

D1-H Tina Linux 扩展 IO

开发指南

版本号: 1.0 发布日期: 2021.04.12

neitus neitus





PUTION

版本历史

	版本号	日期	制/修订人	内容描述			
.01	[√] 01.0	2021.04.12	AWA1611	新建文档	OUTis	QU _{Tis}	OUTIS

Mightig "Hitrig "Hitrig





目 录

1 前言 1.1 文档简介	1 1 neixuo 1
2 模块介绍 2.1 模块功能介绍	2 2 2 2
3 模块配置介绍 3.1 kernel menuconfig 配置说明	3 3 3 4
4.1 使用扩展 IO 的 pin 脚 dts 配置示例。 4.2 使用扩展 IO 作为按键引脚 4.3 使用 gpio sysfs 节点 4.4 使用驱动自带的调试节点 4.4 使用驱动自带的调试节点	6 6 7 8





1.1 文档简介

本文介绍 Tina 平台 D1-H 方案扩展 IO 驱动的使用方法,方便扩展 IO 驱动维护和应用开发。 本文扩展 IO 采用的模块是 PCF8574,设备通过 I2C 与 SOC 通信。

1.2 目标读者

扩展 IO 驱动和应用开发人员。

1.3 适用范围

表 1-1: 适用产品列表

产品名称	产品名称			驱动文件					
D1-H	Linux-5.4			5.4	gpio-pcf857x.c				
weithig	Pution	neitus	neitus	neitig	neitus	neitus	olxign,	neix110	weitus

版权所有。 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利: 大小 版权所有。 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利: 大小





2.1 模块功能介绍

当主控芯片 SOC 的 IO 口数量不够使用的时候,就可以使用到扩展 IO 了。

本文介绍的扩展 IO 型号为 PCF8574, 这是一款 I2C 并行口扩展电路。扩展 IO 这边有两根 I2C 与一根中断接线(INT)与主控 SOC 相连,以 I2C 读写寄存器的方式来操作 IO 的状态变化。

PCF8574 能够支持以下属性: Weithing Weithing

- I2C 控制电路状态。
- IO 支持输入输出功能。
- IO 支持输出高低电平。
- IO 支持开漏中断输出。
- 实现扩展8个IO口。
- 具有大电流驱动能力。

2.2 软件术语

表 2-1: 软件术语列表

术语		解释说明			
I2C 扩展 IO	PILLISH	扩展 IO 芯片或驱动			

2.3 源码结构

本模块接触与标准 Linux gpio 子系统,代码路径为:

tina/lichee/linux-5.4/drivers/gpio/gpio-pcf8574.c



3 模块配置介绍

3.1 kernel menuconfig 配置说明

在 tina 根目录下,执行 make kernel menuconfig, 配置路径如下:

```
Device Drivers

GPIO Support >

I2C GPIO expanders >

PCF857x, PCA{85,96}7x, and MAX732[89] I2C GPIO expanders
```

```
| Industrial | Ind
```

图 3-1: 扩展 IO 配置界面图

🗓 说明

这是 PCF 系列芯片的驱动,能够支持 PCF/PCA/MAX732 等系列扩展 IO 芯片,本文只针对 PCF8574 作介绍,文中的"扩展 IO" 都特指 PCF8574。

3.2 Device Tree 配置说明

方案的 dts 所在位置可以通过命令 cdts 跳转过去,详细路径为:

tina/lichee/linux-5.4/arch/riscv/boot/dts/sunxi/sun20iw1p1.dtsi

板级的 dts 所在位置可以通过命令 cconfigs 转过去,详细路径为:

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利

tis, Putis

3 181710



tina/device/config/chips/dl-h/configs/nezha/linux/board.dts

3.2.1 board.dts 板级配置

由于扩展 IO 是不属于 SOC 内部模块,而是一个 I2C 外设,因此 dts 建议是配置在板级 dts 里,配置如下所示:

```
&twi2 {
        clock-frequency = <400000>;
       pinctrl-0 = <&twi2_pins_a>;
        pinctrl-1 = <&twi2 pins b>;
        pinctrl-names = "default", "sleep";
        status = "okay";
        /* pcf8574-usage:
         * only use gpio0~7, 0 means PP0.
         * pin set:
         * gpios = <&pcf8574 0 GPIO ACTIVE LOW>;
                                             Marking California
         * interrupt set:
         * interrupt-parent = <&pcf8574>;
         * interrupts = <0 IRQ_TYPE_EDGE_FALLING>;
        pcf8574: gpio@38 {
                compatible = "nxp,pcf8574";
                reg = <0x38>;
                gpio_base = <2020>;
                gpio-controller;
                #gpio-cells = <2>;
                interrupt-controller;
                #interrupt-cells = <2>;
                interrupt-parent = <&pio>;
                interrupts = <PB 2 IRQ_TYPE_EDGE_FALLING>;
                status = "okay";
       };
```

扩展 IO 硬件上是连接 I2C2 总线上,扩展 IO 是 I2C2 总线下的一个 I2C 设,因此 dts 里需要写在 I2C2 的配置里。I2C 这里命名为 twi,详细配置方法查看《D1-H_Linux_TWI_ 开发指南》。

扩展 IO 配置含义如下:

- compatible: 匹配扩展 IO 驱动。
- reg: 扩展 IO 的 i2c 设备地址。
- gpio base:扩展出来的 8 个 IO 的 gpio 初始编号,可用于调试和编码时识别对应的 GPIO。
- gpio-controller: 表明自己的身份为 gpio 控制器。
- #gpio-cells: 第一个 cell 表示 gpio 号,第二个 cell 表示 gpio 默认电平。
- interrupt-controller: 表明自己的身份为中断控制器。
- #interrupt-cells: 第一个 cell 表示中断号,第二个 cell 表示中断触发方式。
- interrupt-parent: 中断源是 SOC 的 GPIO。

QU4;





• interrupts:扩展 IO 的中断(INT)引脚设置,用于反馈中断给 SOC。

• status: 状态,是否加载该设备。

neitus neitus



4 使用示例

4.1 使用扩展 IO 的 pin 脚 dts 配置示例

当扩展 IO 驱动成功加载起来后,一共有 8 个引脚可以使用,这里命名为 PP0~PP7。

其他模块如果要用到扩展 IO 的 GPIO 口,配置方法如下:

```
gpios= <&pcf8574 1 GPIO_ACTIVE_LOW>;
```

这里代表的是使用第二个 IO 口,PP1。由于扩展 IO 的 gpio_base 设置为 2020,因此这个口的 gpio 号为 2021。当设备配置了这个 IO 口后,代码里就可以使用标准的 Linux 的 GPIO 子系统 的接口来获取调用改 IO 口,详情使用方法请查看《D1-H Linux_GPIO_开发指南》。

4.2 使用扩展 IO 作为按键引脚

首先,软件上需要配置 GPIO 中断方式的按键驱动,配置方法请查看《D1-H_Tina_Linux_Key_快速配置 _ 使用指南》。

然后在 board.dts 配置 gpio-keys:

```
&soc {
...

gpiokey {
    device_type = "gpiokey";
    compatible = "gpio-keys";
    ok_key {
        device_type = "ok_key";
        itabel = "ok_key";
        gpios = <&pcf8574 l GPIO_ACTIVE_LOW>;
        linux,input-type = "l>";
        linux,code = <0x1c>;
        wakeup-source = <0x1>;
    };
};
...
};
```

当 GPIO 中断按键加载起来后,在小机端串口使用 getevent 验证该功能是否正常。在 D1-H 电路板,对应硬件原理图找到 PP1 引出来的排针接口,使用杜邦线连接,然后短接地,查看 getevent 是否会打印出对应的键值以及 input 相关的信息。

使用这种方法也可以验证扩展 IO 中断功能是可以正常使用的。



4.3 使用 gpio sysfs 节点

首先需要确保 gpio sysfs、节点已经配置上,在ctina 根目录运行 make kernel menuconfig, 查看下面该项:

```
Device Drivers

GPIO Support >

/sys/class/gpio/... (sysfs interface)
```

需要将上述的节点选成[*]的状态。

在系统正常加载 gpio sysfs 功能后,

```
cd sys/class/
ls
```

能够看到一个 gpio 的目录,进入后看到 gpio0 和 gpio2020 两个目录,前者是 SOC 的 gpio 信息,后者是扩展 IO 的 gpio 信息,进入后者目录可以查看一些扩展 IO 的信息。

图 4-1: 扩展 IO gpio 信息

label 是扩展 IO 的标签,base 是 dts 中配置的 gpio 的起始号,ngpio 是该设备一共有多少gpio。

单 gpio 调试,可以通过 export 节点来调试。在/sys/class/gpio 目录下,如下图的操作方法:

```
root@TinaLinux:/sys/class/gpio# ls
export gpiochip0 gpiochip2020 unexport
root@TinaLinux:/sys/class/gpio# echo 2021 > export
root@TinaLinux:/sys/class/gpio# echo 2021 > export
root@TinaLinux:/sys/class/gpio# ls
export gpio2021 gpiochip0 gpiochip2020 unexport
root@TinaLinux:/sys/class/gpio# cd gpio2021
root@TinaLinux:/sys/devices/platform/soc@3000000/2502800.twi/i2c-2/2-0038/gpiochip1/gpio/gpio2021# ls
active_low edge uevent
device power value
direction subsystem waiting_for_supplier
root@TinaLinux:/sys/devices/platform/soc@3000000/2502800.twi/i2c-2/2-0038/gpiochip1/gpio/gpio2021#
```

图 4-2: 单 gpio 调试

这里想要调试 gpio 号为 2021 的 gpio 引脚,2021 则是 PP1。进入到 gpio 2021 目录后,可以对 10 口的一些输入输出功能进行调试。

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利

710

T SITU

OUTIS



- active_low: 查看该 gpio 是否为 active_low, 1 代表是, 0 代表否。active_low 代表低电平有效。
- edeg: 中断触发方式,没有的话则是 none。
- value: IO 口当前的电平,如果是 output 模式的话,则可以设置 IO 口的逻辑电平。
- direciton: 输入输出功能节点。

🗓 说明

active_low 与 value 两个值是息息相关的,当 gpio 是低电平有效时,value 为 1 则表示当前是有效电平(物理电平为低电平);value 为 0 则表示当前是无效电平(物理电平为高电平)。相反的,当高电平有效时,有效电平的物理电平是高电平。

IO 口输入输出调试方法:

```
//控制该gpio变为输入功能
echo "in" > direction
             //获得当前gpio的电平值
cat value
echo "out" > direction //控制gpio变为输出功能
echo 1 > active_low
                    //控制此时gpio低电平有效
echo 1 > value
                    //在output模式下,输出低电平
echo 0 > value
                    //在output模式下,输出高电平
echo 0 > active_low
                    //取消低电平有效
echo 1 > value
                    //在output模式下,输出高电平
echo 0 > value
                    》//在output模式下,输出低电平
```

4.4 使用驱动自带的调试节点

修改扩展 IO 驱动源文件,新增宏定义,如下所示:

测试一个引脚的输入输出功能,第二个引脚的输入输出以及中断功能。

```
pr_info("-----gpio:%d state test-----\n", gpio);
ret = gpio_request(gpio, "gpio_test");
pr_info("gpio_request return %d\n", ret);

ret = gpio_direction_output(gpio, 0);
pr_info("gpio_direction_output return %d\n", ret);

ret = gpio_get_value_cansleep(gpio);
pr_info("gpio_get_value return %d\n", ret);
```

OUTIS



```
10
11
    ret = gpio_direction_input(gpio);
    pr_info("gpio_direction_input return %d\n", ret);
12
13
14
    pr_info("--e<sup>t--</sup>gpio:%d state test-----\n",o gpio2);
15
    ret = gpio_request(gpio2, "gpio2_test");
16
17
    pr_info("gpio2_request return %d\n", ret);
18
19
    ret = gpio direction output(gpio2, 1);
20
    pr_info("gpio2_direction_output return %d\n", ret);
21
22
    ret = gpio_get_value_cansleep(gpio2);
23
    pr_info("gpio2_get_value return %d\n", ret);
24
25
    pr_info("-----\n", gpio);
26
    irq = gpio_to_irq(gpio);
27
    pr_info("gpio to irq:%d\n", irq);
28
29
    ret = request_irq(irq, gpio_test_handler, flags, dev_name(dev), dev);
30
    pr_info("request irq return%d\n", ret);
31
32
    disable_irq(irq);
33
    pr_info("disable irq\n");
    enable_irq(irq);
34
    pr_info("enable irq\n");
```

进入小机端后,用 find 命令寻找 gpio_test 节点,然后 cat 该节点即可,简易合成一条命令如下所示:

OUTIS

eutis eutis

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利

Weiting

weitus.

9 RITUR

ين فري



著作权声明

版权所有 © 2022 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利。

本文档及内容受著作权法保护,其著作权由珠海全志科技股份有限公司("全志")拥有并保留 一切权利。

本文档是全志的原创作品和版权财产,未经全志书面许可,任何单位和个人不得擅自摘抄、复制、修改、发表或传播本文档内容的部分或全部,且不得以任何形式传播。

商标声明



举)均为珠海全志科技股份有限公司的商标或者注册商标。在本文档描述的产品中出现的其它商标,产品名称,和服务名称,均由其各自所有人拥有。

免责声明

您购买的产品、服务或特性应受您与珠海全志科技股份有限公司("全志")之间签署的商业合同和条款的约束。本文档中描述的全部或部分产品、服务或特性可能不在您所购买或使用的范围内。使用前请认真阅读合同条款和相关说明,并严格遵循本文档的使用说明。您将自行承担任何不当使用行为(包括但不限于如超压,超频,超温使用)造成的不利后果,全志概不负责。

本文档作为使用指导仅供参考。由于产品版本升级或其他原因,本文档内容有可能修改,如有变更,恕不另行通知。全志尽全力在本文档中提供准确的信息,但并不确保内容完全没有错误,因使用本文档而发生损害(包括但不限于间接的、偶然的、特殊的损失)或发生侵犯第三方权利事件,全志概不负责。本文档中的所有陈述、信息和建议并不构成任何明示或暗示的保证或承诺。

本文档未以明示或暗示或其他方式授予全志的任何专利或知识产权。在您实施方案或使用产品的过程中,可能需要获得第三方的权利许可。请您自行向第三方权利人获取相关的许可。全志不承担也不代为支付任何关于获取第三方许可的许可费或版税(专利税)。全志不对您所使用的第三方许可技术做出任何保证、赔偿或承担其他义务。