

MMC 子系统简介

周春华

July 19, 2011

1 SD 规范简介

- SD 卡相关概念
- 总线定义
- 总线协议

2 Linux 中 MMC 子系统

- 子系统对象
- 整体架构
- 代码导读

SD 卡相关的概念 --- 卡的种类

从性能来分

- 1 class 0 卡：此类卡表示没有性能指标，可以无视其性能
- 2 class 2, class 4, class 6 卡：这些卡都是有性能指标的，分别是大于等于 2MB/sec, 4MB/sec, 6MB/sec。这些卡的版面上会印有标记。
- 3 本文不涉及 sd spec3.0，所以 class10 也不作介绍。



SD 卡相关的概念 --- 卡的种类

从容量来分

- 1 Normal 卡： $MAX_{frq} = 25MHz$ ，性能为 class0，容量最高达 2G
- 2 SDHC 卡： $MAX_{frq} = 50MHz$ ，性能有 class2，class4，class6 三种类型，容量为 2G-32G

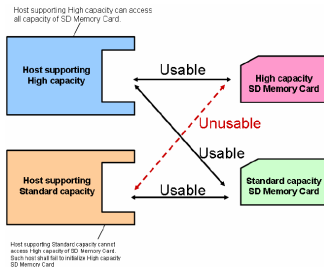
注意

- 这里 HC 的意思不是高速，而是 high capacity。

SD 卡相关的概念 --- 兼容性问题

主机兼容的卡

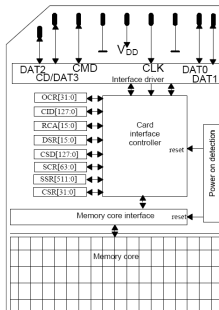
- 1 支持 SDHC 的 SD Host Controller , 可以读写 Normal 卡以及 SDHC 卡。
- 2 不支持 SDHC 的 SD Host Controller , 只能读写 Normal 卡。



SD 卡相关的概念 --- 卡的结构

卡的结构

- 1 SD 卡有 9 个引脚，microSD 有 8 个引脚，少了根地线
- 2 SD 卡内部是有寄存器的，如上图。主机可以通过相关的命令获取寄存器中的值，从而了解卡的一些信息



总线定义 --- 信号线定义

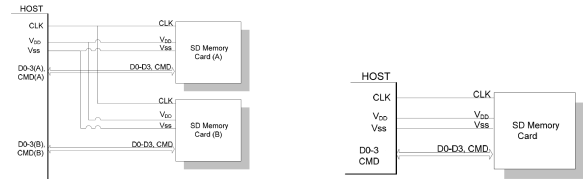
SD Bus 包含了以下九根信号线

- 1 CLK : Host 到卡的时钟线
- 2 CMD : 双向的命令和响应信号线
- 3 DAT0 - DAT3 : 双向的数据传输线
- 4 V_{DD} , V_{SS1} , V_{SS2} 电源和信号地

注意

- 这里说的是 SD Bus 有 9 根线，不是说所有的 SD Card 都必须有 9 个引脚。

总线定义 --- 总线拓扑



注意

- 虽然 SD Bus 可以支持一个 SD Host 可以连接多个卡，但是 Spec 2.0 强烈推荐一个 SD Host 只连接一个 SD 卡。所以接下来的也不会讲述连接多卡的相关内容了，默认的就是 host 和卡是一一对应的。

总线协议 --- 协议术语

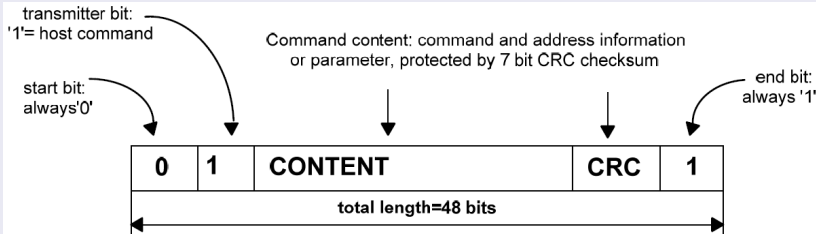
SD 总线上通讯是基于命令和数据流的。

命令，响应，数据

- 1 Command：每一个操作都是以命令开始的，命令是由主机发送给卡的，而且命令总是在 CMD 线上串行传输。
- 2 Response：响应是作为收到命令后应该返回主机的应答令牌。所有的响应都是串行在 CMD 上传输的。
- 3 Data：数据可以从卡传向主机，也可以从主机传向卡。所有的数据都是在 Data 线上进行传输的。

总线协议 --- 命令格式

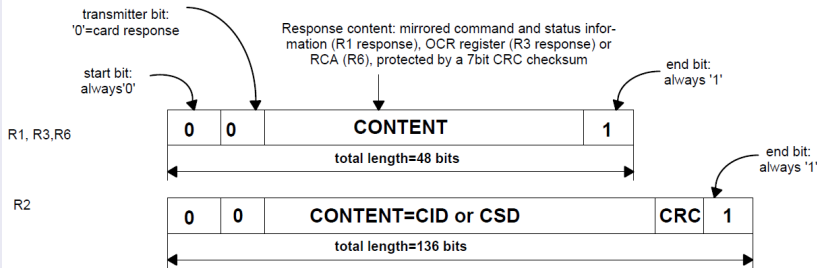
命令帧的格式



Bit position	47	46	[45:40]	[39:8]	[7:1]	0
Width (bits)	1	1	6	32	7	1
Value	'0'	'1'	x	x	x	'1'
Description	start bit	transmission bit	command index	argument	CRC7	end bit

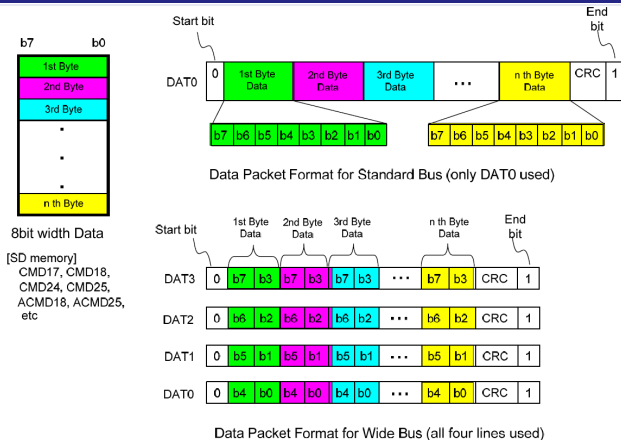
总线协议 --- 响应格式

响应帧的格式



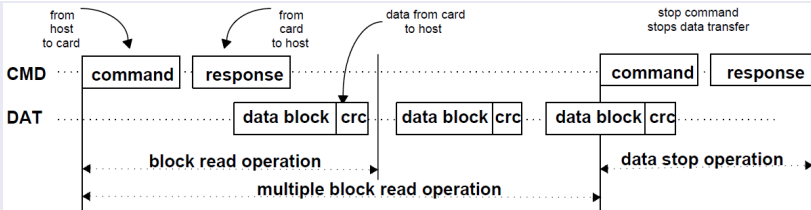
总线协议 --- 数据格式

数据的传输形式



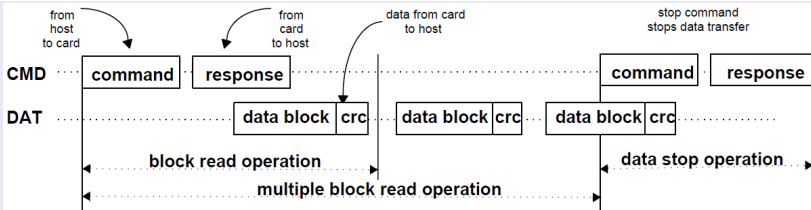
总线协议 --- 数据传输过程

多块连读的过程示意图



总线协议 --- 数据传输过程

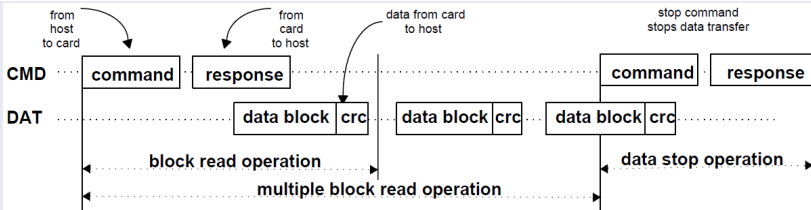
多块连读的过程示意图



- 1 step1: 发送多块连读命令，命令参数指定要读取的起始扇区号

总线协议 --- 数据传输过程

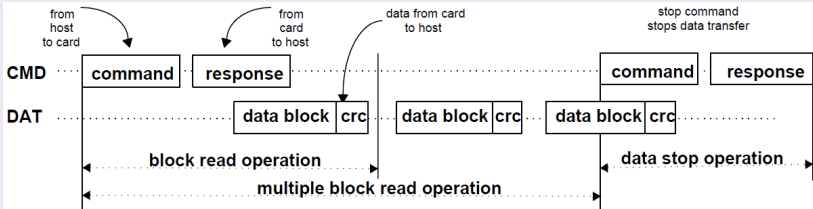
多块连读的过程示意图



- 1 step1: 发送多块连读命令，命令参数指定要读取的起始扇区号
- 2 step2: 卡收到命令后，开始将数据传输给主机，主机开始接收数据

总线协议 --- 数据传输过程

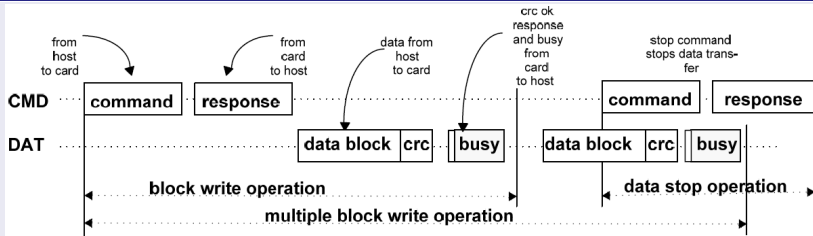
多块连读的过程示意图



- 1 step1: 发送多块连读命令，命令参数指定要读取的起始扇区号
- 2 step2: 卡收到命令后，开始将数据传输给主机，主机开始接收数据
- 3 step3: 主机接收到足够的数据后，发送 stop 命令，终止这次数据传输

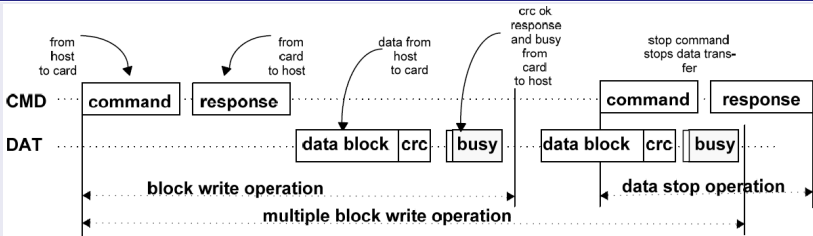
总线协议 --- 数据传输过程

多块连写的过程示意图



总线协议 --- 数据传输过程

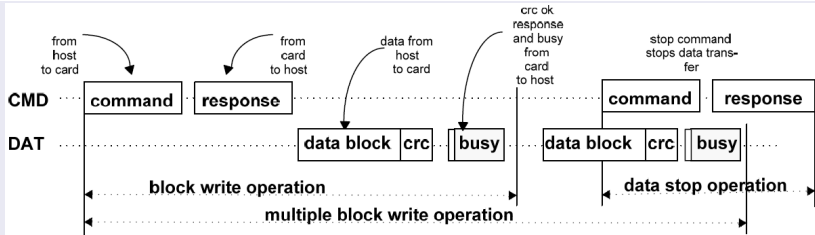
多块连写的过程示意图



- 1 step1: 发送多块连写命令，命令参数指定要写入的起始扇区号

总线协议 --- 数据传输过程

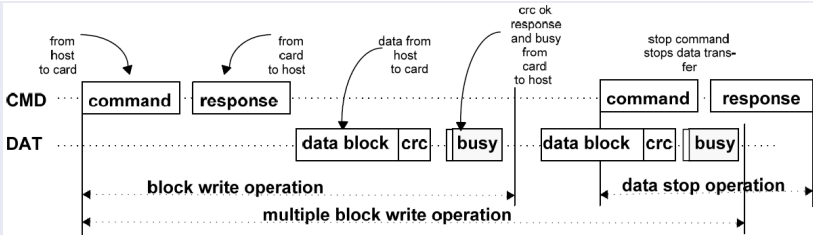
多块连写的过程示意图



- 1 step1: 发送多块连写命令，命令参数指定要写入的起始扇区号
- 2 step2: 卡收到命令后，准备接收从主机发过来的数据，主机开始接收数据

总线协议 --- 数据传输过程

多块连写的过程示意图



- 1 step1: 发送多块连写命令，命令参数指定要写入的起始扇区号
- 2 step2: 卡收到命令后，准备接收从主机发过来的数据，主机开始接收数据
- 3 step3: 主机发送完数据后，发送 stop 命令，终止这次数据传输

总线协议 ---SD 与 MMC 区别

SD 协议规范和 MMC 协议规范绝大部分是相同的，这里只列举几点比较明显的差别：

总线协议 --- SD 与 MMC 区别

SD 协议规范和 MMC 协议规范绝大部分是相同的，这里只列举几点比较明显的差别：

- 1 初始化卡时，要求卡发回操作条件命令：SD 协议使用的是 CMD8，ACMD41，而 MMC 协议则使用 CMD1。

总线协议 --- SD 与 MMC 区别

SD 协议规范和 MMC 协议规范绝大部分是相同的，这里只列举几点比较明显的差别：

- 1 初始化卡时，要求卡发回操作条件命令：SD 协议使用的是 CMD8，ACMD41，而 MMC 协议则使用 CMD1。
- 2 对于 CMD3，要求卡发回卡相对地址：SD 协议使用的是 R6 作为回应，而 MMC 协议则使用 R1 作为回应。

总线协议 --- SD 与 MMC 区别

SD 协议规范和 MMC 协议规范绝大部分是相同的，这里只列举几点比较明显的差别：

- 1 初始化卡时，要求卡发回操作条件命令：SD 协议使用的是 CMD8，ACMD41，而 MMC 协议则使用 CMD1。
- 2 对于 CMD3，要求卡发回卡相对地址：SD 协议使用的是 R6 作为回应，而 MMC 协议则使用 R1 作为回应。
- 3 擦除命令：SD 卡使用 CMD32 设置起始块，使用 CMD33 设置结束块，而 MMC 使用的 CMD35 和 CMD36。

总线协议 --- SD 与 MMC 区别

SD 协议规范和 MMC 协议规范绝大部分是相同的，这里只列举几点比较明显的差别：

- 1 初始化卡时，要求卡发回操作条件命令：SD 协议使用的是 CMD8，ACMD41，而 MMC 协议则使用 CMD1。
- 2 对于 CMD3，要求卡发回卡相对地址：SD 协议使用的是 R6 作为回应，而 MMC 协议则使用 R1 作为回应。
- 3 擦除命令：SD 卡使用 CMD32 设置起始块，使用 CMD33 设置结束块，而 MMC 使用的 CMD35 和 CMD36。
- 4 总线宽度设置命令：早期版本的 MMC 协议没有设置总线命令，因为默认就是一根数据线。而 SD 卡有 1 位总线模式和 4 位总线模式。

子系统对象

在 Linux 中，是由 MMC 子系统来对 SD 卡提供支持的。MMC 子系统为 MMC/SD/SDIO host 提供了统一的驱动接口，我们只需要实现其接口，就可以完成一个新 host 驱动的添加了。

在前面简单地描述中，涉及到了几个对象，比如 host，card，command，response，data 等。在子系统中，MMC 系统的设计者们分别将他们进行抽象一系列的结构体。接下来，就从这些结构体中，体会设计者是如何架构整个子系统的。

子系统对象 ---mmc host

MMC/SD/SDIO host 都被抽象成 `mmc_host`，其主要成员如下：

```

1 struct mmc_host {
2     ...
3     const struct mmc_host_ops *ops;          /*跟具体控制器相关，需要 host 驱动实现*/
4     unsigned int f_min;                      /*控制器最低工作频率，需要 host 驱动指定*/
5     unsigned int f_max;                      /*控制器最高工作频率，需要 host 驱动指定*/
6     ...
7     unsigned long caps;                      /* Host capabilities 需要 host 驱动指定*/
8     #define MMC_CAP_4_BIT_DATA (1 << 0)      /* Can the host do 4 bit transfers */
9     #define MMC_CAP_MMC_HIGHSPEED (1 << 1)    /* Can do MMC high-speed timing */
10    #define MMC_CAP_SD_HIGHSPEED (1 << 2)      /* Can do SD high-speed timing */
11    ...
12    #define MMC_CAP_SPI (1 << 4)               /* Talks only SPI protocols */
13    ...
14    #define MMC_CAP_8_BIT_DATA (1 << 6)        /* Can the host do 8 bit transfers */
15    ...
16    struct mmc_ios ios;                       /* current io bus settings */
17    ...
18    struct mmc_card *card;                    /* device attached to this host */
19    ...
20    struct delayed_work detect;
21    const struct mmc_bus_ops *bus_ops;        /* current bus driver */
22    ...
23 }

```

子系统对象 --- mmc_card

前面 mmc_host 中有一个成员就是指向其所对应的 card/
SDIO 设备：mmc_card

```
1 struct mmc_card {
2     struct mmc_host      *host;          /* the host this device belongs to */
3     struct device        dev;            /* the device */
4     unsigned int         rca;            /* relative card address of device */
5     unsigned int         type;           /* card type */
6     #define MMC_TYPE_MMC      0          /* MMC card */
7     #define MMC_TYPE_SD      1          /* SD card */
8     #define MMC_TYPE_SDIO    2          /* SDIO card */
9     unsigned int         state;          /* (our) card state */
10    #define MMC_STATE_PRESENT (1<<0)    /* present in sysfs */
11    #define MMC_STATE_READONLY (1<<1)    /* card is read-only */
12    #define MMC_STATE_HIGHSPEED (1<<2)   /* card is in high speed mode */
13    #define MMC_STATE_BLOCKADDR (1<<3)   /* card uses block-addressing */
14    ... ..
15    struct mmc_cid         cid;           /* card identification */
16    struct mmc_csd         csd;          /* card specific */
17    ... ..
18 };
```

mmc_card 也有一个成员 mmc_host，指向与其一一对应的
host

子系统对象 --- mmc_request

MMC 子系统中，需要发送命令，或者读写数据都是通过发一个请求包给 host 驱动，这个请求包就是 mmc_request 了。如果只是发送命令，只需要将 data 以及 stop 成员置为空就可以了。

```
1 struct mmc_request {  
2     struct mmc_command      *cmd;  
3     struct mmc_data         *data;  
4     struct mmc_command      *stop;  
5  
6     void                    *done_data;    /* completion data */  
7     void                    (*done)(struct mmc_request *); /* completion function */  
8 };
```

子系统对象 --- mmc_command

mmc_command 包含了命令的操作码，命令的参数，host 驱动发送完毕后，还需要将响应值填入了 resp 成员。如果发生错误，则填入 error 成员。

```
1 struct mmc_command {
2     u32 opcode;
3     u32 arg;
4     u32 resp[4];
5     ...
6     unsigned int retries; /* max number of retries */
7     unsigned int error; /* command error */
8
9     struct mmc_data *data; /* data segment associated with cmd */
10    struct mmc_request *mrq; /* associated request */
11 };
```

子系统对象 --- mmc_data

mmc_data 结构有数据超时时间，数据块的大小，数据传输的方向，host 驱动完成后，需要填入 error 码，已经传输了 bytes_xfered 字节。

```
1 struct mmc_data {
2     unsigned int         timeout_ns;      /* data timeout (in ns, max 80ms) */
3     unsigned int         timeout_clks;    /* data timeout (in clocks) */
4     unsigned int         blksz;          /* data block size */
5     unsigned int         blocks;         /* number of blocks */
6     unsigned int         error;          /* data error */
7     unsigned int         flags;
8     #define MMC_DATA_WRITE (1 << 8)
9     #define MMC_DATA_READ (1 << 9)
10    #define MMC_DATA_STREAM (1 << 10)
11    unsigned int         bytes_xfered;
12    struct mmc_command    *stop;          /* stop command */
13    struct mmc_request    *mrq;          /* associated request */
14    unsigned int         sg_len;         /* size of scatter list */
15    struct scatterlist    *sg;           /* I/O scatter list */
16 };
```


整体架构 --- 目录结构

在 `driver/mmc` 目录下有三个目录：

整体架构 --- 目录结构

在 `driver/mmc` 目录下有三个目录：

- `host/`：host 驱动目录，如果添加一个新的 host 驱动，就需要在此目录中增加。host 驱动主要作用有两个：

整体架构 --- 目录结构

在 `driver/mmc` 目录下有三个目录：

- `host/`：host 驱动目录，如果添加一个新的 host 驱动，就需要在此目录中增加。host 驱动主要作用有两个：
 - 1 具体实现 `mmc core` 层发下来个各种请求，不仅仅是发送命令，还包括修改时钟，开启关闭电源等。

整体架构 --- 目录结构

在 `driver/mmc` 目录下有三个目录：

- `host/`：host 驱动目录，如果添加一个新的 host 驱动，就需要在此目录中增加。host 驱动主要作用有两个：
 - 1 具体实现 mmc core 层发下来个各种请求，不仅仅是发送命令，还包括修改时钟，开启关闭电源等。
 - 2 探测到卡热插拔消息，通知 mmc core 层
- `core/`：mmc 核心层代码，构建 `mmc_bus` 虚拟总线，初始化 SD 卡，提供发送读写请求包以及各种命令的接口等。

整体架构 --- 目录结构

在 `driver/mmc` 目录下有三个目录：

- `host/`：host 驱动目录，如果添加一个新的 host 驱动，就需要在此目录中增加。host 驱动主要作用有两个：
 - 1 具体实现 mmc core 层发下来个各种请求，不仅仅是发送命令，还包括修改时钟，开启关闭电源等。
 - 2 探测到卡热插拔消息，通知 mmc core 层
- `core/`：mmc 核心层代码，构建 `mmc_bus` 虚拟总线，初始化 SD 卡，提供发送读写请求包以及各种命令的接口等。
- `card/`：为 `mmc_card` 注册或者注销其块设备，初步处理 filesystem 发下来的读写 request。

整体架构 --- mmc bus.c

mmc_bus 虚拟总线维护着挂载在其上面的设备和驱动。所有插进来的 mmc_card 都会被注册到这个 bus 上充当设备；而总线上的驱动就是 card/block.c 文件中注册的 mmc_driver。

```
1 static struct bus_type mmc_bus_type = {
2     .name           = "mmc",
3     .dev_attrs      = mmc_dev_attrs,
4     .match          = mmc_bus_match,
5     .uevent         = mmc_bus_uevent,
6     .probe          = mmc_bus_probe,
7     .remove         = mmc_bus_remove,
8     .suspend        = mmc_bus_suspend,
9     .resume         = mmc_bus_resume,
10    .pm              = MMC_PM_OPS_PTR,
11 };
12
13 static int mmc_bus_match(struct device *dev, struct device_driver *drv)
14 {
15     return 1;
16 }
```

整体架构 --- block device

card 目录

整体架构 -- block device

card 目录

- `block.c`: 在 `mmc_bus` 上注册 `mmc_driver`, 这个驱动是用来匹配 `mmc_bus` 上的 `mmc_card`。匹配条件是, 匹配任何的 `mmc_card`。匹配成功后, `mmc_driver.probe` 将 `mmc_card` 注册到 `block layer`, 建立块设备队列。最终用户层会出现设备节点, 用户层就可以读写该设备了。
- `queue.c`: 当上层有读写请求进入块设备队列, 会调用队列处理函数 `mmc_request`。 `mmc_request` 会唤醒 `mmc_queue_thread` 内核线程进行读写请求处理, 然后回调 `block.c` 中的 `mmc_blk_issue_rq` 进行每个 `request` 的处理。

整体架构 --- mmc core

core 目录

整体架构 --- mmc core

core 目录

- `host.c`: 给 host controller 驱动提供的接口, 通过该文件提供的函数, 可以将一个 host 添加到 `mmc_core` 中来。

整体架构 --- mmc core

core 目录

- `host.c`: 给 host controller 驱动提供的接口, 通过该文件提供的函数, 可以将一个 host 添加到 `mmc_core` 中来。
- `sd.c`, `sd_ops.c`: 提供 SD Card 初始化的代码

整体架构 --- mmc core

core 目录

- `host.c`: 给 host controller 驱动提供的接口, 通过该文件提供的函数, 可以将一个 host 添加到 `mmc_core` 中来。
- `sd.c`, `sd_ops.c`: 提供 SD Card 初始化的代码
- `mmc.c`, `mmc_ops.c`: 提供 MMC Card 初始化的代码

整体架构 --- host driver 通用结构 <1>

下面介绍 host driver 源码文件一般性的结构：

```

1  static struct platform_driver xhost_mmc_driver = {
2      .driver = {
3          .name = "xhost-mmc",
4          .owner = THIS_MODULE,
5      },
6      .probe = xhost_mmc_probe,
7      .remove = xhost_mmc_remove,
8      .suspend = xhost_mmc_suspend,
9      .resume = xhost_mmc_resume,
10 };
11
12 static int __init xhost_mmc_init(void)
13 {
14     return platform_driver_register(&xhost_mmc_driver);
15 }
16
17 static void __exit xhost_mmc_exit(void)
18 {
19     platform_driver_unregister(&xhost_mmc_driver);
20 }
21

```

整体架构 ---host driver 通用结构 <2>

```
1  static const struct mmc_host_ops xhost_mmc_ops = {
2      .request          = xhost_mmc_request,
3      .set_ios          = xhost_mmc_set_ios,
4      .get_ro           = xhost_mmc_get_ro,
5      .get_cd           = xhost_mmc_get_cd,
6      .enable_sdio_irq  = xhost_mmc_enable_sdio_irq,
7  };
8
9  static int xhost_mmc_probe()
10 {
11     ...
12     mmc = mmc_alloc_host(sizeof(struct xhost_mmc_host), ... );
13
14     mmc->ops            = &xhost_mmc_ops;
15     mmc->caps           = MMC_CAP_4_BIT_DATA | ...;
16     ...
17     mmc->max_req_size   = mmc->max_blk_size * mmc->max_blk_count;
18     mmc->max_seg_size   = mmc->max_req_size;
19     mmc->ocr_avail      = ... ;
20
21     ret = request_irq(irq_no, xhost_mmc_irq, IRQF_XX, "name", host);
22     ret = request_irq(irq_no, xhost_mmc_detect, IRQF_XX, "name", host);
23
24     mmc_add_host(mmc);
25     ...
26 }
27
```

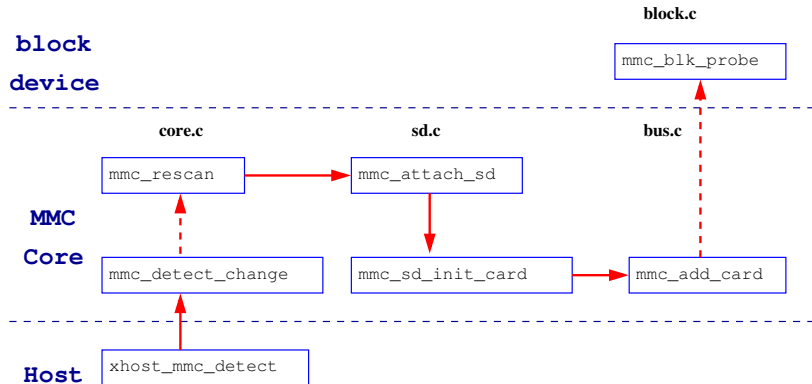
整体架构 ---host driver 通用结构 <3>

```

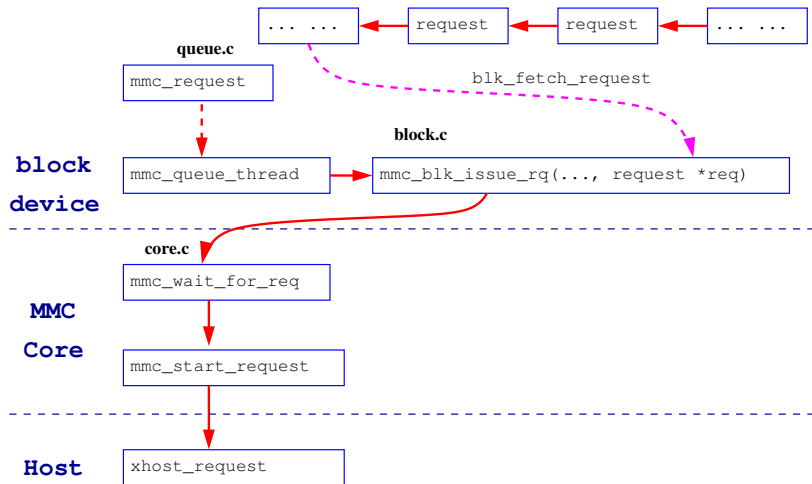
1
2 static irqreturn_t xhost_mmc_detect(int irq, void *devid)
3 {
4     ...
5     mmc_detect_change(host->mmc, msecs_to_jiffies(100));
6 }
7

```

整体架构 --- 卡探测流程图



整体架构 --- 读写请求流程图



代码导读

- 卡探测 ==> 卡初始化 ==> 注册块设备
- 从队列中取出读写 request ==> 组建命令包 ==> 发送

The end

Thank you.