# Mango24R2 Auto test\_touch

http://www.mangoboard.com/ http://cafe.naver.com/embeddedcrazyboys Crazy Embedded Laboratory

## Document History

Revision	Date	Change note

1.	Auto test_touch		
	1.1.	ts.env	4
	1.1.1.	TSLIB_FBDEVICE=/dev/graphics/fb0	4
	1.1.2.	TSLIB_TSDEVICE=/dev/input/event1	4
	1.1.3.	TSLIB_CALIBFILE=/data/system/tslib/pointercal	4
	1.1.4.	TSLIB_CONFFILE= /etc/ts.conf	4
	1.1.5.	TSLIB_PLUGINDIR= /usr/lib/ts	5
	1.2.	테스트 방법	7

3

## 1. Auto test\_touch

터치 테스트를 Touch Calibration을 이용해서 하겠습니다.

#### **1.1.** ts.env

간단하게 ts.env에 대해 설명하겠습니다.

TSLIB\_CONSOLEDEVICE=none TSLIB\_FBDEVICE=/dev/graphics/fb0 TSLIB\_TSDEVICE=/dev/input/event1 TSLIB\_CALIBFILE= /etc/pointercal TSLIB\_CONFFILE= /etc/ts.conf TSLIB\_PLUGINDIR= /usr/lib/ts

#### 1.1.1. TSLIB\_FBDEVICE=/dev/graphics/fb0

Display로 사용되는 frame buffer

#### **1.1.2.** TSLIB\_TSDEVICE=/dev/input/event1

Touch scren이 input1 device로 사용되고 있습니다. 자신의 장비의 touch가 어느 장치인지 보고 수정합니다. 확인은 /sys/clas/input/inputX/name 을 보면 됩니다. (inputX는 input 뒤에 숫자가 변경될 수 있어서 X라 표현) # cat /sys/class/input/input1/name

S3C24XX TouchScreen

#### 1.1.3. TSLIB\_CALIBFILE=/data/system/tslib/pointercal

Calibration Data가 저장될 파일입니다.

나중에 Android Source에서 사용합니다.

test\_rootfs/etc\$ vi pointercal

57235 43 -3031520 0 36839 -2728032 65536 800 4800

Android에서는 이 파일이 없으면 커널에서 올려주는 좌표를 그대로 사용합니다. 이 값이 있으면 보정된 값을 적용합니다.

#### **1.1.4.** TSLIB\_CONFFILE = /etc/ts.conf

Tslib의 configuration file

ts.conf

# Uncomment if you wish to use the linux input layer event interface module\_raw input

# Uncomment if you're using a Sharp Zaurus SL-5500/SL-5000d # module\_raw collie # Uncomment if you're using a Sharp Zaurus SL-C700/C750/C760/C860 # module\_raw corgi # Uncomment if you're using a device with a UCB1200/1300/1400 TS interface # module raw ucb1x00 # Uncomment if you're using an HP iPaq h3600 or similar # module raw h3600 # Uncomment if you're using a Hitachi Webpad # module\_raw mk712 # Uncomment if you're using an IBM Arctic II # module\_raw arctic2 module pthres pmin=1 module variance delta=30 module dejitter delta=100 module linear

#### **1.1.5.** TSLIB\_PLUGINDIR= /usr/lib/ts

Tslib 가 위치할 폴더입니다.

system/lib/ts 폴더아래에 라이브러리 파일이 위치합니다.

drwxrwxr-x	2 tom tom 4096 Nov 22	2012 ./
drwxr-xr-x	11 tom tom 4096 Nov 22	2012/
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3208 Nov 22	2012 arctic2.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 6272 Nov 22	2012 collie.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3832 Nov 22	2012 corgi.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 4160 Nov 22	2012 dejitter.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3196 Nov 22	2012 h3600.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 5728 Nov 22	2012 input.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3468 Nov 22	2012 linear_h2200.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 6024 Nov 22	2012 linear.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3208 Nov 22	2012 mk712.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3988 Nov 22	2012 pthres.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3300 Nov 22	2012 tatung.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 3140 Nov 22	2012 ucb1x00.so*
-rwxr-xr-x	1 tom tom 4136 Nov 22	2012 variance.so*

5

test\_rootfs/usr/bin\$ ls |find ./ -name 'ts\*'

./ts\_harvest ./ts\_test ./ts\_finddev ./ts\_print\_raw ./ts\_print ./ts\_calibrate

## 1.2. rootfs 변경

rootfs.tar파일 압축을 풉니다..

\$tar xf rootfs.tar –C test\_rootfs

아래와 같이 추가합니다.

test\_rootfs/root\$ vi touch\_test.sh

#### #!/bin/sh

export PATH=/usr/bin/:/sbin:\$PATH

echo "[TEST] Touch Screen Test ....."

```
export TSLIB_TSDEVICE=/dev/input/event1
export TSLIB_CONFFILE=/etc/ts.conf
export TSLIB_PLUGINDIR=/usr/lib/ts
export TSLIB_CALIBFILE=/etc/pointercal
```

#### ts\_calibrate

아래와 같이 추가합니다.

test\_rootfs/etc/init.d\$ vi S99\_build\_system.sh

#!/bin/sh

echo "Start touch test ..."

/bin/sh /root/touch\_test.sh

.....

rootfs\_test\_touch\_ethernet.tar 이름으로 압축하였습니다.

/test\_rootfs\$ tar cf ../rootfs\_test\_touch\_ethernet.tar \*

sd카드에 라이트 합니다.

sudo ./sdwriter\_sdhc\_test\_touch\_ethernet\_usb sdb 24

## 1.3. 테스트 방법

LCD화면에 아래와 같은 화면이 출력됩니다.

(숫자는 터치순서를 표시한 것입니다. 실제로는 가운데 있는 십자기 모양이 순서대로 화면에 출력됩니다.)

3

테스트시 출력 로그입니다.

```
[TEST] Touch Screen Test .....

xres = 800, yres = 480

Took 18 samples...

Top left : X = 228 Y = 357

Took 16 samples...

Top right : X = 796 Y = 357

Took 10 samples...

Bot right : X = 804 Y = 642

Took 3 samples...

Bot left : X = 240 Y = 642

Took 10 samples...

Center : X = 519 Y = 642

Took 10 samples...

Center : X = 519 Y = 500

-218.196289 1.236727 -0.043409

-426.132568 -0.00003 1.333334

Calibration constants: -14299712 81050 -2844 -27927024 0 87381 65536
```

7