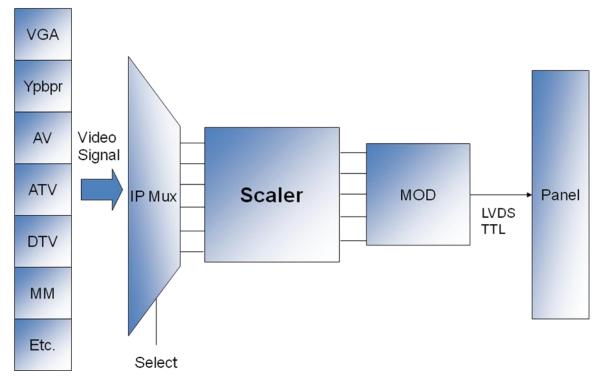
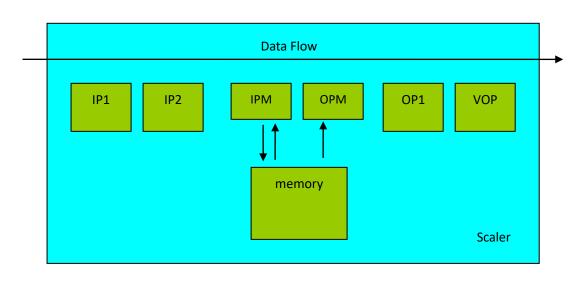
# Scaler register and utopia driver 实践

# 1 传统 xc hw 大致结构



XC 与周边 ip 关系图



XC 内部结构图

IPMUX: 切 source 的选择开关

IP1:sync detect, color space 转换

IP2: color space 转换; h/v prescaling down, 注意只能 down, 不能 up

DNR: 写 memory, 相关 PQ 图效操作 OPM: 读 memory, 相关 PQ 图效操作

OP1: post scaling

VOP: display window, color matrix

LPLL: frame lock 相关

MOD: 屏相关设置

# 2 常用的 xc 术语介绍

Htotal: 2个 hsync 之间的 pixel 数

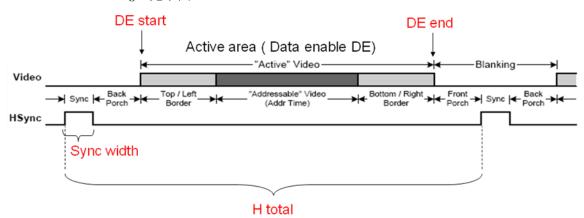
HDE: horizontal active video, 水平方向有效图像。

HFrontPorch: 见下图 HSyncWidth: 见下图 HBackPorch: 见下图 HBlanking: 见下图

Vtotal:2个 vsync 之间的 hsync 数(线数)

VDE:vertical active video,水平方向有效图像

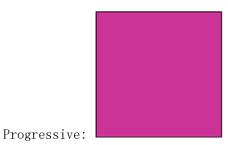
VFrontPorch: 见下图 VSyncWidth: 见下图 VBackPorch: 见下图 VBlanking: 见下图



- For example, this diagram is about 1920x1080 signal.
  - H total will be 2200 pixel (VESA spec).
  - Active area is 1920 pixels
  - Blanking area is equal to 280 pixels (2200 1920)

VFreq:output:每秒 panel 刷新次数,input:每秒 frame 数

DCLK/Pixel CLK:htotal\*vtotal\*vfreq



# Even field

# Odd field

Interlace:

Deinterlace:将 interlace 的 even field 和 odd field 组成一个 frame 的动作

NR:noise reduction

UCNR:ultra clear noise reduction

Frame Lock: output 端信号跟 input 端同步

FreeRun:output 端不跟 input 端信号同步,直接以固定频率输出

Overscan: ATV 还有其他的模拟输入比如 AV/SV, 影像的上下左右边缘通常会有

garbage, 所以 Scaler 在抓取影像的時候会把這些边缘裁掉, 称之为

#### overscan

N Frame Mode: xc memory 中存 N 张 frame, 针对 progressive video

N Field Mode: xc memory 中存 N 张 field, 针对 interlace video

Frame Buffer mode: video 资料进 xc memory, 通常情况

Frame Buffer Less mode:没有 xc memory, ip 端送进来的资料直接通过 op 输出,通常是为了省 memory 或者节省 bw.

R Frame Buffer less mode: 仅有非常少量的 xc memory, 通常是为了省 memory 或者 节省 bw.

HDuplicate/HSampling: ip 前端做的多倍 sampling,比如 adc, mvop

Prescaling:xc 有 2 个子 ip 可以做缩放。Ip2 和 op1. 通常 prescaling 指的是在 ip2 做的缩放。对 prescaling 而言, xc ip2 只支援 prescaling down, 而不能 prescaling up.

Postscaling:op1 做的 scaling. 既可以 post scaling up 也可以 post scaling down.

Mirror: 为适应有些倒置的 panel, video image 需要旋转 180 度, xc hw 支持这个功能

Capture Window: src window, 一般情况下是信号源大小

Crop Window: clip window, 裁剪 capture window,最终需要 xc 输出的 src 内容大小. Display Window: dst window, xc 最终输出的大小。

Note: Display Window 跟 Panel DE 本身没关系, display window 是 xc 输出的范围大小, panel de 是 panel 接收的信号大小

Frame Color: xc 有效区域(display window)之外的 color

NoSignal Display Color:xc 有效区域(display window)之内的 screen mute 时的 Color

16 bit address vs 8 bit address: 16bit address 每个 address 代表 2byte 的 address 空间; 而 8bit address 每个 address 只占有 1byte address 空间。所以地址空间转换是 2 倍的关系。

# 3 Driver 总体架构

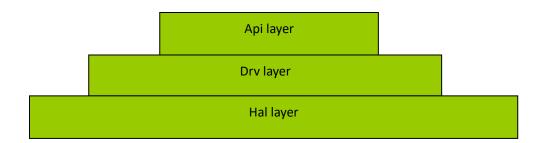
分层设计,分 Api layer, Drv layer, Hal layer.

Api layer: interface

Drv layer: driver 主要 logic

Hal layer: 各个 chip 相关的 register 设置

Note:随着 utopia 维护的 chip 越来越多,要 driver develop 人员在 hal 层维护不同的 chip 变的越来越复杂。由于很多 chip 部分 hw ip 的相似性,因此未来开发中,我们建议在 drv layer 控制 register 设置,用 macro 来区别不同 feature。



# 4 常用的 API 简介

MS\_BOOL MApi\_XC\_SetWindow(XC\_SETWIN\_INFO \*pstXC\_SetWin\_Info, MS\_U32 u32InitDataLen, SCALER\_WIN eWindow)

设置 xc window, hw 处理 timing,比如设置 crop window, display window 等,xc 最重要的函数。

pstXC\_SetWin\_Info: 指向 XC\_SETWIN\_INFO 的指针。XC\_SETWIN\_INFO 中包含设置 xc hw

的所有信息

u32InitDataLen: XC\_SETWIN\_INFO 的 size

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

void MApi\_XC\_SetPanelTiming(XC\_SetTiming\_Info \*pTimingInfo, SCALER\_WIN eWindow)

设置 xc panel timing,处理 xc output frame lock。

pTimingInfo:指向 XC\_SetTiming\_Info 的指针。XC\_SetTiming\_Info 中包含设置 xc

framelock 的所有信息.

eWindow: 指定具体哪个 window

MS\_U16 MApi\_XC\_GetStatusEx(XC\_ApiStatusEx \*pDrvStatusEx, SCALER\_WIN eWindow)

返回 xc 当前的 status info. 比如 display 信息,当前 input timing 的信息等等。

pDrvStatusEx: 指向 XC\_ApiStatusEx 的指针。

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: 当前返回 byte 数

MS\_BOOL MApi\_XC\_SetDbgLevel(MS\_U16 u16DbgSwitch)

通过设置不同 xc dbg level, print xc msg.

u16DbgSwitch:dbg level

#define XC\_DBGLEVEL\_OFF (0x0000) ///< Turn off #define XC\_DBGLEVEL\_SETWINDOW (0x0001) ///< Set Window

(0x0002)///< LPLL / SetPanelTiming #define XC DBGLEVEL SETTIMING #define XC DBGLEVEL SYNCDETECT (0x0004)///< Sync detection ///=====>Not using it by now #define XC DBGLEVEL MUX (0x0008)///< Mux / Path Creation ///< Mode Parse #define XC DBGLEVEL MODEPARSE (0x0010)///=====>Not using it by now (0x0020)///< HDMI and Package Monitor #define XC DBGLEVEL HDMIMONITOR ///===>Not using it by now ///< Auto Geometry #define XC DBGLEVEL AUTOGEOMETRY (0x0040)///Calibration #define XC DGBLEVEL CROPCALC (0x0080)///< Crop Window / Memory / OPM ///IPM calculation #define XC DBGLEVEL SETTIMING ISR (0x0100)///< ISR / SetPanelTiming #define XC DBGLEVEL DWIN SETWINDOW ///< DWIN / Set Window (0x0200)///< Trace XC function using #define XC\_DBGLEVEL\_FUNCTION\_TRACE (0x0400)///status #define XC DBGLEVEL PARAMETER TRACE (0x0800) ///< Trace XC function ///parameter

返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

## E\_APIXC\_ReturnValue MApi\_XC\_GetChipCaps(E\_XC\_CAPS eCapType, MS\_U32\* pRet, MS\_U32 ret\_size)

chip 是否支援指定 hw feature

eCapType: hw feature

pRet:返回信息

ret size:返回 size 返回值:设置成功与否 s

#### void MApi\_XC\_SetInputSource(INPUT\_SOURCE\_TYPE\_t enInputSourceType, SCALER WIN eWindow)

设置 input source

enInputSourceType: input source type

eWindow: 指定具体哪个 window

#### MS BOOL MApi\_XC\_EnableMirrorModeEx( MirrorMode\_t eMirrorMode, SCALER\_WIN eWindow)

Enable xc mirror

eMirrorMode: mirror type,有 h mirror, v mirror, hv mirror

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

#### MirrorMode\_t MApi\_XC\_GetMirrorModeTypeEx(SCALER\_WIN eWindow)

返回当前 xc 的 mirror status eWindow: 指定具体哪个 window 返回值: mirror type

#### void MApi\_XC\_SetHdmiSyncMode(E\_HDMI\_SYNC\_TYPE esynctype)

设置 hdmi detect mode

esynctype: DE mode: HDMI\_SYNC\_DE HV mode: HDMI\_SYNC\_HV

#### E\_HDMI\_SYNC\_TYPE MApi\_XC\_GetHdmiSyncMode(void)

返回当前的 hdmi detect mode

返回值: hdmi detect mode, hv mode or de mode

# void MApi\_XC\_SetDispWinToReg(MS\_WINDOW\_TYPE \*pstDspwin, SCALER\_WIN eWindow)

直接根据指定的 display window,设置 xc display window reg.

pstDspwin:需要设置的 display window eWindow: 指定具体哪个 window

# void MApi\_XC\_GetDispWinFromReg(MS\_WINDOW\_TYPE \*pstDspwin, SCALER\_WIN eWindow)

直接从 display window reg 中读取 display window 值

pstDspwin:从 reg 读到的 display window 值

eWindow: 指定具体哪个 window

### void MApi\_XC\_FreezeImg(MS\_BOOL bEnable, SCALER\_WIN eWindow)

freeze image, 使 video 画面静止 bEnable: freeze image or not eWindow: 指定具体哪个 window

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_IsFreezeImg(SCALER\_WIN eWindow)

xc image is freezed or not eWindow: 指定具体哪个window

返回值: TRUE: freezed FALSE: not freezed

#### void MApi\_XC\_GenerateBlackVideo(MS\_BOOL bEnable, SCALER\_WIN eWindow)

遮解屏

bEnable: TRUE, 遮屏; FALSE, 解屏 eWindow: 指定具体哪个 window

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_IsBlackVideoEnable(SCALER\_WIN eWindow)

check 是否有遮屏

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: TRUE: 当前是遮屏状态 FALSE: 当前在 video 正常播放状态, 屏没有遮起来

#### void MApi\_XC\_EnableFrameBufferLess(MS\_BOOL bEnable)

enable FBL or not

bEnable: TRUE: enable FBL mode FALSE: enable FB mode

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_lsCurrentFrameBufferLessMode(void)

Check 当前是否 FBL mode

返回值: TRUE: FBL mode FALSE: FB mode

#### void MApi\_XC\_EnableRequest\_FrameBufferLess(MS\_BOOL bEnable)

enable RFBL or not

bEnable: TRUE: enable RFBL mode FALSE: enable FB mode

## MS\_BOOL MApi\_XC\_IsCurrentRequest\_FrameBufferLessMode(void)

Check 当前是否 RFBL mode

返回值: TRUE: RFBL mode FALSE: FB mode

## MS\_BOOL MApi\_XC\_Set\_3D\_Mode(E\_XC\_3D\_INPUT\_MODE e3dInputMode,

E\_XC\_3D\_OUTPUT\_MODE e3dOutputMode, E\_XC\_3D\_PANEL\_TYPE e3dPanelType, SCALER WIN eWindow)

Enable 3D 的主要 function,这个 function 主要是保存 3D 信息,然后通过 SetWindow 进行 3D 转换。

e3dInputMode: 输入, input 3d format e3dOutputMode:输入, output 3d format

e3dPanelType:输入,3d panel type

eWindow:设置具体哪个 window 的 3d type 返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

### MS\_U16 MApi\_XC\_Get\_3D\_HW\_Version()

返回 hw 3d 版本号 返回值:3d 版本号

### MS\_BOOL MApi\_XC\_Get\_3D\_lsSupportedHW2DTo3D(void)

Check 是否当前 ic 支持 hw 2d to 3d

返回值: TRUE, 支持 hw 2d to 3d; FALSE,不支持 hw 2d to 3d

#### E\_XC\_3D\_INPUT\_MODE MApi\_XC\_Get\_3D\_Input\_Mode(SCALER\_WIN eWindow)

Get 当前各 window 对应的 input 3d format

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: input 3d format

#### E\_XC\_3D\_OUTPUT\_MODE MApi\_XC\_Get\_3D\_Output\_Mode(void)

Get 当前的 output 3d format 返回值:output 3d format

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_Set\_3D\_LR\_Frame\_Exchg(SCALER\_WIN eWindow)

Do LR exchange for 3D

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_3D\_Is\_LR\_Frame\_Exchged(SCALER\_WIN eWindow)

Check 当前是否 LR 还是 RL

eWindow: 指定具体哪个 window 返回值: TRUE,RL; FALSE,LR。

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_Set\_3D\_HShift(MS\_U16 u16HShift)

Set sw 2d to 3d 以及真 3D 的景深

u16HShift:景深 value

返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

#### MS\_U16 MApi\_XC\_Get\_3D\_HShift(void)

Get sw 2d to 3d 以及真 3D 的景深

返回值: 景深 value

## MS\_BOOL MApi\_XC\_Set\_3D\_HW2DTo3D\_Parameters(MS\_XC\_3D\_HW2DTO3D\_PARA st3DHw2DTo3DPara)

Set hw 2d to 3d parameters for user adjustment st3DHw2DTo3DPara:hw 2d to 3d parameters,具体字段含义详见前面数据结构解释返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

## MS\_BOOL MApi\_XC\_Get\_3D\_HW2DTo3D\_Parameters(MS\_XC\_3D\_HW2DTO3D\_PARA \*pst3DHw2DTo3DPara)

Get hw 2d to 3d parameters

pst3DHw2DTo3DPara: pointer to hw 2d to 3d parameters

返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

## MS\_BOOL MApi\_XC\_Set\_3D\_HW2DTo3D\_Buffer(MS\_PHYADDR u32HW2DTO3D\_DD\_Buf, MS\_PHYADDR u32HW2DTO3D\_DR\_Buf)

设置 hw 2d to 3d 所要使用的 Depth Detection Buffer 以及 Depth Render Buffer u32HW2DTO3D\_DD\_Buf: Depth Detection Buffer address u32HW2DTO3D\_DR\_Buf: Depth Render Buffer address 返回值: TRUE,设置成功; FALSE,设置不成功。

#### MS\_BOOL

# MApi\_XC\_Set\_3D\_Detect3DFormat\_Parameters(MS\_XC\_3D\_DETECT3DFORMAT\_PARA \*pstDetect3DFormatPara)

Set sw 3D 自动识别参数

pstDetect3DFormatPara: sw 3d 自动识别参数,具体字段含义详见前面数据结构解释返回值: TRUE,设置成功,FALSE,设置不成功。

#### MS\_BOOL

# MApi\_XC\_Get\_3D\_Detect3DFormat\_Parameters(MS\_XC\_3D\_DETECT3DFORMAT\_PARA \*pstDetect3DFormatPara)

Get sw 3D 自动识别参数

pstDetect3DFormatPara: sw 3d 自动识别参数,具体字段含义详见前面数据结构解释返回值: TRUE,设置成功,FALSE,设置不成功。

#### E\_XC\_3D\_INPUT\_MODE MApi\_XC\_Detect3DFormatByContent(SCALER\_WIN eWindow)

开始做 3D 自动识别。

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: 识别到的 3D 格式

# MS\_BOOL MApi\_XC\_Is3DFormatSupported(E\_XC\_3D\_INPUT\_MODE e3dInputMode, E XC 3D OUTPUT MODE e3dOutputMode)

Check 当前 driver 支持的 3D 输入输出格式

e3dInputMode: input 3d format e3dOutputMode: output 3d format 返回值: TRUE,支持; FALSE,不支持。

#### MS\_U32 MApi\_XC\_GetAccurateVFreqx1K(SCALER\_WIN eWindow)

返回 input vfreq. 特别注意,返回的 vfreq有 x1000。

eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: vfreq

#### void MApi\_XC\_DisableInputSource(MS\_BOOL bDisable, SCALER\_WIN eWidnow)

disable input source or not

bDisable: TRUE, disable input source FALSE, enable input source

eWindow: 指定具体哪个 window

#### MS\_BOOL MApi\_XC\_IsInputSourceDisabled(SCALER\_WIN eWindow)

Check Input source 是否有 disable eWindow: 指定具体哪个 window

返回值: TRUE: input source is disabled FALSE: input source is enabled

#### void MApi\_XC\_SetFrameColor(MS\_U32 u32aRGB)

设置 frame color

u32aRGB: 需要设置的颜色 the 4 bytes in aRGB are "a: no use, R 23:16, G 15:8, B 7:0" (B is in LSB)

#### void MApi\_XC\_SetDispWindowColor(MS\_U8 u8Color, SCALER\_WIN eWindow)

设置无信号 display window 的 color

u8Color: 需要设置的颜色 format in a byte => R 7:5, G 4:2, B 1:0

eWindow: 指定具体哪个 window

#### MS\_U16 MApi\_XC\_GetOutputVFreqX100(void)

返回 output vfreq,注意,返回的 output vfreq 是 x100 的。 返回值: output vfreq

#### void MApi\_SC\_ForceFreerun(MS\_BOOL bEnable)

force freerun 输出。有些需要固定输出频率的 panel 需要使用这个 function bEnable: TRUE: force freerun FALSE: frame lock

#### MS\_BOOL MApi\_SC\_IsForceFreerun(void)

返回 force freerun 状态,是否 force freerun 返回值: TRUE: force freerun FALSE: 没有设置 force freerun

### void MApi\_SC\_SetFreerunVFreq(E\_VFREQ\_SEL VFreq)

设置 force freerun 时的 vfreq VFreq:可供选择的 vfreq

#### void MApi\_XC\_EnableWindow(MS\_BOOL bEnable, SCALER\_WIN eWindow)

enable 指定的xc Window

bEnable: enable window or not eWindow: 指定具体哪个 window

# 5 编译 utopia 方法

#### ● 编译 Utopia2:

- 1 cd./build
- 2 cp napoli/.config\_napoli\_linux\_arm\_hardfloat\_dynamic\_general .config(复制 需要 build chip 的相应 config 到.config)
- 3 make menuconfig -->进去后选 exit --> 选 yes
- 4 make xc bsp
- 5 libapiXC. so 会产生在./bsp/lib

#### ● 编译 utopia:

- 1 cd ./project/edison\_linux\_arm (具体 project 的目录)
- 2 make xc bsp
- 3 libapiXC. so 会产生在./bsp/lib

pnl, ace, dlc 等 xc 相关 lib 编译方法类似,只不过把 make xc bsp 换成 make pnl bsp, make ace bsp, make dlc bsp

# 6 如何打开 utopia xc msg 功能

- 之前 project 的方法,需要修改 utopia driver:
- mxlib\drv\xc\include\mvideo\_context.h 中:

```
//#define MS_DEBUG 1
改为
#define MS_DEBUG 1
if( (_dbgSwitch_ & _u16XCDbgSwitch_InternalUseOnly) != 0 ) \
改为
if( (_dbgSwitch_ & 0x183) != 0 ) \
注意,很老的 ic 比如 t4 可能没有,那就不要做这步
```

#### mxlib\drv\xc\mvideo.c 中:

#define msg\_video(x) //x 改为 #define msg\_video(x) x 注意,老 ic 才有这样的 code,如果你没找到这样的 code,也不管。

#### mxlib\drv\xc\mdrv\_sc\_scaling.c 中:

#define SC\_DBG(x) //x
#define SC\_FNLDBG(x) //x
#define SC\_RWBANK\_DBG(x) //x
改为
#define SC\_DBG(x) x
#define SC\_FNLDBG(x) x
#define SC\_FNLDBG(x) x

注意,老 ic 才有这样的 code,如果你没找到这样的 code,也不管。

#### ● mdrv\_sc\_3d.c 中:

#define SC\_3D\_DBG(x) //x 改为 #define SC\_3D\_DBG(x) x

注意,老 ic 才有这样的 code,如果你没找到这样的 code,也不管。

修改完 utopia code,后 make clean, make xc bsp 就 ok 了.

# ■ 最新方法,不需要修改 utopia:

Xc init(比如 SN 位置在 mapi\_video::SysInitXC)后 call MApi\_XC\_SetDbgLevel,参数是给定需要打印 log 的值,这些 enum 可以在 apiXC.h 中找到:

```
///< Turn off
#define XC_DBGLEVEL_OFF
                                    (0x0000)
                                               ///< Set Window
#define XC DBGLEVEL SETWINDOW
                                    (0x0001)
#define XC_DBGLEVEL_SETTIMING
                                               ///< LPLL / SetPanelTiming
                                    (0x0002)
#define XC_DBGLEVEL_SYNCDETECT
                                     (0x0004)
                                              ///< Sync detection
                                              ///=====>Not using it by now
                                               ///< Mux / Path Creation
#define XC DBGLEVEL MUX
                                    (8000x0)
#define XC DBGLEVEL MODEPARSE
                                              ///< Mode Parse
                                     (0x0010)
```

```
///=====>Not using it by now
#define XC DBGLEVEL HDMIMONITOR
                                     (0x0020)
                                               ///< HDMI and Package Monitor
                                               ///===>Not using it by now
#define XC DBGLEVEL AUTOGEOMETRY
                                     (0x0040)
                                               ///< Auto Geometry / Auto
                                               ///Calibration
#define XC DGBLEVEL CROPCALC
                                     (0x0080)
                                               ///< Crop Window / Memory / OPM
                                               ///IPM calculation
#define XC_DBGLEVEL_SETTIMING_ISR
                                     (0x0100)
                                               ///< ISR / SetPanelTiming
#define XC DBGLEVEL DWIN SETWINDOW
                                               ///< DWIN / Set Window
                                     (0x0200)
#define XC_DBGLEVEL_FUNCTION_TRACE
                                               ///< Trace XC function using
                                     (0x0400)
                                              ///status
                                               ///< Trace XC function
#define XC DBGLEVEL PARAMETER TRACE (0x0800)
                                               ///parameter
```

比如最常用的是把这个参数设置成 Ox183,即 enable XC\_DBGLEVEL\_SETTIMING\_ISR, XC\_DGBLEVEL\_CROPCALC, XC\_DBGLEVEL\_SETTIMING, XC\_DBGLEVEL\_SETWINDOW

# 7 如何查看 xc msg 得到有用的信息

注意打印信息会随着 code 更新,有稍许不同,最好的办法是大致看一下 code. 打印出来的 dbg msg 会像如下这样:

```
[XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1965] ======== SetWindow Start (Window: 0, src:
34) ========
[XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1966] CapWin x: 152 y:
                                                                6 w: 1920 h: 1080
[XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1967] CropWin x:
                                                      0 y:
                                                               0 w: 1920 h: 1080
[XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1968] DispWin x:
                                                     60 y:
                                                               0 w: 1366 h:
                                                                               768
[XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1969] Panel
                                                     60 y:
                                                               0 w: 1366 h:
                                                                               768
[XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1970] Mirror/Interlace/Hdup = 0/1/0
[XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1971] H/V total = (0, 1125), VFreq = 500
[XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1972] Pre H cus scaling 0 (0 -> 0)
[XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1973] Pre V cus scaling 0 (0 -> 0)
[XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1974] Post H cus scaling 0 (0 -> 0)
[XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1975] Post V cus scaling 0 (0 -> 0)
[XC,SetWindow][MApi_XC_Set_PQ_SourceData, 1622] PQSetSource:Input src=34, win=0,
[XC,SetWindow][MApi_XC_Set_PQ_SourceData, 1623] PQSetSource:
[XC,SetWindow][msAPI_Scaler_SetMode, 1445] MemFmt422=1
[XC,SetWindow][msAPI_Scaler_SetMode, 1468] bMemYUVFmt=1, RGBin=0
```

#### Capture window 的尺寸(一般情况下可以认为是原始 video 的尺寸):

```
width: msg 中的 w; height: msg 中的 h
Capture window 的 x,y 通常不是 care 的重点。
[XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1966] CapWin x: 152 y: 6 w: 1920 h: 1080
```

#### Crop window 的尺寸:

```
解释跟 catpure window 一样
                                                   0 y:
  [XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1967] CropWin x:
                                                             0 w: 1920 h:
  1080
Display window 的尺寸:
  解释跟 catpure window 一样,注意屏幕上 x,y 坐标要减去 Panel 的尺寸中的 x,y,不然是有
  加上 panel 本身的 hstart 和 vstart
  [XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1968] DispWin x:
                                                   60 y:
                                                             0 w: 1366 h:
  768
Panel 的尺寸:
  解释跟 catpure window 一样
  [XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1969] Panel
                                               x:
                                                   60 v:
                                                             0 w: 1366 h:
  768
是否 mirror:
  msg 中的 Mirror
Input Timing 是否 interlace:
   msg 中的 Interlace
是否有做 Hduplicate(H 方向前端有 double size or *4 size 等):
  msg 中 Hdup
  [XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1970] Mirror/Interlace/Hdup = 0/1/0
Input Vtotal:
Input VFreq:
  [XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1971] H/V total = (0, 1125), VFreq = 500
是否 AP 有指定 H 方向 Custom prescaling,并且指定从多少缩放到多少:
   [XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1972] Pre H cus scaling 0 (0 -> 0)
是否 AP 有指定 V 方向 Custom prescaling,并且指定从多少缩放到多少:
   [XC,SetWindow][MApi XC SetWindow, 1973] Pre V cus scaling 0 (0 -> 0)
是否 AP 有指定 H 方向 Custom postscaling,并且指定从多少缩放到多少:
   [XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1974] Post H cus scaling 0 (0 -> 0)
是否 AP 有指定 V 方向 Custom postscaling,并且指定从多少缩放到多少:
   [XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 1975] Post V cus scaling 0 (0 -> 0)
当前 input source:
  Msg 中的 Input src,具体 value 代表哪个端口,可以查看 enum: INPUT SOURCE TYPE t
当前 window:
  Win=0 代表 main window; win=1 代表 sub window
    [XC,SetWindow][MApi_XC_Set_PQ_SourceData, 1622] PQSetSource:Input src=34, win=0,
422 or not:
  [XC,SetWindow][msAPI Scaler SetMode, 1445] MemFmt422=1
Yuv or not:
   [XC,SetWindow][msAPI_Scaler_SetMode, 1468] bMemYUVFmt=1, RGBin=0
UCNR 是否有开:
  [XC,SetWindow][MApi_XC_SetWindow, 2047] UCNR enabled: NO
V 方向 Scaler 如何前缩:
   前缩前尺寸: VSrc 前缩后尺寸: VDst
```

973] [PRE]eWindow[0] VSrc=1080,

[XC,SetWindow][MDrv\_SC\_set\_prescaling\_ratio,

VDst=1080, bBilinear=0

#### H 方向 Scaler 如何前缩:

前缩前尺寸: HSrc 前缩后尺寸: HDst

[XC,SetWindow][MDrv\_SC\_set\_prescaling\_ratio, 1450] [PRE]eWindow[0] HSrc=1920, HDst=1366, bAdvMode=3

#### V 方向 Scaler 如何后缩放:

后缩放前尺寸: VSrc 后缩放后尺寸: VDst

[XC,SetWindow][MDrv\_SC\_set\_postscaling\_ratio, 1692] [PST]VSrc=1080, VDst=768, eDeInterlaceMode=3, bFBL=0, bInterlace=1

#### H 方向 Scaler 如何后缩放:

后缩放前尺寸: HSrc 后缩放后尺寸: HDst

[XC,SetWindow][MDrv\_SC\_set\_postscaling\_ratio, 1609] [PST]HSrc=1366, HDst=1366

#### 是否 FBL:

msg 中的 bFBL

[XC,SetWindow][MDrv\_SC\_set\_postscaling\_ratio, 1692] [PST]VSrc=1080, VDst=768, eDeInterlaceMode=3, bFBL=0, bInterlace=1

#### 每个 pixel 占几个 byte:

Msg 中的 BytesPer2Pixel,注意这里是 2 个 pixel 占几个 byte

[XC,Cropping][MDrv\_SC\_set\_fetch\_number\_limit, 2556] =>Framesize(4458240)= VSizeAfterPreSD(1080) \* DNROffset(1376) \* BytesPer2Pixel(6)/2

## Xc total memory size:

Msg 中的 DNRBufSize,单位 byte

[XC,Cropping][MDrv\_SC\_set\_fetch\_number\_limit, 2669] u32Offset :8388608, DNRBufSize=16777216

#### 当前是几 frame mode:

Msg 中的 pFrameStoreNumber,具体数字看 XC\_FRAME\_STORE\_NUMBER 定义

[XC,Cropping][\_Mdrv\_XC\_Refine\_FrameNum, 1997] pFrameStoreNumber: 2 , corresponding factor is: 2

#### **Output htotal:**

#### **Output Vtotal:**

[XC,LPLL][MDrv\_SC\_set\_Htt\_Vtt, 1549] Htt\_out, Vtt\_out= 1560, 967

#### **Output vfreq:**

u16OutputVFreqAfterFRC,数值有\*10

[XC,LPLL][MApi\_XC\_SetPanelTiming\_FSM, 2394] FSM: \_u16OutputVFreqAfterFRC = 500

### 是否有做 frame lock:

[XC,LPLL][MDrv\_SC\_Cal\_FRC\_Output\_Vfreq, 529] Frame Lock = True

#### 是否有锁住:

FB 下看是否有一下 msg,如果有,代表锁住:

[XC,Unknown][\_MApi\_XC\_FPLL\_FSM\_ISR, 2284] Locked, the using SET is 68ba8c FBL 下:没锁住,会滚屏

#### 3D input format:

msg 中的 e3dInputMode,具体 value 含义请参见 E\_XC\_3D\_INPUT\_MODE 定义

#### 3D output format:

Msg 中的 e3dOutputMode,具体 value 含义请参见 EXC 3D OUTPUT MODE。有一点例外是,

#### 在 3D version1

版本中 line alternative 输出的 E\_XC\_3D\_OUTPUT\_MODE 跟 top bottom 输出一样,也是 E\_XC\_3D\_OUTPUT\_TOP\_BOTTOM,这两种输出的不同需要通过 register 来区分,subbank0x23 的 16bit address 0x53 的 bit15=1,则是 line alternative 输出,否则是 top bottom output [XC,SetWindow][MApi\_XC\_Set\_3D\_Mode, 4136] e3dInputMode=8, e3dOutputMode=2

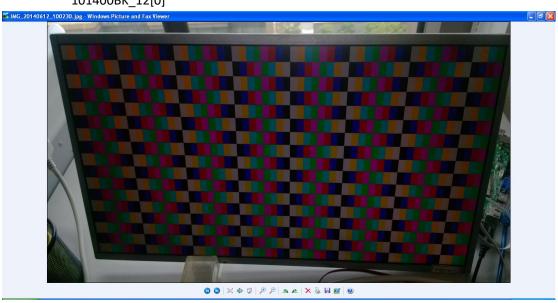
# 8 xc 相关 pattern 介绍

打 Pattern 的意思是从 show 出该 pattern 的 ip 所在位置开始,原始的 miu data 会被 pattern 取代后显示在 panel 位置上,用来理清到底是否是 scaler 问题以及 scaler 哪个阶段的问题。如果 pattern 是好的,基本上可以排除之后的 hw ip 都没有问题,除了某些用 pattern 不易察觉的 bug 外(打个比方,比如细微线条,跟 pattern 类似等);如果 pattern 也是坏的,说明出问题的 hw ip 在这个 pattern 的 ip 之后。

以下描述一些跟 xc 相关的比较常用的 test pattern:

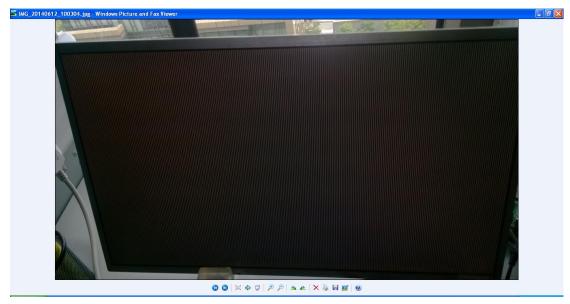
#### MVOP test pattern:

101400BK\_12[0]



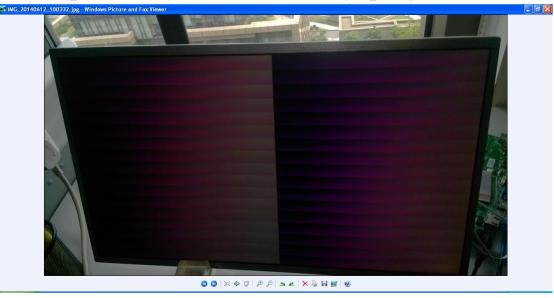
#### IP1 test pattern:

BK01_40[0]	H test pattern enable
BK01_40[1]	V test pattern enable
BK01_40[3]	gray bar enable
BK01_40[10:8]	Color bar sequence select
BK01_40[13:11]	Color bar sequence select
BK01_42[7:0]	Color bar H width
BK01_42[15:8]	Color bar V width
BK01_40[2]=1	make test pattern moving automatically

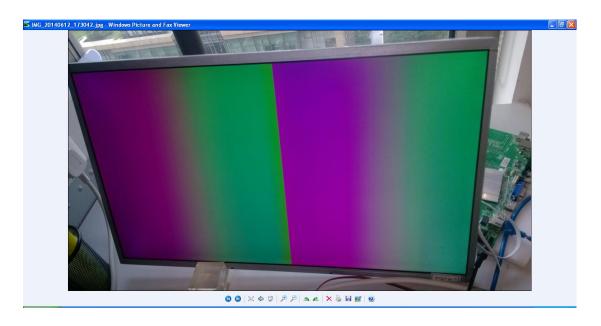


## OP test pattern :

BK20\_10[15]: the test pattern between OPM & HVSP(post\_scaling)

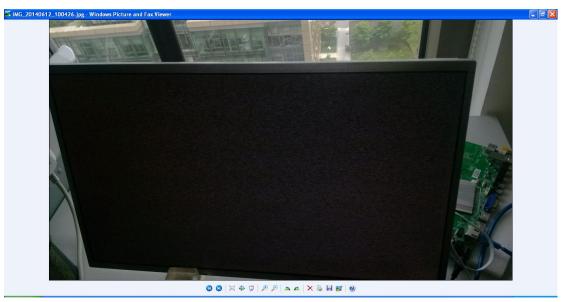


BK20\_1F[10]: the test pattern between HVSP & Display Line Buffer



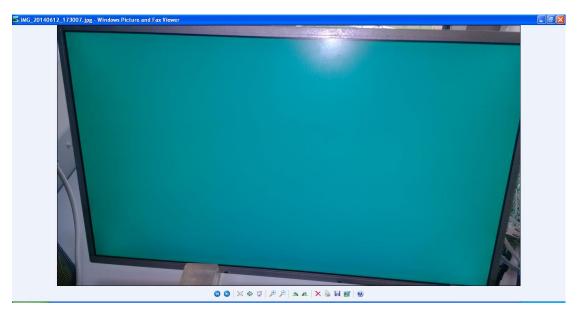
## VOP test pattern :

BK10\_13[8] : enable



MOD test pattern: 0x3200

BK00\_01[15] : enable BK00\_02[9:0]: R data BK00\_03[9:0]: G data BK00\_04[9:0]: B data



# 9 xc 主要 bank 介绍

Xc 内部有分成了很多个 subbank. 每个 subbank 有 256 个字节的地址空间. 这里主要介绍一下常用的 subbank.

BankO: 主要处理 scaler reset, interrupt, 以及 gop 的 blending Bank1: main window ip1, 主要处理 sync detect, color space 转换

Bank2: main window ip2, 主要处理 color space 转换; h/v prescaling down, 注意只能 down, 不能 up

Bank3: sub window ip1, 主要处理 sync detect, color space 转换

Bank4: sub window ip2, 主要处理 color space 转换; h/v prescaling down, 注意只能 down, 不能 up

BankA: 主要处理 Film detect

BankF: 主要处理 sub window 相关的 vop 设置, display window, color matrix

Bank10: VOP 相关设置, display window, color matrix

Bank12: DNR OPM memory setting Bank13: offline detect 相关设置

Bank15: t3d depth detection 相关设置

Bank18: ACE 相关设置

Bank19: PQ Peaking 相关设置

Bank1A: DLC 相关设置

Bank1F: Dynamic Scaling 相关设置

**Bank20:** main sub op enable/control

Bank23: post scaling ratio 以及 factor 相关设置

Bank2A: MCNR 相关设置

Bank62: t3d depth render pixel 部分设置 Bank63: t3d depth render block 部分设置

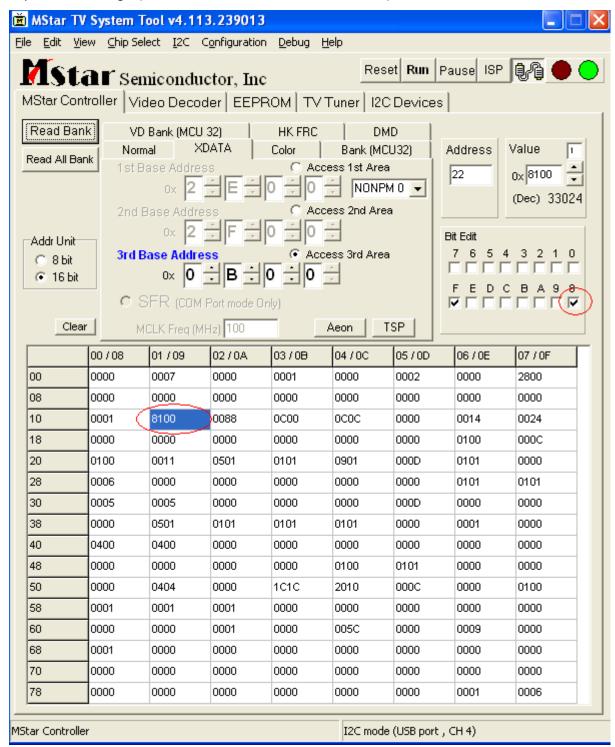
**102E00 bank:** ipmux bank, 切 source 的选择开关 **103100 bank:** LPLL bank, 处理 xc frame lock

**103200 bank:** mod 屏相关设置

# 10 如何读取 scaler register

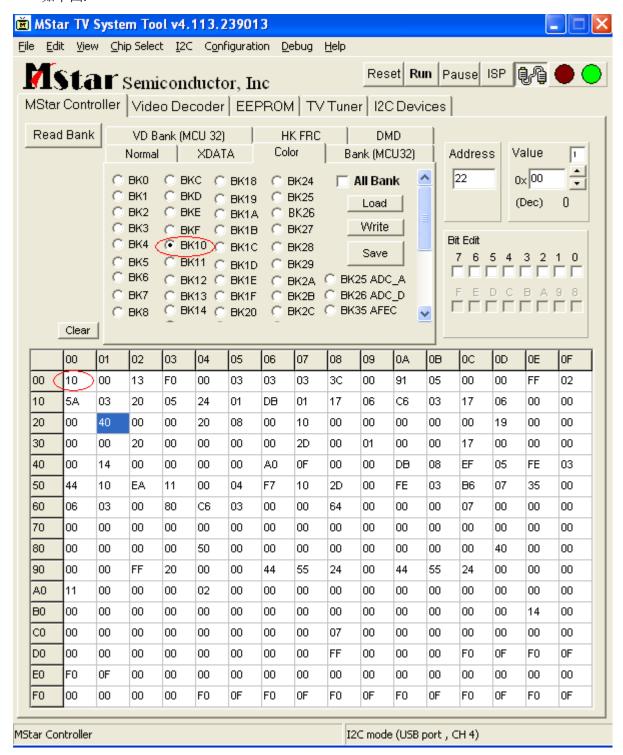
读 register 之前记得先停一下 uart(00112233 或者 silientme)以及停 cpu(除了读取 scaler 的 第 4 种方法不需要停 cpu 以外):

Mips 和 arm 在 clkgen(0x0B00 bank 的 16bit address 0x11 的 bit8),如下图:



读取 scaler register 共有 4 种方法:

 通过 Color Bank 读取 scaler register 如下图:



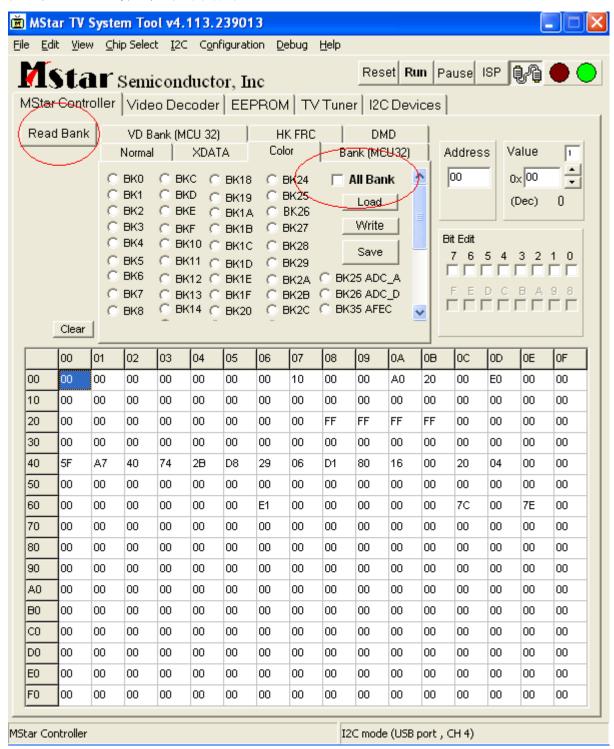
这里看到的都是 8bit address.如何知道读出来的 register 对不对?可以通过点到具体某一个 BK,最左上角

Address 0x00 位置应该是该 bank 号(如上图红圈所示),如果不是的话,代表有读取错。如果读取错,首先要

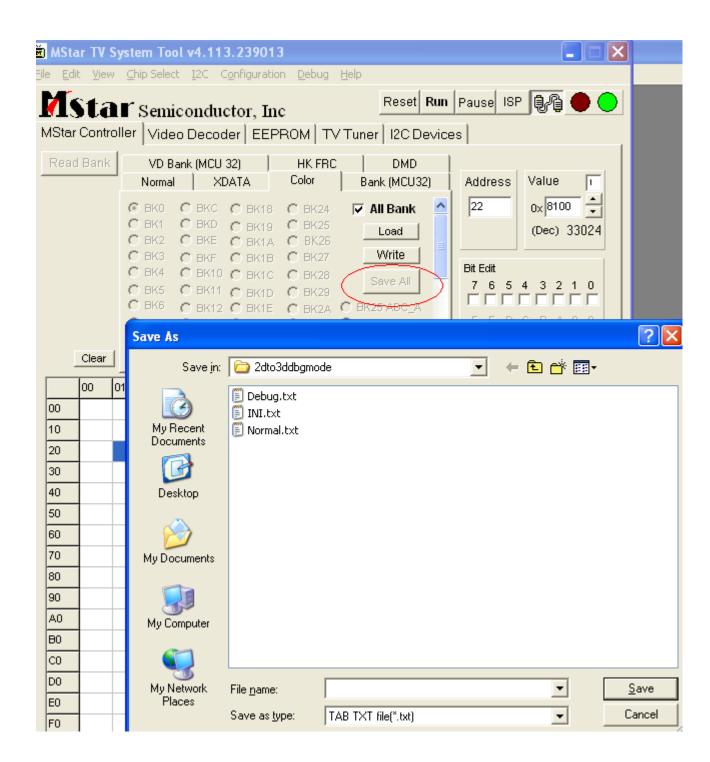
检查有没有停住 cpu,然后再先点一下其他 BK,再点需要读取的 BK(如上图中 BKF,再点 BK10, 这是 mstv tool

的问题),通常都可以读取正确值了。

如果要把 color bank 存到文件里给 scaler team debug:可以先勾选 All Bank,然后 read bank, 把整个 color bank 读出来。如下图所示:

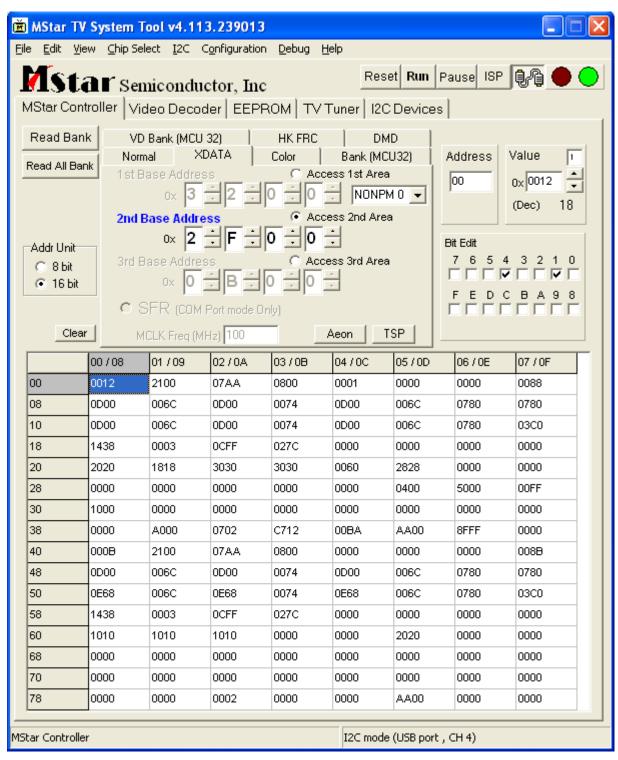


然后再点选 Save,保存到本地。如下图所示:



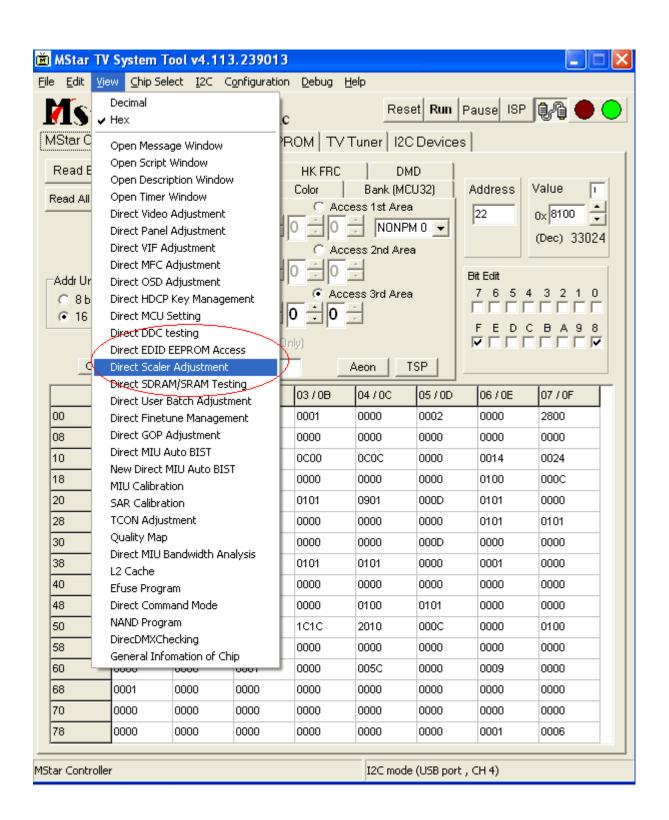
## ● 通过 XDATA 读取 scaler register

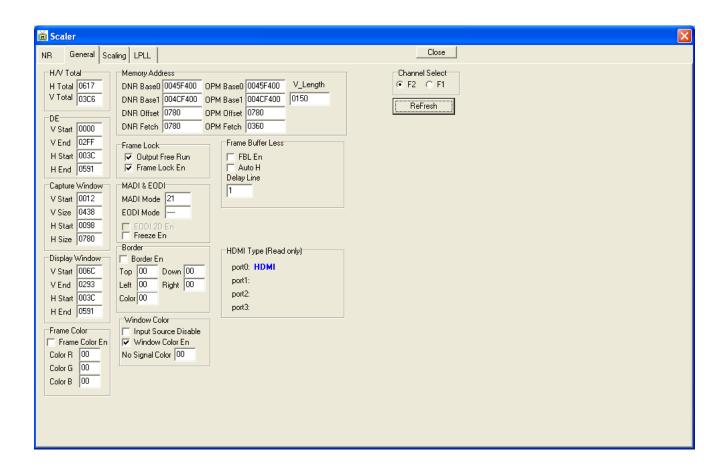
直接在 XATA 输入 2 F 0 0, 0x2F00 代表 scaler 的 base address,在最左上角那个位置输入 subbank 号,代表具体是 scaler 的哪个 subbank,见下图,蓝色位置,目前查看的是 subbank0x12



这里可以由用户选择用 8bit adress 还是 16bit address 来看 register.

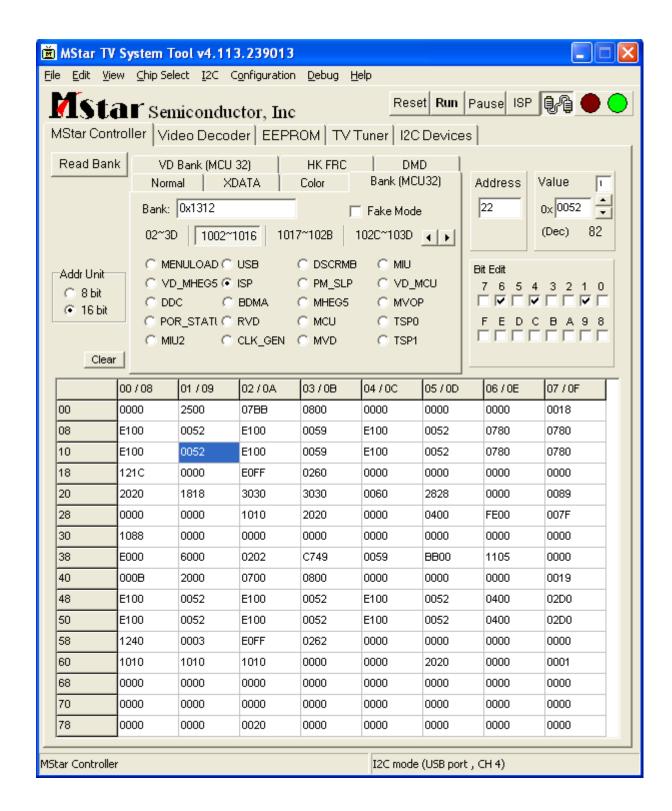
● 通过 Direct Scaler Adjustment page 读取 scaler information





#### ● Spread register 读取方法

前面几种读取 scaler register 的方式其实都要通过切 subbank 才能达成,但是这种方式不需要,直接通过另外一个 mapped base address(0x1300)进行直接访问。注意目前 tv ic 从 t8 开始支持这个功能,但 j2,a6,eden 没有这种 spread 读取方式。注意因为 spread 读取方法不需要切 subbank,因此可以不用停 cpu,具体读取方法是 Bank 栏输入:0x1300+subbank 号,如希望读取 scaler subbank0x12,则输入 0x1312,如下图:



# 11 如何通过 scaler register 了解 scaler information

#### Input Timing width(capture window width):

Main window:subbank 0x1 16bit address 0x7
Sub window: subbank 0x3 16bit address 0x7

Input Timing height(capture window height):

Main window: subbank 0x1 16bit address 0x6

Sub window: subbank 0x3 16bit address 0x6

#### Input Timing 是否 interlace:

Main Window:subbank 0x1 16bit address 0x1E bit11, 1 的话为 interlace,否则是 progressive Sub Window:subbank 0x3 16bit address 0x1E bit11, 1 的话为 interlace,否则是 progressive

#### Input vtotal:

Main Window: subbank 0x1 16bit address 0x1F Sub Window: subbank 0x3 16bit address 0x1F

#### Ip Input vfreq:

Main Window: 12000000/(subbank0x1 16bit address 0x3B~0x3C 的 value) Sub Window: 12000000/(subbank0x3 16bit address 0x3B~0x3C 的 value)

#### Scaler input 端 source 是否有打开:

Main Window: subbank 0x1 16bit address 0x2 的 bit7, bit7=0,代表 scaler input 有打开,可以接收信号; bit7=1,代表 scaler input 端是关闭的,不可以接收信号,没有工作

Sub Window: subbank 0x3 16bit address 0x2 的 bit7, bit7=0,代表 scaler input 有打开,可以接收信号; bit7=1,代表 scaler input 端是关闭的,不可以接收信号,没有工作。

#### 是否有做 mirror:

Main Window: subbank0x12 的 16bit address 0x3 的 bit12,代表 h mirror; bit13,代表 v mirror Sub Window: subbank0x12 的 16bit address 0x43 的 bit12,代表 h mirror; bit13,代表 v mirror

#### **Output htotal:**

subbank 0x10 16bit address 0xC

#### **Output Vtotal:**

subbank 0x10 16bit address 0xD

#### **Output display window:**

Main Window: subbank 0x10 16bit address 0x8(HStart), 0x9(HEnd), 0xA(VStart), 0xB(VEnd) Sub Window: subbank 0xF 16bit address 0x7(HStart), 0x8(HEnd), 0x9(VStart), 0xA(VEnd)

#### 是否有开 ucnr/ucdi:

Subbank Ox2A 16bit address Ox2 的 bit15,bit13 以及 bit7 其中一个是否有 enable,enable 代表有开。或者 subbank Ox12 的 16bit address Ox27 的 bit0 是否=0,如果=0,代表有开

#### 几 frame mode check:

3D version2 及以上,

Main Window:通过 subbank0x12 16bit address 0x19 的 bit0~bit4,具体数值:progrssive 代表几 frame mode; field,代表几 field mode

Sub Window:通过 subbank0x12 16bit address 0x59 的 bit0~bit4,具体数值:progrssive 代表几 frame mode; field,代表几 field mode

#### 3D version0 以及 1.

#### 是否 FBL:

Main Window:subbank 0x12 16bit address 0x1 的 bit7,如果为 1,则为 FBL,否则是 FB Sub Window: subbank 0x12 16bit address 0x41 的 bit7,如果为 1,则为 FBL,否则是 FB

#### 是否画面 Freeze:

Main Window: subbank 0x12 16bit address 0x1 的 bit11,如果为 1,则画面 freeze;否则画面不 freeze;

Sub Window: subbank 0x12 16bit address 0x41 的 bit11,如果为 1,则画面 freeze; 否则画面 不 freeze

#### 是否有开屏:

Main window:subbank0x10 的 16bit address 0x19 的 bit1,bit1=0,代表开屏; bit1=1,代表关屏

Sub window:subbank0x10 的 16bit address 0x19 的 bit5,bit5=0,代表开屏; bit5=1,代表关屏 Scaler op 是否 enable:

Main Window: subbank0x20 的 16bit address 0x10 的 bit0=1 Sub Window: subbank0x20 的 16bit address 0x10 的 bit1=1

#### 是否有做 frame lock 标志:

BK31(注意不是 scaler subbank),16bit address 0xC 的 bit3 是否为1,如果为1,代表有做 frame lock;0,代表 freerun

#### 是否锁住:

BK31 16bit address 0x2A 的 bit8=1

#### Fpll Input vfreq:

12000000/(0x21~0x22 的 value) \* ((0x0C 的 bit8~bit11 的 value) + 1),跟 ip input vfreq 一样 Fpll Output vfreq:

12000000/(0x23~0x24 的 value) \* ((0x0C 的 bit12~bit15 的 value) + 1),fpll 后的 output vfreq

一般情况下只有 3D 以及 PIP 下才需要看 sub window 的 register.

# 12 Basic debug skills

● Check msg 和 color bank 中的异常

通过上一段讲述的方法,读取到 scaler information。可以根据已知的一些 timing 信息跟目前从 msg 和 register 得到的 scaler information 去比对,检查不一致异常的地方,以次为突破口,继续 dbg 下去。纯粹 3D 的 register 基本上类似于 load table,实际中不太会出问题,如果不放心,可以拿 ap note 中的 3D reg table 跟 mstv tool 读出来的进行比较。

● 如果有涉及到 sub window,单独 disable main window 和 sub window 去 check

具体 disable 方法,可以参见上一段的"**Scaler op 是否 enable"**.注意如果 main window disable 后,subwindow 会黑屏的话,请把 sub window 的 display window 调成全屏,具体调整 register 请参见上一段的"**Output display window**"

如果只有一个 window 有问题,就可以:

➤ 检查 register 把好 ok 的 window 的相关 register 踩到 ng 的 window 上。常见的几个容易踩的 register bank 是:

Subbank 0x12: main 部分 register(0x1 开始)对应踩到 sub 部分 register(0x41 开始)

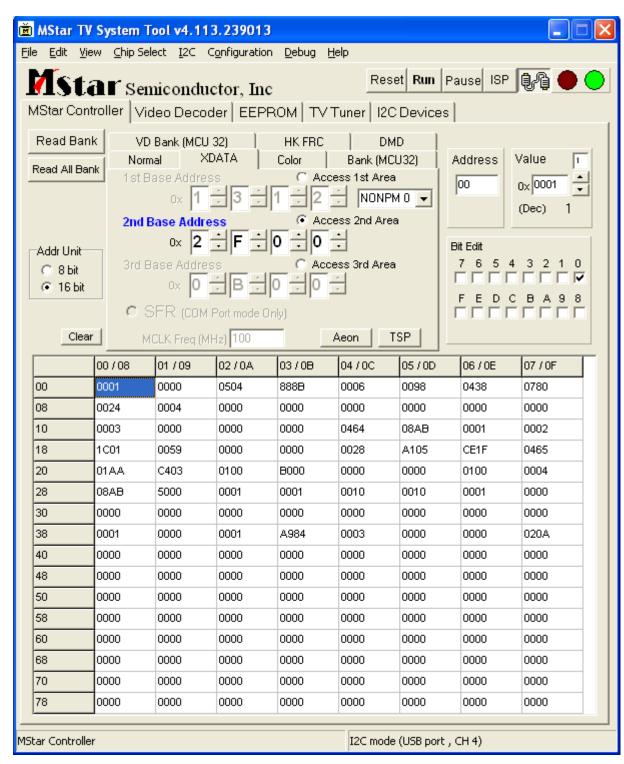
Subbank 0x23: main 部分 register(0x1 开始)对应踩到 sub 部分 register(0x21 开始)

Subbank0x1: main ip1 bank 对应 踩到 Subbank0x3: sub ip1 bank

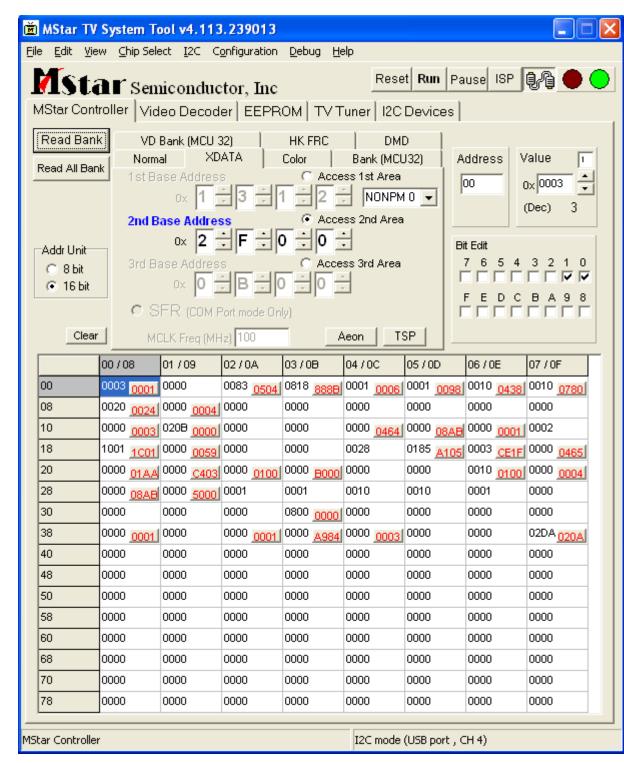
Subbank0x2: main ip2 bank 对应踩到 Subbank0x4: sub ip2 bank

subbank0x1 踩到 subbank3 可以这样踩:

1 读取 subbank0x1



- 2 Debug 菜单中选 Store to Memory, compare with Memory,
- 3 切到 subbank0x3,0x00 位置输入 0x3,如下图:



- 4 把红色部分 1 个个手工踩进去,注意不要踩 0x00 位置.
- ▶ 检查 sub window 和 main window msg 是否一样
- review code 是否 main/sub 处理差异
- ▶ 重点检查 sram3 跟 sram1 是否一致, sram4 跟 sram2 是否一致, 具体方法见" sram bypass 方法以及如何 dump sram"

### ● 找到一个 ok 的 case

1 最好是找到一个环境类似的 ok case,比如 timing, input 尺寸等一样。不然退而求其次,找稍微有点不一样的 case,看是否 ok or NG.

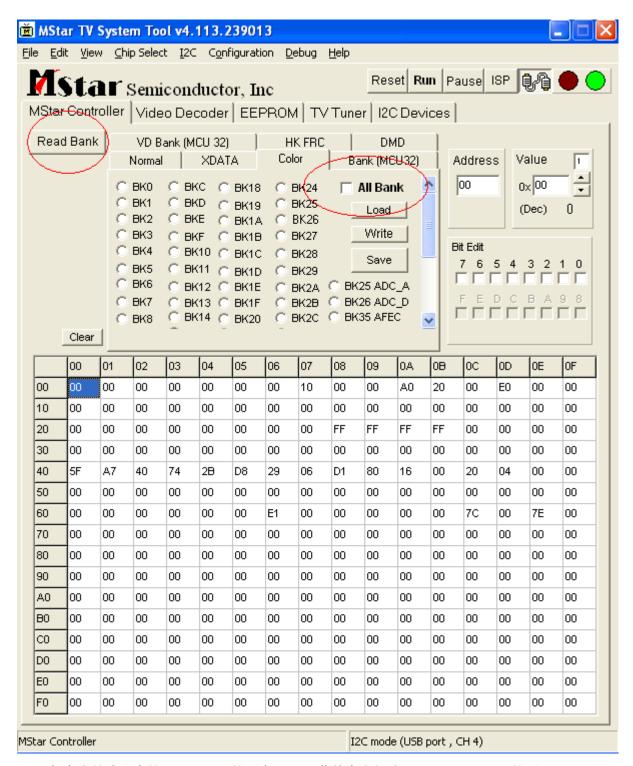
- 2 Check 公版
- 3 老 code

一旦找到一个 ok 的 case,就可以通过下面讲述的踩 register 或者夹 code 方法来做 debug.

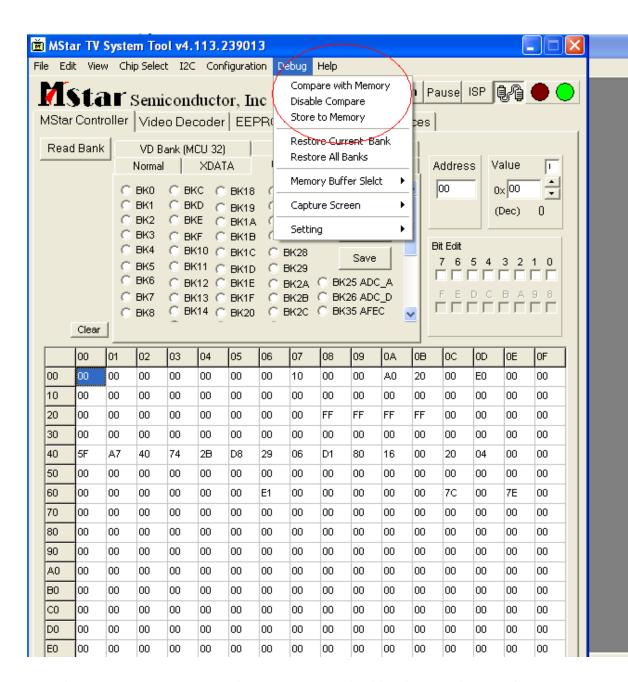
## ● 踩 register

这招是最容易也最经常要使用的 debug skill.

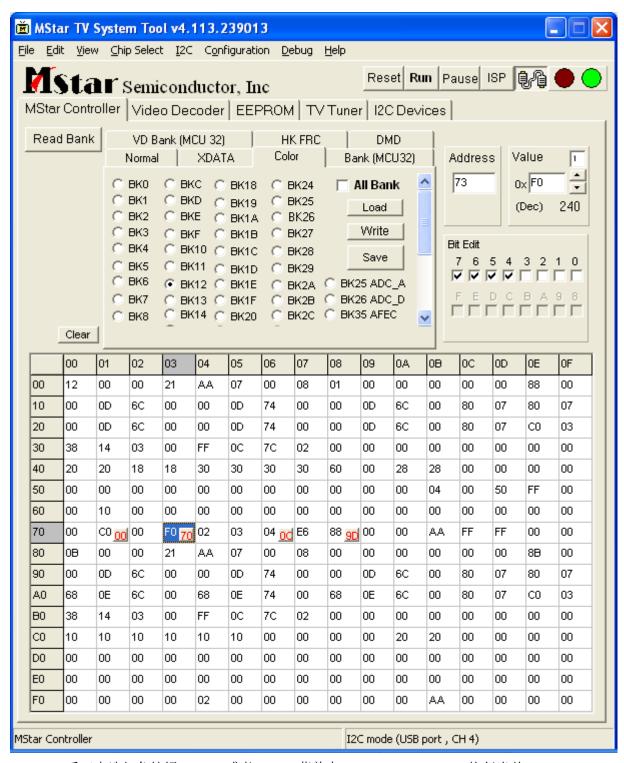
➤ 把好的 color bank 读取出来 勾选 All Bank,然后 Read Bank,这样会把整个 color bank 的值读出来



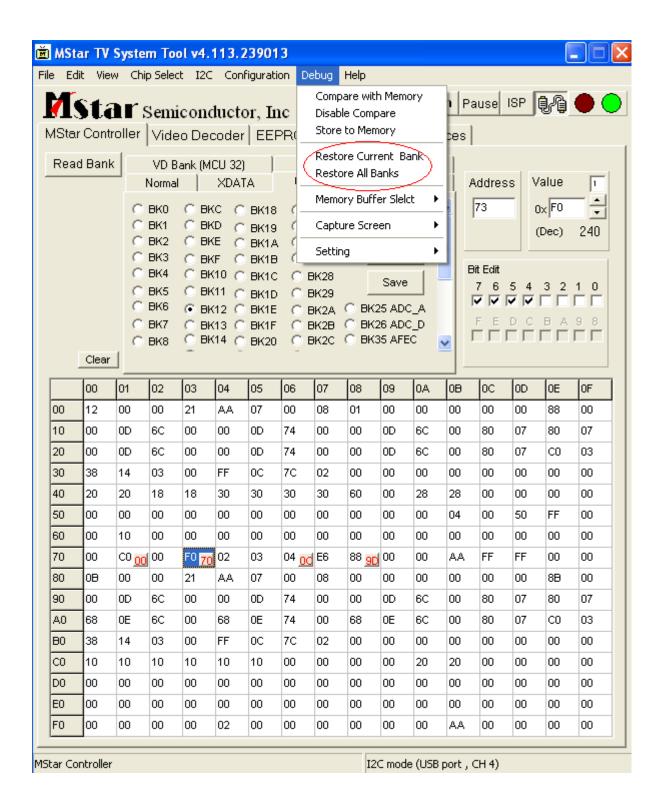
▶ 保存当前读出来的 color bank 然后在 Debug 菜单中先勾选 Store to Memory, 然后 campare with Memory



▶ 读取 NG 时的 color bank,跟读 ok color bank 方法一样,此时应该会看到红色的 register,那代表之前存进 memory 的 ok 的 color bank



▶ 手工点选红色按钮 resotre 或者 Debug 菜单中 Restore Current Bank(恢复当前bank),Restore All Banks(恢复所有 Color Bank)



## ● 夹娃娃

夹娃娃也分好几种:

- ▶ 如果以前 code 是好的,就可以夹 CL#
- ➤ 如果已经知道某个 register 能改好,但是不知道 code 里是哪里把它改坏的。就可以通过 2 分法在可疑 code 中打印从 hw 读取的 register 值进行夹 code
- ▶ 通过 code 里加 while 死循环以及 dump register+mstv tool 等夹 register

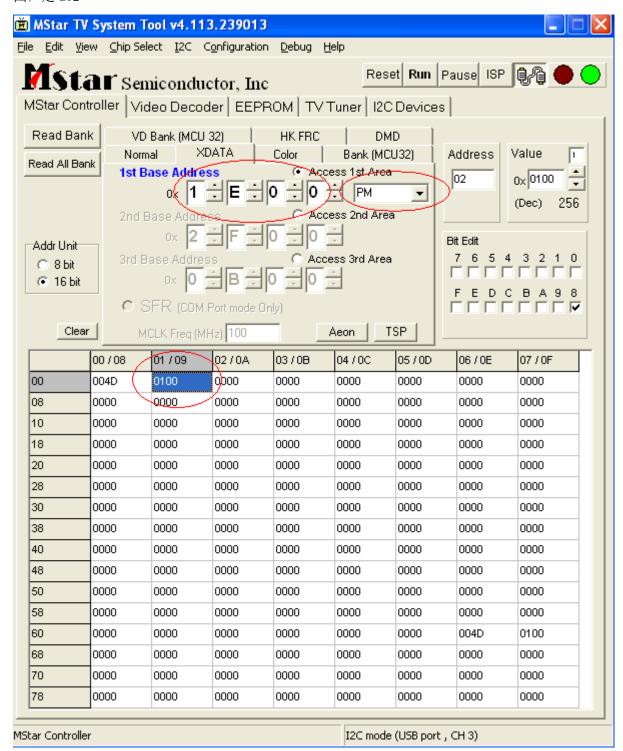
#### ▶ 交叉验证

Ok 和 ng 的平台 Ic, 板子, code, panel, mboot, chip revision, qmap, 信号源, 仪器, timing, 操作方式等是否一样。

如果不一样,可以把 ok 的模块替换到 ng,或者也可以反过来,把 ng 的模块替换到 ok 的模块进行交叉验证。

这里讲一个 chip revision 的读法,在实际使用中经常可以用到:

PM bank 0x1E00 16bit address 0x1 的高 8bit value,具体 u0 几是该数值+1,如下图,是 u02



#### ● sram bypass 方法以及如何 dump sram

画面不良问题,通常如果踩 register 踩不好,可能就要怀疑是否 sram 有问题.通常判断 sram 问题可以去

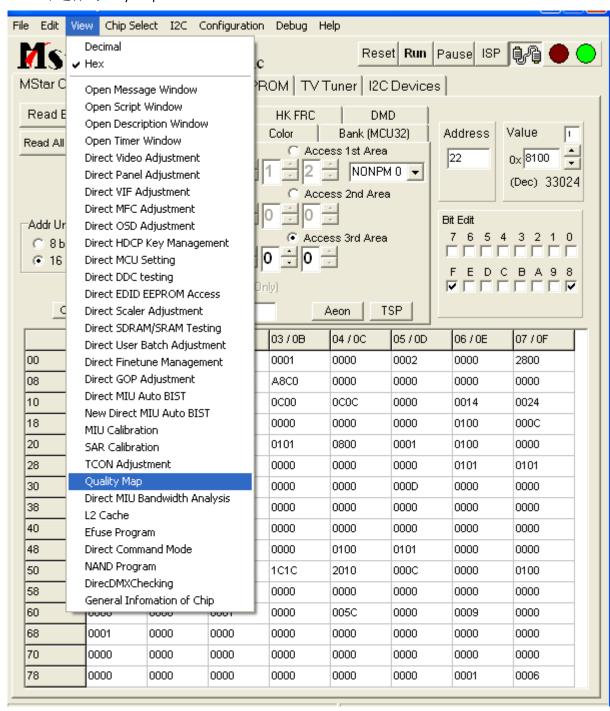
bypass sram,看画面是否正常。如果正常,基本可以确定 sram 有问题,或者 sram 选的 filter 有问题。具体 register 如下:

Main window: scaler subbank0x23 的 16bit address 0x0B 写成 0x0

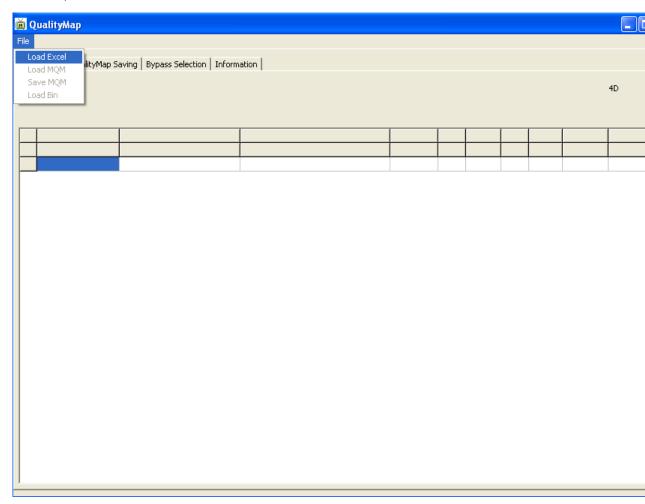
Sub window window: scaler subbank0x23 的 16bit address 0x2B 写成 0x0

一旦确定是 sram 问题,就要开始着手 dump sram:

1 View 中选择 Quality Map

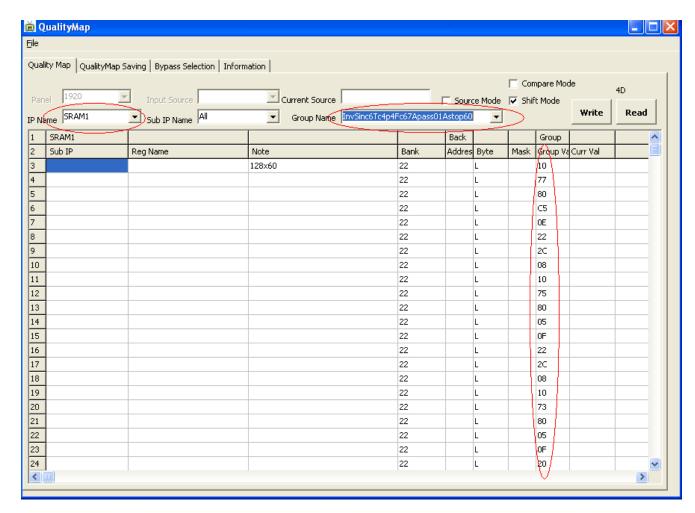


### 2 File 中 Load Excel



#### 3 check sram

IP name 中有 4 个 item: SRAM1, SRAM2, SRAM3, SRAM4. 其中 SRAM1, SRAM2 是属于 main window 的, SRAM3 和 SRAM4 属于 sub window. 选择某一项 SRAM, 在 Group Name 中选择具体某一项 index, 在 table Group Val 列中就可以列出这项 index 对应的所有 sram value, 如下图:



- 4 通过上图的 Read 按钮, 读到当前 hw 中的 sram 值显示在 Curr Val 中。通过这个 sram 值可以比对 Group Val, 确定当前 hw 选用的是哪个 sram index. 如果没有一个对不少, 就要考虑 sram load funciton 是否写的有问题或者有多进程冲突导致写 sram 异常问题。
- 5 然后再根据这个 sram index, 从 qmap 和代码分析是否合理。
- 6 另外也可以把选中的那组 Group Val 通过 Write 按钮写到 hw 去,已理清问题。

#### ● 尝试公版是否能复制出问题

其实跟前面夹娃娃和踩 register 一样,就是设法找到一版 ok 的版本, 然后就可以应用上面段落中的方法。

另外公版复制问题还有一个好处是,即使 NG,也没关系,在没有线索的情况下,就可以直接找 scaler team 寻求帮忙,因为一般情况下 scaler team 也可以复制出问题了。

#### ● 提供有效信息找 scaler team 寻求 help

Issue 请上 mantis,为了减少沟通以及 sync 成本,尽可能详细的提供如下信息:

▶ 平台信息

是否 mirror panel, 2d or 3d, 具体 ic, 板号,什么 platform(non os, supernova, android),1ddr or 2ddr, panel 分辨率,有无接其他 ic 等重要信息,

➤ Timing 信息

具体 Input source, 分辨率,progressive or not, vfreq

- ➤ Sw 信息
  - utopia/ap code 位置,以及 CL#,修改文件,build code,烧写 code 方法
- ▶ debug 信息 提供 scaler msg 和 color bank

# 13 XC Issue Debug 基本流程

## 1 复制 issue

尽量 sync 报 issue 的环境,重点看以下这些内容是否一样:

image 版本, mboot,panel,板子型号, chip revision,仪器, mirror or non-mirror,具体 timing info, 复制的步骤等。

如果复制不到, 找 report issue 的 owner sync 环境, 必要时进行交叉验证来 sync issue 状况。

## 2 打 pattern 确认 issue 位置

打 Pattern 的意思是从 show 出该 pattern 的 ip 所在位置开始,原始的 miu data 会被 pattern 取代后显示在 panel 位置上,用来理清到底是否是 scaler 问题以及 scaler 哪个阶段的问题。如果 pattern 是好的,基本上可以排除之后的 hw ip 都没有问题,除了某些用 pattern 不易察觉的 bug 外(打个比方,比如细微线条,跟 pattern 类似等);如果 pattern 也是坏的,说明出问题的 hw ip 在这个 pattern 的 ip 之后。

## 3 log xc msg 以及 color bank 分析

这个分析需要经验,建立在对 xc 比较了解的基础上。可以根据已知的一些 timing 信息跟目前从 msg 和 register 得到的 scaler information 去比对,检查不一致异常的地方,以次为突破口,继续 dbg 下去。

# 4 比较 msg 和踩 color bank

这步不需要太多 xc 的专业技能,重点是找到一个 ok 的 case 进行对比。可从以下几个方面着手:

- 找到一个环境类似的 ok case,比如仅仅是 ic 不一样,或者仪器不一样,panel 不一样 s 等的 ok case. 尽量保持差异最小,这样才具有可踩性。
- Check 公版,很有可能公版是 ok 的 case
- 之前的 code
- 第 5 步夹娃娃确定 ok,但还不知道具体 reg 以及进一步信息的 case

## 5 夹娃娃

跟第 4 步一样,如果找到一个 ok 的 case,但是通过第 4 步无法解决,这时可以尝试夹娃娃的方式。

- 如果以前 code 是好的,就可以夹 CL#
- 如果已经知道某个 register 能改好,但是不知道 code 里是哪里把它改坏的。就可以通过 2 分法在可疑 code 中打印从 hw 读取的 register 值进行夹 code
- 通过 code 里加 while 死循环以及 dump register+mstv tool 等夹 register
- 交叉验证
  - Ok 和 ng 的平台 Ic, 板子, code, panel, mboot, chip revision, gmap, 信号源, 仪器,

timing,操作方式等是否一样。

如果不一样,可以把 ok 的模块替换到 ng,或者也可以反过来,把 ng 的模块替换到 ok 的模块进行交叉验证。如果可以做到 ok,反过来,可以继续用第 4 步比较 msg 和踩 color bank。

## 6 査 function or flow

通过第 4,5 步,一般情况已经确定是具体哪个 reg 或者哪样的异常动作引起了问题。 这时应该可以通过搜索 reg 查到 function,或者通过 gdb,打印等方式查看具体 flow,这已经 跟普通非 xc issue 没有太大区别,不再进行详述。

注意,第3步跟第4步的顺序不是固定不变的,具体 issue,看哪个步骤比较方便,方便的步骤可以先进行。