

RK806 开发指南

文件标识: RK-KF-YF-199

发布版本: V1.0.0

日期: 2021-12-24

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 © 2021 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

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

前言

概述

本文档主要介绍 RK806 的各个子模块，介绍相关概念、功能、dts 配置和一些常见问题的分析定位。

产品版本

芯片名称	内核版本
RK806	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	许盛飞	2021-12-24	初始版本

目录

RK806 开发指南

1. 基础
 - 1.1 概述
 - 1.2 功能
 - 1.3 芯片引脚功能
 - 1.4 重要概念
 - 1.5 双PMIC协同工作
2. 配置
 - 2.1 驱动和 menuconfig
 - 2.2 DTS 配置
 - 2.3 函数接口
3. Debug
 - 3.1 内核
 - 3.2 Kernel 5.10 内核

1. 基础

1.1 概述

RK806 是一款高性能 PMIC，RK806 集成 10 个大电流 DCDC、5 个 NLDO、6 个 PLDO、可调上电时序等功能。

系统中各路电源总体分为两种：DCDC 和 LDO。两种电源的总体特性如下（详细资料请自行搜索）：

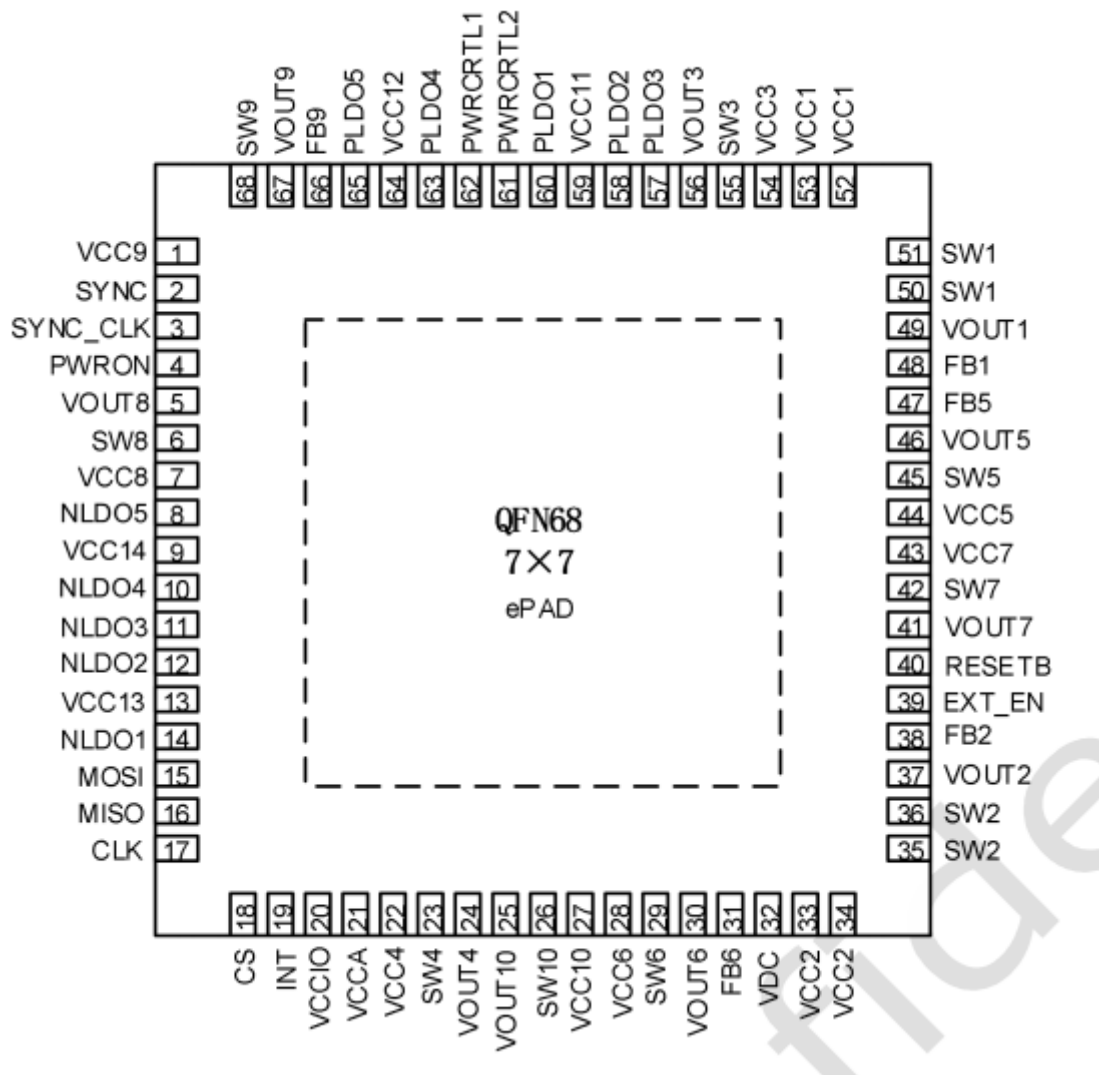
1. DCDC：输入输出压差大时，效率高，但是存在纹波比较大的问题，成本高，所以大压差，大电流负载时使用。一般有两种工作模式。PWM 模式：纹波瞬态响应好，效率低；PFM 模式：效率高，但是负载能力差。
2. PLDO：和以前 PMIC 的 LDO 一样（最低输入电压 2.0V，最高 5.5V）
3. NLDO：支持低压输入输出，损耗更小（比如 1.1V 输入 0.9V 输出）

1.2 功能

从使用者的角度看，RK806 的功能概况起来可以分为 3 个部分：

1. regulator 功能：控制各路 DCDC、LDO 电源状态；
2. gpio 功能：有 3 个 IO 可用，可以控制整个 PMIC 进待机，也可以单独分给指定电源进待机，也可当普通 gpio 使用；
3. pwrkey 功能：检测 power 按键的按下/释放，可以为 AP 节省一个 gpio。

1.3 芯片引脚功能



下面描述中，SLEEP 和 INT 引脚需要重点关注：

PIN NO	PIN NAME	PIN DESCRIPTION	I/O
1	VCC9	Power supply of buck9.	I
2	SYNC	Master and slave synchronization signal.	I/O
3	SYNC_CLK	32k synchronization clk.	I/O
4	PWRON	Power on key. The internal pull-up resistance is about 45K.	I
5	VOUT8	Output feedback voltage of buck8.	O
6	SW8	Switching node of buck8.	O
7	VCC8	Power supply of buck8.	I
8	NLDO5	NMOS LDO5 output.	O
9	VCC14	Power supply of NLDO3/4/5.	I
10	NLDO4	NMOS LDO4 output.	O
11	NLDO3	NMOS LDO3 output.	O
12	NLDO2	NMOS LDO2 output.	O
13	VCC13	Power supply of NLDO1/2.	I
14	NLDO1	NMOS LDO1 output.	O
15	MOSI/SCL	SPI MOSI. I2C SCL.	I/O
16	MISO/SDA/PWRCRTL3	SPI MISO. I2C SDA. PWRCRTL3 control.	I/O
17	CLK	SPI CLK.	O
18	CS	CS is used to select the I2C and SPI functions, when it connected to VCCA is the I2C mode	I
19	INT	Interrupt.	O
20	VCCIO/ PLDO6	PMOS LDO6 output. VCCIO for SPI/I2C interface.	O
21	VCCA	Analog power supply. Power supply of PLDO6 and system	I

PIN NO	PIN NAME	PIN DESCRIPTION	I/O
		logic.	
22	VCC4	Power supply of buck4.	I
23	SW4	Switching node of buck4.	O
24	VOOUT4	Output feedback voltage of buck4.	O
25	VOOUT10	Output feedback voltage of buck10.	O
26	SW10	Switching node of buck10.	O
27	VCC10	Power supply of buck10.	I
28	VCC6	Power supply of buck6.	I
29	SW6	Switching node of buck6.	O
30	VOOUT6	Output feedback voltage of buck6.	O
31	FB6	Externed divided resistor mode feedback voltage of buck6.	O
32	VDC	VDC power on signal.	I
33	VCC2	Power supply of buck2.	I
34	VCC2	Power supply of buck2.	I
35	SW2	Switching node of buck2.	O
36	SW2	Switching node of buck2.	O
37	VOOUT2	Output feedback voltage of buck2.	O
38	FB2	Externed divided resistor mode feedback voltage of buck2.	O
39	EXT_EN	Control externed DCDC enable. Master/Slave select.	I
40	RESETB	Reset the AP.	I/O
41	VOOUT7	Output feedback voltage of buck7.	O
42	SW7	Switching node of buck7.	O
43	VCC7	Power supply of buck7.	I
44	VCC5	Power supply of buck5.	I
45	SW5	Switching node of buck5.	O
46	VOOUT5	Output feedback voltage of buck5.	O
47	FB5	Externed divided resistor mode feedback voltage of buck5.	O
48	FB1	Externed divided resistor mode feedback voltage of buck1.	O
49	VOOUT1	Output feedback voltage of buck1.	O
50	SW1	Switching node of buck1.	O
51	SW1	Switching node of buck1.	O
52	VCC1	Power supply of buck1.	I
53	VCC1	Power supply of buck1.	I
54	VCC3	Power supply of buck3.	I
55	SW3	Switching node of buck3.	O
56	VOOUT3	Output feedback voltage of buck3.	O
57	PLDO3	PMOS LDO3 output.	O
58	PLDO2	PMOS LDO2 output.	O
59	VCC11	Power supply of PLDO1/2/3.	I
60	PLDO1	PMOS LDO1 output.	O
61	PWRCRTL2	PWRCRTL2 control.	I/O
62	PWRCRTL1	PWRCRTL1 control.	I/O
63	PLDO4	PMOS LDO4 output.	O
64	VCC12	Power supply of PLDO4/5.	I
65	PLDO5	PMOS LDO5 output.	O
66	FB9	Externed divided resistor mode feedback voltage of buck9.	O
67	VOOUT9	Output feedback voltage of buck9.	O
68	SW9	Switching node of buck9.	O
Exposed	ePAD	Ground	

1.4 重要概念

- 支持SPI和I2C通信

当前软件上只支持SPI通信模式，默认SPI频率是1M。

- PMIC 有 3 种工作模式

1. PMIC normal 模式

系统正常运行时 PMIC 处于 normal 模式，此时 pmic_sleep 的有效电平可配置。

2. PMIC sleep 模式

系统休眠时需要待机功耗尽量低，PMIC 会切到 sleep 模式减低自身功耗，这时候一般会降低某些路的输出电压，或者直接关闭输出，这可以根据实际产品需求进行配置。系统待机时 AP 通过 SPI 指令把 pmic_sleep 配置成 sleep 模式，然后拉高 pmic_sleep 即可让 PMIC 进入 sleep 状态；当 SoC 唤醒时 pmic_sleep 恢复为低电平，PMIC 退出休眠模式。

3. PMIC shutdown 模式

当系统进入关机流程的时候，PMIC 需要完成整个系统的电源下电操作。AP 通过 SPI 指令把 pmic_sleep 配置成 shutdown 模式，然后拉高 pmic_sleep 即可让 PMIC 进入 shutdown 状态。

- int 引脚
常态为高电平，当有中断产生的时候变为低电平。如果中断没有被处理，则会一直维持低电平。
- pwrctrl1/pwrctrl2/pwrctrl3 引脚
这两个引脚可以当普通的 gpio 使用。
- pwrn 引脚
pwrkey 的功能需要硬件上将 power 按键接到这个引脚，驱动通过这个引脚来判断按下/释放。
- 各路 DCDC 的工作模式
DCDC 有 PWM（也叫 force PWM）、PFM 模式，但是 PMIC 有一种模式会动态切换 PWM、PFM，这就是我们通常所说的 AUTO 模式。PMIC 支持 PWM、AUTO PWM/PFM 两种模式，AUTO 模式效率高但是纹波瞬态响应会差。出于系统稳定性考虑，运行时都是设置为 PWM 模式，系统进入休眠时会选择切换到 AUTO PWM/PFM。
- PLDO6 电压调节
PMIC与AP的VCCIO供电口，只要有用到这些io口就必须供电，且供电电压要大于等于1.8V，即PLDO6通常应用中不能底于1.8V，且待机时不能关闭。
- DCDC 和 LDO 的运行电压调节范围

1. DCDC 电压范围不连续：

电压范围(V)	步进值(mV)	具体档位值(V)
0.7125 ~ 1.45	6.25	0.5、0.50625、..... 1.5
1.5~ 3.4	25	1.5、1.525、..... 3.4

2. NLDO/PLDO 电压连续：

电压范围(V)	步进值(mV)	具体档位值(V)
0.5 ~ 3.4	12.5	0.5125、0.525、..... 3.4

1.5 双PMIC协同工作

- 主从：协同工作时两颗PMIC分主从模式，主从芯片配置通过第一次上电时EXT_EN引脚电平状态来区分。EXT_EN和VCCA短接在一起的为Slave，EXT_EN悬空或有电阻下拉的为主机。
- 同步：双RK806协同工作，两颗芯片的SYNC_CLK和SYNC互连，主芯片提供时钟（SYNC_CLK，频率接近32K）从芯片接收，SYNC提供同步信号，产生同步脉冲用于实现：开机、关机、复位及上下电时序。
- PWRON、RESETB信号：主从的这两个信号分别短接在一起，用于PMIC的开机始能，和外接复位按键时的外部复位信号输入。

- VDC信号：主从的VDC脚可以短接在一起，也可以把SALVE的VDC接到MASTER的EXT_EN上。

2. 配置

2.1 驱动和 menuconfig

RK806 驱动文件：

```
drivers/mfd/rk806-core.c
drivers/mfd/rk806-spi.c
drivers/pinctrl/pinctrl-rk806.c
drivers/regulator/rk806-regulator.c
```

menuconfig 里对应的宏配置：

```
CONFIG_PINCTRL_RK806=y
CONFIG_MFD_RK806_SPI=y
CONFIG_REGULATOR_RK806=y
```

2.2 DTS 配置

5.10 内核配置

DTS 的配置包括：spi挂载、gpio、regulator 等部分。

单RK806 dts配置

```
&pinctrl {
    pmic {
        soc_slppin_gpio: soc_slppin_gpio {
            rockchip,pins = <0 RK_PA2
                RK_FUNC_GPIO &pcfg_output_low>;
        };
        soc_slppin_shutdown: soc_slppin_shutdown {
            rockchip,pins = <0 RK_PA2
                RK_FUNC_GPIO &pcfg_output_high>;
        };
    };
};

&spi2 {
    status = "okay";
    assigned-clocks = <&cru CLK_SPI2>;
    assigned-clock-rates = <200000000>;
    num-cs = <&spi2 {
        status = "okay";
        assigned-clocks = <&cru CLK_SPI2>;
        assigned-clock-rates = <200000000>;
        num-cs = <2>;
    }>;
};
```

```

rk806single@0 {
    compatible = "rockchip,rk806";
    spi-max-frequency = <1000000>;
    reg = <0x0>;

    interrupt-parent = <&gpio0>;
    interrupts = <7 IRQ_TYPE_LEVEL_LOW>;

    pinctrl-names = "default", "pmic-sleep", "pmic-power-off",
"pmic-reset";
    pinctrl-0 = <&soc_slppin_gpio>, <&rk806_dvs1_null>,
<&rk806_dvs2_null>, <&rk806_dvs3_null>;
    pinctrl-1 = <&soc_slppin_gpio>, <&rk806_dvs1_slp>,
<&rk806_dvs2_null>, <&rk806_dvs3_null>;
    pinctrl-2 = <&rk806_dvs1_pwrn>, <&rk806_dvs2_null>,
<&rk806_dvs3_null>;
    pinctrl-3 = <&rk806_dvs1_rst>, <&rk806_dvs2_null>,
<&rk806_dvs3_null>;

    /* 2800mv-3500mv */
    low_voltage_threshold = <3000>;
    /* 2700mv-3400mv */
    shutdown_voltage_threshold = <2700>;
    /* 140 160 */
    shutdown_temperature_threshold = <160>;
    hotdie_temperature_threshold = <115>;

    /* 0: restart PMU;
    * 1: reset all the power off reset registers,
    *     forcing the state to switch to ACTIVE mode;
    * 2: Reset all the power off reset registers,
    *     forcing the state to switch to ACTIVE mode,
    *     and simultaneously pull down the RESETB PIN for 5mS before
releasing
    */
    pmic-reset-func = <1>;

    vcc1-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc2-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc3-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc4-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc5-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc6-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc7-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc8-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc9-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc10-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc11-supply = <&vcc_2v0_pldo_s3>;
    vcc12-supply = <&vcc5v0_sys>;
    vcc13-supply = <&vcc_1v1_nldo_s3>;
    vcc14-supply = <&vcc_1v1_nldo_s3>;
    vcca-supply = <&vcc5v0_sys>;2>;

    regulators {
        vdd_gpu_s0: vdd_gpu_mem_s0: DCDC_REG1 {
            regulator-always-on;
            regulator-boot-on;

```

```

        regulator-min-microvolt = <550000>;
        regulator-max-microvolt = <950000>;
        regulator-ramp-delay = <12500>;
        regulator-name = "vdd_gpu_s0";
        regulator-state-mem {
            regulator-off-in-suspend;
        };
    };

vdd_cpu_lit_s0: vdd_cpu_lit_mem_s0: DCDC_REG2 {
    regulator-always-on;
    regulator-boot-on;
    regulator-min-microvolt = <550000>;
    regulator-max-microvolt = <950000>;
    regulator-ramp-delay = <12500>;
    regulator-name = "vdd_cpu_lit_s0";
    regulator-state-mem {
        regulator-off-in-suspend;
    };
};

vdd_log_s0: DCDC_REG3 {
    .....
};

vdd_vdenc_s0: vdd_vdenc_mem_s0: DCDC_REG4 {
    .....
};
.....

};

};

};

```

双RK806 dts配置:

```

&pinctrl {
    pmic {
        soc_slppin_gpio: soc_slppin_gpio {
            rockchip,pins = <0 RK_PA2
                RK_FUNC_GPIO &pcfg_output_low>;
        };
        soc_slppin_shutdown: soc_slppin_shutdown {
            rockchip,pins = <0 RK_PA2
                RK_FUNC_GPIO &pcfg_output_high>;
        };
    };
};

&spi2 {
    status = "okay";
    assigned-clocks = <&cru CLK_SPI2>;
    assigned-clock-rates = <200000000>;
    num-cs = <2>;
    rk806master@0 {
        compatible = "rockchip,rk806";
        spi-max-frequency = <1000000>;
        reg = <0x0>;
    };
};

```

```

interrupt-parent = <&gpio0>;
interrupts = <7 IRQ_TYPE_LEVEL_LOW>;
/* 0: restart PMU;
 * 1: reset all the power off reset registers,
 *     forcing the state to switch to ACTIVE mode;
 * 2: Reset all the power off reset registers,
 *     forcing the state to switch to ACTIVE mode,
 *     and simultaneously pull down the RESETB PIN for 5mS before
releasing
 */
pmic-reset-func = <1>;

vcc1-supply = <&vcc5v0_sys>;
vcc2-supply = <&vcc5v0_sys>;
.....
vcca-supply = <&vcc5v0_sys>;
regulators {
    vdd_gpu_s0: DCDC_REG1 {
        regulator-always-on;
        regulator-boot-on;
        regulator-min-microvolt = <550000>;
        regulator-max-microvolt = <950000>;
        regulator-ramp-delay = <12500>;
        regulator-name = "vdd_gpu_s0";
        regulator-state-mem {
            regulator-off-in-suspend;
        };
    };
    vdd_npu_s0: DCDC_REG2 {
        .....
    };
    .....
};

};
rk806slave@1 {
    compatible = "rockchip,rk806";
    spi-max-frequency = <1000000>;
    reg = <0x01>;

    interrupt-parent = <&gpio0>;
    interrupts = <7 IRQ_TYPE_LEVEL_LOW>;
/* 0: restart PMU;
 * 1: reset all the power off reset registers,
 *     forcing the state to switch to ACTIVE mode;
 * 2: Reset all the power off reset registers,
 *     forcing the state to switch to ACTIVE mode,
 *     and simultaneously pull down the RESETB PIN for 5mS before
releasing
 */
pmic-reset-func = <1>;

vcc1-supply = <&vcc5v0_sys>;
vcc2-supply = <&vcc5v0_sys>;
.....
vcca-supply = <&vcc5v0_sys>;

pwrkey {

```


- `regulator-max-microvolt`: 运行时可以调节的最大电压;
- `regulator-initial-mode`: 运行时 DCDC 的工作模式, 一般配置为 1。1: force pwm, 2: auto pwm/pfm;
- `regulator-mode`: 休眠时 DCDC 的工作模式, 一般配置为 2。1: force pwm, 2: auto pwm/pfm;
- `regulator-initial-state`: suspend 时的模式, 必须配置成 3;
- `regulator-boot-on`: 存在这个属性时, 在注册 `regulator` 的时候就会使能这路电源;
- `regulator-always-on`: 存在这个属性时, 表示运行时不允许关闭这路电源且会在注册的时候使能这路电源;
- `regulator-ramp-delay`: DCDC 的电压上升时间, 固定配置为 12500;
- `regulator-on-in-suspend`: 休眠时保持上电状态, 想要关闭该路电源, 则改成“`regulator-off-in-suspend`”;
- `regulator-suspend-microvolt`: 休眠不断电情况下的待机电压。

5.10 内核配置

请参考 5.10 内核 DTS 配置。

2.3 函数接口

如下几个接口基本可以满足日常使用, 包括 `regulator` 开、关、电压设置、电压获取等:

1. 获取 regulator:

```
struct regulator *devm_regulator_get_optional(struct device *dev, const char *id)
```

`dev` 为当前设备, `id` 对应 `dtb` 里的设置的 `-supply` 属性。

2. 释放 regulator

```
void regulator_put(struct regulator *regulator)
```

3. 打开 regulator

```
int regulator_enable(struct regulator *regulator)
```

4. 关闭 regulator

```
int regulator_disable(struct regulator *regulator)
```

5. 获取 regulator 电压

```
int regulator_get_voltage(struct regulator *regulator)
```

6. 设置 regulator 电压

```
int regulator_set_voltage(struct regulator *regulator, int min_uV, int max_uV)
```

传入的参数时保证 `min_uV <= max_uV`, 由调用者保证。

7. 范例

```
struct regulator *vdd_ana;

vdd_ana = devm_regulator_get_optional(dev, "power");
/* 从dtb获取power-supply
   power-supply = <&vcc3v3_lcd0_n> */
regulator_enable(vdd_ana);
regulator_disable(vdd_ana);           // 关闭vdd_ana
regulator_put(vdd_ana);               // 释放vdd_ana
```

3. Debug

3.1 内核

因为 PMIC 涉及的驱动在使用逻辑上都不复杂，重点都体现在最后的寄存器设置上。所以目前常用的 debug 方式可以通过如下节点：

```
/sys/kernel/debug/regulator
/sys/kernel/debug/regulator/regulator_summary
```

regulator	use	open	bypass	opmode	voltage	current	min	max
regulator-dummy	5	5	0	unknown	0mV	0mA	0mV	0mV
fe210000.sata-target	1					0mA	0mV	0mV
fe210000.sata-phy	1					0mA	0mV	0mV
fe210000.sata-ahci	1					0mA	0mV	0mV
backlight-power	1					0mA	0mV	0mV
regulator-dummy	0					0mA	0mV	0mV
vcc12v_dcin	3	4	0	unknown	12000mV	0mA	12000mV	12000mV
vcc12v_dcin	0					0mA	0mV	0mV
vcc5v0_sys	30	30	0	unknown	5000mV	0mA	5000mV	5000mV
vcc5v0_sys	0					0mA	0mV	0mV
vdd_gpu_s0	1	3	0	normal	750mV	0mA	550mV	950mV
fb000000.gpu-mali	0					0mA	750mV	950mV
fb000000.gpu-mali	0					0mA	0mV	0mV
vdd_gpu_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_npu_s0	1	1	0	normal	750mV	0mA	550mV	950mV
vdd_npu_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_log_s0	1	1	0	normal	750mV	0mA	750mV	750mV
vdd_log_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_vdenc_s0	1	1	0	normal	750mV	0mA	550mV	950mV
vdd_vdenc_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_gpu_mem_s0	1	3	0	normal	750mV	0mA	675mV	950mV
fb000000.gpu-mem	0					0mA	750mV	950mV
fb000000.gpu-mem	0					0mA	0mV	0mV
vdd_gpu_mem_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_npu_mem_s0	1	1	0	normal	750mV	0mA	675mV	950mV
vdd_npu_mem_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_2v0_p1do_s3	9	9	0	normal	2000mV	0mA	2000mV	2000mV
vdd_2v0_p1do_s3	0					0mA	0mV	0mV
avcc_1v8_s0	1	3	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
avcc_1v8_s0	0					0mA	0mV	0mV
pcie20_avdd1v8	0	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
pcie20_avdd1v8	0					0mA	0mV	0mV
pcie30_avdd1v8	0	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
pcie30_avdd1v8	0					0mA	0mV	0mV
vdd1_1v8_ddr_s3	1	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
vdd1_1v8_ddr_s3	0					0mA	0mV	0mV
avcc_1v8_codec_s0	1	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
avcc_1v8_codec_s0	0					0mA	0mV	0mV
avdd_1v2_cam_s0	1	1	0	unknown	1200mV	0mA	1200mV	1200mV
avdd_1v2_cam_s0	0					0mA	0mV	0mV
avdd_1v2_s0	1	1	0	unknown	1200mV	0mA	1200mV	1200mV
avdd_1v2_s0	0					0mA	0mV	0mV
vcc_1v8_cam_s0	1	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
vcc_1v8_cam_s0	0					0mA	0mV	0mV
avdd1v8_ddr_pll_s0	1	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
avdd1v8_ddr_pll_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_1v8_pll_s0	1	1	0	unknown	1800mV	0mA	1800mV	1800mV
vdd_1v8_pll_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd_vdenc_mem_s0	1	1	0	normal	750mV	0mA	675mV	950mV
vdd_vdenc_mem_s0	0					0mA	0mV	0mV
vdd2_ddr_s3	1	1	0	normal	1100mV	0mA	0mV	0mV
vdd2_ddr_s3	0					0mA	0mV	0mV
vcc_1v1_n1do_s3	6	6	0	normal	1100mV	0mA	1100mV	1100mV
vcc_1v1_n1do_s3	0					0mA	0mV	0mV
avdd_0v75_s0	1	2	0	unknown	750mV	0mA	750mV	750mV

:

每一路电源对应的属性及电压值可通过以下节点查找

3.2 Kernel 5.10 内核

请参考5.10内核命令。