

Rockchip CPUFreq-DVFS 开发指南

发布版本:1.00

日期:2017.02

前言

概述

本章主要描述 CPUFreq-DVFS 的相关的重要概念、配置方法和调试接口。

产品版本

产品名称	内核版本
RK312x	Linux3.10
RK322x	Linux3.10
RK3288	Linux3.10
RK3368	Linux3.10
RK3328	Linux3.10

读者对象

本文档(本指南)主要适用于以下工程师: 技术支持工程师 软件开发工程师

修订记录

日期	版本	作者	修改说明
2017-02-14	V1.0	XF/CL	第一次临时版本发布

目录

前言			I
目录	£		II
1	重要机	既念	. 1-1
2	配置え	5法	. 2-1
	2.1	DVFS 节点介绍	. 2-1
	2	2.1.1 CPU、GPU、DDR 三路分开供电。	. 2-1
	2	2.1.2 CPU 单独供电,GPU 和 DDR 共用一路供电。	. 2-1
	2	2.1.3 CPU、GPU 和 DDR 三路共用一路供电。	. 2-2
	2.2	CPU DVFS 节点配置	. 2-2
	2.3	GPU DVFS 节点配置	. 2-4
		DDR DVFS 节点配置	
3		使用接口	
4	调试技	妾口	. 4-1
	4.1	dvfs_tree 查看	. 4-1
	4.2	pm_tests 节点使用方法	
	4.3	cpufreq 节点使用方法	. 4-2
	4.4	调试方法	. 4-3

1 重要概念

在 CMOS 电路中功率消耗主要可以分为动态功率消耗和静态功率消耗,公式如下:

$$Power = \sum (CV^2 \alpha f + VI_{dq})$$

其中 C 代表负载电容的容值,V 是工作电压, α 是当前频率下的翻转率,f 为工作频率, I_dq 代表静态电流。公式的前部分代表的是动态功率消耗,后部分则代表的是静态功率消耗。从公式中可以看出,想要降低动态功率消耗可以从 C、V、 α 、f 着手,对于软件来讲常用的调节方式只涉及到 V、f 两个因素。

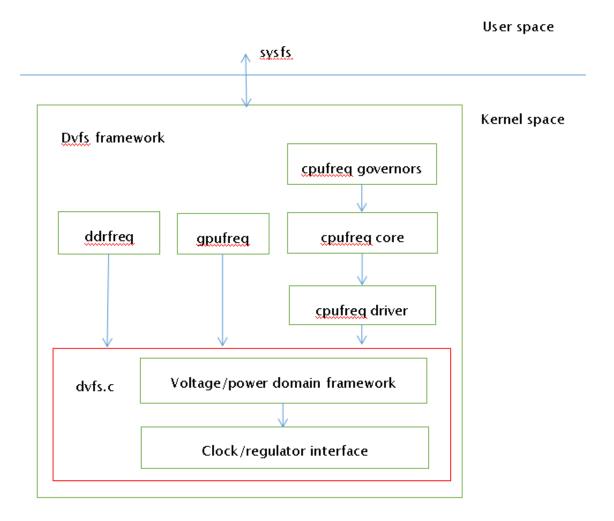
DVFS(Dynamic Voltage and Frequency Scaling)动态电压频率调节,是一种实时的电压和频率调节技术。目前 3.10 内核中支持 DVFS 的模块有 CPU、GPU、DDR。

CPUFreq 是内核开发者定义的一套支持动态调整 CPU 频率和电压的的框架模型。它能有效的降低 CPU 的功耗,同时兼顾 CPU 的性能。

CPUFreq 通过不同的变频管理器,选择一个合适的频率供 CPU 使用,目前的内核版本提供了以下几种变频管理器:

- interactive: 根据 CPU 负载动态调频调压;
- conservative: 保守策略,逐级调整频率和电压;
- ondemand:根据 CPU 负载动态调频调压,比 interactive 策略反应慢;
- userspace: 用户自己设置电压和频率,系统不会自动调整;
- powersave: 功耗优先,始终将频率设置在最低值;
- performance:性能优先,始终将频率设置为最高值。

DVFS 为 CPUFreq 提供了底层驱动, DVFS framework 如下:

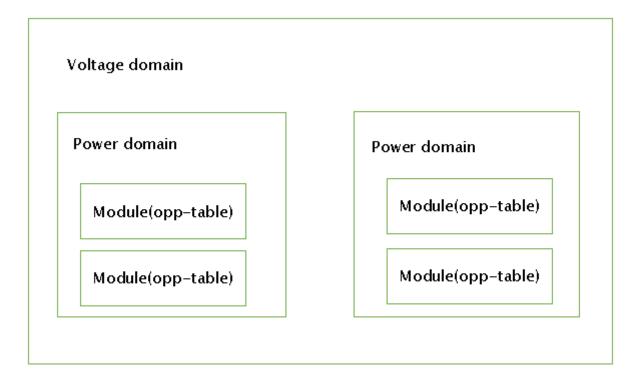


Voltage domain 表示电压域,可以独立调节电压,简称 VD。

Power domain 表示电源域,只能开关,电压大小等于 VD 的电压,简称 PD。一个 VD 包括一个或多个 PD,一个 PD 又包含一个或多个 Module。

Opp-table 表示频率电压表,支持 DVFS 的模块都有一个 opp-table 来描述各个频率点需要的运行电压。

Voltage/power domain framework 如下:



2 配置方法

2.1 DVFS 节点介绍

DVFS 的主要设计思路是:一个 VD 下面可以包括多个 PD,一个 PD 下面可以包含多个 CLK,每个 CLK 对应的模块,都有一个需求电压,但是一个 VD 最终只有一个电压值,为了满足它下面所以模块的需求,调节电压时,需要遍历 VD 下面的所有模块,找到最大电压值。

目前常用的 VD 有三种: vdd_arm、vdd_gpu 和 vdd_logic, vdd_arm 给 arm 核供电, vdd_gpu 给 gpu 供电, vdd_logic 给 soc 的各个外设供电,包括 DDR\I2C\USB\GMAC 等。由于电源设计方案的不同,可能会把这三个 VD 合并在一起,在配置 DVFS 节点的时候,常见的有如下几种情况:

2.1.1 CPU、GPU、DDR 三路分开供电。

比如 RK3288 上,CPU 使用 vdd_arm 供电,GPU 使用 vdd_gpu 供电,DDR 使用 vdd_logic 供电,所以 dvfs 节点下有三个并列的子节点,如下:

```
arch/arm/boot/dts/rk3288.dtsi
dvfs {
   vd arm: vd arm {
       regulator_name = "vdd_arm";
       pd_core {
           clk_core_dvfs_table: clk_core {
           };
       };
   };
   vd_logic: vd_logic {
       regulator_name = "vdd_logic";
       pd_ddr {
           clk ddr dvfs table: clk ddr{
           };
       };
   };
   vd apu: vd apu {
       regulator_name = "vdd_gpu";
       pd_gpu {
           clk_gpu_dvfs_table: clk_gpu {
           };
       };
   };
};
```

2.1.2 CPU 单独供电, GPU 和 DDR 共用一路供电。

比如 RK312X上,CPU 使用 vdd_arm 供电,GPU 和 DDR 共同使用 vdd_logic 供电,如下: arch/arm/boot/dts/rk312x.dtsi

```
dvfs {
```

```
vd_arm: vd_arm {
       regulator_name = "vdd_arm";
       pd_core {
           clk_core_dvfs_table: clk_core {
           };
       };
   };
   vd_logic: vd_logic {
       regulator_name = "vdd_logic";
       pd_ddr {
           clk_ddr_dvfs_table: clk_ddr {
           };
       };
       pd_gpu {
           clk_gpu_dvfs_table: clk_gpu {
           };
       };
   };
};
```

2.1.3 CPU、GPU和DDR三路共用一路供电。

比如 RK3126 86V 的样机上,CPU、GPU 和 DDR 共同使用 vdd_arm 供电,如下: arch/arm/boot/dts/rk3126-86v.dts

```
dvfs {
   vd arm: vd arm {
       regulator_name = "vdd_arm";
       pd_core {
           clk_core_dvfs_table: clk_core {
           };
       };
pd_ddr {
           clk_ddr_dvfs_table: clk_ddr {
           };
       };
       pd_gpu {
           clk_gpu_dvfs_table: clk_gpu {
           };
       };
   };
};
```

2.2 CPU DVFS 节点配置

CPU DVFS 节点包含频率电压表、leakage 调压(可选)、pvtm 调压(可选)和温控。

```
clk_core_dvfs_table: clk_core {
    /* 正常的频率电压表 */
operating-points = <
```

```
/* KHz
           uV */
      408000 900000
      600000 900000
      696000 950000
      816000 1000000
      1008000 1050000
      1200000 1100000
   >;
     支持根据 pvtm 调整电压表。(可选)
     如果增加了以下两个属性,即使 support-pvtm 为 0,
operating-points 中的电压表都无效,使用 pvtm-operating-points
     中的电压表。如果 support-pvtm 为 1,则代码中还会根据 pvtm 值
     调整电压表。
    */
    support-pvtm = <0>;
    pvtm-operating-points = <
    /* KHz
             uV
                  margin(uV)*/
      408000 900000
                     25000
      600000 900000
                     25000
      696000 950000
                     25000
      816000 1000000 25000
      1008000 1050000 25000
      1200000 1100000 25000
>;
    /*
      支持根据 leakage 调整电压表。(可选)
    lkg_adjust_volt_en = <1>; /* 1 表示开启调整电压表功能, 0 关闭 */
channel = <0>;
                      /* 0 表示获取 cpu 的 leakage 值*/
    def_table_lkg = <35>; /* leakage 的参考值或分割线 */
    min adjust freg = <216000>; /* 大于 216M 的频率,对应的电压将
                                会被调整*/
    /*
      1、表格中 lkg 值大于 def_table_lkg 的,后面的 volt 会变成负值
      2、每行是一个区间,所以表中的意思是:
        0<lkg<=14, 电压增加 25mV
        15<lkg<=35, 电压不变
        35<lkg<=60, 电压降低 25mV
     */
     lkg_adjust_volt_table = <</pre>
         /*lkg(mA) volt(uV)*/
         0
                  25000
         14
                  0
```

```
60
                  25000
      >;
      /* 温控 */
temp-limit-enable = <1>;/* 1 表示开启温控, 0 关闭 */
      tsadc-ch = <1>;/* 获取温度的通道 */
      target-temp = <80>; /* 目标温度 */
      min_temp_limit = <48>; /* 温控会降频, 但必须大于这个最低值*/
      /*
normal 温控策略的配置表,策略如下:
       温度超过目标温度 3 度, 频率允许的最高频率, 降低 96M, 以此类推。
       温度低于目标温度 3 度,频率允许的最高频率,升高 96M,以此类推。
      */
      normal-temp-limit = <
      /* delta-temp delta-freq */
             96000
         3
         6
             144000
         9
             192000
         15 384000
      >;
performance 温控策略的配置表,策略如下:
       温度超过 100 度,将频率降到 816M。
      */
      performance-temp-limit = < /
         /* temp freq */
         100
               816000
      >;
};
```

2.3 GPU DVFS 节点配置

GPU 也可以支持 leakage 调压,pvtm 调压,不过电压的收益很小,一直没用。GPU 温控对 GPU 性能也有影响,一般也不建议开启。所以 GPU 的 DVFS 节点一般只有频率电压表。

```
clk_gpu_dvfs_table: clk_gpu{
    /* 正常的频率电压表 */
    operating-points = <
    /* KHz uV */
        300000 950000
        420000 1050000
        500000 1150000
        >;
    };
```

2.4 DDR DVFS 节点配置

DDR 部分包含频率电压表、场景变频(可选)、负载变频(可选)。

```
clk_gpu_dvfs_table: clk_gpu{
     /* 正常的频率电压表 */
   operating-points = <
        /* KHz
                 uV */
         200000 1050000
         300000 1050000
         400000 1100000
         533000 1150000
         >;
     /* 场景变频*/
     freq-table = <
         /*status
                     freq(KHz)*/
         SYS_STATUS_NORMAL
                            400000
                                       /*普通场景,没有进入任何特殊场
景 */
         SYS STATUS SUSPEND
                              200000
                                       /* 一级待机灭屏*/
         SYS_STATUS_VIDEO_1080P 240000 /* 1080P 视频 */
         SYS STATUS VIDEO 4K
                                       /* 4K 视频 */
                               400000
         SYS_STATUS_PERFORMANCE 528000 /* 跑分 */
         SYS_STATUS_DUALVIEW
                                       /* 接入 HDMI 后,双屏显示的场景
                               400000
*/
                           324000 /* 用于负载变频打开后,有触屏动作时,立
         SYS STATUS BOOST
刻抬
                                       高 DDR 的频率,减小响应时间 */
                            400000
                                        /* 拍照场景 */
         SYS_STATUS_ISP
         >;
     /* 负载变频,开启后,场景变频中的 NORMAL 失效,
       其他场景依然有效,而且优先级高于负载变频。
     */
     bd-freq-table = < /* 根据上层显示对 ddr 带宽的需求,调整 ddr 频率 */
         /* bandwidth
                    freq */
         5000
                     800000
         3500
                     456000
                     396000
         2600
         2000
                     324000
      >;
     auto-freq-table = </* 根据 ddr 利用率,调整 ddr 频率 */
         240000
         324000
         396000
         528000
         >;
     auto-freq=<1>;/* 1 表示开启负载变频, 0 表示关闭 */
   };
```

3 代码使用接口

DVFS 接口函数定义在 include/linux/rockchip/dvfs.h,常用的函数如下:

```
/* 获取一个 clk 的 DVFS 节点*/
struct dvfs_node *clk_get_dvfs_node(char *clk_name);

/* 释放一个 clk 的 DVFS 节点 */
void clk_put_dvfs_node(struct dvfs_node *clk_dvfs_node);

/* 使能一个系统 clk 的 DVFS 功能 */
int clk_enable_dvfs(struct clk *clk);

/* 关闭一个系统 clk 的 DVFS 功能 */
int clk_disable_dvfs(struct clk *clk);

/* 注册一个调频调压回调函数,使该 clk 不通过系统默认的调频调压接口 */
void dvfs_clk_register_set_rate_callback(struct clk *clk, clk_dvfs_target_callback
clk_dvfs_target);

/* DVFS 变频入口函数 */
int dvfs_clk_set_rate(struct dvfs_node *clk_dvfs_node, unsigned long rate);
```

4 调试接口

4.1 dvfs_tree 查看

通过命令 cat /sys/dvfs/dvfs_tree 可以查看当前频率电压的相关信息。

```
-----DVFS TREE-----
|- voltage domain:vd_logic /* vd_ogic 电压由 GPU 和 DDR 中较大值 1050000*/
|- current voltage:1050000
|- current regu_mode:UNKNOWN
 |- power domain:pd gpu, status = OFF, current volt = 900000
           /* GPU 当前频率和所需电压 */
  | |- clock: clk_gpu current: rate 200000, volt = 900000
  | |- clk limit(enable):[200000000, 492000000]; last set rate = 200000
  | | |- freq = 200000, volt = 900000 /* GPU 频率电压表 */
   | - freq = 300000, volt = 950000
  | | - freq = 492000, volt = 1100000
   |- clock: clk_gpu current: rate 200000, regu_mode = UNKNOWN,
 |- power domain:pd_ddr, status = OFF, current volt = 1050000
          /* DDR 当前频率和所需电压 */
 | |- clock: clk ddr current: rate 792000, volt = 1050000
  | |- clk limit(enable):[400000000, 800000000]; last set rate = 792000
 | | |- freq = 400000, volt = 900000 /* DDR 频率电压表 */
  | |- clock: clk_ddr current: rate 792000, regu_mode = UNKNOWN,
|- current voltage:950000
|- current regu_mode:UNKNOWN
  |- power domain:pd_core, status = OFF, current volt = 950000
            /* CPU 当前频率和所需电压 */
  | |- clock: clk_core current: rate 408000, volt = 950000
 | |- clk limit(enable):[408000000, 1296000000]; last set rate = 408000
   | |- freq = 600000, volt = 950000
   | |- freq = 816000, volt = 1000000
  | | - freq = 1200000, volt = 1225000
   | |- freq = 1296000, volt = 1300000
  | |- clock: clk_core current: rate 408000, regu_mode = UNKNOWN,
```

-----DVFS TREE END-----

4.2 pm_tests 节点使用方法

```
make ARCH=arm64 menuconfig 或者 make menuconfig
```

```
[*] Enable loadable module support --->
[*] Enable the block layer --->
Platform selection --->
Bus support --->

<*> RK NAND Device Support
[ ] FPGA Board
   -*- Enable dvfs
[*] /sys/pm_tests/ support
[ ] DDD Test
```

重新编译烧写,可以看到/sys/pm_tests/节点,主要有如下功能:

/sys/pm_tests/clk_rate /* 用于设置频率和获取频率 */
/sys/pm_tests/clk_volt /* 用于设置电压和获取电压 */
/sys/pm_tests/cpu_usage /* 用于 CPU 的高负载测试 */
/sys/pm_tests/pvtm /* 用于获取 PVTM 值 */

比较常用的是频率和电压的修改:

```
/* 设置频率 */
echo set clk_ddr 300000000 > /sys/pm_tests/clk_rate
echo set clk gpu 297000000 > /sys/pm tests/clk rate
echo set clk_core 816000000 > /sys/pm_tests/clk_rate
/* 获取频率 */
echo get clk_ddr > /sys/pm_tests/clk_rate
echo get clk_gpu> /sys/pm_tests/clk_rate
echo get clk_core > /sys/pm_tests/clk_rate
/* 设置电压 */
echo set vdd_logic 950000 > /sys/pm_tests/clk_volt
echo set vdd_gpu 950000 > /sys/pm_tests/clk_volt
echo set vdd_arm 950000 > /sys/pm_tests/clk_volt
/* 获取电压 */
echo get vdd_logic> /sys/pm_tests/clk_volt
echo get vdd_gpu > /sys/pm_tests/clk_volt
echo get vdd_arm> /sys/pm_tests/clk_volt
```

需要注意:

- **1**、clk 和 vdd 的名字不同的平台可能不一样,根据实际情况修改。比如 RK3368 上,大核 A53 的 clk 名字是 clk_core_b,小核 A53 的是 clk_core_l。
 - 2、测试的过程中,如果是升频,需要先提高 clk 对应的 vdd 的电压。

4.3 cpufreq 节点使用方法

在/sys/devices/system/cpu/下有每个 cpu 对应的节点,如 cpu0/cpufreq/、cpu1/cpufreq/等等。

目前有的芯片支持大小核的架构,如 RK3368,芯片内包含两个 cluster (即包含两组 cpu)。有的芯片不支持大小核架构,即只有一个 cluster,比如 RK312x、RK3288。每个 cluster 下的 cpu 共用一个 clk,所以只要对同个 cluster 下的其中一个 cpu 操作即可。对于 RK3288,只要操作 cpu0 即可。对于 RK3368,可以分别操作 cpu0 (小核)和 cpu4 (大核)。

每个 cpufreq 节点下有如下子节点:

related_cpus /* 同个 cluster 下的所有 cpu */ affected_cpus /* 同个 cluster 下未关的 cpu */

cpuinfo_transition_latency /* 两个不同频率之间切换时所需要的时间,单位 ns */

cpuinfo_max_freq /* CPU 硬件所支持的最高运行频率 */
cpuinfo min freq /* CPU 硬件所支持的最低运行频率 */

cpuinfo_cur_freq /* 硬件寄存器中读取 CPU 当前所处的运行频率*/

scaling_available_frequencies /* 系统支持的频率*/
scaling_available_governors /* 系统支持的变频策略*/
scaling_governor /* 当前使用的变频策略*/

scaling_cur_freq /* 当前频率*/

scaling_max_freq /* 软件上限制的最高频率*/ scaling min freq /* 软件上限制的最低频率*/

scaling_setspeed /* 需将 governor 类型切换为 userspace,才会出现,可以通过该

节点修改频率*/

比较常用的是:

1、查看系统支持的频率,在串口中输入如下命令:

cd sys/devices/system/cpu/cpu0/cpufreq/

catscaling_available_frequencies

2、cpu 定频,如 cpu0 定频 216MHz,在串口中输入如下命令:

cd sys/devices/system/cpu/cpu0/cpufreq/

echo userspace > scaling_governor

echo 216000 > scaling_setspeed

设置完后,查看当前频率:

cat scaling cur freq

3、限制最高最低频,如限制 cpu 最高频 1200MHz,最低频 216MHz,在串口中输入如下命令:

cd sys/devices/system/cpu/cpu0/cpufreq/

echo 216000 >scaling_min_freq

echo 1200000 >scaling max freq

设置完后,查看是否生效:

cat scaling_min_freq cat scaling_max_freq

4.4 调试方法

软件上调试主要开启打印。将 include/linux/rockchip/dvfs.h 中的 DVFS_DBG 开启。

#if 1

#define DVFS_DBG(fmt, args...) printk(KERN_INFO "DVFS DBG:\t"fmt, ##args)

#else

#define DVFS_DBG(fmt, args...) {while(0);}

#endif

若确定死机与 dvfs 有关,注意采集现场信息,包括:

当前 arm 电压、log 电压、ddr 电压;

死机画面表现;

死机操作步骤以及概率,场景;

记录当前的固件所使用的 dvfs 列表(arm、gpu、ddr);

若及时发现死机,那么注意触摸下主控,确定温度是否过高(注意安全); 记录是否有器件有异样的声响;