



Tina Linux 红外 开发指南

版本号: 1.4
发布日期: 2021.03.16

版本历史

版本号	日期	制/修订人	内容描述
1.0	2019.02.18	781	初始版本
1.1	2019.07.18	781	增加 PWM TX 模式说明
1.2	2020.08.24	AWA1611	1. 改变格式 2. 添加 R329 的驱动说明
1.3	2020.10.14	AWA1402	修改部分笔误
1.4	2021.03.16	AWA1611	更新部分描述及支持 Linux-5.4 内核，T113 平台



目 录

1 概述	1
1.1 文档简介	1
1.2 目标读者	1
1.3 适用范围	1
1.4 相关术语描述	1
2 红外遥控基础知识	3
2.1 红外遥控简介	3
2.2 红外编码协议	3
2.2.1 NEC 协议特征	4
2.2.2 NEC 协议编码	4
2.2.3 帧格式	4
3 Linux 内核 RC 子系统	6
3.1 RC Decoders	7
3.2 RC Keymaps	8
3.3 RC 设备驱动	9
3.4 RC 对按住按键时重复事件的处理	12
4 Sunxi 平台 IR 驱动配置	14
4.1 Kernel menuconfig 配置	14
4.1.1 Linux-4.9	14
4.1.2 Linux-5.4	16
4.2 DTS 配置	18
4.2.1 Linux-4.9	18
4.2.2 Linux-5.4	19
4.3 添加 RC keymap	21
5 IR 驱动验证	22
5.1 文件节点	22
5.2 按键事件	22
5.3 测试应用	23
5.3.1 测试 IR RX 功能	23
5.3.2 测试 IR TX 功能	25
5.3.3 测试 IR LOOP 功能	26

插图

2-1 红外遥控的信号硬件原理	3
2-2 红外接收头	3
2-3 NEC 协议的逻辑 1 与逻辑 0	4
2-4 NEC 协议帧格式	4
2-5 NEC 协议 repeat 帧格式	5
2-6 NEC 协议实际波形	5
3-1 Linux 内核 RC 子系统框架图	6
4-1 RC 系统主界面	15
4-2 decoders 选择界面	15
4-3 GPIO IR 驱动配置界面	16
4-4 SUNXI IR 驱动配置界面	16
4-5 Linux-5.4 RC 配置图	17
4-6 Linux-5.4 decoders 选择界面	17
4-7 Linux-5.4 SUNXI IR 驱动配置界面	18



1 概述

1.1 文档简介

本文主要介绍 Linux 内核红外遥控子系统（Linux Infrared Remote Control System）的基础知识，Linux 内核 RC 子系统框架，红外发送和接收模块驱动配置以及验证流程。

1.2 目标读者

本文档适用于开发、移植红外驱动的开发人员使用。

1.3 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
R328	Linux-4.9	gpio-ir-recv.c
R30	Linux-4.9	gpio-ir-recv.c
R329	Linux-4.9	sunxi-ir-dev.c sunxi-ir-tx.c
T113	Linux-5.4	sunxi-ir-dev.c sunxi-ir-tx.c
H133	Linux-5.4	sunxi-ir-dev.c sunxi-ir-tx.c

1.4 相关术语描述

表 1-2: 术语说明表

术语	说明
GPIO IR 驱动	全志平台用 GPIO 模拟产生红外波形的驱动

术语	说明
SUNXI IR 驱动	全志平台红外模块的 IR 驱动
IR	Infrared Remote 红外
RC	Remote Control 远程遥控，文中代表红外



2 红外遥控基础知识

2.1 红外遥控简介

红外遥控协议有很多，比如 RC-5，RC-6，NEC，SIRC 等，不过协议都比较简单，基本上都是以脉冲宽度或脉冲间隔来编码。

当遥控器上按下按键时，遥控器逻辑单元会产生一个完整的逻辑脉冲波形，这个波形上包含了遥控命令的信息，即红外传输的基带信号。这个波形被送到遥控器的调制单元，经调制单元调制成高频的红外电磁波信号，并由发光二极管发射出去。如下图的左边模块。

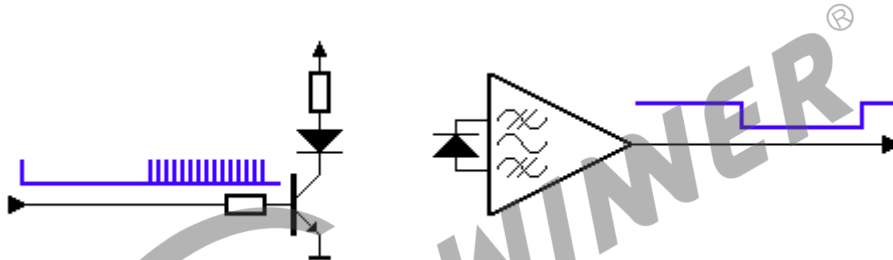


图 2-1: 红外遥控的信号硬件原理

红外电磁波信号现在一般使用一体化接收头接收，接收头同时完成了信号的解调和放大，其输出信号就是红外的基带脉冲信号。解调后的信号可直接送入信号处理器中由处理器对脉冲波形进行解码，也就是将经编码的脉冲信号翻译成逻辑数字。根据不同的控制协议，解码方式不同。如图 2-2 的红外接收头，一根线用于输出脉冲信号，其他两根是电源线和地线。



图 2-2: 红外接收头

2.2 红外编码协议

下面以最常见的 NEC 协议为例说明。

如果遥控器上的按键一直按着，这个命令只发生一次，但是每隔 110ms 会发送重复码，直到遥控器按键释放。重复码比较简单，由一个 9ms 的脉冲、2.25ms 低电平和 560us 的脉冲组成，如下图所示。

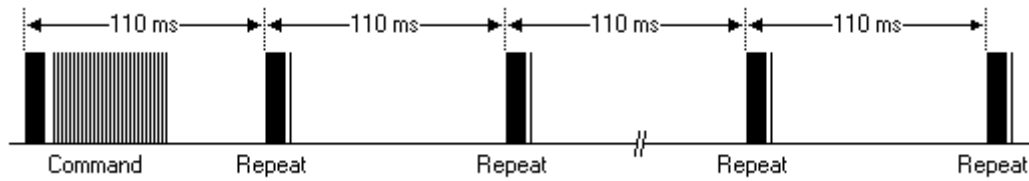


图 2-5: NEC 协议 repeat 帧格式

需要注意的是，一般红外一体接收头为了提高接受灵敏度。输入高电平，其输出的是相反的低电平，实际应用场景下输入给 CPU 处理的波形如下图所示。对于脉冲波形的解码，一般用一个专门的硬件单元完成，也可以在 CPU 中利用如 GPIO 等检测接收器输出的波形，然后使用 CPU 进行软件解码。

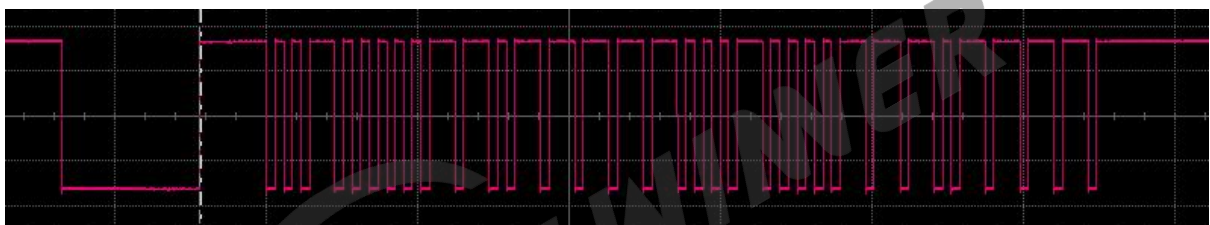


图 2-6: NEC 协议实际波形

3 Linux 内核 RC 子系统

Linux 上 RC 子系统提供了对红外控制的支持，它包含几个部分：RC 核心（RC Core）、协议原始脉冲解码器（RC Decoders）、按键映射表（RC Keymaps）、红外输入设备驱动（RC Device Driver）和 LIRC（Linux Infrared Remote Control）接口。

其中，RC Core 负责 RC 设备及事件管理，RC Decoders 实现对 IR 数据的解析，并通过 Input 系统上报按键值；LIRC Interface 实现与 user space 的交互，将接收到 IR RAW 数据提供给应用层，也可以将应用写入的数据发送给 RC Core，并通过 RC Device 发送出去。

RC 子系统的相关代码路径为 `tina/lichee/<kernel_version>/drivers/media/rc`

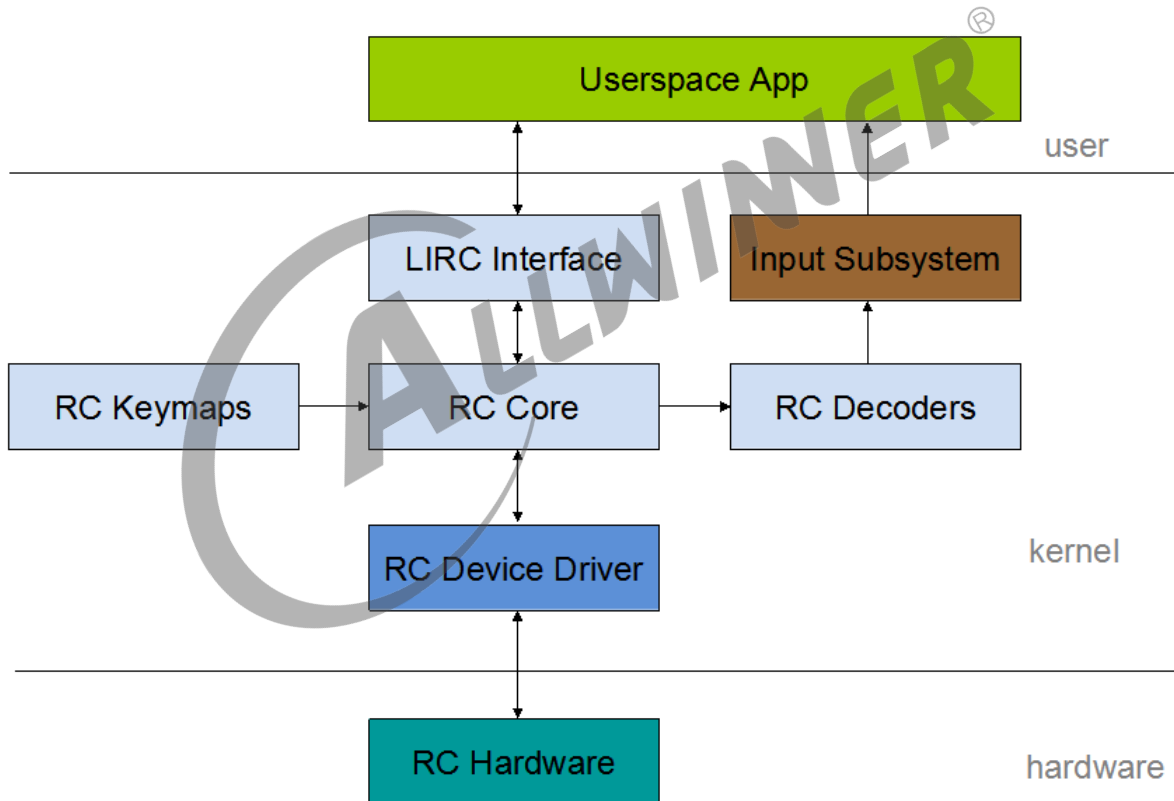


图 3-1: Linux 内核 RC 子系统框架图

说明

在本章，由于 *Linux-5.4* 的 RC 子系统基于 *Linux-4.9* 基础上进行了修改，因此 RC 子系统里有一些结构体或者是函数与原先 *Linux-4.9* 里的不一致。

若两个内核的结构体或函数不一致的话，会分开 4.9 和 5.4 分别进行介绍。若没指定说这个结构体或函数是属于哪个内核，则该结构体或函数在两个内核里都是一致的。

3.1 RC Decoders

RC decoders 模块用软件的方法实现对原始脉冲进行解码。解码器用一个 `ir_raw_handler` 结构体表示。

结构体所在位置：drivers/media/rc/rc-core-priv.h

Linux-4.9 RC 子系统：

```
1 struct ir_raw_handler {
2     struct list_head list;
3
4     u64 protocols; /* which are handled by this handler */
5     int (*decode)(struct rc_dev *dev, struct ir_raw_event event);
6
7     /* These two should only be used by the lirc decoder */
8     int (*raw_register)(struct rc_dev *dev);
9     int (*raw_unregister)(struct rc_dev *dev);
10 };
```

Linux-5.4 RC 子系统：

```
1 struct ir_raw_handler {
2     struct list_head list;
3
4     u64 protocols; /* which are handled by this handler */
5     int (*decode)(struct rc_dev *dev, struct ir_raw_event event);
6     int (*encode)(enum rc_proto protocol, u32 scancode,
7                 struct ir_raw_event *events, unsigned int max);
8     u32 carrier;
9     u32 min_timeout;
10
11     /* These two should only be used by the mce kbd decoder */
12     int (*raw_register)(struct rc_dev *dev);
13     int (*raw_unregister)(struct rc_dev *dev);
14 };
```

RC Decoder 通过如下两个函数进行注册和卸载 (drivers/media/rc/rc-main.c) :

```
1 int ir_raw_handler_register(struct ir_raw_handler *ir_raw_handler)
2 void ir_raw_handler_unregister(struct ir_raw_handler *ir_raw_handler)
```

所有注册的 Decoder 放在一个全局链表 `ir_raw_handler_list` 中，有 IR 事件到来时，RC Core 会调用注册的解码器对 IR 数据解码。注意，此时当任何一个解码器返回一个错误，后面的解码器不会被执行，所以不要将不使用的解码器加载到内核中。LIRC Decoder 也做为一个特殊 Decoder 进行注册，注册时 `raw_register` 函数被调用创建 `lirc dev`，应用层边可以通过标准文件接口与 `lirc` 进行交互，即前面提到的 `lirc interface`。

Decoder 的主体就是一个 `decode` 函数，RC Core 会将驱动报告的每个脉冲都传递到 `decode` 函数，而 `decode` 函数的实现就是一个状态机，每一次输入导致进入下一状态，直到一次解码完成，然后返回起始状态进行下次解码。

LIRC 中，每个脉冲 (包括脉冲间隔) 用一个 `ir_raw_event` 结构表示：

```

1 struct ir_raw_event {
2     union {
3         u32      duration; /*时间宽度，以ns为单位，一个0ns的脉冲表示重新开始解码 */
4         u32      carrier;
5     };
6     u8          duty_cycle;
7
8     unsigned    pulse:1; //是脉冲，还是空闲
9     unsigned    reset:1;
10    unsigned    timeout:1;
11    unsigned    carrier_report:1;
12 };

```

LIRC 中对于脉冲宽度的比较使用 `eq_margin()`、`geq_margin()` 函数，它允许宽度值在二分之一单元上下波动。RC Decoder 的完整实现可参考 NEC Decoder 的实现：

```

1 bool geq_margin(unsigned d1, unsigned d2, unsigned margin)
2 bool eq_margin(unsigned d1, unsigned d2, unsigned margin)

```

3.2 RC Keymaps

RC Keymaps 都放在 `<kernel version>/drivers/media/rc/keymaps` 目录下。不同的遥控器有不同的按键映射，按键映射模块的作用就是将扫描码与 Linux input 系统的标准事件对应起来。用户可以自己定义按键映射，如 SDK 中 AW 添加的 `rc-aw-nec.c` 文件，就是添加的自定义 NEC Code 映射表，其主体就是一个 `rc_map_table` 结构数组，每个元素是一对按键映射，即扫描值和 input 系统的 key code 对应。

```

1 static struct rc_map_table aw_nec[] = {
2     { 0x04fb1ae5, KEY_POWER}, /* power */
3     { 0x04fb23dc, KEY_MUTE}, /* mute */
4     { 0x04fb13ec, KEY_1},
5     { 0x04fb10ef, KEY_2},
6     .....
7     { 0x04fb43bc, KEY_VOD},
8 };

```

通过 `rc_map_register` 函数注册一个按键映射到 RC 系统中，`rc_map_list` 保存已注册的 `rc_map`，新定义 `rc_map` 时，`rc_type` 指定按键映射使用的 IR 协议，在 RC Decoder 上报按键时，会与这里定义的 IR 协议类型进行匹配，如果匹配成功则取对应的按键上报。RC 设备驱动中设定的 keymap name 对应此处定义的名称成员，rc core 根据 name 匹配当前使用的映射表。

```

1 static struct rc_map_list aw_nec_map = {
2     .map = {
3         .scan = aw_nec,
4         .size = ARRAY_SIZE(aw_nec),

```

```
5     .rc_type = RC_TYPE_NEC,  
6     .name    = RC_MAP_AW_NEC,  
7 }  
8};
```

说明

注意：在 Linux-5.4 内核的 SDK 中没有 rc-aw-nec.c 文件。

3.3 RC 设备驱动

RC (Remote Control) 设备驱动负责向 RC Core 报告脉冲 RAW 数据，以及将红外数据调制成协议波形后通过硬件发送。RC 设备用 rc_dev 结构描述 (include/media/rc-core.h)：

Linux-4.9:

```
1 struct rc_dev {  
2     struct device      dev;  
3     atomic_t           initialized;  
4     const struct attribute_group *sysfs_groups[5];  
5     const char         *input_name;  
6     const char         *input_phys;  
7     struct input_id    input_id;  
8     char               *driver_name;  
9     const char         *map_name;  
10    struct rc_map       rc_map;  
11    struct mutex        lock;  
12    unsigned int       minor;  
13    struct ir_raw_event_ctrl *raw;  
14    struct input_dev    *input_dev;  
15    enum rc_driver_type driver_type;  
16    bool               idle;  
17    u64                 allowed_protocols;  
18    u64                 enabled_protocols;  
19    u64                 allowed_wakeup_protocols;  
20    u64                 enabled_wakeup_protocols;  
21    struct rc_scancode_filter scancode_filter;  
22    struct rc_scancode_filter scancode_wakeup_filter;  
23    u32                 scancode_mask;  
24    u32                 users;  
25    void                *priv;  
26    spinlock_t          keylock;  
27    bool                keypressed;  
28    unsigned long       keyup_jiffies;  
29    struct timer_list    timer_keyup;  
30    u32                 last_keycode;  
31    enum rc_type        last_protocol;  
32    u32                 last_scancode;  
33    u8                  last_toggle;  
34    u32                 timeout;  
35    u32                 min_timeout;  
36    u32                 max_timeout;  
37    u32                 rx_resolution;  
38    u32                 tx_resolution;  
39    int                 (*change_protocol)(struct rc_dev *dev, u64 *rc_type);  
40    int                 (*change_wakeup_protocol)(struct rc_dev *dev, u64 *rc_type);
```

```

41     int             (*open)(struct rc_dev *dev);
42     void            (*close)(struct rc_dev *dev);
43     int             (*s_tx_mask)(struct rc_dev *dev, u32 mask);
44     int             (*s_tx_carrier)(struct rc_dev *dev, u32 carrier);
45     int             (*s_tx_duty_cycle)(struct rc_dev *dev, u32 duty_cycle);
46     int             (*s_rx_carrier_range)(struct rc_dev *dev, u32 min, u32 max);
47     int             (*tx_ir)(struct rc_dev *dev, unsigned *txbuf, unsigned n);
48     void            (*s_idle)(struct rc_dev *dev, bool enable);
49     int             (*s_learning_mode)(struct rc_dev *dev, int enable);
50     int             (*s_carrier_report)(struct rc_dev *dev, int enable);
51     int             (*s_filter)(struct rc_dev *dev,
52                               struct rc_scancode_filter *filter);
53     int             (*s_wakeup_filter)(struct rc_dev *dev,
54                                       struct rc_scancode_filter *filter);
55     int             (*s_timeout)(struct rc_dev *dev,
56                                 unsigned int timeout);
57 };

```

Linux-5.4:

```

1  struct rc_dev {
2      struct device      dev;
3      bool               managed_alloc;
4      const struct attribute_group *sysfs_groups[5];
5      const char         *device_name;
6      const char         *input_phys;
7      struct input_id    input_id;
8      const char         *driver_name;
9      const char         *map_name;
10     struct rc_map       rc_map;
11     struct mutex        lock;
12     unsigned int       minor;
13     struct ir_raw_event_ctrl *raw;
14     struct input_dev    *input_dev;
15     enum rc_driver_type driver_type;
16     bool               idle;
17     bool               encode_wakeup;
18     u64                allowed_protocols;
19     u64                enabled_protocols;
20     u64                allowed_wakeup_protocols;
21     enum rc_proto      wakeup_protocol;
22     struct rc_scancode_filter scancode_filter;
23     struct rc_scancode_filter scancode_wakeup_filter;
24     u32                scancode_mask;
25     u32                users;
26     void               *priv;
27     spinlock_t         keylock;
28     bool               keypressed;
29     unsigned long      keyup_jiffies;
30     struct timer_list  timer_keyup;
31     struct timer_list  timer_repeat;
32     u32                last_keycode;
33     enum rc_proto      last_protocol;
34     u32                last_scancode;
35     u8                 last_toggle;
36     u32                timeout;
37     u32                min_timeout;
38     u32                max_timeout;
39     u32                rx_resolution;

```

```

40         u32                tx_resolution;
41 #ifdef CONFIG_LIRC
42     struct device          lirc_dev;
43     struct cdev            lirc_cdev;
44     ktime_t                gap_start;
45     u64                    gap_duration;
46     bool                   gap;
47     spinlock_t             lirc_fh_lock;
48     struct list_head       lirc_fh;
49 #endif
50     bool                   registered;
51     int                     (*change_protocol)(struct rc_dev *dev, u64 *
rc_proto);
52     int                     (*open)(struct rc_dev *dev);
53     void                    (*close)(struct rc_dev *dev);
54     int                     (*s_tx_mask)(struct rc_dev *dev, u32 mask);
55     int                     (*s_tx_carrier)(struct rc_dev *dev, u32 carrier);
56     int                     (*s_tx_duty_cycle)(struct rc_dev *dev, u32
duty_cycle);
57     int                     (*s_rx_carrier_range)(struct rc_dev *dev, u32 min,
u32 max);
58     int                     (*tx_ir)(struct rc_dev *dev, unsigned *txbuf,
unsigned n);
59     void                    (*s_idle)(struct rc_dev *dev, bool enable);
60     int                     (*s_learning_mode)(struct rc_dev *dev, int enable);
61     int                     (*s_carrier_report)(struct rc_dev *dev, int enable
);
62     int                     (*s_filter)(struct rc_dev *dev,
struct rc_scancode_filter *filter);
63     int                     (*s_wakeup_filter)(struct rc_dev *dev,
struct rc_scancode_filter *
filter);
64     int                     (*s_timeout)(struct rc_dev *dev,
unsigned int timeout);
65
66     int
67 };
68

```

设备注册和卸载：

```

1 int rc_register_device(struct rc_dev *dev)
2 void rc_unregister_device(struct rc_dev *dev)

```

RC 设备注册流程如下：

1. 分配一个 RC 设备，rc_allocate_device();
2. 对 RC 设备进行一些初始化设置，包括 input 设备的参数，RC 设备的驱动类型，使用的 key_map, 支持的 IR decoder 协议；
3. 将分配的 RC 设备结构的地址作为参数调用 rc_register_device() 注册，以后与 lirc 核心的交互都是通过这个 rc 设备结构的地址进行的。

对于可直接从硬件读取到扫描码的设备，RC 设备驱动类型 (driver_type) 定义为 RC_DRIVER_SCANCODE，可用以下函数包括扫描码事件：

```

1 void rc_keydown(struct rc_dev *dev, enum rc_type protocol, u32 scancode, u8 toggle)

```

对于只能获得原始脉冲的设备，需先调用下面函数报告每个脉冲和脉冲间隔：

```
1 int ir_raw_event_store(struct rc_dev *dev, struct ir_raw_event *ev)
2 int ir_raw_event_store_edge(struct rc_dev *dev, enum raw_event_type type)
```

第一个函数要求驱动自己填充 `ir_raw_event` 结构，第二个函数自动生成一个 `ir_raw_event` 结构，脉冲宽度根据前后两次调用 `ir_raw_event_store_edge()` 函数的时间间隔计算，这个会在 RC CORE 完成。调用这两个函数后需要再调用 `ir_raw_event_handle()` 函数启动 RC decoder 开始解码。

`ir_raw_event` 的 `type` 参数指定是何脉冲，具体定义为：

```
1 enum raw_event_type
2 {
3     IR_SPACE        = (1 << 0),
4     IR_PULSE       = (1 << 1),
5     IR_START_EVENT = (1 << 2),
6     IR_STOP_EVENT  = (1 << 3),
7 };
```

⚠ 警告

Linux-5.4 中取消了 `raw_event_type` 该枚举的变量，而采用一个 `bool` 型的变量 `pulse`，因此报告脉冲间隔的函数变成了：

```
1 int ir_raw_event_store_edge(struct rc_dev *dev, bool pulse)
```

其他两个驱动常用的接口：

```
1 void rc_repeat(struct rc_dev *dev) /*重复上次按键*/
2 u32 rc_g_keycode_from_table(struct rc_dev *dev, u32 scancode) /*从keymap获得扫描码对应的按键*/
```

如果 RC 设备支持 IR 发送，需要在设备驱动中实现如下几个函数，其中 `tx_ir` 为 IR 发送函数，`s_tx_carrier` 设置 IR 的载波频率，`s_tx_duty_cycle` 设置 IR 载波的占空比，如 NEC 为 33（即 1/3），这样在应用层就可以 `ioctl` 调用到驱动这些函数。

```
1 int (*s_tx_carrier)(struct rc_dev *dev, u32 carrier);
2 int (*s_tx_duty_cycle)(struct rc_dev *dev, u32 duty_cycle);
3 int (*tx_ir)(struct rc_dev *dev, unsigned *txbuf, unsigned n);
```

3.4 RC 对按住按键时重复事件的处理

首先，重复是自动的，它使用了 `input` 子系统的 REPEAT 功能。当第一次向 RC core 报一个扫描码事件时，RC Core 会向 `input` 子系统报告相应的按键事件，并启动一个定时器，该定时器在

超时后会上报对应按键的松开事件。之后若在 250ms(这个值等于 input 子系统的 rep 延时的默认值) 内该设备又报告了同一个扫描码，这时只是将定时器再推后 250ms，并不报告新的按键事件，也就是说按键的重复由 input 系统处理。

📖 说明

这种设计主要是考虑到遥控器的限制，有的遥控器没有按键按下和松开之分（虽然在按下和松开时都有脉冲，但没有区分字段，而且有时可能会丢失信号）。



4 Sunxi 平台 IR 驱动配置

4.1 Kernel menuconfig 配置

Linux-4.9 与 Linux-5.4 的 Kconfig 结构也不大一样，因此下面分开两个内核来介绍 Kernel menuconfig 的配置方法。

4.1.1 Linux-4.9

配置路径：

```
Device Drivers
└─>Multimedia support
    └─>Remote Controller support
```

操作图示：

1. 在 root 路径下执行 `make kernel_menuconfig`，进入 Multimedia support 页面，选择 Remote Controller support、Compile Remote Controller keymap modules，如图 4-1；
2. 进入 Remote controller decoders 页面，选择所要支持的 IR 协议，以及 LIRC interface driver，需要选上这个驱动接口，应用层才可以调用到驱动。如图 4-2；
3. 进入 Remote Controller devices，选择需要使能的 RC 设备驱动。不同方案选择的 IR 配置是不一样的，可以参考第一章的第三小节。配置方法详情如下说明所示。

📖 说明

- R328、R30 方案选择 **GPIO IR** 驱动，选择 **SUNXI GPIO IR remote control(Tx/Rx)**，如图 4-3；
- R329 方案则需要选择 **SUNXI IR** 驱动，选择 **SUNXI IR RX remote control** 以及 **SUNXI IR TX remote control**，如图 4-4；

```

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

--- Multimedia support
*** Multimedia core support ***
[ ] Cameras/video grabbers support
[ ] Analog TV support
[ ] Digital TV support
[ ] AM/FM radio receivers/transmitters support
[ ] Software defined radio support
[*] Remote Controller support
[ ] Enable advanced debug functionality on V4L2 drivers
[ ] Enable old-style fixed minor ranges on drivers/video devices
*** Media drivers ***
<*> Compile Remote Controller keymap modules
[*] Remote controller decoders --->
[*] Remote Controller devices --->
[ ] Media USB Adapters ----
< > ISE driver
< > EISE driver
*** Supported MMC/SDIO adapters ***
< > Cypress firmware helper routines
*** Media ancillary drivers (tuners, sensors, i2c, spi, frontends) ***
Customise DVB Frontends --->
<*> sunxi video encoder and decoder support
<*> google video vp9 decoder support
< > AW tsc module support
< > sunxi nna driver

```

图 4-1: RC 系统主界面

```

.config - Linux/arm64 4.9.191 Kernel Configuration
> Device Drivers > Multimedia support > Remote controller decoders
                                     Remote controller decoders
Arrow keys navigate the menu. <Enter> selects submenus ---> (or empty submenus ----).
Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y> includes, <N> excludes, <M> modularizes
features. Press <Esc><Esc> to exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in
[ ] excluded <M> module < > module capable

--- Remote controller decoders
<*> LIRC interface driver
<*> Enable IR to LIRC bridge
<*> Enable IR raw decoder for the NEC protocol
<*> Enable IR raw decoder for the RC-5 protocol
< > Enable IR raw decoder for the RC6 protocol
< > Enable IR raw decoder for the JVC protocol
< > Enable IR raw decoder for the Sony protocol
< > Enable IR raw decoder for the Sanyo protocol
< > Enable IR raw decoder for the Sharp protocol
< > Enable IR raw decoder for the MCE keyboard/mouse protocol
< > Enable IR raw decoder for the XMP protocol

```

图 4-2: decoders 选择界面

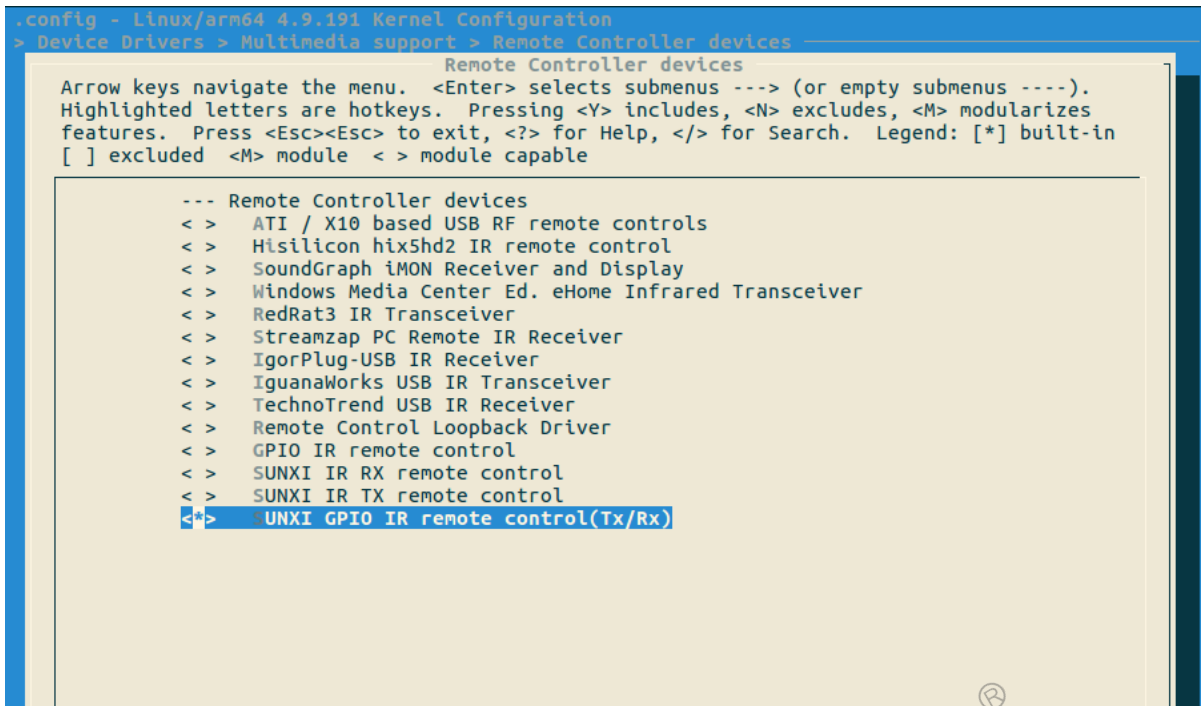


图 4-3: GPIO IR 驱动配置界面

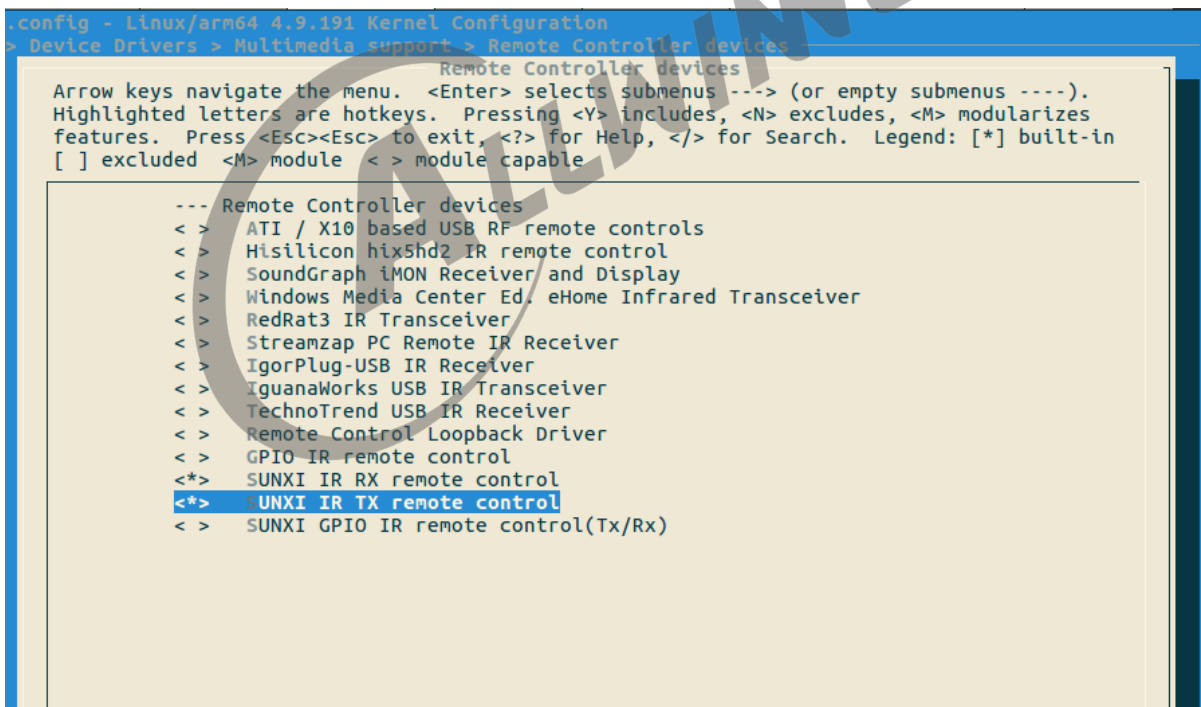


图 4-4: SUNXI IR 驱动配置界面

4.1.2 Linux-5.4

配置路径：

```
Device Drivers
└─>Remote Controller support
```

操作图示：

1. 在 root 路径下执行 make kernel_menuconfig，进入 Device Drivers，然后按 PC 键盘的 R 键，可以快速定位到 “Remote Controller support” 选项中，然后进入该选项，选上图 4-5 中的选项。

这里第一个选项是用于启用 keymap 的，第二个启用应用层接口，第三个是用于选择解码方式的，第四个是用于选择设备驱动。

2. 进入 Remote controller decoders 页面，选择所要支持的 IR 协议，这里选择的是 NEC 协议，如图 4.6 所示：

3. 最后选择设备驱动，以 T113 为例，这里使用的是 SUNXI IRRX remote control 以及 SUNXI IR TX remote control，如图 4-7 所示：

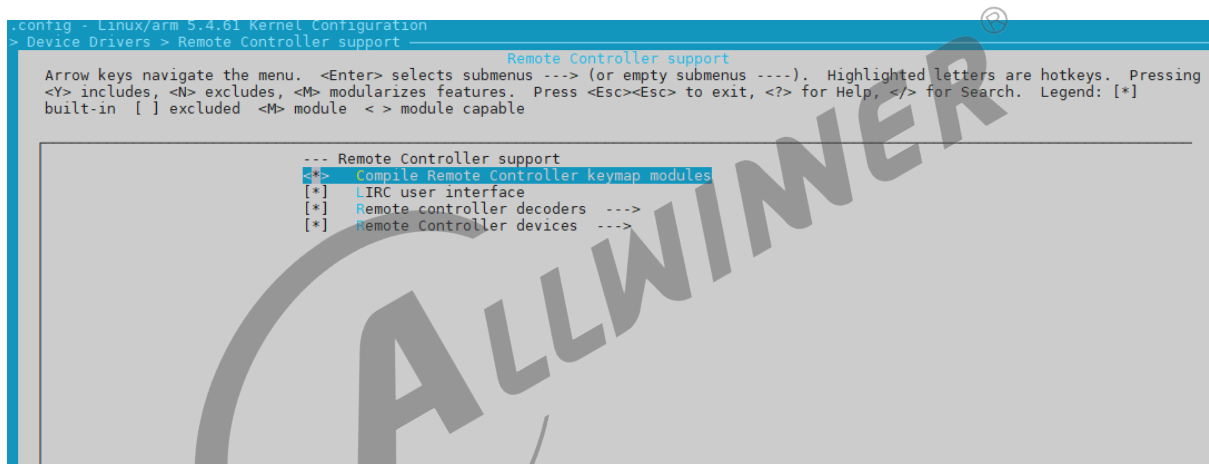


图 4-5: Linux-5.4 RC 配置图

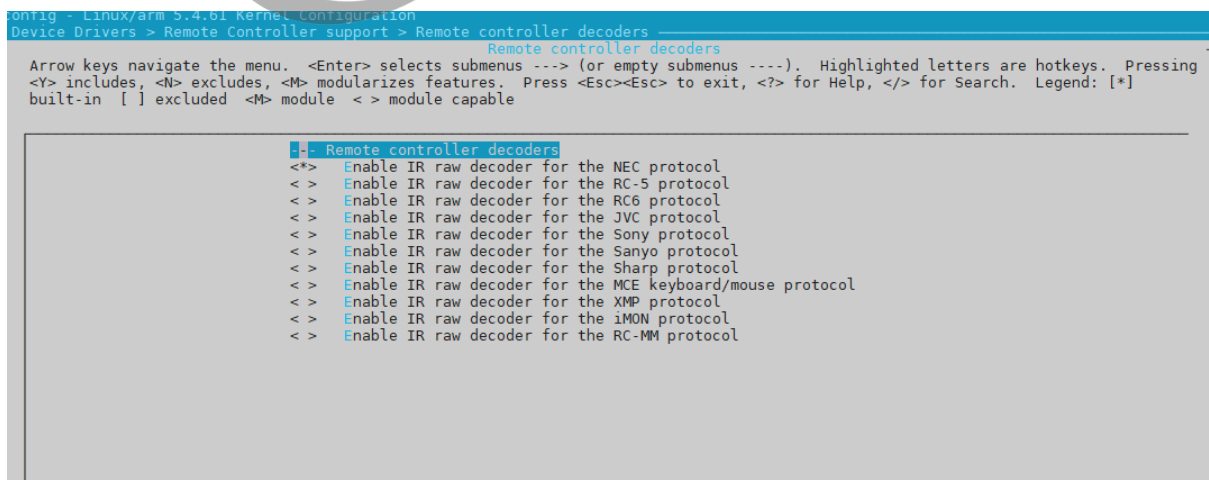


图 4-6: Linux-5.4 decoders 选择界面

```

config - Linux/arm 5.4.61 Kernel Configuration
Device Drivers > Remote Controller support > Remote Controller devices
Remote Controller devices
Arrow keys navigate the menu. <Enter> selects submenus ---> (or empty submenu ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing
<Y> includes, <N> excludes, <M> modularizes features. Press <Esc><Esc> to exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*]
built-in [ ] excluded <M> module <> module capable

- Remote Controller devices
<> ATI / X10 based USB RF remote controls
<> Hisilicon hix5hd2 IR remote control
<> SoundGraph iMON Receiver and Display
<> SoundGraph iMON Receiver (early raw IR models)
<> Windows Media Center Ed. eHome Infrared Transceiver
<> RedRat3 IR Transceiver
<> SPI connected IR LED
<> Streamzap PC Remote IR Receiver
<> IgorPlug-USB IR Receiver
<> IguanaWorks USB IR Transceiver
<> TechnoTrend USB IR Receiver
<> Remote Control Loopback Driver
<> GPIO IR remote control
<> GPIO IR Bit Banging Transmitter
<> PWM IR transmitter
<> SUNXI IR remote control
<+> SUNXI IR RX remote control
<+> SUNXI IR TX remote control
<> Homebrew Serial Port Receiver
<> Built-in SIR IrDA port
<> Xbox DVD Movie Playback Kit

```

图 4-7: Linux-5.4 SUNXI IR 驱动配置界面

4.2 DTS 配置

Linux-5.4 与 Linux-4.9 的 dts 配置也不一样，下面分开描述。

4.2.1 Linux-4.9

以 R329 evb5-std 工程为例，则 dts 路径为：

```
tina/lichee/linux-4.9/arch/arm64/boot/dts/sunxi/sun50iw11p1-dtsi
```

IR 驱动的配置如下：

```

s_cir0: s_cir@07040000 {
    compatible = "allwinner,s_cir";
    reg = <0x0 0x07040000 0x0 0x400>;
    interrupts = <GIC_SPI 113 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
    pinctrl-names = "default","sleep";
    pinctrl-0 = <&s_cir0_pins_a>;
    pinctrl-1 = <&s_cir0_pins_b>;
    clocks = <&clk_hosc>,<&clk_cpurcir>;
    supply = "";

    supply_vol = "";
    status = "disabled";
};

ir1: ir@0x02003000 {
    compatible = "allwinner,ir_tx";
    reg = <0x0 0x02003000 0x0 0x400>;
    interrupts = <GIC_SPI 19 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;

```

```
clocks = <&clk_hosc>, <&clk_irtx>;
pinctrl-names = "default","sleep";
pinctrl-0 = <&ir0_pins_a>;
pinctrl-1 = <&ir0_pins_b>;
status = "disabled";
};
```

s_cir0 是红外接收端的节点，ir1 是红外发送端的节点。

两个节点的 pinctrl-0 与 pinctrl-1 分别又对应着他们的 GPIO 引脚配置，与 pinctrl 的 dts 文件对应。pinctrl 的 dts 文件路径为：

```
tina/lichee/linux-4.9/arch/arm64/boot/dts/sunxi/sun50iw11p1-pinctrl.dtsi
```

GPIO 引脚配置如下：

```
s_cir0_pins_a: s_cir0@0 {
    allwinner,pins = "PL7";
    allwinner,function = "s_cir0";
    allwinner,muxsel = <2>;
    allwinner,drive = <1>;
    allwinner,pull = <1>;
};

s_cir0_pins_b: s_cir0@1 {
    allwinner,pins = "PL7";
    allwinner,function = "io_disable";
    allwinner,muxsel = <7>;
    allwinner,drive = <1>;
    allwinner,pull = <1>;
};

ir0_pins_a: ir0@0 {
    allwinner,pins = "PB7";
    allwinner,function = "ir0";
    allwinner,muxsel = <2>;
    allwinner,drive = <2>;
    allwinner,pull = <1>;
};

ir0_pins_b: ir0@1 {
    allwinner,pins = "PB7";
    allwinner,function = "io_disabled";
    allwinner,muxsel = <7>;
    allwinner,drive = <2>;
    allwinner,pull = <1>;
};
```

4.2.2 Linux-5.4

这里以 T113_evb1 工程为例，dts 路径为：

```
tina/lichee/linux-5.4/arch/arm/boot/dts/sun8iw20p1.dtsi
```

IR 配置如下：

```
s_cir0: s_cir@7040000 {
    compatible = "allwinner,s_cir";
    reg = <0x0 0x07040000 0x0 0x400>;
    interrupts = <GIC_SPI 151 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
    clocks = <&r_ccu CLK_R_APB0_BUS_IRRX>, <&dcxo24M>, <&r_ccu CLK_R_APB0_IRRX>;
    clock-names = "bus", "pclk", "mclk";
    resets = <&r_ccu RST_R_APB0_BUS_IRRX>;
    supply = "";
    supply_vol = "";
    status = "disabled";
};

ir1: ir@2003000 {
    compatible = "allwinner,ir_tx";
    reg = <0x0 0x02003000 0x0 0x400>;
    interrupts = <GIC_SPI 19 IRQ_TYPE_LEVEL_HIGH>;
    clocks = <&ccu CLK_BUS_IR_TX>, <&dcxo24M>, <&ccu CLK_IR_TX>;
    clock-names = "bus", "pclk", "mclk";
    resets = <&ccu RST_BUS_IR_TX>;
    status = "disabled";
};
```

说明

dts 配置项的含义与 *Linux-4.9* 基本的一致，主要是 *Linux-5.4* 的 *clk* 和 *pinctrl* 框架进行了修改，*dts* 的配置也对应的修改了。

另外，*Linux-5.4* 这边芯片的 *dts* 配置只配置红外与 *IC* 相关的配置，比如说寄存器地址、时钟、中断等等的配置，引脚因为会跟着板型变化而变化，*PIN* 的配置就不放在该文件了。

Linux-5.4 也没有了 *sun*iw*p1.pinctl-dtsi* 的 *PINCTRL* 的 *dts* 配置了，*PIN* 的配置放在 *board.dts* 中。

board.dts 可以通过命令 *cconfigs* 跳转，路径为：

```
&pio {
    .....//其他pin配置
    s_cir0_pins_a: s_cir0@0 {
        pins = "PB1";
        function = "ir";
        drive-strength = <10>;
        bias-pull-up;
    };

    ir1_pins_a: ir1@0 {
        pins = "PB0";
        function = "ir";
        drive-strength = <10>;
        bias-pull-up;
    };
    .....//其他pin配置
};

&s_cir0 {
    pinctrl-names = "default";
    pinctrl-0 = <&s_cir0_pins_a>;
    status = "disabled";
};

&ir1 {
    pinctrl-names = "default";
```



```
pinctrl-0 = <&ir1_pins_a>;  
status = "disabled";  
};
```

4.3 添加 RC keymap

在 tina/lichee/linux-4.9/drivers/media/rc/keymaps 添加 rc_keymap 源文件，定义 IR 扫描值与 linux 标准按键 keycode 的映射，如 sunxi 平台添加的 rc-aw-nec.c，定义了 NEC 协议扫描值与一个遥控器按键的映射表，并通过 rc_map_register 注册，用户如果想在 driver 下解析 IR，可以自定义相关键值。

另外，在 include/media/rc-map.h 中添加 rc_keymap 的定义，这样在 DTS 中就可以指定这个添加的 key 映射表，如 linux,rc-map-name = "rc-aw-nec";

```
1 #define RC_MAP_AW_NEC "rc-aw-nec"
```



5 IR 驱动验证

5.1 文件节点

RC 驱动加载成功后，在 dev 下可以看到 lirc0 设备节点，应用层通过 dev/lirc0 节点同 RC 设备驱动进行数据交互。/sys/class/lirc 目录是 rc 的系统文件目录，可以看到有如下属性：

```
root@TinaLinux:/sys/devices/platform/soc/soc@03000000:gpio-ir/rc/rc0# ls
device      input1     lirc0      power      protocols  subsystem  uevent
```

查看 protocols，可以知道 RC 设备支持的 ir 协议：

```
root@TinaLinux:/sys/devices/platform/soc/soc@03000000:gpio-ir/rc/rc0# cat protocols
rc-5 [nec] rc-6 [lirc]
```

5.2 按键事件

如果 RC 设备驱动使能了 RC Decoder，收到 IR RAW 数据后会转为标准按键上报，通过 getevent 可以查看遥控器按下和释放，并且可以查看到按键值和扫描值，参考如下：

```
root@TinaLinux:/sys/devices/platform/soc/soc@03000000:gpio-ir/rc/rc0# getevent
add device 1: /dev/input/event0
  name:      "sunxi-keyboard"
add device 2: /dev/input/event1
  name:      "sunxi_gpio_ir"
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0004 0004 04fb13ec /*scan code*/
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0001 0002 00000001/*key down*/
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0000 0000 00000000
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0004 0004 04fb13ec
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0000 0000 00000000
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0001 0002 00000000/*key up*/
poll 3, returned 1
/dev/input/event1: 0000 0000 00000000
```

📖 说明

getevent 是一款可以获取 **input** 事件并整理打印 **input** 事件信息的工具。

Tina 不少方案的 SDK 都没有默认选上 getevent，在 Tina 根目录下运行 `make menuconfig`，选上下面该项：

```
Utilities
└->getevent
```

5.3 测试应用

Tina SDK 里面已包括了 RC 框架下的 IR 驱动测试应用 `gpio_ir_test`，源码路径为：`package/utlils/gpio_ir_test`，在 `menuconfig` 中配置上即可使用，`menuconfig` 路径如下：

```
Utilities
└->gpio_ir_test
```

测试程序包括两部分，IR 接收 (RX) 和 IR 发送 (TX) 两部分，执行 `gpio_ir_test` 命令如下：

```
root@TinaLinux:/# gpio_ir_test
usage: gpio_ir_test [options]

gpio ir receive test:
    gpio_ir_test rx

gpio ir send test:
    gpio_ir_test tx <code>

gpio ir send test:
    gpio_ir_test loop
```

5.3.1 测试 IR RX 功能

测试 IR RX 功能，可以直接执行 `gpio_ir_test rx`，应用层可以通过 `poll` 的方式向 `rc` 设备读取 IR RAW 数据，这样也可以在 `user space` 进行 IR 协议解析。驱动层也进行解析，RC Core 通过 `input` 上报解析的按键，驱动支持的协议，可以在 `menuconfig` 进行配置。如果希望在应用进行协议解析，驱动无需解析并上报按键。

需注意的是，读取的 IR RAW 数据，即 IR 波形的脉冲时间 (ms) 是 32bit 表示的，但是实际有效时间数据为低 24bit，其高 8bit 为脉冲类型，即之前提到的 `raw_event_type`，用以区分脉冲的高低电平。通过 `lirc` 设备读取 `raw` 格式，每帧前面 2 个数值是代码帧之间的间隔，解析红外数据帧需要跳过。

```
1
2 .....
3     fd = open("/dev/lirc0", 0_RDWR);
4         if (fd < 0) {
5             printf("can't open lirc0 recv, check driver!\n");
6                 return 0;
7         } else {
```

```
8         printf("lirc0 open succeed.\n");
9     }
10     .....
11     if (!strcmp(argv[1], "rx")) {
12         err = pthread_create(&tid, NULL, (void *)ir_recv_thread, NULL);
13         if (err != 0) {
14             printf("create pthread error: %d\n", __LINE__);
15             goto OUT;
16         }
17
18         do {
19             usleep(1000);
20         } while (!int_exit);
21
22     }
23     .....
24 void *ir_recv_thread(void *arg)
25 {
26     int size = 0, size_t = 0;
27     int i = 0;
28     int dura;
29     int ret;
30     int total = 0;
31
32     poll_fds[0].fd = fd;
33     poll_fds[0].events = POLLIN | POLLERR;
34     poll_fds[0].revents = 0;
35
36     while (!int_exit) {
37         ret = poll(poll_fds, 1, 12);
38         if (!ret) {
39             //printf("time out\n");
40             printf("\n-----\n");
41             total = 0;
42         } else {
43             if (poll_fds[0].revents == POLLIN) {
44                 size = read(fd, (char *)rx_raw_buf,
45                             GPIO_IR_RAW_BUF_SIZE);
46                 size_t = size / sizeof(uint32_t);
47                 for (i = 0; i < size_t; i++) {
48                     dura = rx_raw_buf[i] & 0xfffff;
49                     printf("%d ", dura);
50                     if ((total++) % 8 == 0)
51                         printf("\n");
52                 }
53             }
54         }
55     }
56
57     return NULL;
58 }
```

该次示例是使用普通家用遥控器按下按键往电路板上发送红外信号进行的, 运行效果:

```
root@TinaLinux:/# gpio_ir_test rx
This is 5.* linux kernel
lirc0 open succeed.
lirc1 open succeed.
```

```

-----
-----
8966
4483 556 556 556 567 545 1679 556
556 556 556 556 567 545 567 545
567 556 1669 556 1679 545 567 556
1669 556 1679 556 1679 545 1679 556
1679 556 1669 556 567 545 1679 556
1679 556 1690 556 556 556 556 556
556 556 556 556 1679 556 556 556
556 556 556 556 1679 556 1679 556
1669 556 16306
-----

```

5.3.2 测试 IR TX 功能

测试发送执行 `gpio_ir_test tx code` (4 字节)，`gpio_ir_test` 测试 demo 只做了 NEC 格式的编码，如果需要支持其他协议，需添加。其主要功能将发送的 code 编码为 NEC 协议脉冲，然后通过 `write` 函数写入 `dev/lirc1` 设备中。

```

1 .....
2     duty_cycle = DEFAULT_DUTY_CYCLE;
3     if (ioctl(fd1, LIRC_SET_SEND_DUTY_CYCLE, &duty_cycle)) {
4         fprintf(stderr,
5             "lirc0: could not set carrier duty: %s\n",
6             strerror(errno));
7         goto OUT;
8     }
9
10    carrier_freq = DEFAULT_CARRIER_FREQ;
11    if (ioctl(fd1, LIRC_SET_SEND_CARRIER, &carrier_freq)) {
12        fprintf(stderr,
13            "lirc0: could not set carrier freq: %s\n",
14            strerror(errno));
15        goto OUT;
16    }
17
18    printf("irtest: send key code : 0x%x\n", key_code);
19
20    size = nec_ir_encode(tx_raw_buf, key_code);
21    /*dump the raw data*/
22    for (i = 0; i < size; i++) {
23        printf("%d ", *(tx_raw_buf + i) & 0x00FFFFFF);
24        if ((i + 1) % 8 == 0)
25            printf("\n");
26    }
27    printf("\n");
28    if (argc > 4 && !strcmp(argv[3], "-n")) {
29        cnt = atoi(argv[4]);
30        for (i = 0; i < cnt; i++) {
31            size_t = size * sizeof(uint32_t);
32            ret = write(fd1, (char *)tx_raw_buf, size_t);
33            if (ret > 0)
34                printf("irtest No.%d: send %d bytes ir raw data\n\n",

```

```

35         i, ret);
36         usleep(100*1000);
37     }
38 } else {
39     size_t = size * sizeof(uint32_t);
40     ret = write(fd1, (char *)tx_raw_buf, size_t);
41     if (ret > 0)
42         printf("irtest: send %d bytes ir raw data\n", ret);
43 }
44
45 }

```

gpio_ir_test 发送示例如下，其发送的字节为 0x04fb13ec，即一个完整的 4bytes 的 NEC code，代表 key code: 0x13，在 gpio_ir_test 中会转换为具体的脉冲时间 (us)，跟接收的 IR RAW 数据处理方式一样，高 8bit 代表脉冲类型，低 24bit 为脉冲时间。

```

root@TinaLinux:/# gpio_ir_test tx 0x04fb13ec
lirc0 open succeed.
[ 340.290466] GPIO IR tX: 68 raw samples
send key code : 0x4fb13ec
9000 4500 562 562 562 562 562 562
562 562 562 562 562 562 562 562
562 562 562 1687 562 1687 562 562
562 1687 562 1687 562 1687 562 1687
562 1687 562 1687 562 1687 562 562
562 562 562 1687 562 562 562 562
562 562 562 562 562 562 562 1687
562 1687 562 562 562 1687 562 1687
562 1687 562 5625
send 272 bytes ir raw data

```

5.3.3 测试 IR LOOP 功能

gpio_ir_test loop 可以进行 IR 的自发自收，其发送的数据为 0x04fb13ec，100ms 发送一次，可以进行对红外收发压测：

```

1 .....
2     key_code = 0x04fb13ec;
3     err = pthread_create(&tid, NULL, (void *)ir_rcv_thread, NULL);
4     if (err != 0) {
5         printf("create pthread error: %d\n", __LINE__);
6         goto OUT;
7     }
8
9     duty_cycle = DEFAULT_DUTY_CYCLE;
10    if (ioctl(fd1, LIRC_SET_SEND_DUTY_CYCLE, &duty_cycle)) {
11        fprintf(stderr,
12            "lirc0: could not set carrier duty: %s\n",
13            strerror(errno));
14        goto OUT;
15    }
16    carrier_freq = DEFAULT_CARRIER_FREQ;
17    if (ioctl(fd1, LIRC_SET_SEND_CARRIER, &carrier_freq)) {
18        fprintf(stderr,

```

```

19         "lirc0: could not set carrier freq: %s\n",
20         strerror(errno));
21     goto OUT;
22 }
23
24 /*echo 50ms transmit one frame */
25
26 if (argc > 3 && !strcmp(argv[2], "-n")) {
27     cnt = atoi(argv[3]);
28     for (i = 0; i < cnt; i++) {
29         size = nec_ir_encode(tx_raw_buf, key_code);
30         size_t = size * sizeof(uint32_t);
31         printf("send key code : 0x%x, No.%d\n", key_code, i);
32         write(fd1, (char *)tx_raw_buf, size_t);
33         usleep(100*1000);
34         if (int_exit)
35             break;
36     }
37 } else {
38     i = 0;
39     do {
40         size = nec_ir_encode(tx_raw_buf, key_code);
41         size_t = size * sizeof(uint32_t);
42         printf("send key code : 0x%x, %d\n", key_code, i++);
43         write(fd1, (char *)tx_raw_buf, size_t);
44         usleep(100*1000);
45     } while (!int_exit);

```

自发自收的运行效果如下所示:

```

root@TinaLinux:/# gpio_ir_test loop
send key code : 0x4fb13ec, 8 //ir tx
109860
110987 9582 4513 581 608 549 579 580
1681 586 603 578 579 549 579 580
580 549 580 609 1709 548 1678 581
612 547 1738 549 1678 579 1709 579
1743 548 1708 550 1739 548 1709 549
580 581 609 548 1741 548 580 548
614 546 608 549 610 548 579 579
1680 578 1711 577 579 549 1709 580
1712 578 1708 549 //ir rx data
-----
send key code : 0x4fb13ec, 9
110345
110927 9612 4514 549 610 579 580 579
1682 546 609 549 581 579 610 549
580 580 548 610 1709 549 1708 579
582 547 1741 549 1709 579 1708 581
1709 548 1710 580 1707 549 1709 579
551 578 610 548 1741 549 579 549
611 548 610 549 610 549 580 579
1680 609 1708 550 578 579 1709 548
1743 577 1678 549

```




著作权声明

版权所有 © 2021 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。