



# Android 10 camera 自动检测 使用说明

1.0  
2020.02.27

## 文档履历

版本号	日期	制/修订人	内容描述
1.0	2020.02.27		正式版本



# 目录

1. 概述 . . . . .	1
1.1 编写目的 . . . . .	1
1.2 适用范围 . . . . .	1
1.3 相关人员 . . . . .	1
2. 模块介绍 . . . . .	2
2.1 术语、定义、缩略语 . . . . .	2
2.2 概念阐述 . . . . .	2
3. 模块流程设计 . . . . .	3
3.1 Camera Detector 流程图 . . . . .	3
3.2 Camera Detector 流程解析 . . . . .	3
4. 数据结构设计 . . . . .	5
4.1 Sensor config 数据结构 . . . . .	5
4.2 V4l2_subdev_ops 数据结构 . . . . .	5
5. 接口设计 . . . . .	7
5.1 内部接口设计 . . . . .	7
5.1.1 Sensor 驱动相关接口 . . . . .	7
5.1.2 VIN 驱动相关接口 . . . . .	7
6. 出错处理 . . . . .	8
7. 使用方法 . . . . .	9
8. Declaration . . . . .	14

# 1. 概述

## 1.1 编写目的

介绍 Camera Detector 的数据结构，流程，API 接口。

## 1.2 适用范围

适用 A133/A100。

## 1.3 相关人员

Camera 模块开发人员，驱动维护人员，客户支持人员。

## 2. 模块介绍

### 2.1 术语、定义、缩略语

**Probe**: 驱动注册函数。**I2C**: 由 PHILIPS 公司开发的两线式串行总线, 用于连接微控制器及其外围设备。**I2C\_DEVICE**: I2C 外围设备, Camera 属于这种设备。**CCI**: Camera control interface, 其实质是 i2c 协议的子集的实现。**CSI**: CMOS Serial Interface, 相机串行接口。**V4L2**: Video for linux 2, Linux 内核中关于视频设备的内核驱动框架。**V4l2\_subdev**: V4L2 子设备, 在 VIN 框架中 Camera 属于此类设备。

### 2.2 概念阐述

**Camera Detector** 主要负责探测当前机器上特定总线 (csi0 或者 csi1) 上的 camera ID, 并由此来挂载正确的驱动。客户经常需要一个方案板上使用不同的 camera, 同时又要求只使用一个固件来适配, 由于这个需求经常被提到, 因此需要一个合理有效的流程来做到 camera 的自动匹配。另外由于每个 camera sensor 都相当于一颗 ic, 控制这些 sensor 行为的命令都不一致, 所需供电也有差别, 甚至几乎每款 sensor 的上电和掉电时序都有不同要求, 因此不可能使用同一个 power\_on 和 power\_off 来使需要检测的 camera 都能进入一个正确的可供 i2c 读写的状态, 这样就需要在检测每款 sensor 前, 都需要执行了正确的上电时序 (power\_on) 以及掉电时序 (power\_off), 然后才可以读写 sensor ID 并以此来检测当前挂载是否为正确的 sensor 驱动。目前 Camera Detector 的设计基于 V4L2 设备以及 V4l2\_subdev 的挂载以及卸载流程之上, 即在 V4L2 挂载 V4l2\_subdev 之后做检测, 如果检测失败则执行卸载流程, 如果检测成功, 则流程继续, 这样做可以充分利用已经有的 sensor 驱动接口, 例如每个 sensor 都有自己 power\_on 和 power\_off 操作, 也有自己的 sensor\_detect 操作。

## 3. 模块流程设计

### 3.1 Camera Detector 流程图

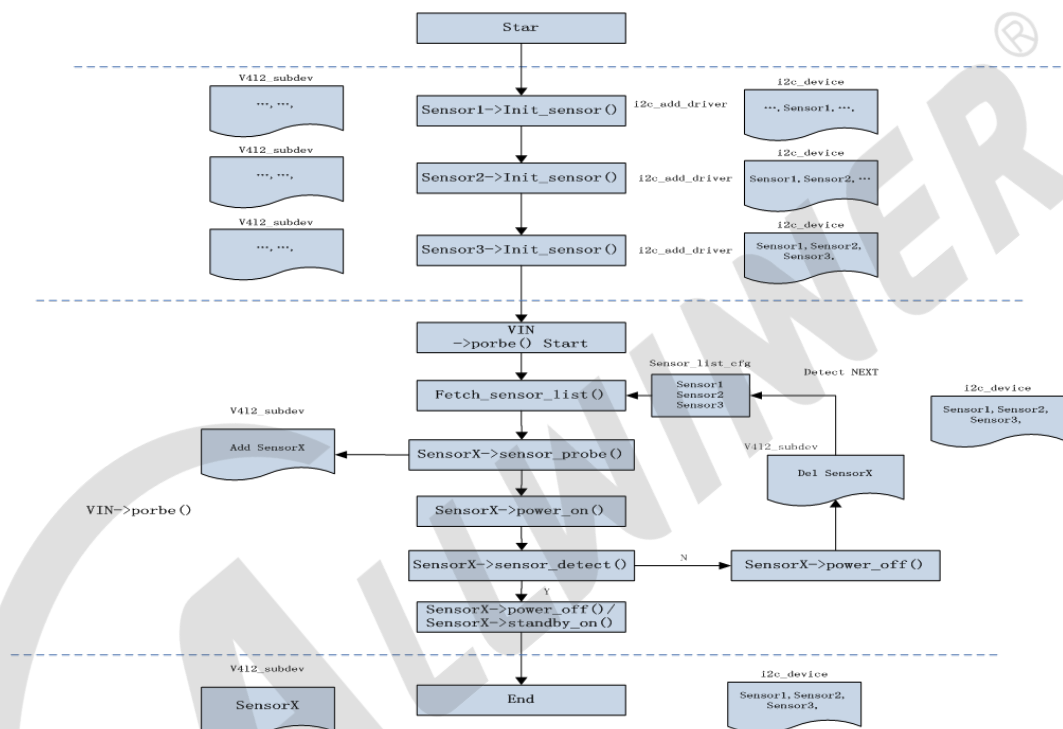


图 1: camera detector

### 3.2 Camera Detector 流程解析

Camera 自动检测主要分如下几步完成：

1. 系统启动加载各个有待检测的 camera sensor 驱动，此时会调用 `i2c_add_driver` 函数，将该 sensor 驱动添加到 i2c 设备列表中。如图 1 所示，在 `insmod` 时，每个驱动的 `init_sensor` 函数会被执行，则其主要作用就是将当前驱动添加到 i2c driver 下，为之后挂载 subdev 做准备。

2. 当 `insmod vin_v4l2.ko` 时，会调用 `vin` 的 `probe` 函数，此时驱动调用 `fetch_sensor_list` 读取 `/system/etc/hawkview/sensor_list_cfg.ini` 中的配置，其中包括，每个 sensor 的供电设置，standby 类型，sensor 类

型 (YUV,RAW) 以及所需的 hflip 设置和 vflip 设置, 另外还包括 vcm 马达的配置。

3. 获得一个 sensor 的配置, 然后执行 `sensor_probe`, 此时会将该 sensor 作为 `v4l2_subdev` 挂载到 `v4l2` 设备上, 这样 `v4l2` 设备便可以访问 `v4l2_subdev` 中的操作函数集。

4. 给 sensor 上电, 执行 `sensor->power_on()` 操作, 然后执行 `sensor->detect()` 操作, 如果检测成功则执行 `sensor->power_off()` 或者 `sensor->standby_on()` (根据 sensor 设定的模式), 并跳转第 5 步; 如果检测失败则返回第 3 步继续执行。

5. 检测结束。

## 4. 数据结构设计

### 4.1 Sensor config 数据结构

```
struct sensor_config_init {
    int used;
    int csi_sel;
    int device_sel;
    int twi_id;
    int power_settings_enable;
    int detect_sensor_num;
    char sub_power_str[ENUM_MAX_REGU][32];
    int sub_power_vol[ENUM_MAX_REGU];
    struct camera_instance camera_inst[MAX_SENSOR_DETECT_NUM];
};

struct camera_instance {
    char name[I2C_NAME_SIZE];
    int i2c_addr;
    int sensor_type;
    int stdby_mode;
    int vflip;
    int hflip;
    char act_name[I2C_NAME_SIZE];
    int act_i2c_addr;
    char isp_cfg_name[I2C_NAME_SIZE];
};
```

### 4.2 V4l2\_subdev\_ops 数据结构

```
static const struct v4l2_ctrl_ops sensor_ctrl_ops = {
    .g_volatile_ctrl = sensor_g_ctrl,
    .s_ctrl = sensor_s_ctrl,
};

static const struct v4l2_subdev_core_ops sensor_core_ops = {
    .reset = sensor_reset,
    .init = sensor_init,
    .s_power = sensor_power,
```



```
.ioctl = sensor_ioctl,
};

static const struct v4l2_subdev_video_ops sensor_video_ops = {
    .s_parm = sensor_s_parm,
    .g_parm = sensor_g_parm,
    .g_mbus_config = sensor_g_mbus_config,
};

static const struct v4l2_subdev_pad_ops sensor_pad_ops = {
    .enum_mbus_code = sensor_enum_code,
    .enum_frame_size = sensor_enum_frame_size,
    .get_fmt = sensor_get_fmt,
    .set_fmt = sensor_set_fmt,
};

static const struct v4l2_subdev_ops sensor_ops = {
    .core = &sensor_core_ops,
    .video = &sensor_video_ops,
    .pad = &sensor_pad_ops,
};
```

## 5. 接口设计

### 5.1 内部接口设计

#### 5.1.1 Sensor 驱动相关接口

```
static __init int init_sensor(void);  
static int sensor_probe(struct i2c_client *client, const struct i2c_device_id *id);  
static int sensor_power(struct v4l2_subdev *sd, int on);  
static int sensor_detect(struct v4l2_subdev *sd);
```

#### 5.1.2 VIN 驱动相关接口

```
void v4l2_i2c_subdev_init(struct v4l2_subdev *sd, struct i2c_client *client,  
    const struct v4l2_subdev_ops *ops);  
struct v4l2_subdev *v4l2_i2c_new_subdev_board(struct v4l2_device *v4l2_dev,  
    struct i2c_adapter *adapter, struct i2c_board_info *info,  
    const unsigned short *probe_addrs);  
static int vfe_sensor_subdev_register_check(struct vfe_dev *dev, struct  
    v4l2_device *v4l2_dev,  
    struct ccm_config *ccm_cfg,  
    struct i2c_board_info *sensor_i2c_board);  
static int vfe_sensor_subdev_unregister(struct v4l2_device *v4l2_dev,  
    struct ccm_config *ccm_cfg, struct i2c_board_info *sensor_i2c_board);  
static int vfe_actuator_subdev_register(struct vfe_dev *dev, struct ccm_config *ccm_cfg, struct i2c_board_info *act_i2c_board);  
static int vfe_sensor_check(struct vfe_dev *dev);  
static void cpy_ccm_power_settings(struct ccm_config *ccm_cfg);  
static int cpy_ccm_sub_device_cfg(struct ccm_config *ccm_cfg, int n)  
static struct v4l2_subdev *vfe_sensor_register_check(struct vfe_dev *dev,  
    struct v4l2_device *v4l2_dev, struct ccm_config *ccm_cfg,  
    struct i2c_board_info *sensor_i2c_board, int input_num )  
int fetch_sensor_list(struct sensor_config_init *sensor_cfg_ini ,  
    char *main, struct cfg_section *cfg_section)
```

## 6. 出错处理

如果 sysconfig 配置了使用 sensor list 配置，但是相应目录下没有存放/sensor\_list\_cfg.ini 文件，则驱动会按照 sysconfig 中的配置进行加载 sensor。如果当前 sensor 检测失败，会注销掉相关 sensor 在 i2c 或者 subdev 上所占用的资源。

## 7. 使用方法

A100 方案支持自动检测 camera 的功能，该功能支持在同一个方案上采用不同的模组组合。如果需要使用该方案，需要在 `sys_config.fex` 中作出相应的配置：

1. 设置相应 csi 上的相关选项如：`vinc0_sensor_list = 1` 表示后置摄像头开启自适应功能，`vinc1_sensor_list = 1` 表示前置摄像头开启自适应功能。

2. 明确定义出前后摄像头，例如 `sensor0_pos = "rear"`，`sensor1_pos = "front"`；

如果定义了 `vinc0_sensor_list = 1`，则驱动就会去试图读取 `/system/etc/hawkview/sensor_list_cfg.ini`，如果读取成功，则驱动会用 `sensor_list_cfg.ini` 中的相应的后置摄像头信息替换掉原来从 `sys_config.fex` 中读取的信息，如果读取失败，则驱动会继续使用 `sys_config.fex` 中的配置，同样如果定义 `vinc1_sensor_list = 1`，前置摄像头信息替换掉原来从 `sys_config.fex` 中读取的信息。

与 hawkview 的配置相似，`sensor_list_cfg.ini` 配置文件也放在如下目录中：

```
android\device\softwinner\venus-a1\hawkview
```

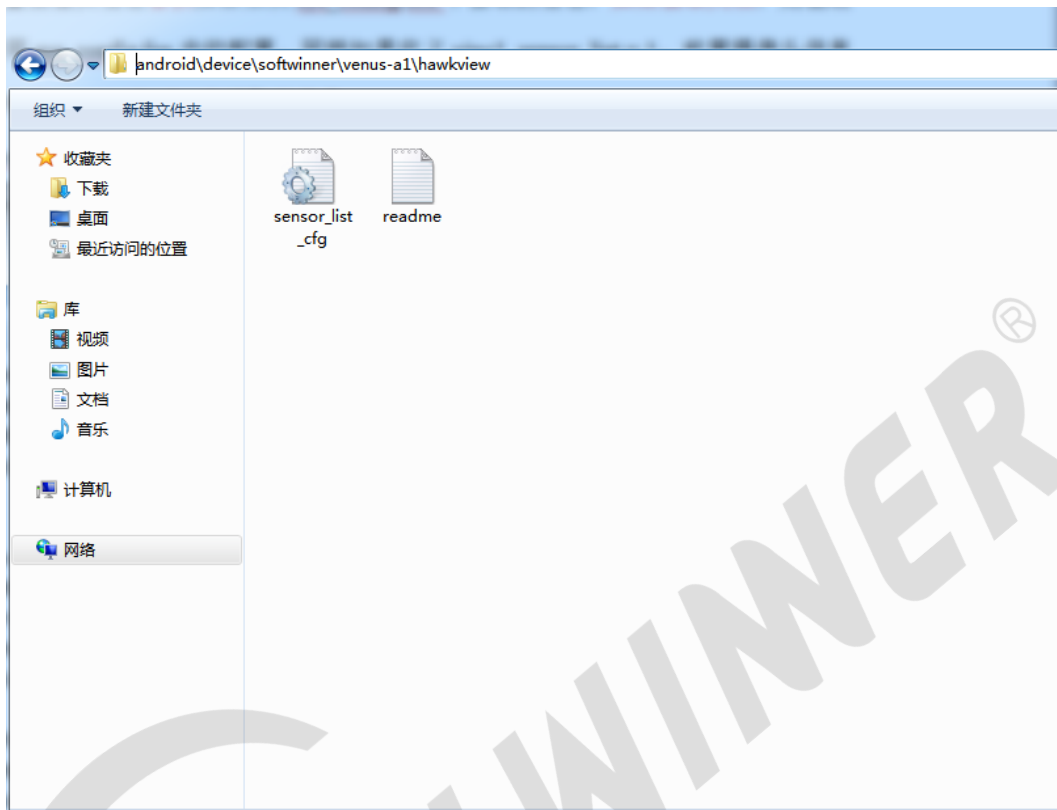


图 2: hawkview

在 `Android/device/softwinner/venus-xxx/uranus_xxx.mk` 文件中按如下方法增加配置:

```
# camera config for camera detector
PRODUCT_COPY_FILES += \
    device/softwinner/tulip-t1/hawkview/sensor_list_cfg.ini:system/etc/hawkview/sensor_list_cfg.ini
```

下面结合 `sensor_list_cfg.ini` 配置文件说明 camera detector 功能该如何使用:

1. `sensor_list_cfg.ini` 中整体上分为前置和后置两套 camera 配置。

2. 每套 camera 的配置分为 bus configs, power configs 和 sensor configs:

a) Bus configs: 考虑到客户已经习惯在 sysconfig 中配置相关的 bus, 在这里暂不配置。

b) Power configs: 该部分可以根据客户或者开发人员需要, 通过 `power_settings_enable` 来选择使用 sysconfig 中配置还是 `sensor_list_cfg.ini` 中的配置, 例如 `power_settings_enable = 0`: 代表使用 sysconfig 中配置, `power_settings_enable = 1` 代表使用 `sensor_list_cfg.ini` 中配置。

c) Sensor configs: 考虑到检测速度等方面原因, 对前置和后置最大检测数量做出了限制, 最大都为 3。

d) 各个 sensor 实体配置比较灵活, 可以 YUV sensor 也可以是 RAW sensor, 也可以独立配置各自的 hflip 和 vflip。对于 RAW sensor 也可以独立配置 VCM。

3. 目前驱动不支持对供电电压要求不同的 sensor 列表做自动检测

4. 驱动也不能检测出相同的 sensor 使用不同的 VCM 的情况。

下面给出一个具体的使用例子, 该例子后置使用 ov5640 和 ar0543\_xc6131; 前置使用 gc2145。

```
A100 sensor list configs
#
#####bus config#####
#
#used:          0: not used, 1: used;
#csi_sel:       0: mipi, 1: parallel;
#device_sel:    0: dev0, 1: dev1;
#sensor_twi_id: twi id, for example: sensor_twi_id = 0
#
#####power configs#####
#power_settings_enable: 0: enable the power settings in sysconfig.fex; 1: enable the power settings in this file.
#
#iovdd          The name of iovdd for this camera;
#iovdd_vol      The voltage value of iovdd in uV;
#
#####detect sensor configs#####
#
#detect_sensor_num: The number of sensors need be detected in this bus.
#sensor_name[x]:   The sensor name in sensor driver.
#sensor_twi_addr[x]: The i2c address of this sensor.
#sensor_type[x]:   The sensor type, 0: YUV, 1: RAW;
#sensor_stby_mode[x]: Not used;
#sensor_hflip[x]   Horizontal flip;
#sensor_vflip[x]   Vertical flip;
#act_name[x]       The VCM name in vcm driver, only RAW sensor need be configured;
#act_twi_addr[x]   The i2c address of this VCM;
#
#####
[rear_camera_cfg]

#bus configs
used          = 0
csi_sel       = 1
device_sel    = 0
sensor_twi_id = 2

#power configs
```

```

power_settings_enable = 1
iovdd      = "iovdd-csi"
iovdd_vol  = 2800000
avdd       = "avdd-csi"
avdd_vol   = 2800000
dvdd       = "dvdd-csi"
dvdd_vol   = 1800000
afvdd      = ""
afvdd_vol  =

#detect sensor configs
detect_sensor_num  = 2

sensor_name0      = "ov5640"
sensor_twi_addr0  = 0x78
sensor_type0      = 0
sensor_stby_mode0 = 0
sensor_hflip0     = 0
sensor_vflip0     = 0
act_name0         =
act_twi_addr0     =

sensor_name1      = "ar0543_xc6131"
sensor_twi_addr1  = 0x36
sensor_type1      = 0
sensor_stby_model = 0
sensor_hflip1     = 0
sensor_vflip1     = 0
act_name1         =
act_twi_addr1     =

[front_camera_cfg]

#bus configs
used      = 0
csi_sel   = 1
device_sel = 0
sensor_twi_id = 2

#power configs

power_settings_enable = 1
iovdd      = "iovdd-csi"
iovdd_vol  = 2800000
avdd       = "avdd-csi"
avdd_vol   = 2800000
dvdd       = "dvdd-csi"
dvdd_vol   = 1800000
afvdd      = ""
afvdd_vol  =

#detect sensor configs

```

```
detect_sensor_num    = 1

sensor_name0         = "gc2145"
sensor_twi_addr0     = 0x78
sensor_type0         = 0
sensor_stby_mode0    = 0
sensor_hflip0        = 0
sensor_vflip0        = 0
act_name0            =
act_twi_addr0        =
```



## 8. Declaration

This document is the original work and copyrighted property of Allwinner Technology ( “Allwinner” ). Reproduction in whole or in part must obtain the written approval of Allwinner and give clear acknowledgement to the copyright owner. The information furnished by Allwinner is believed to be accurate and reliable. Allwinner reserves the right to make changes in circuit design and/or specifications at any time without notice. Allwinner does not assume any responsibility and liability for its use. Nor for any infringements of patents or other rights of the third parties which may result from its use. No license is granted by implication or otherwise under any patent or patent rights of Allwinner. This document neither states nor implies warranty of any kind, including fitness for any particular application. tates nor implies warranty of any kind, including fitness for any particular application.