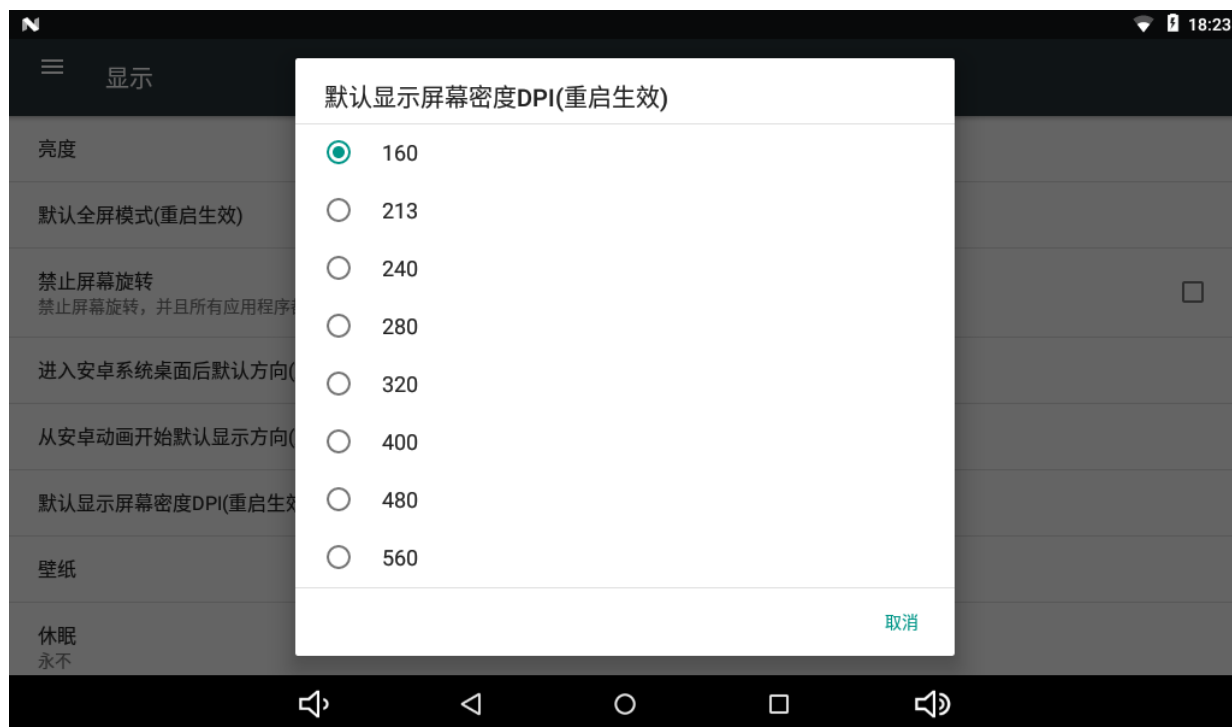
可根据需要，选择 0、90、180、270 四个显示方向。

#### 5、设置系统从启动开始的默认方向



可根据 LCD 安装方向，选择 0、90、180、270 四个显示方向。

## 6、选择 LCD DPI 显示参数



DPI 值越大，字体及图标显示也会跟着变大，可根据实际需要进行选择，系统默认为 160。

## 7、HDMI 是否输出音频设置



当连接 HDMI 时，可以设置音频是从 HDMI 输出，还是从喇叭或耳机输出。

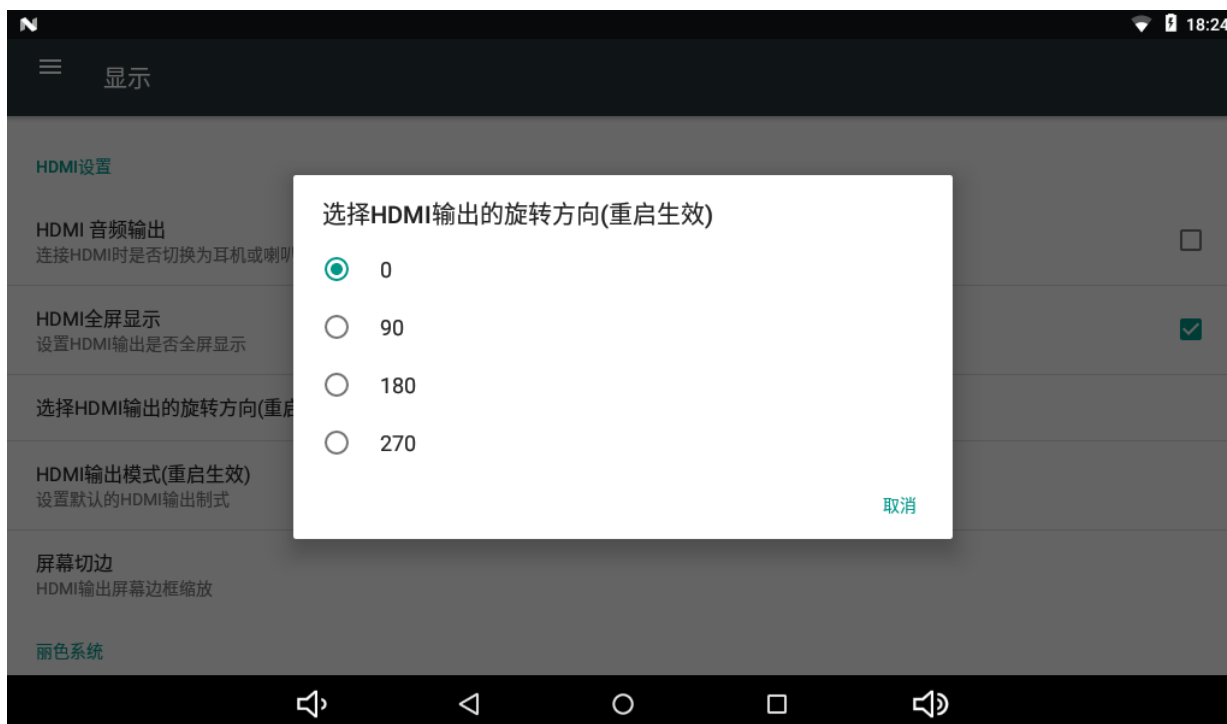


## 8、HDMI 全屏输出设置



Hdmi 是否跟据系统分辨率自动填充黑边或拉升进行全屏显示。

## 9、HDMI 旋转方向设置

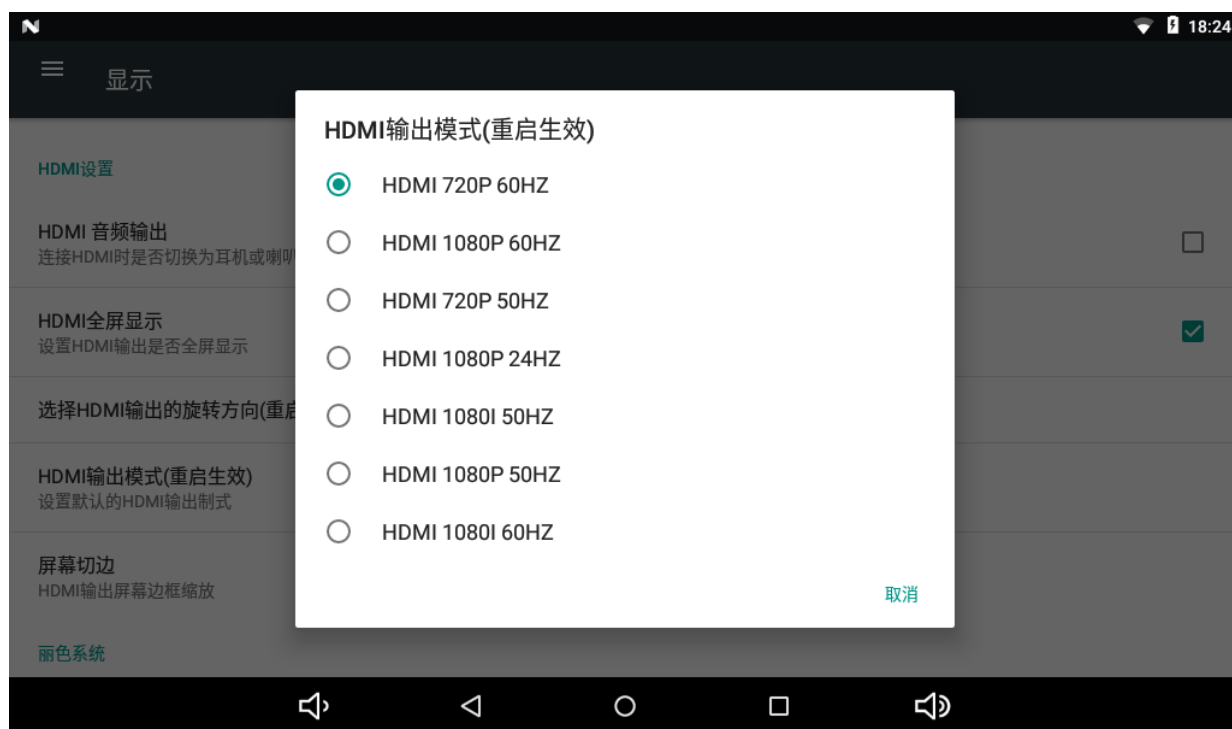


可以支持 HDMI 横屏或竖屏显示，与系统显示方向配合使用（系统从启动开始的默认方向）：

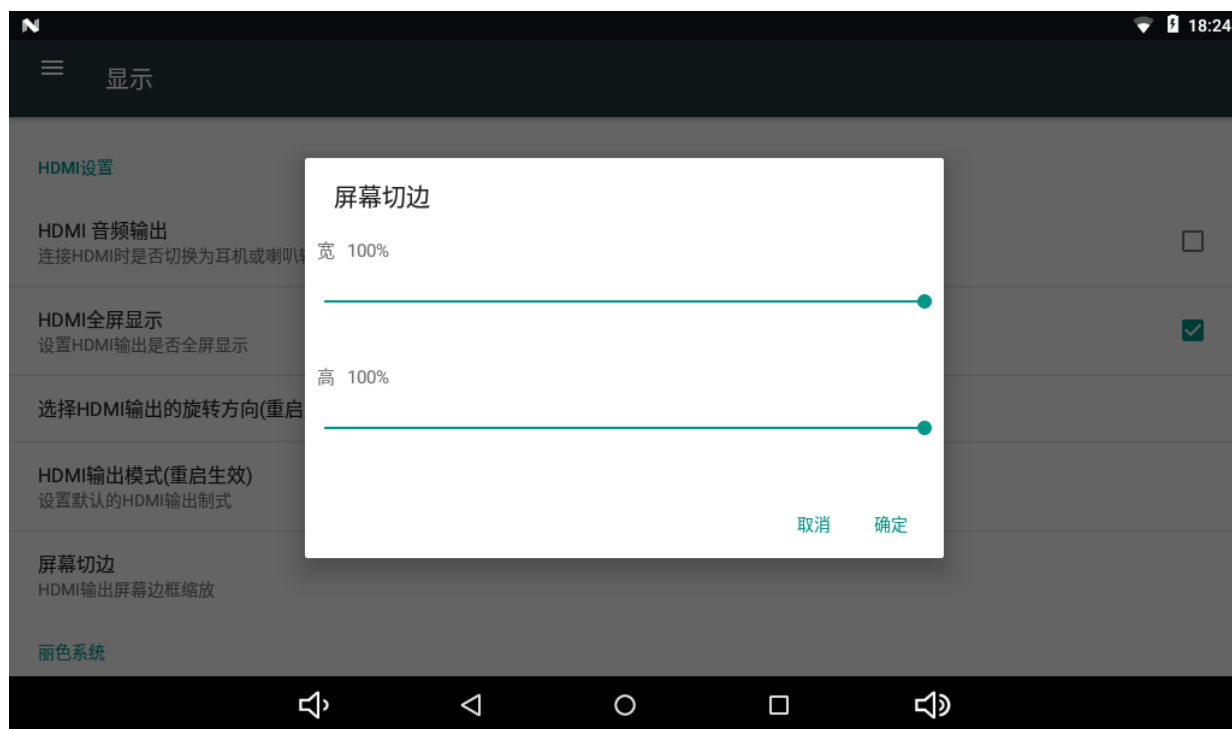
系统默认方向为横屏时，此时应该设置为 0 或 180

系统默认方向为竖屏时，此时应该设置为 90 或 270

## 10、HDMI 输出模式选择

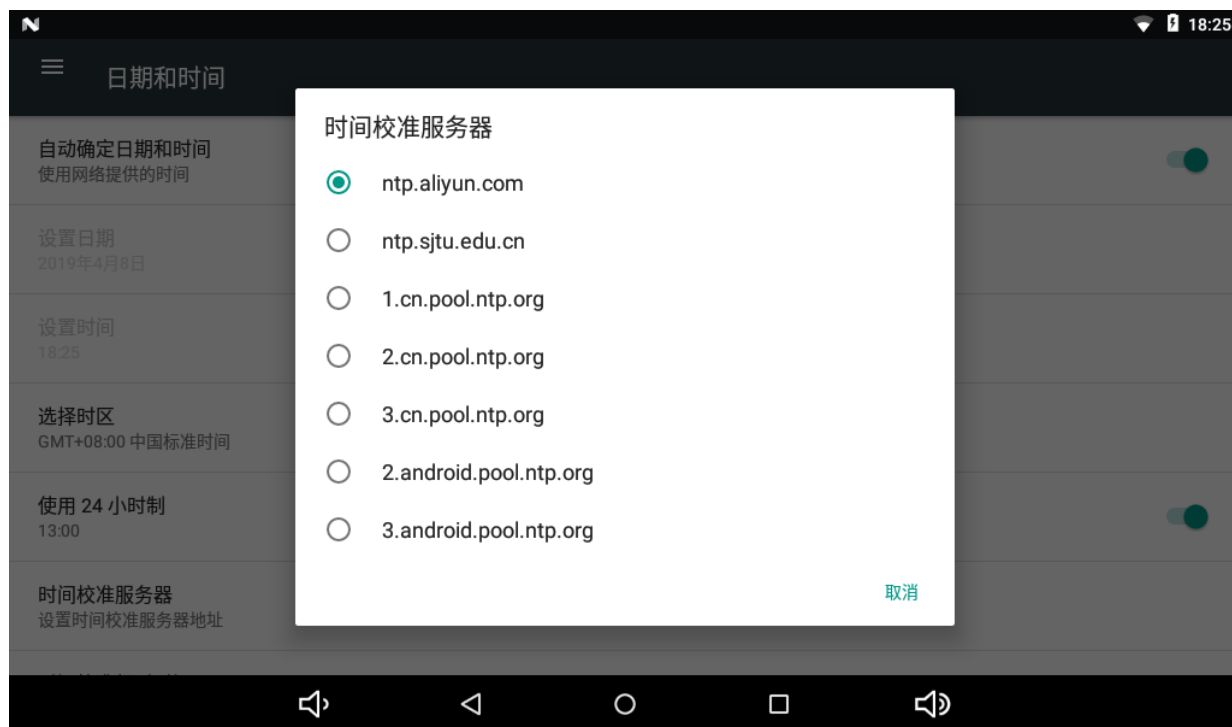


## 11、HDMI 切边设置



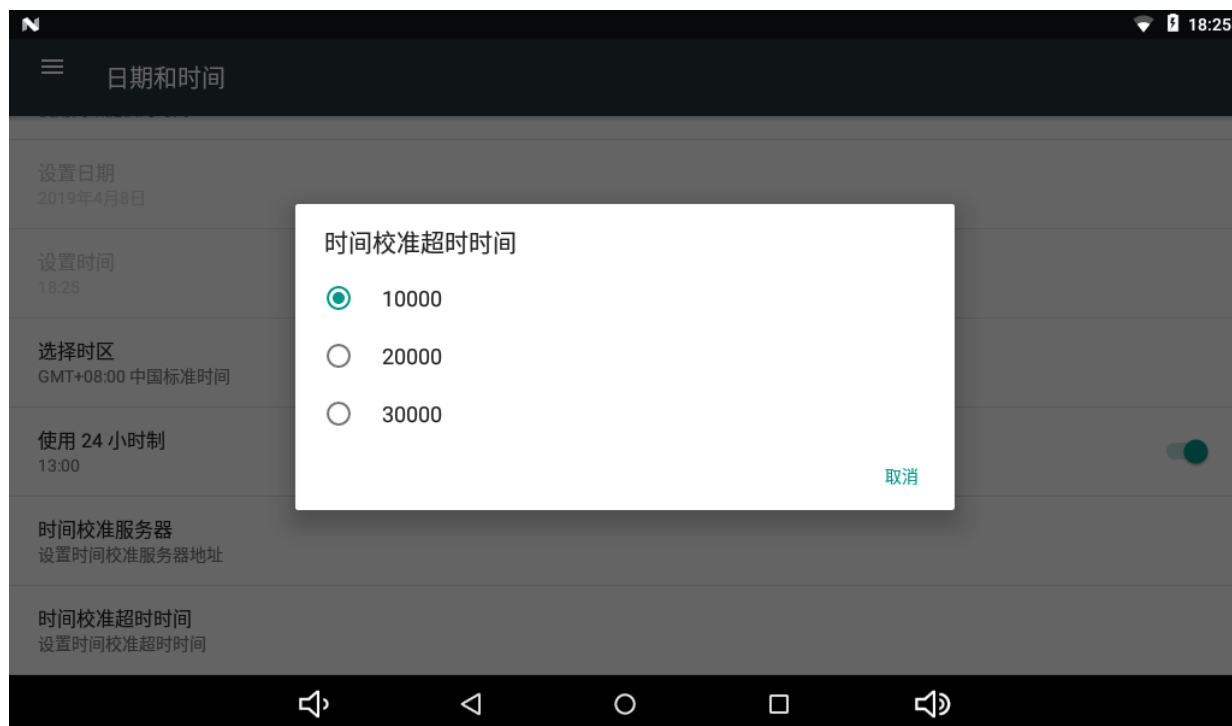
如果 HDMI 输出到显示器上显示不全或显示四周有黑边时可以进行输出信号调整。

## 12、网络时间自动校准设置



可根据实际网络情况选择通讯良好的时间校准服务器。

## 13、网络时间自动校准超时时间设置



默认超时时间是 10 秒，如果网络状况较差，可适当加大通讯超时时间。



## 八、PET-R18 开发板/全功能板镜像文件烧写

开发过程中，一般使用 PhoenixSuit 进行镜像文件的烧写，具体操作方式请参考开发工具目录下的《PhoenixSuit 使用说明.pdf》，除了 Android 系统我司的 Linux+QT 系统也支持这种烧写方式。

将开发板的 MicroUSB 接口连接到系统主机后，系统检测到的设备信息如下：



烧写操作需要首先通过 Micro USB 数据线连接主机和全功能板，在进行烧写时如果出现主机识别到新的设备没有正常安装驱动的情况时，需要手动安装设备驱动程序，驱动程序位于开发工具文件夹内。

**注意**，在点击烧写镜像后，设备会重启黑屏，如果没有开始烧写进程，此时需要在 PC 端的设备管理区中对黄色感叹号设备手动安装镜像烧写设备驱动 (AW\_Driver)。

## 九、PET-R18 开发板/全功能板系统基本功能定制

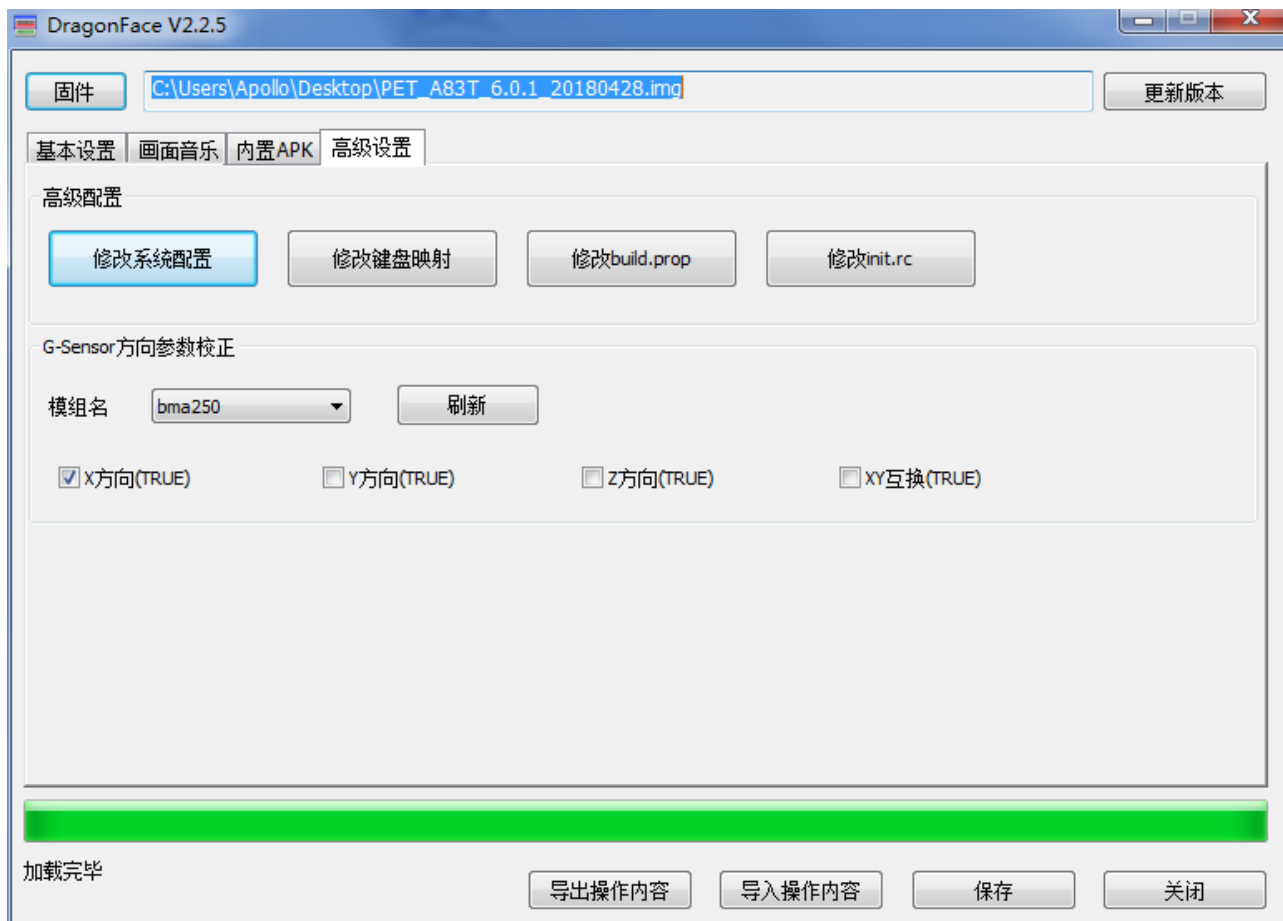
基础的功能定制方法请参考开发工具目录下的《DragonFace 使用说明.pdf》，基本的系统功能定制包括了：

- 1、修改系统信息。
- 2、修改开机 Logo。
- 3、修改开机动画。
- 4、删除添加内置 APP 程序。
- 5、预装 APP 程序。

- 6、修改按键功能。
- 7、修改重力感应方向。

## 十、PET-R18 开发板/全功能板系统高级功能定制

PEI-R18 系统的高级功能定制通过修改 build.prop 进行。



点击 修改 build.prop 按钮进行功能修改。

### 1、显示 LCD DPI 值调整

**ro.sf.lcd\_density**

默认值 160

可选值：120、160、213、240、280、320、400、480、560、640

### 2、显示 LCD 默认显示方向

**ro.sf.rotation**

默认值 0

可选值：0、90、180、270

### 3、禁止屏幕旋转

**sys.def\_disable\_rotate**

当选择禁止屏幕旋转后，如果系统默认是横屏显示，即使启动竖屏应用，屏幕显示方向也不会改变

默认值 0

可选值：0、1

### 4、系统默认全屏模式

**sys.def\_force\_immersive\_mode**

默认值：0

可选值：0 (系统默认值)

4 (强制全屏)

### 5、默认是否打开以太网

**sys.def\_ethernet\_on**

默认值：1

可选值：0、1

### 6、默认是否打开 WIFI

**sys.def\_wifi\_on**

默认值：1

可选值：0、1

### 7、默认是否打开蓝牙

**sys.def\_bluetooth\_on**

默认值：0

可选值：0、1

### 8、校时服务器 NTP 地址

**sys.def\_ntp\_server**

默认值：ntp.sjtu.edu.cn

可选值：ntp.sjtu.edu.cn

time.pool.aliyun.com

1.cn.pool.ntp.org

2.cn.pool.ntp.org



3.cn.pool.ntp.org

2.android.pool.ntp.org

3.android.pool.ntp.org

## 9、校时服务器连接超时时间

### sys.def\_ntp\_timeout

默认值: 10000 (毫秒)

可选值: 10000

20000

30000

## 10、系统默认音量

sys.def\_volume\_music=15                      范围 0 ~ 15

sys.def\_volume\_ring=7                        范围 0 ~ 7

sys.def\_volume\_system=7                      范围 0 ~ 7

sys.def\_volume\_voicecall=5                   范围 0 ~ 5

sys.def\_volume\_alarm=7                       范围 0 ~ 7

sys.def\_volume\_notification=7                范围 0 ~ 7

sys.def\_volume\_bluetoothsoc=15               范围 0 ~ 15

## 11、GPS 模组参数

### sys.gps\_dev

默认值: /dev/ttyS3

### sys.gps.baud

默认值: 9600

## 12、默认自动休眠时间

### sys.def\_screen\_off\_timeout

默认值: 2147483647

可选值: 2147483647 永不休眠

1800000      30 分钟

600000       10 分钟

300000       5 分钟

120000       2 分钟

60000        1 分钟

30000        30 秒

15000        15 秒

### 13、默认背光亮度

**sys.def\_screen\_brightness**

默认值: 255

可选值: 0 ~ 255

### 14、HDMI 默认输出模式

**sys.def\_hdmi\_output\_mode**

默认值: 10 (1080P 60HZ)

可选值: 5 (720P 60HZ)

10 (1080P 60Hz)

4 (720P 50HZ)

8 (1080P 24HZ)

6 (1080I 50HZ)

9 (1080P 50HZ)

7 (1080I 60HZ)

### 15、HDMI 是否输出音频

**sys.def\_hdmi\_audio**

默认值: 0

可选值: 0

1

### 16、HDMI 旋转方向

**sys.def\_hdmi\_rotation**

默认值: 0

可选值: 0

90

180

270

### 17、HDMI 是否全屏

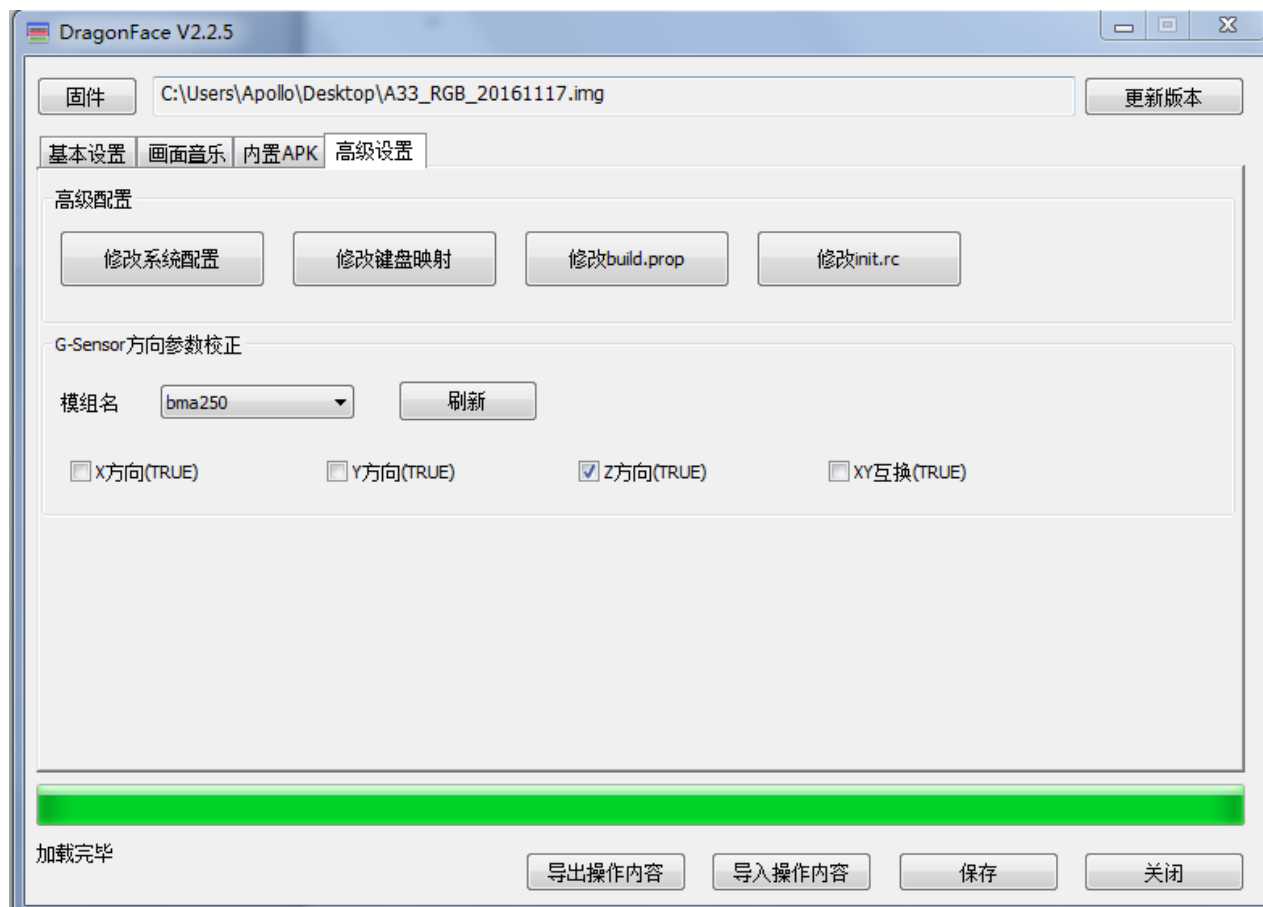
**sys.def\_hdmi\_fullscreen**

默认值: 0

可选值: 0

1

## 十一、PET-R18 开发板/全功能板系统配置调整



点击 修改系统配置 按钮进行参数修改。

除了下列介绍的相关修改，**一般情况不用修改其他配置，修改错误会引起系统无法启动或运行不稳定。**请参考开发文档目录下的《R18\_System Configuration 说明书.pdf》。

**新的系统内核采用了 DeviceTree，如果遇到修改无效的情况，则需要修改源码，然后重新编译后烧写。**

### 1、LCD 显示参数

详见《R18\_System Configuration 说明书.pdf》

对于不同的显示屏，参考设置如下，具体的值需根据您的 LCD 规格书进行设置

;RGB 显示屏

```
lcd_driver_name    = "default_lcd"
lcd_if             = 0
lcd_x              = 1024
lcd_y              = 600
lcd_dclk_freq      = 51
lcd_hbp            = 160
lcd_ht             = 1344
lcd_hspw           = 70
lcd_vbp            = 23
```



```

lcd_vt                = 750
lcd_vspw               = 20
lcd_frm               = 1
lcd_hv_clk_phase      = 0
lcd_hv_sync_polarity = 0
lcdd0                 = port:PD00<2><0><3><default>
lcdd1                 = port:PD01<2><0><3><default>
lcdd2                 = port:PD02<2><0><3><default>
lcdd3                 = port:PD03<2><0><3><default>
lcdd4                 = port:PD04<2><0><3><default>
lcdd5                 = port:PD05<2><0><3><default>
lcdd6                 = port:PD06<2><0><3><default>
lcdd7                 = port:PD07<2><0><3><default>
lcdd8                 = port:PD08<2><0><3><default>
lcdd9                 = port:PD09<2><0><3><default>
lcdd10                = port:PD10<2><0><3><default>
lcdd11                = port:PD11<2><0><3><default>
lcdd12                = port:PD12<2><0><3><default>
lcdd13                = port:PD13<2><0><3><default>
lcdd14                = port:PD14<2><0><3><default>
lcdd15                = port:PD15<2><0><3><default>
lcdd16                = port:PD16<2><0><3><default>
lcdd17                = port:PD17<2><0><3><default>
lcdclk                = port:PD18<2><0><3><default>
lcdde                 = port:PD19<2><0><3><default>
lcdhsync              = port:PD20<2><0><3><default>
lcdvsync              = port:PD21<2><0><3><default>
lcd_pin_power         = "vcc-pd"

```

## 2、触摸屏参数

如果您的触摸屏是 I2C 接口，并且需要在启动是下载参数配置到触摸屏芯片的话，则需要修改内核驱动，具体修改方式请参考您的触摸屏供应商提供的相关文档，如果遇到困难，可以将触摸屏样品发到我司进行调试。

触摸屏的分辨率及方向调整如下：

ctp_screen_max_x	触摸板的 x 轴最大坐标
ctp_screen_max_y	触摸板的 y 轴最大坐标
ctp_revert_x_flag	是否需要翻转 x 坐标，需要则置 1，反之置 0
ctp_revert_y_flag	是否需要翻转 y 坐标，需要则置 1，反之置 0
ctp_exchange_x_y_flag	是否需要 x 轴 y 轴坐标对换

### 3、电池参数

详见《R18 System Configuration 说明书.pdf》 PMU 电源部分。

### 4、上电启动方式参数

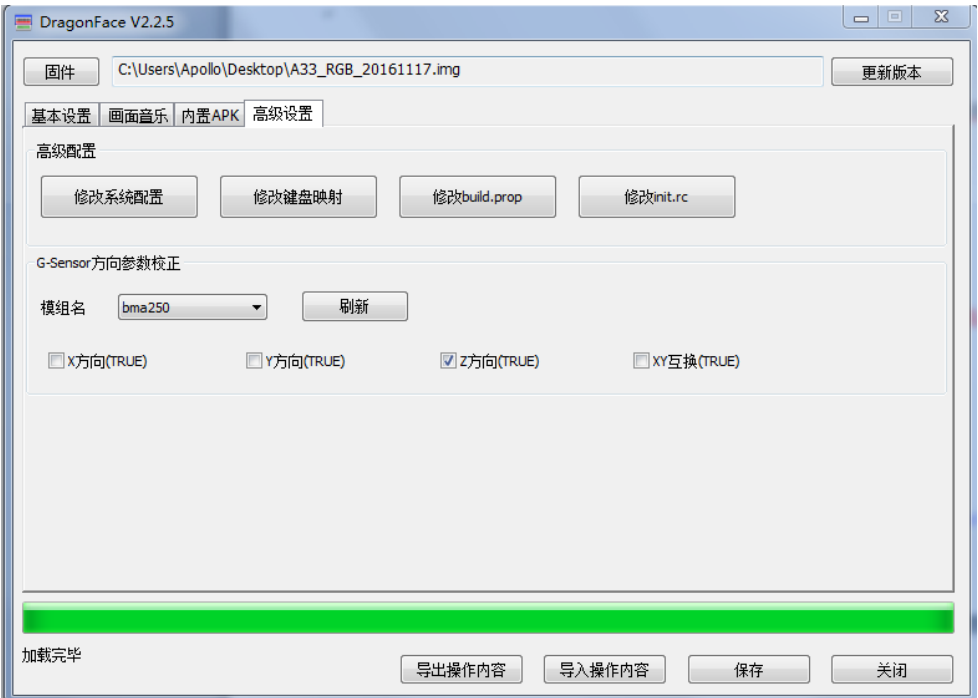
power_start	<p>火牛开机选择</p> <p>0: 不允许插火牛直接开机，必须通过判断：满足以下条件可以直接开机：长按 power 按键，前次是系统状态，如果电池电量过低，则不允许开机</p> <p>1: 任意状态下，允许插火牛直接开机，同时要求电池电量足够高</p> <p>2: 不允许插火牛直接开机，必须通过判断：满足以下条件可以直接开机：长按 power 按键，前次是系统状态，不要求电池电量</p> <p>3: 任意状态下，允许插火牛直接开机，不要求电池电量</p>
-------------	---

默认值为 2，上电不开机，需要按下 Power 键系统开机。

### 5、摄像头部分

详见《R18\_System Configuration 说明书.pdf》的摄像头部分，全功能板默认配置为 1 个 500 万像素摄像头，sensor 型号为 OV5640，如果您需要接其他摄像头，需要修改内核编译 Camera 部分的 `lichee/linux-3.10/drivers/media/platform/sunxi-vfe/device/Makefile` 文件将对应的 Sensor 驱动编译进内核，然后再修改配置文件。

### 6、重力感应方向



## 十二、PET-R18 开发板/全功能板 USB 摄像头使用

系统默认支持 UVC 标准的 USB 摄像头，使用 USB 摄像头有两种方式：

### 1、通过 Android 自带相机使用摄像头

这种方式下，支持一个或两个 USB 摄像头，**首先连接好 USB 摄像头，然后再开机**，在完成开机后打开自带的摄像头程序，默认会打开板载的摄像头，点击右上角的属性图标会显示摄像头切换选项，然后进行摄像头的切换：



如果使用两个 USB 摄像头，则不再使用板载摄像头，需要修改源码重新编译：

```
lichee\tools\pack\chips\sun50iw1p1\configs\p3\sys_config.fex
vip_used = 0
```

```
android\device\softwinner\tulip-p3\configs\camera.cfg
number_of_camera = 0
```

### 2、通过 UVC 程序使用多个 USB 摄像头

在 <https://github.com/saki4510t/UVCamera>，下载编译最新的应用程序，可以直接使用 USB 摄像头，这种方式下，可以同时使用多个 USB 摄像头。



### 十三、PET-R18 开发板/全功能板 Linux+QT 5.9

- 支持 ADB 功能，可通过 adb 进行系统烧写、文件上传下载等操作。
- 系统自动进行以太网的连接管理，支持以太网热拔插自动配置 IP 地址
- 系统自动进行 wifi 的连接管理，任何时候当有匹配的 wifi 热点时会自动连接。
- 支持 3G、4G PPP 拨号，支持 usb\_modeswitch。
- 自动进行声卡的配置，系统启动后声音输出正常、MIC 麦克风工作正常。
- 支持多路 UVC USB 摄像头，可通过标准 UVC 编程 API 进行上层软件开发。
- 支持用户名、密码登陆 console。
- 支持 SSH2 远程登陆到系统。
- 自动进行以太网 MAC 地址配置，无重复 MAC 地址。
- 集成 boa、httpd 等网页服务器。
- 支持 mysql、sqlite、postgresql 等数据库
- 支持打印机管理系统
- 支持 x11 显示系统
- 支持 perl、php、python、cgi 等脚本语言
- 系统 ROOTFS 根文件系统详细配置如下（仅列出部分主要功能，未完整列出）：

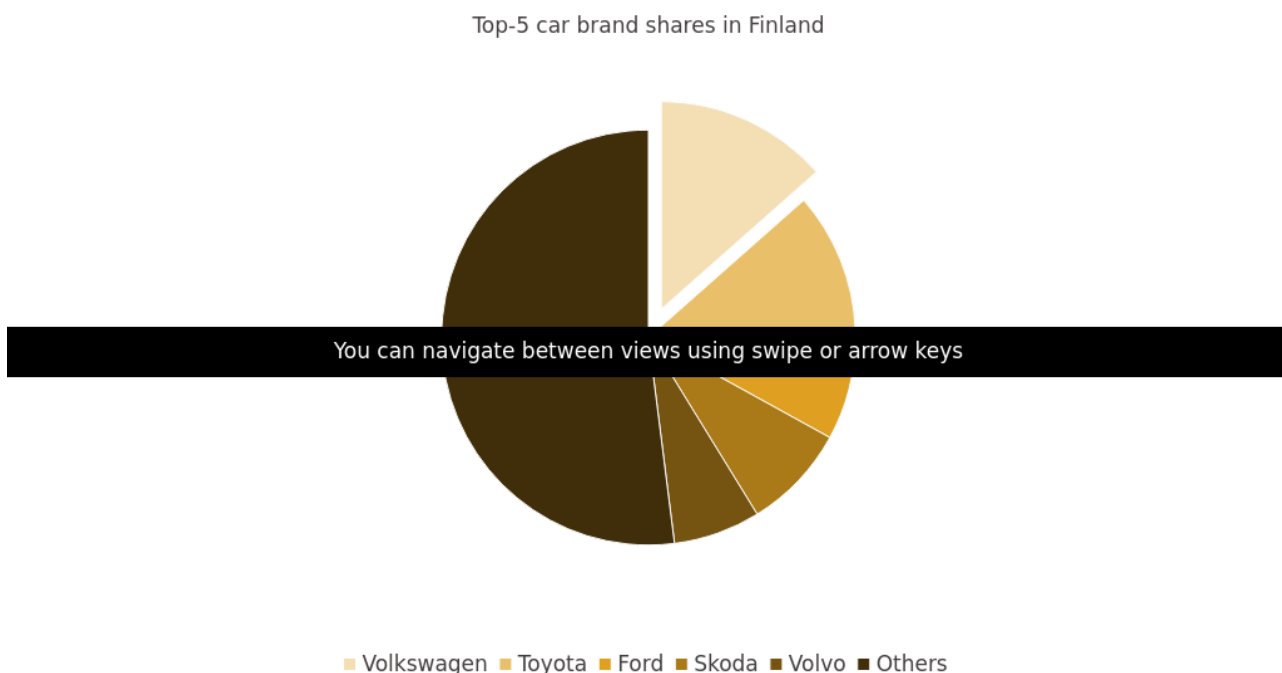
功能类别	支持功能
音频、视频	alsa、tinyalsa、ffmpeg、madplay、mplayer、lame、flac
图片	jpeg、png、gif、imlib2、tiff、
压缩、解压	tar、bzip2、unrar、xz、zip、gunzip、zcat、unxz、gzip、unzip、cpio、lzip、lzma、bunzip2、bzip、
调试	ltrace、strace
文件系统	autofs、dosfstools、e2fsprogs、exFAT、exfat-utils、nfs、ntfs-3g、dd、df、dirname、dos2unix、unix2dos、du、vi、awk、diff、find、grep、xargs、fsck、lsattr、chattr、mdev、mkfs、mount、umount
字库、光标	comix-cursors、obsidian-cursors Bitstream-vega、cantraell、DejaVu fonts、font-awesome、ghostscript-fonts、inconsolata、Liberation
显示系统	fswebcam、directfb、divine、fbgrab、Linuxfb、SDL、SDL2、QT5.8、X.org、X11
系统功能	dbus、eudev、udev、sysstat、mtdev、libusb、insmod、rmmod、lsmod、ar、cat、chgrp、chmod、chown、chroot、cksum、cp、cut、date、echo、env、expr、hostid、ls、mkdir、mknod、pwd、passwd、rm、rmdir、sleep、sync、tail、who、whoami、uname、halt、reboot、poweroff、adduser、addgroup、deluser、su、modprobe、free、top、kill、killall、ps、watch、klogd、syslogd
硬件测试	input-tools、memtester、hdparm、hwclock
通讯	minicom、picocom、rs485conf、statserial、pppd、lrzsz
USB	usb_modeswitch、usbmount、usbutils
语言和脚本	perl、php、python3、cgi
数据库	sqlite、mysql、mariadb、postgresql、
蓝牙	bluez-utils
网页服务器	boa、thttpd、uhttpd
打印机系统	cpus、gutenprint、hplip

网络	dhcpcd、ethtool、hostapd、iperf、iptables、iw、openssh、pppd、putty、softether、socketcand、samba4、wireless tools、wpa_supplicant、arp、ifconfig、ifplugd、ifup、ifdown、ip、ipaddr、iproute、iptunnel、iprule、netstat、ping、route、tftp、telnet、wget、udhcp
----	--

➤ 集成 QT 5.9，QT 支持主要功能如下：

QT5.8 主要功能表
Mysql Plugin PostGreSQL Plugin SQLite 3 linuxfb directfb X.org XCB fontconfig GIF、JPEG、PNG DBUS、ICU TSLIB: 单点触摸 mtdev: 多点触摸 libinput qt5connectivity qt5declarative qt5enginio qt5imageformats qt5location qt5multimedia qt5script qt5sensors qt5serialbus qt5serialport qt5svg qt5tools: Linguist host tools (lconvert, lrelease, lupdate)、pixeltool、qtdiag、qtpaths、qtplugininfo qt5webchannel qt5webkit qt5websockets qt5x11extras qt5xmlpatterns qml grantlee gextserialport qjson quazip qwt

烧写 Linux+QT 镜像文件后，系统启动会自动启动 QT demo 程序，这个 Demo 主要功能是图表显示，可以使用触摸屏向左滑动进行不同的显示：



QT Demo 运行图

## 十四、联系方式

地址：广州市天河区大观中路新塘大街鑫盛工业园 A1 栋 201  
电话：020-85625526  
传真：020-85625526-606  
主页：<http://www.gzpeite.net>  
淘宝店：<https://shop149045251.taobao.com>

核心板：王先生  
移动电话：18926288206  
电子信箱：18926288206@gzpeite.net  
业务 QQ：594190286

定制研发：杨先生  
移动电话：18902281981  
电子信箱：18902281981@gzpeite.net  
业务 QQ：151988801

广州佩特电子科技有限公司

2019 年 4 月