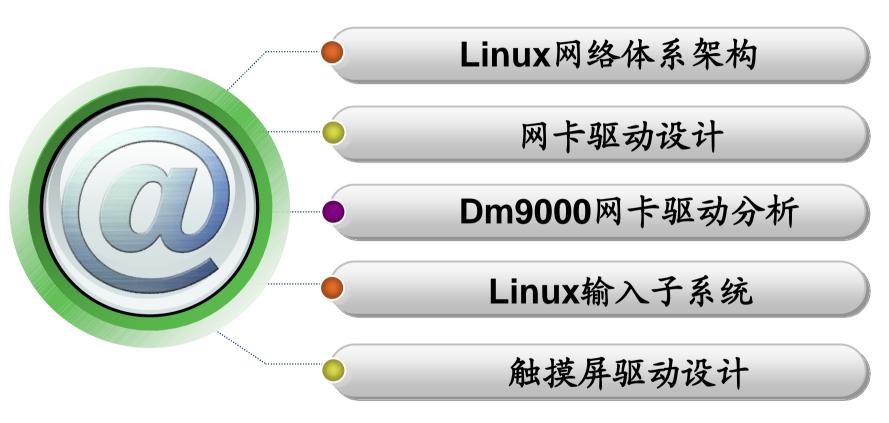


# LINUX 网卡触摸屏驱动程序 版权声明:本课件及其印刷物、视频的版权归成都国嵌信息技术有限公司所有,并保留所有权力:任何单位或个人未经成都国嵌信息技术有限公司书面授权,不得使用该课件及其印刷物、视频从事商业、教学活 动。已经取得书面授权的,应在授权范围内使用,并注明"来源:国嵌"。违反上述声明者,我们将追究其 法律责任。

#### **Contents**

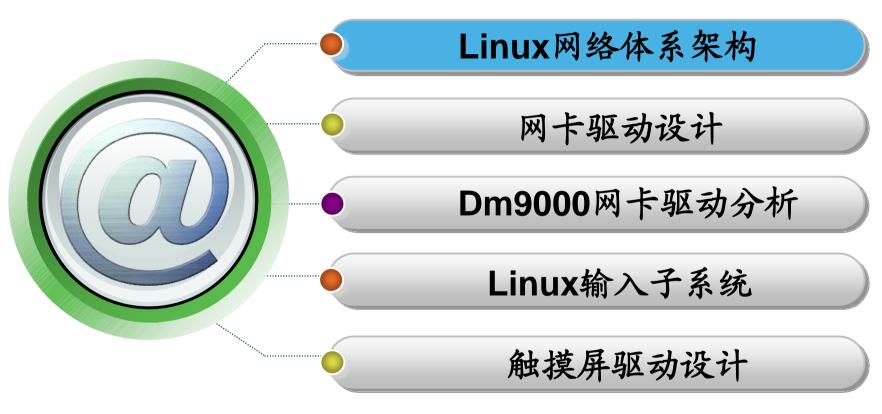






#### **Contents**







# 体系结构



#### 需要掌握的知识点:

- 1. Linux的协议栈层次
- 2. Linux的网络子系统架构

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116

### 协议栈



Linux的优点之一在于它丰富而稳定的 网络协议栈。其范围从协议无关层(例 如通用 socket 层接口或设备层)到各 种具体的网络协议实现。







对于网络的理论介绍一般都采用 OSI (Open Systems Interconnection)模型,但是Linux 中网络栈的介绍一般分为四层的Internet 模型。



# 协议栈层次对比



OSI七层网络模型	Linux TCP/IP 四层概念模型	对应网络协议
应用层		TFTP, FTP, NFS, WAIS
表示层	应用层	Telnet, Rlogin, SNMP, Gopher
会话层		SMTP, DNS
传输层	传输层	TCP, UDP
网络层	网际层	IP, ICMP, ARP, RARP, AKP, UUCP
数据链路层	网络接口	FDDI, Ethernet, Arpanet, PDN, SLIP, PPP
物理层	. , , ,	IEEE 802.1A, IEEE 802.2

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116



### 网络接口层



网络接口层把数据链路层和物理层合并在了一起,提供访问物理设备的驱动程序,对应的网络协议主要是以太网协议。



### 网际层



网络层协议管理离散的计算机间的数据传输,如IP协议为用户和远程计算机提供了信息包的传输方法,确保信息包能正确地到达目的机器。重要的网络层协议包括ARP(地址解析协议)、ICMP(Internet控制消息协议)和IP协议(网际协议)等。



# 传输层



传输层的功能包括:格式化信息流、提供可靠传输。传输层包括TCP(Transmission Control Protocol,传输控制协议)和UDP(User Datagram Protocol,用户数据报协议),它们是传输层中最主要的协议。



# 应用层



应用层位于协议栈的顶端,它的主要任务是服务于应用,如利用FTP(文件传输协议)传输一个文件。常见的应用层协议有: HTTP, FTP, Telnet等。应用层是Linux网络设定很关键的一层,Linux服务器的配置文档主要针对应用层中的协议。



### Linux网络子系统



User space Application layer System call interface Protocol agnostic interface Kernel space Network protocols Device agnostic interface Device drivers Physical device hardware



### Linux网络子系统



Linux 网络子系统的顶部是系统调用接口层。它为 用户空间的应用程序提供了一种访问内核网络子系 统的方法。位于其下面的是一个协议无关层,它提 供了一种通用方法来使用传输层协议。然后是具体 协议的实现,在 Linux 中包括内嵌的协议 TCP、 UDP, 当然还有 IP。然后是设备无关层,它提供了 协议与设备驱动通信的通用接口,最下面是设备驱 动程序。



### 系统调用接口



为应用程序提供访问内核网络子系统的方法: Socket系统调用。



嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116



# 协议无关接口



实现一组通用函数来访问各种不同的协议: 通过socket实现。Linux 中的 socket 使用 struct sock来描述,这个结构包含了特定 socket 所需要的所有状态信息,还包括 socket 所使用的特定协议和在 socket 上可 以执行的一些操作。



### 网络协议



网络协议层用于实现各种具体的网络协议,如: TCP、UDP等。





# 设备无关接口



设备无关接口将协议与各种网络设备驱动连接在一起。 这一层提供一组通用函数供底层网络设备驱动程序使 用,让它们可以对高层协议栈进行操作。首先,设备驱 动程序可能会通过调用 register\_netdevice 或 unregister\_netdevice 在内核中进行注册或注销。调 用者首先填写 net device 结构,然后传递这个结构进 行注册。内核调用它的 init 函数(如果定义了这种函 数),然后执行一组健全性检查,并将新设备添加到设 备列表中(内核中的活动设备链表)。



# 设备无关接口



要从协议层向设备发送数据,需要使用 dev queue xmit 函数,这个函数对数据进行排 队,并交由底层设备驱动程序进行最终传输报文的 接收通常是使用 netif rx 执行的。当底层设备驱动 程序接收到一个报文(包含在所分配的 sk buff 中)时,就会通过调用 netif rx 将 数据上传至设备 无关层,然后,这个函数通过 netif rx schedule 将 sk buff 在上层协议队列中进行排队,供以后进 行处理。



# 驱动程序



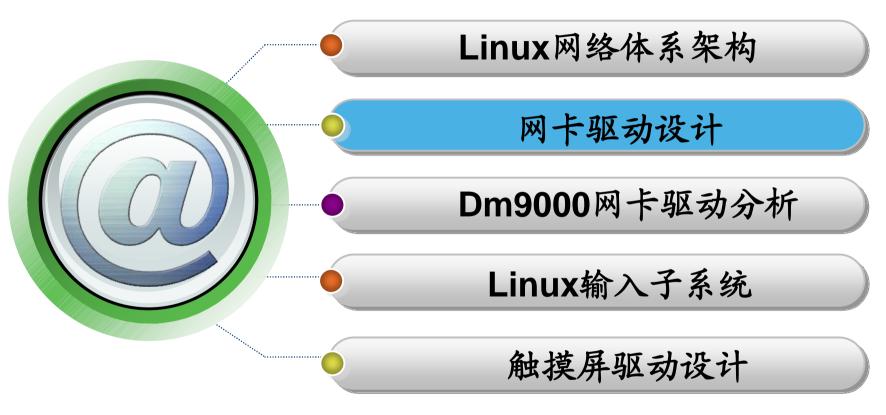
网络体系结构的最底部是负责管理物理网络设备的设备驱动程序层。





#### **Contents**







# 设备描述



每个网络接口都由一个net\_device结构来描述, 该结构可使用如下内核函数动态分配:

1、struct net\_device \*alloc\_netdev(int sizeof\_priv, const char \*mask, void (\*setup)(struct net\_device \*))
sizeof\_priv 私有数据区大小; mask: 设备名; setup 初始化函数

2\ struct net\_device \*alloc\_etherdev(int sizeof\_priv)

两个函数的关系?



### net\_device



#### 结构 net\_device 的主要成员包括:

∨ char name[IFNAMSIZ] 设备名,如: eth%d

✓ unsigned long state

设备状态

∨ unsigned long base\_addr I/O 基地址

✓ unsigned int irq
中断号



### net\_device



vint (\*init)(struct net\_device \*dev)

初始化函数。该函数在register\_netdev时

被调用来完成对 net\_device 结构的初始化

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116



### net\_device



和字符驱动一样, 网络设备也要声明能操作它的函数。有些操作可以保留为 NULL, 有的可以通过 ether\_setup 来使用默认设置。网络接口的设备方法可分为两组:基本的和可选的,基本方法包括那些使用接口所必需的;可选的方法实现更多高级的功能。



# 基本方法



- ✓ int (\*open)(struct net\_device \*dev)

  打开接口。ifconfig 激活时,接口将被打开。
- ✓ int (\*stop)(struct net\_device \*dev)
  停止接口。该什么时候调用呢?
- ✓ int (\*hard\_start\_xmit) (struct sk\_buff \*skb, struct net\_device \*dev)

  数据发送函数。



### 可选操作



✓ int (\*do\_ioctl)(struct net\_device \*dev, struct ifreq \*ifr, int cmd)

处理特定于接口的 ioctl 命令

int (\*set\_mac\_address)(struct net\_device \*dev, void \*addr)

改变Mac地址的函数,需要硬件支持该功能



# 设备注册



网络接口驱动的注册方式与字符驱动不同之处在于它没有主次设备号,并使用如下函数注册。

int register\_netdev(struct net\_device \*dev )



### sk\_buff



Linux内核中的每个网络数据包都由一个套接字缓冲区结构 struct sk\_buff 描述,即一个sk\_buff结构就是一个包,指向sk\_buff的指针通常被称做skb。

#### 该结构包含如下重要成员:

- · struct device \*dev; //处理该包的设备
- \_\_u32 saddr; //IP源地址
- · \_\_u32 daddr; //IP目的地址
- · \_\_u32 raddr; //IP路由器地址



### sk\_buff



■ unsigned char \*head; //分配空间的开始

■ unsigned char \*data; //有效数据的开始

# unsigned char \*tail; //有效数据的结束

# unsigned char \*end; //分配空间的结束

# unsigned long len; //有效数据的长度







#### 操作sk\_buff的内核函数如下:

- · struct sk\_buff \*alloc\_skb(unsigned int len, int priority)
  分配一个sk\_buff 结构,供协议栈代码使用
- · struct sk\_buff \*dev\_alloc\_skb(unsigned int len)

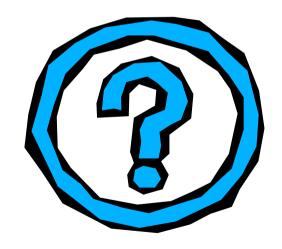
  分配一个sk\_buff 结构,供驱动代码使用







unsigned char \*skb\_push(struct sk\_buff \*skb, int len) 向后移动skb的tail指针,并返回tail移动之前的值。函数常用来:

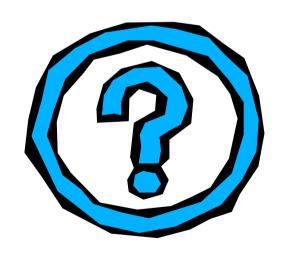








unsigned char \*skb\_put(struct sk\_buff \*skb, int len) 向前移动skb的head指针,并返回head移动之后的值。函数常用来:



嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116



# Skb操作函数



✓ kfree\_skb(struct sk\_buff \*skb)

释放一个sk\_buff 结构,供协议栈代码使用

✓ dev\_kfree\_skb(struct sk\_buff \*skb)

释放一个sk buff 结构,供驱动代码使用



# 设备打开



Open 请求任何它需要的系统资源并且启动接口:

- ∨注册中断, DMA等
- V设置寄存器,启动设备
- Ⅴ启动发送队列



# 设备打开-例



```
int net_open(struct net_device *dev)
 /*申请中断*/
  request_irq(dev->irq, &net_interrupt, SA_SHIRQ,
  "dm9000", dev);
 /* 设置寄存器,启动设备 */
 /*启动发送队列*/
  netif_start_queue(dev);
     嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596
```

嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116





当核心需要发送一个数据包时,它调用hard\_start\_transmit函数,该函数将最终调用到net\_device结构中的hard\_start\_xmit函数指针。



#### 数据接收



网络接口驱动可以实现两种方式的报文接收: 中断和查询,Linux中驱动多采用中断方式。





## 接收流程



- 1、分配Skb skb = dev\_alloc\_skb(pkt->datalen + 2)
- 2、从硬件中读取数据到Skb

3、调用netif\_rx将数据交给协议栈 netif\_rx(skb)



## 中断处理

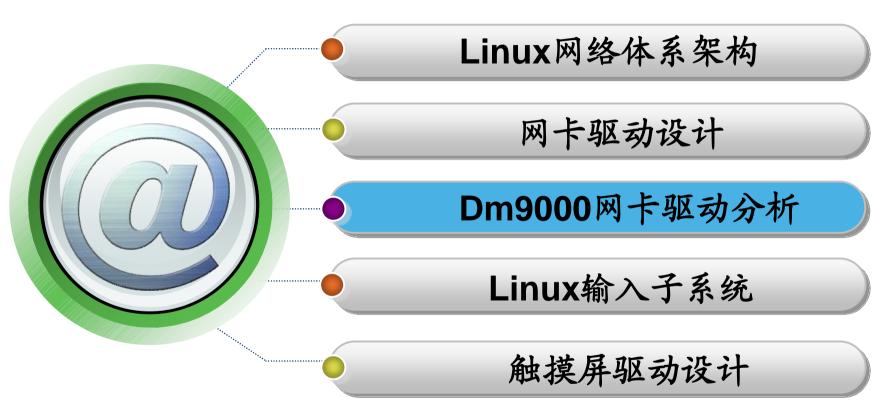


网络接口通常支持3种类型的中断:新报文到 达中断、报文发送完成中断和出错中断。中 断处理程序可通过查看网卡中的中断状态寄 存器,来分辨出中断类型。



#### **Contents**







#### 芯片介绍



DM9000是开发板经常采用的网络芯片,是一种高度集成而且功耗很低的高速网络控制器,可以和CPU直连,支持10/100M以太网连接,芯片内部自带16K的SRAM(3KB用来发送,13KB用来接收)。



#### 芯片介绍



Dm9000在收到由上层发来的以太网帧后,开 始侦听网络线路,如果线路忙,就等到线路 空闲为止,否则立即发送该数据帧。接收时, 它将从以太网收到的数据包在经过解码、去 掉帧头和地址检验等步骤后缓存在片内。在 CRC校验通过后,它会通知CPU收到了数据 帧。



## 寄存器



# 参考《DM9000.pdf》

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



## 工作原理



参考《DM9000.pdf》

9.1 host interface

9.3 packet transmission

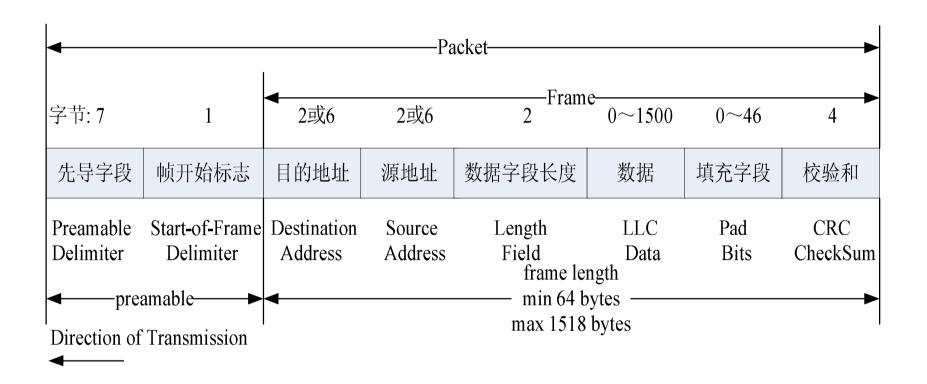
9.4 packet reception

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



#### 以太网帧







## 实例分析



#### dm9000.c



嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



# 实验一



#### dm9000网卡驱动程序设计

#### 要求:

- 1、根据注释,完成网卡驱动程序
- 2、在用户空间通过命令控制网卡

(注:不要将网卡驱动编译进内核,采用ramdisk启动,网卡驱动在内核启动后作为模块加载)

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

#### 实验二



#### 回环网卡驱动程序设计

要求:

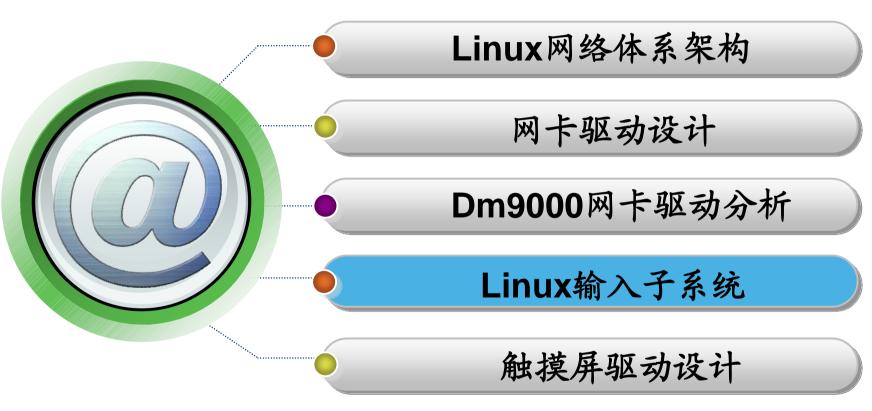
实现回环网卡的发送、接收功能

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



#### **Contents**







#### 输入子系统

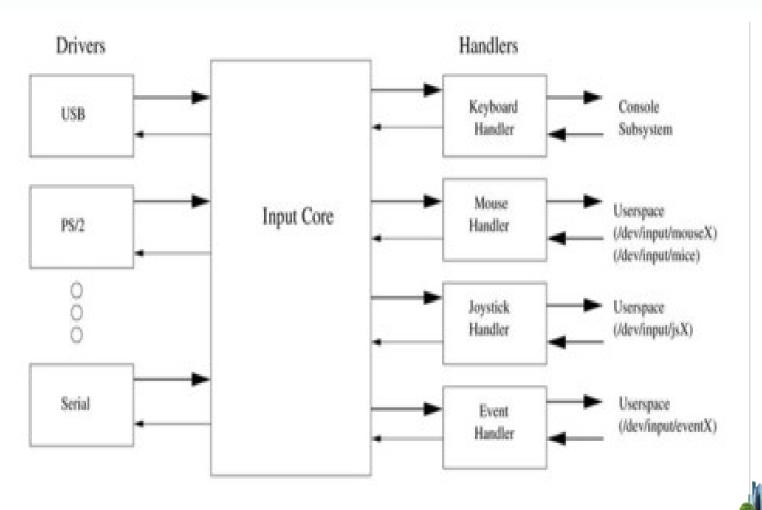


前面章节讲解按键设备驱动,实际上,在 Linux系统中,一种更值得推荐的实现这类设 备驱动的方法是利用input子系统。Linux系 统提供了input子系统,按键、触摸屏、鼠标 等都可以利用input接口函数来实现设备驱 动。



#### 体系结构

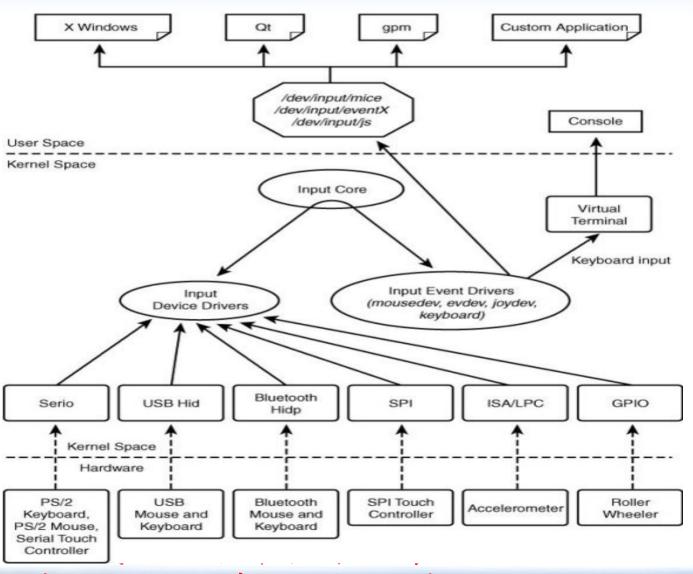




嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

#### 体系结构





#### 设备描述



在Linux内核中, input设备用input dev结构体描 述,使用input子系统实现输入设备驱动的时候, 驱动的核心工作是向系统报告按键、触摸屏、键 盘、鼠标等输入事件(event,通过input\_event 结构体描述),不再需要关心文件操作接口,因 为input子系统已经完成了文件操作接口。驱动报 告的事件经过InputCore和 Eventhandler最终到 达用户空间。

#### 设备注册/注销



V注册输入设备的函数为:

int input\_register\_device(struct input\_dev \*dev)

V注销输入设备的函数为:

void input\_unregister\_device(struct input\_dev \*dev)



#### 驱动实现-事件支持



设备驱动通过set\_bit()告诉input子系统它支持哪些事件, 如下所示:

set\_bit(EV\_KEY, button\_dev.evbit)

Struct iput\_dev中有两个成员,一个是evbit; 一个是keybit。分 别用来表示设备所支持的事件类型和按键类型。

#### 事件类型:

**EV\_KEY** 按键 **EV RST Reset** 

EV\_ABS 绝对坐标 EV REL 相对坐标

EV\_MSC 其它 **EV LED** LED

EV SND 声音 EV REP Repeat

EV\_FF 力反馈 嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596







用于报告EV\_KEY、EV\_REL和EV\_ABS事件的函数分别为:

- void input\_report\_key(struct input\_dev \*dev, unsigned int code, int value)
- void input\_report\_rel(struct input\_dev \*dev, unsigned int code, int value)
- void input\_report\_abs(struct input\_dev \*dev, unsigned int code, int value)

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



#### 驱动实现-报告事件



#### code:

事件的代码。如果事件的类型是EV\_KEY,该代码code 为设备键盘代码。代码值0~127为键盘上的按键代码, 0x110~0x116 为鼠标上按键代码,其中0x110(BTN\_ LEFT)为鼠标左键,0x111(BTN\_RIGHT)为鼠标右 键,0x112(BTN\_ MIDDLE)为鼠标中键。其它代码含义请 参看include/linux/input.h文件

#### value:

事件的值。如果事件的类型是EV\_KEY,当按键按下时值为1,松开时值为0。

#### 驱动实现-报告事件



input\_sync()用于事件同步,它告知事件的接收者:驱动已经发出了一个完整的报告。例如,在触摸屏设备驱动中,一次坐标及按下状态的整个报告过程如下:

- ∨ input\_report\_abs(input\_dev, ABS\_X, x); //X坐标
- ∨ input\_report\_abs(input\_dev, ABS\_Y, y); //Y坐标
- **∨** input\_report\_abs(input\_dev, ABS\_PRESSURE, pres);
- ∨ input\_sync(input\_dev); //同步



# 实例分析



```
/*在按键中断中报告事件*/
static void button_interrupt(int irq, void *dummy, struct pt_regs *fp)
    input report key(&button dev, BTN 0, inb(BUTTON PORT0));
    input report key(&button dev, BTN 0, inb(BUTTON PORT1));
    input sync(&button dev);
static int init button init(void){
   /*申请中断*/
   if (request_irq(BUTTON_IRQ, button_interrupt, 0, "button", NULL))
        return - EBUSY:
   set bit(EV KEY, button dev.evbit)//支持EV KEY事件
   set_bit(BTN_0, button_dev.keybit); //设备支持两个键
   set_bit(BTN_1, button_dev.keybit);
   input register device(&button dev); //注册input设备
        嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596
```



## 应用程序



```
struct input event
      struct timeval time; //按键时间
      u16 type; //类型, 在下面有定义
        u16 code: //要模拟成什么按键
        s32 value;//是按下还是释放
struct input event ev mouse[2];
fd = open ("/dev/input/event3",O RDWR);
while(1)
   count=read(fd, ev mouse, sizeof(struct input event));
   for(i=0;i<(int)count/sizeof(struct input event);i++)</pre>
          if(EV_REL==ev_mouse[i].type)
           printf("time:%ld.%d",ev_mouse[i].time.tv_sec,ev_mouse[i].time.tv_usec);
           printf("type:%d code:%d value:%d\n",ev_mouse[i].type,ev_mouse[i].code,ev_mouse[i].value);
         if(EV KEY==ev mouse[i].type)
           printf("time:%ld.%d",ev_mouse[i].time.tv_sec,ev_mouse[i].time.tv_usec);
           printf(" type:%d code:%d value:%d\n",ev_mouse[i].type,ev_mouse[i].code,ev_mouse[i].value);
          嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596
           嵌入式Linux学习交流QQ群: 65212116
```

#### 实验

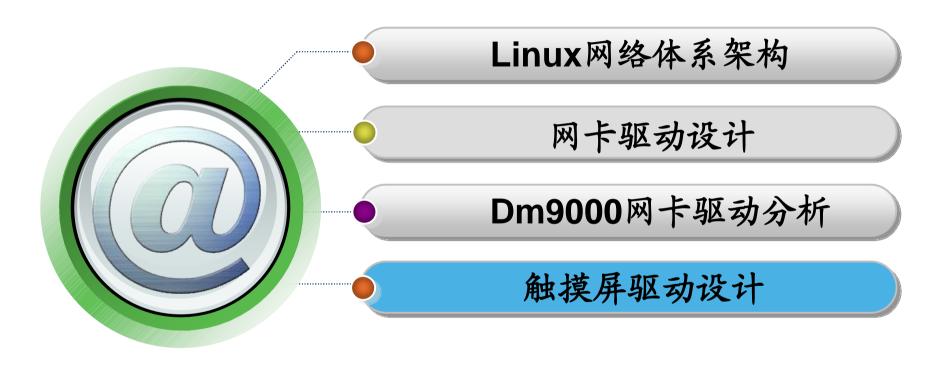


1.将按键驱动程序按照input驱动模式改写 2.改写相应的按键访问应用程序 (在mini2440平台实现)



#### **Contents**





嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



#### 原理概述



触摸屏分为电阻式、电容式、声表面波式和 红外线扫描式等类型,使用得最多的是4线 电阻式触摸屏。 S3C2440触摸屏由横向电 阻比和纵向电阻线组成,由nYPON、 YMON、nXPON、XMON四个控制信号控 制4个MOS管(S1、S2、S3、S4)的通 断。



#### 控制器



#### S3C2440触摸屏控制器有2种处理模式:

- ①X/Y位置分别转换模式。触摸屏控制器包括 两个控制阶段,X坐标转换阶段和Y坐标转 换阶段。
- ②X/Y位置自动转换模式。触摸屏控制器将自 动转换X和Y坐标。



## 工作流程



- Select Separate X/Y Position Conversion Mode or Auto (Sequential) X/Y Position Conversion Mode to get X/Y position.
- 2. Set Touch Screen Interface to Waiting Interrupt Mode,
- 3. If interrupt occurs, then appropriate conversion (Separate X/Y Position Conversion Mode or Auto (Sequential) X/Y Position Conversion Mode) is activated.
- 4. After get the proper value about X/Y position, return to Waiting for Interrupt Mode.

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

# 中断等待



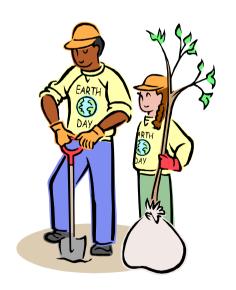
When Touch Screen Controller is in Waiting for Interrupt Mode, it waits for Stylus down. The controller, generates Interrupt (INT\_TC) signals when the Stylus is down on Touch Screen Panel. After an interrupt occurs, X and Y position can be read by the proper conversion mode (Separate X/Y position conversion Mode or Auto X/Y Position Conversion Mode).

嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596

## 实例分析



#### 触摸屏驱动程序



嵌入式Linux技术咨询QQ号: 550491596



# 实验



#### 触摸屏驱动程序设计

#### 要求:

- 1、根据注释,完成驱动程序
  - 2、修改驱动,校准触摸屏

