

# متحكمات

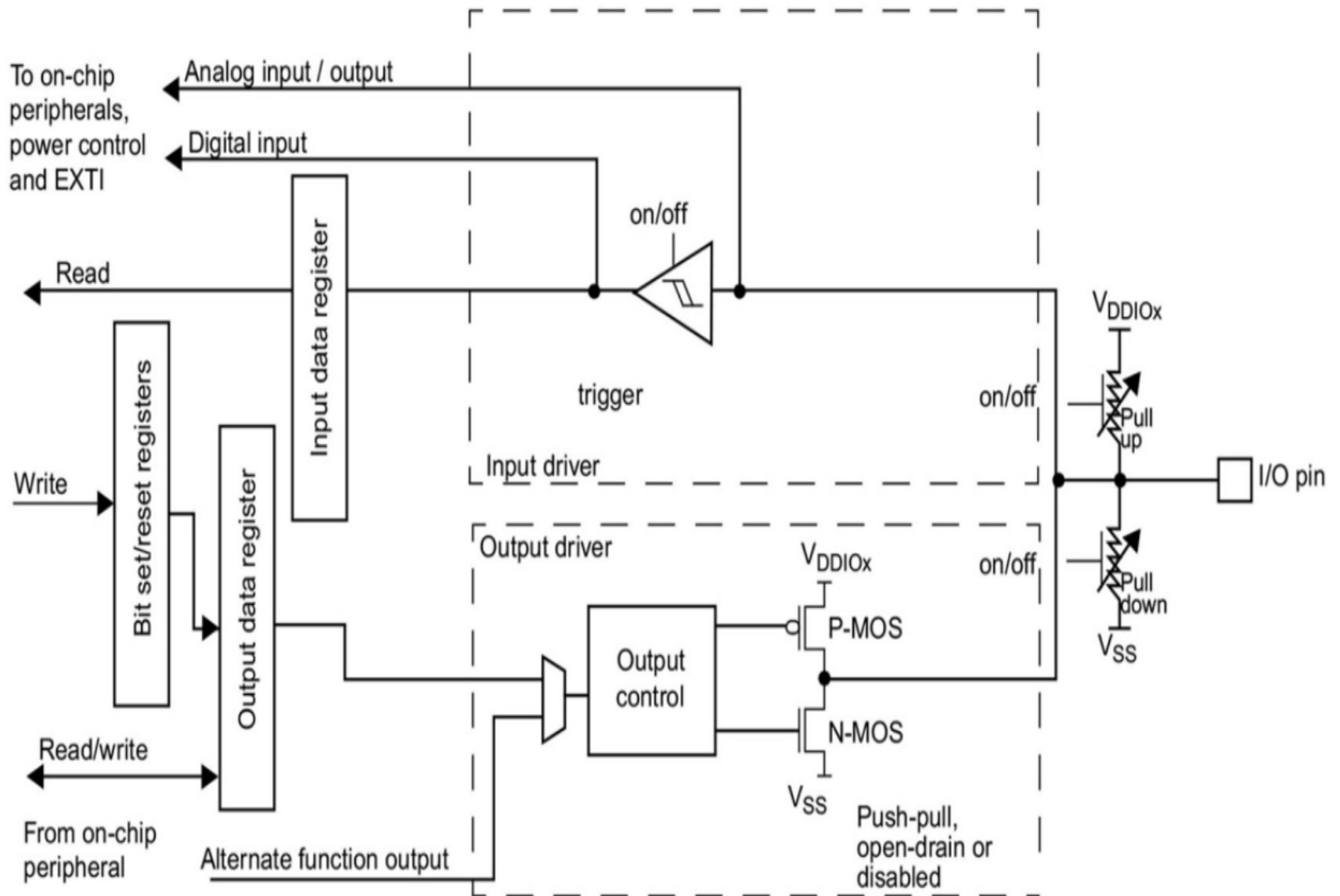
# STM32

# 3

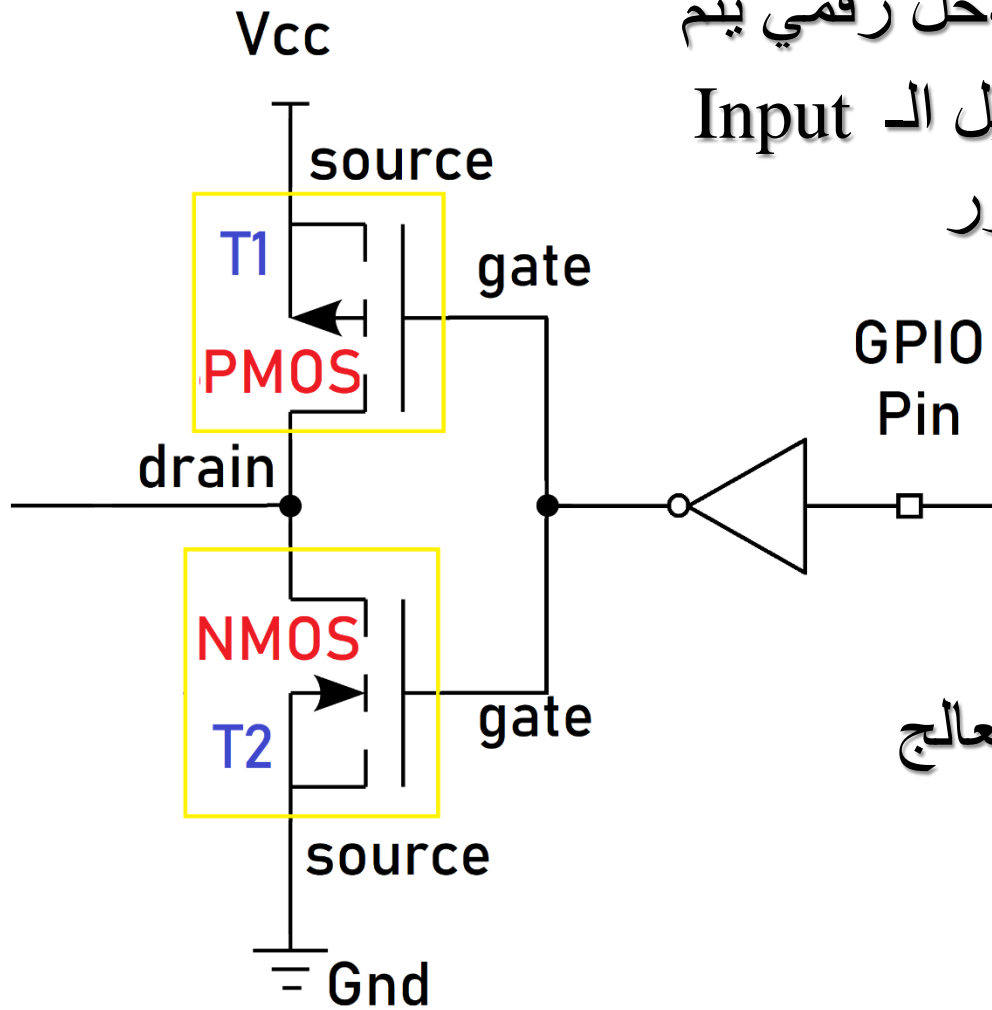


- ❑ برمجة أقطاب الدخل في متحكمات stm32
- ❑ التوابع المستخدمة من مكتبة HAL للتحكم بالمدخل الرقمية في متحكم STM32.
- ❑ التوابع المستخدمة من مكتبة HAL للتحكم بالمدخل الرقمية في متحكم STM32
- ❑ بناء تطبيق لإضاءة ليد من خلال مفتاح لحظي باستخدام متحكمات stm32 ومكتبة HAL

# برمجة أقطاب الدخول في متحكمات stm32



# برمجة أقطاب الدخل في متحكمات stm32



عند استخدام قطب المتحكم كقطب دخل رقمي يتم  
إلغاء تفعيل Output buffer وتفعيل الـ Input  
buffer والذي يتألف من ترانزستور

من نوع NMOS وترانزستور

من نوع PMOS حيث

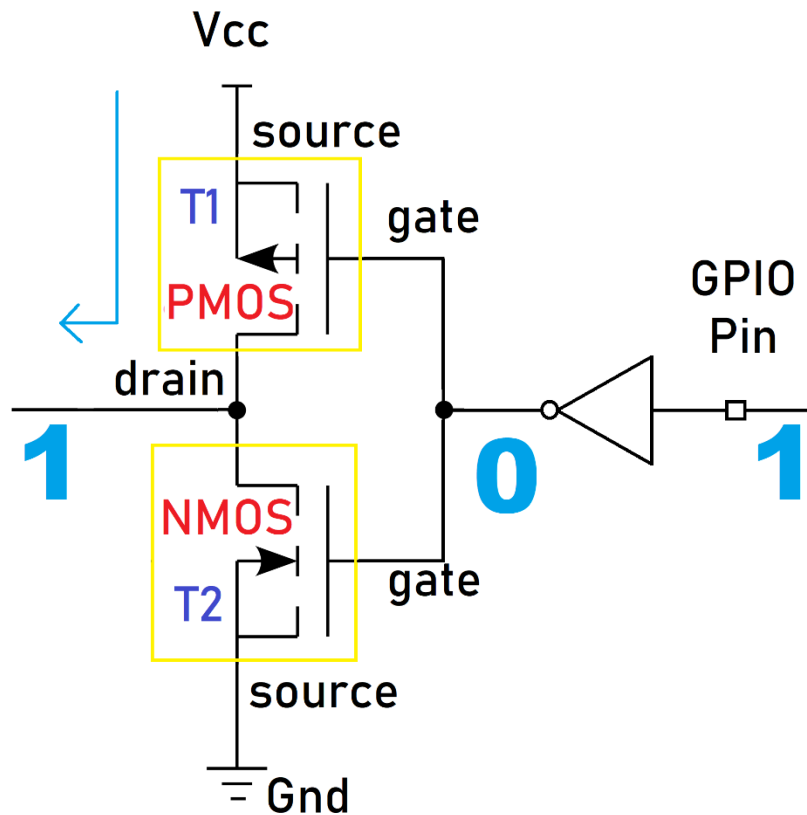
تتصل بوابة الترانزستور

مع قطب الـ GPIO و قطب

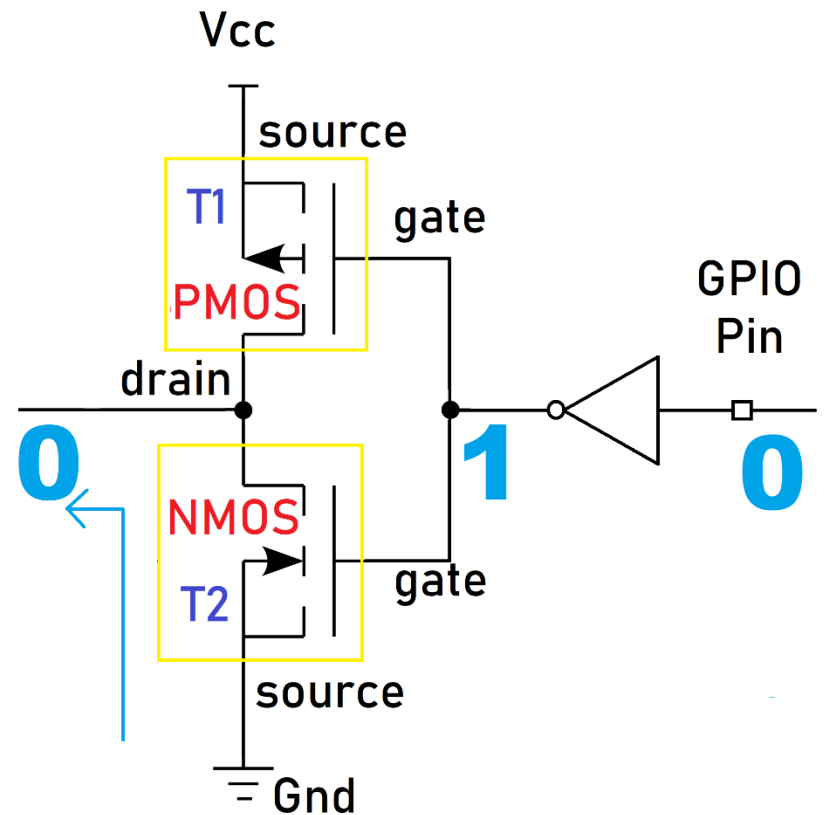
المصرف للترانزستور متصل بالمعالج

## Input Buffer

# برمجة أقطاب الدخل في متحكمات stm32

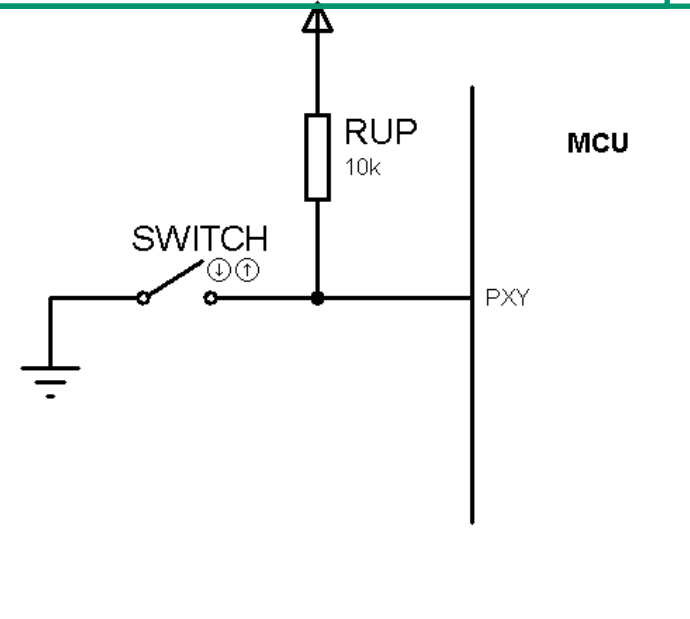
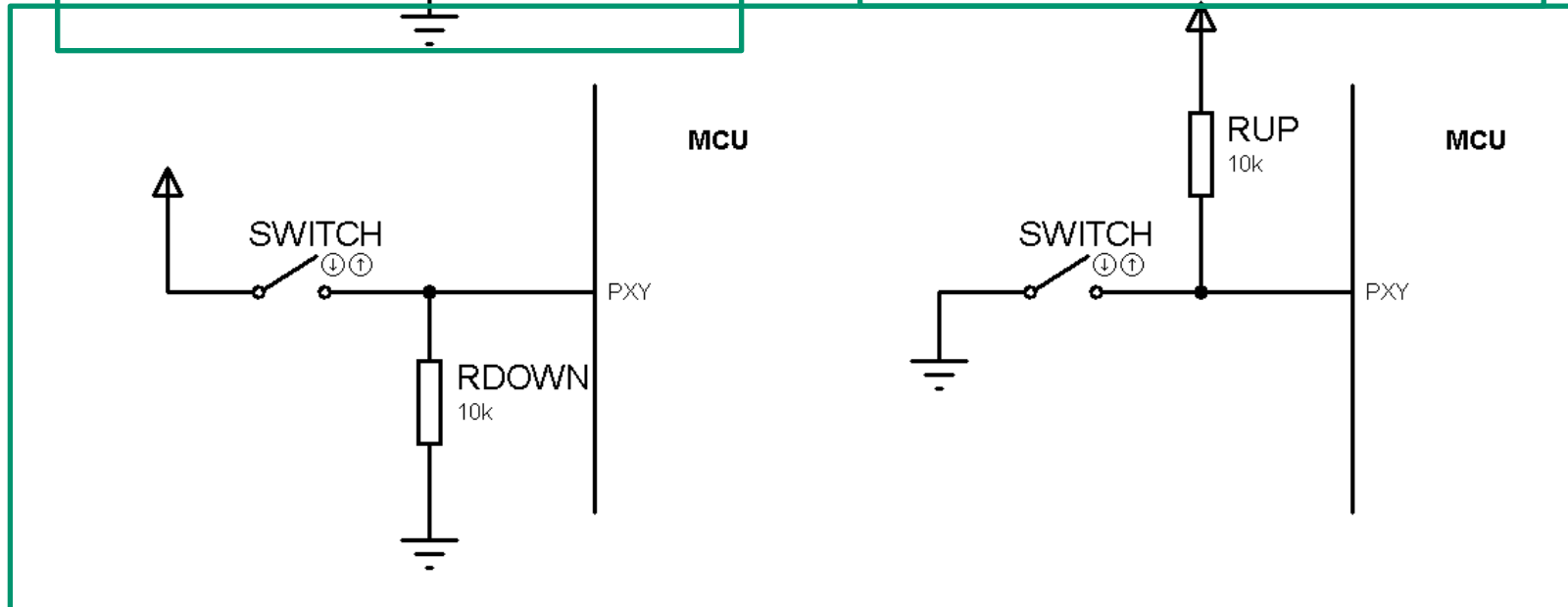
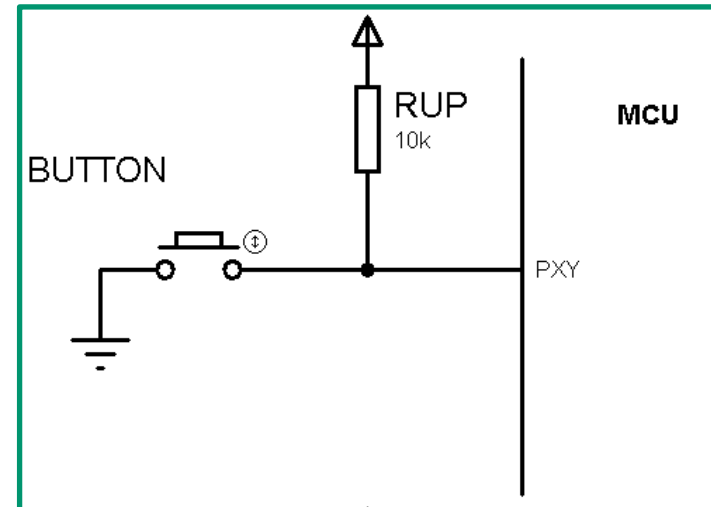
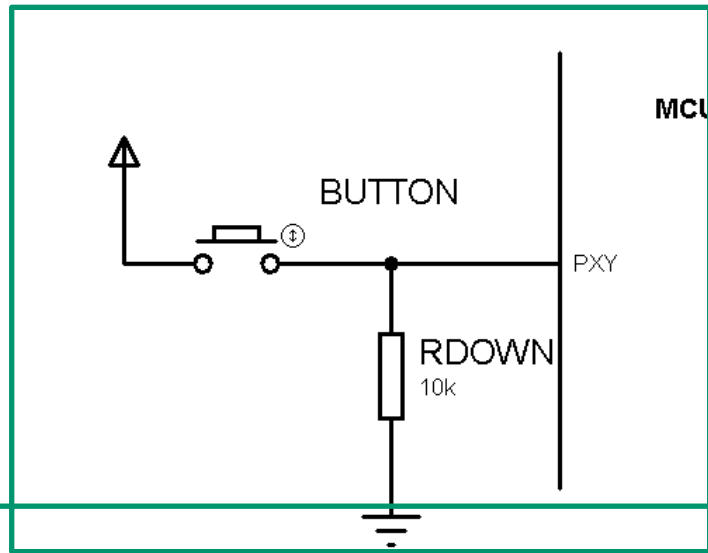


**Input Buffer** reads 1



**Input Buffer** reads 0

# ربط المفاتيح وكباسات اللحظة مع مداخل المتحكم



# الأنماط المختلفة لقطب الدخل الرقمي

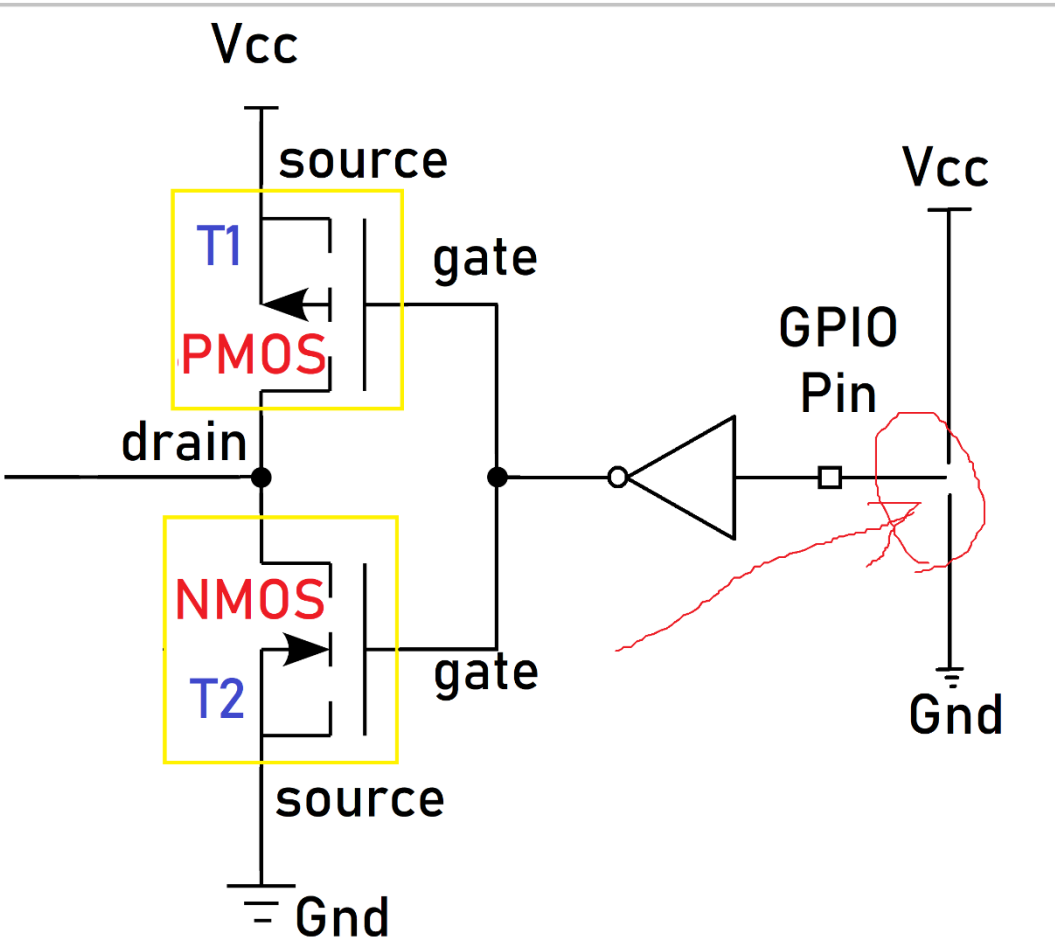
نميز ثلاث أنماط مختلفة لقطب الدخل الرقمي للمتحكم :

**High impedance of Floating** ☐ نمط

**PULL-Up** ☐ نمط الـ

**Pull-Down** ☐ نمط الـ

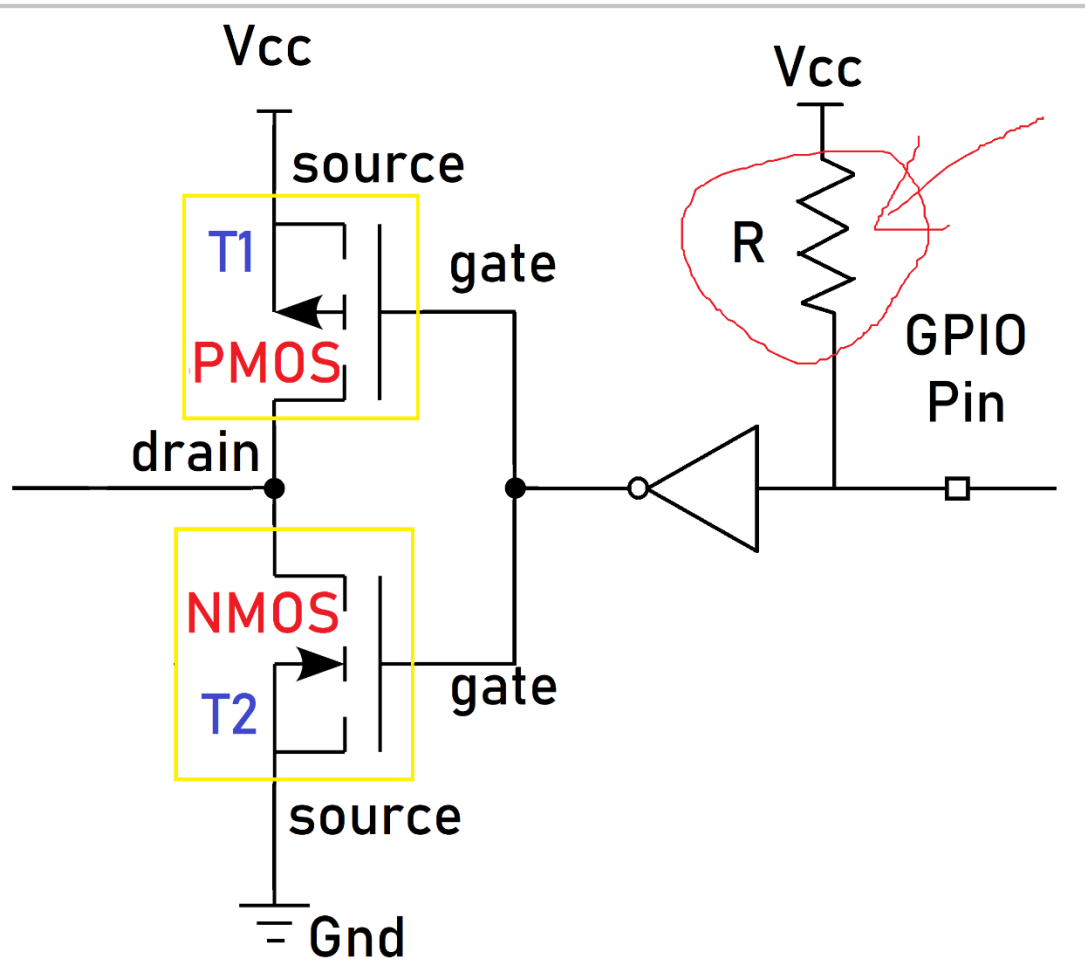
## نمط High impedance of Floating ☐



# Input Buffer

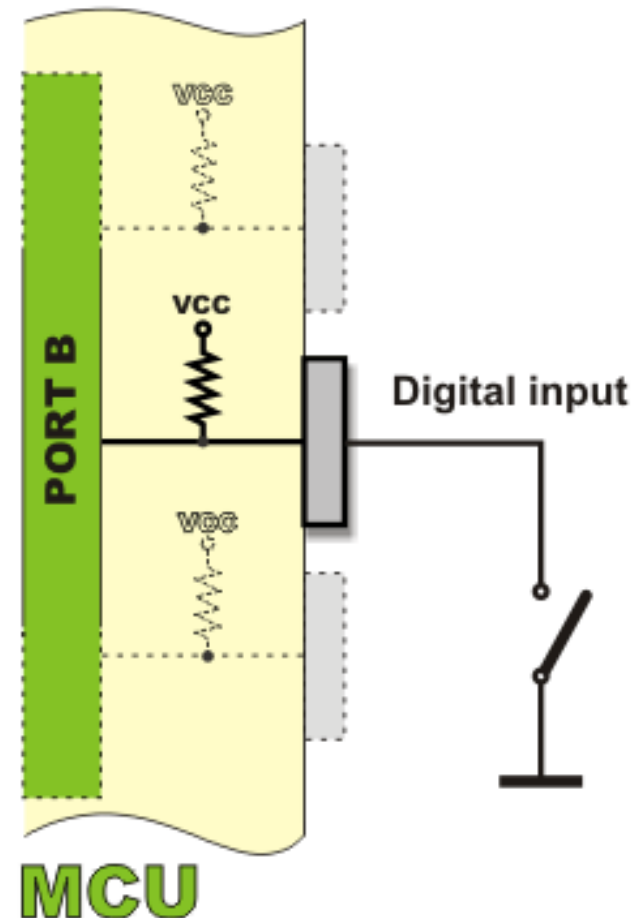


## نمط PULL-UP ☐

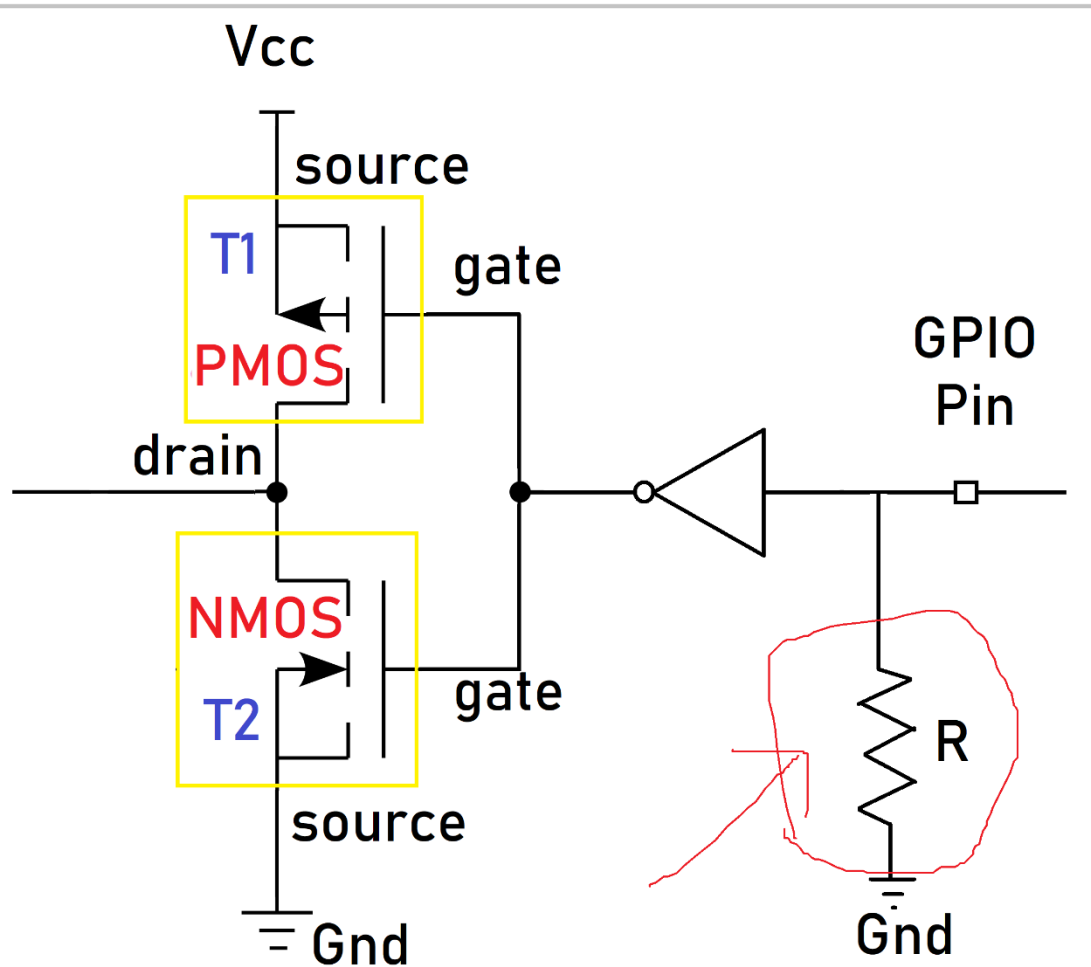


## Input Buffer

Pin with pull-up resistor



## نمط PULL-DOWN ☐



## Input Buffer

# برمجة أقطاب الدخول في متحكمات stm32

**Table 20. Port bit configuration table**

Configuration mode		CNF1	CNF0	MODE1	MODE0	PxODR register	
General purpose output	Push-pull	0	0	01 10 11 see <i>Table 21</i>		0 or 1	
	Open-drain		1			0 or 1	
Alternate Function output	Push-pull	1	0				Don't care
	Open-drain		1				Don't care
Input	Analog	0	0	00		Don't care	
	Input floating		1			Don't care	
	Input pull-down	1	0			0	
	Input pull-up					1	

# التوابع المستخدمة من مكتبة HAL للتحكم بالمخارج الرقمية في متحكم STM32:

❑ نستخدم التابع التالي لمعرفة حالة الدخل الرقمي على أحد أقطاب المتحكم

```
HAL_GPIO_ReadPin(GPIO_TypeDef*GPIOx,uint16_t  
GPIO_Pin);
```

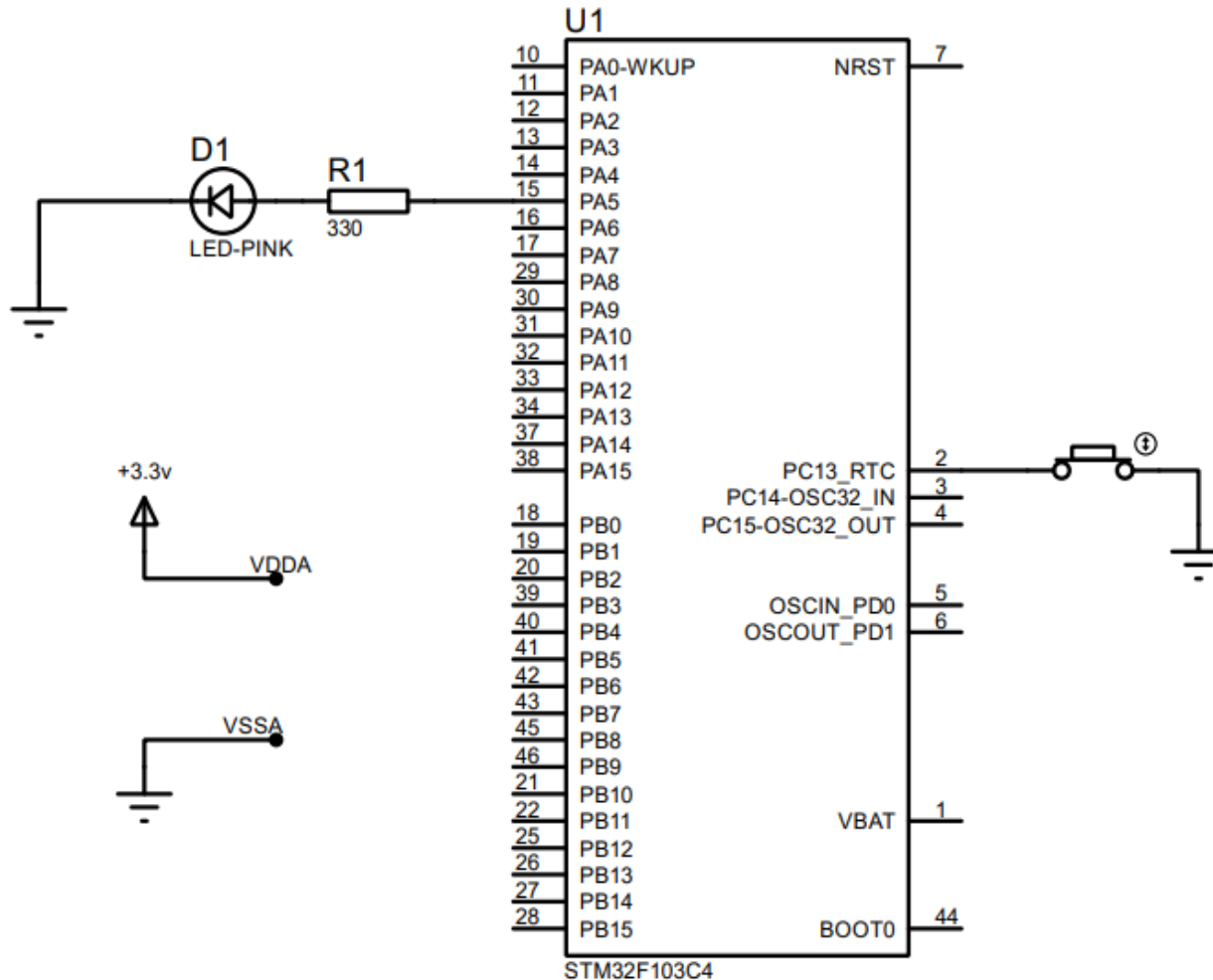
حيث يعيد هذا التابع GPIO\_PIN\_RESET في حال كانت الحالة المنطقية للقطب في حالة جهد منخفض ، ويعيد GPIO\_PIN\_SET في حال كانت الحالة المنطقية للقطب في حالة جهد مرتفع.

مثال: لقراءة حالة الدخل الرقمي على القطب رقم 13 من المنفذ E نستخدم التابع التالي:

```
HAL_GPIO_ReadPin(GPIOE, GPIO_PIN_13);
```

# التطبيق الأول: إضاءة ليد من خلال مفتاح لحظي باستخدام متحكمات STM32 ومكتبة HAL

□ بناء تطبيق لإضاءة ليد من خلال مفتاح لحظي باستخدام متحكمات STM32 ومكتبة HAL



# التطبيق الأول: إضاءة ليد وإطفائه كل 0.5sec باستخدام متحكمات STM32 ومكتبة HAL

نقوم بضبط إعدادات القطب PA5 كقطب خرج والقطب PC13 كقطب دخل

MX \*s2\_ex1.ioc

Pinout & Configuration | Clock Configuration | Project Manager | Tools

Software Packs | Pinout

GPIO Mode and Configuration

Configuration

Group By Peripherals

GPIO

Search Signals

Search (Ctrl+F)

Show only Modified Pins

Pin Name	Signal on Pin	GPIO output	GPIO mode	GPIO Pull-up/...	Maximum out...	User Label	Modified
PA5	n/a	Low	Output Push ...	No pull-up an...	Low		<input type="checkbox"/>
PC13-TAMPER...	n/a	n/a	Input mode	Pull-up	n/a		<input checked="" type="checkbox"/>

PC13-TAMPER-RTC Configuration :

GPIO mode: Input mode

GPIO Pull-up/Pull-down: Pull-up

User Label:

Pinout view | System view

GPIO\_Input

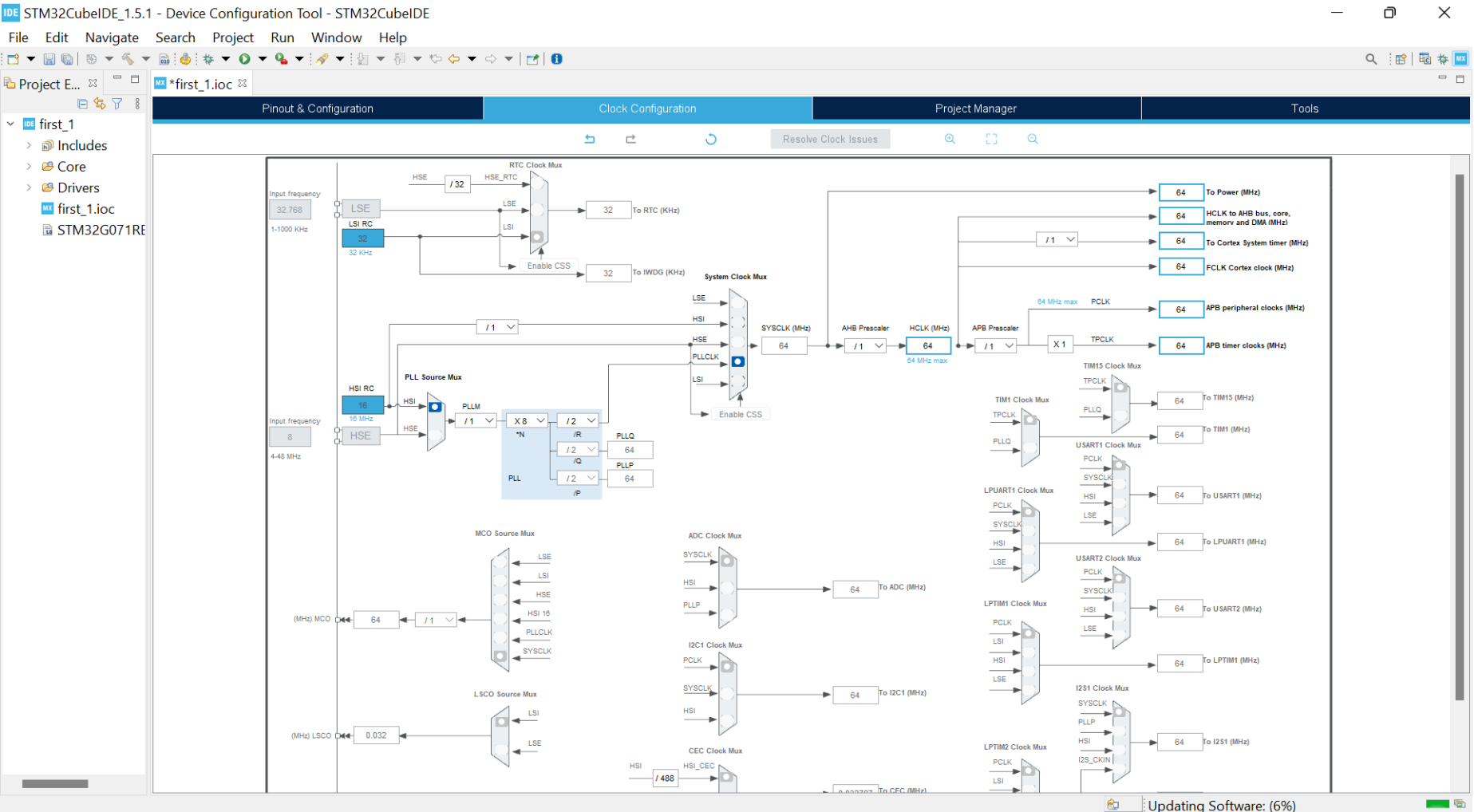
GPIO\_Output

STM32F103C4Tx LQFP48

VBAT, VDD, VSS, PA13, PA12, PA11, PA10, PA9, PA8, PB15, PB14, PB13, PB12, PA3, PA4, PA5, PA6, PA7, PB0, PB1, PB2, PB10, PB11, VSS, VDD

# التطبيق الأول: إضاءة ليد وإطفاءه كل 0.5sec باستخدام متحكمات STM32 ومكتبة HAL

نقوم بضبط تردد الساعة للمتحكم



# التطبيق الأول: إضاءة ليد وإطفاءه كل 0.5sec باستخدام متحكمات STM32 ومكتبة HAL

□ نقوم بالضغط على Ctrl+s أو من Project...Generate ليتم حفظ المشروع وتوليد الكود ثم نقوم بإضافة الجزء التالي:

```
#include "main.h"
void SystemClock_Config(void);
static void MX_GPIO_Init(void);
int main(void)
{
    HAL_Init();
    SystemClock_Config();
    MX_GPIO_Init();
```



# التطبيق الأول: إضاءة ليد وإطفاءه كل 0.5sec باستخدام متحكمات STM32 ومكتبة HAL

```
while (1){  
if(HAL_GPIO_ReadPin(GPIOC,GPIO_PIN_13)==  
GPIO_PIN_RESET)  
{  
HAL_GPIO_WritePin(GPIOA, GPIO_PIN_5,  
GPIO_PIN_SET);  
}  
else  
HAL_GPIO_WritePin(GPIOA, GPIO_PIN_5,  
GPIO_PIN_RESET);  
}}
```

# للتحكم بالمداخل الرقمية للتحكم STM32 دون استخدام مكتبة HAL:

هناك مجموعة من المسجلات تستخدم للتحكم بالمداخل الرقمية لمتحكم STM32 سنكتفي فقط بذكر المسجل المسؤول عن قراءة حالة المنفذ أو أحد الأقطاب الموجودة فيه ويدعى **Input data register (IDR)** وله الشكل التالي:

## 7.4.5 GPIO port input data register (GPIOx\_IDR) (x = A..H)

Address offset: 0x10

Reset value: 0x0000 XXXX (where X means undefined)

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
IDR15	IDR14	IDR13	IDR12	IDR11	IDR10	IDR9	IDR8	IDR7	IDR6	IDR5	IDR4	IDR3	IDR2	IDR1	IDR0
r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r

Bits 31:16 Reserved, must be kept at reset value.

Bits 15:0 **IDRy**: Port input data (y = 0..15)

These bits are read-only and can be accessed in word mode only. They contain the input value of the corresponding I/O port.

# التحكم بالمخارج الرقمية للتحكم STM32 دون استخدام مكتبة HAL:

□ والمسجل IDR هو مسجل للقراءة فقط ، البتات 16:31 غير مستخدمين، أما البتات 0:15 فيعبر كل بت عن حالة القطب المقابل له، ففي حال تفعيل مقاومة الرفع الداخلية للقطب عندها سيكون القطب في حالة HIGH بشكل دائم، وعند ضغط المفتاح الموصل معه سيصبح القطب في حالة LOW، لذا يجب مراقبة حالة القطب بشكل مستمر لحين يصبح القطب في حالة LOW عندها يكون المفتاح الموصل معه مضغوط.

□ فلفحص حالة القطب الأول من المنفذ A نستخدم جملة الشرط التالية:

□ `if (!(GPIOA->IDR &(1<<1)))`

```
#include "main.h"

void SystemClock_Config(void);
static void MX_GPIO_Init(void);
int main(void)
{
    HAL_Init();
    SystemClock_Config();
    MX_GPIO_Init();
```

```
while (1)
{
if (!(GPIOC->IDR &(1<<13)))
{
GPIOA->ODR = 1<<5;
}
else
GPIOA->ODR &= ~(1<<5);

}}
```

**Thank you for listening**