



Hochschule für angewandte Wissenschaften München
Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bachelorstudiengang Elektrotechnik und Informationstechnik

Bachelorarbeit

Modulare Ansteuerung eines FPGAs über Software

abgegeben von Maren Konrad

Bearbeitungsbeginn:	12.08.2019
Abgabetermin:	12.02.2020
lfd. Nr. gemäß Belegschein:	1883

Hochschule für angewandte Wissenschaften München
Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bachelorstudiengang Elektrotechnik und Informationstechnik

Bachelorarbeit

Modulare Ansteuerung eines bildverarbeitenden FPGAs über generische Kernelmodule

Modular control of an image processing FPGA via generic kernelmodul

abgegeben von Maren Konrad

Bearbeitungsbeginn:	12.08.2019
Abgabetermin:	12.02.2020
lfd. Nr. gemäß Belegschein:	1883
Betreuer (Hochschule München):	Prof. Dr. Gerhard Schillhuber
Betreuer (Extern):	Anton Hattendorf

Erklärungen des Bearbeiters:

Name: Konrad

Vorname: Maren

1) Ich erkläre hiermit, dass ich die vorliegende Bachelorarbeit selbständig verfasst und noch nicht anderweitig zu Prüfungszwecken vorgelegt habe.

Sämtliche benutzte Quellen und Hilfsmittel sind angegeben, wörtliche und sinngemäße Zitate sind als solche gekennzeichnet.

München, den 17. November 2019

Unterschrift

2) Der Veröffentlichung der Bachelorarbeit stimme ich hiermit **NICHT** zu.

München, den 17. November 2019

Unterschrift

Kurzfassung

In dem vorliegenden Bericht geht es um die Verbesserung einer Kamerate software im Zusammenspiel mit der Hardware. Es wird hierzu eine Abstraktionsebene vorgestellt, die die Zugriffe von der Software auf den FPGA übersichtlicher und einfacher gestalten soll. Der Zugriff auf die Hardware soll nicht mehr direkt über die Adresse stattfinden, sondern abstrahiert werden, sodass die Software lediglich den Namen benötigt um auf das richtige Modul zuzugreifen. Zum Erleichtern des Verständins wird ein kurzer Überblick über die aktuelle Implementierung und eine kurze Einführung zur Bildkette gegeben. Außerdem wird auf das Betriebssystem Linux und benötigte Komponenten eingegangen. Durch die Abstraktionsebene soll die Wartbarkeit und Erweiterung der Software in Zukunft erleichtert werden.

Dieser Bericht ist für Leser aus dem Bereich der Elektrotechnik geschrieben.

Abstract

This report targets readers having an electric engineering background.

Inhaltsverzeichnis

1	Abkürzungsverzeichnis	11
2	Einleitung	12
2.1	Arnold & Richter Cine Technik GmbH & Co. Betriebs KG . .	12
2.2	Kontext	12
2.2.1	Entwicklungsplattform	12
2.2.2	Bildkette	13
2.2.3	Implementierung	14
2.2.4	Problematiken	14
2.3	Konzept	15
3	Grundlagen Linux	17
3.1	Linux - Kernel und Userspace	17
3.2	IO Control	18
3.3	Datenaustausch zwischen Kernel und Userspace	18
3.4	Plattformtreiber	19
3.4.1	Major- und Minornummern	20
3.5	Multifunction Device	20
4	FPGA Resource Abstraction	23
4.1	Generischer Plattformtreiber	23
4.2	Konzeptionierung der IO Controls	25
4.3	Implementierung im Kernel	27
4.3.1	Anlegen der Geräte	27
4.3.2	Öffnen und Schließen der Geräte	28
4.4	Implementierung im Userspace	29

4.4.1	FPGA Resource Abstraction (FRA) Middleware . . .	30
4.4.2	Kernelbackend	32
4.5	Einbindung ins Geometrie Framework	33
5	Qualitätssicherung	35
6	Ausblick	36
7	Anhang	37
7.1	Abbildungsverzeichnis	38
	Literaturverzeichnis	38

Abkürzungsverzeichnis

ARRI Arnold & Richter Cine Technik GmbH & Co. Betriebs KG

FPGA Field Programmable Gate Array

FRA FPGA Resource Abstraction

Geometrie Framework Geometrie Framework

GUI grafische Benutzeroberfläche

IOCTL IO Control

MFD Multifunction Device

REC Aufnahme

PID Prozesskennung

SMPTE Society of Motion Picture and Television Engineers

SDI Serial Digital Interface gemäß Society of Motion Picture and Television Engineers (SMPTE) 292M ¹

Xbar Crossbar

¹ <https://ieeexplore.ieee.org/document/7291770>

2

Einleitung

2.1 Arnold & Richter Cine Technik GmbH & Co. Betriebs KG

Die Bachelorarbeit fand bei der Firma Arnold & Richter Cine Technik GmbH & Co. Betriebs KG statt. Gegründet wurde die Firma 1917 und auch noch über 100 Jahren Firmengeschichte liegt der Hauptsitz von Arnold & Richter Cine Technik GmbH & Co. Betriebs KG (ARRI) noch immer in München. Weltweit sind mittlerweile um die 1500 Mitarbeiter angestellt und die Firma ist einer der führenden Hersteller und Lieferanten in der Film- und Fernsehindustrie.

Die ARRI Gruppe teilt sich in die folgenden fünf Geschäftsbereiche ein: Kamerasysteme, Licht, Postproduktion, Verleihservice und Operationskamerasysteme für die Medizin. [1]

Das Thema dieser Bachelorarbeit wurde im Bereich Kamerasysteme in der Forschungs- und Entwicklungsabteilung erarbeitet.

2.2 Kontext

Um einen Überblick über das Umfeld der Arbeit zu bekommen, werden zunächst ein paar Grundlagen und auch die Funktionsweise einer Kamera betrachtet.

2.2.1 Entwicklungsplattform

Als Erstes soll auf die Zielplattform eingegangen werden. Die Wahl der Kamera ist auf eine ARRI AMIRA gefallen, da die Entwicklungsumgebung

durch vorherige Arbeit bekannt ist. Zusätzlich ist sie nicht die aktuellste Kamera der Firma und somit ohne Probleme verfügbar. Die AMIRA ist eine vielseitige Kamera, die für eine Einmannbedienung ausgelegt ist. Zusätzlich ist sie mit einem Audioboard ausgestattet und aus diesem Grund bei Dokumentationsfilmen und der elektronischen Berichterstattung gerne verwendet. Zum Beispiel wird die ARRI AMIRA bei Sportveranstaltungen der National Football League (NFL) in Amerika eingesetzt.[2]



Abbildung 2.1: ARRI AMIRA
siehe [3]

Für Spielfilm- und Serienproduktionen wird auch manchmal die ARRI AMIRA eingesetzt, wodurch das breite Einsatzspektrum der Kamera noch deutlicher wird. Als Beispiele sind hier der bayrische Eberhofer Krimi „Sauerkrautkoma“ [7], die Netflixserie „The Ivory Game“ [11] oder auch das Fernsehmagazin „The Grand Tour“ [10] zu nennen.

Die Kamera ist ein wichtiger Bestandteil in der Entwicklungsarbeit, da das regelmäßige Testen von Änderungen unerlässlich ist, um die Funktionalität festzustellen und grobe Fehler rechtzeitig zu erkennen.

2.2.2 Bildkette

In jeder Kamera wird das Eingangsbild von einem Sensor aufgenommen. Durch die Verarbeitungskette werden die Bilder vom Eingang bis zum Ausgang geleitet. In dieser Arbeit wird eine schematische Bildkette (siehe Abbildung) zur Veranschaulichung weiter detailliert. Von der Quelle bis zu Senke läuft das Bild durch verschiedene Module, die für die Anpassung des Bilds sorgen. Die Ausgänge sind in diesem Fall die Aufnahme (REC) und das Serial Digital Interface (SDI).

Direkt nach dem Sensor geht das Bild durch eine Crossbar (Xbar), hier wird das identische Bild in zwei Bildpfaden weitergeführt. Für die Aufnahme wird das Bild im Crop zugeschnitten, damit wird nur ein bestimmter Bildausschnitt aufgezeichnet. In dem anderen Bildpfad wird, mithilfe des Scalers, das Bild kleiner skaliert. Nachdem eine grafische Benutzeroberfläche hinzugefügt worden ist, wird das Bild am SDI ausgegeben. Hier ist,

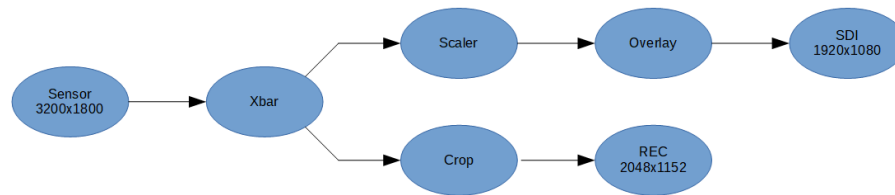


Abbildung 2.2: Schematische Bildkette

durch die Skalierung, das komplette Sensorbild einschließlich der eingefügten Oberfläche zu sehen.

In dieser Arbeit wird nur das Field Programmable Gate Array (FPGA)-Modul Xbar softwareseitig implementiert, da weitere Module sonst den Umfang der Arbeit überschreitet.

2.2.3 Implementierung

Bevor auf das erarbeitete Konzept eingegangen wird, soll kurz auf die Funktionsweise der Kamera und die aktuelle Implementierung eingegangen werden.

Die bildverarbeitende Hauptfunktionalität liegt im FPGA. Hier werden die Module entsprechend der Bildkette angeordnet und verbunden. Durch die Software werden bei den FPGA Modulen entsprechende Einstellungen vorgenommen.

Damit die Einstellungen auch zu dem Sensorbild passen, werden alle Module des FPGAs in dem Geometrie Framework (Geometrie Framework) abgebildet. Das objektorientierte Framework führt hauptsächlich Berechnungen der Bildgrößen und Offsets durch. Nach der Änderung einer Größe in der Quelle oder Senke werden alle Module in der abgebildeten Frameworkbildkette geupdatet und entsprechend der voreingestellten Parameter werden die Größen neu berechnet. In dem Update werden verschiedenen Funktionen aufgerufen, welche die Register im FPGA entsprechend der Einstellungen gesetzt.

2.2.4 Problematiken

In der aktuellen Implementierung liegen verschiedene Probleme vor, die durch ein neues Framework eliminiert werden soll.

Zum Einen muss bei den Zugriff auf ein Modul immer der FPGA gesperrt werden. Dadurch kann es passieren, dass es einen oder zwei Frames dauert, bis alle Einstellungen in der Bildkette aktuell sind. Bei einem Livebild

der Kamera ist dies besonders störend, da man die aktuelle Änderung erst später sieht. Da man beim Aufnehmen keine Änderungen am Sensorbild vornehmen kann fällt das Problem hier nicht ins Gewicht.

Des weiteren müssen die Adressen für die FPGA Module händisch eingetragen werden. Die Fehleranfälligkeit steigt dadurch natürlich weiter, da es passieren kann, dass die Software, Einstellungen an eine Adresse schreibt, hinter der kein Modul liegt. In schlechtesten Fall werden die Register eines anderen Modules beschrieben und es kommt zum Fehlerfall in der Bildkette.

Auch die Länge der Register wird in der aktuellen Implementierung nicht weiter berücksichtigt. So kann es dann passieren, dass über ein Register hinweg geschrieben wird. Auch dann kommt es zum Fehlerfall in der Bildkette, da andere Einstellungen überschrieben werden.

Da die Fehlerfälle im normalen Umgang mit der Kamera auftreten können und somit in Produktionen zu Ausfällen sorgen, ist es wichtig die Probleme zu beheben.

2.3 Konzept

Die Probleme in der aktuellen Implementierung (siehe Kapitel 2.2.4) sollen durch ein neues Framework behoben werden, zusätzlich sollen die Zugriffe der Software auf den FPGA übersichtlicher und wartbarer gestaltet werden.

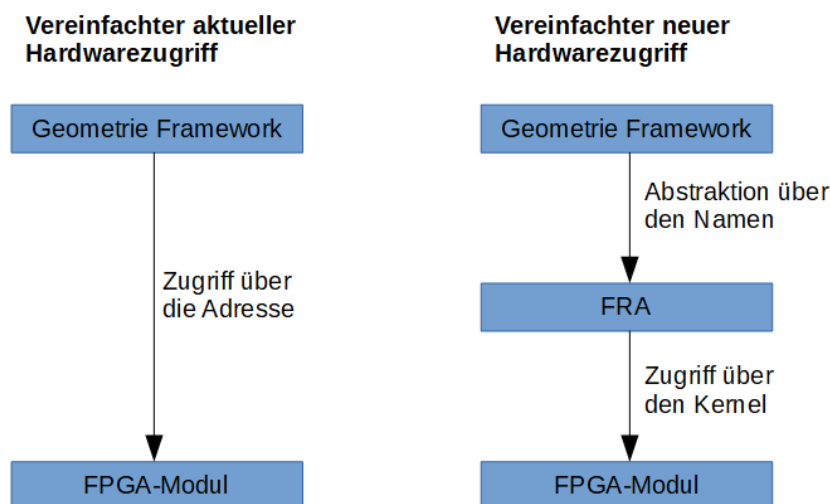


Abbildung 2.3: Vereinfachte Darstellung des Zugriffs auf den FPGA in der aktuellen und der neuen Implementierung

Aktuell benötigen die Zugriffe auf den FPGA jedes Mal die Adressen der Module. Dadurch wird die Fehlersuche in diesen Teilen der Software extrem kompliziert und aufwendig. Durch eine weitere Abstraktionsebene soll eine modulare Ansteuerung möglich werden und so die direkten Hardwarezugriffe über die Adressen aus dem Hauptcode eliminiert werden. In dem FRA werden die Module im Kernel als Gerät angelegt und über Dateideskriptoren greift die Software auf den FPGA zu.

Die Geräte werden mit der Adresse, der Größe, dem Namen und Type des dahinterliegenden Modul beim Initialisieren des Bildpfads angelegt. Dieser Teil soll generisch generiert werden, aber aufgrund von verschiedenen Abhängigkeiten überschreitet es den Umfang der Arbeit.

Über den Namen im vorhandenen Geometrie Framework werden die Dateideskriptoren in der Software geöffnet und in einem Handle gespeichert. Damit wird im Hauptteil des Codes ein Zugriff ohne Adresse gewährleistet. Jeder laufende Prozess muss seinen eigenen Dateideskriptor öffnen und verwaltet somit sein eigenes Handle. Pro Gerät kann lediglich eine begrenzte Anzahl von Deskriptoren geöffnet werden, geregelt wird dies durch den Kernel. Bei jedem Schreib- oder Lesezugriff auf ein Register wird überprüft, ob dieser innerhalb der angegebenen Modulgröße liegt. Damit ist es nicht mehr möglich über ein Register hinweg zuschreiben und somit falsche Module zu beschreiben.

Durch die neue Abstraktionsebene soll die Wartbarkeit sowie die Erweiterung der Kamerasoftware in Zukunft ohne tiefere Kenntnisse vom FPGA durch unterschiedliche Entwickler möglich werden.

3

Grundlagen Linux

Zu Beginn sollen einige Grundlagen näher erläutert werden, die zum Erstellen der Arbeit essenziell waren.

3.1 Linux - Kernel und Userspace

Da das Zielsystem auf Linux läuft, soll zunächst dieses Betriebssystem betrachtet werden. Im Herbst 1991 wurde die erste Version des Systems von Linus Torvalds veröffentlicht und der Gründer kümmert sich, mit Unterstützung, weiterhin um die Entwicklung des frei verfügbaren Betriebssystems.

Der Name Linux bezeichnet dabei eigentlich nur den Kern des Systems, auch Kernel genannt. Zusätzlich benötigt man noch System- und Anwendersoftware. Oft wird dieser Teil als Userspace zusammengefasst. [8, S. 46]

Der Kernel hat verschiedene Aufgaben. Unter anderem ist er für die Prozess- und die Speicherverwaltung sowie das Gerätemanagement zuständig. [9, S. 234]

Im Normalfall hat der Nutzer aus dem Userspace keinen direkten Zugriff auf die Kernelfunktionen und der Hardware. Nur über Systemaufrufe, auch Syscalls, hat ein Programm im Userspace die Möglichkeit Änderungen an der Hardware zu kommunizieren beziehungsweise bestimmte Funktionen im Kernel zu nutzen. [8, S. 124] Die Brücke zwischen der Hardware und dem Benutzer stellt somit der Kernel da.

3.2 IO Control

Um ein zuverlässig arbeitendes Betriebssystem zu haben, muss der Speicherbereich von Kernel und der vom Userspace getrennt sein. [9, S. 232] Damit entsteht die Notwendigkeit zwischen Userspace und Kernel aktiv Daten auszutauschen. Die Anwendungen im Userspace können über das sogenannte Systemcall Interface auf die Funktionen im Kernel zugreifen. In einer Struktur vom Typ *file_operations* wird die Schnittstelle zu einem Treiber vorgegeben. In dieser Struktur werden treiberabhängige Funktionszeiger gespeichert. [9, S. 249]

Im folgenden soll lediglich der Zeiger auf das IO Control (IOCTL) betrachtet werden, da dieser im weiteren Teil der Arbeit eine wichtige Rolle spielt. Durch die IOCTL Methode wird dem Programmierer ein flexibles Werkzeug zur Verfügung gestellt.

```
1 int (*ioctl) (struct inode *node, struct file *instanz, unsigned
    int cmd, unsigned long arg);
```

Codeausschnitt 3.1: Funktionsdeklaration des IOCTL in der file_operations Struktur [14, linux/fs.h]

Über die *node* wird der Dateideskriptor und über *instanz* ein Zeiger auf die Treiberinstanz an den Funktionszeiger übergeben. Das Kommando wird durch eine Nummer widerspiegelt und ist in der Funktionsdeklaration als *cmd* zu finden. Das optionale Argument *arg* wird meistens als Zeiger auf eine Dateistruktur, welche kopiert werden soll angegeben. [6, S. 90f]

Mit den Übergabeparametern und dem Dateideskriptor wird die Funktion dann in Anwendungen im Userspace aufgerufen, im Kernel werden die Daten weiterverarbeitet und wieder zurück gegeben.

3.3 Datenaustausch zwischen Kernel und Userspace

Durch die Notwendigkeit von getrennten Speicherbereichen des Kernels und des Userspaces, wie im vorausgegangenen Kapitel erläutert, wird der Datenaustausch zwischen den beiden Ebenen natürlich schwieriger. Durch *copy_from_user* beziehungsweise *copy_to_user* stehen im Linuxkernel zwei Funktionen als hilfreiche Werkzeuge für diesen Austausch zu Verfügung.

```
1 unsigned long copy_from_user(void *to, const void *from, unsigned
    long num);
2 unsigned long copy_to_user(void *to, const void *from, unsigned
    long num);
```

Codeausschnitt 3.2: Funktionsdeklaration in asm/uaccess.h

Die Hauptaufgabe beider Funktionen ist das Kopieren von Daten, zusätzlich werden die übergebenen Speicherbereiche auf Gültigkeit überprüft. In

der *copy_from_user* werden die Daten ab *from* aus dem Userspace mit der Größe von *num* Bytes an die Stelle *to* in den Kernel kopiert. Analog arbeitet das Gegenstück *copy_to_user*. Hier gibt *from* allerdings die Speicherstelle im Kernel an und somit ist *to* die Stelle im Userspace. Im Erfolgsfall geben beide Funktionen 0 zurück, andernfalls wird die Anzahl der nicht kopierten Bytes zurückgegeben. [9, S. 250f]

3.4 Plattformtreiber

Gerätetreiber, und damit auch Plattformtreiber, sind unter Linux im Kernel angesiedelt. Eigene Treiber werden hierzu meist modular entwickelt und nicht fest in den Kernel integriert. Allerdings muss auch der Programmierer bei den nachgeladenen Kernelmodulen auf die korrekte Nutzung des Speicherplatzes achten, da diese Module ebenfalls im Kernel laufen und somit ein Zugriffsfehler schwerwiegende Folgen hätte. [9, S. 231ff]

Damit die Treiber richtig funktionieren gibt es einige Bestandteile, die in jedem Modul wiederzufinden sind. Standardmäßig wird die Registrierung von Treiber und Gerät an unterschiedlichen Teilen des Programms ausgeführt. [5]

Jedes Kernelmodule besitzt mindestens eine *init* und *exit* Funktion. Hierzu gibt es eigene Makros, in welchen die Funktionen übergeben werden und somit den Kernel mit dem Treiber bekannt machen. Der Aufruf ist dann entweder beim Kernelboot bzw. beim Laden oder beim Entfernen des Treibers platziert. [14, linux/module.h]

```

1 struct platform_driver {
2     int (*probe)(struct platform_device *);
3     int (*remove)(struct platform_device *);
4     void (*shutdown)(struct platform_device *);
5     int (*suspend)(struct platform_device *, pm_message_t state);
6     int (*resume)(struct platform_device *);
7     struct device_driver driver;
8     const struct platform_device_id *id_table;
9     bool prevent_deferred_probe;
10 };

```

Codeausschnitt 3.3: platform_driver Struktur in [14, linux/platform_driver.h]

Beim Laden des Treibers wird die eine *platform_driver* Struktur übergeben. In dieser Struktur sind Zeiger auf die Funktionen gespeichert, die beim Erzeugen oder Löschen einer Instanz gebraucht werden. In dieser Arbeit werden lediglich die *.probe* und *.remove* Funktionszeiger betrachtet. Beim Registrieren einer Instanz wird die Funktion hinter dem *.probe* Zeiger aufgerufen und analog beim Auflösen die *.remove* Funktion.[5]

Beim Anlegen der Instanz kann ein Zeiger auf eine Struktur übergeben werden, in welchem Daten gespeichert sind. In der *.probe* Funktion sind somit spezielle Daten für ein entsprechendes Gerät vorhanden. [5]

3.4.1 Major- und Minornummern

Zusätzlich hat bekommt jedes Gerät eine Major- und Minornummer mit der es angelegt wird. Die Majornummer kennzeichnet hier üblicherweise den Treiber, zu welchem das Gerät gehört, analog dazu wird die Minornummer vom Kernel genutzt um auf das exakte Gerät zu referenzieren. [6, S. 43f]

3.5 Multifunction Device

Normalerweise wird lediglich ein Gerät angelegt, ohne weitere Unterteilungen vorzunehmen. Es ist allerdings möglich, dass ein Hardwareblock mehr als eine Funktionalität hat. Damit das gleiche Gerät in mehreren Untersystemen registriert werden kann, benötigt man die Möglichkeit es als Multifunction Device (MFD) anzulegen. [4]

Bevor die Funktion zum Anlegen von MFD näher betrachtet wird, sollen zunächst zwei benötigte Strukturen erläutert werden.

```

1 struct resource {
2     resource_size_t start;
3     resource_size_t end;
4     const char *name;
5     unsigned long flags;
6     [...]
7     struct resource *parent, *sibling, *child;
8 };

```

Codeausschnitt 3.4: Struktur resource in [14, linux/ioport.h, Zeile 20ff.]

Als erste Struktur wird die *resource* näher betrachtet. Hier werden Parameter für einen Speicherbereich abgelegt, damit auf diesen zugegriffen werden kann. Die beiden Parameter sind *start* und *end*. Die beiden Werte legen die Größe und den Ort der Ressource fest. In *name* wird der Name der Datenquelle gespeichert und in der Variablen *flags* werden über Defines unter anderem der Datentyp und weitere optionale Einstellungen festgelegt. In dem letzten drei Parametern können abhängige Ressourcen entsprechend ihrem Grad gespeichert werden.

```

1 struct mfd_cell {
2     const char *name;
3     int id;
4     [...]
5     /* platform data passed to the sub devices drivers */
6     void *platform_data;
7     size_t pdata_size;
8     [...]
9     /*
10    * Device Tree compatible string

```

```

11 * See: Documentation/devicetree/usage-model.txt Chapter 2.2 for
    details
12 */
13     const char    *of_compatible;
14     [...]
15 /*
16 * These resources can be specified relative to the parent device.
17 * For accessing hardware you should use resources from the
    platform dev
18 */
19     int          num_resources;
20     const struct resource *resources;
21     [...]
22 };

```

Codeausschnitt 3.5: Struktur `mfd_cell` in [14, `linux/mfd/core.h`, Zeile 29ff.]

Die zweite Struktur wird benötigt um einem MFD wichtige Parameter zum Anlegen mitzugeben. Aus diesem Grund werden in der `mfd_cell` Struktur lediglich die benötigten Parameter betrachtet.

In der Variable `name` und `id` werden der Name des Treibers und eine spezifische Nummer gespeichert. Der `void` Zeiger `platform_data` ist ein benutzerdefinierter Datenzeiger, welcher an das untergeordnete Gerät weitergereicht wird, da der Typ variieren kann, wird in `pdata_size` die zugehörige Datengröße übergeben. In der Variable `of_compatible` wird eine sortierte Liste von strings gespeichert. Beginnend mit dem exakten Namen des Geräts folgt dann eine optionale Liste mit weiteren kompatiblen Geräten. [12, `devicetree/usage_model.txt`, Zeile 116ff.] Der Zeiger `resources` speichert die zugehörige Ressource ab, bzw. ein Zeiger auf ein Array von Ressourcen. Die Anzahl der abgespeicherten Ressourcen wird in `num_resources` abgelegt.

```

1 extern int devm_mfd_add_devices(struct device *dev, int id, const
    struct mfd_cell *cells, int n_devs, struct resource *mem_base,
    int irq_base, struct irq_domain *irq_domain);

```

Codeausschnitt 3.6: Funktionsdeklaration in [14, `linux/mfd/core.h`, Zeile 130ff.]

Beim Anlegen eines Untergeräts über `devm_mfd_add_devices` werden mehrere Parameter benötigt. Als Erstes wird ein Zeiger auf das übergeordnete Gerät übergeben. Der zweite Übergabeparameter ist die Struktur `mfd_cell`, wie oben erwähnt wird diese benötigt um das anzulegende Gerät näher zu beschreiben. Durch den Integer `n_devs` wird die Anzahl der zu registrierenden Kindergeräten angegeben. Dies ist notwendig, da der Parameter `cells` auch ein Array beinhalten kann. Die anderen Übergabeparameter werden nicht näher betrachtet, da sie im folgenden nicht benötigt werden. [13, `mfd/mfd-core.h`]

In der Funktion ist zusätzlich implementiert, dass beim Entfernen des übergeordneten Gerät alle Untergeräte automatisch aufgelöst werden. [13, mfd/mfd-core.h, Zeile 356f.]

4

FPGA Resource Abstraction

In diesem Kapitel soll auf die Vorgehensweise und die Implementierung des in 2.3 vorgestellte FRA eingegangen werden. Die Schwerpunkte liegen hierbei bei der Beschreibung des generischen Plattformtreibers, den IOCTLs, der Kernel- bzw. Userspaceimplementierung sowie der Einbindung in die bestehende Software. Damit es der Umfang der Arbeit nicht übersteigt, wird nur die Crossbar softwareseitig implementiert.

4.1 Generischer Plattformtreiber

Zunächst soll auf den Plattformtreiber eingegangen werden, der eine einwandfreie Kommunikation zwischen den Firmware Modulen im FPGA und dem Kernel gewährleisten soll.

Wie in dem Kapitel 3.4 bereits erläutert, werden für die grundlegende Funktionsweise eines Treiber verschiedene Funktionen benötigt. Zunächst soll auf die Registrierungs- bzw. Aufräumfunktion des Treibers eingegangen werden.

Beim Laden des Treibers werden verschiedene allgemeingültige Parameter gesetzt und zusätzlich Speicherplatz allokiert.

```
1 struct afm_driver
2 {
3     unsigned int major_id;
4
5     uint8_t minor_list[AFM_MAX];
6     spinlock_t minor_spinlock;
7     struct class * class;
8 };
```

Codeausschnitt 4.1: Struktur des Treibers

Desweiteren wird beim Laden als Erstes eine Klasse erstellt, der später die einzelnen Module zugeordnet werden. Diese Klasse wird in der, dem Treiber, zugehörigen Struktur *afm_driver* in der Variablen *class* abgespeichert. Da die Majornummer den Treiber kennzeichnet (siehe Kapitel 3.4.1) wird diese in der globalen Treiberstruktur als *major_id* gespeichert. Für die Minornummer wird in der Datenstruktur eine Liste *minor_list[AFM_MAX]* und ein zugehöriges Spinlock *minor_spinlock* initialisiert. Über die Liste wird später eine freie Nummer ausgewählt, die bei jedem Gerät individuell ist und gleichzeitig wird dadurch die Anzahl der möglichen Module auf *AFM_MAX* begrenzt. Das Spinlock sorgt bei der Auswahl der Minornummer für einen unterbrechungsfreien Vorgang, sodass keine Nummer doppelt vergeben werden kann.

Am Ende der initialen Funktion wird der Plattformtreiber mit der *platform_driver* Struktur (siehe Codeausschnitt 3.3) registriert. Damit werden die initiale Funktion zum Anlegen, aber auch die Funktion zum Deinitialisieren der Geräte übergeben.

Analog wird beim Freigeben des Treibers der allokierte Speicherplatz freigegeben, der Plattformtreiber abgemeldet und die erstellte Klasse zerstört.

Beim Anlegen einer Instanz vom Treiber wird die *.probe* Funktion aufgerufen und zusätzlich wird der Modultyp und Name in einer *arri_fra_mod_config* Struktur zur Verfügung gestellt.

```

1 struct afm_device
2 {
3     struct arri_fra_mod_config *mod_config;
4
5     struct class *class;
6     struct cdev cdev;
7     unsigned int minor_id;
8     struct platform_device *pdev;
9     struct resource *res;
10    u8 __iomem *base;
11
12    struct afm_file fdev[AFM_FILE_MAX];
13    spinlock_t open_spinlock;
14    %atomic_t use_count;
15
16    #define AFM_NOLOGGING    ((uint32_t)0U)
17    #define AFM_LOGGING     ((uint32_t)1U)
18    uint32_t has_logging;
19 };

```

Codeausschnitt 4.2: Auszug aus der Struktur einer Instanz

In der initialen Funktion der Instanz wird diese Struktur genutzt um spezifische Einstellungen für jedes einzelne Gerät festgelegt und in einer entsprechenden Datenstruktur (siehe Codeausschnitt 4.2) gespeichert.

Der einzige Übergabeparameter der Probefunktion ist die Struktur des *platform_device*, diese wird in dem Zeiger **pdev* gespeichert. Auch die, beim Laden des Treibers, angelegte Klasse wird ohne weitere Änderungen unter **class* abgelegt.

Aus der Liste der Minornummern (siehe Codeausschnitt 4.1) wird nach dem Sperren des zugehörigen Spinlocks eine freie Nummer ausgewählt und als *minor_id* gespeichert, sowie in der Liste als verwendet gesetzt. Danach wird das Spinlock wieder freigegeben.

Anschließend wird mit Hilfe der Majornummer und der Minornummer ein Gerät erstellt und als *cdev* gespeichert.

Damit das Gerät der Devices auf eine bestimmte Anzahl limitiert ist, wird beim Initialisieren der Instanz ein Array der *afm_file* Struktur angelegt. Dadurch wird gleichzeitig der Speicherplatz statisch zur Kompilierzeit reserviert. Durch den Spinlock *open_spinlock* wird später dafür gesorgt, dass die Auswahl nicht unterbrochen und somit verfälscht wird.

4.2 Konzeptionierung der IO Controls

Damit der Zugriff und die Steuerung der Geräte, welche man über den generischen Treiber angelegt hat möglich ist, soll dieser Abschnitt auf die Konzeptionierung der IOCTLs eingehen. Wie in Kapitel 3.2 erläutert werden diese benötigt, um zwischen Kernel und Userspace Daten auszutauschen. Da der Großteil der Software im Userspace läuft, aber der Treiber im Kernel, wird der hauptsächliche Zugriff auf die Geräte über IOCTLs geregelt. Die Überlegungen hinter den einzelnen IOCTLs werden im Folgenden näher erläutert.

Als Erstes ist eine Anmeldung der Anwendung bei dem Gerät notwendig. Um die Eindeutigkeit zu garantieren wird hier die Prozesskennung (PID) übergeben. Allerdings wird auch der Prozessname benötigt, damit eine schnelle Nachvollziehbarkeit vorhanden ist. Ohne die Ausführung von *ARRI_FRA_MOD_HELLO* bleibt der weitere Zugriff auf das Gerät über IOCTLs verwehrt.

Die Protokollierung der Zugriffe auf ein Gerät ist ein notwendiger Bestandteil. Dadurch soll, vor allem im Fehlerfall, die Suche erleichtert werden. Aufgrund der Zugriffe durch verschiedene Prozesse besteht ohne Protokollierung kein einheitlicher Überblick über diese. In dem Zusammenhang werden zwei IOCTLs angelegt. Dabei ist *ARRI_FRA_MOD_LOGGING* zum Aktivieren der Nachrichten zuständig und analog wird diese durch *ARRI_FRA_MOD_NOLOGGING* deaktiviert.

Beim Anlegen des Geräts werden der Gerätetyp und der Name abgelegt. Im Userspace besteht die Notwendigkeit auf diese Informationen nach dem Öffnen des Geräts zuzugreifen. Dafür wird ein eigenes IOCTL benötigt, welches lediglich den Typ und Namen aus der Instanzstruktur (siehe Codebeispiel 4.2) zurück gibt.

Die essenziellen Funktionen des Treibers sind das Setzen bzw. Auslesen von Register. Basierend auf den, in der aktuellen Implementierung genutzten Funktionen und den entsprechenden Registerzugriffen, gibt es bis zu drei verschiedene Arten. Jede soll durch ein eigenes IOCTL abgebildet werden, da so die spätere Verwendung vereinfacht wird.

Die Größe eines Registers ist auf 4 Byte normiert. Damit werden zum einfachen Setzen eines Registers lediglich zwei Parameter benötigt. Zum Einen die Stelle des Registers im Gerät (auch Registernummer) und zum anderen der Inhalt. Allerdings besteht auch die Notwendigkeit einzelne Bits oder mehrere hintereinander liegende Register über einen Aufruf zu setzen. Für beide Sonderfälle gibt es ein gesondertes IOCTL. Zum Setzen von einzelnen Bits wird zusätzlich zu den beiden oben genannten Parametern noch eine Bitmaske übergeben. Mithilfe der Bitmaske werden im Register erst die entsprechenden Bits gelöscht und danach die übergebenen Bits gesetzt. Dadurch ist es nicht mehr notwendig erst das entsprechende Register auszulesen, anschließend zu verändern und dann in das gleiche Register zu setzen. So werden überflüssige IOCTL und Registerzugriffe dezimiert. Der zweite Sonderfall benötigt andere Übergabeparameter als das einfache Setzen. Zusätzlich zu der Registernummer wird hier eine Registeranzahl gebraucht. Des Weiteren muss der Inhalt für die Register in einem Array mit der Größe der Anzahl übergeben werden. Damit kann dann der Reihe nach jedes Register einzeln mit dem entsprechenden Inhalt beschrieben werden. Das Auslesen der Register erfolgt nahezu analog zu dem Setzen. Der Parameter für den Registerinhalt wird hier allerdings über das IOCTL gefüllt und dann zurück in den Userspace übergeben. Register über eine Bitmaske auszulesen würde keine weiteren Vorteile gegenüber den Auslesen des ganzen Registers bieten. Aus diesem Grund wird es nicht implementiert. Damit man einen ganzen Block an Registern zurück lesen kann, muss durch das Übergeben eines leeren Arrays mit der richtigen Größe des Speicherbereichs zu Verfügung gestellt werden.

Dadurch sind die wichtigsten IOCTLs erläutert, die notwendig sind um die Grundfunktionen des Geräts abzudecken und zusätzlich eine triviale Möglichkeit zur Fehlersuche bietet.

4.3 Implementierung im Kernel

Im Kernel gibt es zwei verschiedene Stellen, an welchen der Code implementiert ist. Zum Einen muss der FPGA Treiber entsprechend erweitert werden, sodass die Geräte unter Linux angelegt werden können und zum Anderen muss der FRA Treiber implementiert werden, um die angelegten Geräte zu öffnen und zu schließen.

Zur besseren Übersichtlichkeit wurde sich für zwei Namenskonventionen entschieden. Strukturen und Funktionen, die mit *arri_fra_mod* beginnen, werden außerhalb des FRA Treibers benötigt bzw. angelegt. Mit diesem Prefix werden die Namen recht lang, aus diesem Grund wird treiberintern auf den nicht so aussagekräftigen Prefix *afm* abgekürzt.

4.3.1 Anlegen der Geräte

Der Zugriff der Software auf die FPGA-Module soll über Geräte stattfinden. Durch die unterschiedlichen Funktionalitäten der Module, wie in Kapitel 2.2.2 erläutert, werden diese Geräte als Kindgeräte (MFD) vom FPGA angelegt, d.h. kernelseitig wird dieser Bestandteil im vorhandenen FPGA Treiber implementiert.

```

1 struct arri_fra_mod_init
2 {
3     #define ARRIFFPGA_FRA_MAX_NAME ((uint32_t) 50)
4     char type[ARRIFFPGA_FRA_MAX_NAME];
5     char name[ARRIFFPGA_FRA_MAX_NAME];
6     uint32_t offset;
7     /* register size in bytes */
8     uint32_t size;
9 };

```

Codeausschnitt 4.3: Struktur zum Initialisieren des Geräts

Über ein IOCTL, mit der obigen Struktur als Übergabeparameter, wird das Gerät angelegt.

Als Erstes wird Speicherplatz für die drei Strukturen *resource*, *mfd_cell* und *arri_fra_mod_config* allokiert. Mithilfe dieser Strukturen wird am Ende der Funktion, die durch das entsprechende IOCTL ausgeführt wird, das MFD angelegt.

In der *resource* Struktur (siehe Codeausschnitt 3.4) wird der Speicherbereich des FPGA-Modules abgebildet. Für die Variable *start* wird auf den, bereits allokierten, FPGA Bereich noch der, im *arri_fra_mod_init* übergebene, *offset* aufaddiert. Entsprechend wird für den *end* Wert noch die *size* addiert und zusätzlich eins abgezogen, da alles null basiert ist. Durch den Parameter *flags* wird die Ressource als Speicherbereich festgelegt und als *parent* wird die Ressource des gesamten FPGAs angegeben.

Als Nächstes wird die *mfd_cell* Struktur (siehe Codeausschnitt 3.5) gefüllt. Hier wird die Variable *id* auf eine globale Variable gesetzt, die bei jedem Funktionsaufruf um eins erhöht wird. *num_resources* wird auf eins gesetzt, da es für jedes Gerät nur eine Ressource gibt. Entsprechend wird in *resources* der aktuelle Zeiger der Ressource übergeben. Analog wird in *platform_data* der Zeiger auf die *arri_fra_mod_config* Struktur und in *pdata_size* die Größe der Struktur abgelegt. Durch die *arri_fra_mod_config* wird der Gerätenamen und -typ an den Treiber übergeben.

Über die im Codeausschnitt 3.6 aufgezeigt Funktionsdeklaration wird das Gerät angelegt. Dadurch wird die *.probe* Funktion des Plattformtreibers ausgeführt und das erfolgreich angelegte Gerät ist auf der Kamera unter */dev/fra/* zu finden.

4.3.2 Öffnen und Schließen der Geräte

Um später im Userspace auf die Geräte zuzugreifen und initiale Einstellungen vorzunehmen, muss eine *open* Methode implementiert werden. Im Umkehrschluss werden die Einstellungen durch die *release* Funktion zurückgesetzt. [6, Seite 58f.]

Die Anzahl von offenen Geräten ist durch die Speicherallokierung in der Struktur *afm_device* (siehe Codeausschnitt 4.2) auf *AFM_FILE_MAX* (hier: 4) begrenzt. Die geöffnete Instanz eines Geräts wird in der Struktur *afm_file* abgelegt.

```

1 struct afm_file {
2 #define AFM_FREE      (( uint8_t)0U)
3 #define AFM_USED      (( uint8_t)1U)
4     uint8_t in_use;
5     struct afm_device *dev;
6     int minor;
7     char name[ARRI_FRA_MOD_MAX_NAME];
8     uint32_t type;
9     uint32_t pid;
10    struct file *file;
11 };

```

Codeausschnitt 4.4: Struktur zum Ablegen des Geräts

Beim Öffnen eines Geräts wird, nachdem das entsprechende Spinlock (*open_spinlock*) gesperrt wurde, nach einem freien Gerät zum Öffnen gesucht. Hierzu wird über eine for-Schleife iteriert, bis die maximale Anzahl erreicht ist. In jedem Durchgang wird die Variable *in_use* überprüft, entsprechend dem Define kann dann festgestellt werden, ob es noch möglich ist ein Gerät zu öffnen. Wurde eine freie Stelle gefunden, wird der Parameter auf *AFM_USED* gesetzt und das Spinlock wieder freigegeben. Wenn die maximale Anzahl erreicht ist, wird eine Fehlermeldung ausgegeben und ein Fehlercode zurückgehen. Die Variable *dev* wird auf das geöffnete

Die untere Stufe besteht aus verschiedenen backendspezifischen Funktionen. Im folgenden wird nur auf das Kernelbackend eingegangen und das Testbackend wird im Kapitel 5 erläutert. Im Kernelbackend werden mit den übergebenen Parametern die IOCTLs (siehe Kapitel 4.2) abgesetzt und somit im Kernel die Hardware gelesen oder beschrieben werden.

In der FRA Middleware sind erweiterte Wrapperfunktionen zu finden. Hier werden verschiedene Überprüfungen durchgeführt, damit kein fehlerhafter Zugriff stattfindet. Des Weiteren wird im Wrapper entsprechend dem Backendtyp, die unterliegende Funktion ausgewählt.

Durch die gekapselten Ebenen ist eine Erweiterung um neue Backendtypen einfach gestaltet. Aufgrund der Kapselung ist die Wartbarkeit erhöht worden. Dadurch müssen bei Änderungen im Kernelzugriff, nur im Backendcode die entsprechenden Stellen geändert werden.

4.4.1 FRA Middleware

Neben den Wrapper Funktionen wird in der FRA Middleware auch eine Struktur zum Abspeichern der wichtigen Parameter der FRA Module im Userspace bereitgestellt.

```

1 struct fra_handle
2 {
3     int dev;
4     char dev_type[FRA_MAX_NAME];
5     char dev_name[FRA_MAX_NAME];
6     uint32_t type_id;
7     const struct fra_backend_funcs *backend_funcs;
8 };

```

Codeausschnitt 4.5: Struktur zum Abspeichern wichtiger Parameter

Der erste und wichtigste Parameter in der Struktur ist der Dateideskriptor *dev*. Hierüber kann nach dem Öffnen des Geräts weiterhin auf dieses zugegriffen werden. Die restlichen Parameter werden beim Initiieren des Geräts gesetzt. *dev_type* und *dev_name* geben den Modultyp und den Namen an. Für spätere Überprüfungen gibt es für jeden Modultyp noch ein Define, dieses wird in der Variablen *type_id* abgelegt. In der *fra_backend_funcs* Struktur sind Prototypen aller backendspezifischen Funktionen abgelegt.

Das Öffnen eines Geräts ist nur über die *fra_init* Funktion möglich. Da neben dem Öffnen auch eine Anmeldung bei dem Gerät stattfinden muss (siehe Kapitel 4.2), wird dies über einen Funktionsaufruf abgedeckt.

Der initialen Funktion wird auch ein Backendtyp übergeben und anhand von diesem die Funktionsstruktur im *fra_handle* gesetzt. Anschließend wird das Gerät geöffnet und danach meldet sich der Prozess direkt an. Hierzu werden jeweils die entsprechenden Wrapper Funktionen aufgerufen um

die Funktionalität bei allen Backendtypen zu garantieren. Zum Bestimmen von *dev_type* und *dev_name* wird auch über eine Wrapper Funktion die Parameter vom Gerät geholt und entsprechend im *fra_handle* gesetzt. Durch das Iterieren über eine *fra_type_list* mit Name, ID und Größe sowie dem Vergleichen der Strings in Name und dem *dev_name* wird die Variable *type_id* gesetzt.

Die Grundstruktur der Wrapper Funktionen ist für alle identisch, deshalb wird im folgenden beispielhaft die *fra_set_reg* näher betrachtet. Grundsätzlich gibt es für jedes konzeptioniertes IOCTL (siehe Kapitel 4.2) im Kernel eine Wrapper Funktion, lediglich für das Logging sind beide IOCTLs in einer Funktion zusammen gefasst.

Zu Beginn einer jeden Methode wird über ein Makro verschiedene Überprüfungen durchgeführt.

```

1 #define FRA_CHECK_HANDLE(p_handle)          \
2     if (p_handle == NULL)                  \
3     {                                       \
4         return ERRVALUE_INVALID_PARAMETER; \
5     }                                       \
6     if (p_handle->dev == -1)                \
7     {                                       \
8         return ERRVALUE_DEVICE_NOT_OPEN;   \
9     }                                       \
10    if (p_handle->backend_funcs == NULL)     \
11    {                                       \
12        return ERRVALUE_NOT_INITIALIZED;    \
13    }

```

Codeausschnitt 4.6: Makro zum Überprüfen des Handles

Ohne ein gültiges Handle würden alle nachfolgenden Aufrufe einen Fehler zurück geben, da alles basierend auf diesem Handle erfolgt. Aus diesem Grund wird in Zeile 2 als Erstes überprüft, ob das *fra_handle* valid ist. Über den Dateideskriptor kann man herausfinden, ob das Gerät schon geöffnet wurde. Hier wird beim Initiieren der Struktur *dev* auf -1 gesetzt, bei einem geöffneten Gerät ist eine Zahl größer 0 abgespeichert. Als Letztes wird noch überprüft, ob ein Zeiger auf die *fra_backend_funcs* Struktur übergeben wurde. Die Funktion, in welcher das Makro aufgerufen wird gibt entsprechende, softwareintern definierte Fehlermeldungen zurück um die Fehlersuche zu erleichtern.

In der Funktionssignatur ist immer das *fra_handle* und die *transid* angeben. Durch das Handle werden alle notwendigen Informationen zum Zugriff auf das Gerät übergeben und die Transaktionsidentifikation *transid* ist in der Signatur implementiert, damit bei einer späteren Erweiterung nicht alle

Aufrufe geändert werden müssen. Aktuell wird sie lediglich bis zum Ende durchgereicht und nicht weiter betrachtet.

```

1  /* fra_set_reg(handle, transid, num, reg)
2  *      sets a register at num
3  */
4  int32_t fra_set_reg(struct fra_handle const *handle,
5                     const uint32_t transid,
6                     const uint32_t num,
7                     uint32_t reg)
8  {
9      FRA_CHECK_HANDLE(handle);
10
11     if (!handle->backend_funcs->fra_set_reg) return
        ERRVALUE_FUNCTION_NOT_AVAILABLE;
12     return handle->backend_funcs->fra_set_reg(handle, transid, num,
        reg);
13 } /* fra_set_reg () */

```

Codeausschnitt 4.7: Funktion zum Setzen eines Registers

Das Makro in Zeile 9 ist im Codeausschnitt 4.6 näher ausgeführt und im vorhergehenden Absatz genauer erläutert. Durch die if - Bedingung in Zeile 11 wird überprüft, ob für das ausgewählte Backend die entsprechende Funktion implementiert ist. Damit wird vermieden, dass beim Aufrufen der Funktion auf *NULL* zugegriffen wird und somit beim laufenden Programm ein Fehler auftritt. Der Rückgabewert in der Funktion in der FRA Middleware entspricht entweder einem entsprechenden Fehlerwert oder dem Rückgabewert der Backendfunktion.

4.4.2 Kernelbackend

Da die Wrapper lediglich alle benötigte Übergabeparameter an die Backendfunktionen weiterreichen, haben diese eine identische Funktions-signatur. Die einzelnen Funktionen unterscheiden sich im Kernelbackend nur durch die aufgerufenen IOCTLs und entsprechenden den übergebenen Strukturen dazu. Beispielhaft soll hier wieder die Funktion zum Setzen eines Registers betrachtet werden.

Hier finden keine weiteren Überprüfungen statt, da dies bereits eine Ebene höher geschehen ist. Nach dem Füllen der Übergabestruktur wird das IOCTL aufgerufen und anschließend auf Fehler überprüft. Im Fehlerfall wird eine Meldung ausgegeben und der Fehlerwert zurückgegeben.

```

1  int32_t fra_kernel_set_reg(struct fra_handle const *handle, const
        uint32_t transid, const uint32_t num, uint32_t reg)
2  {
3      (void) transid;
4      int32_t retval = ERRVALUE_SUCCESS;
5      int32_t err;
6      struct arri_fra_mod_reg frareg;

```



```

7
8  frareg.num = num;
9  frareg.reg = reg;
10 err = ioctl(handle->dev, ARRI_FRA_MOD_SET_REG, &frareg);
11 if (err < 0)
12 {
13     error_msg(EH_ERROR, "%s:_FRA_IOCTL_failed._(%u)", handle->
14               dev_name, err);
15     retval = ERRVALUE_IOCTL_FAILED;
16 }
17 return retval;
18 } /* fra_kernel_set_reg () */

```

Codeausschnitt 4.8: Funktion im Kernelbackend zum Setzen eines Registers

4.5 Einbindung ins Geometrie Framework

Um das FRA vollständig in der Kamerasoftware zum Implementieren müssen die Geräte angelegt, geöffnet, geupdatet und auch wieder geschlossen werden. Dies passiert in der sogenannten FRA Bibliothek.

Angelegt werden die Geräte aktuell beim Laden des FPGAs. An dieser Stelle ist bekannt, welche Firmware geladen wurde und entsprechend kann über eine Struktur bestimmt werden, ob und an welcher Stelle ein bestimmtes Modul vorhanden ist. Mit einem vorgegebenen Namen und Modultyp werden so die Geräte im Kernel angelegt. Anschließend kann in der kompletten Kamerasoftware davon ausgegangen werden, dass, sofern kein Fehler aufgetreten ist, die Geräte verfügbar sind. Das Anlegen der Geräte soll autark von der Software stattfinden, da dieses in Zukunft ohne die Adressen der Module im FPGA auskommen soll. Da dieses Konzept den Rahmen der Arbeit übersteigen würde, wird es nicht näher betrachtet.

Beim initialen Hardwareupdate durch das Geometrie Framework werden für alle vorhandenen, in diesem Framework abgebildeten, Module ein Gerät geöffnet und entsprechend dem Modulindex in ein *fra_handle* abgelegt.

Damit die Module geupdatet werden können, müssen die vorhandenen Funktionen, welche direkt an die Adressen im FPGA schreiben geändert werden. Im Rahmen dieser Arbeit wird lediglich die Xbar näher betrachtet, aber andere Module müssen analog abgeändert werden.

In den Hardwarefunktionen des Geometrie Framework werden für die Xbar die Konfiguration der Ein- und Ausgänge aus dem Framework abgeholt und anschließend die *fra_xbar* Funktion aufgerufen, welche die vorherige *fpga_xbar* Funktion ersetzt und für die richtige Einstellung in der Hardware zuständig ist.

```
1 int32_t fra_xbar(struct fra_handle const *handle, const uint32_t
    transid, const uint32_t setting)
2 {
3     int32_t retval = ERRVALUE_SUCCESS;
4     uint32_t num, reg;
5
6     FRA_CHECK_HANDLE_TYPE(handle, FRA_MOD_TYPE_XBAR);
7
8     num = AVALONVIDEO_CROSSBAR_MXN_ENABLE_OUTPUT_REG;
9     reg = setting;
10
11     retval = fra_set_reg(handle, transid, num, reg);
12
13     return retval;
14 }
```

Codeausschnitt 4.9: Funktion zum Setzen der Xbar

Die Funktion im Codeausschnitt 4.9 verbindet Ein- und Ausgänge in der Xbar entsprechend dem übergebenen *setting*. Durch das Makro *FRA_CHECK_HANDLE_TYPE* wird überprüft, ob das Gerät im *handle* eine Xbar ist. Wenn dies nicht der Fall ist, wird ein entsprechender Fehlercode zurückgegeben und die Funktion ist beendet. Ist der Modultyp korrekt werden die Übergabeparameter für *fra_set_reg* befüllt und die Funktion aufgerufen.

5

Qualitätssicherung

Im Ra....

6

Ausblick

7

Anhang

7.1 Abbildungsverzeichnis

2.1	ARRI AMIRA	13
2.2	Schematische Bildkette	14
2.3	Vereinfachte Darstellung des Zugriffs auf den FPGA in der aktuellen und der neuen Implementierung	15
4.1	Darstellung des Aufbaus des FRA	29

Literaturverzeichnis

- [1] ARRI. *About ARRI*. Webseite. Besucht 2019-09-06. URL: <https://www.arri.com/en/company/about-arri>.
- [2] ARRI. "AMIRA: mulit-purpose tool". In: *ARRI News* (Sept. 2015), 26f.
- [3] ARRI. *Bild der ARRI AMIRA*. Webseite. Besucht 2019-11-04. URL: <https://www.arri.com/resource/blob/33916/909908b1643addb99036f132d6b3582c/amira-product-image-data.jpg>.
- [4] Alexandre Belloni. *Supporting multi-function devices in the Linux kernel*. Präsentation. Besucht 2019-10-14. URL: <https://elinux.org/images/9/9a/Belloni-mfd-regmap-syscon.pdf>.
- [5] Jonathan Corbet. *The platform device API*. Webseite. Besucht 2019-09-13. URL: <https://lwn.net/Articles/448499/>.
- [6] Jonathan Corbet, Alessandro Rubini, and Greg Kroah-Hartman. *Linux Device Drivers: Where the Kernel Meets the Hardware*. O'Reilly Media, Inc., 2005. URL: <https://free-electrons.com/doc/books/ldd3.pdf>.
- [7] ARRI Media. *ARRI im SAUERKRAUTKOMA*. Webseite. Besucht 2019-09-25. URL: <https://www.arrimedia.de/global/detail-news/arri-im-sauerkrautkoma/>.
- [8] Johannes Plötner and Steffen Wendzel. *Linux: das umfassende Handbuch*; Galileo Press, 2012.
- [9] Joachim Schröder, Tilo Gockel, and Rüdiger Dillmann. *Embedded Linux: Das Praxisbuch*. Springer-Verlag, 2009.
- [10] Unbekannt. *The Grand Tour, Technical Specifications*. Webseite. Besucht 2019-09-25. URL: https://www.imdb.com/title/tt5712554/technical?ref_=tt_dt_spec.
- [11] Unbekannt. *The Ivory Game, Technical Specifications*. Webseite. Besucht 2019-09-25. URL: https://www.imdb.com/title/tt5952266/technical?ref_=tt_dt_spec.

- [12] Verschiedene. *Linux / Documentation*. Webseite. Besucht 2019-10-28, v5.3.7. URL: <https://git.kernel.org/pub/scm/linux/kernel/git/stable/linux.git/tree/Documentation?h=v5.3.7>.
- [13] Verschiedene. *Linuxquellcode / driver*. Webseite. Besucht 2019-10-24, v5.3.7. URL: <https://git.kernel.org/pub/scm/linux/kernel/git/stable/linux.git/tree/drivers?h=v5.3.7>.
- [14] Verschiedene. *Linuxquellcode / include*. Webseite. Besucht 2019-10-24, v5.3.7. URL: <https://git.kernel.org/pub/scm/linux/kernel/git/stable/linux.git/tree/include?h=v5.3.7>.