

# Rockchip Linux SPI

---

文件标识: RK-KF-YF-020

发布版本: V2.3.0

日期: 2020-11-02

文件密级: ☐绝密 ☐秘密 ☐内部资料 ☒公开

## 免责声明

本文档按“现状”提供, 瑞芯微电子股份有限公司(“本公司”, 下同)不对本文档的任何陈述、信息和内容的准确性、可靠性、完整性、适销性、特定目的性和非侵权性提供任何明示或暗示的声明或保证。本文档仅作为使用指导的参考。

由于产品版本升级或其他原因, 本文档将可能在未经任何通知的情况下, 不定期进行更新或修改。

## 商标声明

“Rockchip”、“瑞芯微”、“瑞芯”均为本公司的注册商标, 归本公司所有。

本文档可能提及的其他所有注册商标或商标, 由其各自拥有者所有。

版权所有 © 2020 瑞芯微电子股份有限公司

超越合理使用范畴, 非经本公司书面许可, 任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部, 并不得以任何形式传播。

瑞芯微电子股份有限公司

Rockchip Electronics Co., Ltd.

地址: 福建省福州市铜盘路软件园A区18号

网址: [www.rock-chips.com](http://www.rock-chips.com)

客户服务电话: +86-4007-700-590

客户服务传真: +86-591-83951833

客户服务邮箱: [fae@rock-chips.com](mailto:fae@rock-chips.com)

前言

概述

本文介绍 Linux SPI 驱动原理和基本调试方法。

产品版本

芯片名称	内核版本
采用 linux4.4 的所有芯片	Linux4.4
采用 linux4.19 的所有芯片	Linux4.19

读者对象

本文档（本指南）主要适用于以下工程师：

技术支持工程师

软件开发工程师

修订记录

版本号	作者	修改日期	修改说明
V1.0.0	洪慧斌	2016-06-29	初始版本
V2.0.0	林鼎强	2019-12-03	新增 linux4.19 支持
V2.1.0	林鼎强	2020-02-13	修改 SPI slave 配置
V2.2.0	林鼎强	2020-07-14	修订 Linux 4.19 DTS 相关配置，优化文档排版结构
V2.3.0	林鼎强	2020-11-02	新增 spi-bus cs-gpios 属性的支持说明
V2.3.1	林鼎强	2020-12-11	修订 Linux4.4 SPI slave 说明

# 目录

## Rockchip Linux SPI

1. Rockchip SPI 功能特点
2. 内核软件
  - 2.1 代码路径
  - 2.2 SPI 设备配置 —— RK 芯片做 Master 端
  - 2.3 SPI 设备配置 —— RK 芯片做 Slave 端
    - 2.3.1 Linux 4.4 配置
    - 2.3.2 Linux 4.19 配置
    - 2.3.3 SPI Slave 测试须知
  - 2.4 SPI 设备驱动介绍
  - 2.5 User mode SPI device 配置
  - 2.6 cs-gpios 支持
    - 2.6.1 Linux 4.4 配置
    - 2.6.2 Linux 4.19 配置
3. 内核测试软件
  - 3.1 代码路径
  - 3.2 SPI 测试设备配置
  - 3.3 测试命令
4. 常见问题

# 1. Rockchip SPI 功能特点

SPI（serial peripheral interface），以下是 linux 4.4 spi 驱动支持的一些特性：

- 默认采用摩托罗拉 SPI 协议
- 支持 8 位和 16 位
- 软件可编程时钟频率和传输速率高达 50MHz
- 支持 SPI 4 种传输模式配置
- 每个 SPI 控制器支持一个到两个片选

除以上支持，linux 4.19 新增以下特性：

- 框架支持 slave 和 master 两种模式

## 2. 内核软件

### 2.1 代码路径

drivers/spi/spi.c	spi驱动框架
drivers/spi/spi-rockchip.c	rk spi各接口实现
drivers/spi/spidev.c	创建spi设备节点，用户态使用。
drivers/spi/spi-rockchip-test.c	spi测试驱动，需要自己手动添加到Makefile编译
Documentation/spi/spidev_test.c	用户态spi测试工具

### 2.2 SPI 设备配置 —— RK 芯片做 Master 端

内核配置

```
Device Drivers --->
  [*] SPI support --->
    <*>   Rockchip SPI controller driver
```

DTS 节点配置

&spi1 {	//引用spi 控制器节点
status = "okay";	
assigned-clocks = <&pmucru CLK_SPI0>;	//指定 SPI sclk，可以通过查看
dtsi 中命名为 spiclk 的时钟	
assigned-clock-rates = <200000000>;	//相应 clock 在解析 dts 时完成
赋值	
dma-names = "tx","rx";	//使能DMA模式，一般通讯字节少于32
字节的不建议用，dtsi 中默认设定，可通过置空赋值去掉使能；	
spi_test@10 {	
compatible = "rockchip,spi_test_bus1_cs0";	//与驱动对应的名字
reg = <0>;	//片选0或者1

```

        spi-cpha;                                //设置 CPHA = 1, 不配置则为 0
        spi-cpol;                                //设置 CPOL = 1, 不配置则为 0
        spi-lsb-first;                           //IO 先传输 lsb
        spi-max-frequency = <24000000>;          //spi clk输出的时钟频率, 不超过
50M
        status = "okay";                         //使能设备节点
    };
};

```

spiclk assigned-clock-rates 和 spi-max-frequency 的配置说明:

- spi-max-frequency 是 SPI 的输出时钟, 由 SPI 工作时钟 spiclk assigned-clock-rates 内部分频后输出, 由于内部至少 2 分频, 所以关系是  $\text{spiclk assigned-clock-rates} \geq 2 * \text{spi-max-frequency}$ ;
- 假定需要 50MHz 的 SPI IO 速率, 可以考虑配置 (记住内部分频为偶数分频) spi\_clk assigned-clock-rates = <100000000>, spi-max-frequency = <50000000>, 即工作时钟 100 MHz (PLL 分频到一个不大于 100MHz 但最接近的值), 然后内部二分频最终 IO 接近 50 MHz;
- spiclk assigned-clock-rates 不要低于 24M, 否则可能有问题;
- 如果需要配置 spi-cpha 的话, 要求  $\text{spiclk assigned-clock-rates} \leq 6M$ ,  $1M \leq \text{spi-max-frequency} \leq 3M$ 。

## 2.3 SPI 设备配置 —— RK 芯片做 Slave 端

SPI 做 slave 使用的接口和 master 模式一样, 都是 spi\_read 和 spi\_write。

### 2.3.1 Linux 4.4 配置

内核补丁

请先检查下自己的代码是否包含以下补丁, 如果没有, 请手动打上补丁:

```

diff --git a/drivers/spi/spi-rockchip.c b/drivers/spi/spi-rockchip.c
index 060806e..38eedcd 100644
--- a/drivers/spi/spi-rockchip.c
+++ b/drivers/spi/spi-rockchip.c
@@ -519,6 +519,8 @@ static void rockchip_spi_config(struct rockchip_spi *rs)
    cr0 |= ((rs->mode & 0x3) << CR0_SCPH_OFFSET);
    cr0 |= (rs->tmode << CR0_XFM_OFFSET);
    cr0 |= (rs->type << CR0_FRF_OFFSET);
+   if (rs->mode & SPI_SLAVE_MODE)
+       cr0 |= (CR0_OPM_SLAVE << CR0_OPM_OFFSET);

    if (rs->use_dma) {
        if (rs->tx)
@@ -734,7 +736,7 @@ static int rockchip_spi_probe(struct platform_device *pdev)

    master->auto_runtime_pm = true;
    master->bus_num = pdev->id;
-   master->mode_bits = SPI_CPOL | SPI_CPHA | SPI_LOOP;
+   master->mode_bits = SPI_CPOL | SPI_CPHA | SPI_LOOP | SPI_SLAVE_MODE;
    master->num_chipsselect = 2;
    master->dev.of_node = pdev->dev.of_node;
    master->bits_per_word_mask = SPI_BPW_MASK(16) | SPI_BPW_MASK(8);
diff --git a/drivers/spi/spi.c b/drivers/spi/spi.c

```

```

index deelcb8..4172da1 100644
--- a/drivers/spi/spi.c
+++ b/drivers/spi/spi.c
@@ -1466,6 +1466,8 @@ of_register_spi_device(struct spi_master *master, struct
device_node *nc)
        spi->mode |= SPI_3WIRE;
        if (of_find_property(nc, "spi-lsb-first", NULL))
            spi->mode |= SPI_LSB_FIRST;
+       if (of_find_property(nc, "spi-slave-mode", NULL))
+           spi->mode |= SPI_SLAVE_MODE;

        /* Device DUAL/QUAD mode */
        if (!of_property_read_u32(nc, "spi-tx-bus-width", &value)) {
diff --git a/include/linux/spi/spi.h b/include/linux/spi/spi.h
index cce80e6..ce2cec6 100644
--- a/include/linux/spi/spi.h
+++ b/include/linux/spi/spi.h
@@ -153,6 +153,7 @@ struct spi_device {
#define SPI_TX_QUAD 0x200 /* transmit with 4 wires
*/
#define SPI_RX_DUAL 0x400 /* receive with 2 wires
*/
#define SPI_RX_QUAD 0x800 /* receive with 4 wires
*/
+#define SPI_SLAVE_MODE 0x1000 /* enable spi slave mode
*/

int irq;
void *controller_state;
void *controller_data;

```

## DTS 节点配置

```

&spi0 {
    assigned-clocks = <&pmucru CLK_SPI0>; //指定 SPI sclk, 可以通过查看
dtsi 中命名为 spiclk 的时钟
    assigned-clock-rates = <200000000>; //相应 clock 在解析 dts 时完成
赋值
    spi_test@01 {
        compatible = "rockchip,spi_test_bus0_cs1";
        id = <1>;
        reg = <1>;
        //spi-max-frequency = <24000000>; 这不需要配
        spi-slave-mode; //使能slave 模式, 只需改这里就行。
    };
};

```

注意:

1. The working clock must be more than 6 times of the IO clock sent by the master. For example, if the assigned clock rates are <48000000>, then the clock sent by the master must be less than 8m  
报错 笔记  
双语对照
2. 内核 4.4 框架并未对 SPI slave 做特殊优化, 所以传输存在以下两种状态:
  1. DMA 传输: 传输发起后流程进入等待 completion 的超时机制, 可以通过 dts 调整 “dma-names;” 来关闭 DMA 传输 dma-names

2. CPU 传输: while 在底层驱动等待传输完成, CPU 忙等
3. 使用 RK SPI 作为 slave, 可以考虑以下几种场景:
  1. 关闭 DMA, 仅使用 CPU 阻塞传输
  2. 传输均设置大于 32 byte, 走 DMA 传输, 传输等待 completion 超时机制
  3. 主从之间增加一个 gpio, 主设备输出来通知从设备 transfer ready 来减少 CPU 忙等时间

## 2.3.2 Linux 4.19 配置

### 内核配置

```
Device Drivers --->
[*] SPI support --->
    [*] SPI slave protocol handlers
```

### DTS 节点配置

```
&spi1 {
    status = "okay";
    assigned-clocks = <&pmucru CLK_SPI0>;
    assigned-clock-rates = <200000000>;
    dma-names = "tx", "rx";
    spi-slave;                                //使能 slave 模式
    slave {                                  //按照框架要求, SPI slave
子节点的命名需以 "slave" 开始
        compatible = "rockchip, spi_test_bus1_cs0";
        reg = <0>;
        id = <0>;
        //spi-max-frequency = <24000000>; 这不需要配
    };
};
```

注意:

- spi\_clk assigned-clock-rates 必须是 master spi-max-frequency clk 的 6 倍以上, 比如 spi\_clk assigned-clock-rates = <48000000>, master 给过来的时钟必须小于 8M。
- 实际使用场景可以考虑主从之间增加一个 gpio, 主设备输出来通知从设备 transfer ready 来减少 CPU 忙等时间

## 2.3.3 SPI Slave 测试须知

spi 做 slave, 要先启动 slave read, 再启动 master write, 不然会导致 slave 还没读完, master 已经写完了。

slave write, master read 也是需要先启动 slave write, 因为只有 master 送出 clk 后, slave 才会工作, 同时 master 会立即发送或接收数据。

例如: 在第三章的基础上:

先 slave: `echo write 0 1 16 > /dev/spi_misc_test`

再 master: `echo read 0 1 16 > /dev/spi_misc_test`

## 2.4 SPI 设备驱动介绍

设备驱动注册:

```
static int spi_test_probe(struct spi_device *spi)
{
    int ret;
    int id = 0;
    if(!spi)
        return -ENOMEM;
    spi->bits_per_word= 8;
    ret= spi_setup(spi);
    if(ret < 0) {
        dev_err(&spi->dev,"ERR: fail to setup spi\n");
        return-1;
    }
    return ret;
}
static int spi_test_remove(struct spi_device *spi)
{
    printk("%s\n",__func__);
    return 0;
}
static const struct of_device_id spi_test_dt_match[] = {
    { .compatible = "rockchip,spi_test_bus1_cs0", },
    { .compatible = "rockchip,spi_test_bus1_cs1", },
    {},
};
MODULE_DEVICE_TABLE(of,spi_test_dt_match);
static struct spi_driver spi_test_driver = {
    .driver = {
        .name = "spi_test",
        .owner = THIS_MODULE,
        .of_match_table = of_match_ptr(spi_test_dt_match),
    },
    .probe = spi_test_probe,
    .remove = spi_test_remove,
};
static int __init spi_test_init(void)
{
    int ret = 0;
    ret = spi_register_driver(&spi_test_driver);
    return ret;
}
device_initcall(spi_test_init);
static void __exit spi_test_exit(void)
{
    return spi_unregister_driver(&spi_test_driver);
}
module_exit(spi_test_exit);
```

对 spi 读写操作请参考 include/linux/spi/spi.h，以下简单列出几个



```
static inline int
spi_write(struct spi_device *spi, const void *buf, size_t len)
static inline int
spi_read(struct spi_device *spi, void *buf, size_t len)
static inline int
spi_write_and_read(struct spi_device *spi, const void *tx_buf, void *rx_buf,
size_t len)
```

## 2.5 User mode SPI device 配置

User mode SPI device 指的是用户空间直接操作 SPI 接口，这样方便众多的 SPI 外设驱动跑在用户空间，不需要改到内核，方便驱动移植开发。

### 内核配置

```
Device Drivers --->
  [*] SPI support --->
    [*] User mode SPI device driver support
```

### DTS 配置

```
&spi0 {
    status = "okay";
    max-freq = <50000000>;
    spi_test@00 {
        compatible = "rockchip,spidev";
        reg = <0>;
        spi-max-frequency = <5000000>;
    };
};
```

### 使用说明

驱动设备加载注册成功后，会出现类似这个名字的设备：/dev/spidev1.1

请参照 Documentation/spi/spidev\_test.c

## 2.6 cs-gpios 支持

用户可以通过 spi-bus 的 cs-gpios 属性来实现 gpio 模拟 cs 以扩展 SPI 片选信号，cs-gpios 属性详细信息可以查阅内核文档 [Documentation/devicetree/bindings/spi/spi-bus.txt](#)。

### 2.6.1 Linux 4.4 配置

该支持需要较多支持补丁，请联系 RK 工程师获取相应的补丁。

## 2.6.2 Linux 4.19 配置

以 SPI1 设定 GPIO0\_C4 为 spi1\_cs2n 扩展脚为例。

设置 **cs-gpio** 脚并在 **SPI** 节点中引用

```
diff --git a/arch/arm/boot/dts/rv1126-evb-v10.dtsi b/arch/arm/boot/dts/rv1126-  
evb-v10.dtsi  
index 144e9edf1831..c17ac362289e 100644  
--- a/arch/arm/boot/dts/rv1126-evb-v10.dtsi  
+++ b/arch/arm/boot/dts/rv1126-evb-v10.dtsi  
  
&pinctrl {  
    ...  
+  
+    spi1 {  
+        spi1_cs2n: spi1-cs2n {  
+            rockchip,pins =  
+                <0 RK_PC4 RK_FUNC_GPIO  
&pcfg_pull_up_drv_level_0>;  
+            };  
+        };  
};  
  
diff --git a/arch/arm/boot/dts/rv1126.dtsi b/arch/arm/boot/dts/rv1126.dtsi  
index 351bc668ea42..986a85f13832 100644  
--- a/arch/arm/boot/dts/rv1126.dtsi  
+++ b/arch/arm/boot/dts/rv1126.dtsi  
  
spi1: spi@ff5b0000 {  
    compatible = "rockchip,rv1126-spi", "rockchip,rk3066-spi";  
    reg = <0xff5b0000 0x1000>;  
    interrupts = <GIC_SPI 11 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;  
    #address-cells = <1>;  
    #size-cells = <0>;  
    clocks = <&cru CLK_SPI1>, <&cru PCLK_SPI1>;  
    clock-names = "spiclk", "apb_pclk";  
    dmas = <&dmac 3>, <&dmac 2>;  
    dma-names = "tx", "rx";  
    pinctrl-names = "default", "high_speed";  
-    pinctrl-0 = <&spilm0_clk &spilm0_cs0n &spilm0_cs1n &spilm0_miso  
&spilm0_mosi>;  
-    pinctrl-1 = <&spilm0_clk_hs &spilm0_cs0n &spilm0_cs1n &spilm0_miso_hs  
&spilm0_mosi_hs>;  
+    pinctrl-0 = <&spilm0_clk &spilm0_cs0n &spilm0_cs1n &spi1_cs2n  
&spilm0_miso &spilm0_mosi>;  
+    pinctrl-1 = <&spilm0_clk_hs &spilm0_cs0n &spilm0_cs1n &spi1_cs2n  
&spilm0_miso_hs &spilm0_mosi_hs>  
    status = "disabled";  
};
```

**SPI** 节点重新指定 **cs** 脚

```
+&spi1 {  
+    status = "okay";  
+    max-freq = <48000000>;
```

```

+     cs-gpios = <0>, <0>, <&gpio0 RK_PC4 GPIO_ACTIVE_LOW>; /* 该行定义: cs0-
native, cs1-native, cs2-gpio */
+     spi_test@00 {
+         compatible = "rockchip,spi_test_bus1_cs0";
+     ...
+     spi_test@02 {
+         compatible = "rockchip,spi_test_bus1_cs2";
+         id = <2>;
+         reg = <0x2>;
+         spi-cpha;
+         spi-cpol;
+         spi-lsb-first;
+         spi-max-frequency = <16000000>;
+     };
+ };

```

## 3. 内核测试软件

### 3.1 代码路径

```
drivers/spi/spi-rockchip-test.c
```

### 3.2 SPI 测试设备配置

#### 内核补丁

```

需要手动添加编译:
drivers/spi/Makefile
+obj-y                               += spi-rockchip-test.o

```

#### DTS 配置

```

&spi0 {
    status = "okay";
    spi_test@00 {
        compatible = "rockchip,spi_test_bus0_cs0";
        id = <0>; //这个属性spi-rockchip-
test.c用来区分不同的spi从设备的
        reg = <0>; //chip select 0:cs0
    1:cs1
        spi-max-frequency = <24000000>; //spi output clock
    };
    spi_test@01 {
        compatible = "rockchip,spi_test_bus0_cs1";
        id = <1>;
        reg = <1>;
        spi-max-frequency = <24000000>;
        spi-slave-mode; 使能slave 模式， 只需改这里就行。
    };
};

```

```
};
```

## 驱动 log

```
[ 0.530204] spi_test spi32766.0: fail to get poll_mode, default set 0
[ 0.530774] spi_test spi32766.0: fail to get type, default set 0
[ 0.531342] spi_test spi32766.0: fail to get enable_dma, default set 0
以上这几个没配的话，不用管
[ 0.531929]
rockchip_spi_test_probe:name=spi_test_bus1_cs0,bus_num=32766,cs=0,mode=0,speed=5000000
[ 0.532711] rockchip_spi_test_probe:poll_mode=0, type=0, enable_dma=0
这是驱动注册成功的标志
```

## 3.3 测试命令

```
echo write 0 10 255 > /dev/spi_misc_test
echo write 0 10 255 init.rc > /dev/spi_misc_test
echo read 0 10 255 > /dev/spi_misc_test
echo loop 0 10 255 > /dev/spi_misc_test
echo setspeed 0 1000000 > /dev/spi_misc_test
```

echo 类型 id 循环次数 传输长度 > /dev/spi\_misc\_test

echo setspeed id 频率（单位 Hz） > /dev/spi\_misc\_test

如果需要，可以自己修改测试 case。

## 4. 常见问题

- 调试前确认驱动有跑起来
- 确保 SPI 4 个引脚的 IOMUX 配置无误
- 确认 TX 送时，TX 引脚有正常的波形，CLK 有正常的 CLOCK 信号，CS 信号有拉低
- 如果 clk 频率较高，可以考虑提高驱动强度来改善信号