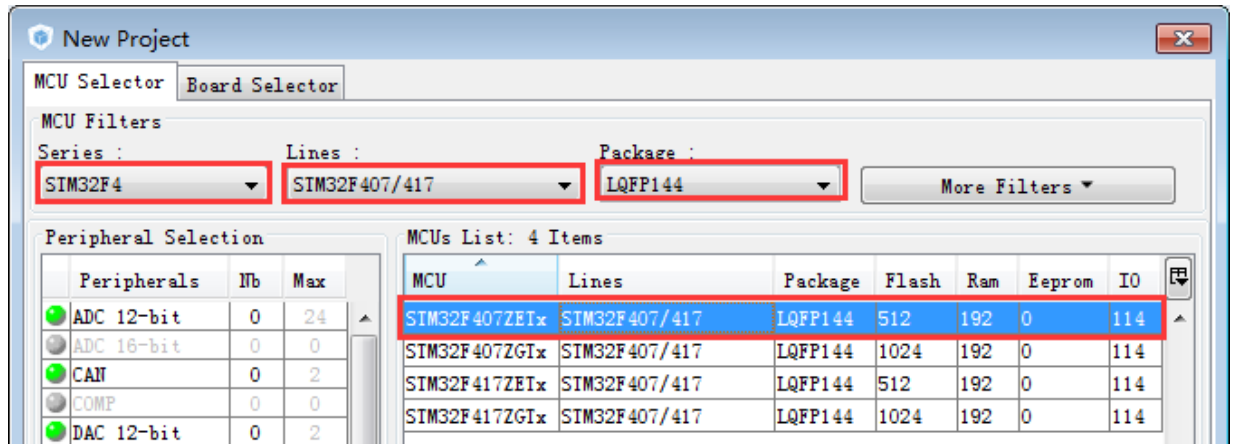


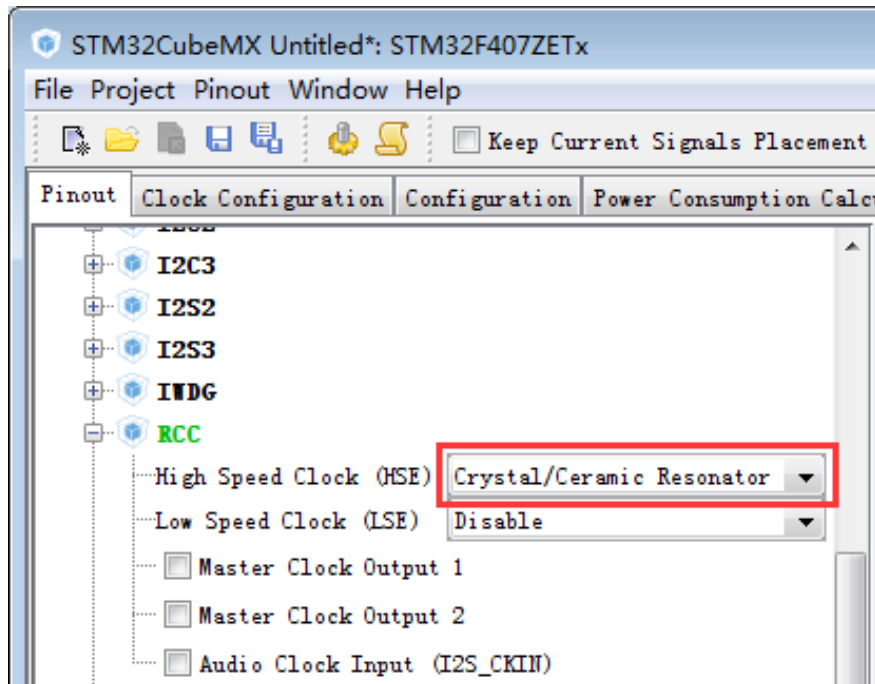
STM32Cube 学习之六：时钟树配置

假设已经安装好 STM32CubeMX 和 STM32CubeF4 支持包。

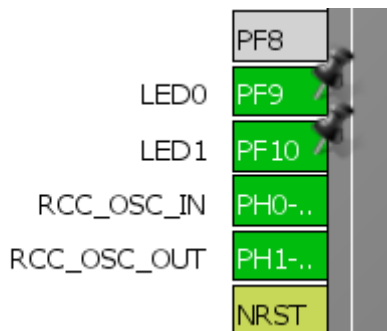
Step1.打开 STM32CubeMX，点击 “New Project”，选择芯片型号，STM32F407ZETx。



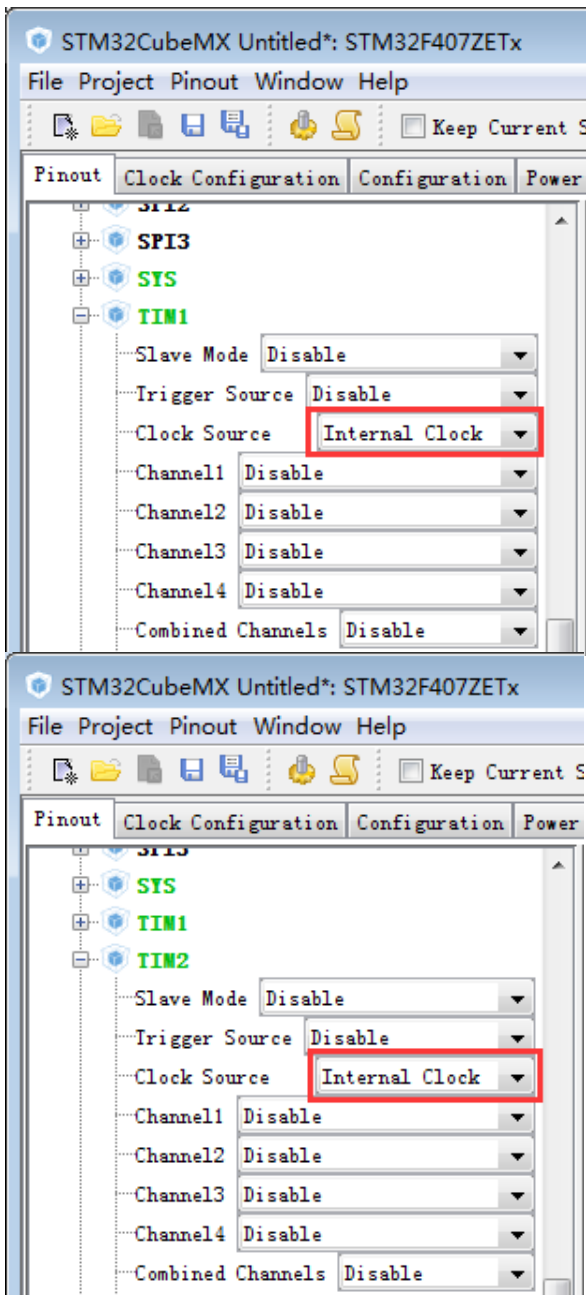
Step2. 在 Pinout 界面下配置使用外部晶振。



并配置 PF9，PF10 为输出模式，并输入用户标签 LED0，LED1。

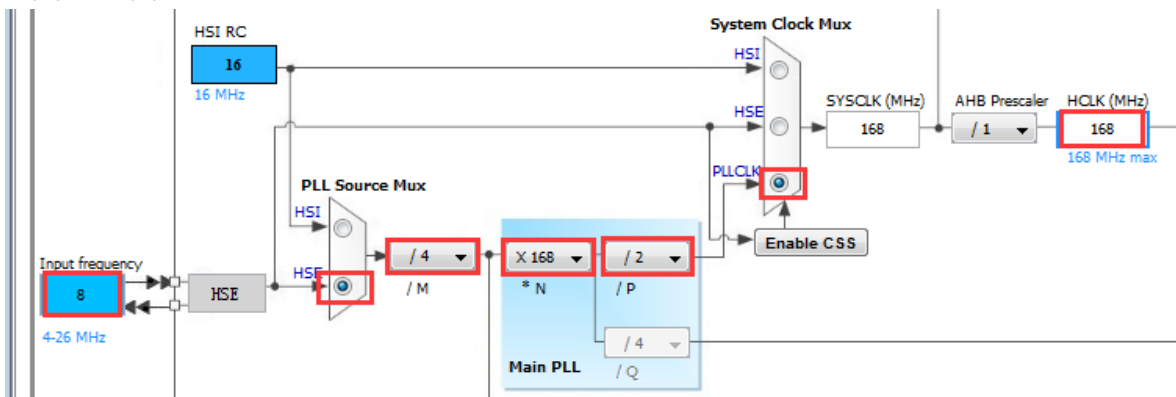


Step3.配置 TIM1 , TIM2 , 都使用内部时钟源。

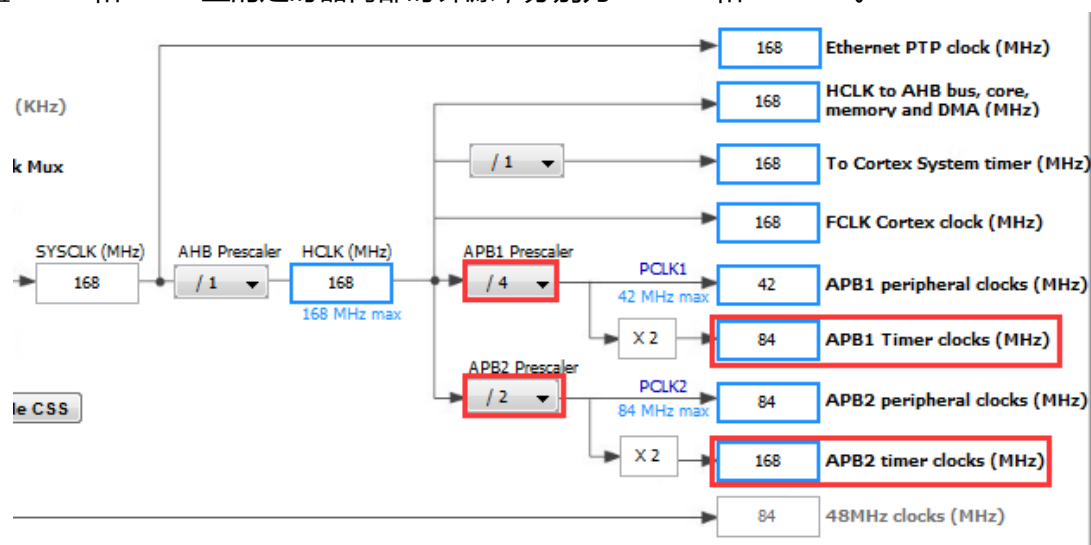


Step4.配置时钟树，使用外部 8M 晶振作为 PLL 输入，并使用 PLL 输出作为系统时钟。

根据下图配置，得到系统时钟为 168MHz。

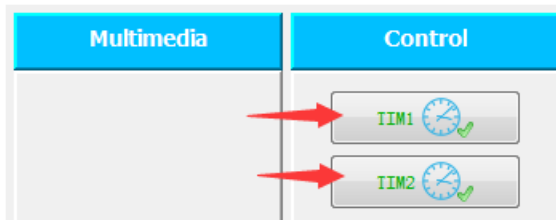


配置 APB1 和 APB2 上的定时器内部时钟源，分别为 84MHz 和 168MHz。

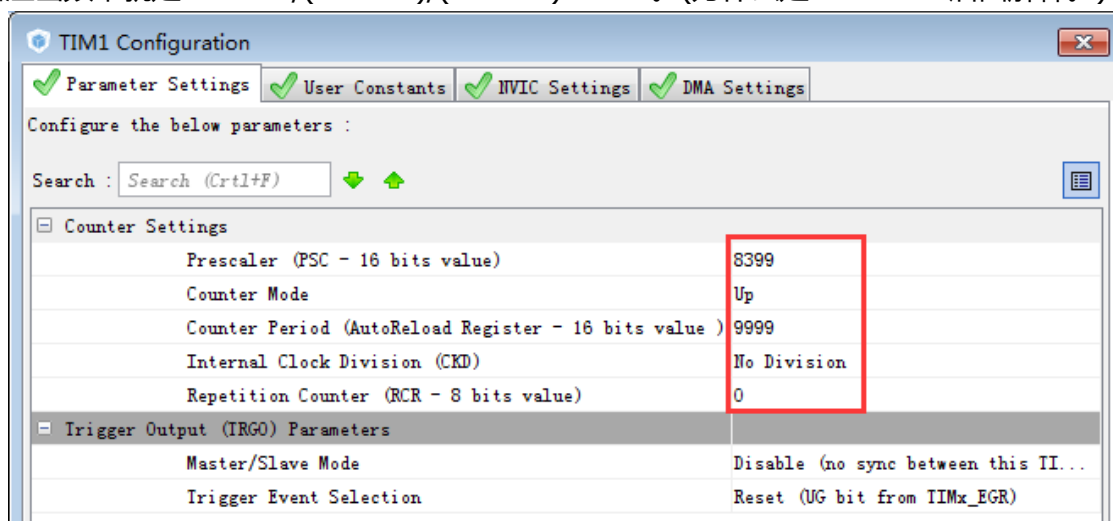


Step5.配置 TIM1 参数和 GPIO 的参数。

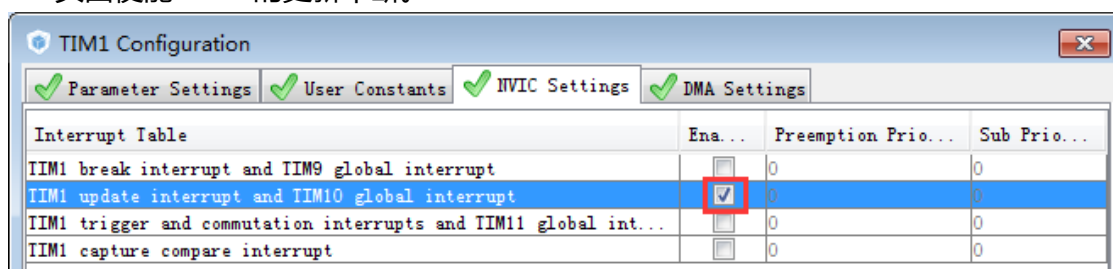
在 configuration 界面中点击 TIM1/ TIM2 按钮，可以进入参数配置界面。



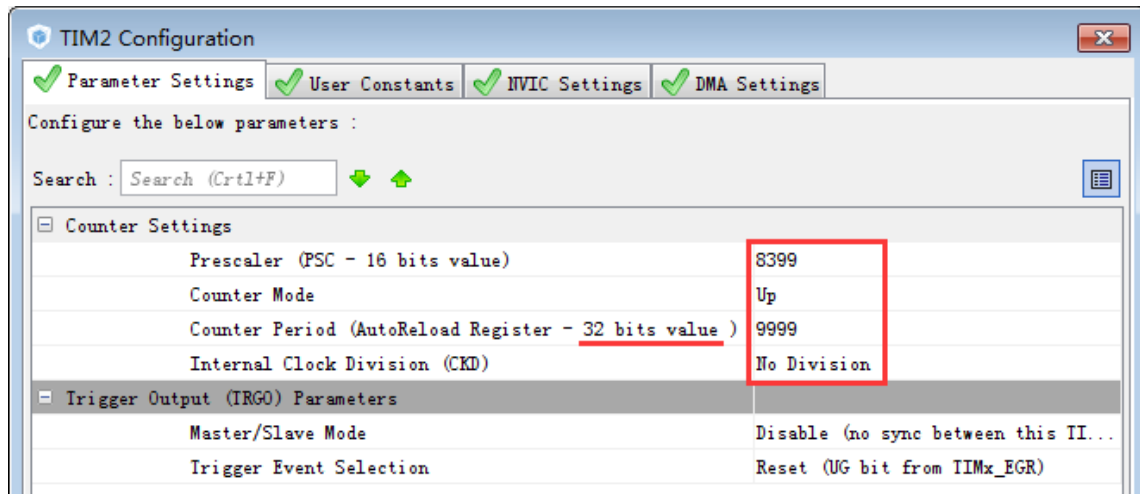
TIM1：在 Parameter Settings 页配置预分频系数为 8399，计数周期(自动加载值)为 9999，定时器溢出频率就是 $168\text{MHz}/(8399+1)/(9999+1) = 2\text{Hz}$ 。(为什么是 168MHz? 后面解释。)



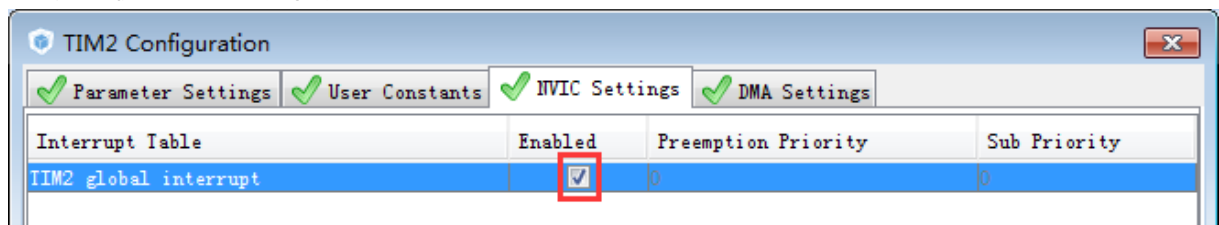
在 NVIC 页面使能 TIM1 的更新中断。



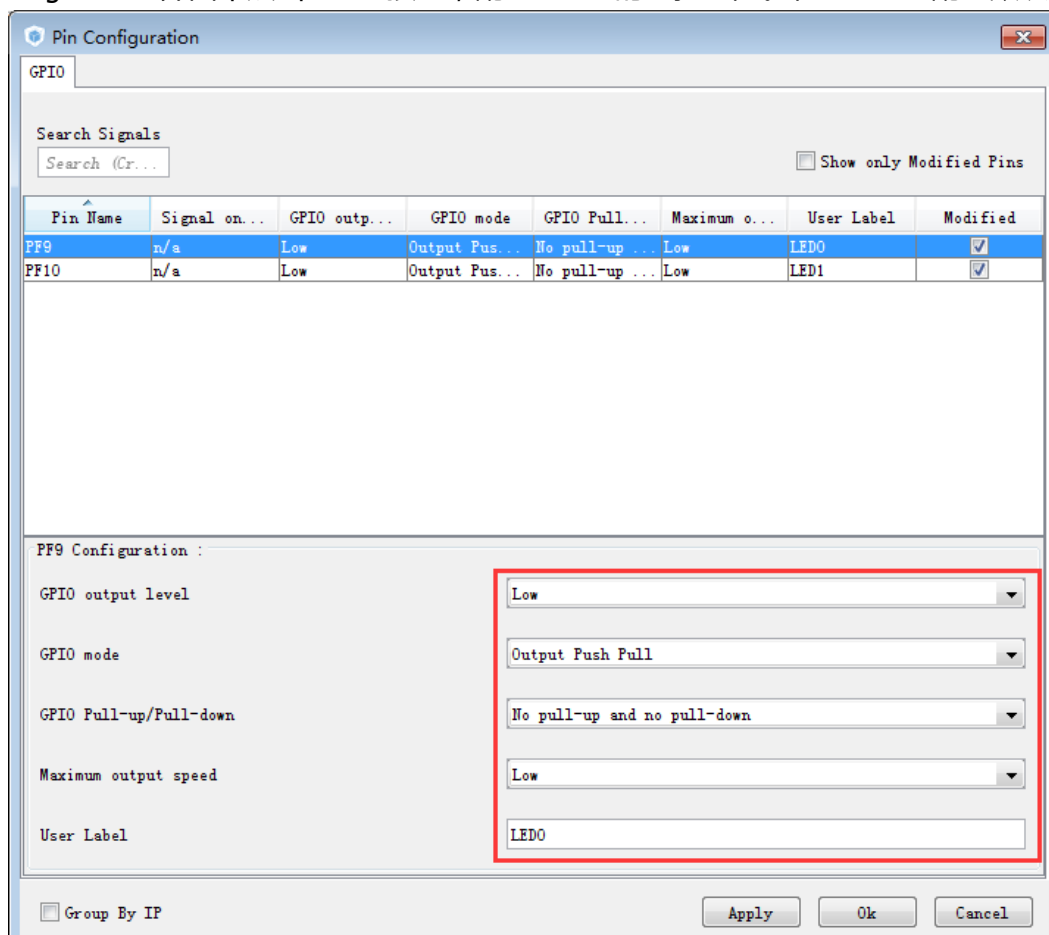
TIM2：在 Parameter Settings 页配置预分频系数为 8399，计数周期(自动加载值)为 9999，定时器溢出频率就是 $84\text{MHz}/(8399+1)/(9999+1) = 1\text{Hz}$ 。(为什么是 84MHz？后面解释。)



在 NVIC 页面使能 TIM2 的中断。

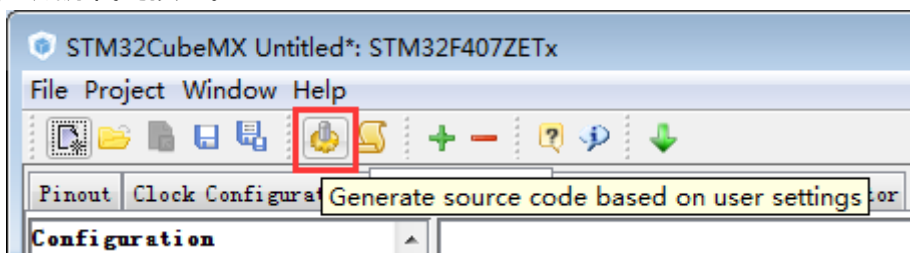


在 configuration 界面中点击 GPIO 按钮，配置 GPIO 的上拉电阻。在此 GPIO 配置默认即可。

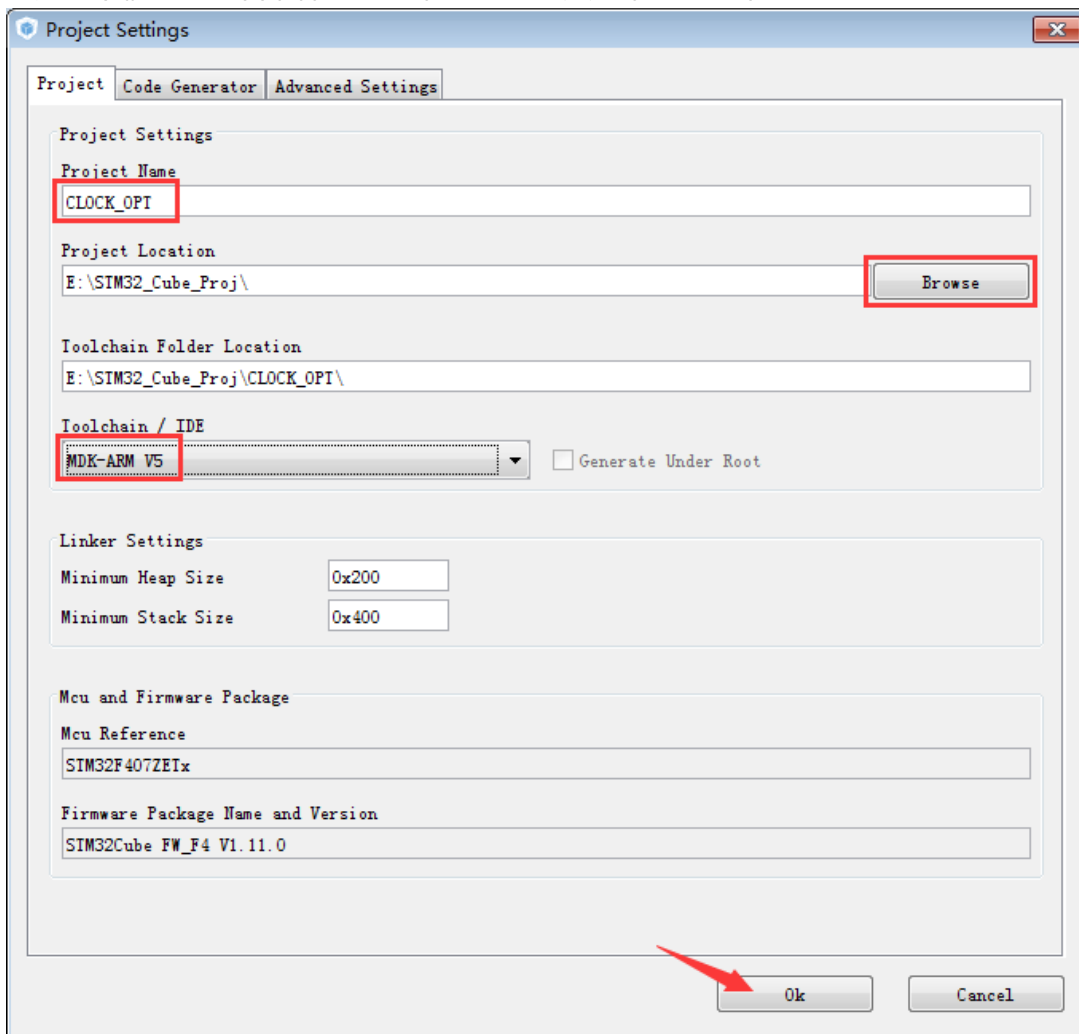


Step6.生成源代码。

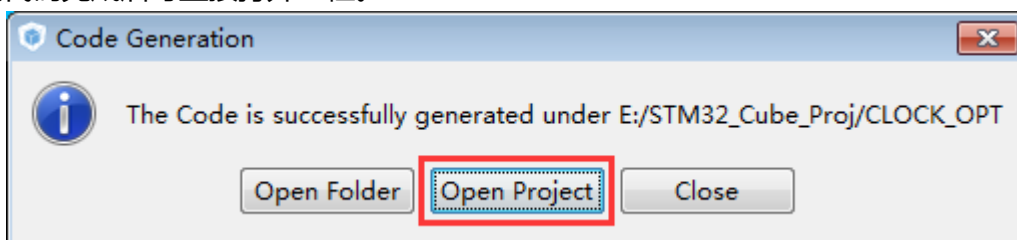
点击生成源代码按钮。



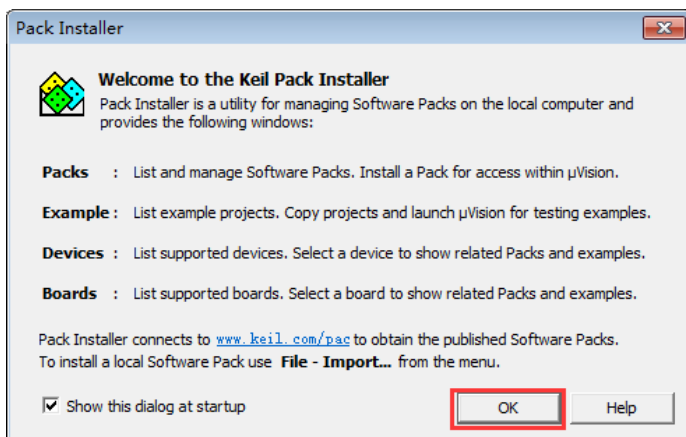
在设置界面中输入工程名，保存路径，工程 IDE 类型，点 OK 即可。



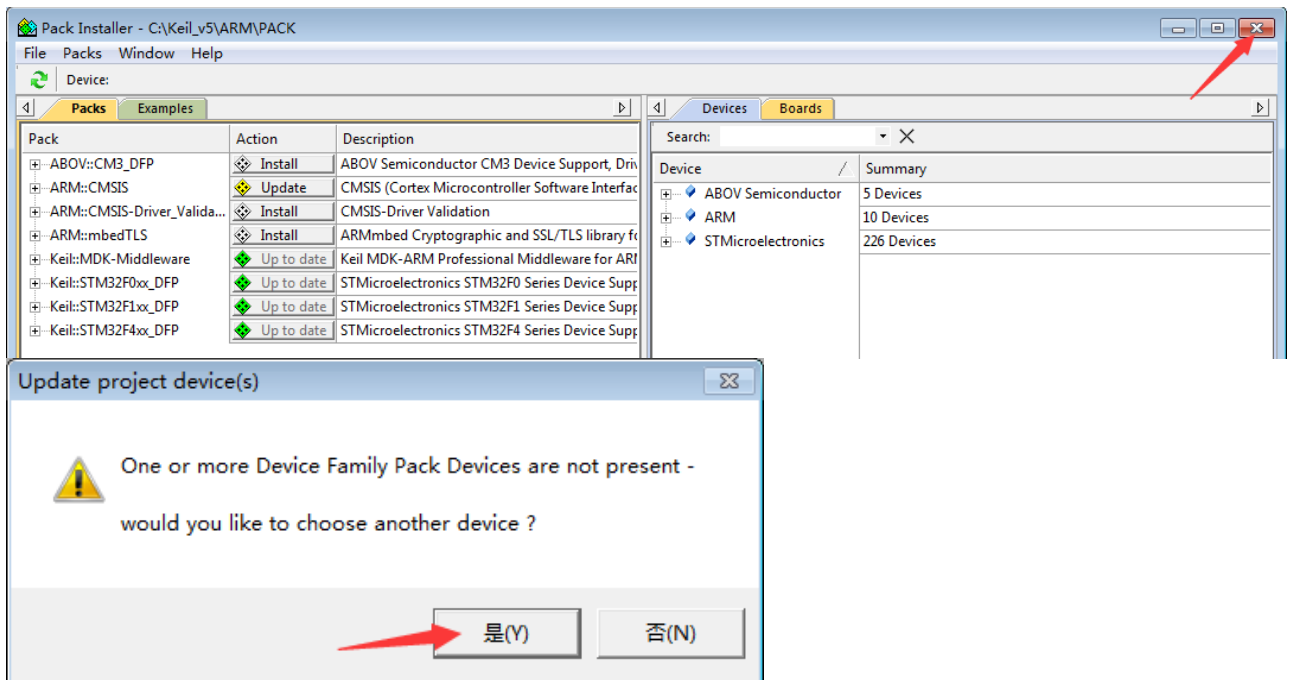
生成代码完成后可直接打开工程。



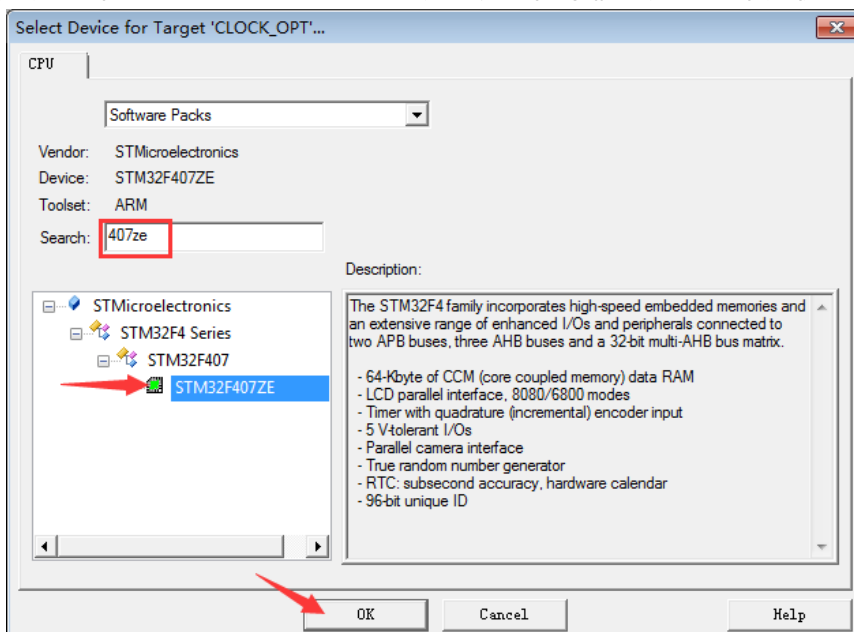
弹出如下对话框时，如果已经安装了 F4 的支持包，则点击 OK 关闭。如果没有安装，则点击界面中的 [www.keil.com/...](http://www.keil.com/) 链接，找到芯片的支持包，然后安装。



关闭后面的界面。



点击“是”，然后选择芯片型号。可以在搜索框中输入关键字，加快选择速度。



Step7.添加功能代码。

在 main 文件/* USER CODE BEGIN 4 */和/* USER CODE END 4 */注释之间加入下面代码。

```
215 /* USER CODE BEGIN 4 */
216 void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim)
217 {
218     if (TIM1 == htim->Instance) {
219         HAL_GPIO_TogglePin(LED0_GPIO_Port, LED0_Pin);
220     }
221     if (TIM2 == htim->Instance) {
222         HAL_GPIO_TogglePin(LED1_GPIO_Port, LED1_Pin);
223     }
224 }
225 /* USER CODE END 4 */
```

在 main 函数的 while(1)之前启动 TIM1、TIM2 并使能它们的中断功能。

```
84 /* USER CODE BEGIN 2 */
85 HAL_TIM_Base_Start_IT(&htim1);
86 HAL_TIM_Base_Start_IT(&htim2);
87 /* USER CODE END 2 */
```

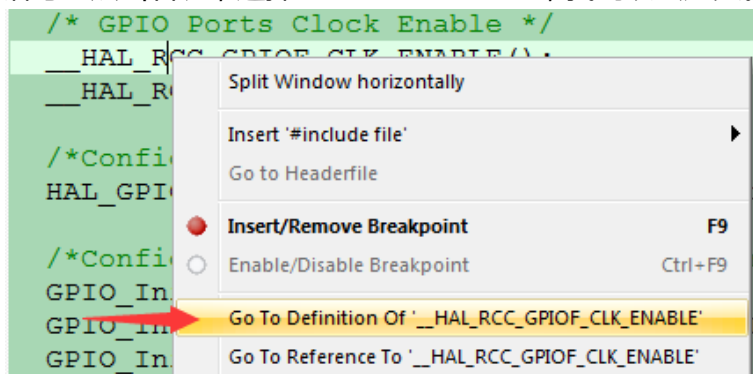
至此，完成整个工程。编译下载，现象就是 LED0 和 LED1 循环闪烁，LED0 亮 0.5 秒灭 0.5 秒，LED1 亮 1 秒灭 1 秒。

前面 Step5 留了一个问题，本例中为什么 TIM1 用到时钟是 168MHz，而 TIM2 用的是 84MHz？怎么才能知道某个定时器使用内部时钟源时，使用的是时钟树上 APB1 的分支还是 APB2 分支呢？

答案是，我也记不住 STM32 的时钟树是怎么分配的。但是有一个简单的方法，就是查看库文件中的宏定义。在任意一个用 CubeMX 生成的 MDK 工程中，打开 main.c 文件，找到任何一个使能外设时钟的语句，比如下图的使能 GPIO 时钟。

```
194 void MX_GPIO_Init(void)
195 {
196
197     GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStruct;
198
199     /* GPIO Ports Clock Enable */
200     __HAL_RCC_GPIOF_CLK_ENABLE();
201     __HAL_RCC_GPIOH_CLK_ENABLE();
202 }
```

在该语句上点击右键，选择 Go To Definition...，找到该宏定义。



在该宏定义中，找到 RCC 开头的宏，继续右键 Go To Definition...

```
#define __HAL_RCC_GPIOF_CLK_ENABLE() do { \
    __IO uint32_t tmpreg = 0x00U; \
    SET_BIT(RCC->AHB1ENR, RCC_AHB1ENR_GPIOFEN); \
    /* Delay after an RCC peripheral clock enabling */ \
    tmpreg = READ_BIT(RCC->AHB1ENR, RCC_AHB1ENR_GPIOFEN); \
    UNUSED(tmpreg); \
} while(0)
```

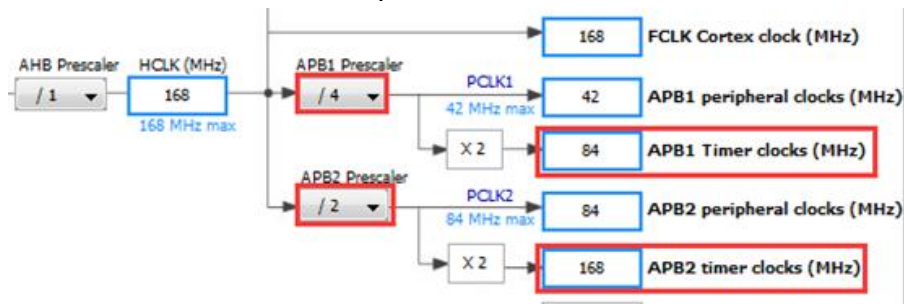
即可在 stm32f407xx.h 中找到。由下图可知，所有的 GPIO 时钟都来自 AHB1。

```
5076 /***** Bit definition for RCC_AHB1ENR register *****/
5077 #define RCC_AHB1ENR_GPIOAEN ((uint32_t)0x00000001U)
5078 #define RCC_AHB1ENR_GPIOBEN ((uint32_t)0x00000002U)
5079 #define RCC_AHB1ENR_GPIOCEN ((uint32_t)0x00000004U)
5080 #define RCC_AHB1ENR_GPIODEN ((uint32_t)0x00000008U)
5081 #define RCC_AHB1ENR_GPIOEEN ((uint32_t)0x00000010U)
5082 #define RCC_AHB1ENR_GPIOFEN ((uint32_t)0x00000020U)
5083 #define RCC_AHB1ENR_GPIOGEN ((uint32_t)0x00000040U)
5084 #define RCC_AHB1ENR_GPIOHEN ((uint32_t)0x00000080U)
5085 #define RCC_AHB1ENR_GPIOIEN ((uint32_t)0x00000100U)
5086 #define RCC_AHB1ENR_CRCEN ((uint32_t)0x00001000U)
5087 #define RCC_AHB1ENR_BKPSRAMEN ((uint32_t)0x00040000U)
5088 #define RCC_AHB1ENR_CCMDATARAMEN ((uint32_t)0x00100000U)
5089 #define RCC_AHB1ENR_DMA1EN ((uint32_t)0x00200000U)
5090 #define RCC_AHB1ENR_DMA2EN ((uint32_t)0x00400000U)
```

在该宏定义的上下查找，就可以找到和 TIM1，TIM2 相关的时钟使能宏定义，如下图：

```
5107 /***** Bit definition for RCC_APB1ENR register *****/
5108 #define RCC_APB1ENR_TIM2EN ((uint32_t)0x00000001U)
5109 #define RCC_APB1ENR_TIM3EN ((uint32_t)0x00000002U)
5110 #define RCC_APB1ENR_TIM4EN ((uint32_t)0x00000004U)
5111 #define RCC_APB1ENR_TIM5EN ((uint32_t)0x00000008U)
5112 #define RCC_APB1ENR_TIM6EN ((uint32_t)0x00000010U)
5113 #define RCC_APB1ENR_TIM7EN ((uint32_t)0x00000020U)
5114 #define RCC_APB1ENR_TIM12EN ((uint32_t)0x00000040U)
5115 #define RCC_APB1ENR_TIM13EN ((uint32_t)0x00000080U)
5116 #define RCC_APB1ENR_TIM14EN ((uint32_t)0x00000100U)
5117 #define RCC_APB1ENR_WWDGEN ((uint32_t)0x00000800U)
5118 #define RCC_APB1ENR_SPI2EN ((uint32_t)0x00004000U)
5119 #define RCC_APB1ENR_SPI3EN ((uint32_t)0x00008000U)
5120 #define RCC_APB1ENR_USART2EN ((uint32_t)0x00020000U)
5121 #define RCC_APB1ENR_USART3EN ((uint32_t)0x00040000U)
5122 #define RCC_APB1ENR_UART4EN ((uint32_t)0x00080000U)
5123 #define RCC_APB1ENR_UART5EN ((uint32_t)0x00100000U)
5124 #define RCC_APB1ENR_I2C1EN ((uint32_t)0x00200000U)
5125 #define RCC_APB1ENR_I2C2EN ((uint32_t)0x00400000U)
5126 #define RCC_APB1ENR_I2C3EN ((uint32_t)0x00800000U)
5127 #define RCC_APB1ENR_CAN1EN ((uint32_t)0x02000000U)
5128 #define RCC_APB1ENR_CAN2EN ((uint32_t)0x04000000U)
5129 #define RCC_APB1ENR_PWREN ((uint32_t)0x10000000U)
5130 #define RCC_APB1ENR_DACEN ((uint32_t)0x20000000U)
5131
5132 /***** Bit definition for RCC_APB2ENR register *****/
5133 #define RCC_APB2ENR_TIM1EN ((uint32_t)0x00000001U)
5134 #define RCC_APB2ENR_TIM8EN ((uint32_t)0x00000002U)
5135 #define RCC_APB2ENR_USART1EN ((uint32_t)0x00000010U)
5136 #define RCC_APB2ENR_USART6EN ((uint32_t)0x00000020U)
5137 #define RCC_APB2ENR_ADC1EN ((uint32_t)0x00000100U)
5138 #define RCC_APB2ENR_ADC2EN ((uint32_t)0x00000200U)
5139 #define RCC_APB2ENR_ADC3EN ((uint32_t)0x00000400U)
5140 #define RCC_APB2ENR_SDIOEN ((uint32_t)0x00000800U)
5141 #define RCC_APB2ENR_SPI1EN ((uint32_t)0x00001000U)
5142 #define RCC_APB2ENR_SYSCFGEN ((uint32_t)0x00004000U)
5143 #define RCC_APB2ENR_TIM9EN ((uint32_t)0x00010000U)
5144 #define RCC_APB2ENR_TIM10EN ((uint32_t)0x00020000U)
5145 #define RCC_APB2ENR_TIM11EN ((uint32_t)0x00040000U)
5146 #define RCC_APB2ENR_SPI5EN ((uint32_t)0x00100000U)
5147 #define RCC_APB2ENR_SPI6EN ((uint32_t)0x00200000U)
5148
5149
```

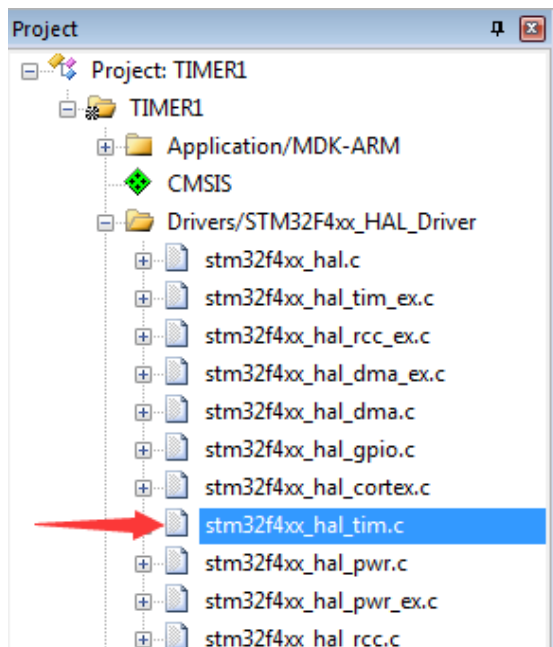

从图中可知，定时器 TIM2~TIM7 以及 TIM12~TIM14 的时钟来自 APB1，而 TIM1、TIM8、TIM9 的时钟来自 APB2。根据 Step4 的配置，APB1=84MHz，APB2=168MHz。



所以 Step5 配置 TIM1 时使用的是 168MHz，配置 TIM2 时使用的则是 84MHz。

特别说明：

因为 CubeMX 生成的 MDK 工程已经包含了配置中用到的外设相关文件，如下图：



打开 stm32f4xx_hal_tim.c，并点击右键，选择相应条目即可打开 stm32f4xx_hal_tim.h 文件，在以 HAL_开头的函数中，找到启动并使能定时器中断的函数，如下图：

```
1138 /* Time Base functions *****/
1139 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Init(TIM_HandleTypeDef *htim);
1140 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_DeInit(TIM_HandleTypeDef *htim);
1141 void HAL_TIM_Base_MspInit(TIM_HandleTypeDef *htim);
1142 void HAL_TIM_Base_MspDeInit(TIM_HandleTypeDef *htim);
1143 /* Blocking mode: Polling */
1144 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start(TIM_HandleTypeDef *htim);
1145 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop(TIM_HandleTypeDef *htim);
1146 /* Non-Blocking mode: Interrupt */
1147 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start_IT(TIM_HandleTypeDef *htim);
1148 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop_IT(TIM_HandleTypeDef *htim);
1149 /* Non-Blocking mode: DMA */
1150 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start_DMA(TIM_HandleTypeDef *htim, u
1151 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop_DMA(TIM_HandleTypeDef *htim);
```

定时器周期中断回调函数，在 1304 行。该函数的实现是用__weak 定义的，在用户文件中重定义即可，如 Step7 步骤所示。

```
1303  /* Callback in non blocking modes (Interrupt and DMA) **** */
1304  void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);
1305  void HAL_TIM_OC_DelayElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);
1306  void HAL_TIM_IC_CaptureCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);
1307  void HAL_TIM_PWM_PulseFinishedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);
1308  void HAL_TIM_TriggerCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);
1309  void HAL_TIM_ErrorCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);
1310
```

另外，GPIO 操作的函数在 stm32f4xx_hal_gpio.c 和.h 文件中。

```
252  /* IO operation functions **** */
253  GPIO_PinState HAL_GPIO_ReadPin(GPIO_TypeDef* GPIOx, uint16_t GPIO_Pin);
254  void HAL_GPIO_WritePin(GPIO_TypeDef* GPIOx, uint16_t GPIO_Pin, GPIO_PinState PinState);
255  void HAL_GPIO_TogglePin(GPIO_TypeDef* GPIOx, uint16_t GPIO_Pin);
256  HAL_StatusTypeDef HAL_GPIO_LockPin(GPIO_TypeDef* GPIOx, uint16_t GPIO_Pin);
257  void HAL_GPIO_EXTI_IRQHandler(uint16_t GPIO_Pin);
258  void HAL_GPIO_EXTI_Callback(uint16_t GPIO_Pin);
```

上面用到的 LED 端口宏定义，在 CubeMX 生成的工程目录\Inc\mxconstants.h 文件中。

```
41  #define LED0_Pin GPIO_PIN_9
42  #define LED0_GPIO_Port GPIOF
43  #define LED1_Pin GPIO_PIN_10
44  #define LED1_GPIO_Port GPIOF
```

官方例程请参考 stm32cubef4.zip 解压后

STM32Cube_FW_F4_V1.11.0\Projects\STM324xG_EVAL\Examples\RCC\RCC_ClockConfig 目录下的工程。

