FRA222 Microcontroller Interface

CLOCK AND TIMER - INCLASS

Summary

Phase 2 Class plan

1. Online Lecture

- Upload : Fri Sat before class ดูมาก่อนให้เรียบร้อย
 - Q & A ทิ้งไว้ใน Discord

2. Onsite Class

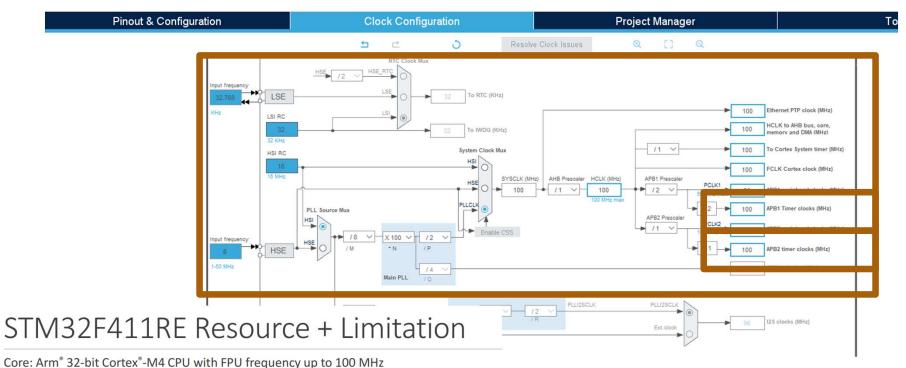
- 3 Section
 - 1. Q&A and Summary
 - 2. Example Program
 - 3. Exercise or LAB + Office hour

Dhase	Mook	Data	Main Tania	LAB	
Phase	Week	Date	Main Topic	LAB	Note
Phase 2: Timer and control system in MCU	7	Wed, 01, Mar	TIM: Timer		
		Thu, 02, Mar			
	8	Wed, 08, Mar	TIM - IC : Input Capture TIM - OC : Output Compare	Lab 3 TIMER: motor control and speed re	
		Thu, 09, Mar			
	9	Wed, 15, Mar	TIM - QEI: Quadrature Encoder Interface		
		Thu, 16, Mar			
	10	Wed, 22, Mar	DSP : Digital Signal Processing Libraly	LAB 4 DSP :Motor Speed control	กำหนดส่ง LAB3
		Thu, 23, Mar			
	11	Wed, 29, Mar	Office Hour		
		Thu, 30, Mar			
	12	Wed, 05, Apr	Competency 2 : Maddess of Timer		
		Thu, 06, Apr			
Phase	Week	Date	Main Topic	LAB	Note
Phase 3 : Communication and Protocal	13	Wed, 12, Apr			
		Thu, 13, Apr			สงกรานต์
	14	Wed, 19, Apr	UART : Universal asynchronous receiver-transmitter		กำหนดส่ง LAB 4
		Thu, 20, Apr			
	15	Wed, 26, Apr	Protocol : Modbus	LAB 5 : UART Control I2C Memory	
		Thu, 27, Apr			
	16	Wed, 03, May	I2C : Inter-Integrated Circuit		
		Thu, 04, May			ฉัตรมงคล
	17	Wed, 10, May	SPI : Serial Peripheral Interface	LAB 6 UART Protocal to SPI	กำหนดส่ง LAB 5
		Thu, 11, May			
	18	Wed, 17, May	Office Hour	กำหนดส่ง LAB 6	
		Thu, 18, May			
	19	Wed, 24, May	Office Hour		กำหนดส่ง LAB 6
		Thu, 25, May			
	20	Wed, 31, May	Competency 3 : Just Communicate "SOMETHING"		
		Thu, 01, Jun			

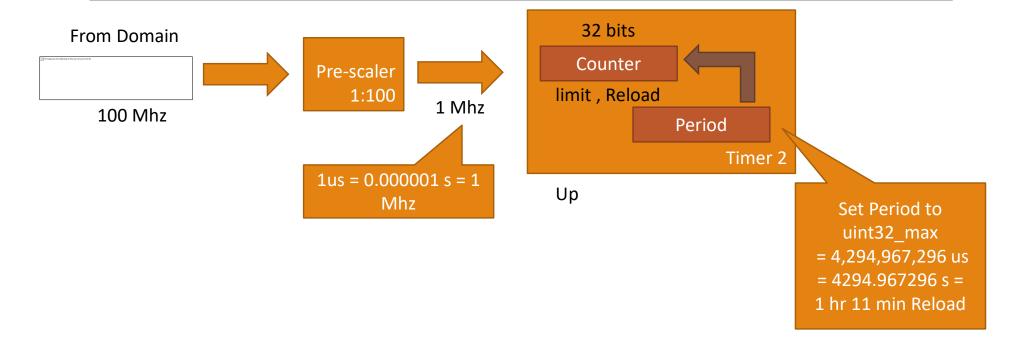
Today topic

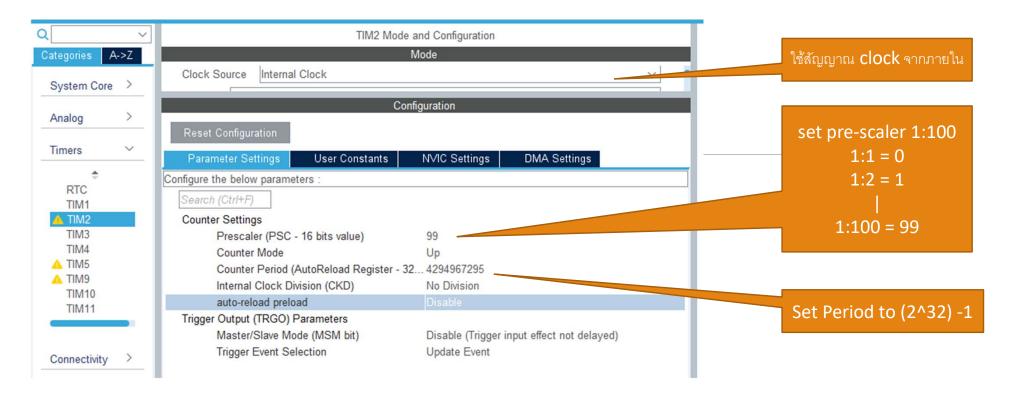
- ใช้ Timer นับเวลาปัจจุบัน ในหน่วย micro-second และทำไฟกระพริบ 1 Hz จาก timer นั้น
- ใช้ Timer ในการเรียกฟังก์ชัน ให้ทำงานด้วยความถี่คงที่โดยใช้ Interrupt
- ใช้ Timer ในการควบคุมความถี่การทำงาน ของ ADC
- Exercise
- office hour

STM32 Clock Configuration – Use Max Frequency at 100 MHz



1. ใช้ Timer นับเวลาปัจจุบัน ในหน่วย micro-second และทำไฟกระพริบ 1 Hz จาก timer นั้น





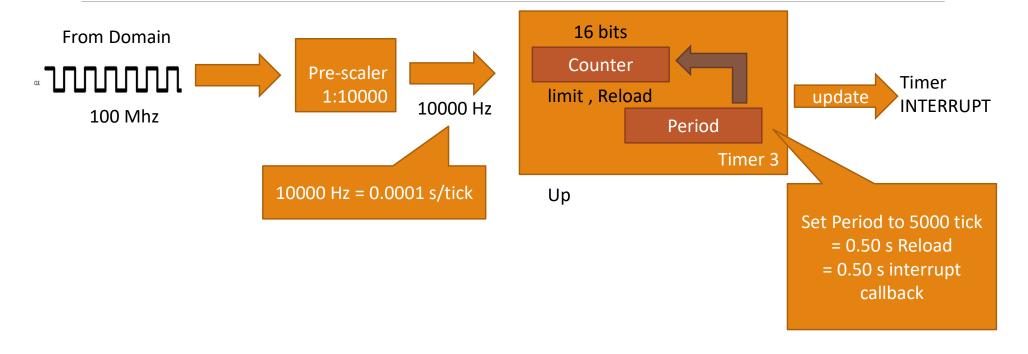
```
/* USER CODE BEGIN 2 */
//start Timer
HAL_TIM_Base_Start(&htim2);
/* USER CODE END 2 */
```

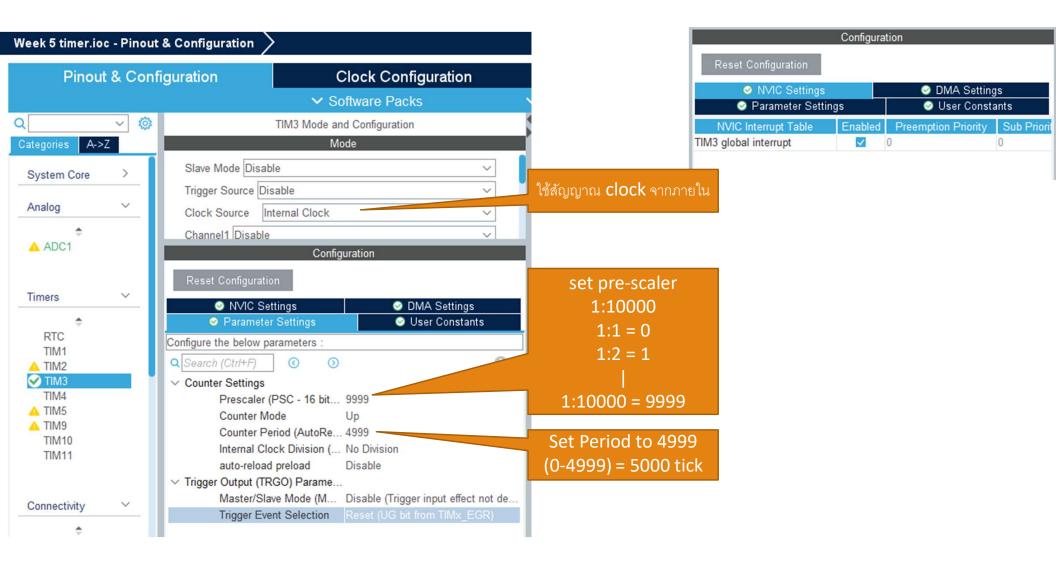
```
/* USER CODE BEGIN WHILE */
while (1)
{
    /* USER CODE END WHILE */

    /* USER CODE BEGIN 3 */
    //blink LED

    //use __HAL_TIM_GET_COUNTER(&htim2) like Hal_getTick()
    static uint32_t timestamp = 0;
    if(timestamp ≤ __HAL_TIM_GET_COUNTER(&htim2))
    {
        timestamp += 500000; //us
        HAL_GPIO_TogglePin(GPIOA, GPIO_PIN_5);
    }
}
/* USER CODE END 3 */
```

ใช้ Timer ในการเรียกฟังก์ชัน ให้ทำงานด้วยความถี่คงที่โดย ใช้ Interrupt





```
CHOC
                                                                   · MIECAUL MOLLE
> c stm32f4xx_hal_pwr.c
                                                        5644
                                                                   */
> c stm32f4xx_hal_rcc_ex.c
> c stm32f4xx_hal_rcc.c
                                                               __weak void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim)
                                                        5645
> c stm32f4xx hal tim ex.c
                                                        5646 {

✓ Ic stm32f4xx hal tim.c

                                                                   /* Prevent unused argument(s) compilation warning */
    stm32f4xx_hal.h
                                                        5647

    HAL_TIM_Base_Delnit(TIM_HandleTypeDef*): HAL_StatusTypeDef

                                                                   UNUSED(htim);
                                                        5648

    HAL_TIM_Base_GetState(TIM_HandleTypeDef*): HAL_TIM_StateTy

                                                        5649
    HAL_TIM_Base_Init(TIM_HandleTypeDef*): HAL_StatusTypeDef

    HAL_TIM_Base_MspDeInit(TIM_HandleTypeDef*): void

                                                                   /* NOTE : This function should not be modified, when the callback is needed,
                                                        5650

    HAL_TIM_Base_MspInit(TIM_HandleTypeDef*): void

                                                                                 the HAL_TIM_PeriodElapsedCallback could be implemented in the user file
                                                        5651

    HAL_TIM_Base_Start(TIM_HandleTypeDef*): HAL_StatusTypeDef

                                                        5652
                                                                    */

    HAL_TIM_Base_Start_DMA(TIM_HandleTypeDef*, uint32_t*, uint11

    HAL TIM Base Start IT(TIM HandleTypeDef*): HAL StatusTypeD

                                                        5653 }

    HAI TIM Base Stop(TIM HandleTypeDef*): HAI StatusTypeDef
```

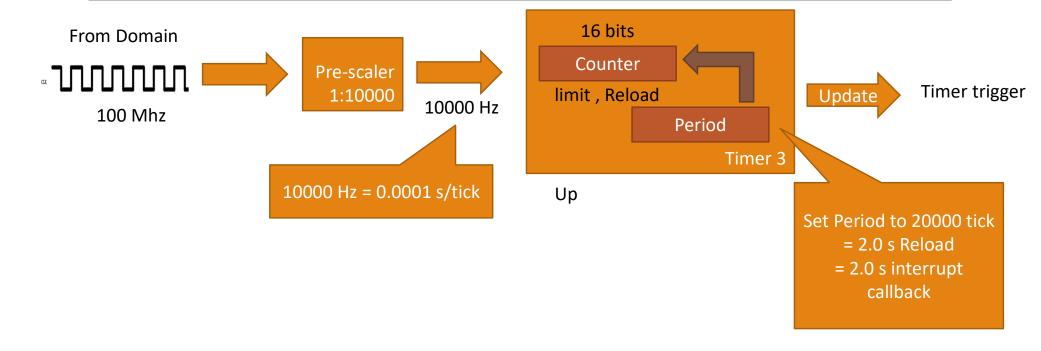
```
/* USER CODE BEGIN 2 */
//start Timer
HAL_TIM_Base_Start_IT(&htim3);
/* USER CODE END 2 */
```

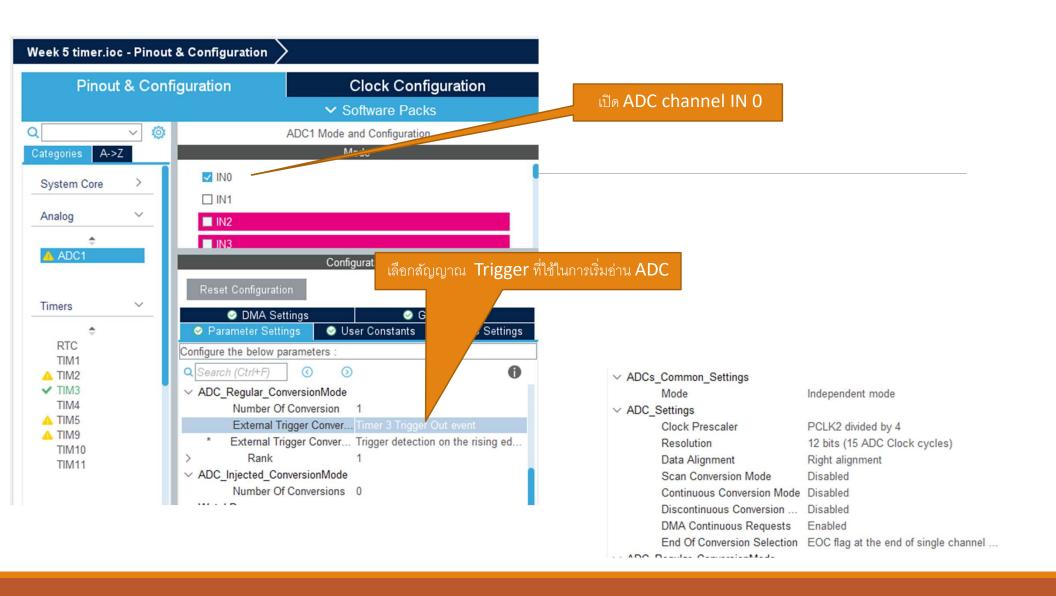
```
/* USER CODE BEGIN 4 */
//timer call back

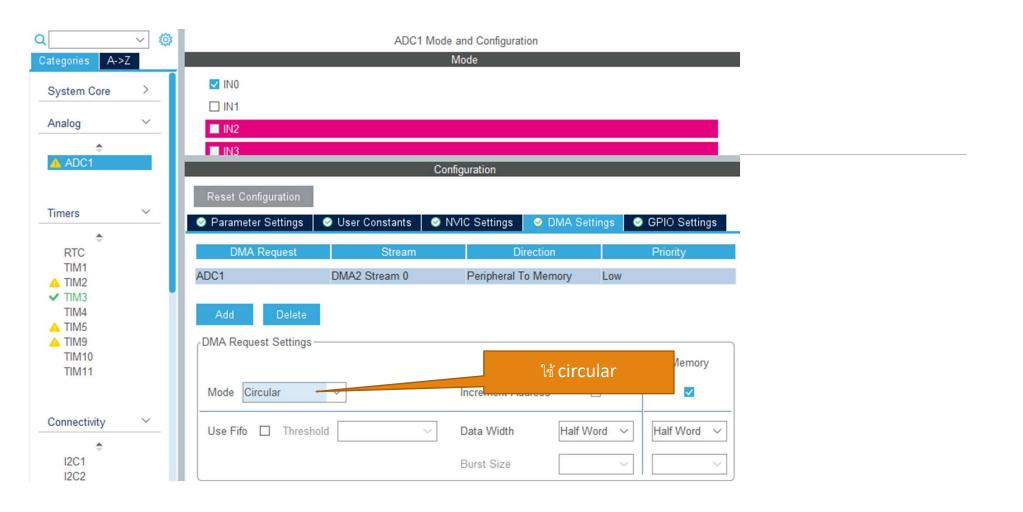
void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim)
{
    if(htim == &htim3) //check call back form tim3
    {
        //blinkLED
        HAL_GPIO_TogglePin(GPIOA, GPIO_PIN_5);
    }
}

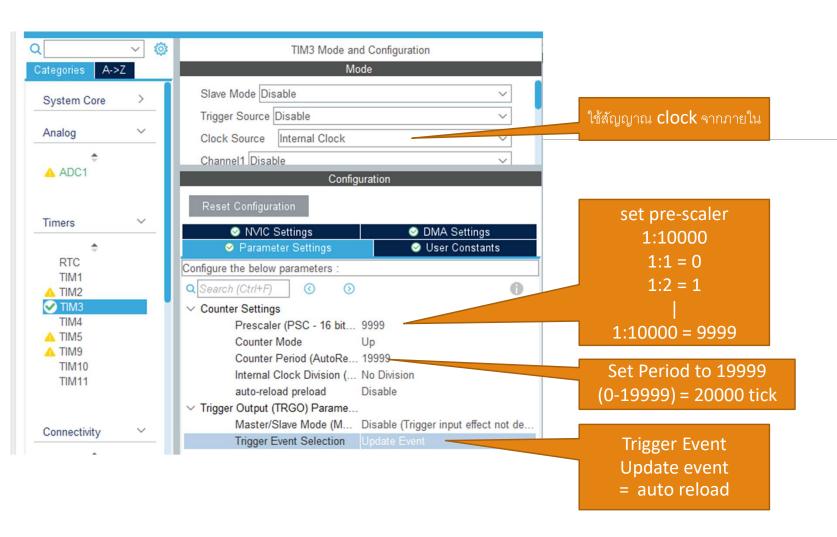
/* USER CODE END 4 */
```

ใช้ Timer ในการเรียก ADC ให้ทำงานด้วยความถี่คงที่โดย ใช้ Trigger









```
/* USER CODE BEGIN PV */
uint16_t ADCBuffer[10];
/* USER CODE END PV */

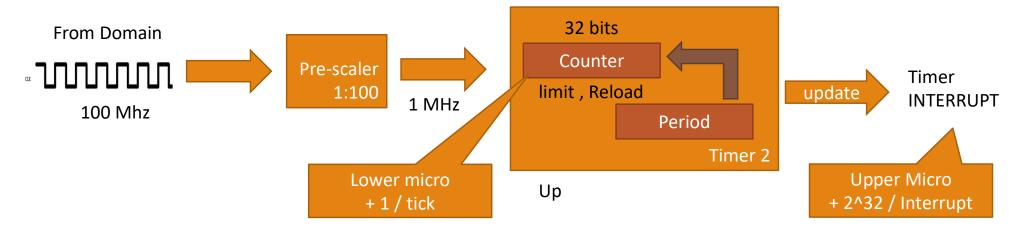
/* USER CODE BEGIN 2 */
//start Timer
HAL_ADC_Start_DMA(&hadc1,(uint32_t*)ADCBuffer,10);
HAL_TIM_Base_Start(&htim3);
/* USER CODE END 2 */
```

Exercise: Extended Timer with Interrupt Create Micros()

Problem : Timer 2 มีขนาด 32 bits ถ้าวิ่งด้วยความถี่ 1MHz จะ overflow ใน 4294967296 us หรือ 71 นาที

- ต้องการสร้าง function micros ที่ ทำงาน ได้อย่างต่อเนื่องโดยไม่ Overflow
 - ทางแก้ใข ใช้ 64 bits → overflow ใน 18,446,744,073,709,551,616 us = 584942 ปี
 - แต่ timer มีแค่ 32 bits
 - วิธีแก้ ใช้ Timer interrupt รวมกับ Timer Counter ในการแก้ไข

Exercise: Extended Timer with Interrupt Create Micros()



Real time = Lower + Upper Make function name micros()