# Vsync模型

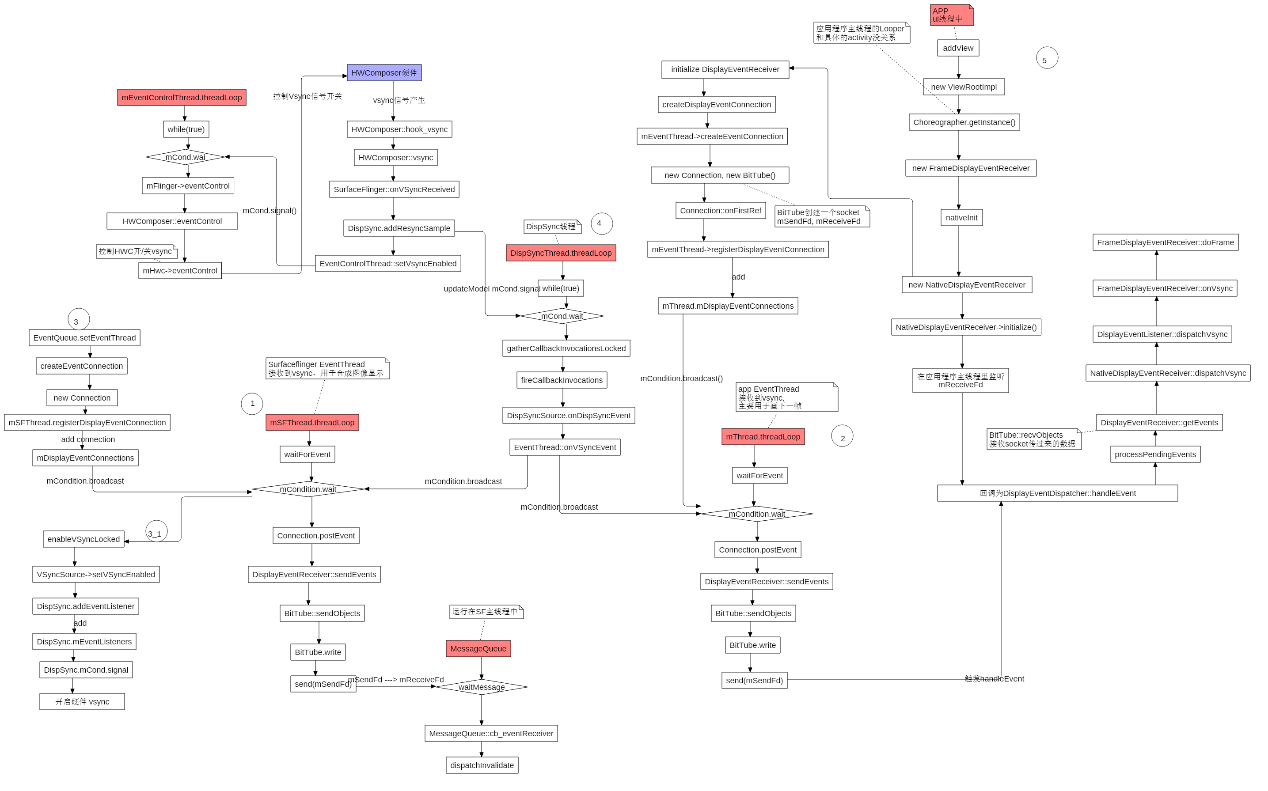
Android 7.0

## Todo

垂直同步（VSYNC）实现原理

<https://www.jianshu.com/p/898af344bcd1>

## Vsync的线程图



进程之前是怎么通信的呢？线程之间的通信呢

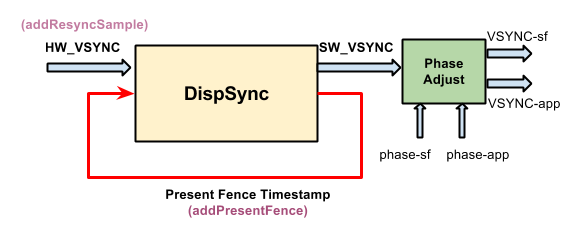
由图1可以看出与vsync相关的SurfaceFlinger线程主要有以下几个

1. **EventControlThread:** 控制硬件vsync的开关
2. **DispSyncThread:** 软件产生vsync的线程
3. **SF EventThread:** 该线程用于SurfaceFlinger接收vsync信号用于渲染
4. **App EventThread:** 该线程用于接收vsync信号并且上报给App进程，App开始画图

从这4个线程，其实我们可以将vsync分为4种不同的类型

* HW vsync, 真实由硬件产生的vsync信号
* SW vsync, 由DispSync产生的vsync信号
* SF vsync, SF接收到的vsync信号
* App vsync, App接收到的vsync信号

[DispSync](https://link.jianshu.com?t=http:/echuang54.blogspot.tw/2015/01/dispsync.html)这篇文章里用了一个非常非常准确的 PLL 图来表示上面4个vsync信号之间的关系。



因此可以看出 SW vsync/App vsync 并不是直接由HW vsync产生的，而是由SW vsync产生的，HW vsync作为SW vsync的参考，动态的更新SW vsync里的模型参数，这样让SW vsync能与HW vsync更加的精确吧。

那么为什么SurfaceFlinger要用SW vsync而不是直接用HW vsync呢？  
猜想可能是因为HW vsync每隔固定时间由显示屏产生中断，然后传给driver, driver再回调给SurfaceFlinger, 这样经过层层回调，会对performance有影响吧。而SW vsync直接由SurfaceFlinger产生，省略了很多步骤。

所以我个人觉得SurfaceFlinger最重要的是要搞明白 SW vsync是怎么运作的。

# EventThread

为什么要先说EventThread? 很奇怪是吧，图2 PLL图 明明是SW vsync将vsync信号传给 VSYNC-sf/VSYNC-app的，怎么还先讲结果了呢？而不先讲DispThread呢？

因为前面所说的4个线程互相影响，且是并行进行的，所以要想用一篇文章(单线程)来很顺利的写清楚(多线程的过程)，而还要交待清楚前因后果，非常考验这个作者的水平。所以第二节先说 EventThread 是为了写好 DispSync 作铺垫的。

由于SF EventThread和APP EventThread是同一套代码, 而SF EventThread先运作起来，所以下面以SF EventThread为例作介绍.

## 2.1 EventThread的初始化

frameworks/native/services/surfaceflinger/SurfaceFlinger\_hwc1.cpp

**void** SurfaceFlinger::init() {

*// start the EventThread*sp<VSyncSource> vsyncSrc = **new** DispSyncSource(&mPrimaryDispSync,  
 vsyncPhaseOffsetNs, **true**, **"app"**);  
mEventThread = **new** EventThread(vsyncSrc, \***this**);  
sp<VSyncSource> sfVsyncSrc = **new** DispSyncSource(&mPrimaryDispSync,  
 sfVsyncPhaseOffsetNs, **true**, **"sf"**);  
mSFEventThread = **new** EventThread(sfVsyncSrc, \***this**);  
mEventQueue.setEventThread(mSFEventThread);

}

如上面所示，生成两个EventThread，一个是APP EventThread, 一个是SF EventThread.它们的区别在于相移phase offset不同，

**static const** int64\_t vsyncPhaseOffsetNs = VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS;  
*// This is the phase offset at which SurfaceFlinger's composition runs.***static const** int64\_t sfVsyncPhaseOffsetNs = SF\_VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS;

| **EventThread** | **相移** |
| --- | --- |
| App | VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS |
| SF | SF\_VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS |

这两个值都可配，这两个一般用来调节performance. 具体可在 **BoardConfig.mk**里配置

frameworks/native/services/surfaceflinger/Android.mk也有

LOCAL\_CFLAGS += -DSF\_VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS=1000000

frameworks/native/services/surfaceflinger/EventThread.cpp

**void** EventThread::onFirstRef() {  
 run(**"EventThread"**, PRIORITY\_URGENT\_DISPLAY + PRIORITY\_MORE\_FAVORABLE);  
}

**bool** EventThread::threadLoop() {  
 signalConnections = waitForEvent(&event); //阻塞式的等待事件发生  
 *// dispatch events to listeners...* **const** size\_t count = signalConnections.size();  
 **for** (size\_t i=0 ; i<count ; i++) {  
 **const** sp<Connection>& conn(signalConnections[i]);  
 *// now see if we still need to report this event* status\_t err = conn->postEvent(event);  
 }  
 **return true**;  
}

sp指针是生成对象结束后会调用onFirstRef.接着又调用Thread的run函数，线程就一直开始反复调用threadLoop.从threadLoop大致可以猜测出来，先等着事件发生(这里也就是vsync事件)，然后将vsync事件分发出去，不同的EventThread(SF/APP EventThread)作的事情就开始不同了。

### 2.2.1接着看 waitForEvent()

Vector< sp<EventThread::Connection> > EventThread::waitForEvent(  
 DisplayEventReceiver::Event\* event)  
{  
 Mutex::Autolock \_l(mLock);  
 Vector< sp<EventThread::Connection> > signalConnections;  
  
 **do** {  
 bool eventPending = **false**;  
 bool waitForVSync = **false**;  
  
 size\_t vsyncCount = 0;  
 nsecs\_t timestamp = 0;  
  
 **for** (int32\_t i=0 ; i<DisplayDevice::NUM\_BUILTIN\_DISPLAY\_TYPES ; i++) {  
 timestamp = mVSyncEvent[i].header.timestamp;  
 **if** (timestamp) {  
 *//如果这时从 mVSyncEvent里取得的timestamp大于0，表明这时已经有vsync事件待发送  
 // mVSyncEvent就是保存VSYNC信号的变量* \*event = mVSyncEvent[i];  
 mVSyncEvent[i].header.timestamp = 0; *//为什么要置为0呢？？* vsyncCount = mVSyncEvent[i].vsync.count;  
 **break**;  
 }  
 }  
  
 **if** (!timestamp) {  
 *//没有vsync事件， 来看下是否有其它pending的event, 这里主要是hotplug的事件* eventPending = !mPendingEvents.isEmpty();  
 **if** (eventPending) {  
 *// we have some other event to dispatch* \*event = mPendingEvents[0];  
 mPendingEvents.removeAt(0);  
 }  
 }  
  
 *// mDisplayEventConnections保存的是注册的Connection的,  
 // SF EventThread线程里只有一个Connection, 而这个Connection主要是用来渲染  
 // 而如果是APP EventThread, 这里会有多个connection* size\_t count = mDisplayEventConnections.size();  
 **for** (size\_t i=0 ; i<count ; i++) {  
 sp<Connection> connection(mDisplayEventConnections[i].promote());  
 **if** (connection != NULL) {  
 bool added = **false**;  
 *//这里的connection->count的值的大小有如下含义  
 // count >= 1 : continuous event. count is the vsync rate 如果在大于等于1，表示会持续接收vsync event  
 // count == 0 : one-shot event that has not fired 表示只接收一次  
 // count ==-1 : one-shot event that fired this round / disabled 等于-1，表示不能再接收vsync事件了* **if** (connection->count >= 0) { *//只能对还能接收的connection进行处理  
 // we need vsync events because at least  
 // one connection is waiting for it* waitForVSync = **true**; *//这个变量后面会用到* **if** (timestamp) {  
 *// we consume the event only if it's time  
 // (ie: we received a vsync event)* **if** (connection->count == 0) { *//如定义一样，如果是一次性的，那么在获得本次vsync后，将它的count置为-1了, 下次只能通过 requestNextVsync 来重置为0  
 // fired this time around* connection->count = -1;  
 signalConnections.add(connection); *//最外层的while判断条件会用到* added = **true**;  
 } **else if** (connection->count == 1 ||  
 (vsyncCount % connection->count) == 0) {  
 *// continuous event, and time to report it* signalConnections.add(connection);  
 added = **true**;  
 }  
 }  
 }  
  
 **if** (eventPending && !timestamp && !added) {  
 *// 此时没有vsync事件，但是有pending的事件，那不管connection是否能接收了  
 // messages.* signalConnections.add(connection);  
 }  
 } **else** {  
 *// we couldn't promote this reference, the connection has  
 // died, so clean-up!* mDisplayEventConnections.removeAt(i);  
 --i; --count;  
 }  
 }  
  
 *// Here we figure out if we need to enable or disable vsyncs* **if** (timestamp && !waitForVSync) {  
 *// vsync事件已经发生了，但是我都还没有client去监听，那么这时你再继续发vsync根本就是多余的  
 // 所以直接disable Vsync, 注意这里并不是真正的disable硬件的VSYNC信号，见下面的分析* disableVSyncLocked();  
 } **else if** (!timestamp && waitForVSync) {  
 *// 有client在监听了，但是还没有vsync事件，那么是否是之前vsync被disable了呢？  
 //就要打开vsync监听，* enableVSyncLocked();  
 }  
   
 **if** (!timestamp && !eventPending) {*//既没有vsync事件，也没有其它pending的事件(hotplug事件)  
 // wait for something to happen* **if** (waitForVSync) { *//但是有client在监听了，这时就等着上报vsync事件即可  
 // This is where we spend most of our time, waiting  
 // for vsync events and new client registrations.  
 //  
 // If the screen is off, we can't use h/w vsync, so we  
 // use a 16ms timeout instead. It doesn't need to be  
 // precise, we just need to keep feeding our clients.  
 //  
 // We don't want to stall if there's a driver bug, so we  
 // use a (long) timeout when waiting for h/w vsync, and  
 // generate fake events when necessary.* bool softwareSync = mUseSoftwareVSync; *//这里只考虑硬件vsync的情况,软件模拟的暂时不考虑* nsecs\_t timeout = softwareSync ? ms2ns(16) : ms2ns(1000);  
 *//如注释所说的，如果是driver的bug,如果硬件一直不上报vsync事件怎么办？？难道就一直等下去？？那client不就饿死了么？  
 //所以这里如果driver不报vsync，那么就软件模拟一个vsync事件，这里的timeout是1000ms，发一个* **if** (mCondition.waitRelative(mLock, timeout) == TIMED\_OUT) {  
 **if** (!softwareSync) {  
 ALOGW(**"Timed out waiting for hw vsync; faking it"**);  
 }  
 *//* ***FIXME: how do we decide which display id the fake*** *// vsync came from ?* mVSyncEvent[0].header.type = DisplayEventReceiver::DISPLAY\_EVENT\_VSYNC;  
 mVSyncEvent[0].header.id = DisplayDevice::DISPLAY\_PRIMARY;  
 mVSyncEvent[0].header.timestamp = systemTime(SYSTEM\_TIME\_MONOTONIC);  
 mVSyncEvent[0].vsync.count++;  
 }  
 } **else** {  
 *// Nobody is interested in vsync, so we just want to sleep.  
 // h/w vsync should be disabled, so this will wait until we  
 // get a new connection, or an existing connection becomes  
 // interested in receiving vsync again.  
 //既没有client, 又没有硬件vsync事件，那么就死等下去* mCondition.wait(mLock);  
 }  
  
 }  
 } **while** (signalConnections.isEmpty());  
  
 *// here we're guaranteed to have a timestamp and some connections to signal  
 // (The connections might have dropped out of mDisplayEventConnections  
 // while we were asleep, but we'll still have strong references to them.)* **return** signalConnections;  
}

#### 创建Connection

当初始化完SF EventThread后，就开始创建SF Connection了。**入口**

mEventQueue.setEventThread(mSFEventThread);

**创建Connection，加入回调函数**

**void** MessageQueue::setEventThread(**const** sp<EventThread>& eventThread)  
{  
 mEventThread = eventThread;  
 mEvents = eventThread->createEventConnection();  
 mEventTube = mEvents->getDataChannel();  
 mLooper->addFd(mEventTube->getFd(), 0, Looper::EVENT\_INPUT,  
 **MessageQueue**::cb\_eventReceiver, **this**);  
}  
sp<EventThread::Connection> EventThread::createEventConnection() **const** {  
 **return new** Connection(const\_cast<EventThread\*>(**this**));  
 *//初始化的Connection的count都为-1，即刚开始的时候，connection都不会接收vsync事件*}

#### **注册Connection**

**void** EventThread::Connection::onFirstRef() {  
 *// NOTE: mEventThread doesn't hold a strong reference on us* mEventThread->registerDisplayEventConnection(**this**);  
}  
status\_t EventThread::registerDisplayEventConnection(   
 **const** sp<**EventThread**::Connection>& connection) {  
 Mutex::Autolock \_l(mLock);  
 mDisplayEventConnections.add(connection);  
 *//加入要SF EventThread里的mDisplayEventConnections里* mCondition.broadcast(); *//并释放mCondition* **return** NO\_ERROR;  
}

mCondition.broadcast()会唤醒之前的mCondition.wait()，但是在**waitForEvent**的while循环为false,再做while一次循环

这时候 timestamp还是为0，还是没有pending的event, 但是这时有SF的connection了，只不过此时connection的count仍然为默认的-1,

最后还是进入 mCondition.wait死等.

**注意:** 实际在调试的时候 registerDisplayEventConnection会比SF EventThread的threadLoop先运行起来，不过最后的结果是一样的。

由第4步可知Connection的初始化count为-1，即表示该Connection不会接收vsync事件，那么这个值是在什么地方被修改的呢？

答案是在SurfaceFlinger初始化的最后initializeDisplays里

### requestNextVsync

initializeDisplays();

flinger->onInitializeDisplays();

setTransactionState(state, displays, 0);

setTransactionFlags(transactionFlags);

signalTransaction();

EventQueue.invalidate();

mEvents->requestNextVsync() //mEvents是Connection实例

EventThread->requestNextVsync(this);

requestNextVsync表示主动去请求获得vsync事件, 上面的意思是将Display初始化后，即显示屏可以工作后，那么SF EventThread就开始要监听vsync事件了。

**void** EventThread::requestNextVsync(  
 **const** sp<**EventThread**::Connection>& connection) {  
 Mutex::Autolock \_l(mLock);  
  
 mFlinger.resyncWithRateLimit();  
  
 **if** (connection->count < 0) {  
 connection->count = 0; *//这里将SurfaceFlinger的Count改为0，变成一次性接收的了* mCondition.broadcast(); *//释放EventThread里的mCondition* }  
}

a) requestNextVsync释放EventThread里的mCondition后,接着会唤醒 EventThread里的上面第5步的mCondition.wait, 这时会再走一遍while循环

b). 这时候timestamp还是为0，还是没有pending的event, 但是这时有SF的connection了, 且此时的connection的count已经被置为了0，表明此时有connection在监听了，即waitForVSync为true

c) 因此执行waitforEvent，满足执行 enableVSyncLocked

**else if** (!timestamp && waitForVSync) {enableVSyncLocked();  
}

d) 继续在waitforEvent中执行mCondition.waitRelative(), 其中超时时间为1000ms

**bool** softwareSync = mUseSoftwareVSync;  
 nsecs\_t timeout = softwareSync ? ms2ns(16) : ms2ns(1000);  
 **if** (mCondition.waitRelative(mLock, timeout) == TIMED\_OUT) {  
 **if** (!softwareSync) {  
 ALOGW(**"Timed out waiting for hw vsync; faking it"**);  
 }  
 *//* ***FIXME: how do we decide which display id the fake*** *// vsync came from ?* mVSyncEvent[0].header.type = DisplayEventReceiver::DISPLAY\_EVENT\_VSYNC;  
 mVSyncEvent[0].header.id = DisplayDevice::DISPLAY\_PRIMARY;  
 mVSyncEvent[0].header.timestamp = systemTime(SYSTEM\_TIME\_MONOTONIC);  
 mVSyncEvent[0].vsync.count++;  
 }

那么 enableVSyncLocked 这个函数又是干什么的呢？

### enableVSyncLocked

**void** EventThread::enableVSyncLocked() {  
 **if** (!mUseSoftwareVSync) {  
 *// never enable h/w VSYNC when screen is off* **if** (!mVsyncEnabled) { *//这里只考虑硬件vsync的情况，而不考虑软件模拟的情况* mVsyncEnabled = **true**;  
 mVSyncSource->setCallback(static\_cast<VSyncSource::Callback\*>(**this**));  
 mVSyncSource->setVSyncEnabled(**true**);  
 }  
 }  
 mDebugVsyncEnabled = **true**;  
 sendVsyncHintOnLocked();  
}

这里只考虑硬件vsync的情况，即mUseSoftwareVSync为false的情况，最后调用到 setVsyncEnabled, 且其值为true

frameworks/native/services/surfaceflinger/SurfaceFlinger\_hwc1.cpp

sf

virtual **void** setVSyncEnabled(bool enable) {  
 Mutex::Autolock lock(mVsyncMutex);  
 **if** (enable) {  
 *// 将EventListener最终加入到DispSyncThread的mEventListeners里* status\_t err = mDispSync->addEventListener(mName, mPhaseOffset,  
 static\_cast<DispSync::Callback\*>(**this**));  
 **if** (err != NO\_ERROR) {  
 ALOGE(**"error registering vsync callback: %s (%d)"**, strerror(-err), err);  
 }  
 *//ATRACE\_INT(mVsyncOnLabel.string(), 1);* } **else** {  
 *//相反如果 enable 为false时，那么就从EventListeners里删除掉* status\_t err = mDispSync->removeEventListener(static\_cast<DispSync::Callback\*>(**this**));  
 **if** (err != NO\_ERROR) {  
 ALOGE(**"error unregistering vsync callback: %s (%d)"**,strerror(-err), err);  
 }  
 *//ATRACE\_INT(mVsyncOnLabel.string(), 0);* }  
 mEnabled = enable;  
}

status\_t addEventListener(**const char**\* name, nsecs\_t phase,  
 **const** sp<DispSync::Callback>& callback) {  
 **if** (kTraceDetailedInfo) ATRACE\_CALL();  
 Mutex::Autolock lock(mMutex);  
  
 **for** (size\_t i = 0; i < mEventListeners.size(); i++) {  
 **if** (mEventListeners[i].mCallback == callback) {  
 **return** BAD\_VALUE;  
 }  
 }  
  
 EventListener listener;  
 listener.mName = name;  
 listener.mPhase = phase;  
 listener.mCallback = callback;  
  
 *// listener里的mLastEventTime这个在这里初始化的意义是防止之前的VSYNC事件被发送出去了  
 // We want to allow the firstmost future event to fire without  
 // allowing any past events to fire* listener.mLastEventTime = systemTime() - mPeriod / 2 + mPhase - mWakeupLatency;  
  
 mEventListeners.push(listener);  
 *//DispSyncThread的 mCond释放* mCond.signal();  
  
 **return** NO\_ERROR;  
}

主要是为DispSyncThread添加EventListener, 那下面这节就是为DispSyncThread设置Peroid. 这样DispSync模型就可以动作起来了。

# 开关硬件HWC

在SurfaceFlinger初始化Display后，会调用resyncToHardwareVsync跟硬件vsync进行同步

initializeDisplays();

flinger->onInitializeDisplays();

setPowerModeInternal()

resyncToHardwareVsync(true);

repaintEverything();

## resyncToHardwareVsync函数

**void** SurfaceFlinger::resyncToHardwareVsync(bool makeAvailable) {  
 Mutex::Autolock \_l(mHWVsyncLock);  
  
 **if** (makeAvailable) {  
 *// mHWVsyncAvailable表示HW vsync被enable了* mHWVsyncAvailable = **true**;  
 } **else if** (!mHWVsyncAvailable) {  
 *// Hardware vsync is not currently available, so abort the resync  
 // attempt for now* **return**;  
 }  
  
 *//获得显示设备的刷新率，比如60HZ, 那么period就是16.6667ms,即每隔16.6667就会产生一个硬件vsync信号***const** nsecs\_t period =  
 getHwComposer().getRefreshPeriod(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY);  
 *//当前这个值跟具体的显示设备有关，并不一定是60HZ* mPrimaryDispSync.reset();  
 *//设置DispSync模型里period为显示设备的频率* mPrimaryDispSync.setPeriod(period);  
  
 *//mPrimaryHWVsyncEnabled表示当前的硬件vsync是否enable,* **if** (!mPrimaryHWVsyncEnabled) {  
 mPrimaryDispSync.beginResync();  
 *//如果硬件vsync没有enable,那么就通知EventControlThread去通知硬件enable VSYNC，这个和DispSync的setVsyncEnabled是不一样的* mEventControlThread->setVsyncEnabled(**true**);  
 mPrimaryHWVsyncEnabled = **true**;  
 }  
}

## setPeriod 更新mPeriod

mPrimaryDispSync.setPeriod(period);

void DispSync::setPeriod(nsecs\_t period) {

Mutex::Autolock lock(mMutex);

mPeriod = period;

mPhase = 0;

mReferenceTime = 0;

mThread->updateModel(mPeriod,mPhase,mReferenceTime);

}

**mPeriod**表示具体的硬件产生vsync的时间间隔  
**mThread**是DispSyncThread， DispSync在初始化的时候直接生成一个线程DispSyncThread并运行起来

**void** updateModel(nsecs\_t period, nsecs\_t phase, nsecs\_t referenceTime) {  
 **if** (kTraceDetailedInfo) ATRACE\_CALL();  
 Mutex::Autolock lock(mMutex);  
 mPeriod = period;  
 mPhase = phase;  
 mReferenceTime = referenceTime;  
 mCond.signal();  
}

updateModel里会再次唤醒 DispSyncThread的里的 mCond, 注意此时 mPeroid已经不为0了。

# 硬件Vsync的控制

## 4.1 默认开闭硬件vsync

SurfaceFlinger在初始化HWComposer时会默认关闭硬件Vsync信号，这里直接调用eventControl.  
具体代码如下

**HWComposer**::HWComposer() {  
 eventControl(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY, HWC\_EVENT\_VSYNC, 0);  
}  
  
**void** HWComposer::eventControl(**int** disp, **int** event, **int** enabled) {  
 err = mHwc->eventControl(mHwc, disp, event, enabled);  
}

mHwc是hwc\_composer\_device\_1类型，它表示是对一个硬件设备的抽象吧，通过它就可以控制和使用硬件相关功能吧。

那么硬件的Vsync是在什么时候被打开的呢?

## 4.2 打开硬件vsync

具体是在**3.1 resyncToHardwareVsync** 函数最后的代码打开的。  
resyncToHardwareVsync函数从字面上看来就是和硬件的Vsync进行同步的意思。

**if** (!mPrimaryHWVsyncEnabled) {  
 mPrimaryDispSync.beginResync();  
 *//如果硬件vsync没有enable,那么就通知EventControlThread去通知硬件enable VSYNC，  
 //这个和DispSync的setVsyncEnabled是不一样的* mEventControlThread->setVsyncEnabled(**true**);  
 mPrimaryHWVsyncEnabled = **true**;  
}

resyncToHardwareVsync函数通过EventControlThread去控制硬件Vsync信号的开关

**void** EventControlThread::setVsyncEnabled(bool enabled) {  
 Mutex::Autolock lock(mMutex);  
 mVsyncEnabled = enabled; *// mVsyncEnabled一个控制开关* mCond.signal(); *//释放EventControlThread里的mCond信号*}

setVsyncEnabled会释放mCond信号，这样在EventControlThread的threadLoop里的mCond会被唤醒去操作硬件Vsync开关了

**bool** EventControlThread::threadLoop() {  
 Mutex::Autolock lock(mMutex);  
  
 **bool** vsyncEnabled = mVsyncEnabled;  
  
#ifdef USE\_HWC2  
 mFlinger->setVsyncEnabled(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY, mVsyncEnabled);  
#else  
 mFlinger->eventControl(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY, SurfaceFlinger::EVENT\_VSYNC,  
 mVsyncEnabled);  
#endif  
  
 **while** (**true**) {  
 status\_t err = mCond.wait(mMutex);  
 **if** (err != NO\_ERROR) {  
 ALOGE(**"error waiting for new events: %s (%d)"**,  
 strerror(-err), err);  
 **return false**;  
 }  
  
 **if** (vsyncEnabled != mVsyncEnabled) {  
#ifdef USE\_HWC2  
 mFlinger->setVsyncEnabled(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY, mVsyncEnabled);  
#else  
 mFlinger->eventControl(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY,  
 SurfaceFlinger::EVENT\_VSYNC, mVsyncEnabled);  
#endif  
 vsyncEnabled = mVsyncEnabled;  
 }  
 }  
  
 **return false**;  
}

好了，经过三节的铺垫终于可以说下DispSync.

# DispSync模型

DispSync 是定义在SurfaceFlinger类里的成员变量，因此在初始化 SurfaceFlinger时，就会初始化DispSync， 它在SurfaceFlinger里的具体定义是

**DispSync mPrimaryDispSync**

而DispSync在初始化的时候会生成 DispSyncThread 线程，紧接着将 DispSyncThread run起来，根据C++ Thread模型， DispSyncThread 会循环调用threadLoop() 函数。

下面来看下 DispSyncThread 里的 threadLoop()函数, 之所以把它的所有代码粘贴上来，是方便以后回顾之用

## 5.1 DispSync模型运作

### 5.1.1 等待可用的EventListener

frameworks/native/services/surfaceflinger/DispSync.cpp

virtual bool threadLoop() {  
 status\_t err;  
 nsecs\_t now = systemTime(SYSTEM\_TIME\_MONOTONIC);  
 *//获得当前的系统时间，这个是比较老的时间了* **while** (**true**) {  
 Vector<CallbackInvocation> callbackInvocations;  
  
 nsecs\_t targetTime = 0;  
  
 { *// Scope for lock* Mutex::Autolock lock(mMutex);  
  
 **if** (kTraceDetailedInfo) {  
 ATRACE\_INT64(**"DispSync:Frame"**, mFrameNumber);  
 }  
 ALOGV(**"[%s] Frame %"** PRId64, mName, mFrameNumber);  
 ++mFrameNumber;  
 *//mFrameNumber仅仅是一个计数而已，没有实际用处，它和vsync个数是不等同的* **if** (mStop) {  
 **return false**;  
 }  
  
 *//当threadLoop第一次进来后，由于mPeriod初始化为0，所以一直死等在这里* **if** (mPeriod == 0) {  
 err = mCond.wait(mMutex); *// \*\*blockingA\*\** **if** (err != NO\_ERROR) {  
 ALOGE(**"error waiting for new events: %s (%d)"**, strerror(-err), err);  
 **return false**;  
 }  
 **continue**;  
 }

targetTime = computeNextEventTimeLocked(now);  
 ...  
 }  
 }

当threadLoop第一次运行，mPeriod初始化为0，所以一直死等在**"blockingA"**处。

### 5.1.2 往DispSyncThread里加入EventListener

具体是在 setVSyncEnabled里，**参考 2.2.3 enableVSyncLocked**  
**setVSyncEnabled** 将 EventListener添加到 DispSync 里的mEventListeners里，然后释放mCond.signal(), 继而mCond会唤醒 5.1.1 中的 [**blockingA**](#dispsync_firstrun).

注意此时 mPeriod 依然为0，所以线程也一直死等在**"blockingA"** 处, 但是DispSyncThread的 mEventListeners 已经加入了listener了。

### 5.1.3 DispSyncThread收到mPeriod更新

由5.1.2可知，由于mPeriod为0，所以线程一直死等在**blockingA**处，  
而由**3.2 setPeriod**可知，此时mPeriod已经被更新成显示设备的刷新率了，且 mCond已经被释放了，因此 **blockingA** mCond.wait()被唤醒了。

这时进入threadLoop的第二阶段，计算下一个Vsync信号的时间戳，并且上报给EventListener. 就这样，DispSyncThread模型就运作起来了。

## 5.2 更新DispSync模型

由 4.2 小节可知，硬件Vsync已经在resyncToHardwareVsync被打开了，既然打开了，那么只要有硬件Vsync信号产生，就可回调 hook\_vsync函数(hook\_vsync函数在HWComposer的初始化的时候被注册的)

### 5.2.1 hook\_vsync的回调函数

**void** HWComposer::hook\_vsync(**const** struct hwc\_procs\* procs, **int** disp,  
 int64\_t timestamp) {  
 cb\_context\* ctx = reinterpret\_cast<cb\_context\*>(  
 const\_cast<hwc\_procs\_t\*>(procs));  
 ctx->hwc->vsync(disp, timestamp);  
}

**具体调用到HWComposer的vsync**

**void** HWComposer::vsync(**int** disp, int64\_t timestamp) {  
 **if** (uint32\_t(disp) < HWC\_NUM\_PHYSICAL\_DISPLAY\_TYPES) {  
 {  
 Mutex::Autolock \_l(mLock);  
  
 *// 防止重复上报相同的vsync  
 // There have been reports of HWCs that signal several vsync events  
 // with the same timestamp when turning the display off and on. This  
 // is a bug in the HWC implementation, but filter the extra events  
 // out here so they don't cause havoc downstream.* **if** (timestamp == mLastHwVSync[disp]) {  
 ALOGW(**"Ignoring duplicate VSYNC event from HWC (t=%"** PRId64 **")"**, timestamp);  
 **return**;  
 }  
  
 mLastHwVSync[disp] = timestamp;  
 }  
  
 **char** tag[16];  
 snprintf(tag, sizeof(tag), **"HW\_VSYNC\_%1u"**, disp);  
 ATRACE\_INT(tag, ++mVSyncCounts[disp] & 1);  
 *//回调 onVsyncReceived函数* mEventHandler.onVSyncReceived(disp, timestamp);  
 }  
}

### onVsyncReceived

**构建模型哦，实际上确实会关闭**

**void** SurfaceFlinger::onVSyncReceived(**int** type, nsecs\_t timestamp) {  
 bool needsHwVsync = **false**;  
  
 { *// Scope for the lock* Mutex::Autolock \_l(mHWVsyncLock);  
 *// 这里的type为0，表示的是primary display,   
 // 而 mPrimaryHWVsyncEnabled 在最初的resyncToHardwareVsync里已经被设置为true了，  
 // 所以这里会进入addResyncSample* **if** (type == 0 && mPrimaryHWVsyncEnabled) {  
 needsHwVsync = mPrimaryDispSync.addResyncSample(timestamp);  
 }  
 }  
 *//addResyncSample会根据现有的硬件Vsync样本计算SW Vsync模型，如果误差已经在可接受范围内  
 // 即认为不再需要硬件Vsync样本了，就得关闭硬件Vsync  
 // 反之，如果误差还比较大，这里还需要继续加入硬件Vsync样本继续计算SW Vsync模型   
 // enableHardwareVsync/disableHardwareVsync都是通过EventControlThread去控制硬件Vsync开关* **if** (needsHwVsync) {  
 enableHardwareVsync();  
 } **else** {  
 disableHardwareVsync(**false**);  
 }  
}

### 5.2.3 addResyncSample

addResyncSample函数从字面上来讲就是加入硬件vsync的样本，目的是为了计算更新SW Vsync里面的参数。 具体的解释全部以注释的方式写在代码里了。

bool DispSync::addResyncSample(nsecs\_t timestamp) {  
 Mutex::Autolock lock(mMutex);  
  
 *//这里MAX\_RESYNC\_SAMPLES为32，即最大只保存32次硬件vsync时间戳，用来计算SW vsync模型.  
 // mNumResyncSamples 表示已经有多少个硬件vsync 样本了  
 // 如果 mNumResyncSamples 等于32个了，那么下一次vsync来了，就用 mFirstResyncSample来记录是第几个  
 // 如果保存的vsync个数达到最大32个的时候， 这样 mNumResyncSamples 和  
 // mFirstResyncSample 两个变量就组成一个窗口(长度为32)向前滑动,  
 // 在滑动过程中丢掉最老的硬件vsync样本* size\_t idx = (mFirstResyncSample + mNumResyncSamples) % MAX\_RESYNC\_SAMPLES;  
 *// mResyncSamples 记录每个硬件vsync样本的时间戳，在计算sw vsync的模型时有用* mResyncSamples[idx] = timestamp;  
  
 *//如果是第一个硬件vsync样本，就直接更新模型 (注意，这里的第一个硬件vsync并不是指开机后的第一个vsync,  
 //而是指 mNumResyncSamples被清0后的第一个vsync信号)，具体在是beginResync里清0的  
 //这里提前说一下，当SW Vsync与硬件Vsync误差比较大后，要重新校准，这里就要 beginResync,  
 //它主要是重置一些值 ，比如 mNumResyncSamples, 既然有误差了，那么之前保存的硬件vsync样本就不能用了，就重新保存新的硬件vsync样本来调节精度了  
 //所这里也很好理解，首先让SW Vsync模型以第一个硬件vsync为基准(注意第一个硬件vsync的含义)，然后再慢慢调节它的精度* **if** (mNumResyncSamples == 0) {  
 mPhase = 0;  
 mReferenceTime = timestamp; *//参考时间设置为第一个硬件vsync的时间戳* mThread->updateModel(mPeriod, mPhase, mReferenceTime);  
 }  
  
 *//更新 mNumResyncSamples 或 mFirstResyncSample的值* **if** (mNumResyncSamples < MAX\_RESYNC\_SAMPLES) {  
 mNumResyncSamples++;  
 } **else** {  
 mFirstResyncSample = (mFirstResyncSample + 1) % MAX\_RESYNC\_SAMPLES;  
 }  
  
 *// 开始计算更新SW vsync 模型* updateModelLocked();  
  
 *// mNumResyncSamplesSincePresent 表示的是当目前的硬件 vsync samples个数大于4个时，就重置error信息。  
 // 注意，在硬件vsync被enable的条件下fence是无效的，所以在这里需要将error信息清空，  
 // 但是为什么要大于MAX\_RESYNC\_SAMPLES\_WITHOUT\_PRESENT(4)时才去reset error信息呢？  
 //注意: 当mNumResyncSamplesSincePresent大于4时，意味着已经保存有6个硬件Vsync样本了，自己好好算算，  
 //由于在硬件Vsync在enable时fence无效，那么应该是每来一个硬件Vsync就应该要reset error呀？为啥还要等到6个过后才reset呢？  
 //确实是这样的，但是在updateModelLocked中，要更新SW vsync模型，至少得有6个及以上的样本才行，所以至少要有6个硬件vsync样本，  
 //所以fense在前6个硬件vsync样本都是无效的，因此不必每次都reset，只要它大于6个过后再reset，真的是细思极恐啊。* **if** (mNumResyncSamplesSincePresent++ > MAX\_RESYNC\_SAMPLES\_WITHOUT\_PRESENT) {  
 resetErrorLocked();  
 }  
  
 **if** (kIgnorePresentFences) {  
 *// If we don't have the sync framework we will never have  
 // addPresentFence called. This means we have no way to know whether  
 // or not we're synchronized with the HW vsyncs, so we just request  
 // that the HW vsync events be turned on whenever we need to generate  
 // SW vsync events.* **return** mThread->hasAnyEventListeners();  
 }  
 *// 如果模型更新了，并且产生的错误小于 kErrorThreshold/2 这个值 (这个值是错误容忍度)，那么 modelLocked就被置为true, 即模型被锁定，模型被锁定的含义是  
 // 现在SW vsync工作的很好，暂时不需要硬件Vsync来进行校正了，最后会将硬件Vsync给disable掉* bool modelLocked = mModelUpdated && mError < (kErrorThreshold / 2);  
 ALOGV(**"[%s] addResyncSample returning %s"**, mName,  
 modelLocked ? **"locked"** : **"unlocked"**);  
 **return** !modelLocked;  
}

接下来继续看下是怎样更新模型里的参数的

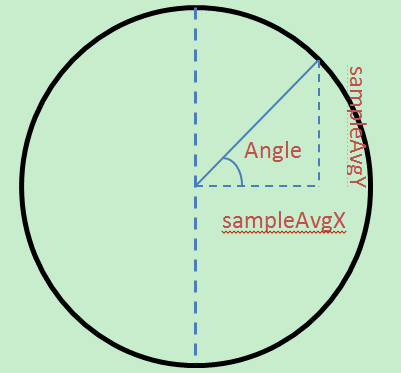
### 5.2.4 updateModelLocked更新模型参数

updateModelLocked函数是根据已经保存的硬件Vsync样本来计算模型的参数。

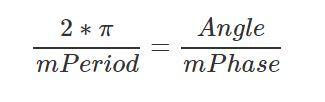
**void** DispSync::updateModelLocked() {  
 *// 如果已经保存了6个以上的 硬件 vsync 样本后，就要开始计算 sw vsync模型了* **if** (mNumResyncSamples >= MIN\_RESYNC\_SAMPLES\_FOR\_UPDATE) {  
 nsecs\_t durationSum = 0;  
 nsecs\_t minDuration = INT64\_MAX;  
 nsecs\_t maxDuration = 0;  
 *//还记得上面 如果 mNumResyncSamples=0,即第一个硬件vsync时，直接更新SW vsync模型了，所以这里把第一个给去除掉* **for** (size\_t i = 1; i < mNumResyncSamples; i++) {  
 size\_t idx = (mFirstResyncSample + i) % MAX\_RESYNC\_SAMPLES;  
 size\_t prev = (idx + MAX\_RESYNC\_SAMPLES - 1) % MAX\_RESYNC\_SAMPLES;  
  
 *// mResyncSamples[idx] - mResyncSamples[prev] 这个差值就是计算出两个硬件vsync样本之间的时间间隔* nsecs\_t duration = mResyncSamples[idx] - mResyncSamples[prev];  
 *// durationSum 表示保存的所有样本(除去第一个vsync)时间间隔之后，用于后面计算 平均 mPeriod* durationSum += duration;  
 minDuration = min(minDuration, duration);  
 maxDuration = max(maxDuration, duration);  
 }  
  
 *// 去掉一个最小，一个最大值再来计算平均值，这个平均值就是硬件vsync产生的时间间隔  
 // Exclude the min and max from the average* durationSum -= minDuration + maxDuration;  
 *// 这里减去3是 一个最大，一个最小，还有第一个硬件vsync* mPeriod = durationSum / (mNumResyncSamples - 3);  
  
 *//下面计算出模型需要的偏移, 因为现在 mPeriod 算出来的是平均值，所以并不是真的硬件vsync时间间隔就是 mPeriod, 存在着偏移与噪音(这个和样本个数有很大的关系)  
 // 即有些样本信号的时间间隔大于平均值，而有些样本时间间隔小于平均值，而这些与 mPriod的差值就是偏移  
 // 下面就是要算出这些平均的偏移值* **double** sampleAvgX = 0;  
 **double** sampleAvgY = 0;  
 *//将硬件vsync的时间间隔换算成对应的度数,即刻度，这里的刻度表示每ns代表多少度* **double** scale = 2.0 \* M\_PI / **double**(mPeriod);  
 *// Intentionally skip the first sample  
 //同样去掉第一个样本* **for** (size\_t i = 1; i < mNumResyncSamples; i++) {  
 size\_t idx = (mFirstResyncSample + i) % MAX\_RESYNC\_SAMPLES;  
 nsecs\_t sample = mResyncSamples[idx] - mReferenceTime;  
 *// 这里对mPeriod取余就是相对于mPeriod倍数的偏移值，然后将其转换成对应的度数* **double** samplePhase = **double**(sample % mPeriod) \* scale;  
 sampleAvgX += cos(samplePhase); *//依次累加成 sampleAvgX* sampleAvgY += sin(samplePhase); *//依次累加成 sampleAvgY* }  
  
 *//获得在x轴与y轴的偏移的平均值* sampleAvgX /= **double**(mNumResyncSamples - 1);  
 sampleAvgY /= **double**(mNumResyncSamples - 1);  
  
 *//最后再通过atan2获得最终的相移值* mPhase = nsecs\_t(atan2(sampleAvgY, sampleAvgX) / scale);  
  
 *//如果相移偏过了mPeriod的一半，那么重新调整一下* **if** (mPhase < -(mPeriod / 2)) {  
 mPhase += mPeriod;  
 ALOGV(**"[%s] Adjusting mPhase -> %"** PRId64, mName, ns2us(mPhase));  
 }  
  
 **if** (kTraceDetailedInfo) {  
 ATRACE\_INT64(**"DispSync:Period"**, mPeriod);  
 ATRACE\_INT64(**"DispSync:Phase"**, mPhase + mPeriod / 2);  
 }  
  
 *// 这个 mRefreshSkipCount 一般为0，它的意思是多少个vsync才进行刷新，即人为的降低显示设备的刷新率了  
 // mRefreshSkipCount 通过 setRefreshSkipCount来设置  
 // Artificially inflate the period if requested.* mPeriod += mPeriod \* mRefreshSkipCount;  
  
 *// 将最新的 偏移 mPhase和 vsync时间间隔mPeriod和mReferenceTime更新到SW vsync模型当中* mThread->updateModel(mPeriod, mPhase, mReferenceTime);  
  
 *// 模型更新了* mModelUpdated = **true**;  
 }  
}

下面来看下几个比较重要的变量

1. 硬件vsync样本个数 MIN\_RESYNC\_SAMPLES\_FOR\_UPDATE  
   要6个硬件vsync样本以上才计算，当然样本越多，模型越精确
2. mPeriod  
   即是显示屏的刷新率，这里mPeriod是根据样本个数去掉一个最大一个最小，算平均
3. mPhase  
   这个是偏移移时间，这个相称和具体的SF/APP Thread里固定的相称是不一样的，这个相移是针对 mPeroid的一个偏移。
4. mModelUpdated  
   这个bool变量表示是否模型已经更新了
5. mReferenceTime  
   这个是第一个硬件Vsync的时间，每次SW vsync计算下一个vsync时间时，都是以该时间作为基准，这样可以减少误差。  
   为什么不以上一个SW vsync时间为基准呢？  
   想像一下，如果SW vsync的每一个Vsync都以上一个vsync时间作为基准，那相当于误差就会不停的累加，而如果以第一个硬件vsync时间作基准，那每次vsync的误差是不会累加的。



*//将硬件vsync的时间间隔换算成对应的度数,即刻度，这里的刻度表示每ns代表多少度***double scale** = 2.0 \* M\_PI / **double**(mPeriod);  
*// Intentionally skip the first sample  
//同样去掉第一个样本* **for** (size\_t **i** = 1; i < mNumResyncSamples; **i**++) {  
 size\_t idx = (mFirstResyncSample + **i**) % MAX\_RESYNC\_SAMPLES;  
 nsecs\_t sample = mResyncSamples[idx] - mReferenceTime;  
 *// 这里对mPeriod取余就是相对于mPeriod倍数的偏移值，然后将其转换成对应的度数* **double** samplePhase = **double**(sample % mPeriod) \* **scale**;  
 sampleAvgX += cos(samplePhase); *//依次累加成 sampleAvgX* sampleAvgY += sin(samplePhase); *//依次累加成 sampleAvgY*}  
  
*//获得在x轴与y轴的偏移的平均值*sampleAvgX /= **double**(mNumResyncSamples - 1);  
sampleAvgY /= **double**(mNumResyncSamples - 1);  
  
*//最后再通过atan2获得最终的相移值*mPhase = nsecs\_t(atan2(sampleAvgY, sampleAvgX) / **scale**);



mPhase对应的角度Angle是通过atan2(sampleAvgY, sampleAvgX)计算出来的，  
最后将角度/scale即可得到相移，单位也是纳秒.

### 计算SW vsync下一个vsync时间点

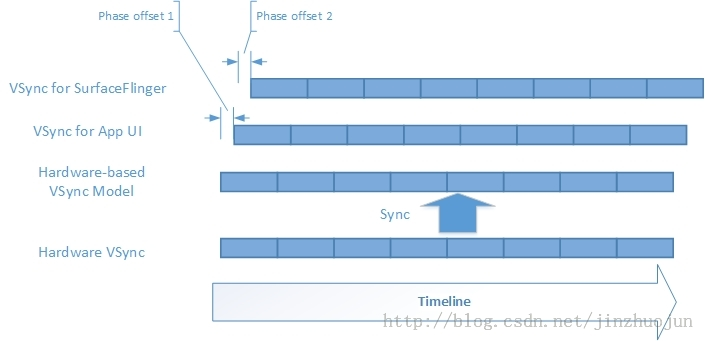
上面已经介绍了DispSync模型了，且模型已经更新好了，那就可以由SW vsync发出vsync信号了呀。  
那接着5.1.1 DispSyncThread的threadLoop的下半部分代码分析

virtual bool threadLoop() {  
 ...  
 *//计算下一次vsync事件的时间* targetTime = computeNextEventTimeLocked(now);  
 **bool** isWakeup = **false**;  
 *//如果计算出来的下一次vsync事件还没有到来，那就等着呗，等着时间到了，就发送SW VSYNC信号  
 //可以看出 DispSyncThread的发送的vsync信号和真正硬件发生的vsync信号没有直接的关系，  
 //发送给app/sf的vsync信号都是由 DispSyncThread发送出去的.* **if** (now < targetTime) {  
 **if** (kTraceDetailedInfo) ATRACE\_NAME(**"DispSync waiting"**);  
  
 **if** (targetTime == INT64\_MAX) {  
 err = mCond.wait(mMutex);  
 } **else** {  
 *//等着SW VSYNC时间到了，就唤醒，开始发送vsync信号* err = mCond.waitRelative(mMutex, targetTime - now);  
 }  
  
 **if** (err == TIMED\_OUT) {  
 *//mCond 是自己醒的，即在targetTime-now时间后醒来的，那就要计算wake up的时间* isWakeup = **true**;  
 } **else if** (err != NO\_ERROR) {  
 ALOGE(**"error waiting for next event: %s (%d)"**,  
 strerror(-err), err);  
 **return false**;  
 }  
 }  
  
 now = systemTime(SYSTEM\_TIME\_MONOTONIC);  
  
 *//计算wake up时间, 但是不能超过1.5 ms  
 // Don't correct by more than 1.5 ms* **static const** nsecs\_t kMaxWakeupLatency = us2ns(1500);  
  
 **if** (isWakeup) {  
 *// mWakeupLatency 醒来时间是累加的，这个在后面计算SW vsync的时间有用, 不过所有的wake up时间最大不能超过1.5 ms, 这点延迟就是代码上的延迟了，看来Google计算的很严谨呀* mWakeupLatency = ((mWakeupLatency \* 63) + (now - targetTime)) / 64;  
 mWakeupLatency = min(mWakeupLatency, kMaxWakeupLatency);  
 **if** (kTraceDetailedInfo) {  
 ATRACE\_INT64(**"DispSync:WakeupLat"**, now - targetTime);  
 ATRACE\_INT64(**"DispSync:AvgWakeupLat"**, mWakeupLatency);  
 }  
 }  
  
 *//收集回调的EventListener, 注意，前面已经加入了eventlistener，参见5.1.2 所以callbackInvocations.size()肯定大于0* callbackInvocations = gatherCallbackInvocationsLocked(now);  
  
 **if** (callbackInvocations.size() > 0) {  
 *//向SF/APP EventThread发送Vsync信号* fireCallbackInvocations(callbackInvocations);  
 }  
}

接着来看下SW vsync模型是怎样计算vsync时间的呢

nsecs\_t computeNextEventTimeLocked(nsecs\_t now) {  
 **if** (kTraceDetailedInfo) ATRACE\_CALL();  
 nsecs\_t nextEventTime = INT64\_MAX;  
 *//对所有的EventListener进行分别计算，里面的mLastEventTime值不同* **for** (size\_t i = 0; i < mEventListeners.size(); i++) {  
 nsecs\_t t = computeListenerNextEventTimeLocked(mEventListeners[i],now);  
 **if** (t < nextEventTime) {  
 nextEventTime = t;  
 }  
 }  
 **return** nextEventTime;  
}

这里其实就最多只有两种EventListener, 一个是SF EventThread,一个是App EventThread,它们都需要接收Vsync信号来分别做不同的事情。  
但是实际上两个线程都有一个偏移，见**2.1**，它们工作既保持一定的节拍，又可以相互错开，一前一后保持着咚次哒次, 还可以让CPU能错开工作高峰。  
见 [Android 5.1 SurfaceFlinger VSYNC详解](https://link.jianshu.com?t=http:/blog.csdn.net/newchenxf/article/details/49131167)



nsecs\_t computeListenerNextEventTimeLocked(**const** EventListener& listener,  
 nsecs\_t baseTime) {  
 **if** (kTraceDetailedInfo) ATRACE\_CALL();  
  
 *// lastEventTime 是求的是上一次vsync事件的时间，它等于上一次vsync事件加上wake up时间  
 // 一般来说baseTime应该不会小于 lastEventTime  
 // 也有小于的情况，比如第一次，threadLoop的now生成的时间比较早，而 addEventListener 发生的比较晚。  
 // 而listener的lastEventTime设为了当前的系统时间，这时baseTime 就会小于 lastEventTime* nsecs\_t lastEventTime = listener.mLastEventTime + mWakeupLatency;  
 **if** (baseTime < lastEventTime) {  
 *//重新修正 baseTime* baseTime = lastEventTime;  
 }  
 *// baseTime 减去参考的时间，这个 mReferenceTime就是第一个硬件Vsync样本的时间* baseTime -= mReferenceTime;  
 *// phase偏移, mPhase是通过硬件vsync的样本计算出来的，而listener.mPhase是固定的具体是在编译时设置的  
 // sf 使用的是 SF\_VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS；  
 //而APP使用的VSYNC\_EVENT\_PHASE\_OFFSET\_NS* nsecs\_t phase = mPhase + listener.mPhase;  
  
 *// 减去偏移* baseTime -= phase;  
  
 *// If our previous time is before the reference (because the reference  
 // has since been updated), the division by mPeriod will truncate  
 // towards zero instead of computing the floor. Since in all cases  
 // before the reference we want the next time to be effectively now, we  
 // set baseTime to -mPeriod so that numPeriods will be -1.  
 // When we add 1 and the phase, we will be at the correct event time for  
 // this period.* **if** (baseTime < 0) {  
 baseTime = -mPeriod;  
 }  
  
 *//下面是求出下一时刻发送 sw vsync的时间，这个时间是以第一个硬件vsync作为参考来这样计算  
 //为什么不是以上一个sw vsync时间作为参考呢？为什么要以第一个硬件vsync时间作为参考呢？  
 //如果以一个sw vsync时间作为参考，因为sw vsync的时间本身就是一种根据模型模拟出来的，所以本身存在误差，所以如果每个sw vsync以上一个作为base的话，  
 //那么它的误差会慢慢积累。  
 //而每次以第一个硬件vsync时间作为基准，那么每个sw vsync的误差，并不会累加，这样就相对来说更加精确些* nsecs\_t numPeriods = baseTime / mPeriod;  
 *//算出距离第一个硬件Vsync时间的偏移，即得到下一个sw vsync的时间，numPeriods + 1,注意是下一个vsync的时间* nsecs\_t t = (numPeriods + 1) \* mPeriod + phase;  
 *// 这个时间t是相对于每一个硬件 vsync的时间* t += mReferenceTime;  
  
 *// 如果这个vsync距离上一个vsync时间小于3/5个mPeriod的话，为了避免连续的两个sw vsync, 那么这次sw vsync就放弃了，直接放到下一个周期里  
 // Check that it's been slightly more than half a period since the last  
 // event so that we don't accidentally fall into double-rate vsyncs* **if** (t - listener.mLastEventTime < (3 \* mPeriod / 5)) {  
 t += mPeriod;  
 }  
  
 *// 当然算出来的时间要减去wake up的时间了，这样才能精确的模拟硬件vsync的时间, 注意 mWakeupLatency 是所有wake up的时间累加,但是最大只能到1.5ms* t -= mWakeupLatency;  
  
 **return** t;  
}

继续看下 gatherCallbackInvocationsLocked

Vector<CallbackInvocation> gatherCallbackInvocationsLocked(nsecs\_t now) {  
 **if** (kTraceDetailedInfo) ATRACE\_CALL();  
 ALOGV(**"[%s] gatherCallbackInvocationsLocked @ now %"** PRId64, mName,  
 ns2us(now));  
  
 Vector<CallbackInvocation> callbackInvocations;  
 *//因为computeListenerNextEventTimeLocked计算的是下一个vsync时间，那么这一次的vsync就以上now - mPeriod作为基准时间* nsecs\_t onePeriodAgo = now - mPeriod;  
  
 **for** (size\_t i = 0; i < mEventListeners.size(); i++) {  
 nsecs\_t t = computeListenerNextEventTimeLocked(mEventListeners[i],  
 onePeriodAgo);  
  
 **if** (t < now) {  
 CallbackInvocation ci;  
 ci.mCallback = mEventListeners[i].mCallback;  
 ci.mEventTime = t;  
 callbackInvocations.push(ci);  
 *//记录SW vsync的时间* mEventListeners.editItemAt(i).mLastEventTime = t;  
 }  
 }  
  
 **return** callbackInvocations;  
}

到这里基本上说完了DispSync更新模型，以及计算SW Vsync时间。那到这里完了么？还没有呐，现在SW vsync已经按需要由DispSync发出了，但这就完全和硬件Vsync信号保持一致了么？还不一定，所以还需要看下SW vsync与硬件Vsync之间的误差是否还在可接收范围内。

### 5.2.4 更新SW Vsync的误差值

SurfaceFlinger在收到SW Vsync信号后就要去渲染，做图像的合成，在渲染完后会调用postComposition函数

#### 5.2.4.1 postComposition

**void** SurfaceFlinger::postComposition(nsecs\_t */\*refreshStartTime\*/*)  
{  
 mAnimFrameTracker.setPostCompositionTime(mPostCompositionTimestamp);  
**const** LayerVector& layers(mDrawingState.layersSortedByZ);  
**const** size\_t count = layers.size();  
 **for** (size\_t i=0 ; i<count ; i++) {  
 layers[i]->onPostComposition(mPostCompositionTimestamp);  
 }  
  
 *// 通过 HWComposer 获得 Fence***const** HWComposer& hwc = getHwComposer();  
 sp<Fence> presentFence = hwc.getDisplayFence(HWC\_DISPLAY\_PRIMARY);  
  
 *//注意，如果硬件vsync已经被打开了，那么fence是无效了，只有它在关闭的情况下，它才有效* **if** (presentFence->isValid()) {  
 **if** (mPrimaryDispSync.addPresentFence(presentFence)) {  
 ALOGD(**"in setPostCompositionTime will enableHardwareVsync"**);  
 enableHardwareVsync();  
 } **else** {  
 disableHardwareVsync(**false**);  
 }  
 }  
}

由 **5.2.4**的updateModelLocked函数可知，当更新SW Vsync模型后，就会关闭硬件Vsync信号，这时候Fence就有效了， 对于 Fence, 可以参考[Android中的GraphicBuffer同步机制-Fence](https://link.jianshu.com?t=http:/blog.csdn.net/jinzhuojun/article/details/39698317), 这里简单的理解就是拿到真实硬件Vsync的状态，包含硬件Vsync发生的时间.

#### addPresentFence

bool DispSync::addPresentFence(**const** sp<Fence>& fence) {  
 Mutex::Autolock lock(mMutex);  
  
 *// 将当前硬件vsync的fence保存在 mPresentFences里, 目的是为了计算偏移  
 // mPresentFences 最多保存8个硬件 偏移* mPresentFences[mPresentSampleOffset] = fence;  
 mPresentTimes[mPresentSampleOffset] = 0;  
 mPresentSampleOffset = (mPresentSampleOffset + 1) % NUM\_PRESENT\_SAMPLES;  
 mNumResyncSamplesSincePresent = 0; *// 将 mNumResyncSamplesSincePresent 置为0，* **for** (size\_t i = 0; i < NUM\_PRESENT\_SAMPLES; i++) {  
 **const** sp<Fence>& f(mPresentFences[i]);  
 **if** (f != NULL) { *//这里 f 是有可能为NULL, 即只有一个 硬件 vsync 偏移时* nsecs\_t t = f->getSignalTime(); *//猜测这个就是硬件 vsync的时间* **if** (t < INT64\_MAX) {  
 mPresentFences[i].clear();  
 *//将每个vsync时间戳记录在 mPresentTimes 里，这里 kPresentTimeOffset是可以配置的，即可调的* mPresentTimes[i] = t + kPresentTimeOffset;  
 }  
 }  
 }  
 *//更新错误信息* updateErrorLocked();  
  
 *// 这里，一般的情况是 mModelUpdated 已经被更新了，然后硬件vsync被disable了，  
 // 所以这里只需要看SW vsync的真实的硬件vsync的误差是否在可  
 // 允许的范围内即可* **return** !mModelUpdated || mError > kErrorThreshold;  
}

addPresentFence最后的返回, mError是方差，见下面5.2.4.3分析，当方差大于 kErrorThreshold后就返回true

return !mModelUpdated || mError > kErrorThreshold;

#### 5.2.4.3 updateErrorLocked

void DispSync::updateErrorLocked() {

if (!mModelUpdated) {

return;

}

// Need to compare present fences against the un-adjusted refresh period,

// since they might arrive between two events.

//得到真实的 period, 具体见 5.2.4 updateModelLocked 里的分析

nsecs\_t period = mPeriod / (1 + mRefreshSkipCount);

int numErrSamples = 0;

nsecs\_t sqErrSum = 0;

//这里的 mReferenceTime 是第一个硬件vsync的时间戳 见 addResyncSample里的 mReferenceTime

for (size\_t i = 0; i < NUM\_PRESENT\_SAMPLES; i++) {

nsecs\_t sample = mPresentTimes[i] - mReferenceTime;

// 这里 sample 一般来说是大于偏移的

if (sample > mPhase) {

nsecs\_t sampleErr = (sample - mPhase) % period;

if (sampleErr > period / 2) {

sampleErr -= period;

}

//记录 偏移差的平方和

sqErrSum += sampleErr \* sampleErr;

numErrSamples++;

}

}

// 说到底mError就是方差

if (numErrSamples > 0) {

mError = sqErrSum / numErrSamples;

} else {

mError = 0;

}

if (kTraceDetailedInfo) {

ATRACE\_INT64("DispSync:Error", mError);

}

}

#### 5.2.4.4 硬件

接着返回 **5.2.4.1 postComposition**的最后,

if (mPrimaryDispSync.addPresentFence(presentFence)) {

ALOGD("in setPostCompositionTime will enableHardwareVsync");

enableHardwareVsync();

} else {

disableHardwareVsync(false);

}

如果 addPresentFence见**5.2.4.2** 返回true, 那么就说明SW vsync和硬件Vsync的误差已经无法接受了，那么这时就得重新打开硬件Vsync，来重新调节SW vsync模型了。

# Fw之java层

Java层提供了DisplayEventReceiver.java方法

# Trace

## HW\_VSYNC\_0

DisplayHardware/HWComposer\_hwc1.cpp

**void** HWComposer::vsync(**int** disp, int64\_t timestamp) {  
 **char** tag[16];  
 snprintf(tag, **sizeof**(tag), **"HW\_VSYNC\_%1u"**, disp);  
 ATRACE\_INT(tag, ++mVSyncCounts[disp] & 1);  
  
 mEventHandler.onVSyncReceived(disp, timestamp);  
 }  
}

## HW\_VSYNC\_ON\_0

**void** HWComposer::eventControl(**int** disp, **int** event, **int** enabled) {

**char** tag[16];  
snprintf(tag, **sizeof**(tag), **"HW\_VSYNC\_ON\_%1u"**, disp);  
ATRACE\_INT(tag, enabled);

**}**

## VSYNC-app 和VSYNC-sf

sp<VSyncSource> sfVsyncSrc = **new** DispSyncSource(&mPrimaryDispSync,  
 sfVsyncPhaseOffsetNs, **true**, **"sf"**);  
mSFEventThread = **new** EventThread(sfVsyncSrc, \***this**);  
mEventQueue.setEventThread(mSFEventThread);

DispSyncSource(DispSync\* dispSync, nsecs\_t phaseOffset, **bool** traceVsync,  
 **const char**\* name) :  
 mVsyncEventLabel(String8::format(**"VSYNC-%s"**, name)),

**virtual void** onDispSyncEvent(nsecs\_t when) {  
 sp<VSyncSource::Callback> callback;  
 {  
 Mutex::Autolock lock(mCallbackMutex);  
 callback = mCallback;  
  
 **if** (mTraceVsync) {  
 mValue = (mValue + 1) % 2;  
  **ATRACE\_INT(mVsyncEventLabel.string(), mValue);**  
 }  
 }

**if** (callback != NULL) {  
 callback->onVSyncEvent(when);  
 }  
}

这个的作用是啥？？：通知app层时钟信号

## ？？SurfaceView-com.ss.android.ugc.aweme/XXXtActivity

## UI 主线程

### 生产者消费者buffer个数统计

status\_t BufferQueueProducer::queueBuffer(**int** slot,  
 **const** QueueBufferInput &input, QueueBufferOutput \*output) {

ATRACE\_INT(mCore->mConsumerName.string(), mCore->mQueue.size());

所以这里有高有矮的

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| SurfaceView - com.duowan.live/com.duowan.live.live.living.LivingLandActivity: 0 [🔍](https://cs.chromium.org/search/?sq=package:chromium&type=cs&q=SurfaceView%20-%20com.duowan.live%2Fcom.duowan.live.live.living.LivingLandActivity%3A%200) | 0.052 ms | 0.052 ms | 0.002 ms | 34 |

### onMessageReceived

**void** MessageQueue::Handler::handleMessage(**const** Message& message) {  
 **case** REFRESH:  
 mQueue.mFlinger->onMessageReceived(message.what);  
 **break**;  
 }  
}

**void** SurfaceFlinger::onMessageReceived(int32\_t what) {  
 ATRACE\_CALL();  
 handleMessageRefresh();  
}

**void** SurfaceFlinger::handleMessageRefresh() {  
 ATRACE\_CALL();  
 doComposition();

postComposition(refreshStartTime);  
}

### doComposition

**void** SurfaceFlinger::doComposition() {  
 ATRACE\_CALL();  
 postFramebuffer();  
}

#### postFramebuffer

**void** SurfaceFlinger::postFramebuffer()  
{  
 ATRACE\_CALL();

}

### postComposition

mFenceTracker.addFrame(refreshStartTime, presentFence,  
 hw->getVisibleLayersSortedByZ(), hw->getClientTargetAcquireFence());

frameworks/native/services/surfaceflinger/FenceTracker.cpp

#### mFenceTracker.addFrame

**void** FenceTracker::addFrame(nsecs\_t refreshStartTime, sp<Fence> retireFence,  
 **const** Vector<sp<Layer>>& layers, sp<Fence> glDoneFence) {  
 ATRACE\_CALL();



这个是啥事件，没有埋点啊

消费者就在UI线程里面哒哒哒

BufferQueueConsumer::acquireBuffer

ATRACE\_CALL();

frameworks/native/libs/gui/BufferQueueConsumer.cpp

### libs/ui/Fence.cpp

status\_t Fence::wait(**int** timeout) {  
 ATRACE\_CALL();

status\_t Fence::waitForever(**const char**\* logname) {  
 ATRACE\_CALL();

sp<Fence> Fence::merge(**const** String8& name, **const** sp<Fence>& f1,  
 **const** sp<Fence>& f2) {  
 ATRACE\_CALL();

### libs/gui/GLConsumer.cpp

status\_t GLConsumer::updateTexImage() {  
 ATRACE\_CALL();

status\_t GLConsumer::releaseTexImage() {  
 ATRACE\_CALL();

status\_t GLConsumer::detachFromContext() {  
 ATRACE\_CALL();

status\_t GLConsumer::attachToContext(uint32\_t tex) {  
 ATRACE\_CALL();

## 匿名线程-生产者

status\_t BufferQueueProducer::queueBuffer(**int** slot,  
 **const** QueueBufferInput &input, QueueBufferOutput \*output) {  
 ATRACE\_CALL();

## 匿名线程eventControl

eventControl

mEventControlThread = **new** EventControlThread(**this**);  
mEventControlThread->run(**"EventControl"**, PRIORITY\_URGENT\_DISPLAY);

## TARGET\_USES\_HWC2

为何不用HWC2呢

都是用\_hwc1

## 参考

Android SurfaceFlinger SW Vsync模型

[http://www.jianshu.com/p/d3e4b1805c92](https://www.jianshu.com/p/d3e4b1805c92)

 [Android - SurfaceFlinger 之 VSync 概括](https://www.jianshu.com/p/6d02d8952a4e)  
这篇文章对 vsync 科普得还行, 没有涉及到一行代码。

 [Android 5.1 SurfaceFlinger VSYNC详解](https://link.jianshu.com?t=http:/blog.csdn.net/newchenxf/article/details/49131167)  
这篇文章对 vsync 的传递流程讲得还是挺不错了，对于理解Surface Vsync流程还是不错的。但是感觉仅仅是在分析代码调用流程而已。

 [Android中的GraphicBuffer同步机制-Fence](https://link.jianshu.com?t=http:/blog.csdn.net/jinzhuojun/article/details/39698317)  
话说第一次见到Fence,也没有仔细阅读

 [DispSync](https://link.jianshu.com?t=http:/echuang54.blogspot.tw/2015/01/dispsync.html)  
这篇文章真的是**五星推荐**，它将SurfaceFlinger的Vsync机制最重要的DispSync部分拿出来讲, 而且讲得非常好。BTW, 这篇文章是我在网上搜到，觉得好像是我们现公司一个大牛写的，于是跟他确认，结果真是他写的。真是大牛

## 其他

### libs/ui/GraphicBufferMapper.cpp

status\_t GraphicBufferMapper::registerBuffer(buffer\_handle\_t handle)

status\_t GraphicBufferMapper::registerBuffer(**const** GraphicBuffer\* buffer)

status\_t GraphicBufferMapper::unregisterBuffer(buffer\_handle\_t handle)

status\_t GraphicBufferMapper::lockAsync(buffer\_handle\_t handle,  
 uint32\_t usage, **const** Rect& bounds, **void**\*\* vaddr, **int** fenceFd)

status\_t GraphicBufferMapper::lockAsyncYCbCr(buffer\_handle\_t handle,  
 uint32\_t usage, **const** Rect& bounds, android\_ycbcr \*ycbcr, **int** fenceFd)

status\_t GraphicBufferMapper::unlockAsync(buffer\_handle\_t handle, **int** \*fenceFd)

# 实战

