# **AN1050** 应用笔记

使用 PY32C613

## IWDG/WWDG 的方法

#### 前言

PY32C613 内置两个看门狗,提供了更高的安全性,时间的精确性和使用的灵活性。两个看 门狗(独立看门狗和窗口看门狗)可用来检测和解决软件错误引起的故障, 当计数器达到给定的 超时值时,触发一个中断(仅适用于窗口型看门狗)或产生系统复位。

本应用笔记提供了含有配置独立看门狗和窗口看门狗的代码例程。

在本文档中, PY32 仅指表 1 中列出的产品系列。

表 1. 适用产品

类型	产品系列
微型控制器系列	PY32C613

## 目录

1	WD	G 功能简介	3
2			
	2.1	独立看门狗.	_
	2.2	窗口看门狗.	5
3	版本	历史	6

WDG 功能简介 AN1050

## 1 WDG 功能简介

WWG 分为 IWDG 和 WWDG,他们的特性如下图 1-1 所示。

表 1-1 IWDG 和 WWDG 的特性对比

100 - 100 - 1 H		
NO.	IWDG	WWDG
1.中文名	独立看门狗	窗口看门狗
2.时钟源	LSI	PCLK
3.计数方式	12 位递减	6 位递减
4.范围	只有下限	有上限和下限
5.中断	没有中断,超时直接复位	有中断,中断做复位前的函数操作
6.使用条件	避免程序跑飞或者进入死循环	避免程序不按预定逻辑执行

WDG 应用例程 AN1050

#### 2 WDG 应用例程

#### 2.1 独立看门狗

● 配置独立看门狗步骤:

步骤	操作	
1	使能 LSI 时钟	
2	初始化独立看门狗(分频系数,重装载值)	
3	在规定时间内喂狗	

- 独立看门狗配置代码介绍:打开我们的 IWDG 例程代码,此例程配置了独立看门狗重载装值为 1000ms,我们必须在 1000ms 内进行一次喂狗操作,即向 IWDG\_KR 寄存器中写入 0XAAAA, 否则将会产生复位。
  - 1. 打开例程代码,在 py32C613\_hal\_msp.c 文件中,HAL\_Msplnit 函数使能了 LSI 时钟,初始化了 LED。

```
void HAL_Msplnit(void)
{
    /* USER CODE BEGIN Msplnit 0 */
    BSP_LED_Init(LED_GREEN);

/* 使能 LSI 时钟 */
    __HAL_RCC_LSI_ENABLE();

/* 等待直到 LSI READY 置位 */
    while (READ_BIT(RCC->CSR, RCC_CSR_LSIRDY) == 0U) {;}
    /* USER CODE END Msplnit 0 */
}
```

2. 在 main.c 中初始化独立看门狗,配置预分频系数为 32, 然后重装载值为 1000, 即计数器 计数 1000 次, 即 1000ms 后如果没有进行喂狗会产生复位。

```
/*-3- Configure & Start the IWDG peripheral */
IwdgHandle.Instance = IWDG;
IwdgHandle.Init.Prescaler = IWDG_PRESCALER_32;//T=1MS
IwdgHandle.Init.Reload = (1000); //1ms*1000=1s
IwdgHandle.Init.Window = IWDG_WINDOW_DISABLE;
if(HAL_IWDG_Init(&IwdgHandle) != HAL_OK)

{
    /* Initialization Error */
    Error_Handler();
}
```

3. 在 main.c 中,程序执行的 while 循环里,我们要在 1000ms 内进行喂狗,否则将会发生复位。

```
/* Infinite loop */
while (1)
{
    /* Insert delay */
    HAL_Delay(900); //每 900ms 喂一次狗,可以正常运行
    /* 翻转 LED 灯 */
    BSP_LED_Toggle(LED_GREEN);
    /* Refresh IWDG: reload counter */
    if(HAL_IWDG_Refresh(&IwdgHandle) != HAL_OK)
```

WDG 应用例程 AN1050

```
{
    /* Refresh Error */
    Error_Handler();
}
```

#### 2.2 窗口看门狗

● 配置窗口看门狗步骤:

步骤	操作	
1	使能 WWDG 时钟	
2	配置窗口看门狗中断优先级,使能中断	
3	初始化窗口看门狗(时基,计数值,窗口值,唤醒	計事)
4	在唤醒中断里喂狗,即刷新计数器的值	

- 独立看门狗配置代码介绍: 打开我们的 WWDG\_IT 例程代码, 此样例演示了 WWDG 的 提前唤醒中断功能, 看门狗计数器向下计数到 0x40 时产生中断, 中断中喂狗, 可以确保看 门狗不会复位。
- 1. 打开例程代码,在 py32C613\_hal\_msp.c 文件中,HAL\_WWDG\_MspInit 函数使能了 WWDG 时钟,配置窗口看门狗的中断优先级。

```
void HAL_WWDG_MspInit(WWDG_HandleTypeDef *hwwdg)
{
    /* WWDG Peripheral clock enable */
    __HAL_RCC_WWDG_CLK_ENABLE();
    NVIC_SetPriority(WWDG_IRQn,0);
    NVIC_EnableIRQ(WWDG_IRQn);
}
```

2. 在 main.c 中初始化窗口看门狗,配置时基,计数值,窗口值和使能唤醒中断。

```
/* WWDG 模块初始化 */
WwdgHandle.Instance = WWDG;
WwdgHandle.Init.Prescaler = WWDG_PRESCALER_8;
WwdgHandle.Init.Window = 127;
WwdgHandle.Init.Counter = 127;
WwdgHandle.Init.EWIMode = WWDG_EWI_ENABLE;
if (HAL_WWDG_Init(&WwdgHandle) != HAL_OK)
{
    /* Initialization Error */
Error_Handler();
}
```

3. 窗口看门狗中断产生后,代码运行到中断回调函数 HAL\_WWDG\_EarlyWakeupCallback 里,在这里我们执行喂狗操作。

```
void HAL_WWDG_EarlyWakeupCallback(WWDG_HandleTypeDef *hwwdg)
{
    /* 刷新 WWDG 计数器 */
    if (HAL_WWDG_Refresh(hwwdg) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }
    /* 翻转 LED 灯 */
    BSP_LED_Toggle(LED_GREEN);
}
```

版本历史 AN1050

#### 3 版本历史

版本	日期	更新记录
V1.0	2023.11.21	初版



Puya Semiconductor Co., Ltd.

声明

普冉半导体(上海)股份有限公司(以下简称: "Puya")保留更改、纠正、增强、修改 Puya 产品和/或本文档的权利,恕不另行通知。用户可在下单前获取产品的最新相关信息。

Puya 产品是依据订单时的销售条款和条件进行销售的。

用户对 Puya 产品的选择和使用承担全责,同时若用于其自己或指定第三方产品上的,Puya 不提供服务支持且不对此类产品承担任何责任。

Puya 在此不授予任何知识产权的明示或暗示方式许可。

Puya 产品的转售,若其条款与此处规定不一致,Puya 对此类产品的任何保修承诺无效。

任何带有 Puya 或 Puya 标识的图形或字样是普冉的商标。所有其他产品或服务名称均为其各自所有者的财产。

本文档中的信息取代并替换先前版本中的信息。

普冉半导体(上海)股份有限公司 - 保留所有权利