

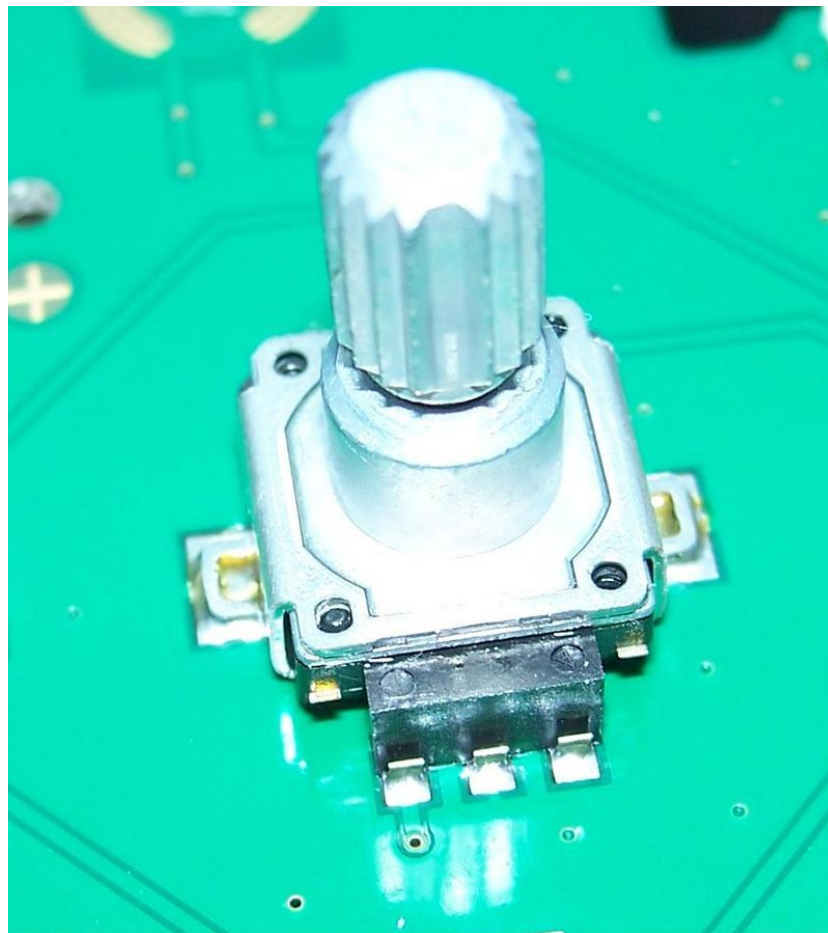
# Программирование микроконтроллеров STM32

*Таймеры общего назначения.  
Часть 2*

# Таймер общего назначения (TIM2)

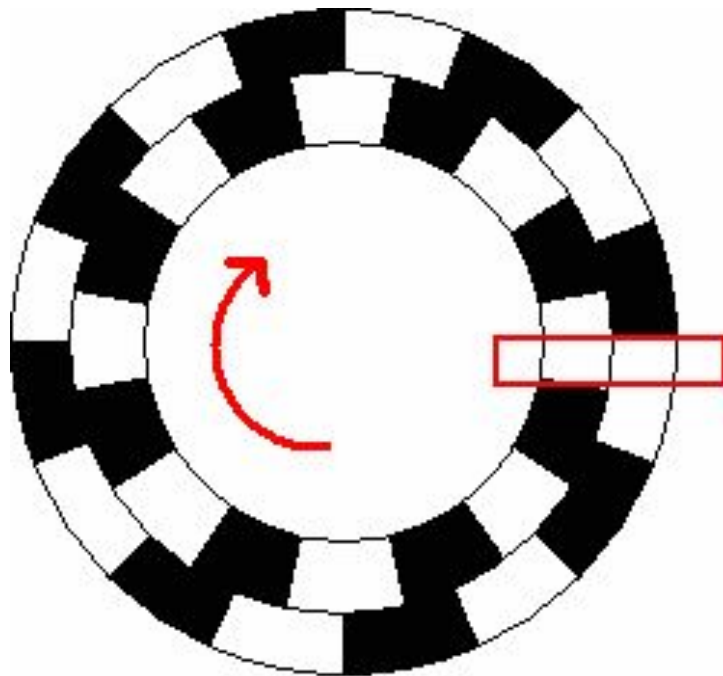
- 32 битный счетчик
- 4 входных канала для захвата сигнала
- **4 выходных канала для сигнала по сравнению**
- **Генерация ШИМ сигнала**
- Поддержка каскадного соединения нескольких таймеров
- Генерирование прерывания
- **Поддержка энкодера**

# Инкрементальный энкодер



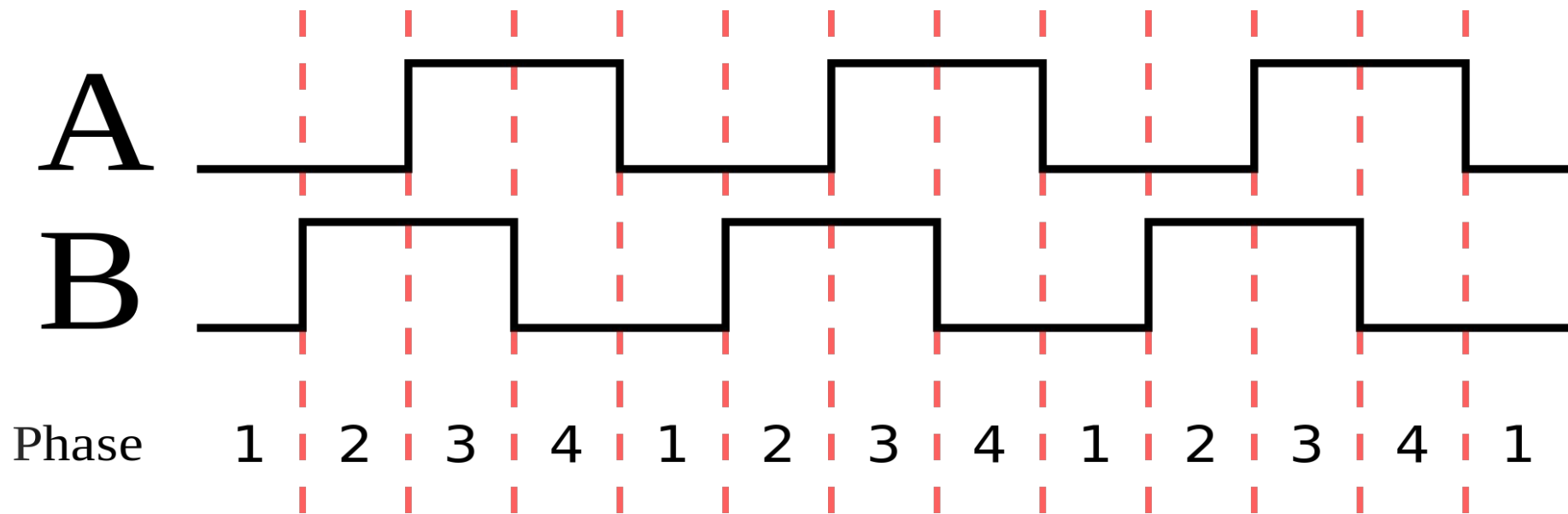
credits: wikipedia

# Инкрементальный энкодер



credits: wikipedia

# Инкрементальный энкодер

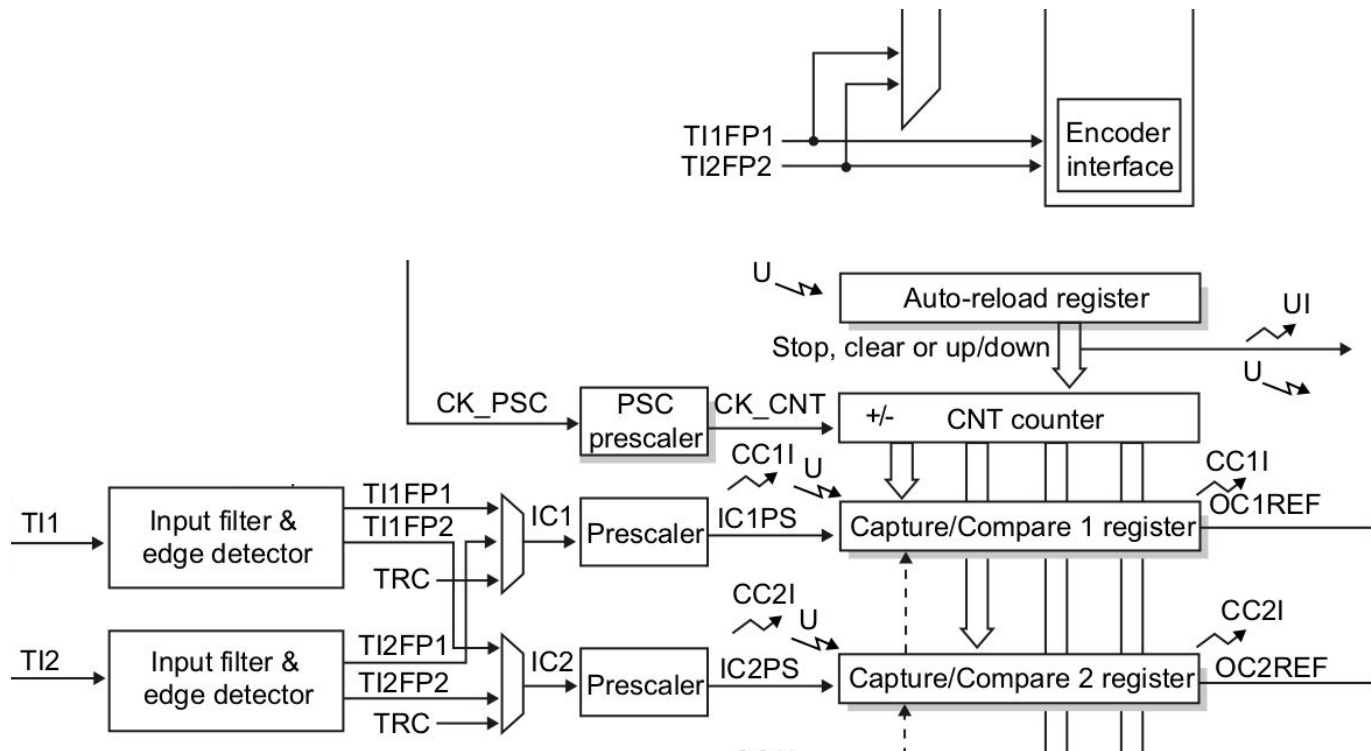


credits: wikipedia

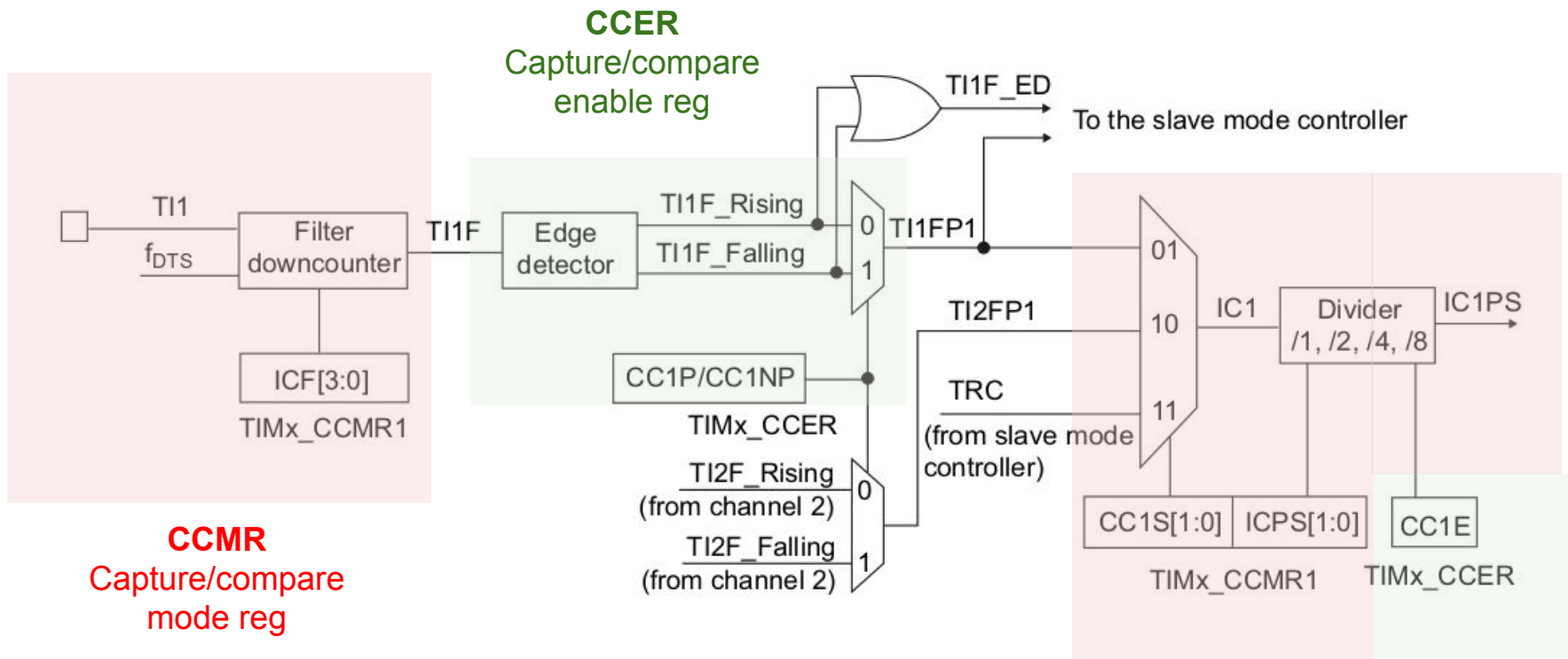
# Энкодер и таймер

TIM2,  
GPIOA 5

TIM2,  
GPIOA 1



# Энкодер и таймер

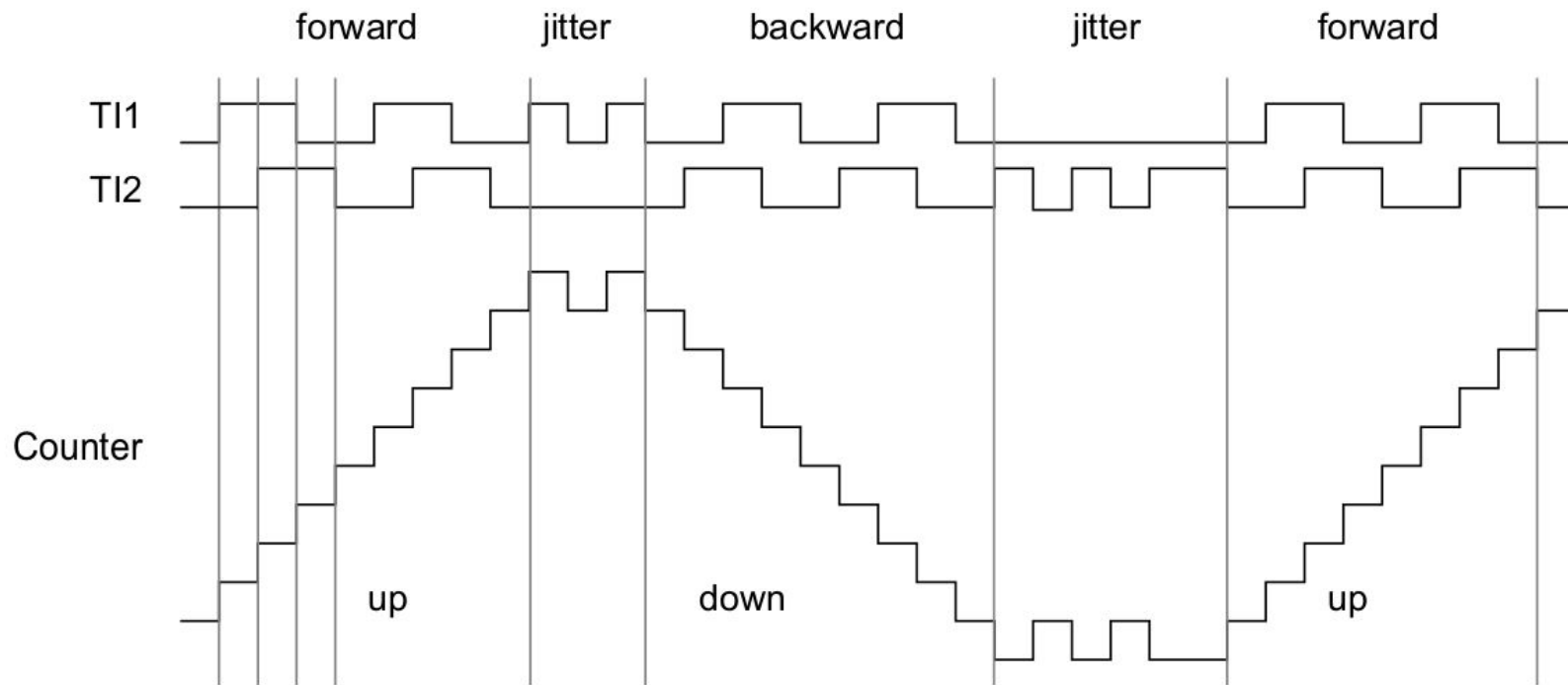


# Энкодер и таймер

- TIMx\_CH1 <- Выход А энкодера
- TIMx\_CH2 <- Выход В энкодера
- DIR бит регистра TIMx\_CR1 -> направление вращения энкодера
- TIMx\_CNT тактируется от энкодера
- Пороговое значение для счетчика хранится в TIMx\_ARR



# Энкодер и таймер



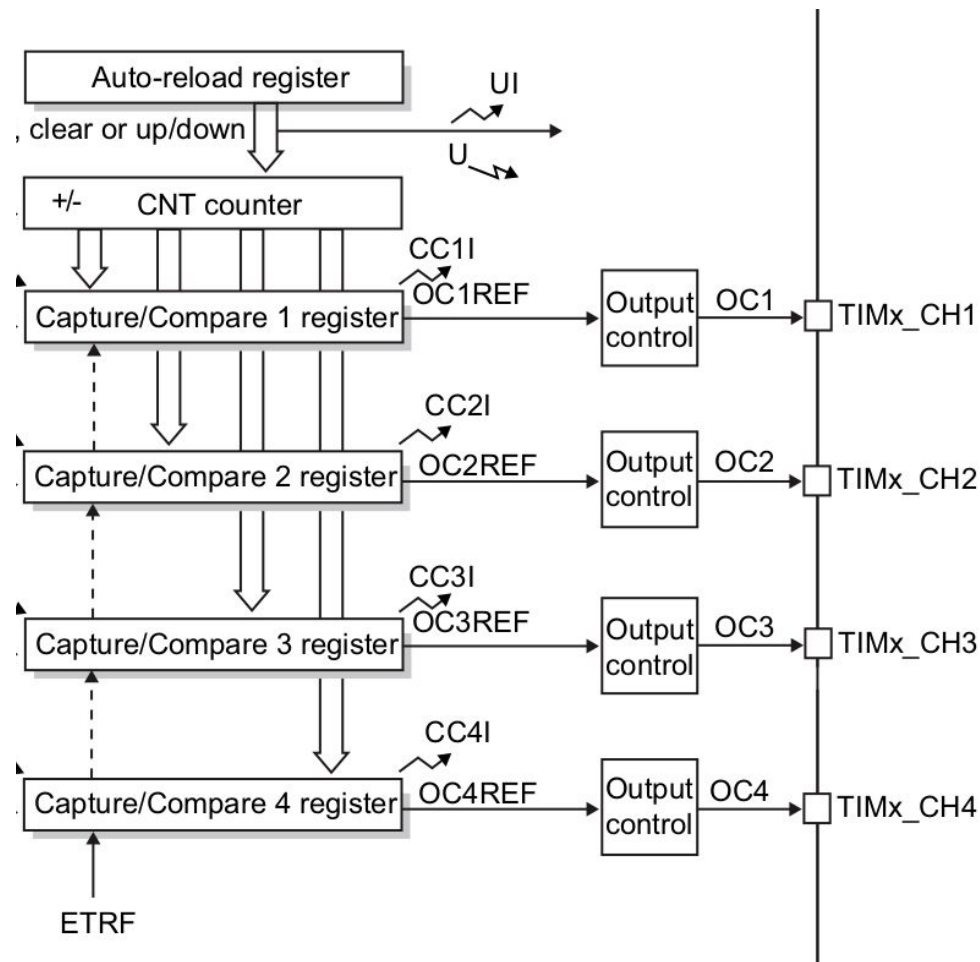
# Энкодер и таймер. Инициализация

- Инициализация входов в GPIO (альт. функция, подтяжка на землю)
- Включение тактирования таймера
- Включение режима энкодера [SMCR]
  - *LL\_TIM\_SetEncoderMode*(TIMx, LL\_TIM\_ENCODERMODE\_X4\_TI12)
- Настройка полярности выхода с мультиплексора TlxFPx [CCER]
  - *LL\_TIM\_IC\_SetPolarity*(TIMx, Channel,  
LL\_TIM\_IC\_POLARITY\_FALLING)
- Настройка регистра предзагрузки
  - *LL\_TIM\_SetAutoReload*
- Включение таймера

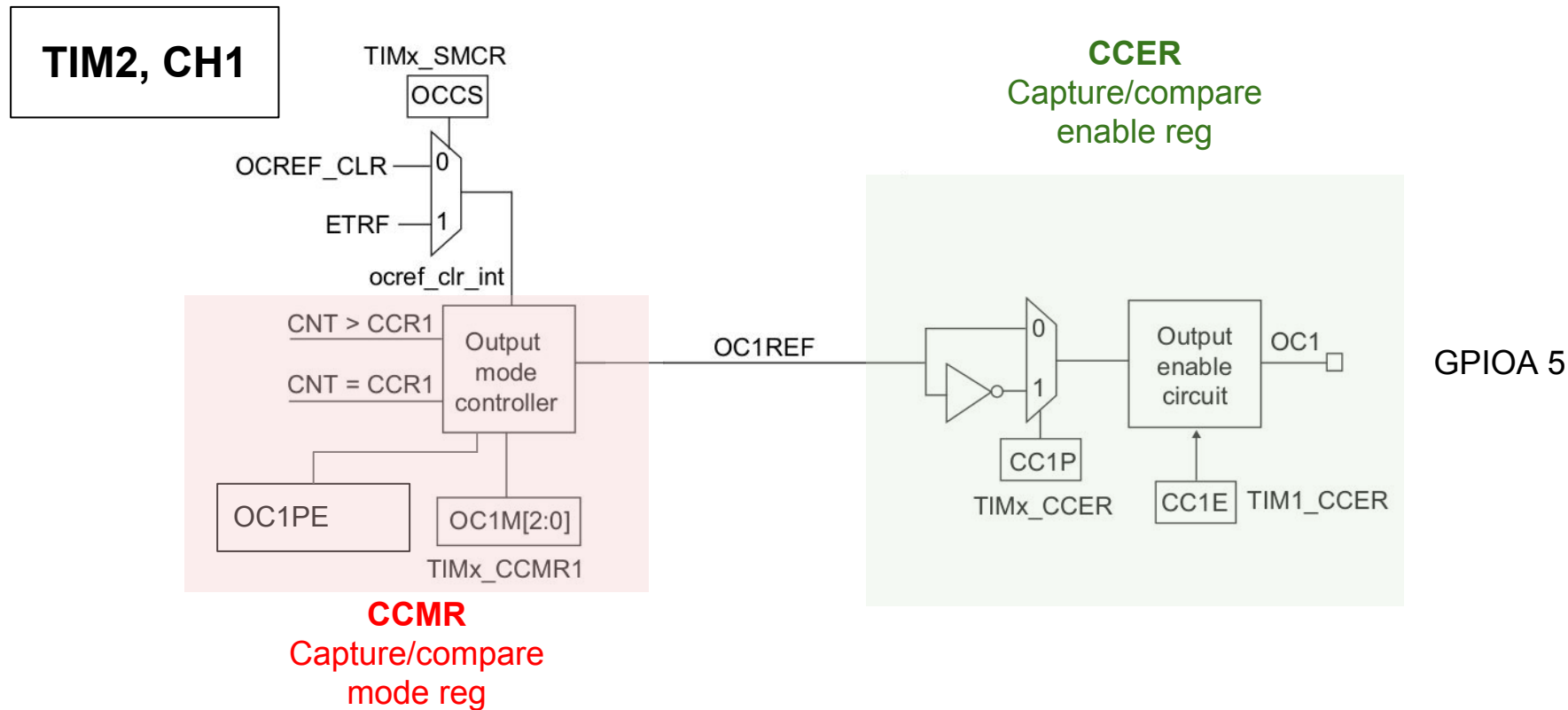
# Энкодер и таймер. Опрос

- *LL\_TIM\_GetCounterMode*(TIMx) [CR1]
- *LL\_TIM\_GetCounter*(TIMx) [CNT]

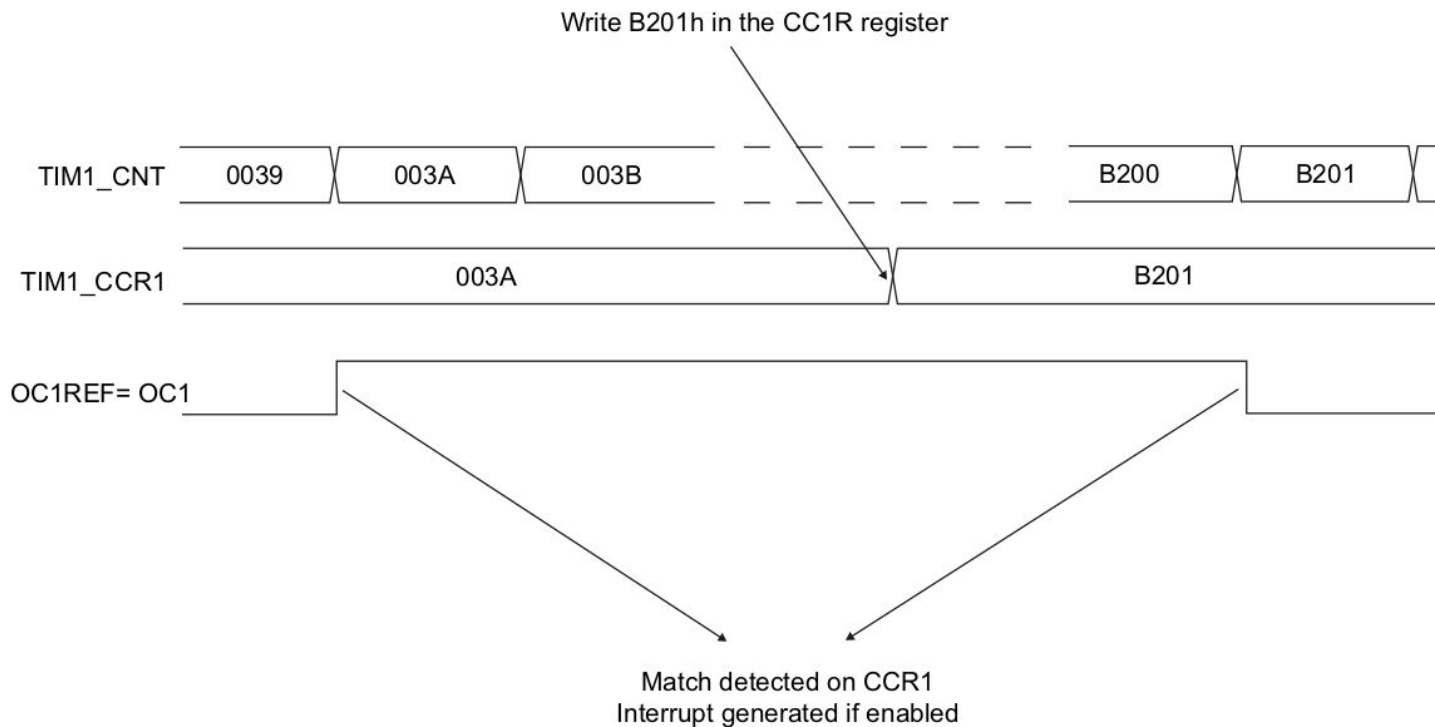
# Режим по сравнению, ШИМ и таймеры



# Режим по сравнению (output compare mode)



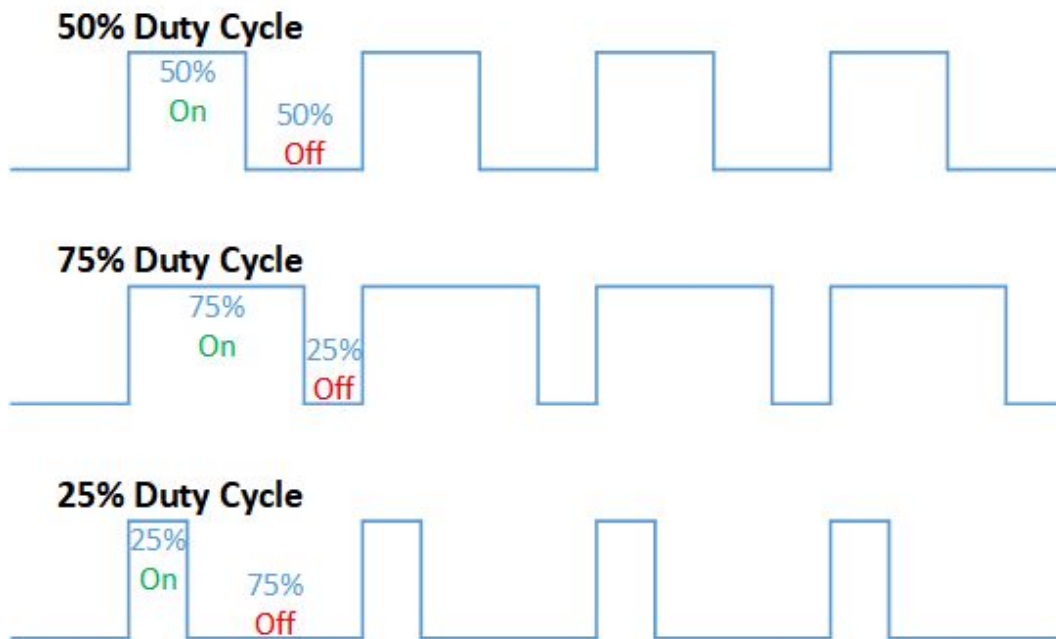
# Режим по сравнению



# Режим по сравнению. Инициализация

- Инициализация выхода GPIO (альт. функция)
- Включение тактирования таймера
- Установка предделителя -> *LL\_TIM\_SetPrescaler* [PSC]
- Уст. регистра предзагрузки -> *LL\_TIM\_SetAutoReload* [ARR]
- Уст. значения для сравнения -> *LL\_TIM\_OC\_SetCompareCHx* [CCRx]
- Включение канала -> *LL\_TIM\_CC\_EnableChannel* [CCER]
- Полярность выхода -> *LL\_TIM\_OC\_SetPolarity* [CCER]
- Режим выхода -> *LL\_TIM\_OC\_SetMode* [CCMR]
  - *LL\_TIM\_OCMODE\_TOGGLE*
- Включение прерывания -> *LL\_TIM\_EnableIT\_CC1* [DIER]
- Включение счетчика -> *LL\_TIM\_EnableCounter* [CR1]
- Настройка NVIC

# Широтно-импульсная модуляция (Pulse-width modulation)



credits: wikipedia

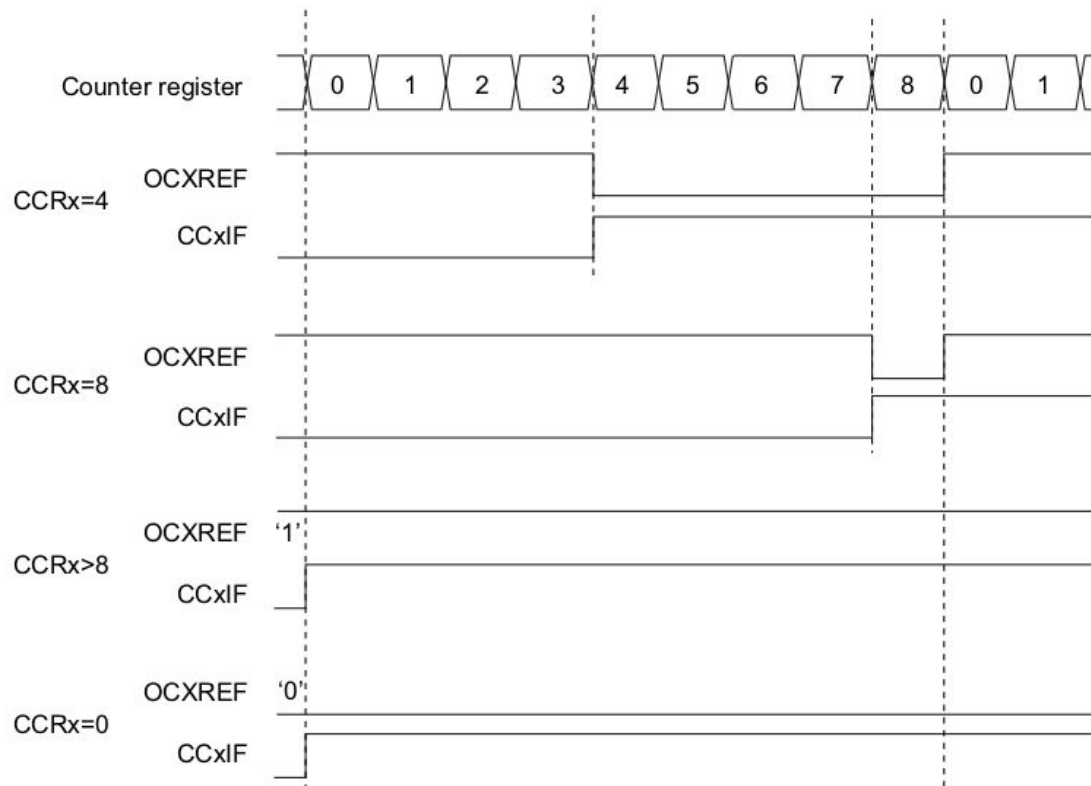


# ШИМ и таймер

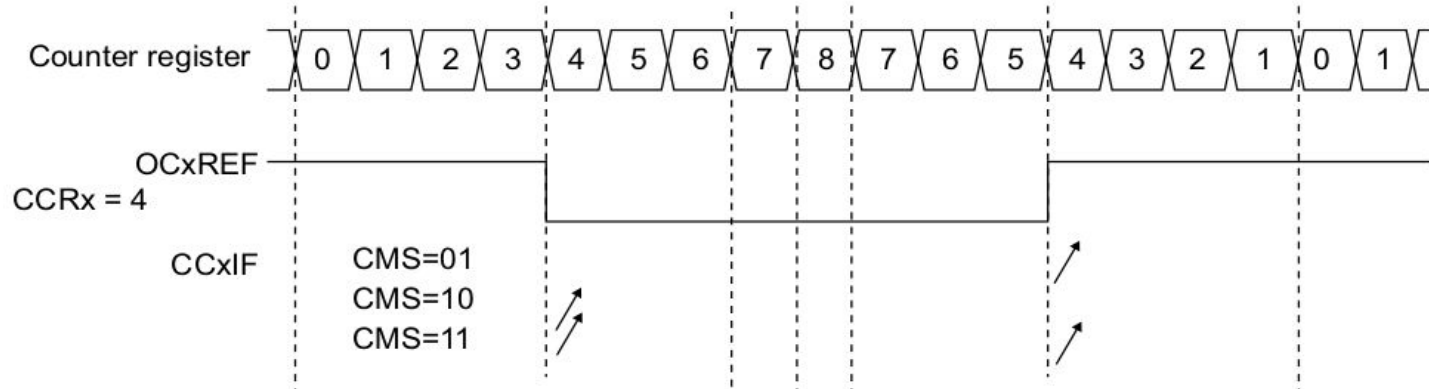
- Частота ШИМа (pwm frequency) -> регистр предзагрузки ARR
- Скважность ШИМа (duty cycle) -> регистр по сравнению CCRx
- Два режима ШИМ
  - ШИМ 1
    - **upcounting** mode: выход активен пока  $CNT < CCR1$ , в противном случае неактивен
    - **downcounting** mode: выход неактивен пока  $CNT > CCR1$ , в противном случае активен
  - ШИМ 2:
    - **upcounting** mode: выход неактивен пока  $CNT < CCR1$ , в противном случае активен
    - **downcounting** mode: выход активен пока  $CNT > CCR1$ , в противном случае неактивен

# ШИМ. Выравнивание по краю (edge-aligned)

ARR=8, PWM 1  
upcounting (DIR=0)  
“1”:  $CNT < CCR1$   
“0”:  $CNT \geq CCR1$



# ШИМ. Выравнивание по центру (center-aligned)



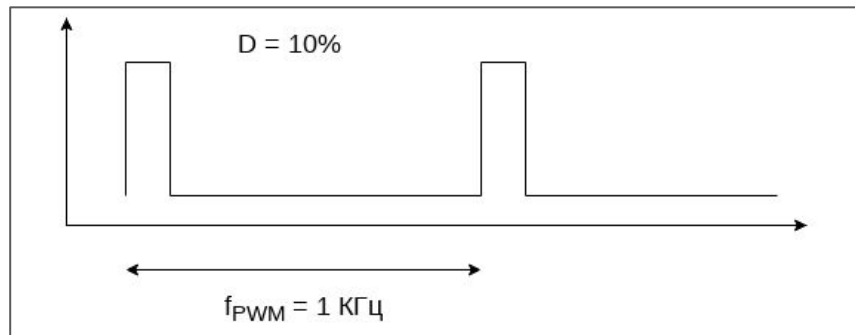
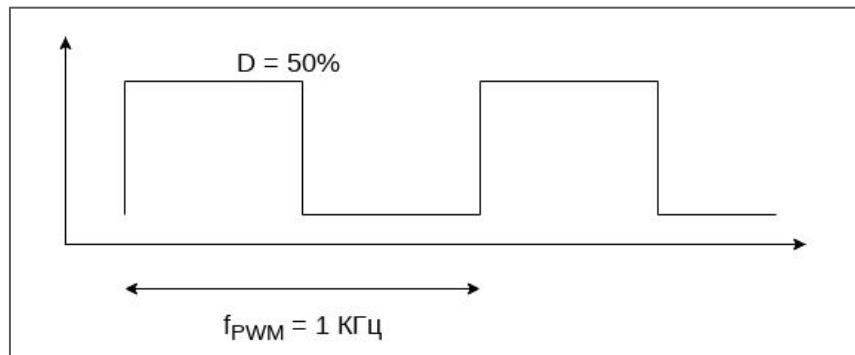
ARR=8, Режим PWM 1: сначала upcounting, потом downcounting

# ШИМ. Инициализация

- Режим выхода -> *LL\_TIM\_OC\_SetMode* [CCMR]
  - LL\_TIM\_OCMODE\_PWM1/2
- Режим счетчика -> *LL\_TIM\_SetCounterMode* [CR1]
  - LL\_TIM\_COUNTERMODE\_UP [DIR]
  - LL\_TIM\_COUNTERMODE\_DOWN [DIR]
  - LL\_TIM\_COUNTERMODE\_CENTER\_UP [CMS]
  - LL\_TIM\_COUNTERMODE\_CENTER\_DOWN [CMS]
  - LL\_TIM\_COUNTERMODE\_CENTER\_UP\_DOWN [CMS]

# ШИМ. Пример расчета

- PWM 1, upcounting
- $f_{TIM} = 48 \text{ МГц}$
- $PSC = 479 \rightarrow f_{CNT} = 1 \text{ МГц}$
- $ARR = 999 \rightarrow f_{PWM} = 1 \text{ КГц}$
- $CCR1 = 499 \rightarrow D = 50\%$
- $CCR2 = 99 \rightarrow D = 10\%$



# Репозиторий

[https://github.com/edosedgar/stm32f0\\_ARM](https://github.com/edosedgar/stm32f0_ARM)