Platform device drivers

Mg. Ing. Pablo Slavkin

Mg. Ing. Hanes N. Sciarrone

MSE - 2024

Implementación de Manejadores de Dispositivos

Platform device drivers

- Introducción
- Platform drivers
- Platform devices
- Dispositivos, drivers y bus matching.
- Platform drivers y OF matching

- El tipo de dispositivos *plug&play* es bien conocido para todos.
- Son manejados por el kernel tan pronto se conectan.
- Ejemplos:
 - Dispositivos conectados al bus USB o PCI Express.
 - Otros dispositivos con capacidad de ser descubiertos automáticamente.
- Existen dispositivos que no son de este tipo (no son hot plug-in).
- El kernel necesita saber de estos antes de poder manejarlos.

- Dispositivos que no son automáticamente descubiertos están conectados a los buses:
 - o SPI
 - o 12C
 - I2S
 - UART
 - PCI
 - Otros dispositivos conectados a buses sin capacidad de enumeración.

- Estos buses son dispositivos de hardware que reciben el nombre de controladores.
- Son parte del SoC, no pueden removerse.
- No pueden ser descubiertos.
- Son llamados platform devices.
- NOTA: Se suele decir que los platform devices son on-chip devices (embebidos en el SoC): no es del todo correcto.

- En la práctica, la mayoría de los platform devices cumplen el requisito de estar integrados en el SoC.
- Los buses SPI e I2C pueden conectar dispositivos fuera del SoC y tampoco pueden ser descubiertos.
- Esto los hace platform devices también.
- Del mismo modo, puede haber dispositivos USB dentro del SoC pero no son del tipo platform device (auto-discoverable).

- Desde el punto de vista del SoC, los dispositivos se conectan internamente a través de buses dedicados (propietarios).
- Desde el punto de vista del kernel, son dispositivos del tipo root que no están conectados a nada.
- Para salvar este problema, se incluye el concepto del bus pseudo platform.
- También llamado platform bus, se trata de un bus virtual del kernel el cual no representa ningún bus físico.

- Trabajar con un platform device requiere de dos pasos:
 - Registrar un driver del tipo platform con un nombre único que manejara los dispositivos deseados.
 - Registrar un platform device con el mismo nombre del driver, con los recursos correspondientes para conocimiento del kernel.
- En nuestro caso, es necesario para trabajar con el bus I2C.
- Se podría definir un bus propietario basado en GPIO (ejemplo LCD alfanumérico, LCD gráficos, Conversor DA del tipo R2R).

- <u>ATENCIÓN:</u> No todos los platform devices son manejados por platform drivers!!
- Los drivers del tipo platform están dedicados a dispositivos que no se basan en buses convencionales.
- Los dispositivos SPI como los I2C son platform devices, pero no dependen del platform bus.
- Dependen de los correspondientes buses SPI e I2C.
- Absolutamente TODO debe ser hecho a mano en un platform driver.

- Todo platform device debe implementar una función probe()
 que el kernel llama en dos situaciones:
 - Cuando se inserta el módulo.
 - Cuando un dispositivo lo reclama.
- Al implementar platform drivers la estructura principal que debe llenarse es struct platform_driver.
- Se debe registrar el driver en el platform bus core con funciones dedicadas como se muestra a continuación.

```
static struct platform_driver mypdrv = {
   .probe = my_pdrv_probe,
   .remove = my_pdrv_remove,
   .driver = {
       .name = "my_platform_driver",
       .owner = THIS_MODULE,
```

 probe(): Se llama cuando un dispositivo reclama este driver luego de un match.

```
static int my_pdrv_probe(struct platform_device *pdev)
```

 remove(): Se llama para remover el driver cuando no es ya necesario para ningún dispositivo.

```
static int my_pdrv_remove(struct platform_device *pdev)
```

struct device_driver: Es la descripción propia del driver.

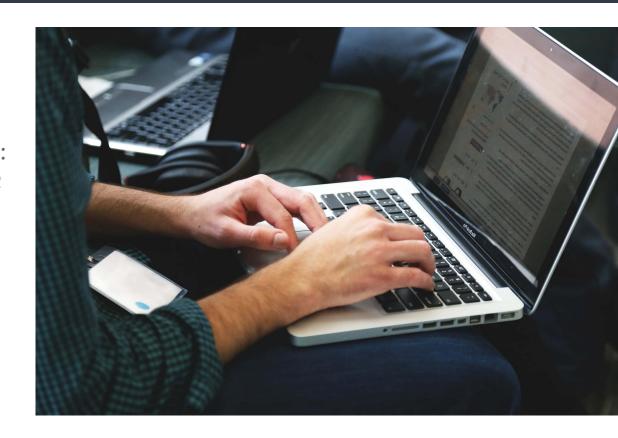
- Registrar un platform driver es tan simple como llamar a las funciones platform_driver_register() o platform_driver_probe().
- Esto debe ser hecho dentro de la función init().
- Existe una diferencia sutil entre las funciones mencionadas:
 - platform_driver_register(): Registra el driver y lo incluye en una lista en el kernel permitiendo la llamada de la función probe() en cualquier momento.
 - platform_driver_probe(): El kernel corre el loop de match inmediatamente. Si el dispositivo está presente, corre probe(). Caso contrario el kernel ignora el driver.

- NOTA: platform_driver_probe() se utiliza en casos que se desea minimizar el footprint del driver en memoria.
- Esto se da porque **probe()** se sitúa en una sección **__init** que se libera al finalizar el booteo de kernel.
- Previene la llamada a probe() diferida, porque no registra el driver en el sistema.
- Este método solo debe usarse cuando se esta 100% seguro de que el dispositivo está presente
- Ejemplo: Memoria EEPROM parte del PCB.

Introducción al Device Tree

HANDS ON

1. Examinar archivo Ejemplo: simple_platform_driver.c

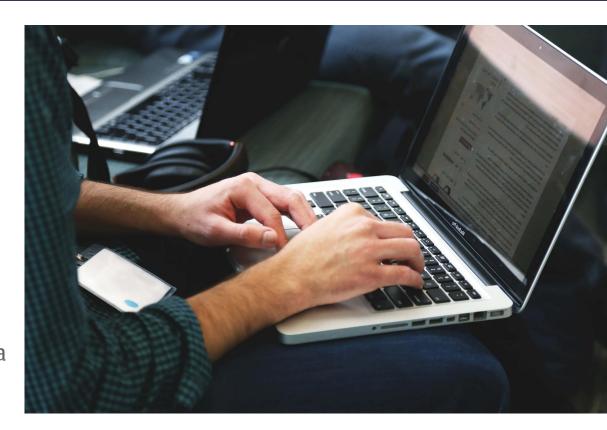


- En el archivo examinado, las funciones init/exit no hacen nada más que registrar/remover el driver en el platform bus core.
- Esto en realidad pasa con la mayoría de los drivers.
- Se puede entonces remover las llamadas a module_init() y module_exit().
- En su lugar se utiliza la macro module_platform_driver.
- Esta macro se encarga de registrar el módulo en el platform driver core.

Introducción al Device Tree

HANDS ON

- Ejecutar el siguiente comando en la raíz de las fuentes del kernel: grep -r "#define module_platform_driver"
- 2. Examinar el header localizado.
- 3. Encontrar la definición de la macro.



- NOTA: Utilizar esta macro no implica que las secciones __init y
 _exit no son necesarias.
- Recordar que estas definiciones tienen que ver con la generación y ubicación del código binario.
- Tampoco implica que dejan de utilizarse module_init() y module_exit().
- La utilización de la macro solo evita la cantidad de *boilerplate* necesario. Está escrito, pero no por el desarrollador (nosotros).

- Existen macros específicas para cada bus donde se deben registrar drivers:
 - module_platform_driver(struct platform_driver).
 - module_spi_driver(struct spi_driver).
 - module_i2c_driver(struct i2c_driver).
 - module_pci_driver(struct pci_driver).
- No es una lista exhaustiva, solo un ejemplo.
- No solo hay macros para platform devices (existe una para USB por ejemplo).

- Una vez que se tiene el platform driver, se debe alimentar al kernel con dispositivos que requieran tal driver.
- Un platform device es representado en el kernel como una instancia de la estructura struct platform_device.
- Antes que suceda un match entre driver y device, los campos name de ambos deben coincidir.
- El miembro num_resources es el tamaño del array struct resource *resource.

```
struct platform_device {
   const char *name;
   u32 id;
   struct device dev;
   u32 num_resources;
   struct resource *resource;
```

- Debemos recordar que los platform devices por definición no son hot-pluggin.
- El sistema no tiene idea alguna de que están conectados al bus correspondiente hasta que trata de accederlos.
- Existen dos métodos de informar al Kernel sobre recursos y datos que el dispositivo necesita:
 - Kernel sin soporte de Device Tree (deprecado no recomendable para nuevos desarrollos).
 - Device Tree.

- En la primera opción (deprecada) para hacer un cambio cualquiera se requiere la re-compilación del kernel completo.
- Al incluir código específico para un hardware particular, el tamaño del mismo se incrementa.
- Por esto se introdujo el concepto de Device Tree.
- Ayuda a eliminar del Kernel el código específico y casi nunca testeado.
- El device tree es un archivo de descripción de hardware. Si cambia, solo se compila este.

- Según el modelo de dispositivos de linux, el elemento que llamamos bus es el más importante.
- Cada bus mantiene una lista de drivers y dispositivos conectados a él.
- El responsable de conectar (match) drivers y dispositivos es el bus driver.
- Cada vez que se conecta un dispositivo nuevo al bus, o se agrega un driver, el matching loop comienza a ejecutarse.

- Suponga que se registra un nuevo dispositivo I2C.
- El kernel lanza el matching loop llamando la función match del core I2C, registrada por el bus I2C.
- El loop verifica si hay algun driver ya registrado que pueda manejar el dispositivo que se acaba de registrar.
- En caso de un match, el kernel notifica al dev manager que carga el driver correspondiente, si es que no está en memoria.
- Al cargarse el driver, su función probe() se ejecuta inmediatamente.

st of I2C drivers	List of USB drivers				List of Platform drivers
Driver foo	Driver bar				our gpio_reset driver
driver XXX	driver YYY				our led-gpio driver
driver B	driver B	25			Our gpio_keyboard matrix
driver A	driver A			***	our other driver foobar
I2C bus driver	USB bus driver][Platform Bus
	Physical BUS (SPI, I2	C, PCI, SAT	A, MI	DIO, USB)

 Cada driver registrado se monta sobre un bus, lo que genera un árbol. Actualizando la imagen anterior:

List of USB drivers			Our gpio_keyboard matrix
		-	our other driver foobar
Driver har		i	our gpio_reset driver
			our led-gpio driver
driver YYY		į	SPI Bus driver
		i	UART Bus driver
		1	
driver B			
driver A			DCIa Dua deivas
USB bus driver	[][PCIe Bus driver USB Bus driver
Pseudo	Platform Bus		
	Driver bar driver YYY driver B driver A USB bus driver	Driver bar driver YYY driver B driver A	Driver bar

- La forma en que el kernel sabe cuáles dispositivos son manejados por cual drivers es a través de una macro.
- La macro MODULE_DEVICE_TABLE permite a un driver exponer su tabla ID.
- La tabla ID muestra los dispositivos soportados.
- Cuando el kernel debe efectuar un match, se recorre esta tabla.
- Para el caso de esta materia, se compara la entrada con el valor cargado bajo compatible en el DT.

 La macro MODULE_DEVICE_TABLE esta definida en el archivo linux/module.h

```
#define MODULE_DEVICE_TABLE(type, name)
```

- type: Puede ser i2c, spi, acpi, of, platform, usb, pci, o cualquier otro bus definido en include/linux/mod_devicetable.h
- name: es un puntero en el array XXX_device_id utilizado para device matching (ej: i2c_device_id).

- IMPORTANTE: En la actualidad no se utilizan estructuras de este estilo para dispositivos no detectables.
- Se utiliza el mecanismo de match Open Firmware utilizando el Device Tree (estructura of_device_id).
- Sin embargo, se siguen declarando tanto las estructuras
 XX_device_id como of_device_id para retro-compatibilidad.
- <u>Ejemplo</u>: El kernel 4.9 requiere ambas definiciones. Se actualizó en versiones posteriores.

Gracias.

