

# Rockchip Pinctrl开发文档

---

文件标识: RK-KF-YF-200

发布版本: V1.0.0

日期: 2022-05-10

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, 由其各自所有者所有。

版权所有 © 2022 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Rockchip PIN-CTRL驱动及DTS使用方法。

## 产品版本

| 芯片名称                                                  | 内核版本       |
|-------------------------------------------------------|------------|
| RK3568/RK3399/RK3368/RK3288/PX30/RK3128/RK3126/RV1126 | Linux-4.19 |
| RK3588/RV1106                                         | Linux-5.10 |

## 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 | 许剑群 | 2022-03-15 | 初始版本 |

# 目录

## Rockchip Pinctrl开发文档

1. 引脚命名规则
  - 1.1 GPIO（通用输入输出）
  - 1.2 IOMUX（输入输出复用）
  - 1.3 PULL（端口上下拉）
  - 1.4 DRIVE-STRENGTH（端口驱动强度）
  - 1.5 SMT（端口斯密特触发器）
2. 驱动介绍
  - 2.1 pinctrl-rockchip
  - 2.2 gpio-rockchip
3. DTS介绍
  - 3.1 新建pinctrl
  - 3.2 引用pinctrl
4. FAQ
  - 4.1 用户层配置IOMUX
  - 4.2 配置某个GPIO电平
  - 4.3 模块的pinctrl-0不生效

# 1. 引脚命名规则

---

Rockchip Pin的ID按照 控制器(bank)+端口(port)+索引序号(pin) 组成。

## 1.1 GPIO（通用输入输出）

- 控制器和GPIO控制器数量一致
- 端口固定 A、B、C和D
- 索引序号固定 0、1、2、3、4、5、6、7

举例RK3588，从RK3588-TRM.pdf的Chapter 20 GPIO章节看到

```
There are five GPIOs (GPIO0 in PD_PMU,GPIO1/GPIO2/GPIO3/GPIO4 in PD_BUS)
```

有5个GPIO控制器，每个控制器可以控制32个IO，作为GPIO功能时，端口行为由GPIO控制器寄存器配置。

## 1.2 IOMUX（输入输出复用）

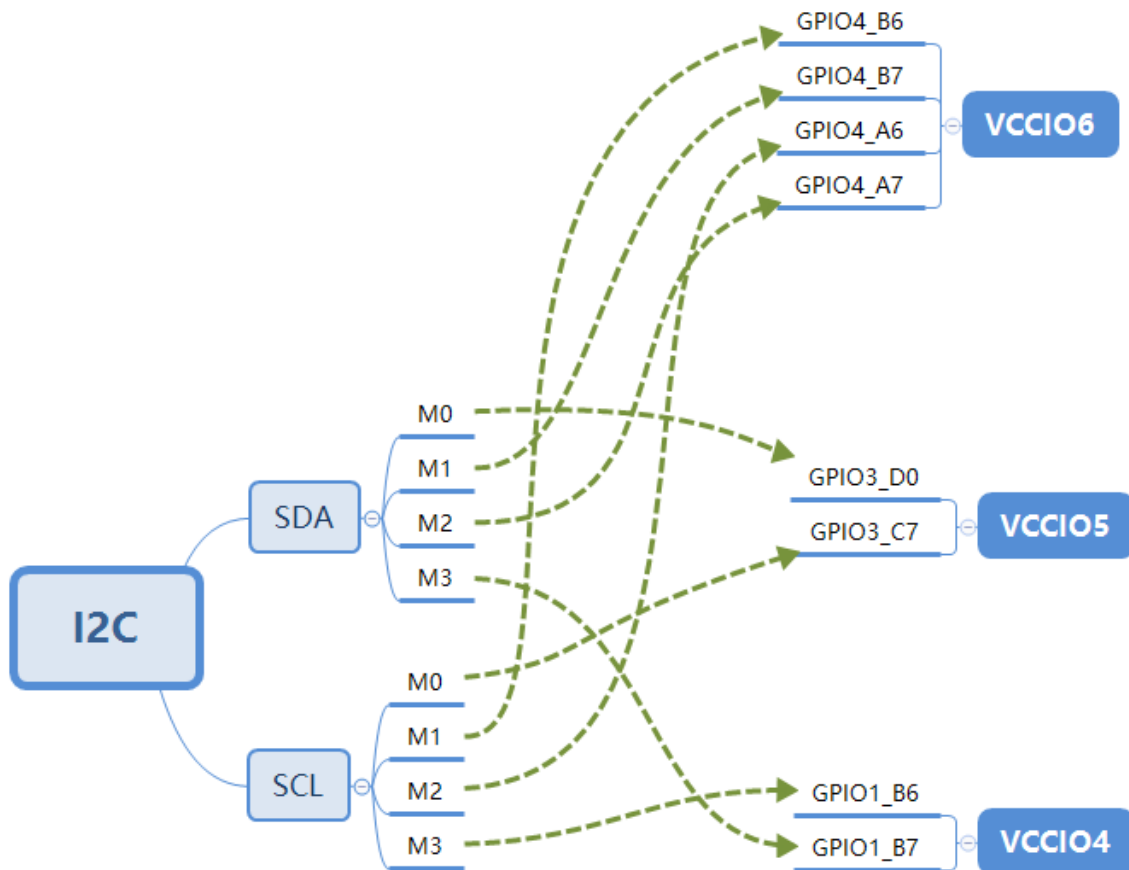
Rockchip Pin可以复用成多种功能，同一个控制器如果存在多种复用引脚，一般叫做m0、m1、m2等等，如I2C控制器有两组复用引脚，分别是2cm0、i2cm1。

引脚复用配置的寄存器是在GRF/PMUGRF（RK3588叫做IOC）。

举例RK3588 BUS\_IOC\_GPIO1B\_IOMUX\_SEL\_H Address: Operational Base + offset (0x002C)

```
gpio1b7_sel
4'h0: GPIO
4'h2: MIPI_CAMERA2_CLK_M0
4'h3: SPDIF1_TX_M0
4'h4: PCIE30X2_PERSTN_M3
4'h5: HDMI_RX_CEC_M2
4'h6: SATA2_ACT_LED_M1
4'h9: I2C5_SDA_M3
4'ha: UART1_RX_M1
4'hb: PWM13_M2
```

如下是RK3588 I2C5的IOMUX：



多通路复用支持硬件设计更为灵活，当外设工作电压是1.8V或3.3V，可以选择不同电压域VCCIO的引脚。

注意：多通路复用的寄存器配置，对TX类的引脚没有用，对RX类的引脚起作用。

### 1.3 PULL（端口上下拉）

Rockchip IO PAD的bias一般支持3种模式

- bias-disable
- bias-pull-up
- bias-pull-down

上下拉配置是作用于IO PAD，配置对GPIO/IOMUX都起作用。

### 1.4 DRIVE-STRENGTH（端口驱动强度）

Rockchip IO PAD的驱动强度，根据不同工艺，支持不同强度配置；RK3399之前的芯片，驱动强度配置按mA为单位配置，RK1808之后芯片，一般按照Level为单位，档位的数值即为寄存器配置值。

举例RK3588 TRM中GPIO0\_C7的驱动强度等级如下：

```
gpio0c7_ds
GPIO0C7 DS control Driver Strength Selection
3'b000: 100ohm
3'b100: 66ohm
3'b010: 50ohm
3'b110: 40ohm
```

```
3'b001: 33ohm
3'b101: 25ohm
```

软件驱动依然按照Level来处理，即上述寄存器描述对应：

```
3'b000: Level0
3'b100: Level4
3'b010: Level2
3'b110: Level6
3'b001: Level1
3'b101: Level5
```

DTS中 `drive-strength=<5>` 表示配置为Level5，即寄存器写 `3'b101`

## 1.5 SMT（端口斯密特触发器）

Rockchip IO PAD大多数芯片支持SMT功能，默认不使能；使能SMT可以消除边沿抖动，加大VIH VIL的电压区间，增强IO的信号稳定性。一般I2C的SCL/SDA会默认使能SMT功能。

## 2. 驱动介绍

---

Rockchip pinctrl驱动包括Pinctrl驱动（`drivers/pinctrl/pinctrl-rockchip.c`）和 GPIO驱动（`drivers/gpio/gpio-rockchip.c`）。

Pinctrl驱动是主要驱动，提供IO的方法集，包括PINMUX、PINCONF 和 GPIO。

GPIO驱动是完成 `gpiochip` 的功能，包括 GPIO 和 IRQ。

### 2.1 pinctrl-rockchip

//TO-DO

### 2.2 gpio-rockchip

//TO-DO

## 3. DTS介绍

---

Rockchip dts一般把pinctrl节点放在soc.dtsi，例如rk3588s.dtsi，一般位于最后一个节点。

pinctrl节点没有reg，它不是一个标准platform device，寄存器基地值是通过 `rockchip,grf=<&grf>` 传入；驱动内部根据这个基地值，加偏移地址，完成IOMUX、PINCONF的配置；GPIO是使用gpio节点的reg地址。

举例 `arch/arm64/boot/dts/rockchip/rk3588s.dtsi`

```

{
    pinctrl: pinctrl {
        compatible = "rockchip,rk3588-pinctrl";
        rockchip,grf = <&ioc>;
        #address-cells = <2>;
        #size-cells = <2>;
        ranges;

        gpio0: gpio@fd8a0000 {
            compatible = "rockchip,gpio-bank";
            reg = <0x0 0xfd8a0000 0x0 0x100>;
            interrupts = <GIC_SPI 277 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
            clocks = <&cru PCLK_GPIO0>, <&cru DBCLK_GPIO0>;

            gpio-controller;
            #gpio-cells = <2>;
            interrupt-controller;
            #interrupt-cells = <2>;
        };

        gpio1: gpio@fec20000 {
            compatible = "rockchip,gpio-bank";
            reg = <0x0 0xfec20000 0x0 0x100>;
            interrupts = <GIC_SPI 278 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
            clocks = <&cru PCLK_GPIO1>, <&cru DBCLK_GPIO1>;

            gpio-controller;
            #gpio-cells = <2>;
            interrupt-controller;
            #interrupt-cells = <2>;
        };

        gpio2: gpio@fec30000 {
            compatible = "rockchip,gpio-bank";
            reg = <0x0 0xfec30000 0x0 0x100>;
            interrupts = <GIC_SPI 279 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
            clocks = <&cru PCLK_GPIO2>, <&cru DBCLK_GPIO2>;

            gpio-controller;
            #gpio-cells = <2>;
            interrupt-controller;
            #interrupt-cells = <2>;
        };

        gpio3: gpio@fec40000 {
            compatible = "rockchip,gpio-bank";
            reg = <0x0 0xfec40000 0x0 0x100>;
            interrupts = <GIC_SPI 280 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
            clocks = <&cru PCLK_GPIO3>, <&cru DBCLK_GPIO3>;

            gpio-controller;
            #gpio-cells = <2>;
            interrupt-controller;
            #interrupt-cells = <2>;
        };

        gpio4: gpio@fec50000 {
            compatible = "rockchip,gpio-bank";

```

```

        reg = <0x0 0xfec50000 0x0 0x100>;
        interrupts = <GIC_SPI 281 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
        clocks = <&cru PCLK_GPIO4>, <&cru DBCLK_GPIO4>;

        gpio-controller;
        #gpio-cells = <2>;
        interrupt-controller;
        #interrupt-cells = <2>;
    };
};
};

```

还有 `arch/arm64/boot/dts/rockchip/rk3588s-pinctrl.dtsi` 文件通过 `include` 形式加到 `rk3588s.dtsi`。

### 3.1 新建 `pinctrl`

`rk3588s-pinctrl.dtsi` 文件已经枚举了 `rk3588s` 芯片所有 `iomux` 的实例，各模块一般不再需要创建 `iomux` 实例；创建 `iomux` 实例需要遵循如下规则：

1. 必须在 `pinctrl` 节点下
2. 必须以 `function+group` 的形式添加
3. `function+group` 的格式如下

```

function {
    group {
        rockchip,pin = <bank gpio func &ref>;
    };
};

```

4. 遵循其他 `dts` 的基本规则

### 3.2 引用 `pinctrl`

模块引用 `pinctrl` 是通过 `pinctrl-names` 和 `pinctrl-0` 连接模块和 `pinctrl` 驱动。

举例 `rk3588 uart2`：

```

{
    uart2: serial@feb50000 {
        compatible = "rockchip,rk3588-uart", "snps,dw-apb-uart";
        reg = <0x0 0xfeb50000 0x0 0x100>;
        interrupts = <GIC_SPI 333 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
        clocks = <&cru SCLK_UART2>, <&cru PCLK_UART2>;
        clock-names = "baudclk", "apb_pclk";
        reg-shift = <2>;
        reg-io-width = <4>;
        dmas = <&dmac0 10>, <&dmac0 11>;
        pinctrl-names = "default";
        pinctrl-0 = <&uart2m1_xfer>;
        status = "disabled";
    };
};

```



```
};
```

`uart2m1_xfer` 是一个 `pinctrl group`; 模块可以同时引用多组 `group`.

举例 rk3588 pdm1:

```
{
    pdm1: pdm@fe4c0000 {
        compatible = "rockchip,rk3588-pdm";
        reg = <0x0 0xfe4c0000 0x0 0x1000>;
        clocks = <&cru MCLK_PDM1>, <&cru HCLK_PDM1>;
        clock-names = "pdm_clk", "pdm_hclk";
        assigned-clocks = <&cru MCLK_PDM1>;
        assigned-clock-parents = <&cru PLL_AUPLL>;
        dmas = <&dmacl 4>;
        dma-names = "rx";
        power-domains = <&power RK3588_PD_AUDIO>;
        pinctrl-names = "default";
        pinctrl-0 = <&pdm1m0_clk
                    &pdm1m0_clk1
                    &pdm1m0_sdi0
                    &pdm1m0_sdi1
                    &pdm1m0_sdi2
                    &pdm1m0_sdi3>;
        /* 等同于如下写法 */
        /*
        *      pinctrl-0 = <&pdm1m0_clk>,
        *                  <&pdm1m0_clk1>,
        *                  <&pdm1m0_sdi0>,
        *                  <&pdm1m0_sdi1>,
        *                  <&pdm1m0_sdi2>,
        *                  <&pdm1m0_sdi3>;
        */

        #sound-dai-cells = <0>;
        status = "disabled";
    };
};
```

`pinctrl-names` 可以支持多个实例, `pinctrl` 默认的有4种实例 (state):

```
#define PINCTRL_STATE_DEFAULT "default"
#define PINCTRL_STATE_INIT "init"
#define PINCTRL_STATE_IDLE "idle"
#define PINCTRL_STATE_SLEEP "sleep"
```

"init" 在 `driver probe` 期间生效, `probe done` 之后可能会切换回 "default" (如果 `probe` 中切换到其他 `state`, 就不会切换回 "init")。

`pinctrl-names` 是可以自定义的, 有 `driver` 去匹配解析。

举例 rk3588 pwm4:

```
{
    pwm4: pwm@febd0000 {
        compatible = "rockchip,rk3588-pwm", "rockchip,rk3328-pwm";
        reg = <0x0 0xfebd0000 0x0 0x10>;
        #pwm-cells = <3>;
        pinctrl-names = "active";
        pinctrl-0 = <&pwm4m0_pins>;
        clocks = <&cru CLK_PWM1>, <&cru PCLK_PWM1>;
        clock-names = "pwm", "pclk";
        status = "disabled";
    };
};
```

## 4. FAQ

### 4.1 用户层配置IOMUX

iomux是gcc编译的二进制文件，通过ioctl调用rockchip-pinctrl device，设置iomux，也可以获取iomux当前值。

编译方法：

```
gcc tools/testing/selftests/rkpinctrl/iomux.c -o iomux
```

使用方法：

举例：设置 GPIO0\_B7 为 func1

```
[root@RK3588:/]# iomux 0 15 1
```

举例：获取 GPIO0\_B7 当前iomux值

```
[root@RK3588:/]# iomux 0 15
mux get (GPIO0-15) = 1
```

### 4.2 配置某个GPIO电平

有个别需求是某个GPIO不属于某个特定模块，更多是某个电源开关，希望在系统开机过错尽快输出高或低电平，要怎么实现呢？

使用"regulator-fixed"

regulator-fixed通常用于定义电压固定的regulator，或由某个GPIO开关控制的regulator。

/以GPIO2\_A1需要配置为高电平为例

```
/ {
    foo_name: foo-name {
        compatible = "regulator-fixed";
        pinctrl-names = "default";
```

```

        pinctrl-0 = <&gpio_foo>;
        regulator-name = "vcc-foo";
        regulator-always-on;
    };

};

&pinctrl {
    gpio-foo {
        gpio_foo: gpio-foo {
            rockchip,pins = <2 RK_PA1 RK_FUNC_GPIO &pcfg_output_high>;
        };
    };
};
};

```

### 4.3 模块的pinctrl-0不生效

通常模块调用pinctrl-names pinctrl-0配置默认的IOMUX或在IOCONFIG，但不是所有的节点都可以加这两个属性，如果模块被driver\_probe\_device调用，它就可以加这两个属性。

调试方法：drivers/base/dd.c 的pinctrl\_bind\_pins，在这里加打印看调用