



# **D1-H Linux UART 开发指南**

**版本号: 1.1**  
**发布日期: 2021.5.21**

## 版本历史

版本号	日期	制/修订人	内容描述
1.0	2021.4.23	XAA0191	添加初版
1.1	2021.5.21	XAA0191	删除与本平台无关的描述



# 目 录

<b>1 概述</b>	<b>1</b>
1.1 编写目的	1
1.2 适用范围	1
1.3 相关人员	1
<b>2 模块介绍</b>	<b>2</b>
2.1 模块功能介绍	2
2.2 相关术语介绍	2
2.3 源码结构介绍	3
<b>3 模块配置介绍</b>	<b>4</b>
3.1 kernel menuconfig 配置	4
3.2 device tree 源码结构和路径	6
3.2.1 device tree 对 uart 控制器的通用配置	6
3.2.2 board.dts 板级配置	7
3.2.3 uart dma 模式配置	7
3.2.4 设置其他 uart 为打印 conole	8
<b>4 接口描述</b>	<b>10</b>
4.1 打开/关闭串口	10
4.2 读/写串口	10
4.3 设置串口属性	10
4.3.1 tcgetattr	11
4.3.2 tcsetattr	11
4.3.3 cfgetispeed	12
4.3.4 cfgetospeed	12
4.3.5 cfsetispeed	12
4.3.6 cfsetospeed	13
4.3.7 cfsetspeed	13
4.3.8 tcflush	13
<b>5 模块使用范例</b>	<b>14</b>
<b>6 FAQ</b>	<b>19</b>
6.1 UART 调试打印开关	19
6.1.1 通过 debugfs 使用命令打开调试开关	19
6.1.2 sysfs 调试接口	19

## 插 图

2-1 Linux UART 体系结构图 . . . . .	2
3-1 内核 menuconfig 根菜单 . . . . .	4
3-2 内核 menuconfig device drivers 菜单 . . . . .	5
3-3 内核 menuconfig Character drivers 菜单 . . . . .	5
3-4 内核 menuconfig sunxi uart 配置菜单 . . . . .	6
3-5 内核 menuconfig sunxi uart 配置菜单 . . . . .	8



# 1 概述

## 1.1 编写目的

介绍 Linux 内核中 UART 驱动的接口及使用方法，为 UART 设备的使用者提供参考。

## 1.2 适用范围

表 1-1: 适用产品列表

产品名称	内核版本	驱动文件
D1-H	Linux-5.4	sunxi-uart.c

## 1.3 相关人员

UART 驱动、及应用层的开发/维护人员。

## 2 模块介绍

### 2.1 模块功能介绍

Linux 内核中,UART 驱动的结构图 2-1 所示, 可以分为三个层次:

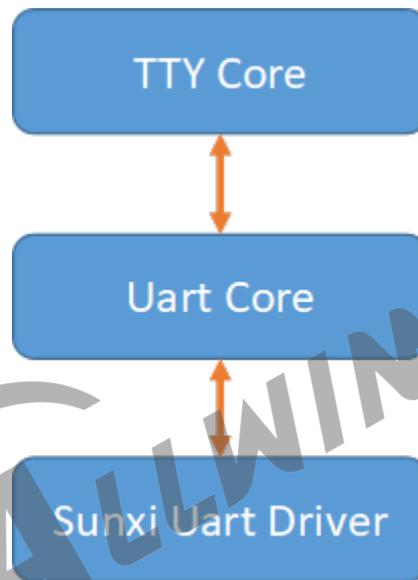


图 2-1: Linux UART 体系结构图

1. Sunxi UART Driver, 负责 SUNXI 平台 UART 控制器的初始化、数据通信等, 也是 Allwinner 实现的部分。
2. UART Core, 为 UART 驱动提供了一套 API, 完成设备和驱动的注册等。
3. TTY core, 实现了内核中所有 TTY 设备的注册和管理。

### 2.2 相关术语介绍

表 2-1: UART 模块相关术语介绍

术语	解释说明
Sunxi	指 Allwinner 的一系列 SoC 硬件平台
UART	Universal Asynchronous Receiver/Transmitter, 通用异步收发传输器
Console	控制台, Linux 内核中用于输出调试信息的 TTY 设备

术语	解释说明
TTY	TeleType/TeleTypewriters 的一个老缩写, 原来指的是电传打字机, 现在泛指和计算机串行端口连接的终端设备。TTY 设备还包括虚拟控制台, 串口以及伪终端设备

## 2.3 源码结构介绍

```
linux5.4
|-- drivers
|   |-- tty
|   |   |-- serial
|   |       |-- serial_core.c
|   |       |-- sunxi-uart.c
|   |       |-- sunxi-uart.h
```



## 3 模块配置介绍

### 3.1 kernel menuconfig 配置

在 longan 顶层目录, 执行 ./build.sh menuconfig(需要先执行 ./build.sh config) 进入配置主界面, 并按以下步骤操作: 首先, 选择 Device Drivers 选项进入下一级配置, 如下图所示:

```
Linux/arm64 4.9.191 Kernel Configuration
u. <Enter> selects submenus --- (or empty submenus ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y> inc
:??> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in [ ] excluded <M> module <> module capable

General setup --->
[*] Enable loadable module support --->
[*] Enable the block layer (NEW) --->
Platform selection --->
Bus support --->
Kernel Features --->
Boot options --->
Userspace binary formats --->
Power management options --->
CPU Power Management --->
[*] Networking support --->
Device Drivers --->
Firmware Drivers --->
File systems --->
[ ] Virtualization (NEW) ----
Kernel hacking --->
Security options --->
*- Cryptographic API --->
Library routines --->
```

图 3-1: 内核 menuconfig 根菜单

选择 Character devices, 进入下级配置, 如下图所示:

```

arm64 4.9.191 Kernel Configuration
Device Drivers
navigating the menu. <Enter> selects submenus ---> (or empty submenus ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y> includes, <N> excludes, <M>
Esc> to exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in [ ] excluded <M> module < > module capable

Generic Driver Options --->
Bus devices --->
< > Connector - unified userspace <-> kernel space linker (NEW) ----
< > Memory Technology Device (MTD) support (NEW) ----
-* Device Tree and Open Firmware support --->
< > Parallel port support (NEW) ----
[*] Block devices (NEW) --->
< > NVMe Target support (NEW)
Misc devices --->
SCSI device support --->
< > Serial ATA and Parallel ATA drivers (libata) (NEW) ----
[*] Multiple devices driver support (RAID and LVM) --->
< > Generic Target Core Mod (TCM) and ConfigFS Infrastructure (NEW) ----
[*] Network device support --->
[ ] Open-Channel SSD target support (NEW) ----
Input device support --->
Character devices --->
I2C support --->
[*] SPI support --->
< > SPMI support (NEW) ----
< > HSI support (NEW) ----
PPS support --->
PTP clock support --->
Pin controllers --->
[*] GPIO Support --->
< > Dallas's 1-wire support (NEW) ----
[ ] Adaptive Voltage Scaling class support (NEW) ----
-* Board level reset or power off --->
-* Power supply class support --->
-* Hardware Monitoring support --->
<*> Generic Thermal sysfs driver --->
[ ] Watchdog Timer Support (NEW) ----
Sonic Silicon Backplane --->
Broadcom specific AMBA --->
Multifunction device drivers --->
[*] Voltage and Current Regulator Support --->
<*> Multimedia support --->
Graphics support --->
<*> Sound card support --->

```

图 3-2: 内核 menuconfig device drivers 菜单

选择 Serial drivers, 进入下级配置, 如下图所示:

```

Character devices
u. <Enter> selects submenus ---> (or empty submenus ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y> includes, <N> excludes, <M>
?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in [ ] excluded <M> module < > module capable

[*] Enable TTY (NEW)
[ ] Virtual terminal
[*] Unix98 PTY support (NEW)
[ ] Legacy (BSD) PTY support
[ ] Non-standard serial port support (NEW)
< > GSM MUX line discipline support (EXPERIMENTAL) (NEW)
< > Trace data sink for MIPI P1149.7 cJTAG standard (NEW)
[*] Automatically load TTY Line Disciplines (NEW)
[ ] /dev/mem virtual device support
[ ] /dev/kmem virtual device support
Serial drivers --->
< > TTY driver to output user messages via printk (NEW)
[ ] ARM JTAG DCC console (NEW)
< > TPMI top-level message handler (NEW) ----
< > Hardware Random Number Generator Core support ----
PCMCIA character devices ----
< > RAW driver (/dev/raw/rawN) (NEW)
< > TPM Hardware Support (NEW) ----
< > Xillybus generic FPGA interface (NEW)
< > allwinnertech smartcard driver (NEW)
<*> sunxi system info driver (NEW)
[ ] sunxi QA test (NEW)
[*] sunxi smc interfaces
<*> dump reg driver for sunxi platform (NEW)
<*> dump reg misc driver (NEW)
< > sunxi timer test driver (NEW)
< > Transform Driver Support(sunxi) (NEW)
< > allwinnertech DE-Interlace driver (NEW)
<*> SUNXI G2D Driver
[ ] sunxi g2d mixer module (NEW)
[*] sunxi g2d rotate module
< > external audio asp support multiple input and output (NEW)

```

图 3-3: 内核 menuconfig Character drivers 菜单



```

7   clocks = <&ccu CLK_BUS_UART0>; /* 设备使用的时钟 */
8   clock-names = "uart0";
9   resets = <&ccu RST_BUS_UART0>; /* 设备reset时钟 */
10  pinctrl-names = "default", "sleep";
11  pinctrl-0 = <&uart0_pins_a>;
12  pinctrl-1 = <&uart0_pins_b>;
13  uart0_port = <0>;
14  uart0_type = <2>;
15  dmas = <&dma 14>; /* 14表示DRQ */
16  dma-names = "tx";
17  use_dma = <0>; /* 是否采用DMA 方式传输, 0: 不启用, 1: 只启用TX, 2: 只启用RX, 3: 启用TX 与RX
   */
18  };

```

在 Device Tree 中对每一个 UART 控制器进行配置, 一个 UART 控制器对应一个 UART 节点, 节点属性的含义见注释。为了在 UART 驱动代码中区分每一个 UART 控制器, 需要在 Device Tree 中的 aliases 节点中为每一个 UART 节点指定别名, 如上 aliases 节点所示。别名形式为字符串“serial”加连续编号的数字, 在 UART 驱动程序中可以通过 of\_alias\_get\_id() 函数获取对应的 UART 控制器的数字编号, 从而区分每一个 UART 控制器。

### 3.2.2 board.dts 板级配置

board.dts 用于保存每个板级平台的设备信息, board.dts 路径如下:

```
/device/config/chips/d1-h/configs/nezha/board.dts
```

在 board.dts 中的配置信息如果在 sun20iw1p1.dtsi 存在, 则会存在以下覆盖规则:

1. 相同属性和结点, board.dts 的配置信息会覆盖 sun20iw1p1.dtsi 中的配置信息
2. board.dts 里新增加的属性和结点, 会追加到最终生成的 dtb 文件中

uart 在 board.dts 的简单配置如下:

```

soc@02500000 {
    ...
    &uart0 {
        status = "okay";
    };
    &uart1 {
        status = "okay";
    };
    ...
}

```

### 3.2.3 uart dma 模式配置

1. 在内核配置菜单打开 CONFIG\_SERIAL\_SUNXI\_DMA 配置, 如下图所示:

```

arm64 4.9.191 Kernel Configuration
> Character devices > Serial drivers
Serial drivers
vigiate the menu. <Enter> selects submenus --> (or empty submenus ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y> includes, <N> excludes,
<sc> to exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in [ ] excluded <M> module < > module capable

< > 8250/16550 and compatible serial support (NEW)
*** Non-8250 serial port support ***
< > ARM AMBA PL010 serial port support (NEW)
< > ARM AMBA PL011 serial port support (NEW)
[ ] Early console using ARM semihosting (NEW)
< > MAX3100 support (NEW)
< > MAX310X support (NEW)
< > Xilinx uartlite serial port support (NEW)
< > OCCNPX serial port support (NEW)
< > C16IS7xx serial support (NEW)
< > Altera JTAG UART support (NEW)
< > Altera UART support (NEW)
< > SPI protocol driver for Infineon 6x60 modem (EXPERIMENTAL) (NEW)
< > cadence (Xilinx Zynq) UART support (NEW)
< > ARC UART driver support (NEW)
< > Freescale lpuart serial port support (NEW)
< > conexant Digicolor CX92xxx USART serial port support (NEW)
[*] SUNXI UART controller (NEW)
[ ] SUNXI UART USE DMA (NEW)
[*] console on SUNXI UART port (NEW)
[ ] enable sunxi earlycon. (NEW)

```

图 3-5: 内核 menuconfig sunxi uart 配置菜单

2. 在对应 dts 配置使用 dma, 如下所示:

linux-5.4 配置如下:

```

1  uart0: uart@2500000 {
2      ...
3      dmas = <&dma 14>; /* 14表示DRQ, 请参考DMA相关文档 */
4      dma-names = "tx";
5      use_dma = <0>; /* 是否采用DMA 方式传输, 0: 不启用, 1: 只启用TX, 2: 只启用RX, 3: 启用TX 与RX
6      */
};

```

### 3.2.4 设置其他 uart 为打印 conole

按照以下两个步骤进行设置:

步骤一. 从 board.dts 中查看对应的 uart 口 (想要作为新 console 的 uart 口) 的配置, 确认status配置为okay

```

&uart1 {
    pinctrl-names = "default", "sleep";
    pinctrl-0 = <&uart1_pins_a>;
    pinctrl-1 = <&uart1_pins_b>;
    status = "okay"; /* 确保该uart已经使能 */
};

```

步骤二. 修改方案使用的 env.cfg 文件, 如下所示:

```
console=ttyS1,115200
```

说明：

```
ttyS0 <====> uart0
```

```
ttyS1 <====> uart1
```

```
...
```



## 4 接口描述

UART 驱动会注册生成串口设备/dev/ttySx，应用层的使用只需遵循 Linux 系统中的标准串口编程方法即可。

### 4.1 打开/关闭串口

需要引用头文件：

```
1 #include <sys/types.h>
2 #include <sys/stat.h>
3 #include <fcntl.h>
4 #include <unistd.h>
```

使用标准的文件打开函数：

```
1 int open(const char *pathname, int flags);
2 int close(int fd);
```

### 4.2 读/写串口

需要引用头文件：

```
1 #include <unistd.h>
```

同样使用标准的文件读写函数：

```
1 ssize_t read(int fd, void *buf, size_t count);
2 ssize_t write(int fd, const void *buf, size_t count);
```

### 4.3 设置串口属性

需要引用头文件：

```
termios.h
```

串口属性包括波特率、数据位、停止位、校验位、流控等，这部分是串口设备特有的接口。串口属性的数据结构 termios 定义如下：

```
1 #define NCCS 19
2 struct termios {
3     tcflag_t c_iflag;        /* input mode flags */
4     tcflag_t c_oflag;        /* output mode flags */
5     tcflag_t c_cflag;        /* control mode flags */
6     tcflag_t c_lflag;        /* local mode flags */
7     cc_t c_line;            /* line discipline */
8     cc_t c_cc[NCCS];        /* control characters */
9 };
```

其中, termios 结构体中各个标志位的使用说明见 linux 官方帮助文档 (用户可以通过man指令查询) :

```
man tcsetattr
```

串口属性相关的控制接口如下所示:

### 4.3.1 tcgetattr

- 函数原型: `int tcgetattr(int fd, struct termios *termios_p);`
- 作用: 获取串口设备的属性。
- 参数:
  - fd, 串口设备的文件描述符。
  - termios\_p, 用于保存串口属性。
- 返回:
  - 成功, 返回 0。
  - 失败, 返回-1, 给出具体错误码。

### 4.3.2 tcsetattr

- 函数原型: `int tcsetattr(int fd, int optional_actions, const struct termios *termios_p);`
- 作用: 设置串口设备的属性。
- 参数:
  - fd, 串口设备的文件描述符。
  - optional\_actions, 本次设置什么时候生效。
  - termios\_p, 指向要设置的属性结构。
- 返回:
  - 成功, 返回 0。
  - 失败, 返回-1, errno 给出具体错误码

 说明

其中，*optional\_actions* 的取值有：

**TCSANOW**：会立即生效。

**TCSADRAIN**：当前的输出数据完成传输后生效，适用于修改了输出相关的参数。

**TCSAFLUSH**：当前的输出数据完成传输，如果输入有数据可读但没有读就会被丢弃。

### 4.3.3 cfgetispeed

- 作用：返回串口属性中的输入波特率。
- 参数：
  - `termios_p`，指向保存有串口属性的结构。
- 返回：
  - 成功，返回波特率，取值是一组宏，定义在 `terminos.h`。
  - 失败，返回-1，`errno` 给出具体错误码。

### 4.3.4 cfgetospeed

- 作用：返回串口属性中的输出波特率。
- 参数：
  - `termios_p`，指向保存有串口属性的结构。
- 返回：
  - 成功，返回波特率，取值是一组宏，定义在 `terminos.h`，见 4.3.3
  - 失败，返回-1，`errno` 给出具体错误码。

### 4.3.5 cfsetispeed

- 作用：设置输入波特率到属性结构中。
- 参数：
  - `termios_p`，指向保存有串口属性的结构。
  - `speed`，波特率，取值同 4.3.3。
- 返回：
  - 成功，返回 0。
  - 失败，返回-1，`errno` 给出具体错误码。

### 4.3.6 cfsetospeed

- 作用：设置输出波特率到属性结构中。
- 参数：
  - `termios_p`，指向保存有串口属性的结构。
  - `speed`，波特率，取值同 4.3.3。
- 返回：
  - 成功，返回 0。
  - 失败，返回-1，`errno` 给出具体错误码

### 4.3.7 cfsetspeed

- 作用：同时设置输入和输出波特率到属性结构中。
- 参数：
  - `termios_p`，指向保存有串口属性的结构。
  - `speed`，波特率，取值同 4.3.3。
- 返回：
  - 成功，返回 0。
  - 失败，返回-1，`errno` 给出具体错误码

### 4.3.8 tcflush

- 作用：清空输出缓冲区、或输入缓冲区的数据，具体取决于参数 `queue_selector`。
- 参数：
  - `fd`，串口设备的文件描述符。
  - `queue_selector`，清空数据的操作。
- 返回：
  - 成功，返回 0。
  - 失败，返回-1，`errno` 给出具体错误码。

#### 📖 说明

参数 `queue_selector` 的取值有三个：

**TCIFLUSH**：清空输入缓冲区的数据。

**TCOFLUSH**：清空输出缓冲区的数据。

**TCIOFLUSH**：同时清空输入/输出缓冲区的数据。

## 5 模块使用范例

此 demo 程序是打开一个串口设备，然后侦听这个设备，如果有数据可读就读出来并打印。设备名称、侦听的循环次数都可以由参数指定

```
1 #include <stdio.h>      /*标准输入输出定义*/
2 #include <stdlib.h>     /*标准函数库定义*/
3 #include <unistd.h>     /*Unix 标准函数定义*/
4 #include <sys/types.h>
5 #include <sys/stat.h>
6 #include <fcntl.h>     /*文件控制定义*/
7 #include <termios.h>   /*PPSIX 终端控制定义*/
8 #include <errno.h>     /*错误号定义*/
9 #include <string.h>
10
11 enum parameter_type {
12     PT_PROGRAM_NAME = 0,
13     PT_DEV_NAME,
14     PT_CYCLE,
15
16     PT_NUM
17 };
18
19 #define DBG(string, args...) \
20     do { \
21         printf("%s, %s()%u---", __FILE__, __FUNCTION__, __LINE__); \
22         printf(string, ##args); \
23         printf("\n"); \
24     } while (0)
25
26 void usage(void)
27 {
28     printf("You should input as: \n");
29     printf("\t select_test [/dev/name] [Cycle Cnt]\n");
30 }
31
32 int OpenDev(char *name)
33 {
34     int fd = open(name, O_RDWR );          //| O_NOCTTY | O_NDELAY
35     if (-1 == fd)
36         DBG("Can't Open(%s)!", name);
37
38     return fd;
39 }
40
41 /**
42  *@brief 设置串口通信速率
43  *@param fd 类型 int 打开串口的文件句柄
44  *@param speed 类型 int 串口速度
45  *@return void
46  */
47 void set_speed(int fd, int speed){
```

```
48     int i;
49     int status;
50     struct termios Opt = {0};
51     int speed_arr[] = { B38400, B19200, B9600, B4800, B2400, B1200, B300,
52                       B38400, B19200, B9600, B4800, B2400, B1200, B300, };
53     int name_arr[] = {38400, 19200, 9600, 4800, 2400, 1200, 300, 38400,
54                      19200, 9600, 4800, 2400, 1200, 300, };
55
56     tcgetattr(fd, &Opt);
57
58     for ( i= 0; i < sizeof(speed_arr) / sizeof(int); i++) {
59         if (speed == name_arr[i])
60             break;
61     }
62
63     tcflush(fd, TCIOFLUSH);
64     cfsetispeed(&Opt, speed_arr[i]);
65     cfsetospeed(&Opt, speed_arr[i]);
66
67     Opt.c_lflag &= ~(ICANON | ECHO | ECHOE | ISIG); /*Input*/
68     Opt.c_oflag &= ~OPOST; /*Output*/
69
70     status = tcsetattr(fd, TCSANOW, &Opt);
71     if (status != 0) {
72         DBG("tcsetattr fd");
73         return;
74     }
75     tcflush(fd, TCIOFLUSH);
76 }
77
78 /**
79 *@brief 设置串口数据位, 停止位和校验位
80 *@param fd 类型 int 打开的串口文件句柄
81 *@param databits 类型 int 数据位 取值为 7 或者8
82 *@param stopbits 类型 int 停止位 取值为 1 或者2
83 *@param parity 类型 int 校验类型 取值为N,E,O,,S
84 */
85 int set_Parity(int fd,int databits,int stopbits,int parity)
86 {
87     struct termios options;
88
89     if ( tcgetattr( fd,&options) != 0) {
90         perror("SetupSerial 1");
91         return -1;
92     }
93     options.c_cflag &= ~CSIZE;
94
95     switch (databits) /*设置数据位数*/
96     {
97     case 7:
98         options.c_cflag |= CS7;
99         break;
100    case 8:
101        options.c_cflag |= CS8;
102        break;
103    default:
104        fprintf(stderr,"Unsupported data size\n");
105        return -1;
106    }
107 }
```

```
108     switch (parity)
109     {
110     case 'n':
111     case 'N':
112         options.c_cflag &= ~PARENB; /* Clear parity enable */
113         options.c_iflag &= ~INPCK; /* Enable parity checking */
114         break;
115     case 'o':
116     case 'O':
117         options.c_cflag |= (PARODD | PARENB); /* 设置为奇效验*/
118         options.c_iflag |= INPCK; /* Disable parity checking */
119         break;
120     case 'e':
121     case 'E':
122         options.c_cflag |= PARENB; /* Enable parity */
123         options.c_cflag &= ~PARODD; /* 转换为偶效验*/
124         options.c_iflag |= INPCK; /* Disable parity checking */
125         break;
126     case 'S':
127     case 's': /*as no parity*/
128         options.c_cflag &= ~PARENB;
129         options.c_cflag &= ~CSTOPB; break;
130     default:
131         fprintf(stderr, "Unsupported parity\n");
132         return -1;
133     }
134
135     /* 设置停止位*/
136     switch (stopbits)
137     {
138     case 1:
139         options.c_cflag &= ~CSTOPB;
140         break;
141     case 2:
142         options.c_cflag |= CSTOPB;
143         break;
144     default:
145         fprintf(stderr, "Unsupported stop bits\n");
146         return -1;
147     }
148
149     /* Set input parity option */
150     if (parity != 'n')
151         options.c_iflag |= INPCK;
152     tcflush(fd, TCIFLUSH);
153     options.c_cc[VTIME] = 150; /* 设置超时15 seconds*/
154     options.c_cc[VMIN] = 0; /* Update the options and do it NOW */
155     if (tcsetattr(fd, TCSANOW, &options) != 0)
156     {
157         perror("SetupSerial 3");
158         return -1;
159     }
160     return 0;
161 }
162
163 void str_print(char *buf, int len)
164 {
165     int i;
166
167     for (i=0; i<len; i++) {
```

```
168     if (i%10 == 0)
169         printf("\n");
170
171     printf("0x%02x ", buf[i]);
172 }
173 printf("\n");
174 }
175
176 int main(int argc, char **argv)
177 {
178     int i = 0;
179     int fd = 0;
180     int cnt = 0;
181     char buf[256];
182
183     int ret;
184     fd_set rd_fdset;
185     struct timeval dly_tm;    // delay time in select()
186
187     if (argc != PT_NUM) {
188         usage();
189         return -1;
190     }
191
192     sscanf(argv[PT_CYCLE], "%d", &cnt);
193     if (cnt == 0)
194         cnt = 0xFFFF;
195
196     fd = OpenDev(argv[PT_DEV_NAME]);
197     if (fd < 0)
198         return -1;
199
200     set_speed(fd, 19200);
201     if (set_Parity(fd, 8, 1, 'N') == -1) {
202         printf("Set Parity Error\n");
203         exit (0);
204     }
205
206     printf("Select(%s), Cnt %d. \n", argv[PT_DEV_NAME], cnt);
207     while (i<cnt) {
208         FD_ZERO(&rd_fdset);
209         FD_SET(fd, &rd_fdset);
210
211         dly_tm.tv_sec = 5;
212         dly_tm.tv_usec = 0;
213         memset(buf, 0, 256);
214
215         ret = select(fd+1, &rd_fdset, NULL, NULL, &dly_tm);
216         // DBG("select() return %d, fd = %d", ret, fd);
217         if (ret == 0)
218             continue;
219
220         if (ret < 0) {
221             printf("select(%s) return %d. [%d]: %s \n", argv[PT_DEV_NAME], ret, errno,
strerror(errno));
222             continue;
223         }
224
225         i++;
226         ret = read(fd, buf, 256);
```

```
227     printf("Cnt%d: read(%s) return %d.\n", i, argv[PT_DEV_NAME], ret);
228     str_print(buf, ret);
229 }
230
231 close(fd);
232 return 0;
233 }
```



## 6 FAQ

### 6.1 UART 调试打印开关

#### 6.1.1 通过 debugfs 使用命令打开调试开关

注：内核需打开 CONFIG\_DYNAMIC\_DEBUG 宏定义

```
1 1. 挂载debugfs
2 mount -t debugfs none /sys/kernel/debug
3 2. 打开uart模块所有打印
4 echo "module sunxi_uart +p" > /mnt/dynamic_debug/control
5 3. 打开指定文件的所有打印
6 echo "file sunxi-uart.c +p" > /mnt/dynamic_debug/control
7 4. 打开指定文件指定行的打印
8 echo "file sunxi-uart.c line 615 +p" > /mnt/dynamic_debug/control
9 5. 打开指定函数名的打印
10 echo "func sw_uart_set_termios +p" > /mnt/dynamic_debug/control
11 6. 关闭打印
12 把上面相应命令中的+p 修改为-p 即可
13 更多信息可参考linux 内核文档: linux-3.10/Documentation/dynamic-debug-howto.txt
```

#### 6.1.2 sysfs 调试接口

UART 驱动通过 sysfs 节点提供了几个在线调试的接口。

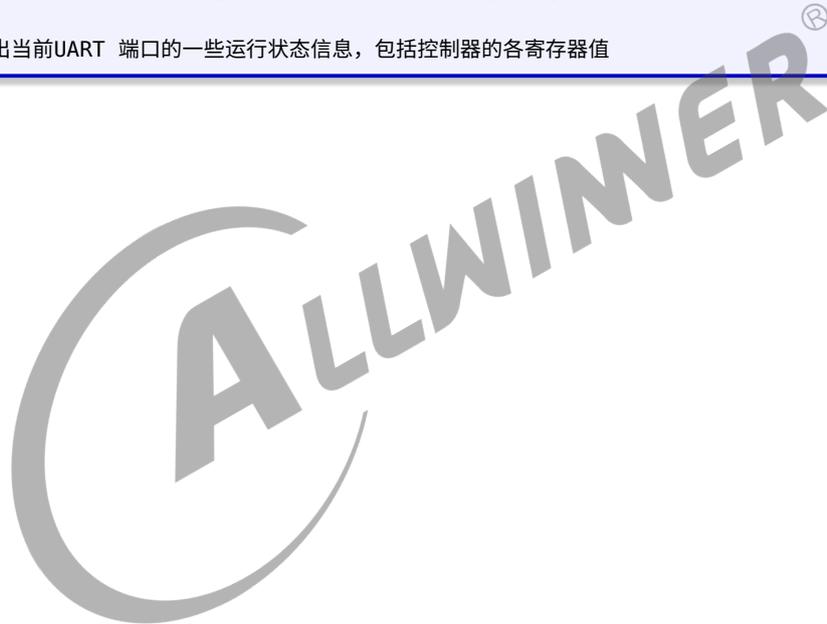
```
1 1./sys/devices/platform/soc/uart0/dev_info
2
3 cupid-p2:/ # cat /sys/devices/platform/soc/uart0/dev_info
4 id      = 0
5 name    = uart0
6 irq     = 247
7 io_num  = 2
8 port->mapbase = 0x0000000005000000
9 port->membase = 0xffffffff800b005000
10 port->iobase  = 0x00000000
11 pdata->regulator = 0x          (null)
12 pdata->regulator_id =
13
14 从该节点可以看到uart端口的一些硬件资源信息
15
16 2./sys/devices/platform/soc/uart0/ctrl_info
17 cupid-p2:/ # cat /sys/devices/platform/soc/uart0/ctrl_info
18 ier : 0x05
19 lcr : 0x13
20 mcr : 0x03
```

```
21 fcr : 0xb1
22 dll : 0x0d
23 dlh : 0x00
24 last baud : 115384 (dl = 13)
25
26 TxRx Statistics:
27 tx : 61123
28 rx : 351
29 parity : 0
30 frame : 0
31 overrun: 0
32
```

33 此节点可以打印出软件中保存的一些控制信息，如当前UART 端口的寄存器值、收发数据的统计等

```
34
35 3./sys/devices/platform/soc/uart0/status
36 cupid-p2:/ # cat /sys/devices/platform/soc/uart0/status
37 uartclk = 24000000
38 The Uart controller register[Base: 0xfffff800b005000]:
39 [RTX] 0x00 = 0x0000000d, [IER] 0x04 = 0x00000005, [FCR] 0x08 = 0x000000c1
40 [LCR] 0x0c = 0x00000013, [MCR] 0x10 = 0x00000003, [LSR] 0x14 = 0x00000060
41 [MSR] 0x18 = 0x00000000, [SCH] 0x1c = 0x00000000, [USR] 0x7c = 0x00000006
42 [TFL] 0x80 = 0x00000000, [RFL] 0x84 = 0x00000000, [HALT] 0xa4 = 0x00000002
43
```

44 此节点可以打印出当前UART 端口的一些运行状态信息，包括控制器的各寄存器值



## 著作权声明

版权所有 © 2022 珠海全志科技股份有限公司。保留一切权利。

本档及内容受著作权法保护，其著作权由珠海全志科技股份有限公司（“全志”）拥有并保留一切权利。

本档是全志的原创作品和版权财产，未经全志书面许可，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制、修改、发表或传播本档内容的部分或全部，且不得以任何形式传播。

## 商标声明

、 **全志科技** （不完全列举）均为珠海全志科技股份有限公司的商标或者注册商标。在本档描述的产品中出现的其它商标，产品名称，和服务名称，均由其各自所有人拥有。

## 免责声明

您购买的产品、服务或特性应受您与珠海全志科技股份有限公司（“全志”）之间签署的商业合同和条款的约束。本档中描述的全部或部分产品、服务或特性可能不在您所购买或使用的范围内。使用前请认真阅读合同条款和相关说明，并严格遵循本档的使用说明。您将自行承担任何不当使用行为（包括但不限于如超压，超频，超温使用）造成的不利后果，全志概不负责。

本档作为使用指导仅供参考。由于产品版本升级或其他原因，本档内容有可能修改，如有变更，恕不另行通知。全志尽全力在本档中提供准确的信息，但并不确保内容完全没有错误，因使用本档而发生损害（包括但不限于间接的、偶然的、特殊的损失）或发生侵犯第三方权利事件，全志概不负责。本档中的所有陈述、信息和建议并不构成任何明示或暗示的保证或承诺。

本档未以明示或暗示或其他方式授予全志的任何专利或知识产权。在您实施方案或使用产品的过程中，可能需要获得第三方的权利许可。请您自行向第三方权利人获取相关的许可。全志不承担也不代为支付任何关于获取第三方许可的许可费或版税（专利税）。全志不对您所使用的第三方许可技术做出任何保证、赔偿或承担其他义务。