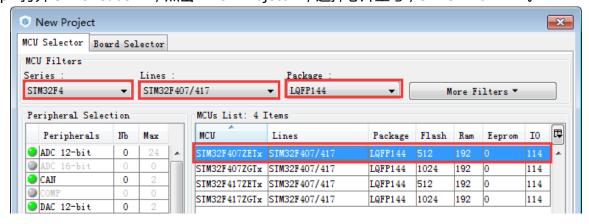
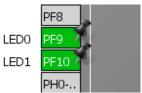
STM32Cube 学习之五: 定时器中断

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

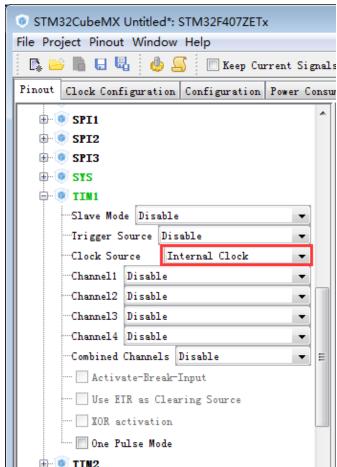
Step1.打开 STM32CubeMX,点击"New Project",选择芯片型号,STM32F407ZETx。



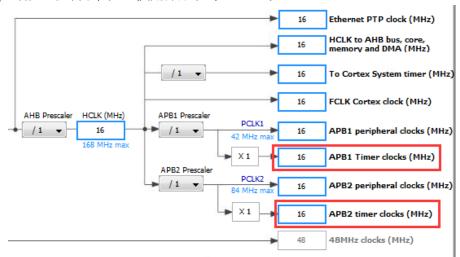
Step2.在 Pinout 界面下配置 PF9, PF10 为输出模式,并输入用户标签 LED0, LED1。



Step3.配置 TIM1,使用内部时钟源。



Step4.配置时钟树,在此使用默认值,16MHz。

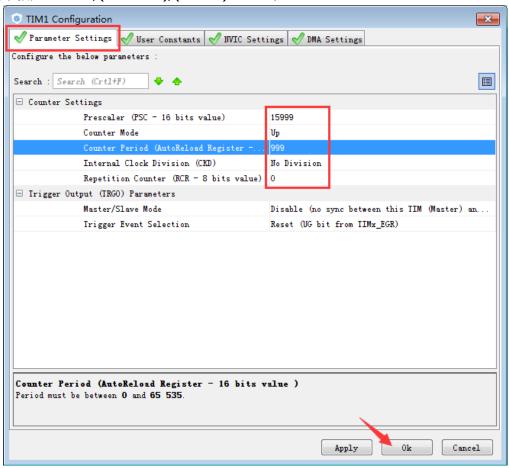


Step5.配置 TIM1 参数和 GPIO 的参数。

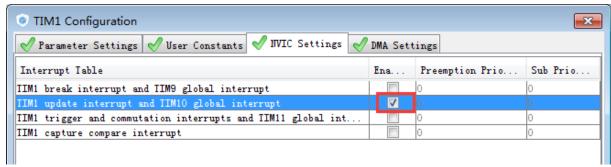
在 configuration 界面中点击 TIM1 按钮,可以进入参数配置界面。



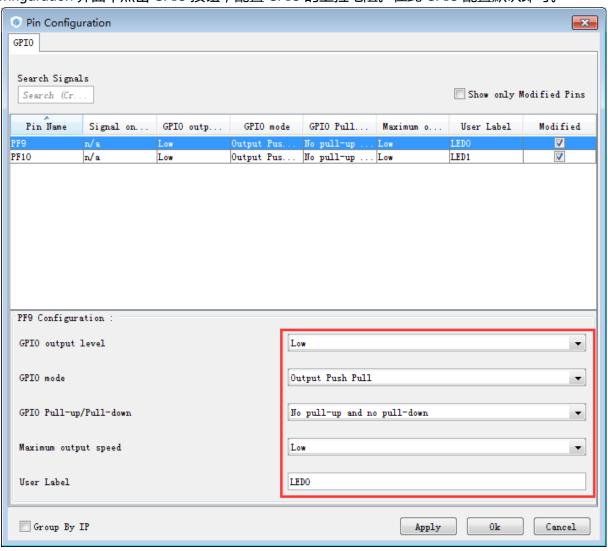
在 Parameter Settings 页配置预分频系数为 15999, 计数周期(自动加载值)为 999, 定时器溢出频率就是 16MHz/(15999+1)/(999+1) = 1Hz。



在 NVIC 页面使能 TIM1 的更新中断。

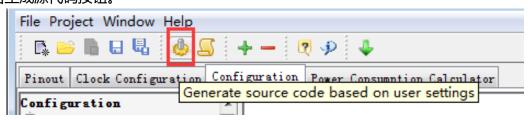


在 configuration 界面中点击 GPIO 按钮,配置 GPIO 的上拉电阻。在此 GPIO 配置默认即可。

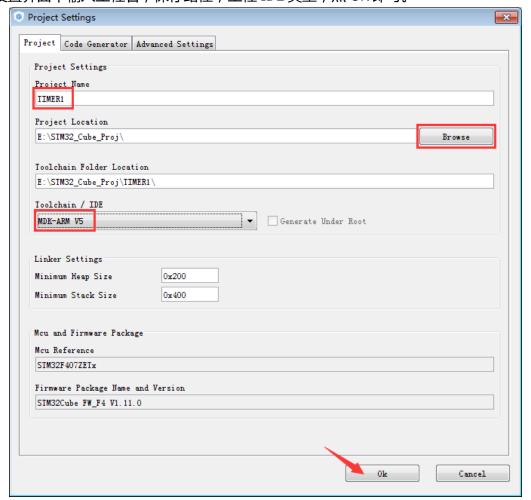


Step6.生成源代码。

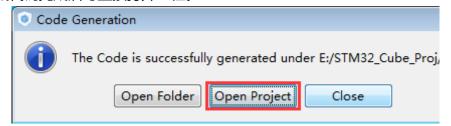
点击生成源代码按钮。



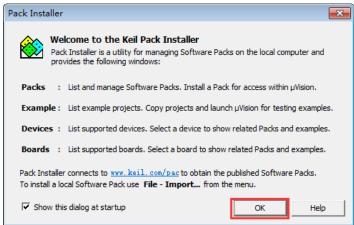
在设置界面中输入工程名,保存路径,工程 IDE 类型,点 OK 即可。



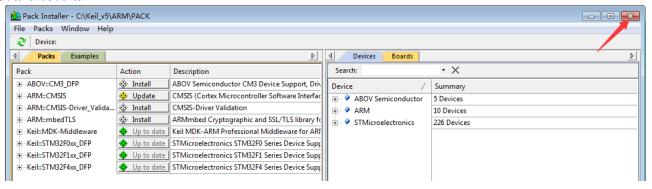
生成代码完成后可直接打开工程。



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/...链接,找到芯片的支持包,然后安装。

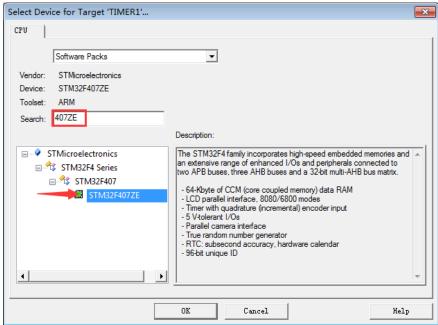


关闭后面的界面。





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。

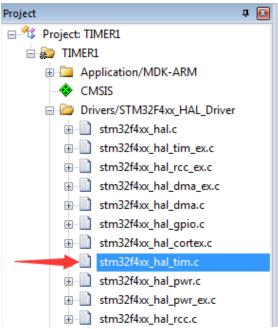
在 main 函数的 while(1)之前启动 TIM1 并使能其中断功能。

```
80
81
      /* USER CODE BEGIN 2 */
        HAL TIM Base Start IT(&htim1);
82
        USER CODE END 2 */
83
84
85
      /* Infinite loop */
      /* USER CODE BEGIN WHILE */
86
87
      while (1)
88 🖹
      /* USER CODE END WHILE */
89
90
91
      /* USER CODE BEGIN 3 */
92
93
```

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

特别说明:

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 HAL 开头的函数中 , 找到使能定时器中断的函数 , 如下图 :

```
1138 /* Time Base functions
     HAL StatusTypeDef HAL TIM Base Init(TIM HandleTypeDef *htim);
1139
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);
      /* Blocking mode: Polling */
1143
     HAL StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start(TIM_HandleTypeDef *htim);
1144
     HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop(TIM_HandleTypeDef *htim);
1145
      /* Non-Blocking mode: Interrupt *
1146
     HAL StatusTypeDef HAL TIM Base Start IT (TIM HandleTypeDef *htim);
1147
1148
     HAL StatusTypeDef HAL TIM Base Stop IT(TIM HandleTypeDef *htim);
      /* Non-Blocking mode: DMA */
1149
1150
     HAL StatusTypeDef HAL TIM Base Start DMA(TIM HandleTypeDef *htim, u
     HAL StatusTypeDef HAL TIM Base Stop DMA(TIM HandleTypeDef *htim);
1151
```

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。

```
/* 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
```

应注意,上图的这一组回调函数接口,是所有定时器共用的。所以,如果在实际应用中开启了多个定时器中断,则需要像 Step7 步骤中的代码一样,先判断是哪一个定时器的中断。

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

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。

```
#define LED0_Pin GPIO_PIN_9

#define LED0_GPIO_Port GPIOF

#define LED1_Pin GPIO_PIN_10

#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\TIM\TIM_TimeBase 目录下的工程。

