



D1-H Tina Linux 功耗管理 开发指南

版本号: 1.0

发布日期: 2021.07.11

版本历史

版本号	日期	制/修订人	内容描述
1.0	2021.07.11	AWA1610	1, 增加 D1-H 平台说明



目 录

1 概述	1
1.1 编写目的	1
1.2 适用范围	1
1.3 适用人员	1
2 Tina 功耗管理概述	2
2.1 功能介绍	2
2.2 相关术语	2
3 Tina 休眠唤醒系统简介	4
3.1 唤醒源分类	4
3.2 Tina 的唤醒源	5
3.3 休眠唤醒的内核流程	7
3.4 wakeup count 模块	9
3.5 wakelock 模块	9
3.6 休眠参考示例	9
3.7 基础节点说明	10
4 Tina 休眠唤醒系统说明	14
4.1 唤醒源支持列表	14
4.2 Tina 休眠唤醒内核配置	14

1 概述

1.1 编写目的

简要介绍 Tina 平台功耗管理机制，为关注功耗的开发者，维护者和测试者提供使用和配置参考。

1.2 适用范围

表 1-1: 适用产品列表

产品名称	内核版本	休眠类型	参与功耗管理的协处理器
D1-H	Linux-5.4	NormalStandby	无

1.3 适用人员

Tina 平台下功耗管理相关的开发、维护及测试相关人员。

2 Tina 功耗管理概述

2.1 功能介绍

Tina 功耗管理系统主要由休眠唤醒（standby、autosleep、runtime pm），调频调压（cpufreq、devfreq、dvfs），开关核（cpu hotplug），cpuidle 等子系统组成。主要用于对系统功耗进行管理和控制，平衡设备功耗和性能。

一般我们可将其分为两类，即静态功耗管理和动态功耗管理。

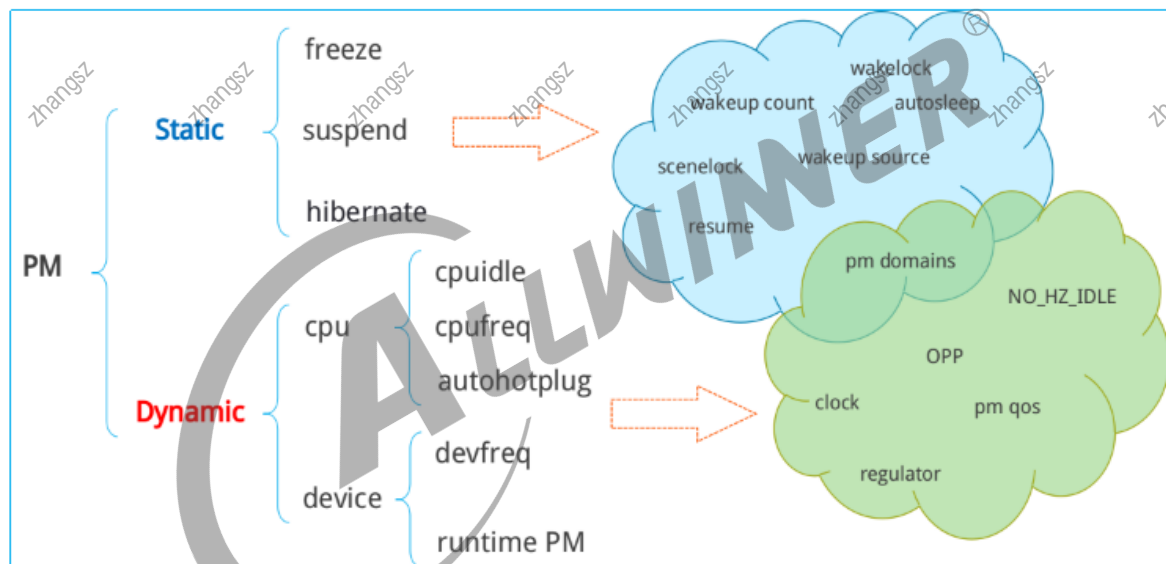


图 2-1: 功耗管理系统分类

一般地，可以动态调整或实时改变系统状态而达到节能目的技术，称为动态功耗管理；相对地，我们把单纯地将系统置为某一种状态，而不实时调整的低功耗技术，称为静态功耗管理。

2.2 相关术语

表 2-1: 术语表

术语	解释
CPUX	主处理器单元，主要为客户应用提供算力的 RISC-V 核心。
NormalStandby	Allwinner 内部术语，系统进入一种低功耗状态，暂停运行，以获取更低的功耗表现。



3 Tina 休眠唤醒系统简介

3.1 唤醒源分类

唤醒源唤醒的本质是触发系统中断，因此在 Tina 平台上，我们可以按照中断不同将唤醒源分为两大类，

- 1、内部唤醒源，一般为 IC 内部外设，有自己独立的中断，如 RTC，UART，LRADC，USB 等。
- 2、外部唤醒源，这类设备都通过 GPIO 中断实现唤醒功能，占用一个对应的引脚，如 WIFI，BT，GPIOKEY 等。

如下图，粉色为 irq_chip 【GPIO 模块也看做是一个 irq_chip】，蓝色为内部唤醒源，紫色为外部唤醒源。

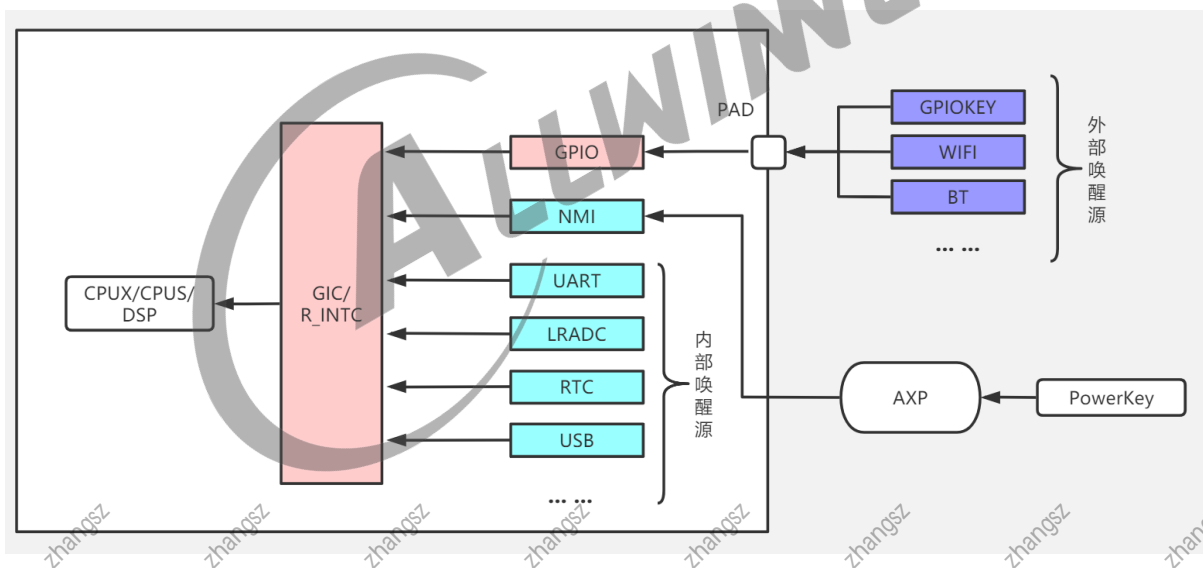


图 3-1: 中断结构

外部唤醒源不同于内部唤醒源，主要有以下不同：

- 1、外部唤醒源依赖于 GPIO 中断，而且 GPIO 中断通常是一个 GPIO Group 共用一个中断号，因此需要借助 irq_chip 框架进行虚拟中断映射。Tina 已经实现了映射，设备驱动使用 Linux 中断申请框架即可。
- 2、外部唤醒源使能唤醒功能时，还需设备驱动保证 GPIO 复用功能，时钟，电源，上下拉状态等正常。
- 3、GPIO 中断分为 CPUX 上的 GPIO 和 CPUS 上的 GPIO，以及 PMU 上的 GPIO，不同模块上的 GPIO 在实现上会有一定的差异，但 Tina 尽可能屏蔽了这些差异。

需要注意的是，不论哪种唤醒源，其正常工作都有以下几个前提：

- 1、休眠后，发生预定事件后，设备可产生唤醒中断；由设备驱动在其 suspend/resume 函数中保证。
- 2、休眠后，该设备中断使能。设备驱动初始化或在 suspend/resume 函数中，向内核注册唤醒源，之后由休眠唤醒框架保证。

3.2 Tina 的唤醒源

本节介绍 Tina Linux 内核驱动已经实现的唤醒源，简述其功能。由于各平台实现存在差异，对于以下唤醒源的支持可能不一致，具体请参考唤醒源支持列表。

- PowerKey (NMI)

PowerKey（电源键）一般是连接在 PMU/BMU 上控制系统开机的按键，由 PMU/BMU 检测管理。当系统处于开机状态时，触发按键，则 PMU/BMU 会通过 NMI 中断上报按键事件。休眠框架，根据这个特性可支持其唤醒。

另外，PMU/BMU 也会通过 NMI 中断上报电池充电，电池过温等事件，由于这些事件都对应 NMI 中断，因此休眠框架无法区分，只能由 PMU/BMU 驱动控制使能。

一般地，在支持 PowerKey 的平台上，会默认使能此功能。

- LRADC 唤醒

利用 LRADC 按键模块，检测到按键后唤醒。

由于 LRADC 模块连接的多个按键对应一个 LRADC 中断，因此只能整体配置，无法单独禁用/启用某一个按键唤醒。

一般地，在 dts 中 keyboard 设备节点下，配置 “wakeup-source” 属性即可使能。

- RTC 唤醒

RTC 是日历时钟模块，其可以在关机，休眠等状态下正常走时，其支持设置一个未来时间点作为闹钟，当闹钟超时时，会产生 RTC 中断，触发系统唤醒。

下面提供一个配置 RTC 闹钟的方法，仅用于调试。量产产品中，应用程序应通过 /dev/rtc0 设备节点进行闹钟的配置，具体方法可参考 Linux 手册。

```
# 设置5秒后闹钟唤醒（注意定时时间从执行此条命令时开始计算）
echo +5 > /sys/class/rtc/rtc0/wakealarm
```

一般地，在 dts 中 rtc 设备节点下，配置 “wakeup-source” 属性即可使能。

• WIFI (GPIO) 唤醒

本质上是对应引脚的 GPIO 中断唤醒。

依赖于 WIFI 模块本身对数据包的监听和管理，若模块或驱动无法支持，该功能亦无法使用，实际以模块自身配置为准。

一般地，默认使能，如未使能，则在 dts 中 wlan 设备节点下，配置相应的 GPIO 引脚和“wakeup-source”属性即可使能，如有疑问，可查阅 Tina_Linux WLAN 模块相关文档或与我司联系。

• BT (GPIO) 唤醒

与 BT 相同，本质上是对应引脚的 GPIO 中断唤醒。

依赖于 BT 模块本身对数据包的监听和管理，若模块或驱动无法支持，该功能亦无法使用，实际以模块自身配置为准。

一般地，默认未支持，具体配置方法，需查阅 TinaLinux BT 相关文档或与我司联系。

• UART 唤醒

通过 UART 接受到字符产生的中断，唤醒系统。

在 UART 唤醒功能中，有以下几点需要注意：

- 1，由于 UART 可能具有 FIFO，依赖于具体实现，可能不是每个字符都能产生中断，用于唤醒；
- 2，UART 一般需要至少 24MHz 以上的时钟频率，休眠需要保持时钟工作；
- 3，休眠唤醒系统只能识别到 UART 中断就立即唤醒，无法对数据包进行解析判断后唤醒；
- 4，有些平台，唤醒的动作由 CPUS/DSP 完成，因此存在 CPUX 与 CPUS/CPUX 分时复用 UART 设备的问题，导致数据已丢失。

综上，我们不建议采用 UART 唤醒功能，如明确需要使用，可与我司联系，并评估上述问题风险。

一般地，默认未支持，具体配置方法，可与我司联系。

• USB 唤醒

通过插拔 USB 时产生的中断唤醒系统。

这一般会依赖于 PMU 或 USB CC 器件支持，如明确需要使用，可与我司联系。

一般地，默认未支持，具体配置方法，需查阅 TinaLinux USB 相关文档或与我司联系。

• MAD 唤醒

休眠后依靠硬件检测语音信号能量，若超过预设的阈值，将产生 MAD 中断唤醒系统且同步录音。

一般地，默认未支持，具体配置方法，需查阅 TinaLinux 音频相关文档或与我司联系。

3.3 休眠唤醒的内核流程

休眠唤醒流程基本上都是由内核框架完成，各家厂商差异不大。具体差异在于设备，系统，平台注册的回调函数，各厂商可通过修改这些回调，来适配各个平台，实现差异化。

内核主要休眠流程：

- 1、冻结用户进程和线程；
- 2、休眠控制台，同步文件系统；
- 3、休眠设备，调用设备休眠回调（prepare,suspend,suspend_late,suspend_noirq），内核根据唤醒源配置使能和关闭中断；
- 4、关闭非引导CPU，关闭全局中断；
- 5、调用syscore休眠回调，休眠系统服务，如kernel time等；
- 6、调用平台休眠回调（suspend_ops->enter），进入最终的休眠状态。在此阶段可关闭不必要的时钟，电源，并进入等待唤醒模式。Tina中，各平台最终休眠状态的差别在于此函数的实现。

内核主要唤醒流程：

- 1、检测到唤醒中断后开始平台唤醒，从平台休眠回调（suspend_ops->enter）中退出，并使能休眠时关闭的时钟，电源；
- 2、调用syscore唤醒回调，恢复系统服务；
- 3、使能全局中断，使能关闭的CPU；
- 4、恢复设备，调用设备唤醒回调（resume_noirq,resume_early,resume,complete），内核在此阶段还原中断配置；
- 5、恢复控制台；
- 6、恢复用户进程和线程，还原到休眠前的状态。

在整个休眠流程中，调用回调函数的顺序，如下图所示：

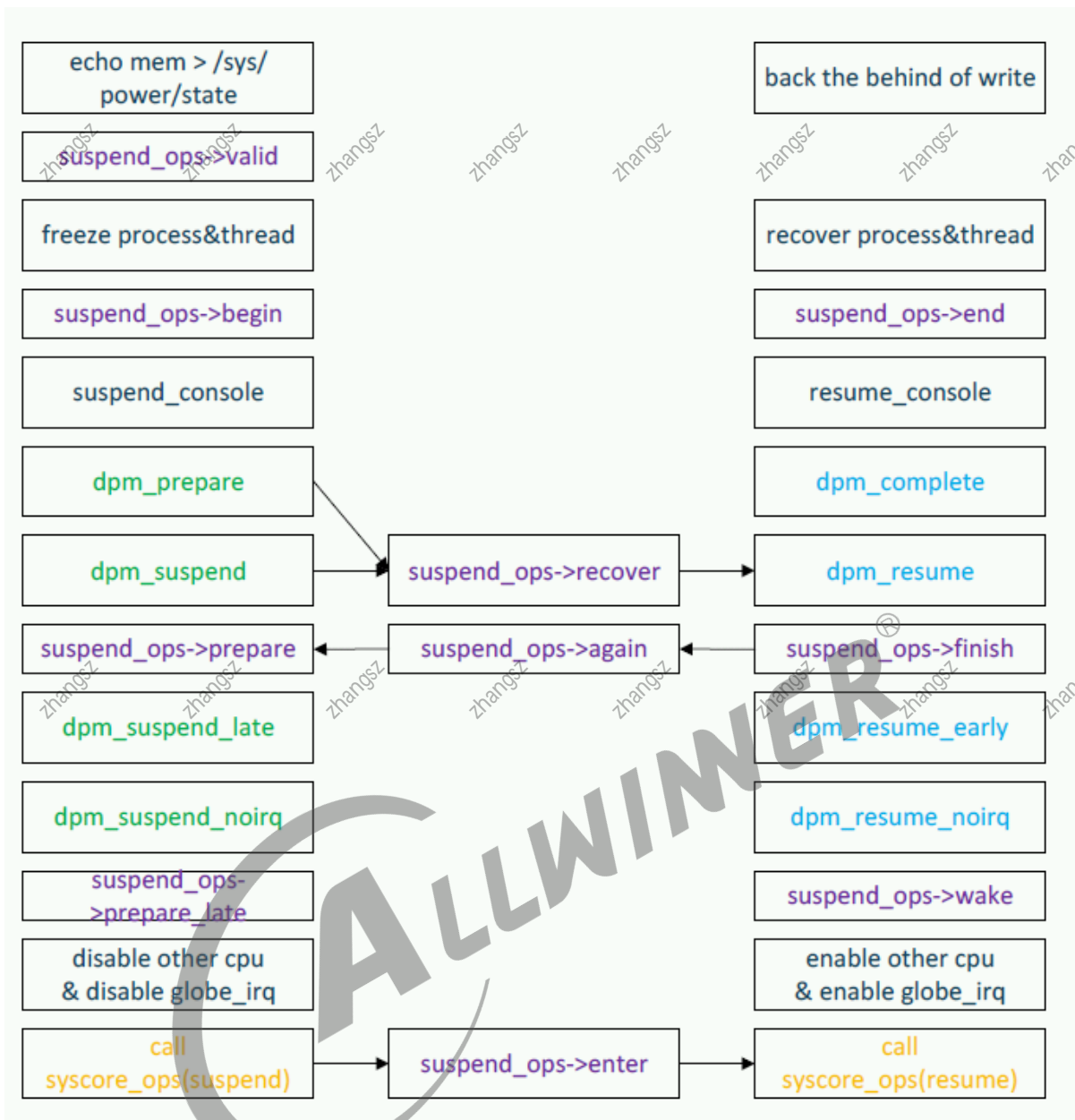


图 3-2: 休眠唤醒回调顺序

在本文中，无特殊说明，有如下约定：

绿色和蓝色方框部分：称为设备休眠唤醒回调，由设备驱动注册；每个驱动可注册一份或留空不注册，调用时，为每个设备都调用一次。

橙黄色方框部分：称为系统休眠唤醒回调，由内核模块注册，休眠系统服务，如内核时间服务等。

紫色方框部分：称为平台休眠唤醒回调，由平台厂商实现并注册，实现平台休眠逻辑，必须实现.valid 和.enter 函数，休眠的最终差异在于 enter 函数的实现不同。

3.4 wakeup count 模块

休眠唤醒是将系统从工作状态切换为非工作状态的一种技术，如果系统当前正在处理重要事件，而错误地切换到非工作状态，可能会造成使用体验不佳，甚至造成严重的问题。因此休眠唤醒系统需要保证系统在执行一些重要事件时，不能休眠。

因此，一个完整的休眠唤醒框架需要实现以下几点：

- (1) 当系统正在处理重要事件时，系统不可以进入休眠；
- (2) 系统休眠过程中，若发生了重要事件需要处理，休眠应立即终止；
- (3) 系统进入休眠状态后，若发生了重要事件需要处理，应当立即唤醒；

最终内核把上述的“重要事件”抽象为 wakeup event，为了解决上述问题，内核又实现了 wakeup count 模块。wakeup count 模块共维护两个计数，即系统当前正在处理的 wakeup event 个数 (inpr) 和系统已经处理完成的 wakeup event 总数 (cnt)。

- 1, 休眠前，发起休眠的应用或内核程序，应该判断 inpr 是否为 0，然后否则应退出此次休眠。
- 2, 休眠过程中，系统会比较 save_cnt (进入休眠时的 cnt 值) 和 cnt (当前系统的 cnt 值) 是否相同，且检测 inpr 是不是 0，若 cnt 发生变化或 inpr 不为 0，则内核会终止休眠。
- 3, 进入休眠后，系统会处于等待 wakeup_event 对应的中断的状态，若发生，则系统唤醒。

3.5 wakelock 模块

在播放音视频或用户操作时，相关的应用程序可能需要阻止内核休眠，防止其他的应用程序或内核发起休眠，而导致设备异常。

为了解决这个问题，内核提供了 wake lock 模块，该模块通过 sysfs 文件系统向用户空间开放 wake_lock 和 wake_unlock 两个节点，应用程序可以通过这两个节点向内核请求一个 wake-lock，此时内核会上报一个 wakeup event，修改 wakeup count 计数，阻止系统休眠。当应用程序处理完这一事件后，再通过 wake_unlock 节点释放对应的 wakelock，仅当系统中不存在任何一个 wakelock 时，系统才可以休眠。

3.6 休眠参考示例

- 1、首先读出当前系统的 wakeup count

若读取时阻塞，说明系统存在 wakeup event 正在处理，即 inpr 不为 0，此时不能休眠。
若读取成功，则说明 inpr 为 0，且读出的值即为系统当前的 cnt。

```
root@TinaLinux:/# cat /sys/power/wakeup_count
8
```

- 2、将读出的 cnt 写回 wakeup_count

若写入成功，说明 cnt 被内核保存为 save_cnt，之后系统可以休眠。

若写入失败，说明在本次读写 cnt 的过程中产生了 wakeup event，应该重复步骤 1~2，直到写入成功。

```
root@TinaLinux:/# echo 8 > /sys/power/wakeup_count
```

3、尝试休眠

若休眠过程中未产生 wakeup event，系统成功休眠。

若休眠过程中产生了 wakeup event，内核会检测到 inpr 不为 0，或当前 cnt 不等于 save_cnt，系统会终止休眠，回退到正常状态，应用程序可等待一段时间后，重复 1~3 步，再次尝试。

```
root@TinaLinux:/# echo mem > /sys/power/state
```

休眠脚本示例：

```
#!/bin/ash

function suspend()
{
    while true; do
        if [ -f '/sys/power/wakeup_count' ] ; then
            cnt=$(cat /sys/power/wakeup_count)
            echo "Read wakeup_count: $cnt"
            echo $cnt > /sys/power/wakeup_count

            if [ $? -eq 0 ] ; then
                echo mem > /sys/power/state
                break;
            else
                echo "Error: write wakeup_count($cnt)"
                sleep 1;
                continue;
            fi
        else
            echo "Error: File wakeup_count not exist"
            break;
        fi
    done
}

echo "try to mem..."
suspend
```

💡 技巧

休眠时不应连接 usb，在 usb 连接状态下，usb driver 会上报 wake event，且永远不会释放，导致读取 wakeup_count 阻塞。若出现执行阻塞的情况，拔掉 USB 即可。

3.7 基础节点说明

state

路径：/sys/power/state

Linux 标准节点，系统休眠状态配置节点。通过写入不同的状态级别（freeze, standby, mem）可使系统进入到不同级别的休眠状态。

freeze 状态为 Linux 系统自身支持的一种休眠状态，与平台无耦合，不调用到平台回调接口，无底层总线，时钟，电源控制，但会在调用设备休眠回调后进入 cpuidle 状态。

standby, mem 状态在 Tina 中效果相同。

```
# 强制进入休眠，不会判断系统 inpr, cnt 状态
root@TinaLinux:/# echo mem > /sys/power/state
```

警告

未通过 wakeup_count 节点判断系统当前状态是否可以休眠，而直接使用 echo mem > /sys/power/state 命令强制系统进入休眠会使休眠唤醒流程忽略对 inpr 和 cnt 变量检测，可能会导致一些同步问题。如休眠过程中，WIFI 唤醒中断不能导致休眠流程终止，而出现系统强制休眠，无法唤醒的异常。

wakeup_count

路径：/sys/power/wakeup_count

Linux 标准节点，将 wakeup count 模块维护的计数开放到用户空间，为应用程序提供一个判断系统是否可以休眠的接口。

具体使用参考上文 wakeup count 相关说明。

wake_[un]lock

路径：/sys/power/wake_lock、/sys/power/wake_unlock

Linux 标准节点，wake lock 模块开放到用户空间的接口。

应用程序可以通过 wake_lock 节点申请一个 lock，并通过 wake_unlock 节点释放对应的 lock，任一应用程序持有 wakelock，系统都不休眠。

```
# 申请一个NativePower.Display.lock
root@TinaLinux:/# echo NativePower.Display.lock > /sys/power/wake_lock
# 可以查看有系统中存在哪些wakelock
root@TinaLinux:/# cat /sys/power/wake_lock
NativePower.Display.lock

# 释放 NativePower.Display.lock
root@TinaLinux:/# echo NativePower.Display.lock > /sys/power/wake_unlock
# 可以查看那些wakelock被释放
root@TinaLinux:/# cat /sys/power/wake_unlock
NativePower.Display.lock
```

技巧

注意：强制休眠命令不会判断系统 inpr, cnt 状态，因此 wake_lock 机制无效。

pm_print_times

路径：/sys/power/pm_print_times

Linux 标准节点，该节点标志是否在休眠唤醒流程中，打印 device 休眠唤醒调用信息。

该节点默认值为 0，即不打印设备调用信息。

```
# 使能设备回调信息输出
root@TinaLinux:/# echo 1 > /sys/power/pm_print_times
```

pm_wakeup_irq

路径：/sys/power/pm_wakeup_irq

Linux 标准节点，只读。用于查看上一次唤醒系统的唤醒中断号。

```
# 使能设备回调信息输出
root@TinaLinux:/# cat /sys/power/pm_wakeup_irq
```

pm_test

路径：/sys/power/pm_test

Linux 标准节点。由内核实现的一种休眠唤醒调试机制。

读该节点会打印其支持的调试点，如下：

```
# linux 默认支持的调试点
root@TinaLinux:/# cat /sys/power/pm_test
[none] core processors platform devices freezer
```

对该节点写入其支持的调试点，会在休眠过程中，执行到该调试点时，等待几秒后返回。

```
root@TinaLinux:/# echo core > /sys/power/pm_test
```

说明

Freezer: 任务冻结后，等待 5s，即返回；
Devices: 执行设备回调 *prepare*、*suspend* 后，等待 5s，即返回；
Platform: 执行设备回调 *suspend_late*、*suspend_noirq* 后，等待 5s，即返回；
Processors: 关闭非引导 *cpu* 后，等待 5s，即返回；
Core: 冻结系统服务，如内核时间服务后，等待 5s，即返回；
None: 整个休眠流程全部走完，需触发唤醒源唤醒；

console_suspend

路径：/sys/module/printk/parameters/console_suspend

Linux 标准节点，该节点标记在系统进入休眠时，是否休眠控制台。

这个节点默认值为 Y，即默认会休眠控制台。

将其设置为 N 后，系统休眠时将不休眠控制台，这样可以将休眠后期（控制台休眠阶段后）的日志实时打印到控制台，便于调试。


```
# 禁用控制台休眠
root@TinaLinux:/# echo N > /sys/module/printk/parameters/console_suspend
```

ignore_loglevel

路径：/sys/module/printk/parameters/ignore_loglevel

Linux 标准节点，忽略打印级别控制。

这个节点默认值为 N，即不忽略打印级别，仅输出可打印级别的日志。可打印级别由 proc/sys/kernel/printk 点控制。

将其设置为 Y 后，任何级别的系统日志都可以输出到控制台。这不仅仅在休眠唤醒过程中有效，在系统正常工作时也有效。

```
# 忽略系统日志打印级别
root@TinaLinux:/# echo Y > /sys/module/printk/parameters/ignore_loglevel
```

initcall_debug

路径：/sys/module/kernel/parameters/initcall_debug

Linux 标准节点，该节点标记是否开启内核早期日志，在内核启动早期先初始化控制台，输出内核启动早期日志信息。在休眠唤醒流程中，会影响到唤醒早期部分日志的打印。

该节点默认值由内核参数确定，一般为 N，即不使能早期打印。将其设置为 Y 后，会多打印 syscore_ops 调用信息。

使能该节点后，会休眠唤醒过程中打印各个设备休眠唤醒回调的调用顺序及返回值，通过这些打印信息，可以判断出是哪个设备休眠唤醒回调出了问题，方便调试。

```
# 使能早期打印
root@TinaLinux:/# echo Y > /sys/module/kernel/parameters/initcall_debug
```


4 Tina 休眠唤醒系统说明

4.1 唤醒源支持列表

	PowerKey	LRADC	RTC	WIFI	BT	UART	USB	MAD
D1-H	N	Y	Y	Y	-	-	-	-

注：Y：支持；N：不支持；--：未明确

4.2 Tina 休眠唤醒内核配置

在 Tina 源码根目录，执行 make kernel_menuconfig，进入内核配置菜单。

如下图所示，进入 Power management options 配置项：

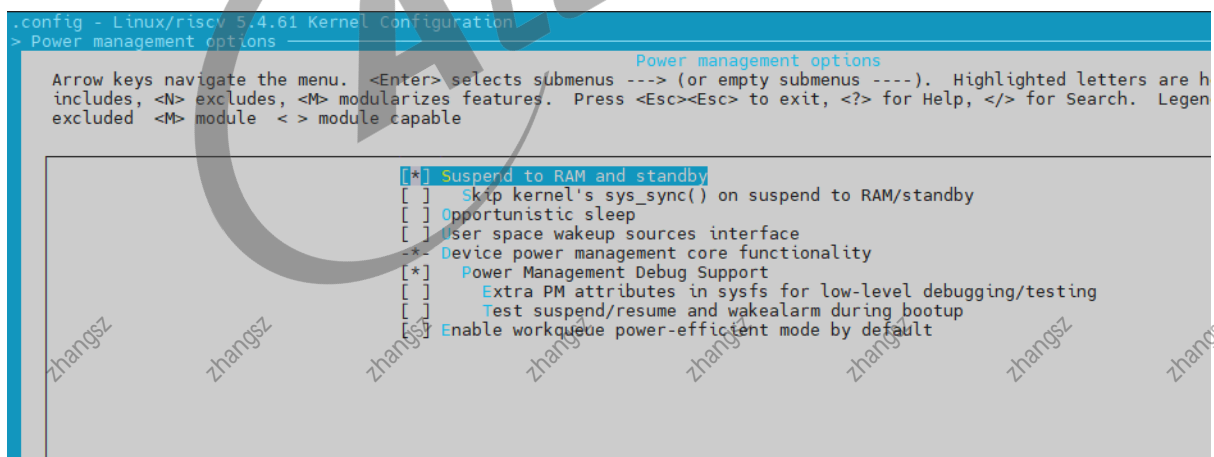


图 4-1：休眠唤醒配置

选中以下配置项：

- [*] Suspend to RAM and standby //使能休眠唤醒框架，默认选中
- [*] Power Management Debug Support //使能休眠唤醒调试节点，默认选中




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

、 **全志科技** （不完全列举）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。