

XKAKKIII KIKI

VILLE KILLERY

FERRING IN THE WASHINGTON

D1 Linux CPUFREQ 开发指南

A SEA STATE HAT BEEN TO THE REAL PROPERTY.

版本号: 1.0

发布日期: 2021.04.13

NA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATATA KATATA KATATA KATATA KATATA KATATA KATATA KATATA KATATA KATA



版本历史

	LLWIMER		Original 3	^	文档密级: 私
	AIV .		版本历	吏	y
TAX A			X ¹		
THE STATE OF THE S	版本号	日期	制/修订人	内容描述	
18-14 ·	1.0	2021.04.13	AWA1442	1. 添加初始版本	
***		7		<i>y</i> .	^

Wifted With the Constant of th X/R/E/KHIKHAHAMANA SAN NA FERTIFIE HALL BURG

White Hilling the state of the

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利

X/R/E/KHIKHAHAMOG88X



目 录

	NER ^S	*008H		*0088H		
ALLWIN	VERS	Alligh OF		文档密约	级:秘密	May
WIN.	WIV.	目 录	WINT TO SERVICE STATE OF THE PERSON OF THE P		WIV.	>>.
A TOP TO THE PERSON OF THE PER	TA TOWN		XXX (A)		XX (II)	
1 前言			tzijiki.		1	
1.1	文档简介		<u>/</u> ///		. 15	
1.2	目标读者 ※		*		. 💖 1	
1.3	适用范围				. 1	
2 模块	介绍				2	
2.1	模块功能介绍				_	
2.2	ID. / ID. T. A. / T.				_	
	模块配置介绍				. 2	
2.0	2.3.1 Device Tree 配置说明				. 2	
	2.3.2 board.dts 配置说明	X-		NE.	. <u>-</u> . 7	
	2.3.3 kernel menuconfig 配	70 °		200	. 7	28
2.4	`				8	71.
2.5	驱动框架介绍				. 8	
XXXXX	N. S.		XXXX	8	A TOTAL PROPERTY OF THE PARTY O	
3 FAC			(A. K. A.		9	
3.1	\rangle \rangl		· · * * * · · · · · · · · · · · · · · ·		. 📈 9 ″	
	3.1.1 调试节点				. 9	
3.2	常见问题				. 9	
	3.2.1 调频策略使用说明				. 9	
	3.2.2 怎样获取当前使用的电压	频率表			. 10	
	3.2.3 怎样修改电压频率表				. 11	
	3.2.4 怎样验证 cpufreq 电压	频率			. 12	

XX指挥推推推推 Managagadt

THE HARD OF STREET OF STRE

White Hilliams



1.1 文档简介

介绍 CPUFREQ 使用方法。

1.2 目标读者

1.3 适用范围

X/R/F/KHKHKHKHK/Zillnangogsak

介绍 CPUFREQ 使					
1.2 目标读:	者	The little of the state of the		IN THE RESERVE	
~ CPUFREQ 驱动及M	.×4		N. T.	8	
•	XIR FERT		NA PARTY	R	XIR-
1.3 适用范	围	- 41	IME		
		表 1-1: 适用产品药	列表		
产品名称	内核版本	驱动文件			
D1 **	Linux-5.4	drivers/cp	ufreq/*	*	
amang ge		Tustiology.		(Inarigoget	



2

模块介绍

2.1 模块功能介绍

CPUFREQ 负责系统运行过程中 CPU 频率和电压的动态调整。

2.2 相关术语介绍

表 2-1: 术语介绍

术语	说明	XXX.	GR	***
Sunxi DVFS	指 Allwinner 的一系列 SO 动态频率电压调整	C 硬件平台。		

2.3 模块配置介绍

2.3.1 Device Tree 配置说明

设备树中存在的是该类芯片所有平台的模块配置,设备树文件的路径为: kernel/linux-5.4/arch/riscv/boot/dts/sunxi/CHIP.dtsi(CHIP 为研发代号,如 sun20iw1p1 等)。

目前的 cpufreq 驱动支持两种方法进行 VF 表的兼容。

通过 opp-supported-hw 进行频点兼容的方法,
 v-f 表:

```
cpu_opp_l_table: opp_l_table {
    compatible = "allwinner,sun50i-operating-points";
    nvmem-cells = <&speedbin_efuse>;
    nvmem-cell-names = "speed";
    opp_shared;

opp@480000000-0 {
        opp-hz = /bits/ 64 <480000000>;
        opp-microvolt = <820000>;
        clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
```



```
opp-supported-hw = <0x3>;
opp@480000000-1 {
    opp-hz = /bits/64 <480000000>;
    opp-microvolt < <880000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods *
    opp-supported-hw = <0x4>;
};
opp@60000000-0 {
    opp-hz = /bits/ 64 < 6000000000>;
    opp-microvolt = \langle 820000 \rangle;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
    opp-supported-hw = <0x3>;
};
opp@600000000-1 {
    opp-hz = /bits/ 64 < 6000000000>;
    opp-microvolt = <880000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
    opp-supported-hw = <0x4>;
opp@792000000-0 {
    opp-hz = /bits/ 64 <792000000>;
    opp-microvolt = <860000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods
    opp-supported-hw = <0x3>;
};
opp@792000000-1 {
    opp-hz = /bits/ 64 < 792000000>;
    opp-microvolt = <940000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods
    opp-supported-hw = <0x4>;
};
opp@1008000000-0 {
    opp-hz = /bits/ 64 <1008000000>;
    opp-microvolt = <900000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
    opp-supported-hw = <0x3>;
opp@1008000000-1 {
    opp-hz = /bits/ 64 < 10080000000>;
    opp-microvolt = <1020000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
    opp-supported-hw = <0x4>;
};
opp@1200000000-0 {
    opp-hz = /bits/64 < 1200000000>;
    opp-microvolt = <960000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
    opp-supported-hw = <0x3>;
};
opp@1200000000-1 {
    opp-hz = /bits/ 64 < 12000000000>;
    opp-microvolt = <1100000>;
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
    opp-supported-hw = <0x4>;
}; &
opp@1296000000 {
    opp-hz = /bits/ 64 <1296000000>;
    opp-microvolt = <1100000>
    clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
```

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利

1/3



```
opp-supported-hw = <0x2>;
       opp@1344000000 {
          opp-hz = /bits/64 < 1344000000>;
          opp-microvolt < <1120000>;
          clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods *
          opp-supported-hw = <0x4>;
       };
       opp@1512000000 {
          opp-hz = /bits/64 < 1512000000>;
          opp-microvolt = <1100000>;
          clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
          opp-supported-hw = <0x1>;
       };
   };
compatible 👉 "allwinner, sun50i-operating-points"; :用于匹配驱动的属性。
opp-hz :某个频点的频率。
opp-microvolt : 频率对应的电压。
opp@480000000-0、opp@480000000-1 : 后缀的0、1仅用于区分不同节点名字,以免报错。
opp-supported-hw: 选择该频点所支持的芯片版本。如 "opp-supported-hw = <0x3>;",表示该频点支持bit0、
   bit1所表示的芯片版本。详见内核文档Documentation/devicetree/bindings/opp/opp.txt关于opp-
    supported-hw的说明。
需要注意,因为不能存在多个相同频率的频点,所以要避免相同频率的频点都被选择的情况,如opp@480000000-0、
   opp@480000000-1不能被同一个芯片版本选择。
```

cpu 节点:

```
CPU0: cpu@0 {
            device_type = "cpu";
            reg = <0>;
            status = "okay";
            compatible = "riscv";
            riscv,isa = "rv64imafdcvsu"
            mmu-type = "riscv,sv39";
            clocks = <&ccu CLK_RISCV>;
            clock-frequency = <24000000>;
            operating-points-v2 = <&cpu_opp_table>;
            cpu-idle-states = <&CPU_SLEEP>;
            #cooling-cells = <2>;
            CPU0_intc: interrupt controller {
                #interrupt-cells = <1>;
                interrupt-controller;
                compatible = "riscv,cpu-intc";
            };
       };
operating-points-v2 = <&cpu_opp_l_table>;: 引用v-f表。
```

通过 opp-microvolt 进行频点兼容的方法,
 v-f 表:

```
cpu_opp_l_table: opp_l_table {
    compatible = "allwinner, sun50i-operating-points";
    nvmem-cells = <&speedbin_efuse>, <&cpubin_efuse>;
    nvmem-cell-names = "speed", "bin";
```

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利



```
opp-shared;
opp@408000000 4
        opp-hz = /bits/ 64 <408000000>;
        clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
      opp-microvolt-a0 = <900000>;
        opp-microvolt-a1 = <900000>;
        opp-microvolt-a2 = <900000>;
        opp-microvolt-b0 = <900000>;
        opp-microvolt-b1 = <900000>;
};
opp@600000000 {
        opp-hz = /bits/ 64 < 6000000000>;
        clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
        opp-microvolt-a0 = <900000>;
        opp-microvolt-a1 = <900000>;
        opp-microvolt-a2 = <900000>;
        opp-microvolt-b0 = <900000>;
        opp-microvolt-b1 = <900000>;
};
opp@816000000 {
        oppshz = /bits/ 64 <816000000>;
        clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k period
      opp-microvolt-a0 = <940000>;
        opp-microvolt-a1 = <900000>;
        opp-microvolt-a2 = <900000>;
        opp-microvolt-b0 = <900000>;
        opp-microvolt-b1 = <900000>;
opp@1008000000 {
        opp-hz = /bits/ 64 <1008000000>;
        clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
        opp-microvolt-a0 = <1020000>;
        opp-microvolt-a1 = <980000>;
        opp-microvolt-a2 = <950000>;
        opp-microvolt-b0 = <980000>;
        opp-microvolt-b1 = <950000>;
opp@1200000000 {
        opp-hz = /bits/64 < 1200000000>;
       clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
        opp-microvolt-a0 = <1100000>;
        opp-microvolt-a1 = <1020000>;
        opp-microvolt-a2 = <1000000>;
        opp-microvolt-b0 = <1020000>;
        opp-microvolt-b1 = <1000000>;
};
opp@1320000000 {
        opp-hz = /bits/ 64 < 1320000000>;
        clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
        opp-microvolt-a0 = <1160000>;
        opp-microvolt-a1 = <1060000>;
        opp-microvolt-a2 < 1030000>;
        opp-microvolt-b0 = <1060000>;
        opp-microvolt-b1 = <1030000>;
```

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利

//5



```
};
               opp@1416000000
                       opp-hz = /bits/ 64 <1416000000>;
                       clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
                      opp-microvolt-a0 = <1180000>;
                       opp-microvolt-a1 = <1180000>;
                       opp-microvolt-a2 = <1130000>;
                       opp-microvolt-b0 = <1100000>;
                       opp-microvolt-b1 = <1070000>;
               };
               opp@1512000000 {
                       opp-hz = /bits/ 64 < 1512000000>;
                       clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
                       opp-microvolt-b0 = <1180000>;
                       opp-microvolt-b1 = <1130000 1130000 1140000>;
               };
               opp@1608000000 {
                       opp-hz = /bits/ 64 < 1608000000>;
                       clock-latency-ns = <244144>; /* 8 32k periods */
                       opp-microvolt-b0 = <1180000>;
                       opp-microvolt-b1 = <1130000 1130000 1140000>;
               };
       };
compatible = "allwinner, sun50i-operating-points"; : 用于匹配驱动的属性
opp-hz :某个频点的频率。
opp-microvolt-x : 该频率下,x类型bin对应的电压。详见内核文档Documentation/devicetree/bindings/opp/
    opp.txt关于opp-microvolt-<name>的说明。
```

cpu 节点:

```
CPU0: cpu@0 {
            device_type = "cpu";
            reg = <0>;
            status = "okay";
            compatible = "riscv";
            riscv,isa = "rv64imafdcvsu";
            mmu-type = "riscv,sv39";
            clocks = <&ccu CLK_RISCV>;
            clock-frequency = <24000000>;
            operating-points-v2 = <&cpu opp table>;
            cpu-idle-states = <&CPU SLEEP>;
            #cooling-cells = <2>;
            CPU0 intc: interrupt-controller {
                #interrupt-cells = <1>;
                interrupt-controller;
                compatible = "riscv,cpu-intc";
            };
       };
operating-points-v2 = <&cpu_opp_l_table>;: 引用v-f表。
```

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利



2.3.2 board.dts 配置说明

board.dts 用于保存每一个板级平台的设备信息(如 demo 板,perf1 板等),里面的配置信息 会覆盖上面的 Device Tree 默认配置信息。

cpu 节点(具体参考相应的 dts 文件):

```
&CPU0 {
    cpu-supply = <&reg_vdd_cpu>;
};
```

2.3.3 kernel menuconfig 配置说明

在命令行中进入 longan 目录,Linux-5.4 内核版本执行: ./build.sh menuconfig 进入配置主界面,并按以下步骤操作。

cpufreq 驱动由于需要兼容不同版本的 VF 表,需要依赖于 nymem 驱动获取版本号,需要先把 nymem 驱动支持上:

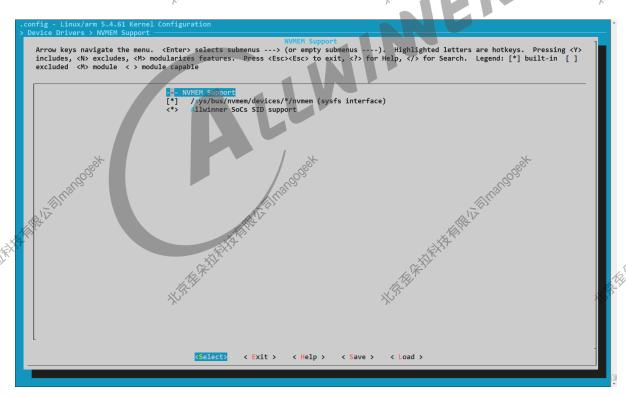


图 2-1: 配置图 1

cpufreq 驱动中,选择相关驱动及调频策略:

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利





图 2-2: 配置图 2

2.4 源码结构介绍

ALLWIMER

CPUFREQ 的源代码位于内核 drivers/cpufreq/目录下:

```
drivers/cpufreq/
   cpufreq-dt.c
    cpufreq-dt-platdev.c
   sun50i-cpufreq-nvmem.c
```

cpufreg-dt.c 为调频调压功能实现代码。 cpufreq-dt-platdev.c 为匹配没有 cpu 分 bin 需求的平台的优码。

sun50i-cpufreq-nvmem.c 为匹配有 cpu 分 bin 需求的平台的代码,它依赖于 nvmem 模块驱 动提供芯片版本信息。

2.5 驱动框架介绍

无。 X falk kill kill light l



3 FAQ

3.1 调试方法

3.1.1 调试节点

1002	-000	100°
节点灯	权限	说明
scaling_setspeed	R/W	设置频率的接口,仅当调频策略为 userspace
		时可用 《 ②
scaling_governor	R/W	调频策略
scaling_max_freq	R/W	软件调频最大频率
scaling_min_freq	R/W	软件调频最小频率
affected_cpus	R	受到该调频策略影响且在线的 cpu
related_cpus	R	受到该调频策略影响的所有 cpu
scaling_cur_freq	R	当前频率
scaling_driver	R	调频驱动名称
scaling_available_governors	R	可用调频策略
cpuinfo_transition_latency	R	频率转换延迟
cpuinfo_max_freq	R / S	硬件最大频率
cpuinfo_min_freq	Ringins	硬件最小频率
cpuinfo_cur_freq	R	硬件实际运行频率
X/X	}``	N/A

节点位于/sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0下

3.2 常见问题

3.2.1 调频策略使用说明

governor	说明	-1098st	9088x
powersace	节能	Inalis	Broats
performance	性能		NV.
userspace	由用户控制		

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利



governor	说明	AND W	
ondemand	按需	XXXXX	
conservative	保守,适用于带电池设备	The state of the s	1
schedutil	利用调度器提供信息进行调频,	与 EAS 调度器一起配合使用	XX

选择合适的governor,并勾选对应的调频驱动即可。

如果需要手动更改频率,选择governor为userspace。

echo userspace > /sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0/scaling_governor

需要注意,CPU调频功能会受到温控功能影响。所以如果有自主调频而不受温控影响的需求,要关闭温控功能。详细参考《thermal模块使用文档》。

3.2.2 怎样获取当前使用的电压频率表

方法一: 使用 sunxi 自定义节点 cpufreq_table。

注意,这个节点并不是每个平台都支持,是需要 kernel 编译 drivers/soc/sunxi/vf-table.c 才有。

```
# mount -t debugfs none /sys/kernel/debug/
/ # cat /sys/kernel/debug/cpufreq_table
freq(kHz)
                vol(mv)
408000
                900
600000
                900
816000
                900
1008000
                980
1200000
                1020
1320000
                1060
                1180
1416000
```

方法二:使用内核原生的 opp 节点。

```
/ # mount -t debugfs none /sys/kernel/debug/

/* 对于Linux5.4 */
/* 获取所有频点的频率,单位是Hz */
/ # cat /sys/kernel/debug/opp/cpu0/opp*/rate_hz
1008000000
1200000000
1320000000
1464000000
408000000
600000000
8160000000

/* 获取所有频点的电压,单位是mV */
/ # cat /sys/kernel/debug/opp/cpu0/opp*/supply-0/u_volt_target
1020000
11000000
```

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利



3.2.3 怎样修改电压频率表

方法一: 直接修改 dts 文件中的 v-f 表, 再重新编译固件。具体参考 Device Tree 配置说明。

方法二:在 uboot 修改 v-f 表,这样不需要重新编译固件。但是安全固件是不支持修改保存,所以机器重启后修改失效。

以某个平台为例,说明如何通过 uboot 修改 v-f 表。其他平台的节点路径和命名可能不同,具体参考 Device Tree 配置说明。

进入 uboot 命令行:

```
/* 获取v-f表 */
=> fdt list /opp_l_table
opp_l_table {
        compatible = "allwinner,sun50i-operating-points"
        nvmem-cells = <0x000000ff 0x00000100>;
        nvmem-cell-names = "speed", "bin";
        opp-shared;
        linux, phandle = <0x0000000fc>
        phandle = <0x000000fc>;
        opp@408000000 {
        };
        opp@600000000 {
        opp@816000000 {
        opp@1008000000 {
        opp@1200000000 {
        };
        opp@1320000000 {
        };
        opp@1416000000 {
        };
        opp@1464000000 {
        };
        opp@1512000000 {
        };
        opp@1608000000 {
        };
};
/* 删除不想要的频点,如408MHz的频点 */
=> fdt rm /opp_l_table/opp@408000000
/* 保存修改,注意安全固件是不支持修改保存
=>\fdt save
```



/* 从uboot启动到内核后,确认频点修改是否正确 */

cat /sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0/scaling_available_frequencies
600000 816000 1008000 1200000 1320000 1464000

3.2.4 怎样验证 cpufreq 电压频率

先获取当前使用的电压频率表,再调节至某个频点,最后实测电压。

/# echo userspace > /sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0/scaling_governor
/# cat /sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0/scaling_available_frequencies
408000 600000 816000 1008000 1200000 1320000 1416000

/ # echo 1200000 > /sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0/scaling_setspeed
/ # cat /sys/devices/system/cpu/cpufreq/policy0/scaling_cur_freq

1200000



版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利



著作权声明

版权所有 © 2021 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。

版权所有 © 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利