第16章、基本定时器

一、定时器基本特性

1.概述

首先说一下什么是定时器,定时器是一种用于定时的外设,有点官方,简单点讲其 实就相当于与闹钟,只不过我们所提到的定时器和闹钟又有一些不同,因为这个定 时去除了定时的功能以外,他还有其他功能,下面我们会详细的介绍的。

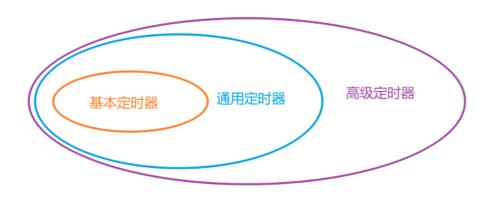
1. 定时器种类

1. 基本定时器:只有定时的功能和ADC/DAC触发的功能。

2. 通用定时器:除了包含基本定时功能外,还有一些其他复用功能。

3. 高级定时器:比通用定时器的功能更加丰富,这里就行暂时不提,后面17章会讲到。

2. 包含关系



3. 复用功能

首先,不同芯片中一般都包含了上述三种类型的定时器,但是不太类型的定时器在不同的芯片中的数量是不同的,这得查手册才能知道具体有哪些定时器。但是包含的复用功能一般都如下所示:

A 定时

◀ ADC和DAC开始转换触发

A 输入捕获:脉冲计数、上升沿或下降沿时间检测、PWM输入检测

◀ 输出比较:脉冲输出、步进电机控制

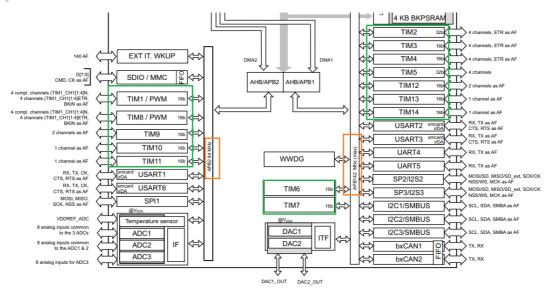
A 脉冲宽度调节PWM: 电压输出控制、直流减速电机控制、直流无刷电机控制

- 单脉冲模式输出
- A 编码器接口、霍尔传感器接口

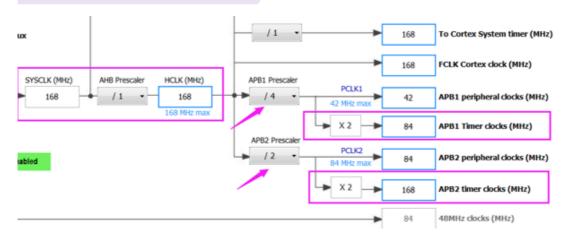
高级定时器和通用定时器的高级功能是需要配合外部引脚使用的,并且大部分通道 所对应的引脚不止一个。

2.时钟树

时钟树是非常重要的,是我们后面在计算和配置频率所绕不开的一个话题,但是不同的定时器所对应的时钟频率不一,这我们就得查看数据手册自己去找了。不过定时器一般都是搭载在APB总线上的,外设一般都连在APB总线上。至于是APB1还是APB2,只有查过手册才知道。下图是从F4的数据手册中找到的一张图。



这里要注意一个点,就是定时器模式下的时钟频率和外设时钟频率不一样,一般定时器时钟频率是外设时钟频率的2倍。

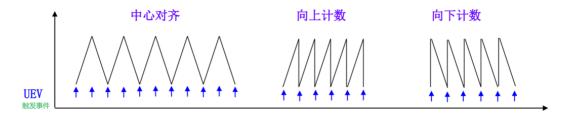


3.计数方式

定时器计数方式分为三种:

3. 递增:向上计数
 2. 递减:向下计数

3. 递增/递减:中心对齐



4. 计数的区间

- 1. 一般情况下,计数的区间为 $0\sim 2^{16}-1$,具体的计数大小看所选择的芯片编程手册。
- 5. 通常情况下基本定时器的计数模式为**向上计数**。

有的芯片是不存在基本定时器的,只有通用和高级两种定时器

二、基本定时器原理

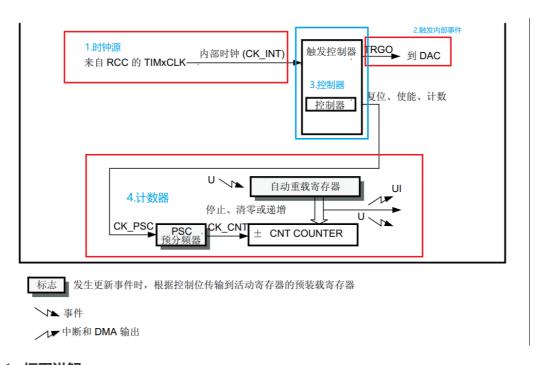
1.概述

基本定时器的功能主要有:

- **基本定时**功能,当累加的时钟脉冲数超过预定值时,能触发中断或者触发 DMA请求。
- 专门用于驱动数模转换的DAC

这里我以F4芯片中的基本定时器来进行讲解,原理大同小异。

2.原理



1. 框图讲解

1. 时钟源:

定时器要实现定时,那么首先需要时钟源,基本定时器的时钟源只能来自内部时钟,是由CK_INT提供。定时器的时钟不是直接来自APB1或APB2,而是来自输入为APB1或APB2的一个倍频器。

当TIM 6和TIM 7的控制寄存器1(TIMx_CR1)的CEN位置1时,内部时钟即向预分频器(功能框图中的第4部分)提供时钟,也就是启动基本定时器。

2. 触发内部事件:

触发控制器是专门用于控制定时器输出一个信号,这个信号可以输出到 STM32内部其他外设(作为其他外设的一个输入信号)。基本定时器的触发输 出功能专门用于ADC/DAC转换触发启动。

3. 控制器:

定时器控制器,包含有一个触发输出控制器。控制器通过定时器配置寄存器 (TIMx_CR) 实现对定时器功能配置。控制器实现对定时器的复位、使能以及计数的控制,更简单理解,就是它**控制CK_INT时钟是否可以正常传输到 CK PSC预分频器内**。

4. 计数器:

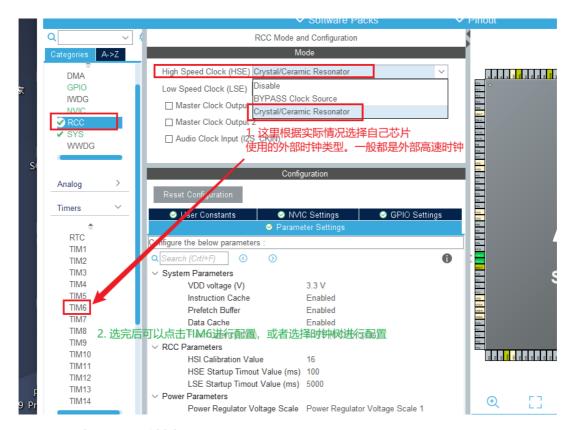
基本定时器**只能递增**(向上计数),在定时器使能后(CEN置1),计数器COUNTER根据CK_CNT频率向上计数,即每来一个CK_CNT脉冲,TIMx_CNT值就加1,当TIMx_CNT值与TIMx_ARR的设定值相等时就自动生成更新事件(也可以产生DMA请求、产生中断信号或者触发DAC同步电路),并且TIMx_CNT自动清零,然后重新开始计数,不断重复上述过程。因此我们只要设定TIMx_PSC和TIMx_ARR这两个寄存器的值就可以控制事件生成时间。对应的就是程序中定时器**预分频设置**和定时器周期。

我们看,这里的ARR和PSC两个寄存器都是存在影子寄存器的,也就是说,他不像其他寄存器一样,修改完后就直接生效,在这里的TIMx_CRx中存在ARPE这一位,用于设置ARR是否立即**生效**,这一位是不影响PSC寄存器的。PSC只有在发送更新事件之后才会进行更新数值。

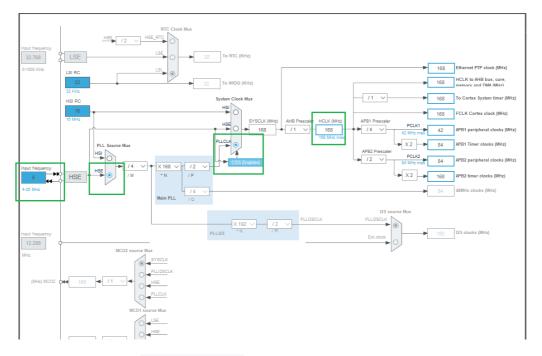
三、Cubemx配置

注: 我们选择的芯片是 F4IGTx 进行讲解。

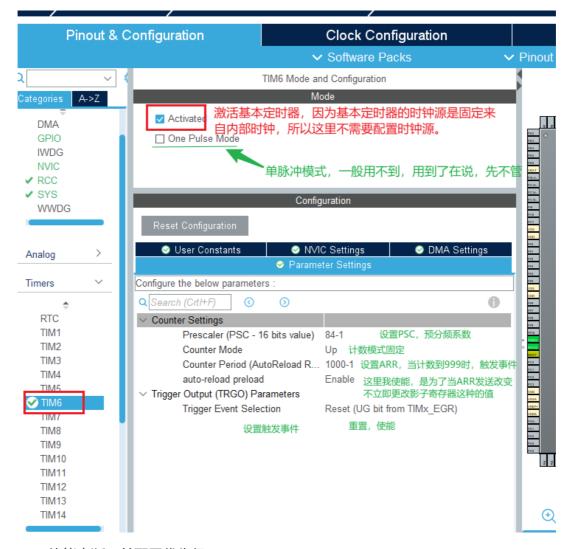
1. 先配置RCC



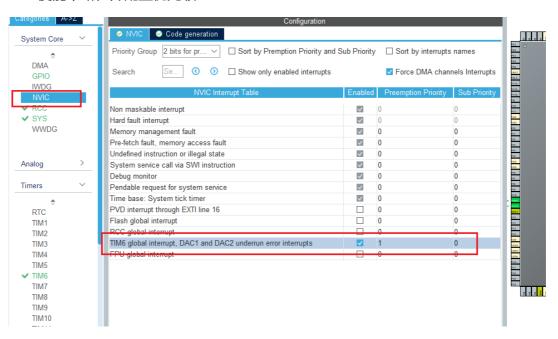
根据实际情况配置时钟树



2. 配置基本定时器, 按照我的配置来



3. 使能中断, 并配置优先级



4. 保存工程并生成

四、代码分析

1. TIM时基配置结构定义

结构体中的一些变量不一定会用到,也并不是都会有

```
1 /**
2 * @brief TIM时基配置结构定义
3 */
4 typedef struct
5 {
6 uint32_t Prescaler;/* 定时器预分频,设置PSC,取值在0x00000~0xFFFF */
7 uint32_t CounterMode;/* 定时器计数方式 */
8 uint32_t Period; /* 定时器周期,设置ARR,取值在0x00000~0xFFFF */
9 uint32_t ClockDivision; /* 时钟分频,基本定时器用不到 */
10 uint32_t RepetitionCounter; /* 重复计数器,属于高级定时器的,控制输出的PWM个数 */
11 uint32_t AutoReloadPreload; /* 是否预装载ARR */
12 } TIM_Base_InitTypeDef;
```

2. TIM时基句柄结构定义

```
1 /**
2 * @brief TIM时基句柄结构定义
3 */
4 typedef struct
5 {
                *Instance; /* 寄存器基址 */
6 TIM_TypeDef
7 TIM_Base_InitTypeDef Init; /* TIM时基配置结构定义 */
                      Channel; /* 定时器通道的选择,有四个通
8 HAL TIM ActiveChannel
 道。*/
9 DMA_HandleTypeDef
                      *hdma[7]; /* 定时器DMA相关。 */
                      Lock; /* 资源锁机制 */
10 HAL_LockTypeDef
    __IO HAL_TIM_StateTypeDef State;/* 定时器操作的状态 */
12 } TIM HandleTypeDef;
```

3. 初始化

```
1 // 初始化定时器
2 void MX_TIM6_Init(void);
3 // 初始化参数
4 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Init(TIM_HandleTypeDef *htim);
5 // 设置定时器优先级
6 void HAL_TIM_Base_MspInit(TIM_HandleTypeDef* tim_baseHandle);
7 // 禁止中断
8 void HAL_TIM_Base_MspDeInit(TIM_HandleTypeDef* tim_baseHandle);
```

4. 打开定时器中断

定时器中断时事件更新触发。所以当产生中断时,会进入 stm32fxxx_it.c 文件找中的 Timx_XXX_IRQHandler() 函数,这个函数会调用 HAL_TIM_IRQHandler() 函数。

```
* @brief This function handles TIM interrupts requests.
* @param htim TIM handle
* @retval None
void HAL_TIM_IRQHandler《TIM_HandleTypeDef *htim》 当定时器触发中断时,会进入
  /* Capture compare 1 event */
if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_CC1) != RESET)
   * Capture compare 2 event */
  if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_CC2) != RESET)
                                                                       与通道相关的中断
   * Capture compare 3 event */
  if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_CC3) != RESET)
  /* Capture compare 4 event */
if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_CC4) != RESET)
  /* TIM Update event */
  if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_UPDATE) != RESET)
  /* TIM Break input event */
if (__HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_BREAK) != RESET)
  /* TIM Trigger detection event */
if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_TRIGGER) != RESET)
                                                                        与内部触发相关的
   /* TIM commutation event */
  if (_HAL_TIM_GET_FLAG(htim, TIM_FLAG_COM) != RESET)
```

5. 找到对应的回调函数

```
1 /**
2 * @brief 非阻塞模式下经过的时间段回调
3 * @param TIM_HandleTypeDef *htim
4 * @retval None
5 */
6 __weak void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim)
7 {
8    /* 防止未使用的参数编译警告 */
9    UNUSED(htim);
10    /* NOTE: 当需要回调时,不修改此函数,只需要在用户文件中定义。 */
11 }
```