

ЯДРО LINUX ДЛЯ 1892ВМ14Я. РУКОВОДСТВО СИСТЕМНОГО ПРОГРАММИСТА

**Версия v2.10
30.01.2019**

ОГЛАВЛЕНИЕ

1	О документе	3
2	Подсистема управления тактовыми сигналами	4
3	Драйвер контроллера PWM <i>pwm-tcom</i>	5
4	Драйвер контроллера дисплея <i>vout-drm</i>	6
5	Драйвер фреймбуфера <i>voutfb</i>	7
6	Драйвер VPU <i>avico</i>	9
7	Драйвер контроллера Ethernet <i>arasan-gemac</i>	11
8	Подсистема управления энергопотреблением	12
8.1	Модель System Sleep	12
8.2	Модель Runtime Power Management	14
9	Подсистема UART в режиме RS-485	16

1. О ДОКУМЕНТЕ

Документ содержит описание основных подсистем и драйверов ядра Linux, реализованных для поддержки аппаратуры СнК 1892ВМ14Я и модулей на базе СнК.

Ядро Linux поддерживает модули следующих ревизий:

- Салют-ЭЛ24Д1 r1.3;
- Салют-ЭЛ24Д1 r1.4;
- Салют-ЭЛ24Д1 r1.5;
- Салют-ЭЛ24Д2 r1.1;
- Салют-ЭЛ24ОМ1 r1.1 с установленным Салют-ЭЛ24ПМ1 r1.1 или Салют-ЭЛ24ПМ1 r1.2;
- Салют-ЭЛ24ОМ1 r1.2 с установленным Салют-ЭЛ24ПМ1 r1.2, Салют-ЭЛ24ПМ2 r1.0 или Салют-ЭЛ24ПМ2 r1.1.

Файлы DTS *.dtsi, *.dts расположены в дереве исходных кодов U-Boot arch/arm/dts/*.dts*. Пути до прочих файлов приведены относительно корня дерева исходных кодов Linux.

2. ПОДСИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ТАКТОВЫМИ СИГНАЛАМИ

Управление тактовыми сигналами и частотами в ядре Linux реализовано с использованием [Common Clock Framework](#).¹ Тактовые сигналы микросхемы описаны в виде дерева в файле `mcom.dtsi`. Для управления тактовыми сигналами и частотами используются 4 драйвера, описанные в `drivers/clk/elvees/clk-mcom.c`:

- `mcom-clk-gate`;
- `mcom-clk-divider`;
- `mcom-clk-pll`;
- `mcom-smctr`.

Для корректного управления тактовыми сигналами каждый драйвер устройства, входящий в состав ядра Linux, должен реализовывать:

1. При инициализации драйвера:
 1. Захват необходимого для устройства тактового сигнала, используя функцию `clk_get()`.
 2. Включение тактового сигнала, используя функцию `clk_enable()`.
2. При удалении драйвера:
 1. Выключение тактового сигнала, используя функцию `clk_disable()`.

При инициализации подсистемы управления тактовыми сигналами происходит начальная настройка всех PLL и делителей частот микросхемы. Устанавливаемые при инициализации значения множителей PLL и делителей частот описаны в файле `mcom.dtsi`.

¹ <https://www.kernel.org/doc/Documentation/clk.txt>

3. ДРАЙВЕР КОНТРОЛЛЕРА PWM PWM-MCOM

Драйвер *pwm-mcom* управляет контроллером PWM 1892BM14Я. Драйвер реализует стандартный интерфейс PWM²

Файл с исходным кодом драйвера — `drivers/pwm/pwm-mcom.c`. Описание DTS bindings представлено в файле `Documentation/devicetree/bindings/pwm/elvees,mcom-pwm.txt`.

Ограничения драйвера:

1. Не реализовано управление каналами OUTB.
2. Не поддерживается режим счёта PWM-контроллера (PWM API не поддерживает данный режим).
3. Не реализовано управление предделителем.

² <https://www.kernel.org/doc/Documentation/pwm.txt>

4. ДРАЙВЕР КОНТРОЛЛЕРА ДИСПЛЕЯ VPOUT-DRM

Данный раздел применим к драйверу контроллера дисплея VPOUT СнК 1892ВМ14Я для подсистемы DRM — *vpout-drm*.

Документация, описывающая текущую версию подсистемы DRM, доступна по ссылке [Linux GPU Driver Developer's Guide](#)³.

Исходный код драйвера содержится в директории `drivers/gpu/drm/vpout`.

Драйвер обеспечивает следующие возможности:

1. Разрешение экрана до 1920x1080 пикселей;
2. Поддержка внешнего HDMI передатчика NXP TDA998x;
3. Поддержка внешних панелей с заданием параметров дисплея через DTS;
4. Чтение Extended Display Identification Data (EDID);
5. Эмуляция фреймбуфера через устройство `/dev/fb0`.

Ограничения драйвера:

1. Не поддерживаются чересстрочные видеорежимы (не поддерживаются контроллером дисплея VPOUT);
2. Не поддерживаются HDMI передатчики отличные от NXP TDA998x;
3. Не реализована поддержка абстракции плоскостей (plane abstraction);
4. Не поддерживается атомарная установка видеорежима.

При использовании в качестве устройства вывода HDMI монитора драйвер устанавливает оптимальный для подключенного монитора видеорежим, определяемый по EDID. С помощью параметров ядра (kernel parameters) возможно установить фиксированный видеорежим. Например, следующая строка задает разрешение экрана в 1280×720 пикселей:

```
video=HDMI-A-1:1280x720
```

Подробное описание параметров ядра, задающих видеорежим, содержится в документе `Documentation/fb/modedb.txt`.

³ <https://www.kernel.org/doc/html/latest/gpu/index.html>

5. ДРАЙВЕР ФРЕЙМБУФЕРА VPOUTFB

Для вывода на экран графического окружения на СнК используется подсистема `FBDev`⁴ и драйвер `voutfb`. Директория с исходным кодом драйвера — `drivers/video/fbdev/voutfb`. Драйвер управляет контроллером VPOUT и HDMI-адаптером ITE IT66121.

Алгоритм работы драйвера:

1. Если в DTS в узле `output` присутствует свойство `compatible="ite,it66121"`, то выполнить настройку контроллера ITE IT66121, подключенного по I2C.
2. Считать из DTS видеорежим и настроить VPOUT для вывода в заданном видеорежиме.
3. Если в DTS отсутствует видеорежим или тайминги некорректны, или свойство `output` отсутствует, то настроить VPOUT для вывода в режиме 720p 60 FPS.

Вызов `ioctl FBIOPUT_VSCREENINFO` с заданием неподдерживаемого режима завершается с `-EINVAL`. (Следовательно, вызов `fbset` завершится с ненулевым кодом возврата).

Поддерживаются следующие `ioctl`:

- `FBIOGET_VSCREENINFO`;
- `FBIOPUT_VSCREENINFO`;
- `FBIOGET_FSCREENINFO`;
- `FBIOGETCMAP`;
- `FBIOPUTCMAP`;
- `FBIOBLANK`;
- `VPOUTFB_GET_MEMORY_ID`.

При появлении прерывания `OUT_FIFO_INT` блока VPOUT драйвер останавливает и переинициализирует VPOUT. При этом в `dmesg` печатается сообщение `"Caught OUT_FIFO_INT, reinitializing VPOUT"`.

В драйвере не реализовано:

1. Чтение EDID HDMI-монитора и ограничение возможных разрешений согласно данным из EDID.
2. Остановка/запуск VPOUT при отключении/подключении HDMI-монитора.

Примечание: Т.к. автоматическое определение подключения HDMI-монитора отсутствует, драйвер может быть выключен по умолчанию. Загрузка драйвера выполняется командой `modprobe voutfb`.

⁴ <https://www.kernel.org/doc/Documentation/fb/api.txt>

Примечание: Для управления видеорежимами может использоваться утилита `fbset` и файл `fb.modes`.

Драйвер считывает видеорежим из DTS в соответствии с описанием в `Documentation/devicetree/bindings/video/display-timing.txt`. В DTS-файле `mcom.dtsi` описан формат цветowych компонентов изображения, устанавливаемые при инициализации драйвера. Подробное описание полей узла устройства VPOUT представлено в файле `Documentation/devicetree/bindings/fb/vpoutfb.txt`.

6. ДРАЙВЕР VPU AVICO

Драйвер *avico* управляет VPU VELcore-01 и реализует аппаратное сжатие видео по стандарту H.264. Драйвер реализован с использованием подсистемы V4L2⁵ и предоставляет стандартный программный интерфейс для сжатия и управления.

Возможности драйвера:

1. Поддерживаются входные кадры в формате M420⁶.
2. Максимальная ширина кадра — 1920 пикселей.
3. Максимальная высота кадра — 4096 пикселей.
4. Возможность установки FPS видеопотока.
5. Возможность управления параметром QP.

Ограничения драйвера:

1. Поддерживается только сжатие видео.
2. Поддерживается только один поток.
3. Требуется нестандартный формат пикселей на входе (M420).
4. Ширина и высота кадра должны быть кратны 16 пикселям.
5. Требуется 180 КиБ памяти XYRAM (работа совместно с DSP не тестировалась).
6. Нет возможности менять параметр QP в процессе кодирования.
7. Нет возможности сжатия с постоянным битрейтом.
8. Нет возможности менять FPS в процессе кодирования.

Для обхода проблемы `gf#1382` драйвер использует промежуточные буферы в XYRAM для восстановленных и сжатых данных. Всего используется 4 буфера по 45 КиБ (строка макроблоков для кадра шириной 1920 пикселей в формате M420) — 2 буфера для восстановленных данных и 2 для сжатых. В результате реализации обхода проблемы, максимальная ширина кадров ограничилась 1920 пикселями.

После каждой строки макроблоков VPU останавливается и драйвер выполняет следующие действия:

1. Настраивает VPU на другой промежуточный буфер.
2. Запускает SDMA для копирования данных из промежуточного буфера в DDR.
3. Запускает VPU на обработку следующей строки макроблоков.

Для обхода проблемы `gf#2003` в обработчике прерывания используется задержка, состоящая из следующих действий:

1. Ожидание завершения чтения очередных данных исходного и референсного кадров.
2. Ожидание завершения 80-кратного чтения регистра EVENTS.

⁵ <https://linuxtv.org/downloads/v4l-dvb-apis/v4l2spec.html>

⁶ <https://linuxtv.org/downloads/v4l-dvb-apis/V4L2-PIX-FMT-M420.html>

-
3. Ожидание снятия всех флагов регистра EVENTS, указывающих на текущую работу VDMA.

7. ДРАЙВЕР КОНТРОЛЛЕРА ETHERNET ARASAN-GEMAC

Драйвер *arasan-gemac* управляет контроллером Ethernet Arasan GEMAC. Драйвер реализует стандартный интерфейс `network devices`, описанный в `Documentation/networking/netdevices.txt`. Обработка RX-прерываний реализована с использованием интерфейса `NAPI`⁷.

Директория с исходным кодом драйвера — `drivers/net/ethernet/arasan`.

Драйвер поддерживает выполнение следующих операций из пространства пользователя:

1. Установка скорости (10/100/1000 МБит/с);
2. Установка дуплекса (full/half);
3. Установка уровня сообщений драйвера;
4. Установка MAC-адреса;
5. Перезапуск автосогласования;
6. Проверка физического подключения.

Драйвер не поддерживает:

1. Управление паузой;
2. Чтение и запись EEPROM;
3. Wake-on-Lan;
4. Управление объединением прерываний.

⁷ <https://wiki.linuxfoundation.org/networking/napi>

8. ПОДСИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ЭНЕРГОПОТРЕБЛЕНИЕМ

Подсистема управления энергопотреблением Linux определяет модели управления энергопотреблением (подробнее см. [Device Power Management Basics](#)⁸):

- System Sleep;
- Runtime Power Management.

8.1 Модель System Sleep

В модели System Sleep определены состояния сна (подробнее см. [System Power Management Sleep States](#)⁹):

- Suspend-To-Idle (s2idle, freeze);
- Standby, Power-On Suspend (shallow, standby);
- Suspend-to-RAM (deep);
- Suspend-to-disk (disk).

Поддерживаемые состояния сна:

- Suspend-To-Idle;
- Power-On Suspend.

Для энергосбережения в состоянии Power-On Suspend используются свойства драйверов:

- поддержка приостановки (suspend) контроллера СнК в драйвере;
- поддержка приостановки (suspend) контроллера внешнего интерфейса (приёмопередатчик CAN, Ethernet PHY, и т.д.) в драйвере;
- поддержка CPU Hotplug (подробнее см. главу *CPU Hotplug*).

Поддержка приостановки реализована в драйверах контроллеров СнК:

- *delcore-30m*;
- *designware-i2c*;
- *designware-i2s*;
- *dw-apb-gpio*;
- *dw-apb-uart*;
- *dw-wdt*;
- *dwc2*;
- *sdhci-mcom02*.

⁸ <https://www.kernel.org/doc/html/latest/driver-api/pm/devices.html>

⁹ <https://www.kernel.org/doc/Documentation/power/states.txt>

Поддержка приостановки реализована в драйверах контроллеров внешних интерфейсов модулей на базе СнК:

- *bcm4329-fmac*;
- *mcp2515*;
- *ft313h*.

Поддержка приостановки не реализована в драйверах контроллеров СнК:

- *arasan-gemac*;
- *avico*;
- *dw-apb-ssi*;
- *dw-apb-timer*;
- *mcom-pwm*;
- *mfbsp-i2s*;
- *nfc-v2p99*;
- *pl330*;
- *vinc*;
- *vpout-drm*;
- *vpoutfb*.

Поддержка пробуждения (wakeur) реализована в драйверах:

- *dw-apb-uart* (подробнее см. *Пример пробуждения по событию от UART*);
- *dw-apb-gpio*;
- *rtc-ds1307* (подробнее см. *Пример пробуждения по событию от RTC*).

8.1.1 Пример пробуждения по событию от UART

1. Установить UART0 в качестве источника пробуждения:

```
echo enabled > /sys/devices/platform/38028000.serial/tty/ttyS0/power/wakeup
```

2. Перевести ОС в состояние сна:

```
echo freeze > /sys/power/state # enter Suspend-To-Idle state
```

или:

```
echo standby > /sys/power/state # enter Power-On Suspend state
```

3. В терминале на ПЭВМ отправить любой символ в приёмник контроллера UART0.

8.1.2 Пример пробуждения по событию от RTC

1. Перевести ОС в состояние сна до указанного времени пробуждения:

```
rtcwake -s 3 -m freeze # enter Suspend-To-Idle state
```

или:

```
rtcwake -s 3 -m standby # enter Power-On Suspend state
```

8.2 Модель Runtime Power Management

Для поддержки динамического управления энергопотреблением реализованы:

- механизм CPU hotplug;
- драйвер управления частотой ядер CPU *cpufreq-dt*.

8.2.1 Механизм CPU hotplug

Механизм **CPU hotplug**¹⁰ позволяет включать и выключать процессорные ядра, не перезагружая систему, что может использоваться:

- для отключения CPU1;
- для перехода системы в состояния сна.

Для выключения и включения процессорных ядер используются функции `cpu_down()` и `cpu_up()`, описанные в файле `kernel/cpu.c`.

Использование через sysfs:

1. Для отключения питания ядра CPU1 необходимо выполнить:

```
echo 0 > /sys/devices/system/cpu/cpu1/online
```

2. Для включения питания ядра CPU1 необходимо выполнить:

```
echo 1 > /sys/devices/system/cpu/cpu1/online
```

8.2.2 Драйвер управления частотой ядер CPU *cpufreq-dt*

Штатный драйвер *cpufreq-dt*, позволяет управлять тактовой частотой ядер CPU0 и CPU1 через подсистему **CPUfreq**¹¹.

Директория с исходным кодом драйвера — `drivers/cpufreq`. Список частот ядер CPU описан в DTS-файле `msm.dtsi`. Описание DTS bindings представлено в файле `Documentation/devicetree/bindings/cpufreq/cpufreq-dt.txt`.

Возможности драйвера:

1. Регуляторы масштабирования тактовой частоты ядер CPU (CPUfreq governors):
 - `ondemand` (по-умолчанию) — устанавливает тактовую частоту в зависимости от нагрузки на ядрах CPU;

¹⁰ https://www.kernel.org/doc/Documentation/core-api/cpu_hotplug.rst

¹¹ <https://www.kernel.org/doc/Documentation/cpu-freq/user-guide.txt>

- `conservative` — похож на `ondemand`, но более экономный (предпочтение отдаётся меньшим тактовым частотам);
- `performance` — устанавливает тактовую частоту в максимальное значение;
- `userspace` — позволяет устанавливать частоту из пространства пользователя.

2. Управление регуляторами и частотами через `sysfs`.

Ограничения драйвера:

1. Не поддерживается управление напряжением питания ядер CPU, т.к отсутствует поддержка в СнК.
2. Не поддерживается независимое управление частотой ядер CPU, т.к отсутствует поддержка в СнК.

Для установки тактовой частоты ядер из пространства пользователя необходимо:

1. Выбрать регулятор `userspace`:

```
echo userspace > /sys/devices/system/cpu/cpu0/cpufreq/scaling_governor
```

2. Выбрать частоту из поддерживаемых. Список частот доступен в файле `/sys/devices/system/cpu/cpu0/cpufreq/scaling_available_frequencies`.

3. Установить частоту. Значение частоты передаётся в кГц, например:

```
echo 312000 > /sys/devices/system/cpu/cpu0/cpufreq/scaling_setspeed
```

9. ПОДСИСТЕМА UART В РЕЖИМЕ RS-485

Для управления полудуплексными приёмопередатчиками RS-485 используются ioctl TIOCMBS/TIOCMBSIC:

```
ioctl(fd, TIOCMBS, TIOCM_RTS); // set send mode  
ioctl(fd, TIOCMBSIC, TIOCM_RTS); // set receive mode
```

Примечание: модули Салют-ЭЛ24ОМ1 имеют полудуплексный приёмопередатчик RS-485.