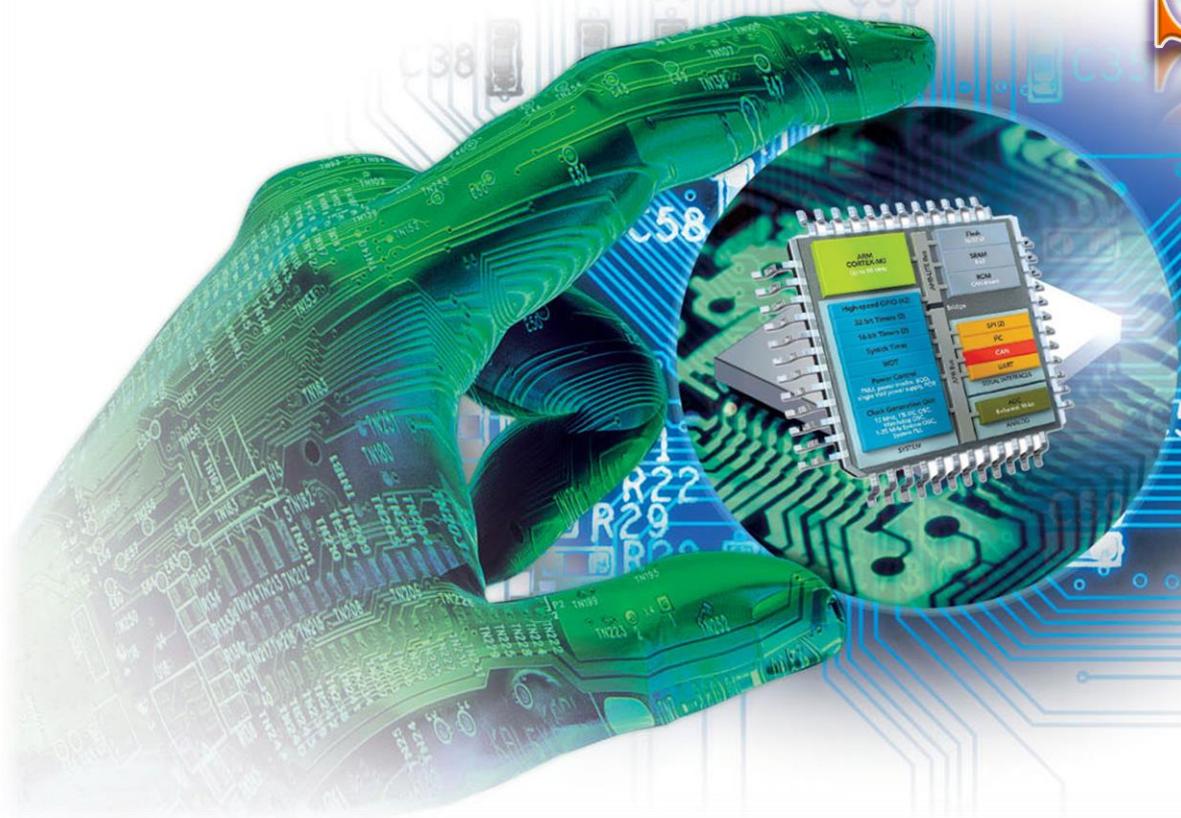


مُتَحَكِّمَات

STM32

3



موجو عاٹ المعاڑة:

Exceptions Overview

Micro-Coded Interrupts

Exception Types

System Exceptions

متڪم NVIC

أنماط عمل المعالج

مصطلاح الـ Preemption

Interrupt Lifecycle

Configure Interrupts

نظرة عامة عن مفهوم الاستثناءات: Exceptions Overview

- المقاطعة هي حدث غير متزامن يتسبب في إيقاف تنفيذ الكود الحالى اعتمادا على مبدأ الأولوية
- تنشأ المقاطعات من خلال الـ hardware أو من البرنامج نفسه الـ software
- يتم التحكم بالمقاطعات المتحكم Interrupt Controller) NVIC(Nested Vectored
- توفر معالجات ARM هيكيلية خاصة للتعامل مع الاستثناءات/ المقاطعات وتدعى Micro-Coded Architecture حيث يتم تكديس المقاطعات ثم البدء بمعالجتها حسب أولويتها ثم العودة لاستكمال تنفيذ البرنامج الرئيسي وكل ذلك يتم Hardware أي بدون التدخل من قبل المعالج مما يعني سرعة استجابة أعلى للاستثناءات وتخفيض الضغط عن المعالج بالإضافة إلى مرونة أعلى في العمل والقدرة على دعم أنظمة الزمن الحقيقي RTOS

نظرة عامة عن مفهوم الاستثناءات: Exceptions Overview

يتم الدخول إلى المقاطعة والخروج منها عن طريق الـ **Hardware** من خلال الخطوات التالية:

- ❑ حفظ واستعادة (processor context) وتشمل حالة المعالج لحظة حدوث المقاطعة بما في ذلك حالة وقيم المسجلات) عند حدوث المقاطعة وعند العودة منها لاستكمال تنفيذ البرنامج الرئيسي انطلاقاً من التعليمة التي تم التوقف عنها عند حدوث المقاطعة.
- ❑ يُسمح باكتشاف الوصول المتأخر للمقاطعات/ الاستثناءات وخدمتها بناءً على مستوى الأولوية لها.
- ❑ يُسمح بخدمة المقاطعة المعلقة التالية عند الانتهاء من خدمة المقاطعة الحالية دون الحاجة لإعادة مرحلة (حفظ/ استعادة) حالة المعالج (processor context) مما يزيد من سرعة الاستجابة للمقاطعات وتدعي هذه الخاصية بـ **tail-chaining**

أنواع الاستثناءات: Exception Types

هناك نوعين من الاستثناءات هما:

□ **system exception** يتم توليدها من قبل المعالج نفسه داخلياً

□ **interrupts** المقاطعات وتأتي من العالم الخارجي للمعالج

هناك 15 استثناء من نوع **system exception** تدعمها معالجات CORTEX-M بالإضافة إلى 240 مقاطعة ، لذا فإن معالجات CORTEX-M تدعم 255 استثناء، بحيث:

□ **RESET** الاستثناء رقم واحد هو لا

□ **IRQ1** فقط 9 استثناءات من نوع **system exception** يتم التعامل معها والـ 6 الباقية هي للاستخدامات المستقبلية.

□ **IRQ1** هو للمقاطعة رقم 16

System Exceptions

RESET هو استثناء من نوع system exception، يتم طلب هذا الاستثناء عند تغذية المعالج أو من خلال الضغط على زر الـ **Reset**

Non-Maskable Interrupt (NMI) : هي الاستثناءات التي لا يمكن إلغاء تفعيلها، يتم قدح هذا الاستثناء عند حدوث خطأ ما عند تنفيذ أحد Exception Handler، ولها أعلى أولوية بعد استثناء الـ Reset، في متحكمات STM32 يتم ربط استثناءات الـ NMI مع نظام حماية الساعة Clock security حيث الـ CSS هي وحدة طرفية تقوم بفحص حالة الساعة الخارجية HSE وفي حال اكتشاف مشكلة ما فيها تقوم بتعطيل HSE وتفعيل الساعة الداخلية HSI.

System Exceptions

□ **Hard Fault** يتم توليد هذا الاستثناء عند حدوث استثناء ما وفي حال عدم وجود آلية للتعامل مع هذا الاستثناء، على سبيل المثال عند حدوث استثناء معين وفي حال عدم تفعيل Exception Handler الخاص به يتم في هذه الحالة توليد استثناء الـ Hard Fault.

□ **Memory management fault** يحدث هذا الاستثناء عند محاولة الوصول لموقع غير مصرح بالوصول له في الذاكرة أو عندما يتم انتهاك قاعدة من قواعد حماية الذاكرة أثناء تنفيذ التعليمات البرمجية.

□ **BUS Fault** يحدث هذا الاستثناء عند حدوث خطأ أثناء الوصول إلى ذاكرة المعطيات أو التعليمات وقد يكون بسبب حدوث خطأ على الناقل Bus في النظام الذاكري.

System Exceptions

□ **Usage Fault** يحدث هذا الاستثناء أثناء تنفيذ التعليمات وقد يكون بسبب استخدام تعليمية غير موجودة أو عند محاولة الوصول لموقع غير مصرح به أو بسبب خطأ في الحالة الناتجة عن تنفيذ التعليمية مثلاً الحصول على قيمة غير صالحة مثل القسمة على صفر.

□ **SVC Call** يتم توليد هذا الاستثناء **System Service Call** عند استدعاء تعليمية **Supervisor Call** وهذه التعليمية تستخدم من قبل نظام الزمن الحقيقي **Real Time Operation (RTC)**.

□ **Debug Monitor** يتم توليد هذا الاستثناء عند استخدام ميزة اكتشاف الأخطاء البرمجية وعندها يكون المعالج في نمط **Monitor Debug Mode**

□ **PendSV** وهو استثناء آخر يتعلق بالـ **RTOS**

System Exceptions

□ **System tick** هذا الاستثناء يستخدم دائمًا في أنظمة الزمن الحقيقي RTOS، حيث يحتاج كل نظام RTOS إلى مؤقت لجدولة أنشطة النظام بحيث يقوم بـتوليد مقاطعة في كل فترة زمنية لترك تنفيذ المهمة الحالية وتنفيذ مهمة أخرى ويكون هذا المؤقت متصل داخلياً بنواة CORTEX-M وليس وحدة خارجية كباقي الطرفيات.

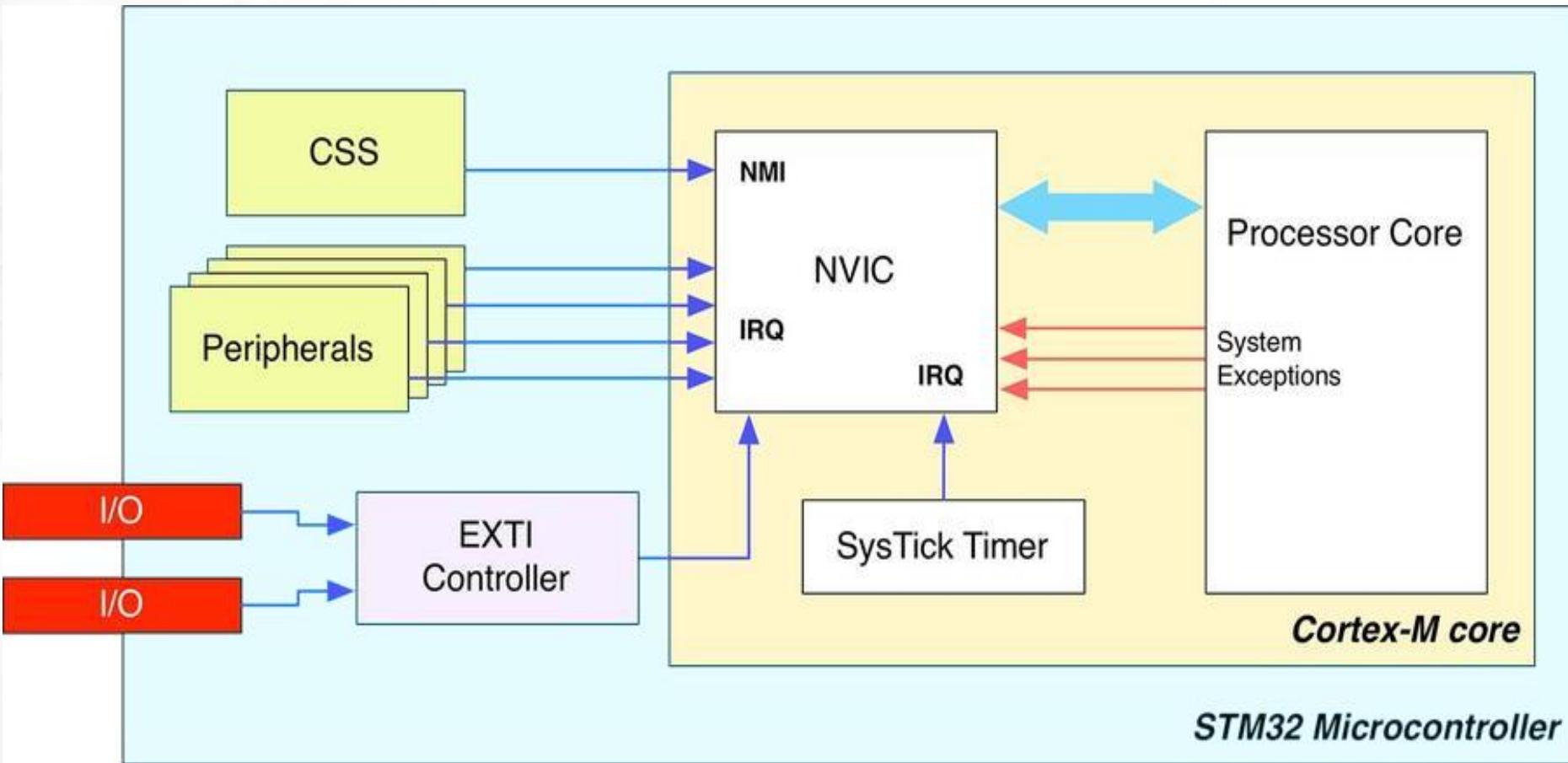
□ **Interrupt (IRQ)** هي عبارة عن الاستثناءات التي يتم توليدها من قبل الطرفيات أو من قبل البرنامج

متحكم NVIC (Nested Vectored Interrupt Controller)

- هو المتحكم المسؤول عن تحديد أولويات المقاولات Interrupt
- هي عبارة عن الاستثناءات التي يتم توليدها من قبل IRQ(الطرفيات أو من قبل البرنامج
- وتحسين أداء المعالج MCU وتقليل زمن استجابة المقاولة
- يوفر NVIC أيضا خطوات محددة للتعامل مع المقاولات التي تحدث أثناء تنفيذ مقاولات أخرى أو عندما يكون المعالج في مرحلة استعادة حاليه السابقة واستئناف عمليته المعلقة التي توقف عندها بسبب حدوث المقاولة

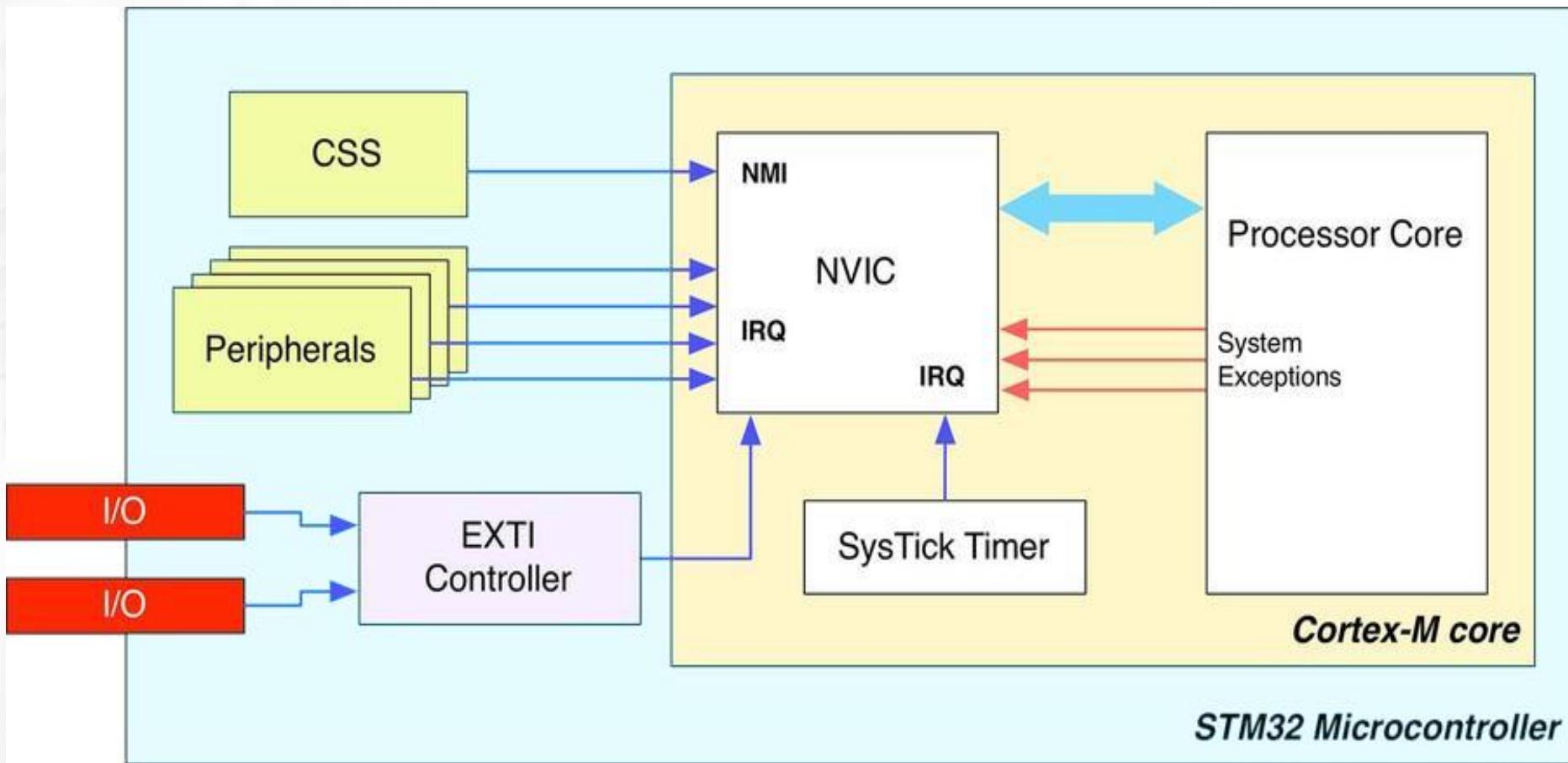
متحكم NVIC (Nested Vectored Interrupt Controller)

□ يتم ربط مقاطعة Clock Security System (CSS) مع خطوط مقاطعات الـ Non-Maskable Interrupt (NMI) وهي المقاطعات التي لا يمكن تجاهلها أو إلغاء تفعيلها



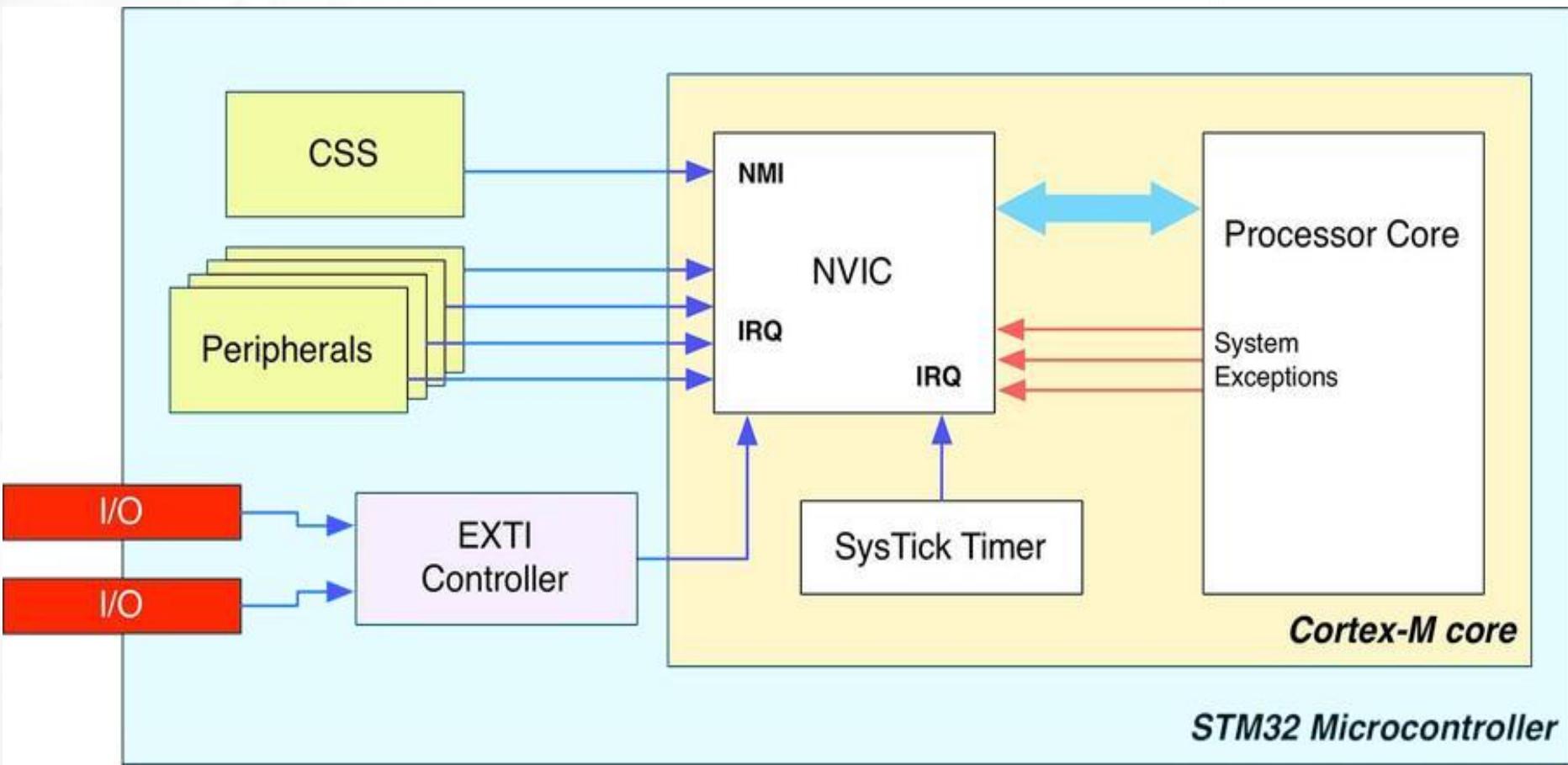
متحكم NVIC (Nested Vectored Interrupt Controller)

□ يتم ربط مقاطعات الطرفيات (مثل مقاطعات المؤقتات، المبدلات التشابهية رقمية وغيرها من الطرفيات) مع خطوط Interrupt Requests (IRQ)



متحكم NVIC (Nested Vectored Interrupt Controller)

المقاطعات الخارجية القادمة من الـ **GPIO** يتم ربطها مع **External Interrupt/Event Controller (EXTI)** ليتم بعد ذلك ربطها مع خطوط **IRQ**، كما هو موضح بالشكل التالي



جدول أشعة المقاطعة interrupts table Vectors

Number	Exception Type	Priority	Function
1	Reset	-3	Reset
2	NMI	-2	Non-Maskable Interrupt
3	Hard Fault	-1	All faults that hang the processor
4	Memory Fault	Configurable	Memory issue
5	Bus Fault	Configurable	Data bus issue
6	Usage Fault	Configurable	Data bus issue
7 ~ 10	Reserved	—	Reserved
11	SVCall	Configurable	System service call (SVC instruction)
12	Debug	Configurable	Debug monitor (via SWD)
13	Reserved	—	Reserved
14	PendSV	Configurable	Pending request for System Service call
15	SysTick	Configurable	System Timer
16 ~ 240	IRQ	Configurable	Interrupt Request

المقاطعات الخارجية External Interrupts

- يحتوي متحكم STM32 على 16 خط للمقاطعات الخارجية هي من الخط 0 حتى الخط 15
- تشير أرقام الخطوط إلى أرقام اطراف ال-GPIOS
- هذا يعني أن الطرف PA0 متصل بالخط LINE0 والطرف PA13 متصل بالطرف LINE13، أيضاً PC0 و PB0 متصلين بالخط LINE0، بمعنى أن جميع الأطراف ذات الأرقام متصلة بالخط (LINE0 حيث يعبر X عن اسم المنفذ) ، أيضاً جميع الأطراف ذات الأرقام PX3 متصلة بالخط LINE3 وهكذا...
- في كل خط من خطوط المقاطعات الخارجية (كل مجموعة) يحق لـ pin واحد أن يقوم بتوليد المقاطعة وعلى البرنامج أن يكتشف أي pin قام بتوليد المقاطعة

المقاطعات الخارجية External Interrupts

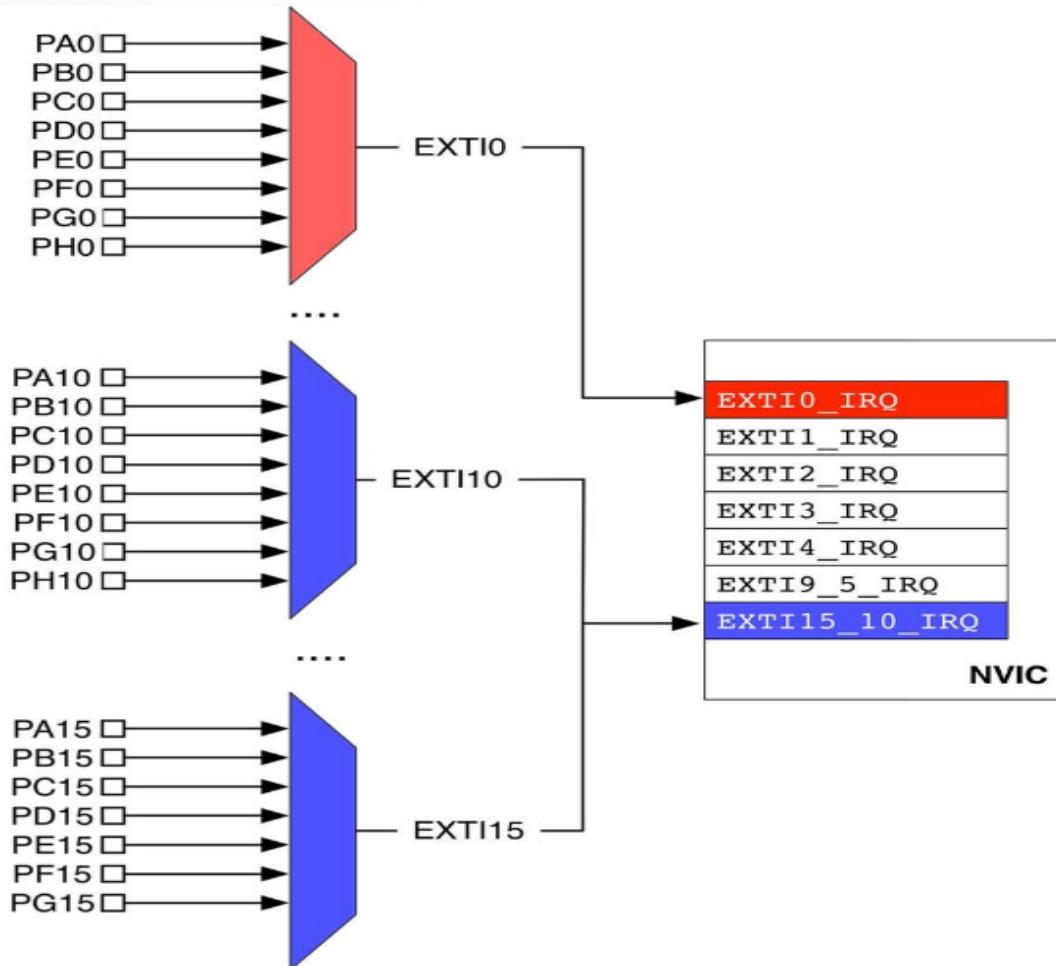
يجب الانتباه للملاحظات التالية:

☐ الأطراف LINE0... PA0, PB0, PC0... جميعها متصلة بالخط LINE0 لذا

في اللحظة الواحدة

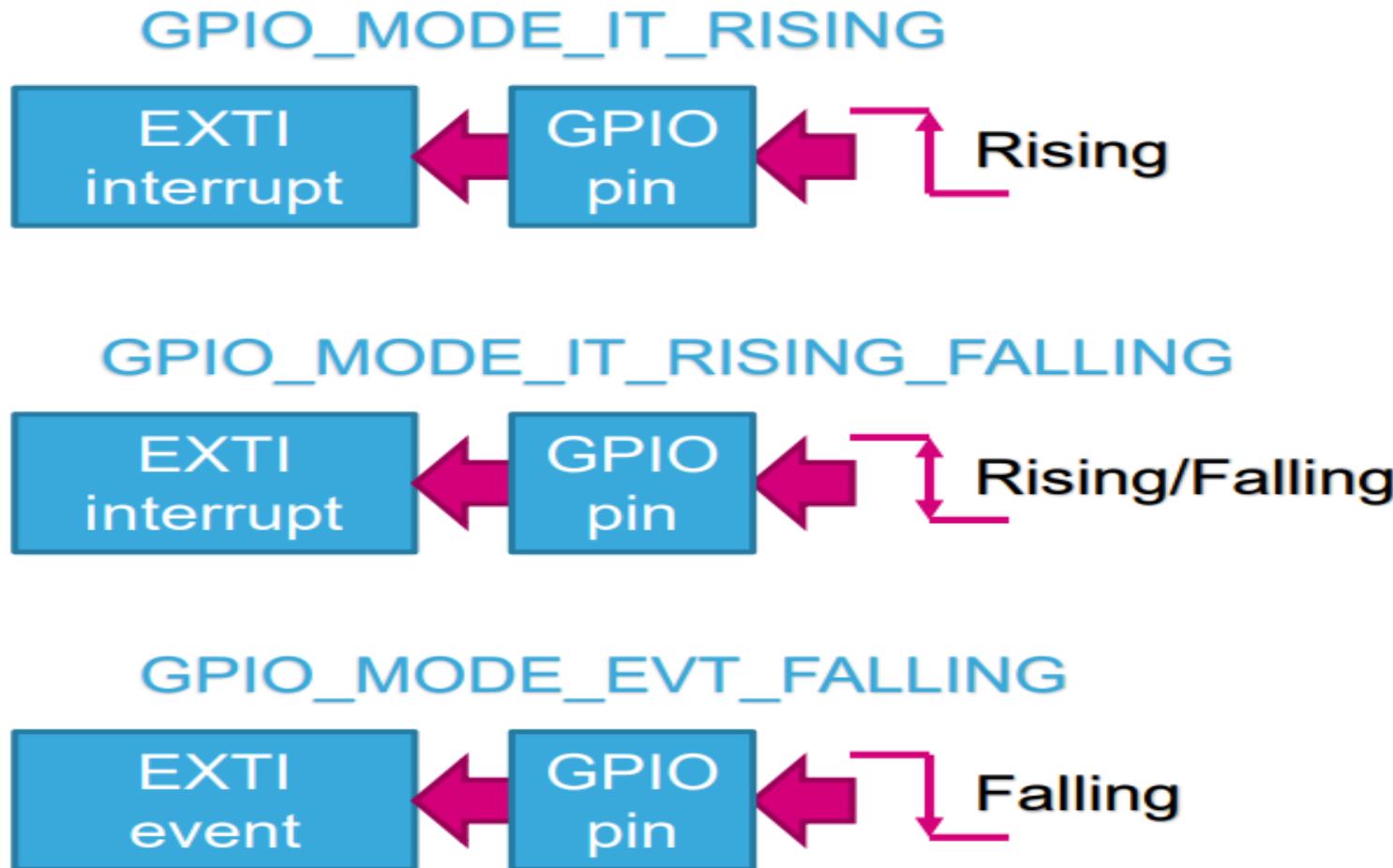
بإمكانك توليد مقاطعة على طرف واحد فقط من هذه الأطراف.

☐ الأطراف PA5, PA0 متصلين على خطين مختلفين من خطوط المقاطعة لذا يمكنك استخدامهم في نفس اللحظة لتوليد المقاطعة.



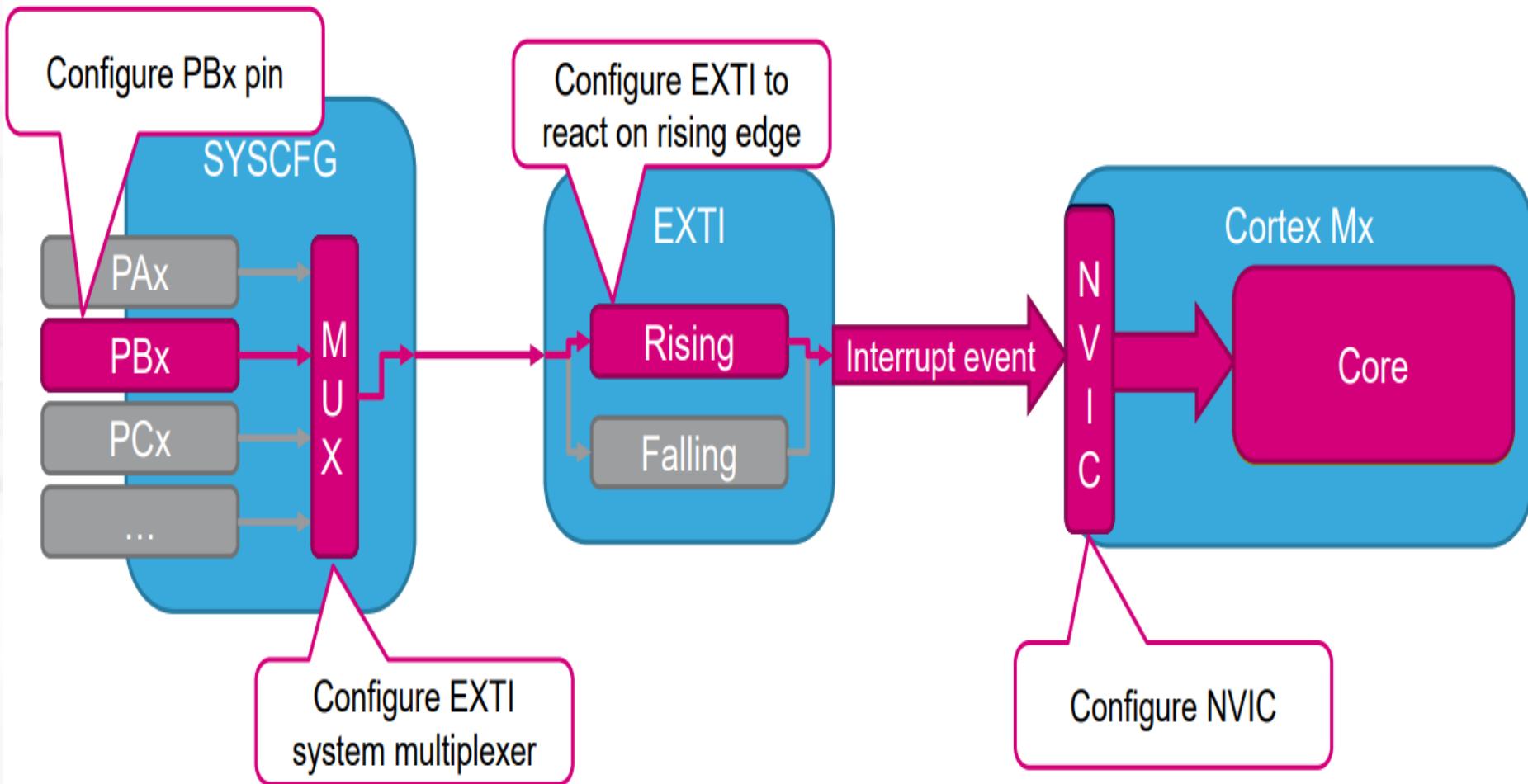
المقاطعات الخارجية External Interrupts

يمكن قذح المقاطعة عند الجبهة الصاعدة أو الهابطة أو عند كليهما



المقاطعات الخارجية External Interrupts

فتحدث المقاطعة الخارجية وفقاً للآلية التالية:



أنماط عمل المعالج Processor mode

للمعالج نمطي عمل أساسين:

في Thread Mode : يكون المعالج في نمط Thread Mode

الوضع الطبيعي له عند تنفيذ الكود أو عند عمل him reset

Handler Mode : يدخل المعالج في نمط Handler Mode

عند حدوث استثناء / مقاطعة حيث يتم حفظ المكان الذي تم توقف

المعالج عنده كما يتم حفظ حالة المسجلات والأعلام flags بشكل

آلي وعن طريق hardware لضمان استجابة سريعة لحدث

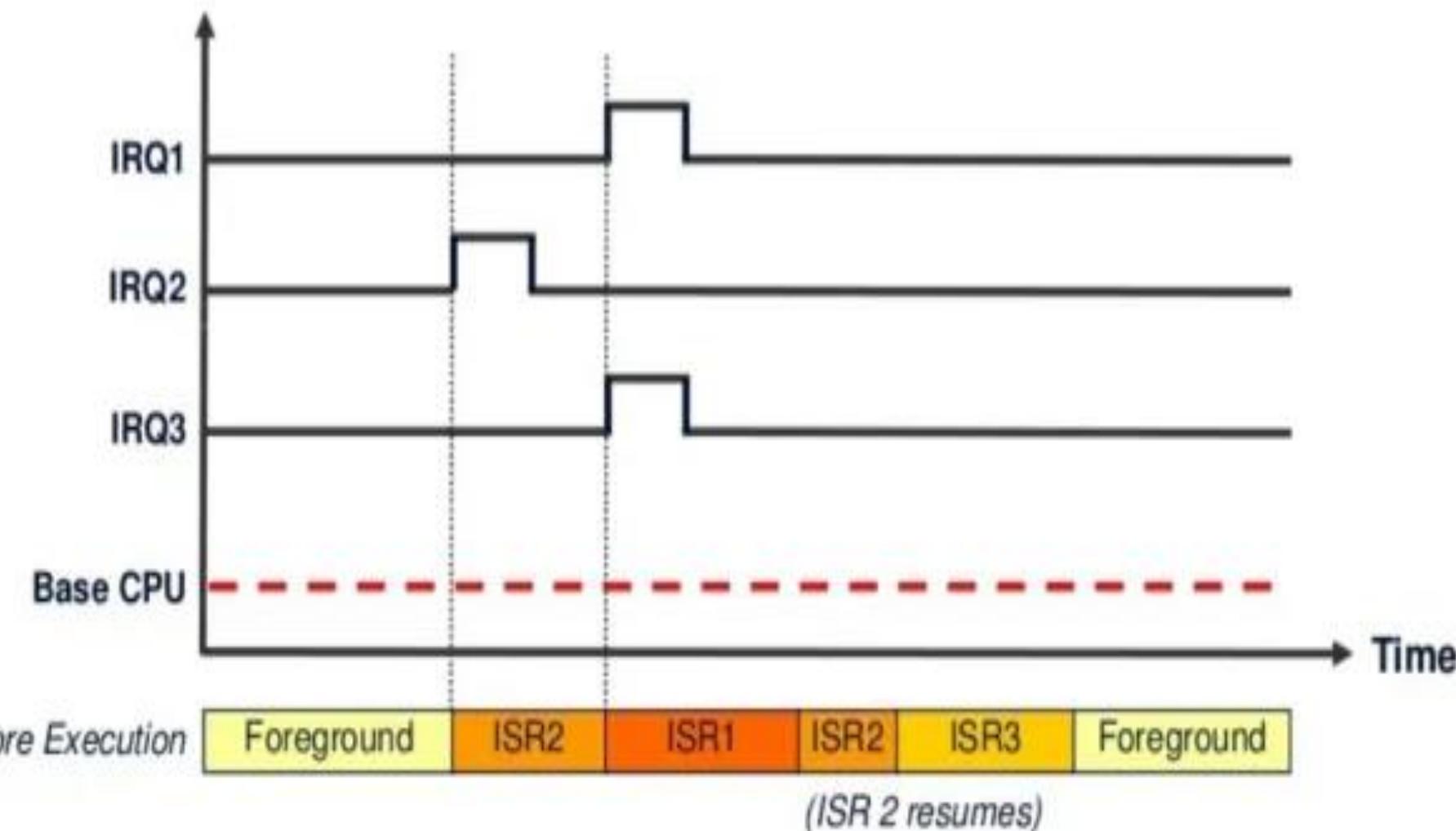
المقاطعة

مصطلاح Preemption

- مصطلح Preemption يعني مقاطعة عمل task أو مهمة معينة بسبب حدوث task أو مهمة أخرى لها أولوية أعلى في التنفيذ وفي هذه الحالة فإن الـ task التي تمت مقاطعتها تسمى preempted
- فعند حدوث عدة مقاطعات أو استثناءات يتم تعليقها جميعاً وتنفيذ الاستثناء أو المقاطعة ذات الرقم الأصغر في جدول أشعة المقاطعات واثناء تنفيذ هذه الاستثناء / المقاطعة من قبل المعالج وفي حال حدوث استثناء/ مقاطعة ذات أولوية أعلى يتم عمل المقاطعة الحالية والذهاب لتنفيذ المقاطعة ذات الأولوية الأعلى، حيث المقاطعة ذات الرقم الأصغر في جدول أشعة المقاطعات لها أولوية أعلى في التنفيذ من قبل المعالج

Preemption مصطلح

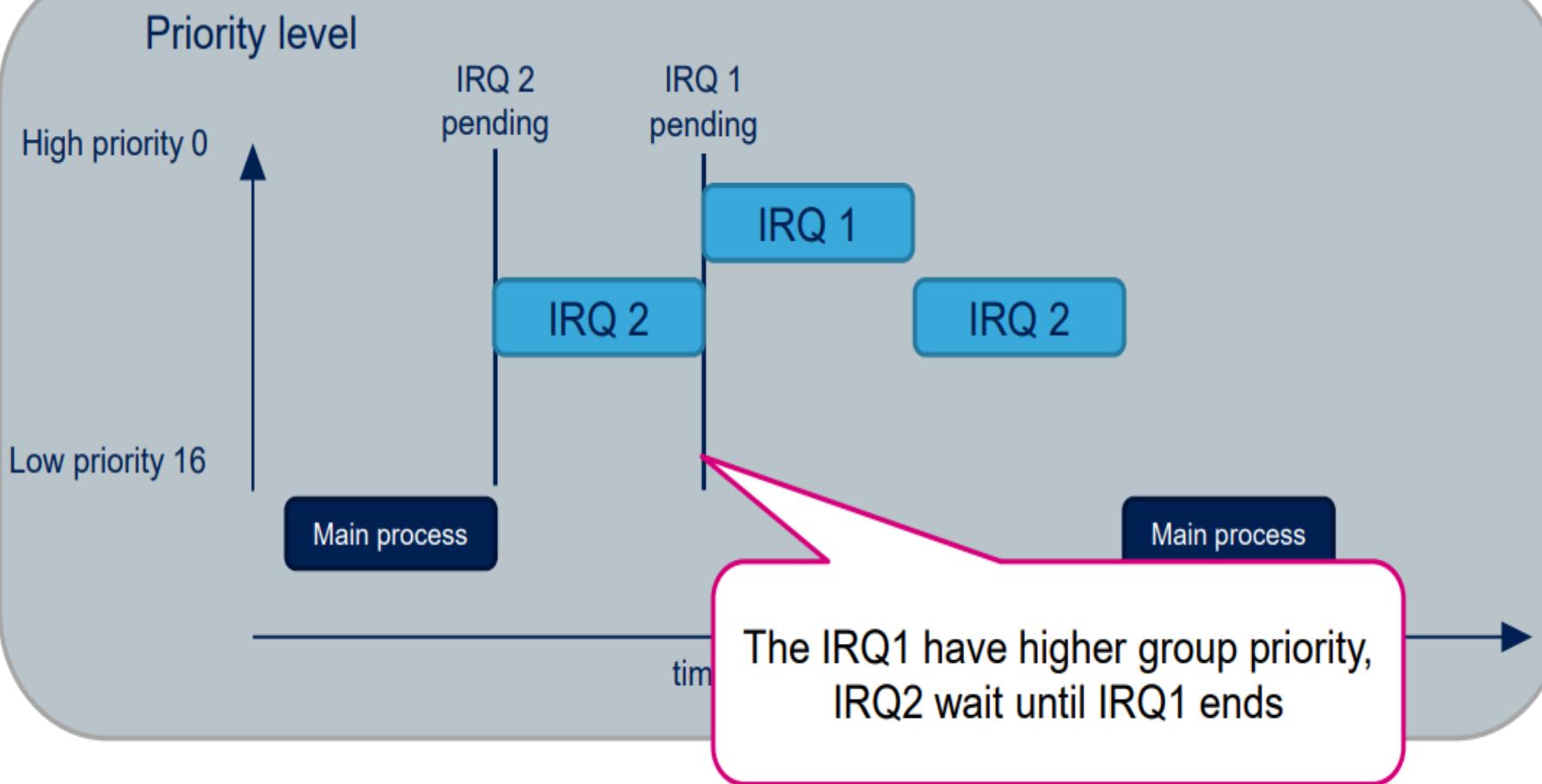
Higher Priority



أصبح لدينا مصطلحين :

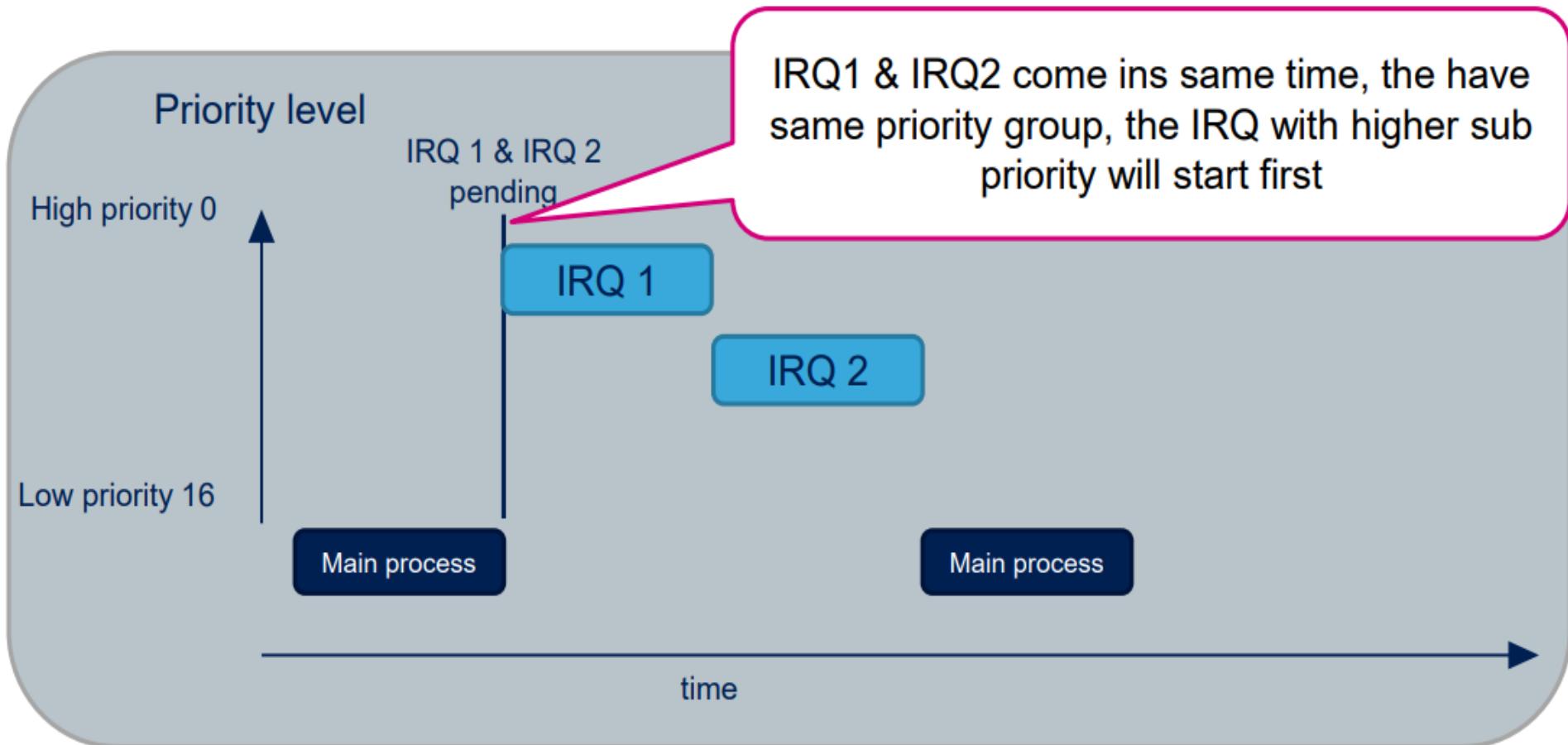
- **Preemption** : يعني مقاطعة استثناء يتم حالياً تنفيذه من قبل المعالج عند حدوث استثناء ذو مستوى أولوية أعلى
- **Pending**: يعني تعليق استثناء حدث ولكن لم يتم البدء بتنفيذه ، لحين تنفيذ الاستثناءات ذات الأولوية الأعلى

Preemption مصطلح



- IRQ1 - Group priority 0
- IRQ2 - Group priority 1

Preemption مصطلح



- IRQ1 - Group priority 0, Sub priority 0
- IRQ2 - Group priority 0, Sub priority 1

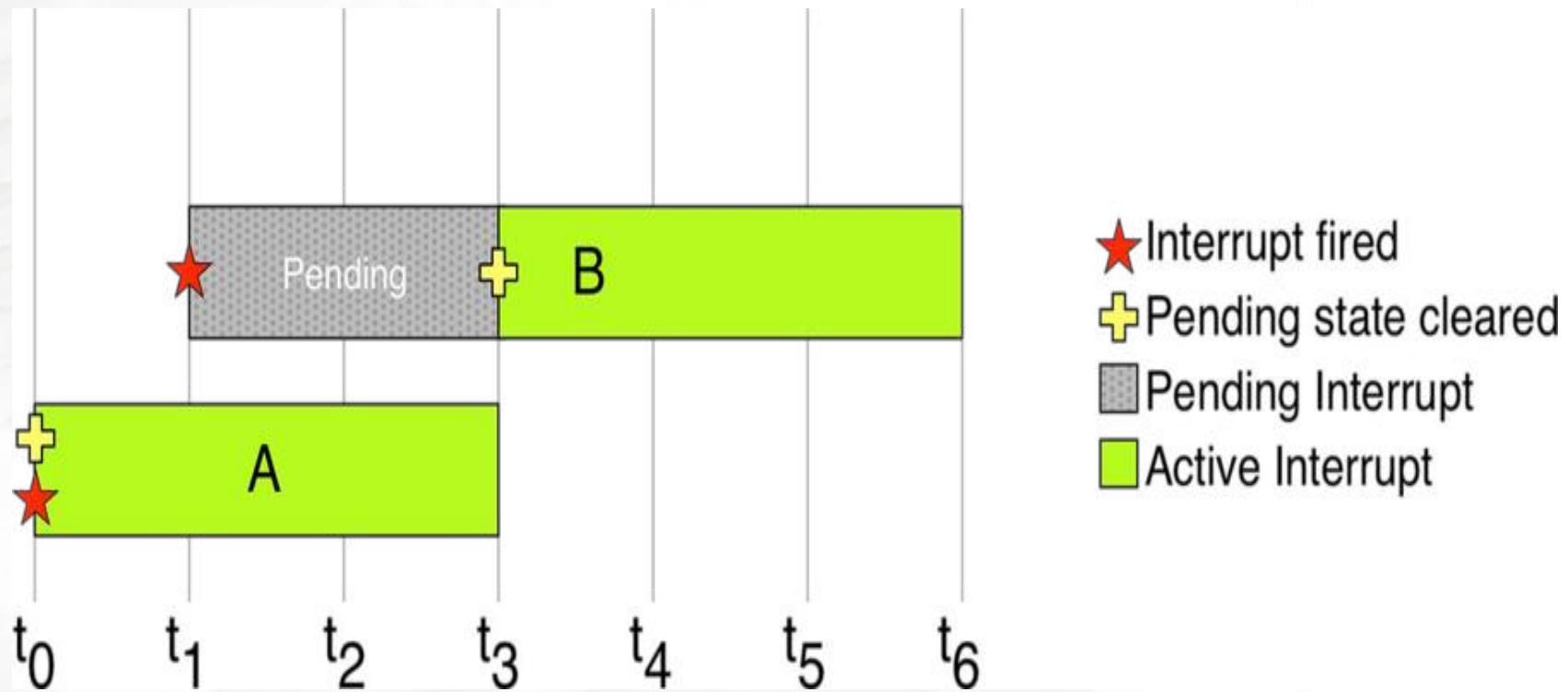
دوره حياة المقاطعة Interrupt Lifecycle

يمكن للمقاطعة أن تكون:

- مفعلة enabled أو غير مفعلة disabled (وهو الوضع الافتراضي)
- معلقة (على قائمة الانتظار) Pending أو غير معلقة not pending
- نشطة active أي يتم تنفيذها حالياً أو غير نشطة not active.

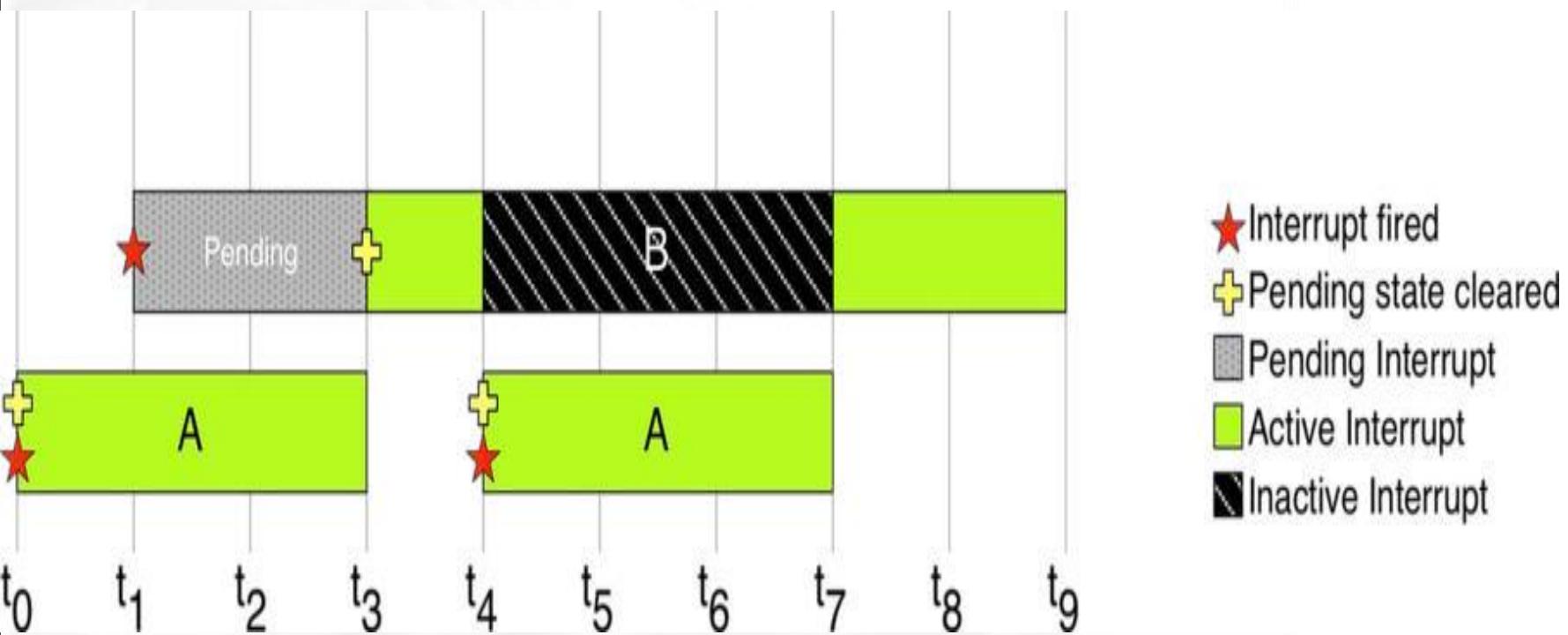
دوره حياة المقاطعة Interrupt Lifecycle

□ عند حدوث مقاطعة يتم تعليقها لحين يصبح المعالج قادر على خدمتها وفي حال عدم وجود مقاطعات أخرى يتم حالياً تنفيذها، يتم تصفير حالة التعليق pending state تلقائياً من قبل المعالج ومن ثم يبدأ بخدمتها



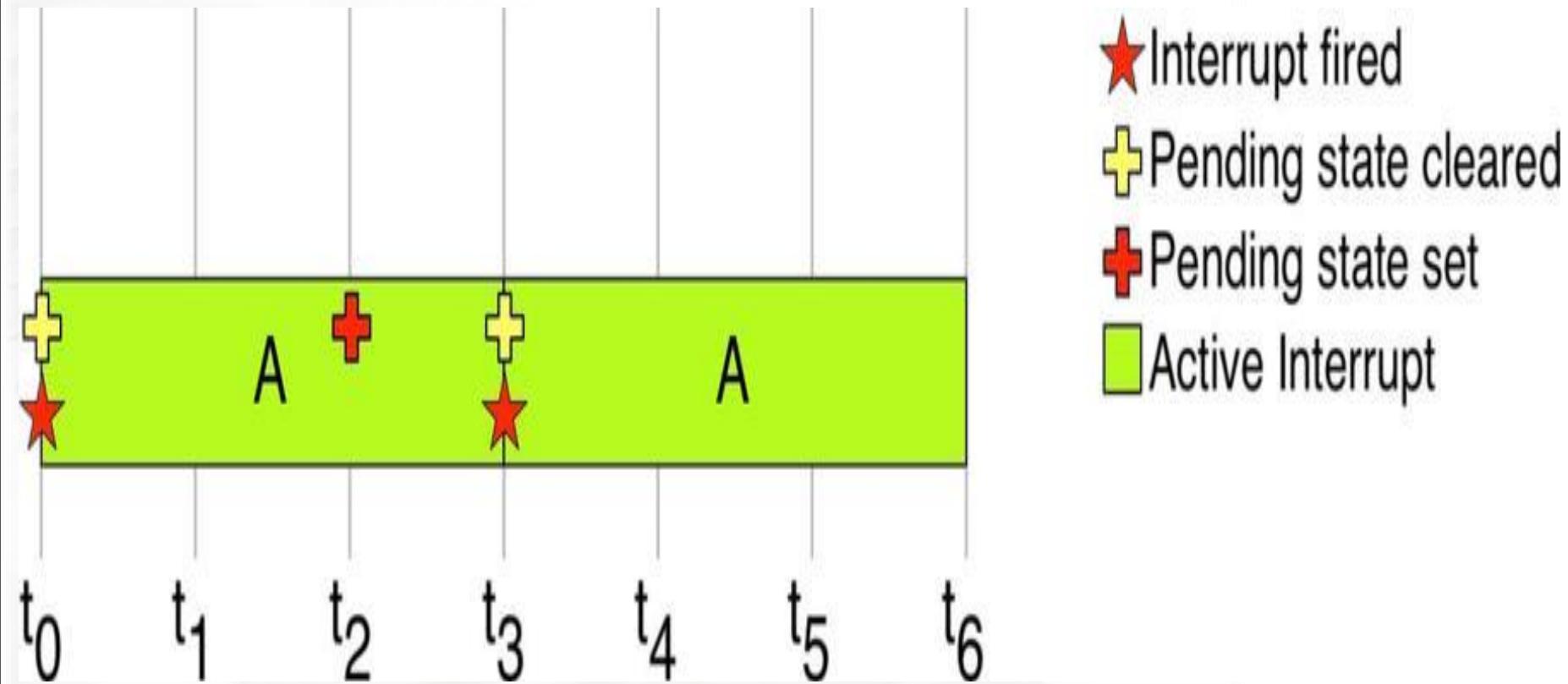
دوره حياة المقاطعة Interrupt Lifecycle

□ المقاطعات ذات الأولوية الأدنى عليها الانتظار لحين عدم وجود مقاطعات بأولوية أعلى منها ، وعند البدء بتنفيذها يتم وضعها في حالة inactive (preempted) عند حدوث مقاطعة لها أولوية أعلى



دوره حياة المقاطعة Interrupt Lifecycle

□ يمكن قدح المقاطعة مجدداً أثناء تنفيذها من خلال تفعيل بت الانتظار pending bit الخاص بها ، كما يمكن إلغاؤها من خلال مسح بت الانتظار الخاص بها كما هو بالأشكال التالية



Exception Behavior

عند حدوث استثناء ما، يتم إيقاف تنفيذ التعليمات الحالية ويتم توجيه المعالج لجدول أشعة المقاطعة حيث:

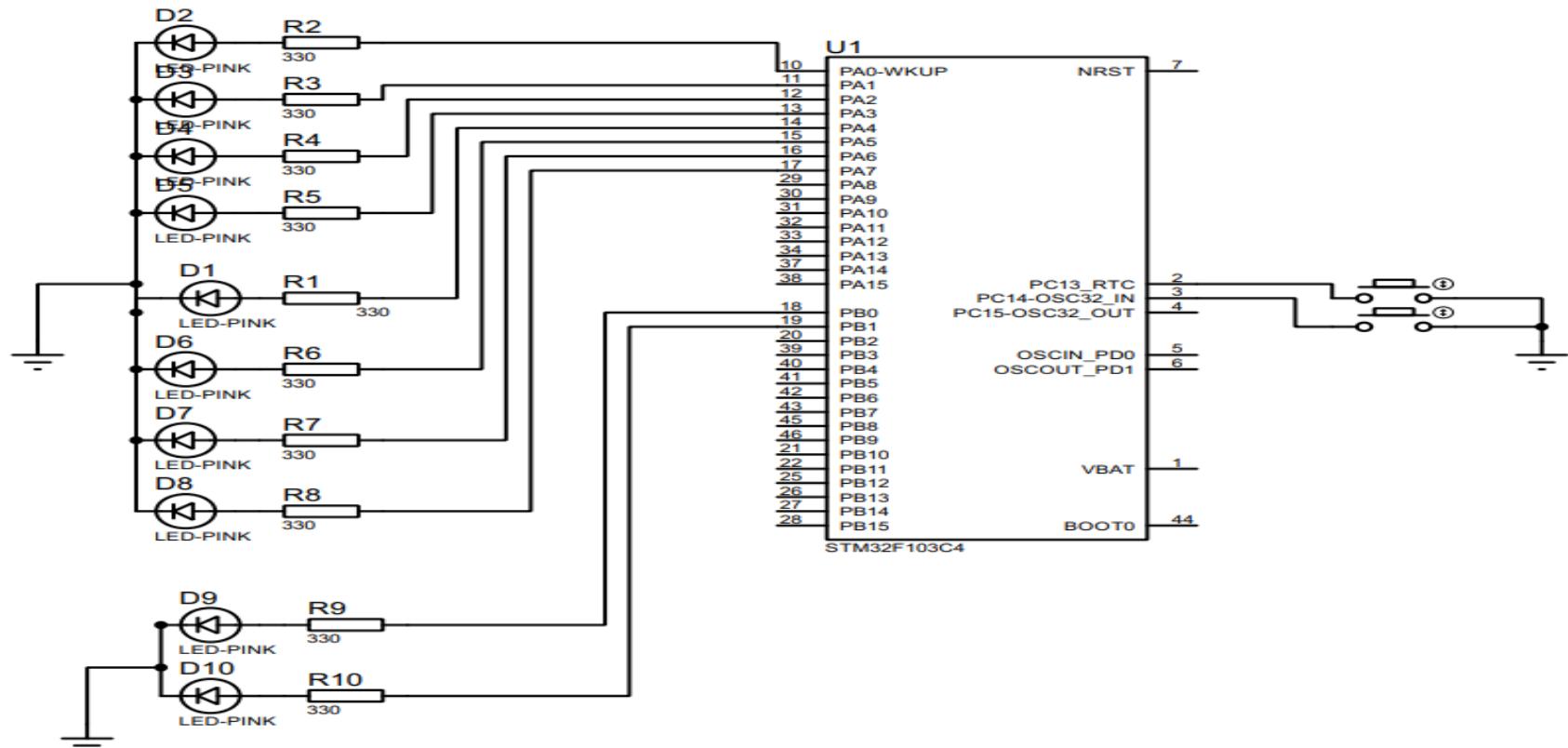
- يقوم المعالج بإنهاe التعليمية الحالية التي يقوم بتنفيذها طالما أنها لا تحتاج لأكثر من دورة تعليمية
- يتم حفظ حالة المعالج (عنوان التعليمية التي وصل لعندتها حالياً) إلى المكدس
- يتم تحميل عنوان برنامج خدمة المقاطعة الحاصلة من جدول أشعة المقاطعة
- يتم البدء بتنفيذ برنامج خدمة المقاطعة ISR، ويستغرق تنفيذ كامل هذه العملية 12 cycles في معالجات
- يقوم برنامج خدمة المقاطعة بتصغير علم المقاطعة التي قامت باستدعائه

Exception Behavior

- في نهاية برنامج خدمة المقاطعة يتم التأكيد من عدم وجود مقاطعة في الانتظار من أجل الانتقال لتنفيذ برنامج خدمة المقاطعة التالية دون استعادة حالة المعالج السابقة بهدف زيادة سرعة الاستجابة للمقاطعة.
- يتم تنفيذ تعليمات **EXC_RETURN** لاستعادة حالة المعالج قبل حدوث المقاطعة
- تستغرق العودة من المقاطعة (استعادة حالة المعالج) في معالجات ARM Cortex-M3/M4 حوالي 10 clock cycles

التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجية

□ زر طوارئ لتفعيل برنامج الطوارئ حيث يتم تنفيذه بغض النظر عن عمل النظام (إنارة اللدات) و بعد الانتهاء من برنامج خدمة المقاطعة (الطوارئ) يعود للبرنامج الرئيسي ليتابع عمله



التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

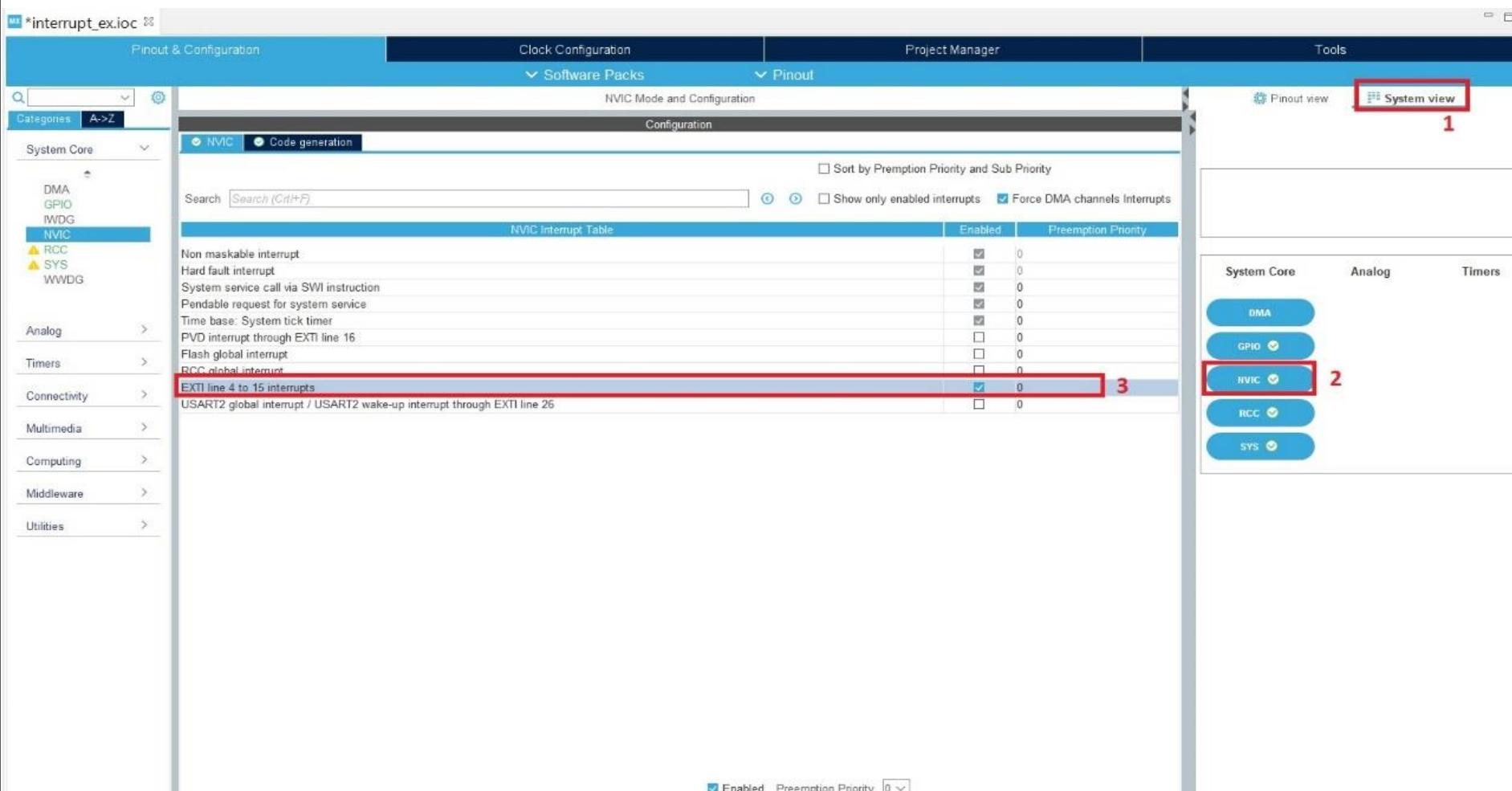
نقوم بضبط الأقطاب PB0:PB1، والأقطاب PA0:PA6 كأقطاب
خرج ، والقطب PC13 كقطب دخل مع تفعيل مقاومة الرفع
الداخلية، والقطب PC14 كقطب مقاطعة خارجية

The screenshot shows the STM32CubeMX software interface. On the left, the Project Manager displays files: *s3_ex1.ioc, main.c, and stm32f1xx_hal_gpio.c. The Pinout & Configuration tab is active, showing the GPIO Mode and Configuration table. The table lists pins PA0-WKUP through PA6, PB0, PB1, PC13-TAMPER-..., and PC14-OSC32_IN. PC13 is configured as an input mode with pull-up, and PC14 is configured as an external interrupt input. The right side shows the STM32F103C4Tx LQFP48 pinout diagram with the ST logo. Pins are color-coded: VBAT (yellow), PC13.. (green), PC14.. (green), PC15.. (grey), PD0-.. (grey), PD1-.. (grey), NRST (yellow), VSSA (grey), VDDA (yellow), PA0-.. (green), PA1 (green), PA2 (grey), PA3 (green), PA4 (green), PA5 (green), PA6 (green), PA7 (grey), PB0 (green), PB1 (green), PB2 (grey), PB3 (green), PB4 (green), PB5 (green), PB6 (green), PB7 (grey), PB8 (grey), PB9 (grey), PB10 (grey), PB11 (grey), VSS (yellow), and VDD (yellow). A search bar at the bottom right contains the number '57'.

Pin Name	Signal on Pin	GPIO output level	GPIO mode	GPIO Pull-up/Pu...	Maximum output...	User Label	Modified
PA0-WKUP	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PA1	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PA2	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PA3	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PA4	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PA5	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PA6	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PB0	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PB1	n/a	Low	Output Push Pull	No pull-up and n...	Low		
PC13-TAMPER-...	n/a	n/a	Input mode	Pull-up	n/a		<input checked="" type="checkbox"/>
PC14-OSC32_IN	n/a	n/a	External Interrup...	Pull-up	n/a	int_button	<input checked="" type="checkbox"/>

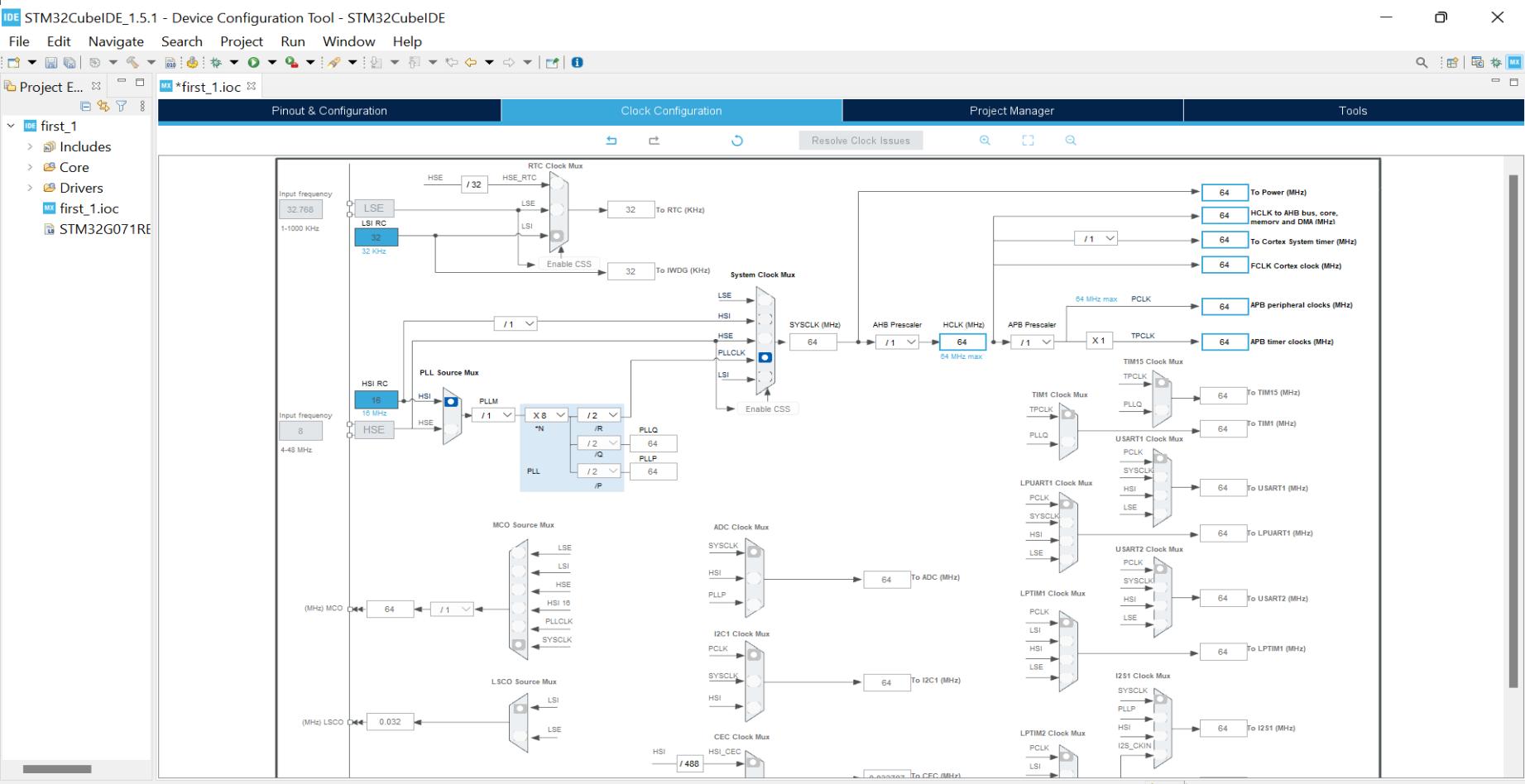
التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجية

قم بفتح NVIC Tab ثم قم بتفعيل المقاولات الخارجية، يمكنك أيضاً إعادة ضبط مستويات الأولوية للمقاولات:



التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

نقوم بضبط تردد الساعة للمتحكم



Updating Software: (6%)

التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

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

```
#include "main.h"

void SystemClock_Config(void);
static void MX_GPIO_Init(void);

void HAL_GPIO_EXTI_Callback(uint16_t GPIO_Pin)
{
    if(GPIO_Pin == GPIO_PIN_14)
        {HAL_GPIO_WritePin(GPIOB,
GPIO_PIN_0|GPIO_PIN_1 , GPIO_PIN_SET);
}}
```

برنامج خدمة المقاطعة

التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

```
int main(void)
{
    HAL_Init();
    SystemClock_Config();
    MX_GPIO_Init();
    while (1)
    {
        if(HAL_GPIO_ReadPin(GPIOC,
GPIO_PIN_13)==0)
        {
            GPIOA->ODR = 0X0001;
            HAL_Delay(50);
    }
```

التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

```
GPIOA->ODR = 0X0002;
```

```
HAL_Delay(50);
```

```
//*****
```

```
GPIOA->ODR = 0X0004;
```

```
HAL_Delay(50);
```

```
//*****
```

```
GPIOA->ODR = 0X0008;
```

```
HAL_Delay(50);
```

```
//*****
```

```
GPIOA->ODR = 0X0010;
```

```
HAL_Delay(50);
```

```
//*****
```

التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

```
GPIOA->ODR = 0X0020;  
HAL_Delay(50);  
//*****  
GPIOA->ODR = 0X0040;  
HAL_Delay(50);  
//*****  
GPIOA->ODR = 0X0080;  
HAL_Delay(100);  
{}
```

التطبيق الأول: برمجة زر للطوارئ لاستخدامه في الحالات الحرجة

else

{

GPIOA->ODR = 0X0000;

}

}

}

Thank you for listening