

制作一个呼吸灯

- 目标：制作一个 LED 呼吸灯，并使用 按键1 控制 LED 开关
 - 提示：利用 TIM 的 PWM 输出实现
 - 问题：
 - 配置 TIM 的大致流程是怎样的？
 - 此时控制 LED 的 GPIO 需要配置为什么模式？为什么？
 - 简要介绍 PWM 的输出构成以及如何计算相应参数
-

1. 硬件连接

- **2个LED**：分别连接到 **PA0** 和 **PA1** 引脚。正极(长脚)接GPIO口，负极接GND，这样是高电平点亮，方便编写代码，这里跟板载LED的方式就不一样了。
- **按键1**：连接到 **PB0** 引脚，用作控制 LED 呼吸灯的开关。
- **呼吸灯效果**：利用定时器的 PWM 输出，控制 LED 的亮度从 0% 到 100% 再到 0%，形成渐亮渐暗的呼吸灯效果。

2. 总体思路

- 利用定时器的 PWM 功能控制 LED 亮度，通过调整 PWM 占空比来实现呼吸灯效果。
- 通过外部中断检测按键的按下，实现呼吸灯的开关切换。
- 系统上电时，两个 LED 默认进入呼吸模式，按下按键后关闭呼吸灯，再按一次按键恢复呼吸灯效果。

3. 步骤解析

3.1 GPIO 配置

- **PA0 和 PA1**：配置为定时器的 PWM 输出引脚，使用推挽复用输出模式 (**GPIO_Mode_AF_PP**) 。
- **PB0**：配置为上拉输入模式 (**GPIO_Mode_IPU**)，并关联到 EXTI 外部中断线路，检测按键按下。

3.2 定时器 (TIM) 配置

- 使用 **TIM2**（或其他定时器）来生成 PWM 信号。
- TIM2 有多个输出通道，分别对应到 **PA0** 和 **PA1**。
- **PWM 频率**：通常设置为 1kHz，以避免 LED 闪烁。
- **PWM 周期**：通过改变 PWM 占空比（0% 到 100% 再到 0%），控制 LED 的亮度变化，形成呼吸灯效果。
 - 可以在定时器中通过调整 **TIM_SetCompare()** 函数来实时更新 PWM 占空比，实现 LED 的渐亮渐暗效果。
- 使用两个独立的通道来分别控制 **PA0** 和 **PA1** 上的 LED。

3.3 呼吸灯效果

- 通过一个定时循环函数，逐步增加和减少 PWM 占空比，从而实现 LED 的呼吸效果：
 - **增加占空比**：LED 逐渐变亮。
 - **减少占空比**：LED 逐渐变暗。

- 每次更新占空比时，使用 `TIM_SetCompareX()` 来调整相应通道的 PWM 占空比。

3.4 按键检测

- 使用 **EXTI（外部中断）** 来检测按键 **PB0** 的按下：
 - **下降沿触发中断**：按键按下时产生中断。
 - 在中断处理函数中，切换一个标志变量（**led_on**），用于控制 LED 呼吸灯的开关状态。
 - 按下按键时，如果呼吸灯正在运行，则关闭呼吸灯；如果呼吸灯已关闭，则重新启动呼吸灯。

3.5 状态管理

- 通过全局变量 **led_on** 来记录当前 LED 的状态：
 - 初始状态：**led_on = 1**，表示 LED 呼吸灯开启。
 - 当检测到按键按下后，切换 **led_on** 的状态：
 - 如果 **led_on == 1**，则关闭 LED 呼吸效果（将 PWM 占空比设置为 0）。
 - 如果 **led_on == 0**，则重新启动呼吸灯效果。

3.6 中断处理逻辑

- 在外部中断处理函数中，执行以下操作：
 1. 检查中断是否由 **PB0** 按键触发。
 2. 切换 LED 状态：
 - 如果当前 LED 处于呼吸模式，则停止呼吸灯效果。
 - 如果当前 LED 关闭，则重新启动呼吸灯效果。
 3. 清除中断标志位，准备下一次中断检测。

4. 延时与占空比调整

- 为了控制呼吸灯的速度，可以使用定时器或简单的延时循环控制呼吸周期。比如通过调整 **PWM** 的更新频率，使 LED 每秒完成一次完整的呼吸循环。

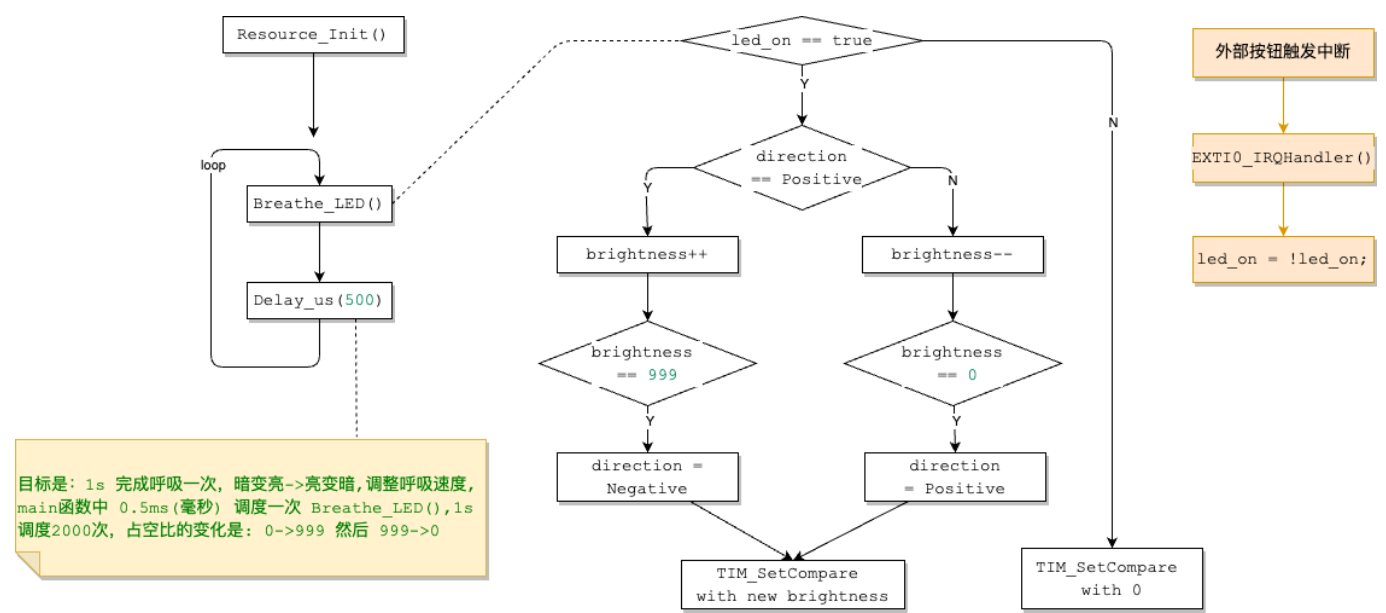
5. 主要模块总结

- **GPIO 配置**：PA0 和 PA1 作为 PWM 输出引脚，PB0 作为按键输入。
- **TIM 定时器**：设置 PWM 频率为 1kHz，通过占空比调节 LED 亮度。
- **EXTI 外部中断**：用于检测按键按下，切换 LED 呼吸灯的开关。
- **PWM 占空比调整**：动态调节占空比以实现呼吸灯效果。
- **按键状态切换**：每按一次按键，切换 LED 呼吸灯的开关状态。

代码

参见工程2-breathing-light

流程图



Q1:配置 TIM 的大致流程是怎样的？

在 STM32 中配置定时器（TIM）的基本流程一般分为以下几个步骤，下面以基本的定时器和 PWM 输出的配置为例：

1. 使能定时器时钟

在配置定时器之前，首先要使能与定时器相关的时钟。STM32 有多个定时器（TIM1、TIM2、TIM3 等），它们的时钟是独立的，需要通过 RCC 外设来使能。

```
RCC_APB1PeriphClockCmd(RCC_APB1Periph_TIM2, ENABLE); // 启动 TIM2 的时钟
```

2. 配置定时器基础参数

定时器的基础参数包括自动重装载值（Period）、预分频器（Prescaler）、计数模式等。通过这些参数，你可以设置定时器的工作频率和计数模式。

- **Period**：决定定时器的周期，当计数器到达该值时，定时器计数器会重置。
- **Prescaler**：用于对输入时钟进行分频，从而调整定时器的计数频率。
- **计数模式**：可以设置为向上、向下或中心对齐模式。

代码示例：

```
TIM_TimeBaseInitTypeDef TIM_TimeBaseStructure;
TIM_TimeBaseStructure.TIM_Period = 999; // 设置自动重装载值，控制周期
TIM_TimeBaseStructure.TIM_Prescaler = 71; // 设置预分频器，控制计数器时钟频率
TIM_TimeBaseStructure.TIM_ClockDivision = TIM_CKD_DIV1; // 时钟分频
```

```
TIM_TimeBaseStructure.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up; // 向上计数模式
TIM_TimeBaseInit(TIM2, &TIM_TimeBaseStructure);
```

3. 配置定时器的输出比较功能（PWM 或其他）

如果你使用定时器的 PWM 功能，接下来需要配置定时器的输出比较通道。输出比较通道决定了定时器的比较行为和占空比输出。

- **OCMode**: 设置 PWM 模式，比如 `TIM_OCMode_PWM1`。
- **Pulse**: 设置 PWM 的占空比，决定输出信号的高电平持续时间。
- **OutputState**: 启用或禁用输出。
- **OCPolarity**: 设置输出极性，决定是高电平有效还是低电平有效。

代码示例：

```
TIM_OCInitTypeDef TIM_OCInitStructure;
TIM_OCInitStructure.TIM_OCMode = TIM_OCMode_PWM1; // PWM 模式 1
TIM_OCInitStructure.TIM_OutputState = TIM_OutputState_Enable; // 启用输出
TIM_OCInitStructure.TIM_Pulse = 500; // 设置占空比
TIM_OCInitStructure.TIM_OCPolarity = TIM_OCPolarity_High; // 高电平有效
TIM_OC1Init(TIM2, &TIM_OCInitStructure); // 初始化 TIM2 的通道 1
```

4. 启动定时器

在配置完定时器之后，需要启动定时器，让其开始计数或产生 PWM 信号。

代码示例：

```
TIM_Cmd(TIM2, ENABLE); // 启动定时器
```

总结：

配置 STM32 定时器的大致流程为：

1. 启用定时器时钟。
2. 配置定时器的基础参数（周期、预分频器、计数模式等）。
3. 配置输出比较功能（如 PWM 模式）。
4. 启动定时器。

根据不同的应用场景（如 PWM 输出、输入捕获、定时功能），定时器的配置可能有所不同。

Q2: 控制 LED 的 GPIO 需要配置为什么模式？为什么？

`GPIO_Mode_AF_PP` 是 STM32 标准外设库中的一个常量，用于配置 GPIO 引脚的模式。它表示**复用推挽输出模式**（Alternate Function Push-Pull）。

详细解释：

- AF (Alternate Function)**：代表**复用功能**。STM32 的 GPIO 引脚可以复用为不同的外设功能。例如一个引脚既可以作为普通的 GPIO，也可以用来作为定时器输出、UART 通信等。当你将引脚配置为 **AF** 模式时，它将不再是普通的 GPIO 输入/输出，而是复用为与外设相关的功能。
- PP (Push-Pull)**：代表**推挽输出**。在推挽模式下，GPIO 引脚可以输出高电平（连接到 VDD）或低电平（连接到 GND），这是常用的输出模式，可以驱动负载（如 LED、外设等）。

应用场景：

- 当 GPIO 引脚被配置为用于 **PWM 输出** 时（例如控制 LED 亮度），需要设置为 **GPIO_Mode_AF_PP**，使其复用为定时器通道的输出引脚。

Q3:PWM 的输出构成

PWM 的输出构成

PWM（脉宽调制）的输出由两个关键部分构成：频率和占空比。

- 频率**：PWM 信号的频率定义了一个完整的 PWM 周期持续多长时间。频率越高，周期越短。
- 占空比**：占空比是高电平时间相对于整个周期的比例。它决定了在一个周期内高电平维持的时间长度，进而影响输出的平均功率。

关键参数及其计算

- 周期 (T)**：周期是信号从开始到结束、然后重复的时间长度。它是频率的倒数：

$$T = 1 / \text{频率}$$

例如，频率为 1 kHz 时，周期为 1 毫秒 (ms)。

- 占空比**：占空比是高电平持续时间（高电平时间）相对于整个周期的百分比：

$$\text{占空比} = (\text{高电平时间} / \text{周期}) * 100\%$$

例如，如果周期为 1 毫秒，且高电平时间为 0.5 毫秒，则占空比为 50%。

- 频率的计算**：PWM 频率是由定时器时钟频率、预分频器和自动重装载值共同决定的。假设定时器时钟频率为 **f_clk**，预分频器为 **Prescaler**，周期计数器（即自动重装载值）为 **ARR**，则频率计算公式为：

$$\text{频率} = f_clk / ((\text{Prescaler} + 1) * (\text{ARR} + 1))$$

例如，如果时钟频率为 72 MHz，预分频器设置为 71，自动重装载值为 999，则 PWM 频率为：

$$\text{频率} = 72,000,000 / ((71 + 1) * (999 + 1)) = 1 \text{ kHz}$$

4. **占空比的计算**：占空比由定时器的输出比较寄存器值（CCR）决定。CCR 表示高电平持续的计数值，而 ARR 是整个周期的计数值：

$$\text{占空比} = (\text{CCR} / \text{ARR}) * 100\%$$

例如，若 ARR 为 999，CCR 为 500，则占空比为：

$$\text{占空比} = (500 / 999) * 100\% \approx 50\%$$

总结

- 频率决定了 PWM 信号的周期长短，占空比则决定了在一个周期内高电平维持的时间。
- 可以通过调节定时器的 Prescaler、ARR 和 CCR 来灵活控制 PWM 的频率和占空比，从而实现对输出功率、亮度或速度的精确控制。

核心代码

```
#include "stm32f10x.h" // Device header
#include "stm32_util.h" // My Utility

static uint8_t Positive = 0; // LED变亮的方向
static uint8_t Negative = 1; // LED变暗的方向

static uint8_t led_on = 1; // LED 开关状态
static uint16_t brightness = 0;
static uint8_t breathing_direction = 0;

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*/
    /*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,
/* TIM_TimeBaseStructure */ 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_OCInitStructure */ TIM_OCMode_PWM1,
TIM_OutputState_Enable, 0, TIM_OCPolarity_High);

UTIL_TIM_PWM_CFG(TIM2, 2, /*PA1*/
/* TIM_OCInitStructure */ 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*/

/*Line=EXTI_Line0; Mode=Interrupt; Trigger=Falling下降沿触发;
Cmd=ENABLE*/
UTIL_EXTI_CFG(EXTI_Line0, /*EXTI_Line0 与 GPIO 的第 0 号引脚 (PA0、PB0
等) 相互对应*/

```

```

        /* EXTI_InitTypeDef */ EXTI_Mode_Interrupt,
EXTI_Trigger_Falling, ENABLE);

    UTIL_NVIC_CFG(EXTI0_IRQn,    /*配置中断优先级, 处理来自 GPIO 引脚 0 (如
PA0、PB0) 的中断事件*/
        0, 0, ENABLE); /*PreemptionPriority=0; SubPriority=0*/
    /*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
    }
}

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
    {
        // 如果 LED 关闭, 停止 PWM 输出
        TIM_SetCompare1(TIM2, 0);
        TIM_SetCompare2(TIM2, 0);
    }
}

int main(void)
{
    Resource_Init();

    while (1)

```



```
{
    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
    *
    */
}
```