

A20 系统配置手册

V1.0

2013-05-21

Revision History

Version	Date	Changes compared to previous issue
v1.0	2013-03-15	初建版本

目录

1. 系统(System)-----	6
1.1. [platform]-----	6
1.2. [target]-----	6
1.3. [pm_para]-----	7
1.4. [card_boot]-----	7
1.5. [card0_boot_para]-----	7
1.6. [card2_boot_para]-----	8
1.7. [twi_para]-----	9
1.8. [uart_para]-----	9
1.9. [uart_force_debug]-----	9
1.10. [jtag_para]-----	10
1.11. [clock]-----	10
2. DRAM-----	11
2.1. [dram_para]-----	11
3. EMAC-----	13
4. GMAC-----	15
4.1. [gmac_para]-----	15
5. I2C 总线-----	17
5.1. [twi0_para]-----	17
5.2. [twi1_para]-----	17
5.3. [twi2_para]-----	17
5.4. [twi3_para]-----	18
6. UART 总线-----	19
6.1. [uart_para0]-----	19
6.2. [uart_para1]-----	19
6.3. [uart_para2]-----	20
6.4. [uart_para3]-----	20
6.5. [uart_para4]-----	21
6.6. [uart_para5]-----	21
6.7. [uart_para6]-----	22
6.8. [uart_para7]-----	22
7. SPI 总线-----	24
7.1. [spi0_para]-----	24
7.2. [spi1_para]-----	24
7.3. [spi2_para]-----	25
7.4. [spi3_para]-----	25
7.5. [spi_devices]-----	26
7.6. [spi_board0]-----	26

8. 电阻屏(rtp)-----	27
8.1. [rtp_para]-----	27
9. 电容屏(ctp)-----	28
9.1. [ctp_para]-----	28
10. 触摸按键(touch key)-----	30
10.1. [tkey_para]-----	30
11. 马达(motor)-----	31
11.1. [motor_para]-----	31
12. 闪存(nand flash)-----	32
12.1. [nand_para]-----	32
13. 显示初始化(disp init)-----	34
13.1. [disp_init]-----	34
14. LCD 屏 0-----	37
14.1. [lcd0_para]-----	37
15. LCD 屏 1-----	41
15.1. [lcd1_para]-----	41
16. sata-----	42
17. TV-----	43
17.1. [tv_out_dac_para]-----	43
18. [tvout_para]-----	44
18.1. [tv_in_para]-----	44
19. HDMI-----	45
19.1. [hdmi_para]-----	45
20. 摄像头(CSI)-----	46
20.1. [camera_list_para]-----	46
20.2. [csi0_para]-----	47
20.3. [csi1_para]-----	47
21. SD/MMC-----	52
21.1. [mmc0_para]-----	52
21.2. [mmc1_para]-----	53
21.3. [mmc2_para]-----	54
21.4. [mmc3_para]-----	54
22. SIM 卡-----	56
22.1. [smc_para]-----	56
23. USB 控制标志-----	57
23.1. [usbc0]-----	57
23.2. [usbc1]-----	58
23.3. [usbc2]-----	59
24. USB Device-----	61
24.1. [usb_feature]-----	61

24.2. [msc_feature]-----	61
25. 重力感应(G-Sensor)-----	62
25.1. [gsensor_para]-----	62
26. WIFI-----	63
26.1. [wifi_para]-----	63
26.2. sdio 接口 wifi rtl8723as demo-----	63
26.3. usb 接口 wifi rtl8188eu demo-----	64
27. 3G-----	65
27.1. [3g_para]-----	65
28. gyroscope-----	66
28.1. [gy_para]-----	66
29. 光感(light sensor)-----	67
29.1. [ls_para]-----	67
30. 罗盘(Compass)-----	68
30.1. [compass_para]-----	68
31. 蓝牙(bluetooth)-----	69
31.1. [bt_para]-----	69
32. 数字音频总线(I2S)-----	70
32.1. [i2s_para]-----	70
33. 数字音频总线(S/PDIF)-----	71
33.1. [spdif_para]-----	71
34. 内置音频(codec)-----	72
34.1. [audio_para]-----	72
35. 红外(ir)-----	73
35.1. [ir_para]-----	73
36. PMU 电源-----	74
36.1. [pmu_para]-----	74
37. 动态电压频率(dvfs)-----	79
37.1. [dvfs_table]-----	79
38. Declaration-----	81

1. 系统(System)

1.1. [platform]

配置项	配置项含义
eraseflag	量产时是否擦除。0: 不擦, 1: 擦除 (仅对量产工具, 升级工具无效)

配置举例:

[platform]

eraseflag = 1

1.2. [target]

配置项	配置项含义
boot_clock=xx	启动频率, xx 表示多少 MHZ
dcdc2_vol=1400	Dcdc2(CPU)的输出电压, mV
dcdc3_vol=1400	Dcdc3(GPU)的输出电压, mV
Ldo2_vol = 3000	Ldo2 的输出电压, mV
Ldo3_vol = 3000	Ldo3 的输出电压, mV
Ldo4_vol = 3000	Ldo4 的输出电压, mV
Power_start = 0	<p>火牛开机选择</p> <p>0: 不允许插火牛直接开机, 必须通过判断: 满足以下条件可以直接开机: 长按 power 按键, 前次是系统状态, 如果电池电量过低, 则不允许开机</p> <p>1: 任意状态下, 允许插火牛直接开机, 同时要求电池电量足够高</p> <p>2: 不允许插火牛直接开机, 必须通过判断: 满足以下条件可以直接开机: 长按 power 按键, 前次是系统状态, 不要求电池电量</p> <p>3: 任意状态下, 允许插火牛直接开机, 不要求电池电量</p>
storage_type = -1	<p>启动介质选择</p> <p>0: nand</p> <p>1: card0</p> <p>2: card2</p> <p>-1: (default) 自动扫描启动介质:</p>

配置举例：

[target]

```
boot_clock          = 912
dcdc2_vol           = 1400
dcdc3_vol           = 1200
ldo2_vol            = 3000
ldo3_vol            = 2800
ldo4_vol            = 2800
power_start         = 0
storage_type        = -1
```

1.3. [pm_para]

配置项	配置项含义
standby_mode = 1	1: super standby 2: normal standby

配置举例：

[pm_para]

```
standby_mode        = 1
```

1.4. [card_boot]

配置项	配置项含义
logical_start=40960	启动卡逻辑起始扇区
sprite_gpio0=	卡量产 gpio led 灯配置

配置举例：

[card_boot]

```
logical_start       = 40960
sprite_gpio0        =
```

1.5. [card0_boot_para]

配置项	配置项含义
card_ctrl=0	卡量产相关的控制器选择 0
card_high_speed=1	速度模式 0 为低速，1 为高速
card_line=4	代表 4 线卡
sdc_d1= port:PF0<2><1><default><default>	sdc 卡数据 1 线信号的 GPIO 配置

sdc_d0= port:PF1<2><1><default><default>	sdc 卡数据 0 线信号的 GPIO 配置
sdc_clk= port:PF2<2><1><default><default>	sdc 卡时钟信号的 GPIO 配置
sdc_cmd= port:PF3<2><1><default><default>	sdc 命令信号的 GPIO 配置
sdc_d3= port:PF4<2><1><default><default>	sdc 卡数据 3 线信号的 GPIO 配置
sdc_d2= port:PF5<2><1><default><default>	sdc 卡数据 2 线信号的 GPIO 配置

配置举例：

```

card_ctrl                = 0
card_high_speed          = 1
card_line                 = 4
sdc_d1                   = port:PF0<2><1><default><default>
sdc_d0                    = port:PF1<2><1><default><default>
sdc_clk                   = port:PF2<2><1><default><default>
sdc_cmd                   = port:PF3<2><1><default><default>
sdc_d3                    = port:PF4<2><1><default><default>
sdc_d2                    = port:PF5<2><1><default><default>

```

1.6. [card2_boot_para]

配置项	配置项含义
card_ctrl=2	卡启动控制器选择 2
card_high_speed=xx	速度模式 0 为低速，1 为高速
card_line=4	4 线卡
sdc_cmd = port:PC6<3><1>	sdc 命令信号的 GPIO 配置
sdc_clk = port:PC7<3><1>	sdc 卡时钟信号的 GPIO 配置
sdc_d0 = port:PC8<3><1>	sdc 卡数据 0 线信号的 GPIO 配置
sdc_d1 = port:PC9<3><1>	sdc 卡数据 1 线信号的 GPIO 配置
sdc_d3= port:PC10<3><1>	sdc 卡数据 3 线信号的 GPIO 配置
sdc_d2= port:PC11<3><1>	sdc 卡数据 2 线信号的 GPIO 配置

配置举例：

```

card_ctrl                = 2
card_high_speed          = 1
card_line                 = 4
sdc_cmd                   = port:PC6<3><1>

```


sdc_clk = port:PC7<3><1>
 sdc_d0 = port:PC8<3><1>
 sdc_d1 = port:PC9<3><1>
 sdc_d2 = port:PC10<3><1>
 sdc_d3 = port:PC11<3><1>

1.7. [twi_para]

配置项	配置项含义
twi_port	Boot 的 twi 控制器编号
twi_scl	Boot 的 twi 的时钟的 GPIO 配置
twi_sda	Boot 的 twi 的数据的 GPIO 配置

配置举例：

twi_port = 0
 twi_scl = port:PB0<2><default><default><default>
 twi_sda = port:PB1<2><default><default><default>

1.8. [uart_para]

配置项	配置项含义
uart_debug_port=	Boot 串口控制器编号
uart_debug_tx=	Boot 串口发送的 GPIO 配置
uart_debug_rx=	Boot 串口接收的 GPIO 配置

配置举例：

uart_debug_port = 0
 uart_debug_tx = port:PB22<2>
 uart_debug_rx = port:PB23<2>

1.9. [uart_force_debug]

配置项	配置项含义
uart_debug_port	
uart_debug_tx	
uart_debug_rx	

配置举例：

[uart_force_debug]

```
uart_debug_port      = 0
uart_debug_tx        = port:PF2<4><1><default><default>
uart_debug_rx        = port:PF4<4><1><default><default>
```

1.10. [jtag_para]

配置项	配置项含义
jtag_enable=	JTAG 使能
jtag_ms	测试模式选择输入(TMS) 的 GPIO 配置
jtag_ck	测试时钟输入(TMS)的 GPIO 配置
jtag_do	测试数据输出(TDO)的 GPIO 配置
jtag_di	测试数据输入(TDI)的 GPIO 配置

配置举例：

```
[jtag_para]
jtag_enable      = 1
jtag_ms          = port:PB14<3>
jtag_ck          = port:PB15<3>
jtag_do          = port:PB16<3>
jtag_di          = port:PB17<3>
```

1.11. [clock]

配置项	配置项含义
Pl13 =297	Video0 时钟频率
Pl14 =300	Ve 时钟频率
Pl16 =600	Peripherals 时钟频率
Pl17 =297	Video1 时钟频率
Pl18 =360	GPU（通信）时钟频率

配置举例：

```
[clock]
pll3              = 297
pll4              = 300
pll6              = 600
pll7              = 297
pll8              = 360
```

2. DRAM

2.1. [dram_para]

配置项	配置项含义
dram_baseaddr =xx	DRAM 的基地址
dram_clk =xx	DRAM 的时钟频率，单位为 MHz;它为 24 的整数倍，最低不得低于 120，
dram_type =xx	DRAM 类型： 2 为 DDR2 3 为 DDR3
dram_rank_num =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_chip_density =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_io_width =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_bus_width =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_cas =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_zq=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_odt_en=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_size =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_tpr0=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_tpr1=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_tpr2=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_tpr3=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_tpr4=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改

dram_tpr5=xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_emr1 =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_emr2 =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改
dram_emr3 =xx	DRAM 控制器内部参数，由原厂来进行调节，请勿修改

配置举例:

[dram_para]

dram_baseaddr = 0x40000000

dram_clk = 408

dram_type = 3

dram_rank_num = 0xffffffff

dram_chip_density = 0xffffffff

dram_io_width = 0xffffffff

dram_bus_width = 0xffffffff

dram_cas = 9

dram_zq = 0x7f

dram_odt_en = 0

dram_size = 0xffffffff

dram_tpr0 = 0x42d899b7

dram_tpr1 = 0xa090

dram_tpr2 = 0x22a00

dram_tpr3 = 0x0

dram_tpr4 = 0x0

dram_tpr5 = 0x0

dram_emr1 = 0x4

dram_emr2 = 0x10

dram_emr3 = 0x0

3. EMAC

配置项	配置项含义
emac_used	
emac_rxd3	
emac_rxd2	
emac_rxd1	
emac_rxd0	
emac_txd3	
emac_txd2	
emac_txd1	
emac_txd0	
emac_rxclk	
emac_rxerr	
emac_rxdV	
emac_mdc	
emac_mdio	
emac_txen	
emac_txclk	
emac_crs	
emac_col	
emac_reset	

配置举例：

[emac_para]

```

emac_used          = 0
emac_rxd3          = port:PA00<2><default><default><default>
emac_rxd2          = port:PA01<2><default><default><default>
emac_rxd1          = port:PA02<2><default><default><default>
emac_rxd0          = port:PA03<2><default><default><default>
emac_txd3          = port:PA04<2><default><default><default>
emac_txd2          = port:PA05<2><default><default><default>
emac_txd1          = port:PA06<2><default><default><default>
emac_txd0          = port:PA07<2><default><default><default>
emac_rxclk         = port:PA08<2><default><default><default>
emac_rxerr         = port:PA09<2><default><default><default>
emac_rxdV          = port:PA10<2><default><default><default>
emac_mdc           = port:PA11<2><default><default><default>

```



emac_mdio	= port:PA12<2><default><default><default>
emac_txen	= port:PA13<2><default><default><default>
emac_txclk	= port:PA14<2><default><default><default>
emac_crs	= port:PA15<2><default><default><default>
emac_col	= port:PA16<2><default><default><default>
emac_reset	= port:PA17<1><default><default><default>

4. GMAC

4.1. [gmac_para]

配置项	配置项含义
gmac_used=0	Gmac 模块是否使能: 1: enable 0: disable
gmac_txd0=xx	Gmac tx0 的 GPIO 配置
gmac_txd1=xx	Gmac tx1 的 GPIO 配置
gmac_txd2=xx	Gmac tx2 的 GPIO 配置
gmac_txd3=xx	Gmac tx3 的 GPIO 配置
gmac_txd4=xx	Gmac tx4 的 GPIO 配置
gmac_txd5=xx	Gmac tx5 的 GPIO 配置
gmac_txd6=xx	Gmac tx6 的 GPIO 配置
gmac_txd7=xx	Gmac tx7 的 GPIO 配置
gmac_txclk=xx	Gmac MII 接口发送时钟
gmac_txen=xx	Gmac 发送使能 GPIO 配置
gmac_gtxclk=xx	Gmac GMII 接口发送时钟
gmac_rxd0=xx	Gmac rx0 的 GPIO 配置
gmac_rxd1=xx	Gmac rx1 的 GPIO 配置
gmac_rxd2=xx	Gmac rx2 的 GPIO 配置
gmac_rxd3=xx	Gmac rx3 的 GPIO 配置
gmac_rxd4=xx	Gmac rx4 的 GPIO 配置
gmac_rxd5=xx	Gmac rx5 的 GPIO 配置
gmac_rxd6=xx	Gmac rx6 的 GPIO 配置
gmac_rxd7=xx	Gmac rx7 的 GPIO 配置
gmac_rxdv=xx	Gmac 接收数有效使能
gmac_rxclk=xx	Gmac 接收时钟
gmac_txerr=xx	Gmac 发送错误使能
gmac_rxerr=xx	Gmac 接收错误使能
gmac_col=xx	Gmac 冲突检测(仅用于半双工)
gmac_crs=xx	Gmac 载波监测(仅用于半双工)
gmac_clkin=xx	Gmac GMII 外部时钟
gmac_mdc=xx	Gmac 配置接口时钟
gmac_mdio=xx	Gmac 配置接口数据 I/O

配置举例:

[gmac_para]



gmac_used	= 0
gmac_txd0	= port:PA00<2><default><default><default>
gmac_txd1	= port:PA01<2><default><default><default>
gmac_txd2	= port:PA02<2><default><default><default>
gmac_txd3	= port:PA03<2><default><default><default>
gmac_txd4	= port:PA04<2><default><default><default>
gmac_txd5	= port:PA05<2><default><default><default>
gmac_txd6	= port:PA06<2><default><default><default>
gmac_txd7	= port:PA07<2><default><default><default>
gmac_txclk	= port:PA08<2><default><default><default>
gmac_txen	= port:PA09<2><default><default><default>
gmac_gtxclk	= port:PA10<2><default><default><default>
gmac_rxd0	= port:PA11<2><default><default><default>
gmac_rxd1	= port:PA12<2><default><default><default>
gmac_rxd2	= port:PA13<2><default><default><default>
gmac_rxd3	= port:PA14<2><default><default><default>
gmac_rxd4	= port:PA15<2><default><default><default>
gmac_rxd5	= port:PA16<2><default><default><default>
gmac_rxd6	= port:PA17<2><default><default><default>
gmac_rxd7	= port:PA18<2><default><default><default>
gmac_rxdv	= port:PA19<2><default><default><default>
gmac_rxclk	= port:PA20<2><default><default><default>
gmac_txerr	= port:PA21<2><default><default><default>
gmac_rxerr	= port:PA22<2><default><default><default>
gmac_col	= port:PA23<2><default><default><default>
gmac_crs	= port:PA24<2><default><default><default>
gmac_clkin	= port:PA25<2><default><default><default>
gmac_mdc	= port:PA26<2><default><default><default>
gmac_mdio	= port:PA27<2><default><default><default>

5. I2C 总线

主控有 4 个 I2C (twi) 控制器

5.1. [twi0_para]

配置项	配置项含义
twi0_used =xx	TWI 使用控制：1 使用，0 不用
twi0_scl =xx	TWI SCK 的 GPIO 配置
twi0_sda=xx	TWI SDA 的 GPIO 配置

配置举例：

```
twi0_used          = 1
twi0_scl           = port:PH14<2><default><default><default>
twi0_sda           = port:PH15<2><default><default><default>
```

配置项	配置项含义
twi1_used =xx	TWI 使用控制：1 使用，0 不用
twi1_scl =xx	TWI SCK 的 GPIO 配置
twi1_sda=xx	TWI SDA 的 GPIO 配置

5.2. [twi1_para]

配置举例：

```
[twi1_para]
twi1_used          = 1
twi1_scl           = port:PH16<2><default><default><default>
twi1_sda           = port:PH17<2><default><default><default>
```

5.3. [twi2_para]

配置项	配置项含义
twi2_used =xx	TWI 使用控制：1 使用，0 不用
twi2_scl =xx	TWI SCK 的 GPIO 配置
twi2_sda=xx	TWI SDA 的 GPIO 配置

配置举例：

[twi2_para]

twi2_used = 1

twi2_scl = port:PH18<2><default><default><default>

twi2_sda = port:PH19<2><default><default><default>

5.4. [twi3_para]

配置项	配置项含义
twi3_used =xx	TWI 使用控制：1 使用，0 不用
twi3_scl =xx	TWI SCK 的 GPIO 配置
twi3_sda=xx	TWI SDA 的 GPIO 配置

配置举例：

[twi2_para]

twi2_used = 1

twi2_scl = port:PB05<4><default><default><default>

twi2_sda = port:PB06<4><default><default><default>

6. UART 总线

主控有 8 路 uart 总线，其中 uart1 支持完整的 8 线通讯，而其他 7 路支持 4 线或者 2 线通讯（但十分不建议用 uart0 作为控制台以外的用途），实例中，有些路仅仅写出 2 路的配置形式，但实际使用时只要将其按照 4 路的格式补全，也能支持 4 线通讯。

6.1. [uart_para0]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx=xx	UART RX 的 GPIO 配置

配置举例：

[uart_para0]

uart_used = 1

uart_port = 0

uart_type = 2

uart_tx = port:PB22<2> <1><default><default>

uart_rx = port:PB23<2> <1><default><default>

6.2. [uart_para1]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置
uart_rts=xx	UART RTS 的 GPIO 配置
uart_cts=xx	UART CTS 的 GPIO 配置
uart_dtr=xx	UART DTR 的 GPIO 配置
uart_dsr=xx	UART DSR 的 GPIO 配置
uart_dcd=xx	UART DCD 的 GPIO 配置
uart_ring=xx	UART RING 的 GPIO 配置

配置举例：

```
[uart_para1]
uart_used          = 0
uart_port          = 1
uart_type          = 8
uart_tx            = port:PA10<4><1><default><default>
uart_rx            = port:PA11<4><1><default><default>
uart_rts           = port:PA12<4><1><default><default>
uart_cts           = port:PA13<4><1><default><default>
uart_dtr           = port:PA14<4><1><default><default>
uart_dsr           = port:PA15<4><1><default><default>
uart_dcd           = port:PA16<4><1><default><default>
uart_ring          = port:PA17<4><1><default><default>
```

6.3. [uart_para2]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置
uart_rts=xx	UART RTS 的 GPIO 配置
uart_cts=xx	UART CTS 的 GPIO 配置

配置举例：

```
[uart_para2]
uart_used          = 0
uart_port          = 2
uart_type          = 4
uart_tx            = port:PI18<3><1><default><default>
uart_rx            = port:PI19<3><1><default><default>
uart_rts           = port:PI16<3><1><default><default>
uart_cts           = port:PI17<3><1><default><default>
```

6.4. [uart_para3]

配置项	配置项含义
-----	-------

uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置
uart_rts=xx	UART RTS 的 GPIO 配置
uart_cts=xx	UART CTS 的 GPIO 配置

配置举例：

[uart_para3]

```

uart_used          = 0
uart_port          = 3
uart_type          = 4
uart_tx            = port:PH00<4><1><default><default>
uart_rx            = port:PH01<4><1><default><default>
uart_rts           = port:PH02<4><1><default><default>
uart_cts           = port:PH03<4><1><default><default>

```

6.5. [uart_para4]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置

配置举例：

[uart_para4]

```

uart_used          = 0
uart_port          = 4
uart_type          = 2
uart_tx            = port:PH04<4><1><default><default>
uart_rx            = port:PH05<4><1><default><default>

```

6.6. [uart_para5]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用

uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置

配置举例：

[uart_para5]

```

uart_used           = 0
uart_port           = 5
uart_type           = 2
uart_tx             = port:PH06<4><1><default><default>
uart_rx             = port:PH07<4><1><default><default>

```

6.7. [uart_para6]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置

配置举例：

[uart_para6]

```

uart_used           = 0
uart_port           = 6
uart_type           = 2
uart_tx             = port:PA12<4><1><default><default>
uart_rx             = port:PA13<4><1><default><default>

```

6.8. [uart_para7]

配置项	配置项含义
uart_used =xx	UART 使用控制：1 使用，0 不用
uart_port =xx	UART 端口号
uart_type =xx	UART 类型
uart_tx =xx	UART TX 的 GPIO 配置
uart_rx =xx	UART RX 的 GPIO 配置



配置举例：

[uart_para7]

uart_used = 0

uart_port = 7

uart_type = 2

uart_tx = port:PA14<4><default><default><default>

uart_rx = port:PA15<4><default><default><default>

7. SPI 总线

7.1. [spi0_para]

配置项	配置项含义
spi_used =xx	SPI 使用控制：1 使用，0 不用
spi_cs_bitmap =xx	启用哪路 cs，bit 位表示
spi_cs0 =xx	SPI CS0 的 GPIO 配置
spi_cs1 =xx	SPI CS1 的 GPIO 配置
spi_sclk =xx	SPI CLK 的 GPIO 配置
spi_mosi =xx	SPI MOSI 的 GPIO 配置
spi_miso =xx	SPI MISO 的 GPIO 配置

配置举例：

[spi0_para]

spi_used = 0

spi_cs_bitmap = 1

spi_cs0 = port:PI10<2><default><default><default>

spi_cs1 = port:PI14<2><default><default><default>

spi_sclk = port:PI11<2><default><default><default>

spi_mosi = port:PI12<2><default><default><default>

spi_miso = port:PI13<2><default><default><default>

7.2. [spi1_para]

配置项	配置项含义
spi_used =xx	SPI 使用控制：1 使用，0 不用
spi_cs_bitmap =xx	启用哪路 cs，bit 位表示
spi_cs0 =xx	SPI CS0 的 GPIO 配置
spi_cs1 =xx	SPI CS1 的 GPIO 配置
spi_sclk =xx	SPI CLK 的 GPIO 配置
spi_mosi =xx	SPI MOSI 的 GPIO 配置
spi_miso =xx	SPI MISO 的 GPIO 配置

配置举例：

[spi1_para]

spi_used = 0

spi_cs_bitmap = 1


```
spi_cs0          = port:PA00<4><default><default><default>
spi_sclk         = port:PA01<4><default><default><default>
spi_mosi         = port:PA02<4><default><default><default>
spi_miso        = port:PA03<4><default><default><default>
```

7.3. [spi2_para]

配置项	配置项含义
spi_used =xx	SPI 使用控制：1 使用，0 不用
spi_cs_bitmap =xx	启用哪路 cs，bit 位表示
spi_cs0 =xx	SPI CS0 的 GPIO 配置
spi_cs1 =xx	SPI CS1 的 GPIO 配置
spi_sclk =xx	SPI CLK 的 GPIO 配置
spi_mosi =xx	SPI MOSI 的 GPIO 配置
spi_miso =xx	SPI MISO 的 GPIO 配置

配置举例：

```
spi_used          = 0
spi_cs_bitmap     = 1
spi_cs0           = port:PB14<2><default><default><default>
spi_sclk          = port:PB15<2><default><default><default>
spi_mosi          = port:PB16<2><default><default><default>
spi_miso          = port:PB17<2><default><default><default>
```

7.4. [spi3_para]

配置项	配置项含义
spi_used =xx	SPI 使用控制：1 使用，0 不用
spi_cs_bitmap =xx	启用哪路 cs，bit 位表示
spi_cs0 =xx	SPI CS0 的 GPIO 配置
spi_cs1 =xx	SPI CS1 的 GPIO 配置
spi_sclk =xx	SPI CLK 的 GPIO 配置
spi_mosi =xx	SPI MOSI 的 GPIO 配置
spi_miso =xx	SPI MISO 的 GPIO 配置

配置举例：

```
[spi3_para]
spi_used          = 0
```

```
spi_cs_bitmap          = 1
spi_cs0                = port:PA05<3><default><default><default>
spi_sclk               = port:PI06<3><default><default><default>
spi_mosi               = port:PI07<3><default><default><default>
spi_miso               = port:PI08<3><default><default><default>
spi_cs1                = port:PA09<3><default><default><default>
```

7.5. [spi_devices]

配置项	配置项含义
spi_dev_num=xx	该项目直接和下面的[spi_board0]相关，它指定主板连接 spi 设备的数目，假如有 N 个 SPI 设备那么[spi_devices]中就要有 N 个（[spi_board0] 到 [spi_board (N-1)]）配置

7.6. [spi_board0]

配置项	配置项含义
modalias=xx	Spi 设备名字
max_speed_hz=xx	最大传输速度（HZ）
bus_num=xx	Spi 设备控制器序号
chip_select=xx	理论上可以选 0, 1, 2, 3，目前只支持 1, 2（芯片没引出接口）
mode=xx	SPI MOSI 的 GPIO 配置可选值 0-3

8. 电阻屏(rtp)

8.1. [rtp_para]

配置项	配置项含义
rtp_used=xx	该模块在方案中是否启用，
rtp_screen_size =xx	屏幕尺寸设置，以斜对角方向长度为准，以寸为单位
rtp_regidity_level=xx	表屏幕的硬度，以指覆按压，抬起时开始计时，多少个 10ms 时间单位之后，硬件采集不到数据为准；通常，我们建议的屏，5 寸屏设为 5,7 寸屏设为 7, 对于某些供应商提供的屏，硬度可能不合要求，需要适度调整
rtp_press_threshold_enable=xx	是否开启压力的们门限制，建议选 0 不开启
rtp_press_threshold=xx	这配置项当 rtp_press_threshold_enable 为 1 时才有效，其数值可以是 0 到 0xFFFFFFFF 的任意数值，数值越小越敏感，推荐值为 0xF
rtp_sensitive_level=xx	敏感等级，数值可以是 0 到 0xF 之间的任意数值，数值越大越敏感，0xF 为推荐值
rtp_exchange_x_y_flag=xx	当屏的 x,y 轴需要转换的时候，这个项目该置 1，一般情况下则该置 0

9. 电容屏(ctp)

9.1. [ctp_para]

配置项	配置项含义
ctp_used=xx	该选项为是否开启电容触摸，支持的话置 1，反之置 0
ctp_name	ctp 的名字,gslX680 用于区分使用 IC 型号
ctp_twi_id=xx	用于选择 i2c adapter, 可选 1, 2
ctp_twi_addr=xx	指明 i2c 设备地址，与具体硬件相关
ctp_screen_max_x=xx	触摸板的 x 轴最大坐标
ctp_screen_max_y=xx	触摸板的 y 轴最大坐标
ctp_revert_x_flag=xx	是否需要翻转 x 坐标，需要则置 1，反之置 0
ctp_revert_y_flag=xx	是否需要翻转 y 坐标，需要则置 1，反之置 0
ctp_exchange_x_y_flag	是否需要 x 轴 y 轴坐标对换
ctp_int_port=xx	电容屏中断信号的 GPIO 配置
ctp_wakeup=xx	电容屏唤醒信号的 GPIO 配置

配置举例：

[ctp_para]

```

ctp_used          = 1
ctp_twi_id        = 1
ctp_twi_addr      = 0x5d
ctp_screen_max_x  = 1280
ctp_screen_max_y  = 800
ctp_revert_x_flag = 1
ctp_revert_y_flag = 1
ctp_exchange_x_y_flag = 1
ctp_int_port      = port:PH21<6><default><default><default>
ctp_wakeup        = port:PH13<1><default><default><1>

```

注意事项：

若要支持新的电容触控 ic，在原有电容触控 ic 的代码基础上，须结合 A31 bsp 层的配置情况，作相应修改。具体说来，

1. 在 sys_config 中：ctp_twi_id 应与硬件连接一致；

2. 在驱动部分代码中：sysconfig 中的其他子健也要正确配置，在程序中，要
对这些配置进行相应的处理；

10. 触摸按键(touch key)

10.1. [tkey_para]

配置项	配置项含义
tkey_used=xx	支持触摸按键的置 1，反之置 0
tkey_twi_id=xx	用于选择 i2c adapter, 可选 1, 2
tkey_twi_addr=xx	指明 i2c 设备地址，与具体硬件相关
tkey_int=xx	触摸按键中断信号的 GPIO 配置

配置举例：

```
tkey_used          = 0
tkey_twi_id        = 2
tkey_twi_addr      = 0x62
tkey_int           = port:PI13<6><default><default><default>
```

注意事项：

若支持，则将 tkey_used 置 1 并配置相应子键值；否则，tkey_used 置 0；

11. 马达(motor)

11.1. [motor_para]

配置项	配置项含义
motor_used =xx	是否启用马达，启用置 1，反之置 0
motor_shake=xx	马达使用的 GPIO 配置

配置举例：

motor_used = 1

motor_shake = port:power3<1><default><default><1>

注意事项：

motor_shake = port:power3<1><default><default><1>

默认 io 口的输出应该为 1，这样就不会初始化之后就开始震动了。

12. 闪存(nand flash)

12.1. [nand_para]

配置项	配置项含义
nand_used =xx	nand 模块使能标志
nand_we =xx	nand 写时钟信号的 GPIO 配置
nand_ale =xx	nand 地址使能信号的 GPIO 配置
nand_cle =xx	nand 命令使能信号的 GPIO 配置
nand_ce1 =xx	nand 片选 1 信号的 GPIO 配置
nand_ce0 =xx	nand 片选 0 信号的 GPIO 配置
nand_nre =xx	nand 读时钟信号的 GPIO 配置
nand_rb0=xx	nand Read/Busy 1 信号的 GPIO 配置
nand_rb1 =xx	nand Read/Busy 0 信号的 GPIO 配置
nand_d0=xx	nand 数据总线信号的 GPIO 配置
nand_d1=xx	/
nand_d2=xx	/
nand_d3=xx	/
nand_d4=xx	/
nand_d5=xx	/
nand_d6=xx	/
nand_d7=xx	/
nand_wp	/
nand_ce2=xx	nand 片选 2 信号的 GPIO 配置
nand_ce3=xx	nand 片选 3 信号的 GPIO 配置
nand_ce4=xx	
nand_ce5=xx	
nand_ce6=xx	
nand_ce7=xx	
nand_spi=xx	
nand_ndqs=xx	nand ddr 时钟信号的 GPIO 配置
good_block_ratio=xx	

配置举例：

[nand_para]

nand_used = 1

nand_we = port:PC00<2><default><default><default>



nand_ale	= port:PC01<2><default><default><default>
nand_cle	= port:PC02<2><default><default><default>
nand_ce1	= port:PC03<2><default><default><default>
nand_ce0	= port:PC04<2><default><default><default>
nand_nre	= port:PC05<2><default><default><default>
nand_rb0	= port:PC06<2><default><default><default>
nand_rb1	= port:PC07<2><default><default><default>
nand_d0	= port:PC08<2><default><default><default>
nand_d1	= port:PC09<2><default><default><default>
nand_d2	= port:PC10<2><default><default><default>
nand_d3	= port:PC11<2><default><default><default>
nand_d4	= port:PC12<2><default><default><default>
nand_d5	= port:PC13<2><default><default><default>
nand_d6	= port:PC14<2><default><default><default>
nand_d7	= port:PC15<2><default><default><default>
nand_wp	= port:PC16<2><default><default><default>
nand_ce2	= port:PC17<2><default><default><default>
nand_ce3	= port:PC18<2><default><default><default>
nand_ce4	=
nand_ce5	=
nand_ce6	=
nand_ce7	=
nand_spi	= port:PC23<3><default><default><default>
nand_ndqs	= port:PC24<2><default><default><default>
good_block_ratio	= 0

13. 显示初始化(**disp init**)

13.1. [**disp_init**]

配置项	配置项含义
disp_init_enable=xx	是否进行显示的初始化设置
disp_mode =xx	显示模式: 0:screen0<screen0,fb0>
screen0_output_type=xx	屏 0 输出类型 (0:none; 1:lcd; 2:tv; 3:hdm; 4:vga)
screen0_output_mode =xx	屏 0 输出模式(used for tv/hdmi output, 0:480i 1:576i 2:480p 3:576p 4:720p50 5:720p60 6:1080i50 7:1080i60 8:1080p24 9:1080p50 10:1080p60 11:pal 14:ntsc)
screen1_output_type=xx	屏 1 输出类型 (0:none; 1:lcd; 2:tv; 3:hdm; 4:vga)
screen1_output_mode=xx	屏 1 输出模式(used for tv/hdmi output, 0:480i 1:576i 2:480p 3:576p 4:720p50 5:720p60 6:1080i50 7:1080i60 8:1080p24 9:1080p50 10:1080p60 11:pal 14:ntsc)
fb0_format=xx	fb0 的格式 (4:RGB655 5:RGB565 6:RGB556 7:ARGB1555 8:RGBA5551 9:RGB888 10:ARGB8888 12:ARGB4444)
fb0_pixel_sequence=xx	fb0 的 pixel sequence(0:ARGB 1:BGRA 2:ABGR 3:RGBA)
fb0_scaler_mode_enable=xx	fb0 是否使用 scaler mode, 即使用 FE
fb0_width=xx	fb0 的宽度,为 0 时将按照输出设备的分辨率
fb0_height=xx	fb0 的高度, 为 0 时将按照输出设备的分辨率
fb1_format=xx	fb1 的格式 (4:RGB655 5:RGB565 6:RGB556 7:ARGB1555 8:RGBA5551 9:RGB888 10:ARGB8888 12:ARGB4444)
fb1_pixel_sequence=xx	fb1 的 pixel sequence(0:ARGB 1:BGRA

	2:ABGR 3:RGBA)
fb1_scaler_mode_enable=xx	fb1 是否使用 scaler mode, 即使用 FE
fb1_width=xx	Fb1 的宽度,为 0 时将按照输出设备的分辨率
fb1_height=xx	Fb1 的高度, 为 0 时将按照输出设备的分辨率
lcd0_backlight	Lcd0 的背光初始值, 0~255
lcd1_backlight	Lcd1 的背光初始值, 0~255
lcd0_bright	Lcd0 的亮度值, 0~100
lcd0_contrast	Lcd0 的对比度, 0~100
lcd0_saturation	Lcd0 的饱和度, 0~100
lcd0_hue	Lcd0 的色度, 0~100
lcd1_bright	Lcd1 的亮度值, 0~100
lcd1_contrast	Lcd1 的对比度, 0~100
lcd1_saturation	Lcd1 的饱和度, 0~100
lcd1_hue	Lcd1 的色度, 0~100

配置举例:

[disp_init]

```

disp_init_enable      = 1
disp_mode             = 0
screen0_output_type   = 1
screen0_output_mode   = 4
screen1_output_type   = 1
screen1_output_mode   = 4
fb0_format            = 10
fb0_pixel_sequence    = 0
fb0_scaler_mode_enable = 0
fb0_width             = 0
fb0_height            = 0
fb1_format            = 10
fb1_pixel_sequence    = 0
fb1_scaler_mode_enable = 0
fb1_width             = 0
fb1_height            = 0
lcd0_backlight        = 197
lcd1_backlight        = 197
lcd0_bright           = 50
lcd0_contrast         = 50

```



lcd0_saturation = 57
lcd0_hue = 50
lcd1_bright = 50
lcd1_contrast = 50
lcd1_saturation = 57
lcd1_hue = 50

14. LCD 屏 0

14.1. [lcd0_para]

配置项	配置项含义
lcd_used=xx	是否使用 lcd0
lcd_if=xx	lcd interface(0:lv(sync+de); 1:8080; 2:ttl; 3:lvds, 4:dsi; 5:edp)
lcd_x=xx	lcd active width
lcd_y=xx	lcd active height
lcd_dclk_freq=xx	pixel clock, in MHZ unit
lcd_pwm_freq=xx	pwm freq, in HZ unit
lcd_pwm_pol=xx	pwm polarity, 0:positive; 1:negative
lcd_pwm_max_limit=xx	Lcd pwm max limit(<=255)
lcd_hbp=xx	hsync back porch
lcd_ht=xx	hsync total cycle
lcd_vbp=xx	vsync back porch
lcd_vt=xx	vsync total cycle
lcd_hv_vspw=xx	vsync plus width
lcd_hv_hspw=xx	hsync plus width
lcd_hv_if=xx	hv interface(0:parallel; 8:serial(8bit/3cycle); 10:dummyrgb(8bit/4cycle);11:rgbdummy (8bit/4cycle); 12: ccir656)
lcd_hv_srgb_seq=xx	serial RGB output sequence
lcd_hv_syuv_seq=xx	serial YUV output sequence
lcd_hv_syuv_fdly	serial YUV output F line delay(0: no delay;1: delay 2line[CCIR NTSC]; 2: delay 3line[CCIR PAL])
lcd_lvds_if=xx	0:single channel; 1:dual channel
lcd_lvds_colordepth=xx	0:8bit; 1:6bit
lcd_lvds_mode=xx	0:NS mode; 1:JEIDA mode
lcd_lvds_io_polarity=xx	0:normal; 1:pn cross
lcd_dsi_if=xx	0:video mode; 1:command mode
lcd_dsi_lane=xx	1/2/3/4lane
lcd_dsi_format=xx	0:RGB888; 1:RGB666; 2:RGB666P; 3:RGB565

lcd_dsi_eotp=xx	0:no ending symbol 1:insert ending symbol;
lcd_dsi_te=xx	0:disable te mode; 1:rising te mode; 2:falling te mode
lcd_cpu_if=xx	cpu i/f mode(0:18bit; 1:16bit mode0; 2:16bit mode1; 3:16bit mode2;4:16bit mode3; 5:9bit; 6:8bit 256K; 7:8bit 65K;)
lcd_cpu_te=xx	0:disable te mode; 1:enable rising te mode; 2:enable falling te mode
lcd_frm=xx	0:disable; 1:enable rgb666 dither; 2:enable rgb656 dither
lcd_edp_tx_ic=xx	0:anx9804; 1:anx6345
lcd_edp_tx_rate=xx	1:1.62G; 2:2.7G; 3:5.4G
lcd_edp_tx_lane=xx	1/2/4lane
lcd_io_phase=xx	0:noraml; 1:intert phase(0~3bit: vsync phase; 4~7bit:hsync phase;8~11bit:dcclk phase; 12~15bit:de phase)
deu_mode=xx	Parameter for deu. 0:smoll lcd screen; 1:large lcd screen(larger than 10inch)
lcdgamma4iep=xx	Smart Backlight parameter, lcd gamma vale * 10;
smart_color=xx	90:normal lcd screen 65:retina lcd screen(9.7inch) (0~100)
lcd_bl_en=xx	LCD_BL_EN 的 GPIO 配置
lcd_power=xx	LCD_VCC control 的 GPIO 配置
lcd_pwm=xx	lcd PWM 的 GPIO 配置 (PWM0 固定使用 PB02, PWM1 固定使用 PI03,用户无需修改该项)
lcd_gpio_scl	iic SCL
lcd_gpio_sda	iic SDA
lcd_gpio_0/1/2/3=xx	LCD 额外需要使用的 GPIO 配置
lcdd0~23=xx	lcd 数据的 GPIO 配置
lcdclk=xx	lcd 信号的 GPIO 配置 (具体信号与实际电路相关)
lcdde=xx	lcd 信号的 GPIO 配置 (具体信号与实际电路相关)
lcdhsync=xx	lcd 信号的 GPIO 配置 (具体信号与实际电路相关)
lcdvsync=xx	lcd 信号的 GPIO 配置 (具体信号与实



配置举例:

[lcd0_para]

lcd_used = 1
lcd_if = 0
lcd_x = 1280
lcd_y = 800
lcd_dclk_freq = 70
lcd_pwm_freq = 50000
lcd_pwm_pol = 0
lcd_pwm_max_limit = 150
lcd_hbp = 20
lcd_ht = 1418
lcd_hspw = 10
lcd_vbp = 10
lcd_vt = 814
lcd_vspw = 5
lcd_hv_if = 0
lcd_hv_srgb_seq = 0
lcd_hv_syuv_seq = 0
lcd_hv_syuv_fdly = 0
lcd_lvds_if = 0
lcd_lvds_colordepth = 1
lcd_lvds_mode = 0
lcd_lvds_io_polarity = 0
lcd_dsi_if = 0
lcd_dsi_lane = 0
lcd_dsi_format = 0
lcd_dsi_eotp = 0
lcd_dsi_te = 0
lcd_cpu_if = 0
lcd_cpu_te = 0
lcd_frm = 1
lcd_edp_tx_ic = 0
lcd_edp_tx_rate = 0
lcd_edp_tx_lane = 0
lcd_io_phase = 0x00
deu_mode = 0
lcdgamma4iep = 22

Smart_color	= 90
lcd_bl_en	= port:PA25<1><0><default><1>
lcd_power	= port:power2<1><0><default><1>
lcd_pwm	= port:PH13<2><0><default><default>
lcd_gpio_scl	=
lcd_gpio_sda	=
lcd_gpio_0	=
lcd_gpio_1	=
lcd_gpio_2	=
lcd_gpio_3	=
lcdd0	= port:PD00<2><0><default><default>
lcdd1	= port:PD01<2><0><default><default>
lcdd2	= port:PD02<2><0><default><default>
lcdd3	= port:PD03<2><0><default><default>
lcdd4	= port:PD04<2><0><default><default>
lcdd5	= port:PD05<2><0><default><default>
lcdd6	= port:PD06<2><0><default><default>
lcdd7	= port:PD07<2><0><default><default>
lcdd8	= port:PD08<2><0><default><default>
lcdd9	= port:PD09<2><0><default><default>
lcdd10	= port:PD10<2><0><default><default>
lcdd11	= port:PD11<2><0><default><default>
lcdd12	= port:PD12<2><0><default><default>
lcdd13	= port:PD13<2><0><default><default>
lcdd14	= port:PD14<2><0><default><default>
lcdd15	= port:PD15<2><0><default><default>
lcdd16	= port:PD16<2><0><default><default>
lcdd17	= port:PD17<2><0><default><default>
lcdd18	= port:PD18<2><0><default><default>
lcdd19	= port:PD19<2><0><default><default>
lcdd20	= port:PD20<2><0><default><default>
lcdd21	= port:PD21<2><0><default><default>
lcdd22	= port:PD22<2><0><default><default>
lcdd23	= port:PD23<2><0><default><default>
lcdclk	= port:PD24<2><0><default><default>
lcdde	= port:PD25<2><0><default><default>
lcdhsync	= port:PD26<2><0><default><default>
lcdvsync	= port:PD27<2><0><default><default>

15. LCD 屏 1

15.1. [lcd1_para]

所有配置跟 lcd0 一样

16. sata

配置项	配置项含义
sata_used	
sata_power_en	

配置举例：

[sata_para]

sata_used = 1

sata_power_en =

17. TV

17.1. [tv_out_dac_para]

配置项	配置项含义
dac_used	
dac0_src	
dac1_src	
dac2_src	
dac3_src	

配置举例：

[tv_out_dac_para]

dac_used = 1

dac0_src = 4

dac1_src = 5

dac2_src = 6

dac3_src = 0

18. [tvout_para]

配置项	配置项含义
tvout_used=xx	
tvout_channel_num=xx	

配置举例：

[tvout_para]

tvout_used = 1

tvout_channel_num = 1

18.1. [tvin_para]

配置项	配置项含义
tvin_used	
tvin_channel_num	

配置举例：

[tvin_para]

tvin_used = 0

tvin_channel_num = 4

19. HDMI

19.1. [hdmi_para]

配置项	配置项含义
para_used =xx	是否使用 hdmi

20. 摄像头(CSI)

20.1. [camera_list_para]

配置项	配置项含义
camera_list_para_used	Camera 自适应功能: 1 打开 0: 关闭
xxx(比如 gc0308) = 1	选择需要自适应的 sensor

比如下面举例的意思: 打开 camera 自适应功能, 支持自适应的 sensor 为 gc0308, ov5640。

配置举例:

[camera_list_para]

```
camera_list_para_used    = 1
ov7670                   = 0
gc0308                   = 1
gt2005                   = 0
hi704                    = 0
sp0838                   = 0
mt9m112                  = 0
mt9m113                  = 0
ov2655                   = 0
hi253                    = 0
gc0307                   = 0
mt9d112                  = 0
ov5640                   = 1
gc2015                   = 0
ov2643                   = 0
gc0329                   = 0
gc0309                   = 0
tvp5150                  = 0
s5k4ec                   = 0
ov5650_mv9335            = 0
siv121d                  = 0
```

20.2. [csi0_para]

留空，不要填写，如下：

[csi0_para]

csi_used = 0

20.3. [csi1_para]

特别注意事项：

在 A31 以及后续项目中(因为内核对 **GPIO** 资源的管理有修改),如果两个 **sensor** 制作 2 合 1 模组的时候请注意将两个模组的 **reset** 控制脚分开(包括), **stby** 控制脚也分开, 仅有电源, 数据线、**clock** 线、地可以复用。如果是使用 **RAW** 格式的 **sensor**, 硬件上需要 **CSI_D[11:2]** 共 10 条数据线, 请不要将 **CSI_D3** 和 **CSI_D2** 用做 **GPIO** 功能, 模组上的 **D[3:2]**也要注意从 **sensor** 端引出来。

配置项	配置项含义
csi_used=xx	是否使用 csi1
csi_twi_id=xx	csi 使用的 IIC 通道序号, 查看具体方案原理图, 使用 twi0 填 0
csi_mname=xx	csi 使用的模组名称, 需要与驱动匹配, 可以查看驱动目录里面的 readme 目前有 gc0307, gc0308, gc2035, gt2005, hi253, ov5640, s5k4ec 可选
csi_twi_addr=xx	csi 使用的模组的 IIC 地址 (8bit 地址), 可以查看驱动目录里面的 readme
csi_if	配置目前使用模组的接口时序: 0: 8bit 数据线, 带 Hsync,Vsync 1: 16bit 数据线, 带 Hsync,Vsync 2: 24bit 数据线, 带 Hsync,Vsync 3: 8bit 数据线,BT656 内嵌同步,单通道 4: 8bit 数据线,BT656 内嵌同步,双通道 5: 8bit 数据线,BT656 内嵌同步,四通道
csi_mode	配置 csi 接收 buffer 的模式: 0: 一个 CSI 接收对应一个 buffer 1: 两个 CSI 接收内容拼接成一个 buffer
csi_dev_qty	配置 csi 目前连接的器件数量,目前只能配置为 1 或 2
csi_vflip	配置 csi 接收图像默认情况下, 上下颠

	<p>倒情况：</p> <p>0：正常</p> <p>1：上下颠倒</p>
csi_hflip	<p>配置 csi 接收图像默认情况下，左右颠倒情况：</p> <p>0：正常</p> <p>1：左右颠倒</p>
csi_stby_mode	<p>配置 csi 在进入 standby 时的处理：</p> <p>0：不关闭电源，只拉 standby io</p> <p>1：关闭电源，同时拉 standby io</p>
csi_iovdd	<p>配置 csi iovdd 电源来源：</p> <p>请查看对应方案原理图，一般填写的名字为"axp22_XldoN"等（注意带英文字符的双引号，不使用 axp 电源供电时候请务必留空引号"）</p> <p>如 EVB 上，配置成"axp22_eldo3"</p>
csi_avdd	<p>配置 csi avdd 电源来源：</p> <p>请查看对应方案原理图，一般填写的名字为"axp22_XldoN"等（注意带英文字符的双引号，不使用 axp 电源供电时候请务必留空引号"），这个地方请特别注意，因为此电源对于 sensor 图像质量关系较大，对于高像素 sensor 建议使用 axp22_ldoio0 或 axp22_ldoio1 这两组电源或者采用外挂带 EN 控制的 LDO</p>
csi_dvdd	<p>配置 csi dvdd 电源来源：</p> <p>请查看对应方案原理图，一般填写的名字为"axp22_XldoN"等（注意带英文字符的双引号，不使用 axp 电源供电时候请务必留空引号"）</p>
csi_vol_iovdd	<p>配置 csi iovdd 电源电压</p> <p>如果 csi_iovdd 配置不为空时会配置对应的 axp 电源为相应电压</p> <p>配置为 2800 表示 2.8V，范围不要超过 1800~2800，请查看具体 sensor 的 datasheet 填写此电压</p>
csi_vol_avdd	<p>配置 csi avdd 电源电压</p> <p>如果 csi_avdd 配置不为空时会配置对应的 axp 电源为相应电压</p>

	配置为 2800 表示 2.8V，一般不要修改此数值
csi_vol_dvdd	配置 csi dvdd 电源电压 如果 csi_dvdd 配置不为空时会配置对应的 axp 电源为相应电压 配置为 1500 表示 1.5V，范围不要超过 1200~1800，请查看具体 sensor 的 datasheet 填写此电压
csi_pck=xx	模组送给 csi 的 clock 的 GPIO 配置
csi_ck=xx	csi 送给模组的 clock 的 GPIO 配置
csi_hsync=xx	模组送给 csi 的行同步信号 GPIO 配置
csi_vsync=xx	模组送给 csi 的帧同步信号 GPIO 配置
csi_d0=xx ... csi_d23=xx	模组送给 csi 的 8bit/16bit/24bit 数据的 GPIO 配置，使用 YUV 格式的 sensor 方案中，csi_d0/d1/d2/d3 会被配置成普通 GPIO，用来控制 sensor 的 pwn/reset 信号，使用 RAW 格式的 sensor 只能用 csi_d0/d1 作 GPIO 用途。
csi_reset=xx	控制模组的 reset 的 GPIO 配置，默认值为 reset 有效（高或低有效需要取决于模组）
csi_power_en=xx	控制模组的电源的 GPIO 配置，若 csi_stby_mode 配置成 0，则 csi_power_en 的默认值一般配置成 1；若 csi_stby_mode 配置成 1，则 csi_power_en 的默认值一般配置成 0。
csi_stby=xx	控制模组的 standby 的 GPIO 配置，默认值为 standby 有效（高或低有效需要取决于模组）
csi_reset_b=xx	如果有两个模组同时连接到一个 CSI，需要额外的 IO 控制；控制模组的 reset 的 GPIO 配置，默认值为 reset 有效（高或低有效需要取决于模组）
csi_power_en_b=xx	如果有两个模组同时连接到一个 CSI，需要额外的 IO 控制；控制模组的电源的 GPIO 配置，若 csi_stby_mode 配置成 0，则 csi_power_en 的默认值一般配置成 1；若 csi_stby_mode 配置成 1，则 csi_power_en 的默认值一般配置成 0。

csi_stby_b=xx	如果有两个模组同时连接到一个 CSI, 需要额外的 IO 控制; 控制模组的 standby 的 GPIO 配置, 默认值为 standby 有效 (高或低有效需要取决于模组)
---------------	--

配置举例:

[csi1_para]

```
csi_used          = 1
csi_mode          = 0
csi_dev_qty       = 2
csi_stby_mode     = 0
```

```
csi_mname        = "ov5640"
csi_twi_id       = 0
csi_twi_addr     = 0x78
csi_if           = 0
csi_vflip        = 0
csi_hflip        = 1
csi_iovdd        = "axp22_eldo3"
csi_avdd         = "axp22_dldo4"
csi_dvdd         = "axp22_eldo2"
csi_vol_iovdd    = 2800
csi_vol_avdd     = 2800
csi_vol_dvdd     = 1800
csi_flash_pol    = 1
```

```
csi_mname_b      = "gc0307"
csi_twi_id_b     = 0
csi_twi_addr_b   = 0x42
csi_if_b         = 0
csi_vflip_b      = 1
csi_hflip_b      = 1
csi_iovdd_b      = "axp22_eldo3"
csi_avdd_b       = "axp22_dldo4"
csi_dvdd_b       = "axp22_eldo2"
csi_vol_iovdd_b  = 2800
csi_vol_avdd_b   = 2800
csi_vol_dvdd_b   = 1800
csi_flash_pol_b  = 1
```

csi_pck	= port:PE00<2><default><default><default>
csi_mck	= port:PE01<2><default><default><default>
csi_hsync	= port:PE02<2><default><default><default>
csi_vsync	= port:PE03<2><default><default><default>
csi_d0	=
csi_d1	=
csi_d2	=
csi_d3	=
csi_d4	= port:PE08<2><default><default><default>
csi_d5	= port:PE09<2><default><default><default>
csi_d6	= port:PE10<2><default><default><default>
csi_d7	= port:PE11<2><default><default><default>
csi_d8	= port:PE12<2><default><default><default>
csi_d9	= port:PE13<2><default><default><default>
csi_d10	= port:PE14<2><default><default><default>
csi_d11	= port:PE15<2><default><default><default>
csi_reset	= port:PE04<1><default><default><0>
csi_power_en	=
csi_stby	= port:PE05<1><default><default><1>
csi_flash	=
csi_af_en	=
csi_reset_b	= port:PE06<1><default><default><0>
csi_power_en_b	=
csi_stby_b	= port:PE07<1><default><default><1>
csi_flash_b	=
csi_af_en_b	=

21. SD/MMC

配置项	配置项含义
sdc_used=xx	SDC 使用控制：1 使用，0 不用
sdc_detmode=xx	检测模式：1-gpio 检测，2-data3 检测，3-无检测，卡常在(不卡拔插)，4 - manual mode(from proc file system node)
bus_width=xx	位宽：1-1bit，4-4bit
sdc_d1=xx	SDC DATA1 的 GPIO 配置
sdc_d0=xx	SDC DATA0 的 GPIO 配置
sdc_clk=xx	SDC CLK 的 GPIO 配置
sdc_cmd=xx	SDC CMD 的 GPIO 配置
sdc_d3=xx	SDC DATA3 的 GPIO 配置
sdc_d2=xx	SDC DATA2 的 GPIO 配置
sdc_det=xx	SDC DET 的 GPIO 配置
sdc_use_wp=xx	SDC 写保护配置：1 使用，0 不用
sdc_wp=xx	SDC WP 的 GPIO 配置
sdc_isio=xx	是否是 sdio card,0:不是，1：是
sdc_regulator=xx	假如过卡支持 SD3.0 或者 emmc4.5 的 UHS-I/DDR、HS200，这里就要写成 sdc_regulator = "axp22_eldo2"

21.1. [mmc0_para]

配置举例：

```
[mmc0_para]
sdc_used           = 1
sdc_detmode        = 1
bus_width          = 4
sdc_d1             = port:PF0<2><1><default><default>
sdc_d0             = port:PF1<2><1><default><default>
sdc_clk            = port:PF2<2><1><default><default>
sdc_cmd            = port:PF3<2><1><default><default>
sdc_d3             = port:PF4<2><1><default><default>
sdc_d2            = port:PF5<2><1><default><default>
```

```

sdc_det          = port:PH1<0><1><default><default>
sdc_use_wp       = 0
sdc_wp           =

```

21.2. [mmc1_para]

配置项	配置项含义
sdc_used=xx	SDC 使用控制：1 使用，0 不用
sdc_detmode=xx	检测模式：1-gpio 检测，2-data3 检测，3-无检测，卡常在(不卡拔插)，4 - manual mode(from proc file system node)
bus_width=xx	位宽：1-1bit，4-4bit
sdc_d1=xx	SDC DATA1 GPIO 配置
sdc_d0=xx	SDC DATA0 GPIO 配置
sdc_clk=xx	SDC CLK GPIO 配置
sdc_cmd=xx	SDC CMD GPIO 配置
sdc_d3=xx	SDC DATA3 GPIO 配置
sdc_d2=xx	SDC DATA2 GPIO 配置
sdc_det=xx	SDC DET GPIO 配置
sdc_use_wp=xx	SDC 写保护配置：1 使用，0 不用
sdc_wp=xx	SDC WP GPIO 配置

配置举例：

```

[mmc1_para]
sdc_used          = 1
sdc_detmode       = 1
bus_width         = 4
sdc_cmd           = port:PH22<5><1><default><default>
sdc_clk           = port:PH23<5><1><default><default>
sdc_d0            = port:PH24<5><1><default><default>
sdc_d1            = port:PH25<5><1><default><default>
sdc_d2            = port:PH26<5><1><default><default>
sdc_d3            = port:PH27<5><1><default><default>
sdc_det           = port:PH2<0><1><default><default>
sdc_use_wp        = 0
sdc_wp            =

```

21.3. [mmc2_para]

配置项	配置项含义
sdcard_used=xx	SDC 使用控制：1 使用，0 不用
sdcard_detmode=xx	检测模式：1-gpio 检测，2-data3 检测，3-无检测，卡常在(不卡拔插)，4 - manual mode(from proc file system node)
bus_width=xx	位宽：1-1bit，4-4bit
sdcard_d1=xx	SDC DATA1 GPIO 配置
sdcard_d0=xx	SDC DATA0 GPIO 配置
sdcard_clk=xx	SDC CLK GPIO 配置
sdcard_cmd=xx	SDC CMD GPIO 配置
sdcard_d3=xx	SDC DATA3 GPIO 配置
sdcard_d2=xx	SDC DATA2 GPIO 配置
sdcard_det=xx	SDC DET GPIO 配置
sdcard_use_wp=xx	SDC 写保护配置：1 使用，0 不用
sdcard_wp=xx	SDC WP GPIO 配置

配置举例：

[mmc2_para]

```

sdcard_used          = 1
sdcard_detmode       = 1
bus_width            = 4
sdcard_cmd           = port:PH22<5><1><default><default>
sdcard_clk           = port:PH23<5><1><default><default>
sdcard_d0            = port:PH24<5><1><default><default>
sdcard_d1            = port:PH25<5><1><default><default>
sdcard_d2            = port:PH26<5><1><default><default>
sdcard_d3            = port:PH27<5><1><default><default>
sdcard_det           = port:PH2<0><1><default><default>
sdcard_use_wp        = 0
sdcard_wp            =

```

21.4. [mmc3_para]

配置项	配置项含义
sdcard_used=xx	SDC 使用控制：1 使用，0 不用
sdcard_detmode=xx	检测模式：1-gpio 检测，2-data3 检测，3-无检测，卡常在(不卡拔插)，4 - manual

	mode(from proc file system node)
bus_width=xx	位宽: 1-1bit, 4-4bit
sd_c_d1=xx	SDC DATA1 GPIO 配置
sd_c_d0=xx	SDC DATA0 GPIO 配置
sd_c_clk=xx	SDC CLK GPIO 配置
sd_c_cmd=xx	SDC CMD GPIO 配置
sd_c_d3=xx	SDC DATA3 GPIO 配置
sd_c_d2=xx	SDC DATA2 GPIO 配置
sd_c_det=xx	SDC DET GPIO 配置
sd_c_use_wp=xx	SDC 写保护配置: 1 使用, 0 不用
sd_c_wp=xx	SDC WP GPIO 配置

配置举例:

[mmc3_para]

```

sd_c_used                = 1
sd_c_detmode             = 1
bus_width                = 4
sd_c_cmd                 = port:PH22<5><1><default><default>
sd_c_clk                 = port:PH23<5><1><default><default>
sd_c_d0                  = port:PH24<5><1><default><default>
sd_c_d1                  = port:PH25<5><1><default><default>
sd_c_d2                  = port:PH26<5><1><default><default>
sd_c_d3                  = port:PH27<5><1><default><default>
sd_c_det                 = port:PH2<0><1><default><default>
sd_c_use_wp              = 0
sd_c_wp                  =

```

22. SIM 卡

22.1. [smc_para]

配置项	配置项含义
smc_used =xx	
smc_rst=xx	
smc_vppen=xx	
smc_vppp=xx	
smc_det=xx	
smc_vccen=xx	
smc_sck=xx	
smc_sda=xx	

配置举例：

[smc_para]

```
smc_used          = 0
smc_rst           = port:PH13<5><default><default><default>
smc_vppen         = port:PH14<5><default><default><default>
smc_vppp          = port:PH15<5><default><default><default>
smc_det           = port:PH16<5><default><default><default>
smc_vccen         = port:PH17<5><default><default><default>
smc_sck           = port:PH18<5><default><default><default>
smc_sda           = port:PH19<5><default><default><default>
```


23. USB 控制标志

23.1. [usbc0]

配置项	配置项含义
usb_used =xx	USB 使能标志(xx=1 or 0)。置 1，表示系统中 USB 模块可用，置 0，则表示系统 USB 禁用。此标志只对具体的 USB 控制器模块有效。
usb_port_type =xx	USB 端口的使用情况。(xx=0/1/2) 0: device only 1: host only 2: OTG
usb_detect_type=xx	USB 端口的检查方式。 0: 无检查方式 1: vbus/id 检查
usb_id_gpio=xx	USB ID pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_det_vbus_gpio=xx	USB DET_VBUS pin 脚配置。如果 GPIO 提供 pin，请参考 gpio 配置说明《配置与 GPIO 管理.doc》。如果的 AXP 提供 pin,则配置为: "axp_ctrl"。
usb_drv_vbus_gpio=xx	USB DRY_VBUS pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_restrict_gpio=xx	USB 限流控制 pin 脚 USB RESTRICT_GPIO pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_host_init_state=xx	host only 模式下，Host 端口初始化状态。 0: 初始化后 USB 不工作 1: 初始化后 USB 工作
usb_restric_flag=xx	Usb 限流标志位 0: 不使能限流功能 1: 使能限流功能
usb_restric_voltage=xx	限流开启的条件 电压值小于设置值，则开启限流
usb_restric_capacity=xx	限流开启的条件 电量值小于设置值，则开启限流

配置举例：

[usbc0]

```

usb_used                = 1
usb_port_type           = 2
usb_detect_type         = 1
usb_id_gpio             = port:PH4<0><1><default><default>
usb_det_vbus_gpio       = port:PH5<0><0><default><default>
usb_drv_vbus_gpio       = port:PB9<1><0><default><0>
usb_restrict_gpio       = port:PH26<1><0><default><0>
usb_host_init_state     = 0
usb_restric_flag        = 0
usb_restric_voltage     = 3550000
usb_restric_capacity    = 5

```

23.2. [usbc1]

配置项	配置项含义
usb_used =xx	USB 使能标志(xx=1 or 0)。置 1，表示系统中 USB 模块可用，置 0，则表示系统 USB 禁用。此标志只对具体的 USB 控制器模块有效。
usb_port_type =xx	USB 端口的使用情况。(xx=0/1/2) 0: device only 1: host only 2: OTG
usb_detect_type=xx	USB 端口的检查方式。 0: 无检查方式 1: vbus/id 检查
usb_id_gpio=xx	USB ID pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_det_vbus_gpio=xx	USB DET_VBUS pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_restrict_gpio=xx	USB 限流控制 pin 脚 USB RESTRICT_GPIO pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_drv_vbus_gpio=xx	USB DRY_VBUS pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_host_init_state=xx	host only 模式下，Host 端口初始化状态。 0: 初始化后 USB 不工作 1: 初始化

	后 USB 工作
usb_restric_flag=xx	Usb 限流标志位 0: 表不设限流, 1 开启限流

配置举例:

```
[usbc1]
usb_used                = 1
usb_port_type           = 1
usb_detect_type         = 0
usb_id_gpio             =
usb_det_vbus_gpio       =
usb_drv_vbus_gpio       = port:PH6<1><0><default><0>
usb_restrict_gpio       = port:PH26<1><0><default><0>
usb_host_init_state     = 1
usb_restric_flag        = 0
```

23.3. [usbc2]

配置项	配置项含义
usb_used =xx	USB 使能标志(xx=1 or 0)。置 1, 表示系统中 USB 模块可用, 置 0, 则表示系统 USB 禁用。此标志只对具体的 USB 控制器模块有效。
usb_port_type =xx	USB 端口的使用情况。(xx=0/1/2) 0: device only 1: host only 2: OTG
usb_detect_type=xx	USB 端口的检查方式。 0: 无检查方式 1: vbus/id 检查
usb_id_gpio=xx	USB 限流控制 pin 脚 USB ID pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_det_vbus_gpio=xx	USB DET_VBUS pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_drv_vbus_gpio=xx	USB DRY_VBUS pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》
usb_restrict_gpio=xx	USB RESTRICT_GPIO pin 脚配置。具体请参考 gpio 配置说明。《配置与 GPIO 管理.doc》

usb_host_init_state=xx	host only 模式下，Host 端口初始化状态。 0：初始化后 USB 不工作 1：初始化后 USB 工作
usb_restric_flag=xx	Usb 限流标志位 0：表不设限流，1 开启限流

配置举例：

[usbc2]

```
usb_used                = 1
usb_port_type           = 1
usb_detect_type         = 0
usb_id_gpio             =
usb_det_vbus_gpio       =
usb_drv_vbus_gpio       = port:PH3<1><0><default><0>
usb_restrict_gpio       = port:PH26<1><0><default><0>
usb_host_init_state     = 1
usb_restric_flag        = 0
```

24. USB Device

24.1. [usb_feature]

配置项	配置项含义
vendor_id=xx	USB 厂商 ID
mass_storage_id =xx	U 盘 ID
adb_id =xx	USB 调试桥 ID
manufacturer_name=xx	USB 厂商名
product_name=xx	USB 产品名
serial_number=xx	USB 序列号

配置举例：

[usb_feature]

```

vendor_id           = 0x18D1
mass_storage_id     = 0x0001
adb_id              = 0x0002
manufacturer_name   = "USB Developer"
product_name        = "Android"
serial_number       = "20080411"

```

24.2. [msc_feature]

配置项	配置项含义
vendor_name=xx	U 盘 厂商名
product_name=xx	U 盘产品名
release=xx	发布版本
luns=xx	U 盘逻辑单元的个数(PC 可以看到的 U 盘盘符的个数)

配置举例：

[msc_feature]

```

vendor_name         = "USB 2.0"
product_name        = "USB Flash Driver"
release             = 100
luns                 = 2

```

25. 重力感应(G-Sensor)

25.1. [gsensor_para]

配置项	配置项含义
gsensor_used=xx	是否支持 gsensor
gsensor_twi_id =xx	I2C 的 BUS 控制选择，0 : TWI0;1:TWI1;2:TWI2
gsensor_twi_addr=xx	芯片的 I2C 地址
gsensor_int1=xx	中断 1 的 GPIO 配置
gsensor_int2=xx	中断 2 的 GPIO 配置

配置举例：

[gsensor_para]

gsensor_used = 1

gsensor_twi_id = 2

gsensor_twi_addr = 0x18

gsensor_int1 = port:PA09<6><1><default><default>

gsensor_int2 =

26. WIFI

26.1. [wifi_para]

配置项	配置项含义
wifi_used=xx	是否要使用 wifi
wifi_sdc_id=xx	sdio wifi 选用的是哪个 sdc 作为接口
wifi_usbc_id=xx	usb wifi 选用的是哪个 usb 作为接口
wifi_usbc_type=xx	usb 接口类型，1 为 ehci，0 为 ohci
wifi_mod_sel=xx	具体选择哪一款模组 1-bcm40181; 2-bcm40183; 3-rtl8723as; 4-rtl8189es; 5 - rtl8192cu; 6 - rtl8188eu; 7 - rtl8723au;
wifi_power=xx	给模组供电的 axp 引脚名

说明：[wifi_para]下的配置项是 usb 和 sdio 接口 wifi 共用的。

26.2. sdio 接口 wifi rtl8723as demo

```
[wifi_para]
wifi_used          = 1
wifi_sdc_id        = 1
wifi_usbc_id       = 1
wifi_usbc_type     = 1
wifi_mod_sel       = 3
wifi_power         = "axp22_aldol"

rtk_rtl8723as_wl_dis = port:PG10<1><default><default><0>
rtk_rtl8723as_bt_dis = port:PG11<1><default><default><0>
rtk_rtl8723as_wl_host_wake = port:PG12<0><default><default><0>
rtk_rtl8723as_bt_host_wake = port:PG17<0><default><default><0>
```

以上配置意思是要使用序号为 3 的 SDIO 接口 rtl8723as 模组，选用 SDC1 接口。SDC1 对应是 mmc1，需要确定[mmc1_para]配置项如下：

```
[mmc1_para]
sdc_used          = 1
```



```

sdc_detmode          = 4
sdc_buswidth         = 4
sdc_clk              = port:PG00<2><1><2><default>
sdc_cmd              = port:PG01<2><1><2><default>
sdc_d0               = port:PG02<2><1><2><default>
sdc_d1               = port:PG03<2><1><2><default>
sdc_d2               = port:PG04<2><1><2><default>
sdc_d3               = port:PG05<2><1><2><default>
sdc_det              =
sdc_use_wp           = 0
sdc_wp               =
sdc_isio             = 1
sdc_regulator        = "none"

```

26.3. usb 接口 wifi rtl8188eu demo

```

[wifi_para]
wifi_used            = 1
wifi_sdc_id          = 1
wifi_usbc_id         = 1
wifi_usbc_type       = 1
wifi_mod_sel         = 6
wifi_power           = "axp22_aldo1"

```

以上配置意思是要使用序号为 6 的 ehci USB 接口 rtl8188eu 模组, 选用 usb1 接口。
需要确定[usbc1]配置项如下:

```

[usbc1]
usb_used            = 1
usb_port_type       = 1
usb_detect_type     = 0
usb_id_gpio         =
usb_det_vbus_gpio   =
usb_drv_vbus_gpio   =
usb_restrict_gpio   =
usb_host_init_state = 0
usb_restric_flag    = 0

```


27. 3G

27.1. [3g_para]

配置项	配置项含义
3g_used	3G 使能标志位。 0: 禁用; 1: 使能
3g_usbc_num	3G 使用到的 USB 控制器编号。 0: USB0; 1: USB1; 2: USB2; 3: USB3 等
3g_uart_num	3G 使用到的 UART 控制器编号。 0: UART0; 1: UART1; 2: UART2; 3: UART3 等
3g_pwr	
3g_wakeup	
3g_int	

配置举例:

[3g_para]

3g_used = 1

3g_usbc_num = 2

3g_uart_num = 0

3g_pwr =

3g_wakeup =

3g_int =

28. gyroscope

28.1. [gy_para]

配置项	配置项含义
gy_used=xx	是否支持 gyr
gy_twi_id=xx	I2C 的 BUS 控制选择，0 : TWI0;1:TWI1;2:TWI2
gy_twi_addr=xx	芯片的 I2C 地址
gy_int1=xx	中断 1 的 GPIO 配置
gy_int2=xx	中断 2 的 GPIO 配置

配置举例：

[gy_para]

gy_used = 1

gy_twi_id = 2

gy_twi_addr = 0x6a

gy_int1 = port:PA10<6><1><default><default>

gy_int2 =

29. 光感(light sensor)

29.1. [ls_para]

配置项	配置项含义
ls_used=xx	是否支持 ls
ls_twi_id=xx	I2C 的 BUS 控制选择，0 : TWI0;1:TWI1;2:TWI2
ls_twi_addr=xx	芯片的 I2C 地址
ls_int=xx	中断的 GPIO 配置

配置举例：

[ls_para]

ls_used = 1

ls_twi_id = 2

ls_twi_addr = 0x23

ls_int = port:PA12<6><1><default><default>

30. 罗盘(Compass)

30.1. [compass_para]

配置项	配置项含义
compass_used=xx	是否支持 compass
compass_twi_id=xx	I2C 的 BUS 控制选择，0 : TWI0;1:TWI1;2:TWI2
compass_twi_addr =xx	芯片的 I2C 地址
compass_int =xx	中断的 GPIO 配置

配置举例：

[compass_para]

compass_used = 1

compass_twi_id = 2

compass_twi_addr = 0x0d

compass_int = port:PA11<6><1><default><default>

31. 蓝牙(blutetooth)

31.1. [bt_para]

配置项	配置项含义
bt_used=xx	BLUETOOTH 使用控制: 1 使用, 0 不用
bt_uart_id=xx	BLUETOOTH 使用的 UART 控制器号
bt_wakeup =xx	BT WAKEUP GPIO 配置
bt_gpio=xx	BT 可选 GPIO 配置
bt_rst=xx	BT RESET GPIO 配置

配置举例:

[bt_para]

bt_used = 0

bt_uart_id = 2

bt_wakeup = port:PI20<1><default><default><default>

bt_gpio = port:PI21<1><default><default><default>

bt_rst = port:PB05<1><default><default><default>

32. 数字音频总线(I2S)

32.1. [i2s_para]

配置项	配置项含义
i2s_used=xx	xx 为 0 时加载该模块，为 0 是不加载
i2s_channel=xx	声道控制
i2s_mclk=xx	I2sMCLK 信号的 GPIO 配置
i2s_bclk=xx	I2sBCLK 信号的 GPIO 配置
i2s_lrcclk=xx	I2sLRCK 信号的 GPIO 配置
i2s_dout0	I2S out0 的 GPIO 配置
i2s_dout1	暂不使用
i2s_dout2	暂不使用
i2s_dout3	暂不使用
i2s_din	I2sIN 信号的 GPIO 配置

配置举例：

```

i2s_used          = 0
i2s_channel       = 2
i2s_mclk          = port:PB5<2><1><default><default>
i2s_bclk          = port:PB6<2><1><default><default>
i2s_lrcclk        = port:PB7<2><1><default><default>
i2s_dout0         = port:PB8<2><1><default><default>
i2s_dout1         =
i2s_dout2         =
i2s_dout3         =
i2s_din           = port:PB12<2><1><default><default>
  
```

33. 数字音频总线(S/PDIF)

33.1. [spdif_para]

配置项	配置项含义
spdif_used=xx	xx 为 0 时加载该模块，为 1 是不加载
spdif_dout =xx	Spdif out 的 gpio 控制
spdif_din=xx	

配置举例：

[spdif_para]

spdif_used = 1

spdif_mclk =

spdif_dout = port:PH28<3><1><default><default>

spdif_din =

34. 内置音频(codec)

34.1. [audio_para]

配置项	配置项含义
audio_used =xx	Audiocodec 是否使用， 1：打开（默认）0：关闭
audio_pa_ctrl=xx	喇叭的 gpio 口控制。

配置举例：

[audio_para]

audio_used = 1

audio_pa_ctrl = port:PA18<1><default><default><0>

35. 红外(ir)

35.1. [ir_para]

配置项	配置项含义
ir_used=xx	是否支持 ir
ir0_rx =xx	ir 的接收管脚 GPIO 配置

配置举例：

[ir_para]

ir_used = 1

ir_rx = port:PL04<2><1><default><default>

36. PMU 电源

36.1. [pmu_para]

配置项	配置项含义
pmu_used=xx	Pmu 使能标志(xx=1 or 0), 0: 不使用, 1: 使用
pmu_twi_addr=xx	Pmu 设备地址
pmu_twi_id=xx	Pmu 挂载的 i2c 控制器号, 0: twi0, 1: twi1, 2: twi2
pmu_irq_id=xx	Pmu 中断号, 0: NMI, 1: 1 号中断 2: 2 号中断……
pmu_battery_rdc=xx	电池内阻, mΩ, 根据实际测试填写
pmu_battery_cap=xx	电池容量, mAh, 根据实际测试填写
pmu_batdeten	PMU 电池检测功能使能, 0: 不自动检测 1: 自动检测
pmu_init_chgcur=xx	设置开机充电电流, mA, 300/400/500/600/700/800/900/1000/1100 /1200/1300/1400/15000/1600/1700/1800
pmu_earlysuspend_chgcur=xx	设置关屏充电电流, mA, 300/400/500/600/700/800/900/1000/1100 /1200/1300/1400/15000/1600/1700/1800
pmu_suspend_chgcur=xx	设置休眠充电电流, mA, 300/400/500/600/700/800/900/1000/1100 /1200/1300/1400/15000/1600/1700/1800
pmu_shutdown_chgcur=xx	设置关机充电电流, mA 300/400/500/600/700/800/900/1000/1100 /1200/1300/1400/15000/1600/1700/1800
pmu_init_chgvol=xx	设置充电目标电压, mV , 4100/4150/4200/4360
pmu_init_chgend_rate=xx	设置结束充电电流的比率, %, 10, 15
pmu_init_chg_enabled=xx	设置充电功能, 0: 关闭, 1: 打开
pmu_init_adc_freq=xx	设置 adc 采样率, Hz, 25/50/100/200
pmu_init_adc_freqc=xx	设置库伦计采样率, Hz, 25/50/100/200
pmu_init_chg_pretime=xx	设置预充电超时时间, min, 40/50/60/70
pmu_init_chg_csttime=xx	设置恒流充电超时时间, min , 360/480/600/720

pmu_bat_para1=xx	设置空载电池电压为 3.13V 对应的百分比, %
pmu_bat_para2=xx	设置空载电池电压为 3.27V 对应的百分比, %
pmu_bat_para3=xx	设置空载电池电压为 3.41V 对应的百分比, %
pmu_bat_para4=xx	设置空载电池电压为 3.56V 对应的百分比, %
pmu_bat_para5=xx	设置空载电池电压为 3.63V 对应的百分比, %
pmu_bat_para6=xx	设置空载电池电压为 3.66V 对应的百分比, %
pmu_bat_para7=xx	设置空载电池电压为 3.69V 对应的百分比, %
pmu_bat_para8=xx	设置空载电池电压为 3.73V 对应的百分比, %
pmu_bat_para9=xx	设置空载电池电压为 3.76V 对应的百分比, %
pmu_bat_para10=xx	设置空载电池电压为 3.80V 对应的百分比, %
pmu_bat_para11=xx	设置空载电池电压为 3.83V 对应的百分比, %
pmu_bat_para12=xx	设置空载电池电压为 3.87V 对应的百分比, %
pmu_bat_para13=xx	设置空载电池电压为 3.94V 对应的百分比, %
pmu_bat_para14=xx	设置空载电池电压为 4.01V 对应的百分比, %
pmu_bat_para15=xx	设置空载电池电压为 4.08V 对应的百分比, %
pmu_bat_para16=xx	设置空载电池电压为 4.15V 对应的百分比, %
pmu_usbvol_limit=xx	设置 usb 限压功能, 0: 关闭, 1: 打开
pmu_usbvol=xx	设置 usb 限压电压, mV, 4000/4100/4200/4300/4400/4500/4600/4700
pmu_usbvol_pc=xx	设置连接至 PC 时 USB 限压值, mV, 4000/4100/4200/4300/4400/4500/4600/4700
pmu_usbcur_limit=xx	设置 usb 限流功能, 0: 关闭, 1: 打开
pmu_usbcur=xx	设置 usb 限流电流, mA, 500/900,若设置

	为 0，则不限流
pmu_usbcdr_pc=xx	设置连接至 PC 时 USB 限流值，mA。 500/900,若设置为 0，则不限流
pmu_pwroff_vol=xx	设置启动过程中硬件保护电压，mV， 2600/2700/2800/2900/3000/3100/3200/3300
pmu_pwrn_vol=xx	设置开机状态下的硬件保护电压，mV， 2600/2700/2800/2900/3000/3100/3200/3300
pmu_peekoff_time=xx	设置硬件关机时长，ms， 4000/6000/8000/10000
pmu_peekoff_func=xx	设置长按键强制关机后是否自动启动功能，0：不自动启动 1：自动启动
pmu_peekoff_en=xx	设置长按键硬件关机功能，0：关闭，1：打开
pmu_peekoff_time=xx	设置长按硬件关机时间，ms， 4000/6000/8000/10000
pmu_peeklong_time=xx	设置长按键中断时间，ms， 1000/1500/2000/2500
pmu_peekon_time=xx	设置开机时间，ms，128/1000/2000/3000
pmu_pwrok_time=xx	设置电源启动完成后 pwrok 信号延时， ms，8/64
pmu_pwrnoe_time=xx	设置 n_oe 关机延时，ms， 128/1000/2000/3000
pmu_intotp_en	设置过温保护中断使能，0：关闭，1：打开

配置举例：

```
[pmu_para]
pmu_used           = 1
pmu_twi_addr       = 0x34
pmu_twi_id         = 0
pmu_irq_id         = 32
pmu_battery_rdc    = 100
pmu_battery_cap    = 3200
pmu_batdet_en      = 1
pmu_suspendpwroff_vol = 3500
pmu_init_chgcur    = 300
pmu_earlysuspend_chgcur = 600
pmu_suspend_chgcur = 1000
pmu_resume_chgcur  = 300
```

pmu_shutdown_chgcur = 1000
 pmu_init_chgvol = 4200
 pmu_init_chgend_rate = 15
 pmu_init_chg_enabled = 1
 pmu_init_adc_freq = 100
 pmu_init_adc_freqc = 100
 pmu_init_chg_pretime = 50
 pmu_init_chg_csttime = 720

pmu_bat_para1 = 0
 pmu_bat_para2 = 0
 pmu_bat_para3 = 0
 pmu_bat_para4 = 0
 pmu_bat_para5 = 5
 pmu_bat_para6 = 8
 pmu_bat_para7 = 11
 pmu_bat_para8 = 22
 pmu_bat_para9 = 33
 pmu_bat_para10 = 43
 pmu_bat_para11 = 50
 pmu_bat_para12 = 59
 pmu_bat_para13 = 71
 pmu_bat_para14 = 83
 pmu_bat_para15 = 92
 pmu_bat_para16 = 100

pmu_usbvol_limit = 1
 pmu_usbcur_limit = 0
 pmu_usbvol = 4000
 pmu_usbcur = 0

pmu_usbvol_pc = 4400
 pmu_usbcur_pc = 500
 pmu_pwroff_vol = 3300
 pmu_pwron_vol = 2900
 pmu_pekoff_time = 6000
 pmu_pekoff_en = 1
 pmu_peklong_time = 1500
 pmu_pekcon_time = 1000
 pmu_pwrok_time = 64

pmu_pwrnoe_time = 2000
pmu_intotp_en = 1

37. 动态电压频率(dvfs)

37.1. [dvfs_table]

配置项	配置项含义
max_freq	系统最高运行频率
min_freq	系统最低运行频率
LV_count	动态电压频率等级
LVx_freq	x: 从 1 到 LV_count; 当前等级最高可运行频率
LVx_volt	x: 从 1 到 LV_count; 当前等级最高可运行电压

说明:

一般的方案不要随便修改这组参数。

配置举例:

[dvfs_table]

max_freq = 912000000

min_freq = 600000000

LV_count = 7

LV1_freq = 1008000000

LV1_volt = 1450

LV2_freq = 912000000

LV2_volt = 1400

LV3_freq = 864000000

LV3_volt = 1300

LV4_freq = 720000000

LV4_volt = 1200

LV5_freq = 528000000

LV5_volt = 1100



LV6_freq = 312000000

LV6_volt = 1000

LV7_freq = 144000000

LV7_volt = 1000

Confidential

38. Declaration

This(A20 系统配置手册) is the original work and copyrighted property of Allwinner Technology (“Allwinner”). Reproduction in whole or in part must obtain the written approval of Allwinner and give clear acknowledgement to the copyright owner.

The information furnished by Allwinner is believed to be accurate and reliable. Allwinner reserves the right to make changes in circuit design and/or specifications at any time without notice. Allwinner does not assume any responsibility and liability for its use. Nor for any infringements of patents or other rights of the third parties which may result from its use. No license is granted by implication or otherwise under any patent or patent rights of Allwinner. This datasheet neither states nor implies warranty of any kind, including fitness for any particular application.