

LED闪烁模式

- 目标：使用 PWM 控制 LED 以2Hz频率闪烁（对每次闪烁中的亮灯时长不做要求），并新加入一个 按键2 实现呼吸灯和闪烁模式的切换。要求使用外部中断来实现 按键 的功能
 - 提示：使用 按键 触发外部中断，在外部中断中实现两种模式的切换
 - 问题：
 - 外部中断大致的配置流程是怎样的？
 - 按键 是如何实现外部中断的？
 - 如何在外部中断中实现两种模式的切换？
-

硬件连接

- **2个LED**：分别连接到 **PA0** 和 **PA1** 引脚。
- **按键1**：连接到 **PB0** 引脚，用作控制 LED 呼吸灯的开关。
- **按键2**：连接到 **PB10** 引脚，用作切换LED工作模式。

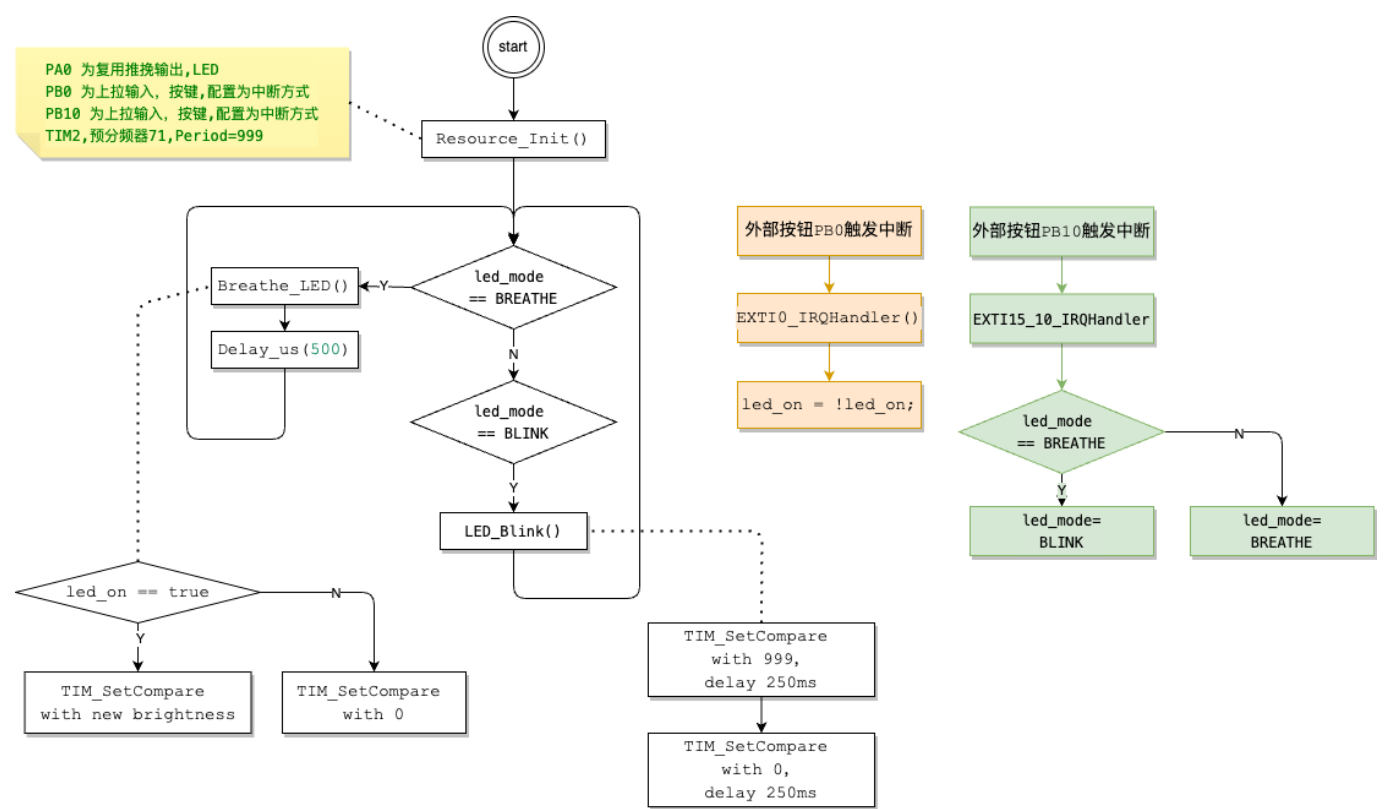
LED 以2Hz频率闪烁

每秒闪烁2次，如下时序可以达到要求 亮 -> delay 250ms -> 灭 -> delay 250ms 亮 -> delay 250ms -> 灭 -> delay 250ms

```
void LED_Blink(void)
{
    TIM_SetCompare1(TIM2, 999); // LED1 亮
    TIM_SetCompare2(TIM2, 999); // LED2 亮
    Delay_us(200 * 1000);          // Delay_us函数最大支持233ms,这里需要delay
250ms,分2步做delay
    Delay_us(50 * 1000);

    TIM_SetCompare1(TIM2, 0); // LED1 灭
    TIM_SetCompare2(TIM2, 0); // LED2 灭
    Delay_us(200 * 1000);
    Delay_us(50 * 1000);
}
```

流程图



问题

Q1:外部中断大致的配置流程是怎样的？ Q2:按键 是如何实现外部中断的？ Q3:如何在外部中断中实现两种模式的切换？

这3个问题下面用PB10的配置和中断处理回答 步骤: 开启时钟：为 GPIO 和 AFIO 开启时钟。

```
RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_GPIOA | RCC_APB2Periph_GPIOB,
ENABLE);
RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_AFIO, ENABLE); /*使能 AFIO 时钟*/
```

配置 GPIO：设置中断引脚为输入模式。

```
UTIL_GPIO_CFG(GPIOB, GPIO_Pin_10, GPIO_Speed_50MHz, GPIO_Mode_IPU);
/*PB10 为上拉输入，用于按键输入,BUTTON*/
```

选择 PB10 作为中断源

```
GPIO_EXTILineConfig(GPIO_PortSourceGPIOB, GPIO_PinSource10); /*选择
PB10 作为中断源*/
```

配置 EXTI：设置触发模式和启用 EXTI 线。

```
UTIL_EXTI_CFG(EXTI_Line10,  
              EXTI_Mode_Interrupt, EXTI_Trigger_Falling, ENABLE);  
/*EXTI_Line10 与 GPIO 的第 10 号引脚 (PA10、PB10 等) 相互对应*/
```

配置 NVIC：使能 NVIC 中断通道并设置优先级。

```
UTIL_NVIC_CFG(EXTI15_10_IRQn, 0, 0, ENABLE);  
/*PreemptionPriority=0; SubPriority=0*/
```

编写中断处理函数：处理中断并清除挂起位。

```
/**PB10 中断处理*/  
void EXTI15_10_IRQHandler(void)  
{  
    if (EXTI_GetITStatus(EXTI_Line10) != RESET)  
    {  
        if (led_mode == BREATHE) /*切换模式*/  
            led_mode = BLINK;  
        else  
            led_mode = BREATHE;  
  
        EXTI_ClearITPendingBit(EXTI_Line10); /*清除中断标志*/  
    }  
}
```

核心代码

```
#include "stm32f10x.h" // Device header  
#include "stm32_util.h" // My Utility  
  
const static uint8_t Positive = 0; /*LED变亮常量*/  
const static uint8_t Negative = 1; /*LED变暗常量*/  
const static uint8_t BLINK = 0; /*闪烁常量*/  
const static uint8_t BREATHE = 1; /*呼吸常量*/  
  
static uint8_t led_on = 1; /*LED 开关状态*/  
static uint16_t brightness = 0; /*LED 当前的亮度*/  
static uint8_t breathing_direction = 0; /*呼吸灯的方向*/  
static uint8_t led_mode = BREATHE; /*LED当前的运行方式*/  
  
void LED_Blink(void);  
  
void Resource_Init(void)  
{  
    /*GPIO 配置 START-----
```

```

-----*/
    RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_GPIOA | RCC_APB2Periph_GPIOB,
    ENABLE);

    UTIL_GPIO_CFG(GPIOA, GPIO_Pin_0, GPIO_Speed_50MHz, GPIO_Mode_AF_PP);
/*PA0 为复用推挽输出, 用于 PWM 输出,LED*/
    UTIL_GPIO_CFG(GPIOA, GPIO_Pin_1, GPIO_Speed_50MHz, GPIO_Mode_AF_PP);
/*PA1 为复用推挽输出, 用于 PWM 输出,LED*/
    UTIL_GPIO_CFG(GPIOB, GPIO_Pin_0, GPIO_Speed_50MHz, GPIO_Mode_IPU);
/*PB0 为上拉输入, 用于按键输入,BUTTON*/
    UTIL_GPIO_CFG(GPIOB, GPIO_Pin_10, GPIO_Speed_50MHz, GPIO_Mode_IPU);
/*PB10 为上拉输入, 用于按键输入,BUTTON*/
    /*GPIO 配置 END-----*/
-----*/

/*TIM 配置 START-----*/
-----*/
/*TIM2 属于低速定时器, 时钟源来自于 APB1 总线, 通过 APB1 外设时钟使能*/
RCC_APB1PeriphClockCmd(RCC_APB1Periph_TIM2, ENABLE);
/*
    * 配置定时器基本参数,目标是 TIM2
    * STM32 的时钟频率为72 MHz, 预分频器通常设为 71
    * Period=999 自动重装载值,选择 1kHz的PWM频率, 这样在1s内可以有1000个调节点
    * Prescaler=71
    * TIM_CKD_DIV1 设置定时器不进行任何时钟分频, 使其直接使用原始时钟频率。对于精确的
    时间计数或者快速响应的应用场景。
    * TIM_CounterMode_Up :设置定时器的计数模式为向上计数模式
    */
    UTIL_TIM_BASE_CFG(TIM2, 999, 71, TIM_CKD_DIV1, TIM_CounterMode_Up);

/*
    * 配置 PWM 模式;目标是 TIM2_CH1/2 设置为TIM_OCMode_PWM1模式, OCMODE(Output
    Compare Mode)
    *
    * Channel 和 GPIO 的对应关系如下:
    * TIM2_CH1 => PA0;TIM2_CH2 => PA1;TIM2_CH3 => PA2;TIM2_CH4 => PA3
    *
    * TIM_OCMode = TIM_OCMode_PWM1;在 PWM模式1下, 输出比较寄存器(CCR)的
    值决定了信号的占空比
    *
    State=TIM_OutputState_Enable;TIM_Pulse=0;OCPolarity=TIM_OCPolarity_High
    */
    UTIL_TIM_PWM_CFG(TIM2, 1, /*PA0*/ TIM_OCMode_PWM1,
    TIM_OutputState_Enable, 0, TIM_OCPolarity_High);

    UTIL_TIM_PWM_CFG(TIM2, 2, /*PA1*/ TIM_OCMode_PWM1,
    TIM_OutputState_Enable, 0, TIM_OCPolarity_High);

    TIM_Cmd(TIM2, ENABLE); /* 启动 TIM2*/
    /*TIM 配置 END-----*/
-----*/

/*中断配置 START-----*/
-----*/

```

```

    RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_AFIO, ENABLE); /*使能 AFIO 时钟*/

    GPIO_EXTILineConfig(GPIO_PortSourceGPIOB, GPIO_PinSource0); /*选
择 PB0 作为中断源*/
    UTIL_EXTI_CFG(EXTI_Line0,
/*EXTI_Line0 与 GPIO 的第 0 号引脚 (PA0、PB0 等) 相互对应*/
        EXTI_Mode_Interrupt, EXTI_Trigger_Falling, ENABLE);
/*Mode=Interrupt; Trigger=Falling下降沿触发;*/
    UTIL_NVIC_CFG(EXTI0_IRQn, 0, 0, ENABLE); /*配
置中断优先级, 处理来自 GPIO 引脚 0 (如 PA0、PB0) 的中断事件*/

    GPIO_EXTILineConfig(GPIO_PortSourceGPIOB, GPIO_PinSource10); /*选择
PB10 作为中断源*/
    UTIL_EXTI_CFG(EXTI_Line10,
        EXTI_Mode_Interrupt, EXTI_Trigger_Falling, ENABLE);
/*EXTI_Line10 与 GPIO 的第 10 号引脚 (PA10、PB10 等) 相互对应*/
    UTIL_NVIC_CFG(EXTI15_10_IRQn, 0, 0, ENABLE);
/*PreemptionPriority=0; SubPriority=0*/

    UTIL_NVIC_CFG(TIM3_IRQn, 0, 0, ENABLE); /*使能 TIM3 中断通道*/
/*中断配置 END-----*/
-----*/
}

void EXTI0_IRQHandler(void)
{
    if (EXTI_GetITStatus(EXTI_Line0) != RESET)
    {
        led_on = !led_on; /* 切换 LED 开关状态*/
        EXTI_ClearITPendingBit(EXTI_Line0); /* 清除中断标志*/
    }
}

/**PB10 中断处理*/
void EXTI15_10_IRQHandler(void)
{
    if (EXTI_GetITStatus(EXTI_Line10) != RESET)
    {
        if (led_mode == BREATHE) /*切换模式*/
            led_mode = BLINK;
        else
            led_mode = BREATHE;

        EXTI_ClearITPendingBit(EXTI_Line10); /*清除中断标志*/
    }
}

void LED_Blink(void)
{
    TIM_SetCompare1(TIM2, 999); // LED1 亮
    TIM_SetCompare2(TIM2, 999); // LED2 亮
    Delay_us(200 * 1000); // Delay_us函数最大支持233ms,这里需要delay
250ms,分2步做delay
    Delay_us(50 * 1000);

```

```
TIM_SetCompare1(TIM2, 0); // LED1 灭
TIM_SetCompare2(TIM2, 0); // LED2 灭
Delay_us(200 * 1000);
Delay_us(50 * 1000);
}

void Breathe_LED(void)
{
    if (led_on)
    {
        if (breathing_direction == Positive)
        {
            brightness++;
            if (brightness >= 999)
                breathing_direction = Negative;
        }
        else
        {
            brightness--;
            if (brightness == 0)
                breathing_direction = Positive;
        }

        TIM_SetCompare1(TIM2, brightness); /*调整 TIM2 通道 1 的比较值, 改变占
空比*/
        TIM_SetCompare2(TIM2, brightness); /*调整 TIM2 通道 2 的比较值, 改变占
空比*/
    }
    else
    {
        TIM_SetCompare1(TIM2, 0); /*如果 LED 关闭, PWM 输出最小值*/
        TIM_SetCompare2(TIM2, 0);
    }
}

int main(void)
{
    Resource_Init();

    while (1)
    {
        if (led_mode == BREATHE)
        {
            Breathe_LED(); /*控制 LED 呼吸灯*/

            Delay_us(500); /**
            * 目标是: 1s 完成呼吸一次, 暗变亮->亮变暗,
            * 调整呼吸速度, main函数中 0.5ms(毫秒) 调度一次
            Breathe_LED()
            * 1s 调度2000次, 占空比的变化是: 0->999 然后 999->0
            */

        }
        else if (led_mode == BLINK)
```

```
    {  
        LED_Blink();  
    }  
}
```