

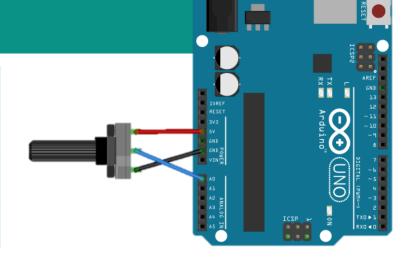
몸풀기

◎ 아두이노 ADC

가변 저항

- 3개의 핀으로 구성됨

핀 번호	핀 이름	연결
1번	전원 핀	5 V핀
2번	접지핀	GND
3번	출력핀	A 0 핀



[출처: Fritzing]

→ 아두이노에 가변저항을 연결하고 UART로 출력값을 확인하시오.

복습

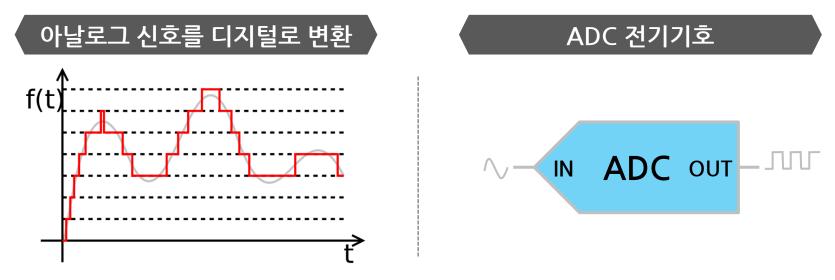
- **ⓒ** 오픈플랫폼 입문의 가변저항제어
 - 아두이노 ADC 설정과 기본 함수 정리
 - https://cafe.naver.com/ctcemb/2539

- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O ADC란?

Analog to Digital Converter

아날로그 신호를 디지털로 변환해주는 장치

- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O ADC의 회로기호



- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC 특징
 - → 3개의 ADC 컨트롤러
 - → 각각 최대 12비트의 해상도
 - → 12비트는 2의 12승이므로 0~4095까지의 범위로 디지털 값을 얻음
 - ₩ 최대 24개의 채널
 - 동시에 아날로그 신호를 24개까지 처리할 수 있다는 의미
 - → 처리속도는 7.2MSPS
 - MSPS는 Mega Sampling Per Second이며 초당 7.2mega의 속도로 샘플링 가능

- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC 특징

13.2 ADC main features

- 12-bit, 10-bit, 8-bit or 6-bit configurable resolution
- Interrupt generation at the end of conversion, end of injected conversion, and in case of analog watchdog or overrun events
- Single and continuous conversion modes
- Scan mode for automatic conversion of channel 0 to channel 'n'
- Data alignment with in-built data coherency
- · Channel-wise programmable sampling time
- External trigger option with configurable polarity for both regular and injected conversions
- Discontinuous mode
- Dual/Triple mode (on devices with 2 ADCs or more)
- Configurable DMA data storage in Dual/Triple ADC mode
- Configurable delay between conversions in Dual/Triple interleaved mode
- ADC conversion type (refer to the datasheets)
- ADC supply requirements: 2.4 V to 3.6 V at full speed and down to 1.8 V at slower speed
- ADC input range: V_{REF} ≤V_{IN} ≤V_{REF}+
- DMA request generation during regular channel conversion

Figure 44 shows the block diagram of the ADC.

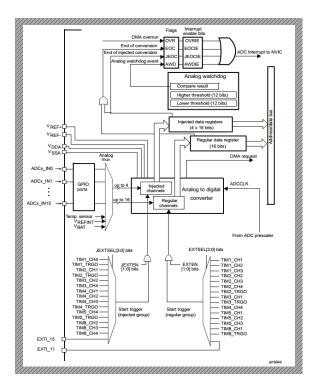
Note:

 V_{REF-} , if available (depending on package), must be tied to V_{SSA} .

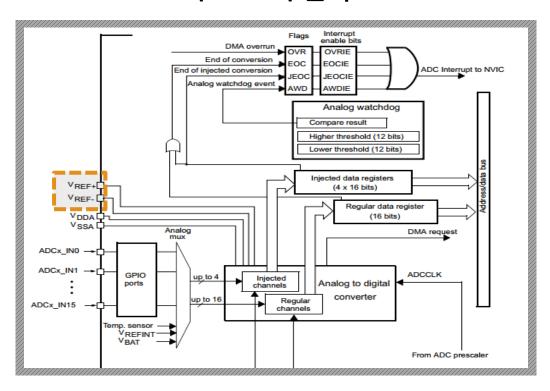
STM32F429의 ADC 주요 특징

STM32F429al ADC

- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC의 블록도



- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC의 블록도



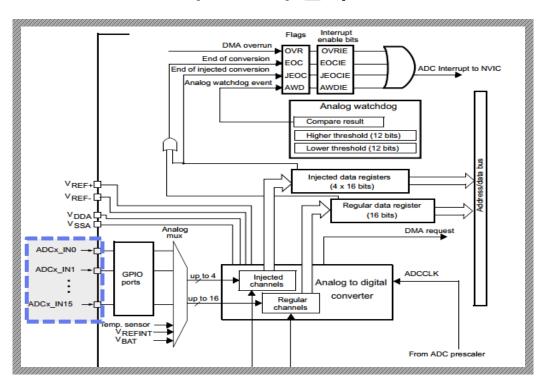
V_{REF+}와 V_{REF-}

→ V_{REF+}와 V_{REF-}라는 이름의
 기준 전압을 입력 받음

기준 전압

아날로그 신호의 음과 양의 최대 범위

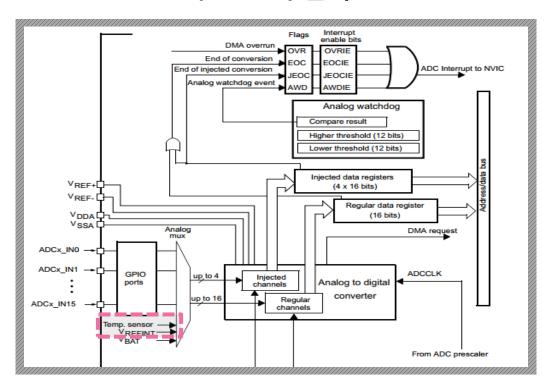
- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC의 블록도



ADCx_IN0~ADCx_IN15

→ ADCx_IN0부터 ADCx_IN15까지 16개의 입력

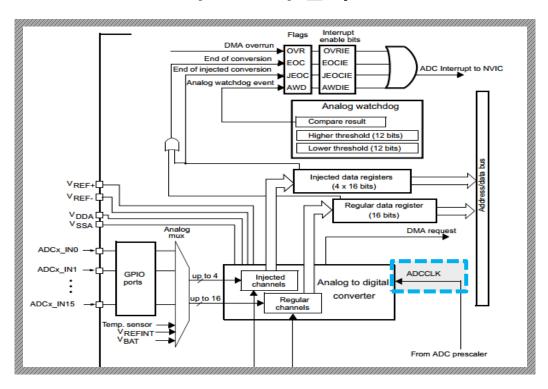
- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC의 블록도



Temp sensor

⋯ Temp sensor는 온도센서로 내부에 온도센서가 있어 ADC를 통해 디지털 온도 값을 받을 수 있음

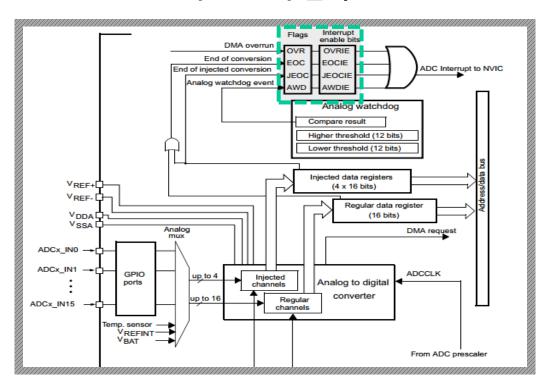
- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC의 블록도



ADCCLK

··· ADCCLK라는 clock을 입력받아 컨트롤러를 동작시킴

- **⑤** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC의 블록도



OVR, EOC, JEOC, AWD

··· ADC 인터럽트의 종류

⑤ STM32F429의 ADC 소개

O STM32F429의 ADC 신호들

Name	Signal type	Remarks
V _{REF+}	Input, analog reference positive	The higher/positive reference voltage for the ADC, $1.8V \le V_{REF+} \le V_{DDA}$
V _{DDA}	Input, analog supply	Analog power supply equal to V_{DD} and 2.4 $V \le V_{DDA} \le V_{DD}$ (3.6V) for full speed 1.8V $\le V_{DDA} \le V_{DD}$ (3.6V) for reduced speed
V _{REF} -	Input, analog reference negative	The lower/negative reference voltage for the ADC, $V_{REF} = V_{SSA}$
V _{SSA}	Input, analog supply ground	Ground for analog power supply equal to V _{SS}
ADCx_IN[15:0]	Analog input signals	16 analog input channels

- **ⓒ** STM32F429의 ADC 소개
 - O STM32F429의 ADC 신호들



- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 포트

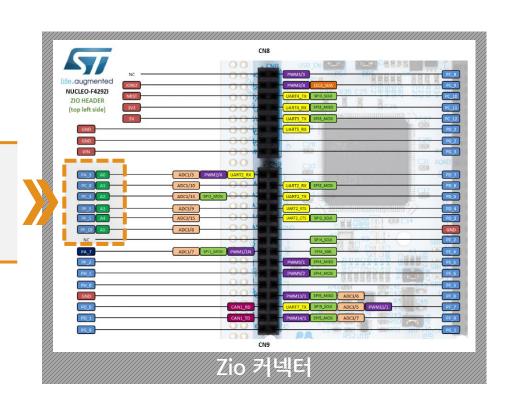
Zio커넥터는 아두이노와 호환됨



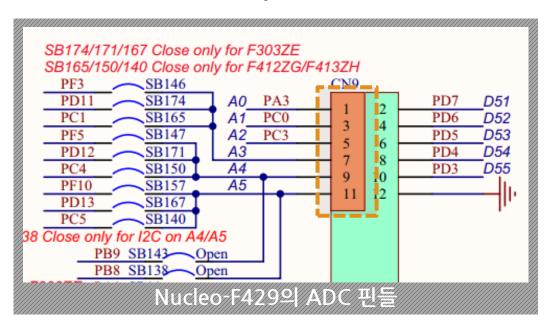
아두이노 아날로그 입력 핀과 동일한 위치에 ADC 포트가 존재함

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 포트

- ··· 아두이노의 아날로그 입력핀과 동일한 위치의 핀들임
- ··· 녹색 블록의 A0~A5로 표시된 핀들임

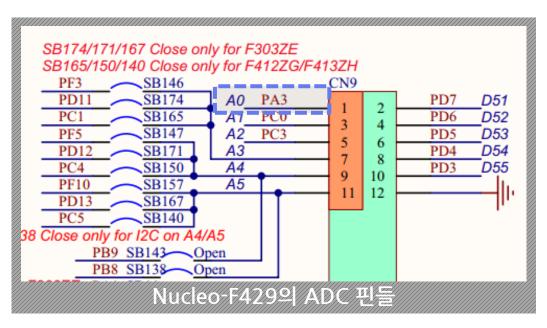


- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



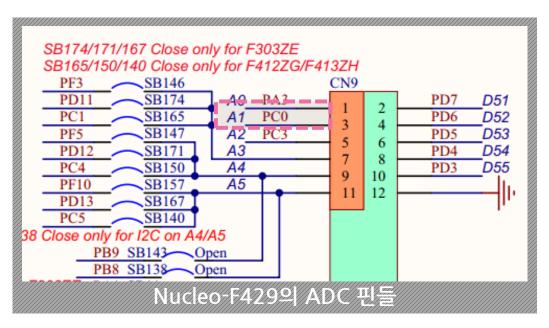
녹색 블록의 A0~A5로 표시된 핀은 Nucleo-F429보드의 회로도를 살펴보면 CN9의 1,3,5,7,9,11번 핀임

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



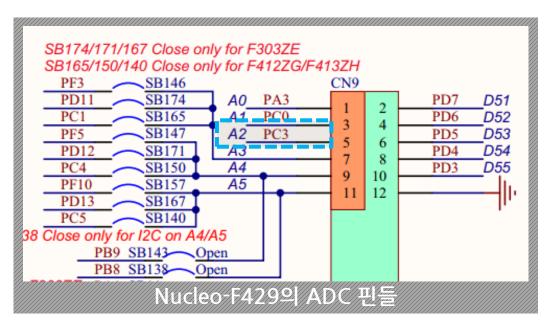
A0로 표시된 핀은 STM32F429의 PA3번 핀

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



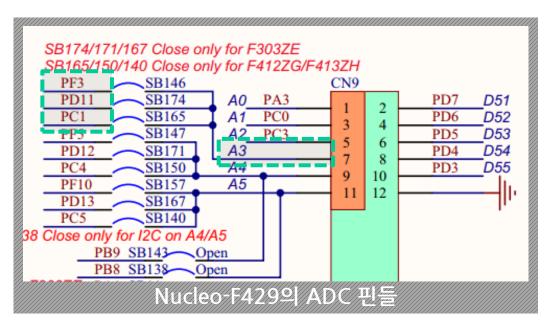
A1로 표시된 핀은 STM32F429의 PC0번 핀

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



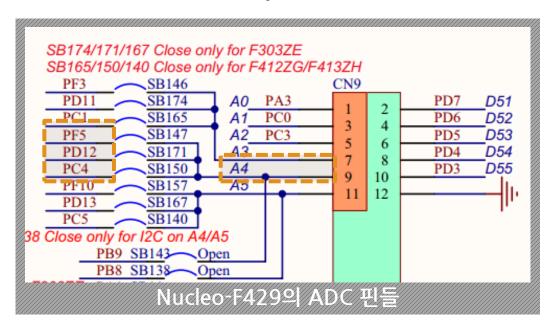
A2로 표시된 핀은 STM32F429의 PC3번 핀

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



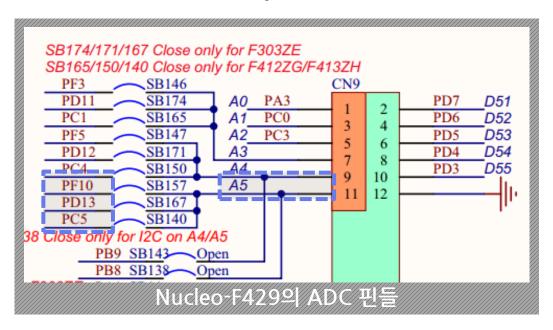
A3로 표시된 핀은 STM32F429의 PF3번 핀이나 PD11, PC1번 핀 중 선택 가능

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



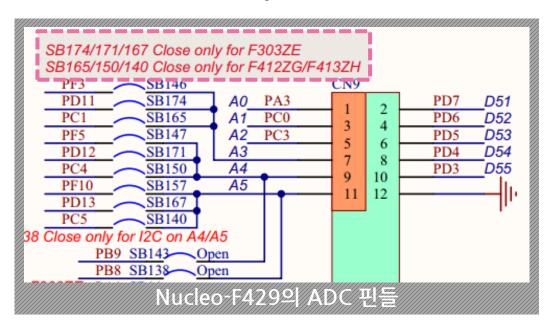
A4로 표시된 핀은 STM32F429의 PF5번 핀이나 PD12, PC4번 핀 중 선택 가능

- O Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀



A5로 표시된 핀은 STM32F429의 PF10번 핀이나 PD13, PC5번 핀 중 선택 가능

- Nucleo-F429 보드의 ADC
 - O Nucleo-F429 보드의 ADC 핀

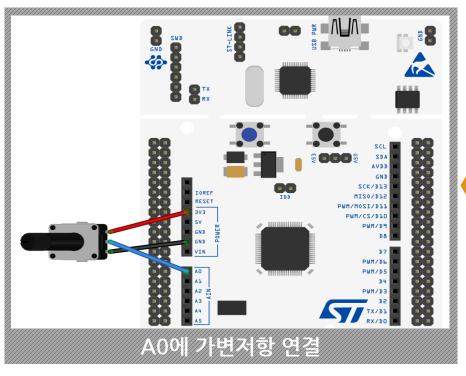


- 화로도의 SB는 Solder Bridge의 약자로 납으로 간단하게 연결할 수 있는 부분을 말함
- ···· 즉, 납을 사용하여 간단하게 연결하거나 연결을 끊을 수 있음

- - O ADC 포트에 가변저항 연결

ADC 실습을 위해 ADC 포트에 가변저항을 연결하여 실습 진행

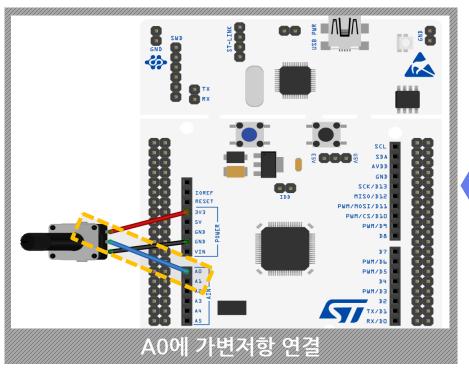
- - O ADC 포트에 가변저항 연결





→ 그림은 Nucleo-144 보드가 아닌 Nucleo-32 보드이지만 아두이노 핀 배열은 동일함

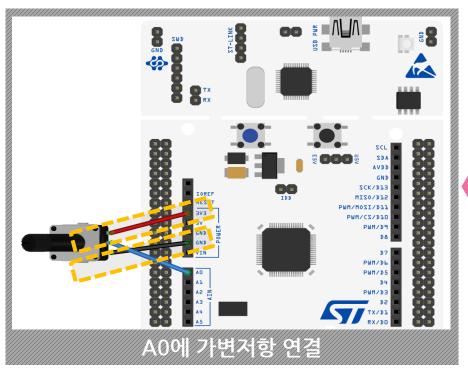
- - O ADC 포트에 가변저항 연결





→ 아두이노 핀 기준 A0핀인Nucleo-F429 보드의 CN9커넥터의1번 핀에 가변저항의 가운데 선과연결

- - ADC 포트에 가변저항 연결



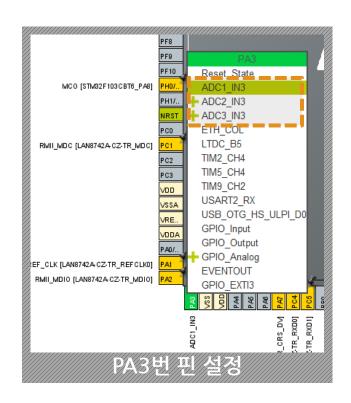
«

···→ 가변저항의 양 끝단 핀은 각각 3.3V 전원과 GND에 연결

- - O ADC 모드의 설정

PA3번 핀

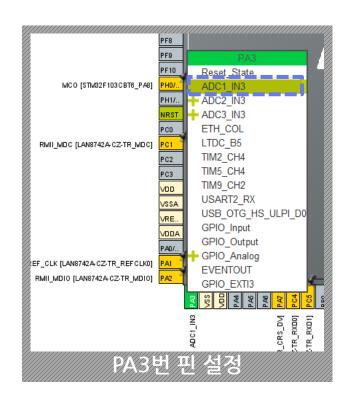
ADC1_IN3, ADC2_IN3, ADC3_IN3 중 하나를 선택할 수 있음



- - O ADC 모드의 설정

일단 ADC1_IN3으로 선택

ADC컨트롤러 1번에 채널 3번으로 선택한 것임



- - O ADC 모드의 설정

ADC는 폴링 모드나 인터럽트 모드를 선택할 수 있음

- - O ADC 모드의 설정



폴링 모드 사용

→ ADC1 Configuration에서NVIC Settings의Enabled를 선택하지 않음

인터럽트 모드/ 폴링 모드 선택

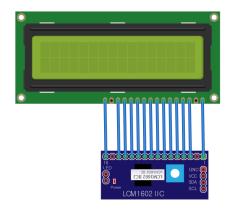
인터럽트 모드 사용

→ ADC1 Configuration에서NVIC Settings의Enabled 선택

- ♠ ADC 제어 SW 코딩 및 테스트
 - 폴링 모드 동영상
 - ··· CubeMX를 사용하여 코드 생성
 - → Main.c의 main 함수에 ADC 폴링 모드 제어 코드 작성
 - HAL_ADC_Start
 - HAL_ADC_PollForConversion
 - HAL ADC GetValue
 - HAL_ADC_Stop
 - → 컴파일 후 펌웨어를 보드에 다운로드
 - ₩ 가변저항을 조정하여 ADC 값을 메시지 출력해 봄으로써 ADC 제어 SW 검증

- ♠ ADC 제어 SW 코딩 및 테스트
 - 인터럽트 동영상
 - ··· CubeMX를 사용하여 코드 생성
 - → Main.c의 main 함수에 ADC 인터럽트 모드 제어 코드 작성
 - NVIC Settings의 Enabled를 선택하여 인터럽트 모드 enable
 - Src/stm32f4xx_it.c에 ADC 인터럽트 핸들러인 ADC_IRQHandler가 생성됨
 - Main.c에 ADC 인터럽트 callback 함수인 HAL_ADC_ConvCpltCallback 추가
 - Main 함수 while문에서 adc_value 값을 UART로 확인
 - → 컴파일 후 펌웨어를 보드에 다운로드
 - → 가변저항을 조정하여 ADC 값을 메시지 출력해 봄으로써 ADC 제어 SW 검증

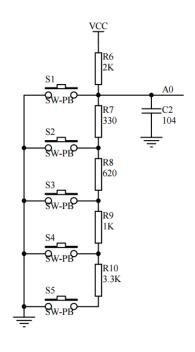
- **()** I2C 버스용 LCD 모듈
 - 아두이노 LCM1602 IIC 쉴드
 - → 원래16개 핀의 인터페이스 필요
 - → 하지만 I2C 인터페이스를 가지는 컨트롤러를 중간에 사용하여 VCC, GND, I2C SDA, I2C SCL의 4개의 핀만을 가지고 제어 가능
 - http://www.devicemart.co.kr/goods/view?no=1279486





STM32F429의 ADC 제어 SW 설계하기

- **()** I2C 버스용 LCD 모듈
 - 아두이노 LCM1602 IIC 쉴드 회로도중 switch 회로

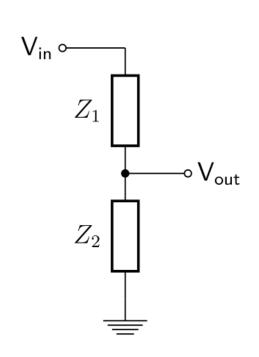


- ··· Reset 버튼을 제외한 UP,DOWN, LEFT, RIGHT, SELECT의 5개의 버튼 회로도
- → A0라는 아날로그 핀의 전압 레벨로 5개 버튼의 눌림 상태를 알 수 있음.
- → 이 회로를 이해하려면 voltage divider를 이해해야 함.

STM32F429의 ADC 제어 SW 설계하기

() I2C 버스용 LCD 모듈

Voltage divider



 V_{out} 의 값은 아래 공식과 같이 Z_1 과 Z_2 저항의 값으로 정해진다.

$$V_{
m out} = rac{Z_2}{Z_1 + Z_2} \cdot V_{
m in}$$

$$V_{in}$$
 = 5V, Z_1 = 100Ω, Z_2 = 200 Ω

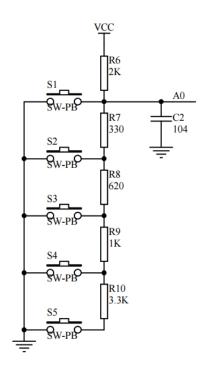
$$V_{out} = \frac{200}{100 + 200} *5 = 3.33V$$

https://en.wikipedia.org/wiki/Voltage_divider

STM32F429의 ADC 제어 SW 설계하기

⑥ I2C 버스용 LCD 모듈

○ 아두이노 LCM1602 IIC 쉴드 회로도중 switch 회로



- → 어떤 스위치도 누르지 않으면 R6은 pullup저항역할이 되어 A0에 걸리는 전압은 5V
- ··· S1을 누르면 접지와 연결되므로 0V
- S2를 누르면 R6과 R7의 voltage divider 에 의해 5V*(300/(2000+300)) = 0.7V
- ··· S3을 누르면 R6과 R7+R8의 voltage divider 에 의해 5V*((300+620)/(2000+(300+620)) = 1.6V
- ··· S4 는 5V*(/ +) = 2.46V
- ··· S5 는 5V*(/ +) = 3.6V

- **STM32 ADC+Timer**
 - O ADC + Timer 인터럽트
 - → ADC는 폴링 방식이나 인터럽트 방식을 선택하여 사용할 있음.
 - → 폴링 방식은 HAL_Delay()를 사용하여 샘플링 주기를 조절할 수 있으나 코딩이 복잡하고 비효율적이 됨.
 - → ADC 인터럽트 방식을 사용하면 샘플링 주기를 조절하기가 어려워 너무 자주 인터럽트가 발생함.
 - → 샘플링 주기를 제어하기 위해 Timer인터럽트와 ADC를 조합하여 사용할 수 있음.
 - → Timer 인터럽트의 주기대로 ADC값을 얻을 수 있음.
 - ··· 다음에 설명하는 예는 100ms의 주기로 ADC 샘플링

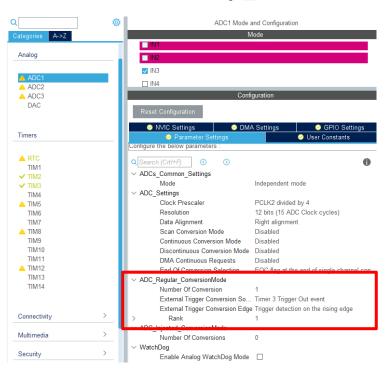
- 🌀 버튼 다루기
 - O ADC + Timer 인터럽트
 - O EXTI 인터럽트로 Long, Normal, Double click 구분하기



8강 STM32 ADC+Timer 인터럽트, EXTI 심화 - YouTube

OSTM32 ADC+Timer

O ADC + Timer 인터럽트

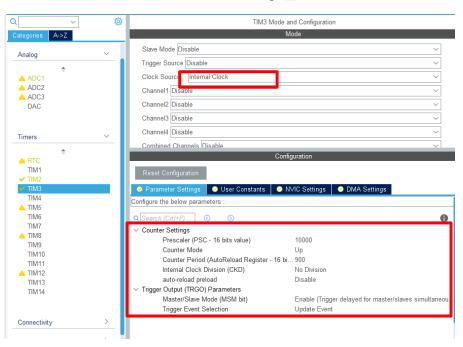


··· ADC 셋팅

- A0인 PA3번 핀을 ADC1 컨트롤러의 IN3번 채널 사용
- Parameter Settings에서 ADC_Regular_ConversionMode에서 External Trigger Conversion Source를 Timer 3 Trigger Out event를 선택
- External Trigger Conversion Edge를 Trigger detection on the rising edge를 선택

OSTM32 ADC+Timer

O ADC + Timer 인터럽트



··· Timer 셋팅

- TIM3를 사용
- Clock Source를 Internal Clock사용
- 100ms 주기를 위해 Prescaler 를 10000,
 Period를 900으로 셋팅
- > 0.1초 = 10000 * (1/90M) * 900
- ➤ Trigger Output Parameters의 Master/Slave Mode는 Enable
- ➤ Trigger Event Selection은 Update Event
- ➤ NVIC의 TIM3 global interrupt enable

STM32 ADC+Timer

O ADC + Timer 인터럽트

```
#define UP_KEY_MIN 0
#define UP_KEY_MAX 10

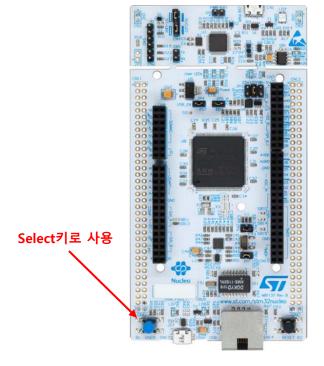
#define DOWN_KEY_MIN 850
#define DOWN_KEY_MAX 870

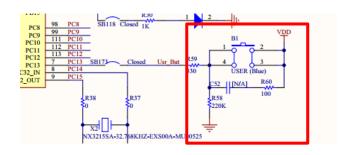
#define LEFT_KEY_MIN 1940
#define LEFT_KEY_MIN 2980
#define RIGHT_KEY_MIN 2980
#define RIGHT_KEY_MAX 3010

전압 레벨을 통한 ADC 변화 값의 범위
```

uint32 t ADC value; void HAL TIM PeriodElapsedCallback(TIM HandleTypeDef *htim) if(htim->Instance==TIM3) ADC value = HAL ADC GetValue(&hadc1); if(ADC value <= UP KEY MAX) printf("UP₩r₩n"); if(ADC value>= DOWN KEY MIN && ADC value<=DOWN KEY MAX) printf("DOWN₩r\n"); if(ADC value>= LEFT KEY MIN && ADC value<=LEFT KEY MAX) printf("LEFT₩r₩n"); if(ADC value>= RIGHT KEY MIN && ADC value<=RIGHT KEY MAX) printf("RIGHT₩r₩n");

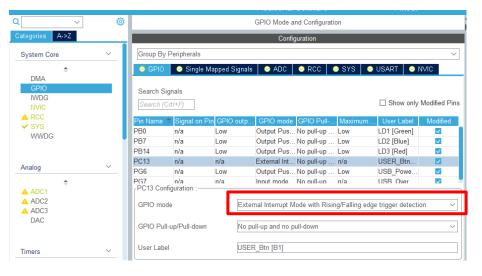
- ⑤ User button을 Select키로 사용
 - O Select키는 Long click, Double click, Normal click 구분





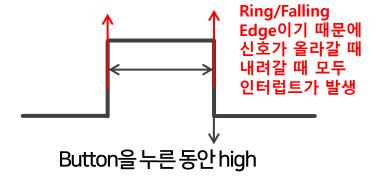
- ··· User 버튼의 회로도
- → 평상시에는 220K pull-down저항에 의해 low상태
- → 버튼을 누르면 VDD와 연결되어 high상태

- ⑤ User button을 Select키로 사용
 - O Select키는 Long click, Double click, Normal click 구분

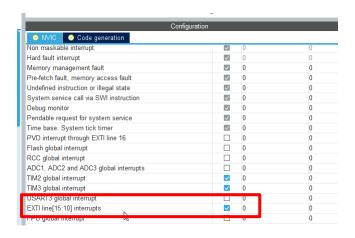


---> GPIO Configuration

- PC13번을 External Interrupt모드로 설정
- Rising/Falling edge trigger로 설정



- ⑤ User button을 Select키로 사용
 - O Select키는 Long click, Double click, Normal click 구분

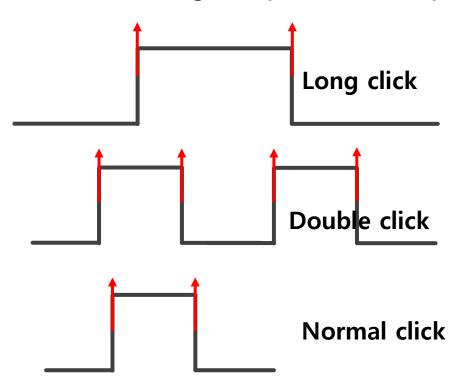


NVIC Configuration

EXTI line[15:10] interrupts enable

User button을 Select키로 사용

O Select키는 Long click, Double click, Normal click 구분



- ₩ Long click은 high인 구간의 길이로 구분
- → Double click은 high, low, high인 구간의 길이로 구분
- ₩ Normal click은 high인 구간의 길이로 구분
- ··· 그리고 테스트를 해보면 Noise에 해당하는 아주 짧은 high 구간도 있음. 이를 걸러 주어야 함.
- 빨간색 화살표 순간이 모두 EXTI 인터럽트 발생하는 시점으로 지난 번 발생한 시간에서 현재 발생한 시간의 차를 계산하면 펄스의 폭을 계산할 수 있음.
- → 인터럽트 시점이 Rising인지 falling인지는 HAL_GPIO_ReadPin()으로 알 수 있음.
- → Rising때는 high레벨, Falling일 때는 low 레벨

⑤ User button을 Select키로 사용

O Select키는 Long click, Double click, Normal click 구분

```
typedef struct{ 펄스의 길이와 핀의 int32_t time; 레벨 GPIO_PinState level; }ClickInfoDef;
ClickInfoDef click[3]; 3개의 click정보

#define LONG_CLICK_MIN 1500 //1.5sec #define LONG_CLICK_MAX 5000 //5sec

#define DOUBLE_CLICK_MIN 40 #define DOUBLE CLICK MAX 120
```

```
void HAL GPIO EXTI Callback(uint16 t GPIO Pin)
 GPIO PinState pin:
 int i:
 if(GPIO Pin == GPIO PIN 13)
  current time = HAL GetTick();
  time interval = current time - last time;
  last time = current time;
  pin = HAL GPIO ReadPin(GPIOC,GPIO PIN 13);
  if(time interval<=2) // noise
    printf("Noise %d,%d\r\n",pin,time interval);
  else
    click[2].time = click[1].time:
    click[2].level = click[1].level;
    click[1].time = click[0].time;
                                        펄스를 3개까지 저장
    click[1].level = click[0].level;
    click[0].time = time interval;
    click[0].level = pin;
```

⑤ User button을 Select키로 사용

```
if( click[2].level ==GPIO_PIN_RESET && click[1].level == GPIO_PIN_SET && click[0].level ==GPIO_PIN_RESET)
                              현재 펄스는 low, 지난번 펄스는 high, 그전 pulse는 low이면
 for(i=0;i<3;i++)
   if(click[i].time>= DOUBLE_CLICK_MIN && click[i].time <= DOUBLE_CLICK_MAX)
                                                                                         click[1].level click[0].level
                Double click에 해당하는 pulse 폭을 유지하면
                                                                               click[2].level
    continue:
   else
    break;
   if(i==3) 3개의 pulse 모두 위의 조건을 만족하면
                                                                           click[2].time click[1].time click[0].time
    printf("Double Click\"r\"n");
 if(click[0].level == GPIO_PIN_RESET && click[0].time >=LONG_CLICK_MIN) // long click
                                Button을 누르다가 떼는 순간의 레벨이므로 Low
 printf("Long Key₩r₩n");
 else if(click[0].level == GPIO_PIN_RESET && click[0].time < LONG_CLICK_MIN && click[0].time > DOUBLE_CLICK_MAX)
  printf("Select Key, %d\r\n",click[0].time);
```

