

Linux common clock framework(1)_概述

作者: [wowo](#) 发布于: 2014-10-20 23:06 分类: [电源管理子系统](#)

1. 前言

common clock framework 是用来管理系统 clock 资源的子系统, 根据职能, 可分为三个部分:

- 1) 向其它 driver 提供操作 clocks 的通用 API。
- 2) 实现 clock 控制的通用逻辑, 这部分和硬件无关。
- 3) 将和硬件相关的 clock 控制逻辑封装成操作函数集, 交由底层的 platform 开发者实现, 由通用逻辑调用。

因此, 蜗蜗会将 clock framework 的分析文章分为 3 篇:

第一篇为概述和通用 API 的使用说明, 面向的读者是使用 clock 的 driver 开发者, 目的是掌握怎么使用 clock framework (就是本文);

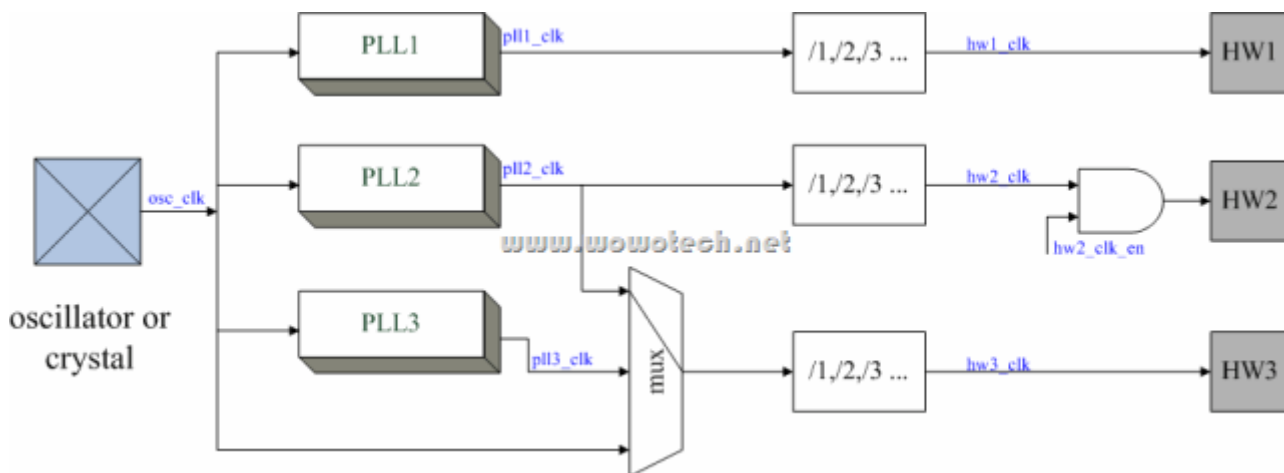
第二篇为底层操作函数集的解析和使用说明, 面向的读者是 platform clock driver 的开发者, 目的是掌握怎么借助 clock framework 管理系统的时钟资源;

第三篇为 clock framework 的内部逻辑解析, 面向的读者是 linux kernel 爱好者, 目的是理解怎么实现 clock framework。

注 1: 任何 framework 的职能分类都是如此, 因此都可以按照这个模式分析。

2. 概述

如今, 可运行 Linux 的主流处理器平台, 都有非常复杂的 clock tree, 我们随便拿一个处理器的 spec, 查看 clock 相关的章节, 一定会有一个非常庞大和复杂的树状图, 这个图由 clock 相关的器件, 以及这些器件输出的 clock 组成。下图是一个示例:



clock 相关的器件包括: 用于产生 clock 的 Oscillator (有源振荡器, 也称作谐振振荡器) 或者 Crystal (无源振荡器, 也称晶振); 用于倍频的 PLL (锁相环, Phase Locked Loop); 用于分频的 divider; 用于多路选择的 Mux; 用于 clock enable 控制的与门; 使用 clock 的硬件模块 (可称作 consumer); 等等。

common clock framework 的管理对象, 就是上图蓝色字体描述的 clock (在软件中用 struct clk 抽象, 以后就简称 clk), 主要内容包括 (不需要所有 clk 都支持):

- 1) enable/disable clk。
- 2) 设置 clk 的频率。
- 3) 选择 clk 的 parent, 例如 hw3_clk 可以选择 osc_clk、pll2_clk 或者 pll3_clk 作为输入源。

3. common clock framework 提供的通用 API

管理 clock 的最终目的, 是让 device driver 可以方便的使用, 这些是通过 include/linux/clk.h 中的通用 API 实现的, 如下:

- 1) struct clk 结构

一个系统的 **clock tree** 是固定的，因此 **clock** 的数目和用途也是固定的。假设上面图片所描述的是一个系统，它的 **clock** 包括 **osc_clk**、**pll1_clk**、**pll2_clk**、**pll3_clk**、**hw1_clk**、**hw2_clk** 和 **hw3_clk**。我们完全可以通过名字，抽象这 7 个 **clock**，进行开/关、**rate** 调整等操作。但这样做有一个缺点：不能很好的处理 **clock** 之间的级联关系，如 **hw2_clk** 和 **hw3_clk** 都关闭后，**pll2_clk** 才能关闭。因此就引入 **struct clk** 结构，以链表的形式维护这种关系。

同样的道理，系统的 **struct clk**，也是固定的，由 **clock driver** 在系统启动时初始化完毕，需要访问某个 **clock** 时，只要获取它对应的 **struct clk** 结构即可。怎么获取呢？可以通过名字索引啊！很长一段时间内，**kernel** 及 **driver** 就是使用这种方式管理和使用 **clock** 的。

最后，设备（由 **struct device** 表示）对应的 **clock**（由 **struct clk** 表示）也是固定的啊，可不可以找到设备就能找到 **clock**？可以，不过需要借助 **device tree**。

注 2：对使用者（**device driver**）来说，**struct clk** 只是访问 **clock** 的一个句柄，不用关心它内部的具体形态。

2) clock 获取有关的 API

device driver 在操作设备的 **clock** 之前，需要先获取和该 **clock** 关联的 **struct clk** 指针，获取的接口如下：

```
1: struct clk *clk_get(struct device *dev, const char *id);
2: struct clk *devm_clk_get(struct device *dev, const char *id);
3: void clk_put(struct clk *clk);
4: void devm_clk_put(struct device *dev, struct clk *clk);
5: struct clk *clk_get_sys(const char *dev_id, const char *con_id);
6:
7: struct clk *of_clk_get(struct device_node *np, int index);
8: struct clk *of_clk_get_by_name(struct device_node *np, const char *name);
9: struct clk *of_clk_get_from_provider(struct of_phandle_args *clkspec);
```

a) **clk_get**，以 **device** 指针或者 **id** 字符串（可以看作 **name**）为参数，查找 **clock**。

a1) **dev** 和 **id** 的任意一个可以为空。如果 **id** 为空，则必须有 **device tree** 的支持才能获得 **device** 对应的 **clk**；

a2) 根据具体的平台实现，**id** 可以是一个简单的名称，也可以是一个预先定义的、唯一的标识（一般在平台提供的头文件中定义，如 **mach/clk.h**）；

a3) 不可以在中断上下文调用。

b) **devm_clk_get**，和 **clk_get** 一样，只是使用了 **device resource management**，可以自动释放。

c) **clk_put**、**devm_clk_put**，**get** 的反向操作，一般和对应的 **get API** 成对调用。

d) **clk_get_sys**，类似 **clk_get**，不过使用 **device** 的 **name** 替代 **device** 结构。

e) **of_clk_get**、**of_clk_get_by_name**、**of_clk_get_from_provider**，**device tree** 相关的接口，直接从相应的 **DTS node** 中，以 **index**、**name** 等为索引，获取 **clk**，后面会详细说明。

3) clock 控制有关的 API

```
1: int clk_prepare(struct clk *clk)
2: void clk_unprepare(struct clk *clk)
3:
4: static inline int clk_enable(struct clk *clk)
5: static inline void clk_disable(struct clk *clk)
6:
7: static inline unsigned long clk_get_rate(struct clk *clk)
8: static inline int clk_set_rate(struct clk *clk, unsigned long rate)
9: static inline long clk_round_rate(struct clk *clk, unsigned long rate)
10:
11: static inline int clk_set_parent(struct clk *clk, struct clk *parent)
12: static inline struct clk *clk_get_parent(struct clk *clk)
13:
14: static inline int clk_prepare_enable(struct clk *clk)
15: static inline void clk_disable_unprepare(struct clk *clk)
```

a) **clk_enable/clk_disable**，启动/停止 **clock**。不会睡眠。

b) **clk_prepare/clk_unprepare**，启动 **clock** 前的准备工作/停止 **clock** 后的善后工作。可能会睡眠。

c) `clk_get_rate/clk_set_rate/clk_round_rate`, clock 频率的获取和设置, 其中 `clk_set_rate` 可能会不成功 (例如没有对应的分频比), 此时会返回错误。如果要确保设置成功, 则需要先调用 `clk_round_rate` 接口, 得到和需要设置的 `rate` 比较接近的那个值。

d) 获取/选择 clock 的 parent clock。

e) `clk_prepare_enable`, 将 `clk_prepare` 和 `clk_enable` 组合起来, 一起调用。`clk_disable_unprepare`, 将 `clk_disable` 和 `clk_unprepare` 组合起来, 一起调用。

注 2: `prepare/unprepare, enable/disable` 的说明。

这两套 API 的本质, 是把 clock 的启动/停止分为 `atomic` 和 `non-atomic` 两个阶段, 以方便实现和调用。因此上面所说的“不会睡眠/可能会睡眠”, 有两个角度的含义: 一是告诉底层的 `clock driver`, 请把可能引起睡眠的操作, 放到 `prepare/unprepare` 中实现, 一定不能放到 `enable/disable` 中; 二是提醒上层使用 clock 的 `driver`, 调用 `prepare/unprepare` 接口时可能会睡眠哦, 千万不能在 `atomic` 上下文 (例如中断处理中) 调用哦, 而调用 `enable/disable` 接口则可放心。另外, clock 的开关为什么需要睡眠呢? 这里举个例子, 例如 `enable PLL clk`, 在启动 PLL 后, 需要等待它稳定。而 PLL 的稳定时间是很长的, 这段时间要把 CPU 交出 (进程睡眠), 不然就会浪费 CPU。

最后, 为什么会有合在一起的 `clk_prepare_enable/clk_disable_unprepare` 接口呢? 如果调用者能确保是在 `non-atomic` 上下文中调用, 就可以顺序调用 `prepare/enable, disable/unprepare`, 为了简单, `framework` 就帮忙封装了这两个接口。

4) 其它接口

```
1: int clk_notifier_register(struct clk *clk, struct notifier_block *nb);
2: int clk_notifier_unregister(struct clk *clk, struct notifier_block *nb);
```

这两个 `notify` 接口, 用于注册/注销 `clock rate` 改变的通知。例如某个 `driver` 关心某个 `clock`, 期望这个 `clock` 的 `rate` 改变时, 通知到自己, 就可以注册一个 `notify`。后面会举个例子详细说明。

```
1: int clk_add_alias(const char *alias, const char *alias_dev_name, char *id,
2:                  struct device *dev);
```

这是一个非主流接口, 用于给某个 `clk` 起个别名。无论出于何种原因, 尽量不要它, 保持代码的简洁, 是最高原则!

4. 通用 API 的使用说明

结合一个例子 (摘录自“`Documentation/devicetree/bindings/clock/clock-bindings.txt`”), 说明 `driver` 怎么使用 clock 通用 API。

1) 首先, 在 DTS (`device tree source`) 中, 指定 `device` 需要使用的 `clock`, 如下:

```
1: /* DTS */
2: device {
3:     clocks = <&osc 1>, <&ref 0>;
4:     clock-names = "baud", "register";
5: };
```

该 DTS 的含义是:

`device` 需要使用两个 `clock`, “`baud`”和“`register`”, 由 `clock-names` 关键字指定;

`baud` 取自“`osc`”的输出 1, `register` 取自“`ref`”的输出 0, 由 `clocks` 关键字指定。

那么问题来了, `clocks` 关键字中, `<&osc 1>`样式的字段是怎么来的? 是由 `clock` 的 `provider`, 也就是底层 `clock driver` 规定的 (具体会在下一篇文章讲述)。所以使用 `clock` 时, 一定要找 `clock driver` 拿相关的信息 (一般会放在“`Documentation/devicetree/bindings/clock/`”目录下)。

2) 系统启动后, `device tree` 会解析 `clock` 有关的关键字, 并将解析后的信息放在 `platform_device` 相关的字段中。

3) 具体的 `driver` 可以在 `probe` 时, 以 `clock` 的名称 (不提供也行) 为参数, 调用 `clk_get` 接口, 获取 `clock` 的句柄, 然后利用该句柄, 可直接进行 `enable, set rate` 等操作, 如下:

```
1: /* driver */
2: int xxx_probe(struct platform_device *pdev)
3: {
4:     struct clk *baud_clk;
5:     int ret;
6:
7:     baud_clk = devm_clk_get(&pdev->dev, "baud");
```

```
8:         if (IS_ERR(clk)) {
9:             ...
10:        }
11:
12:        ret = clk_prepare_enable(baud_clk);
13:        if (ret) {
14:            ...
15:        }
16: }
```

原创文章，转发请注明出处。蜗窝科技，www.wowotech.net。