



ASR6601

Reference Manual

Version: 1.5.0

Date: 2022-08-11

Copyright © 2022 ASR Technology



About this document

This document provides detailed and complete information on the IoT LPWAN SoC-ASR6601 for application developers.

Target Audience

This document is mainly intended for the following engineers:

- hardware development engineer
- software engineer
- technical support engineer

Product numbering

Product models corresponding to this document:

Model	Flash	SRAM	Core	Package	Frequency
ASR6601SE	256 KB	64 KB	32-bit 48 MHz Arm China STAR-MC1	QFN68, 8*8 mm	150 ~ 960 MHz
ASR6601CB	128 KB	16 KB	32-bit 48 MHz Arm China STAR-MC1	QFN48, 6*6 mm	150 ~ 960 MHz

Copyright Notice

Copyright © 2022 ASR Technology Co., Ltd. All rights reserved. No part or all of this document may be reproduced, transmitted, transcribed, stored or translated in any form or by any means without the written permission of ASR Technology Co., Ltd.

Trademark Notice



ASR, ASR and other ASR logos are trademarks of ASR Technology Co., Ltd.

All other trade names, trademarks and registered trademarks mentioned in this document are the property of their respective owners and are hereby acknowledged.



Disclaimer

ASR Technology Co., Ltd. makes no warranty of any kind for the contents of this document and will update the contents of this document or the products described in this document from time to time.

This document is only used as a guide for use, and all contents of this document do not constitute any form of warranty. The information in this document is subject to change without notice.

This document does not assume any responsibility, including responsibility for infringement of any proprietary rights arising from the use of the information in this document.

ASR Technology Co., Ltd

Address: 9th Floor, Building 10, Zhangjiang Innovation Park, 399 Keyuan Road, Pudong New District, Shanghai Postal Code: 201203

URL : <http://www.asrmicro.com/>

Document Revision History

Date	Version	Release Notes
2021.03	V1.0.0	Initial Release.
2021.05	V1.1.0	<ul style="list-style-type: none">● Updated Chapter 6 Overview and Table 6-1.● Updated parts of descriptions in Sections 16.3, 16.9, and 16.14.1.● Corrected the description of LORAC_SR register in Section 12.4.13.
2021.07	V1.2.0	Updated CPU description.
2022.03	V1.3.0	<ul style="list-style-type: none">● Added Chapter 21: DMA and Chapter 22: GPTIMER.● Corrected several typos.
2022.05	V1.4.0	Modified RCO4M to RCO3.6M due to crystal frequency adjustment.
2022.08	V1.5.0	<ul style="list-style-type: none">● Updated descriptions of some register bits in Sections 7.5.3, 8.3.3, 8.3.4, 8.3.7, 8.3.12, and 8.3.13.● Updated Figure 8-1: Clock network diagram.



Table of contents

1. Overview	1
2. ASR6601 Introduction	2
3. Modules and functions	3
3.1 ASR6601 SoC Diagram	3
3.2 ASR6601 function.....	4
4. Power Management Unit	9
4.1 Power Supply pins	9
4.2 Power Supply Architecture	10
5. Access Control	11
5.1 Simple Configuration	11
5.1.1 Recoverable Security Configuration	11
5.1.2 Unrecoverable Security Configuration	11
5.2 Access Control	11
5.2.1 Debug Level Rules	11
5.2.2 Secure and Non-Secure Operation	12
6. Operation Modes	13
6.1 Run	16
6.1.1 Enter and Exit	16
6.1.2 Wakeup Source	16
6.2 LpRun	16
6.2.1 Enter and Exit	16
6.2.2 Wakeup Source	16
6.3 Sleep	17
6.3.1 Enter and Exit	17
6.3.2 Wakeup Source	17
6.4 LpSleep.....	17
6.4.1 Enter and Exit	17
6.4.2 Wakeup Source	17
6.5 Stop0	18
6.5.1 Enter and Exit	18
6.5.2 Wakeup Source	18
6.6 Stop1	18
6.6.1 Enter and Exit	18
6.6.2 Wakeup Source	19
6.7 Stop2	19
6.7.1 Enter and Exit	19
6.7.2 Wakeup Source	19



6.8 Stop3	20
6.8.1 Enter and Exit	20
6.8.2 Wakeup Source	20
6.9 Standby.....	20
6.9.1 Enter and Exit	20
6.9.2 Wakeup Source	20
7. System configuration.....	21
7.1 System Architecture	21
7.1.1 Arm China STAR-MC1 Processor	22
7.1.2 DMAC0	22
7.1.3 DMAC1	22
7.1.4 Master	22
7.2 Memory Mapping	23
7.2.1 AHB0 SFR	24
7.2.2 AHB1 SFR	24
7.2.3 APB0 SFR	24
7.2.4 APB1 SFR	25
7.3 SRAM	25
7.4 Boot Modes	26
7.5 SYSCFG Registers	27
7.5.1 SYSCFG_CR0	28
7.5.2 SYSCFG_CR1	28
7.5.3 SYSCFG_CR2	29
7.5.4 SYSCFG-CR3	32
7.5.5 SYSCFG_CR4	32
7.5.6 SYSCFG_CR5	33
7.5.7 SYSCFG_CR6	33
7.5.8 SYSCFG_CR7	34
7.5.9 SYSCFG_CR8	36
7.5.10 SYSCFG_CR9	36
7.5.11 SYSCFG_CR10	36
7.6 DMA Request MUX	38
8. Reset and Clock Control (RCC).....	40
8.1 Reset	40
8.1.1 External Reset	40
8.1.2 Power-on Reset	40
8.1.3 System Reset	40
8.1.4 Low-power Reset	40
8.2 Clock	41
8.2.1 SYS_CLK	42
8.2.2 Clocks for the Modules	42
8.2.3 MCO Clock output	43



8.3 RCC Registers	43
8.3.1 RCC_CR0	44
8.3.2 RCC_CR1	46
8.3.3 RCC_CR2	48
8.3.4 RCC_CGR0	50
8.3.5 RCC_CGR1	53
8.3.6 RCC_CGR2	54
8.3.7 RCC_RST0	55
8.3.8 RCC_RST1	58
8.3.9 RCC_RST_SR	59
8.3.10 RCC_RST_CR	60
8.3.11 RCC_SR	61
8.3.12 RCC_SR1	62
8.3.13 RCC_CR3	64
9. Interrupts.....	66
9.1 Main Features	66
9.2 SysTick	66
9.3 Interrupt Vector Table	66
10. Embedded Flash	68
10.1 Introduction	68
10.2 Main Features	68
10.3 Functional Description	68
10.3.1 Flash Info Area Division	68
10.3.2 EFC_CR Protection	69
10.3.3 Read Access Latency	69
10.3.4 Accessing Acceleration	69
10.3.5 Instruction Prefetch	70
10.3.6 Flash Program	70
10.3.7 Flash Erase	71
10.4 Flash Option Bytes	72
10.4.1 Flash Option0	72
10.4.2 Flash Option1	74
10.5 Embedded Flash Registers	75
10.5.1 EFC_CR	76
10.5.2 EFC_INT_EN	78
10.5.3 EFC_SR	79
10.5.4 EFC_PROG_DATA0	80
10.5.5 EFC_PROG_DATA1	80
10.5.6 EFC_TIMING_CFG	81
10.5.7 EFC_PROTECT_SEQ	81
10.5.8 SERIAL_NUM_LOW	82
10.5.9 SERIAL_NUM_HIGH	82



10.5.10	OPTION_CSR_BYTES	82
10.5.11	OPTION_EXE_ONLY_BYTES	83
10.5.12	OPTION_WR_PROTECT_BYTES	84
10.5.13	OPTION_SECURE_BYT _E S0	84
10.5.14	OPTION_SECURE_BYT _E S1	85
11.	GPIO.....	86
11.1	Introduction	86
11.2	Output Configuration	86
11.3	Input Configuration	86
11.4	Output Drive Strength	87
11.5	GPIO Interrupts	87
11.6	Wakeup from Sleep/Stop0~2 Mode	87
11.7	Wakeup from Stop3 Mode	87
11.8	Alternate Function Configuration	87
11.9	Clock and Reset	87
11.10	Power Domains	88
11.11	Low-power Mode Operation and Wakeup	88
11.12	SWD IO.....	88
11.13	BOOT0 Control	88
11.14	GPIO Registers	89
11.14.1	GPIOx_OER (x=A, B, C, D)	90
11.14.2	GPIOx_OTYPER (x=A, B, C, D)	90
11.14.3	GPIOx_IER (x=A, B, C, D)	90
11.14.4	GPIOx_PER (x=A, B, C, D)	91
11.14.5	GPIOx_PSR (x=A, B, C, D)	91
11.14.6	GPIOx_IDR (x=A, B, C, D)	91
11.14.7	GPIOx_ODR (x=A, B, C, D)	92
11.14.8	GPIOx_BRR (x=A, B, C, D)	92
11.14.9	GPIOx_BSRR (x=A, B, C, D)	92
11.14.10	GPIOx_DSR (x=A, B, C, D)	93
11.14.11	GPIOx_INT_CR (x=A, B, C, D)	93
11.14.12	GPIOx_FR (x=A, B, C, D)	94
11.14.13	GPIOx_WU_EN (x=A, B, C, D)	94
11.14.14	GPIOx_WU_LVL (x=A, B, C, D)	94
11.14.15	GPIOx_AFRL (x=A, B, C, D)	95
11.14.16	GPIOx_AFRH (x=A, B, C)	97
11.14.17	GPIOD_AFRH	99
11.14.18	GPIOA_STOP3_WU_CR	101
11.14.19	GPIOx_STOP3_WU_CR (x=B, C).....	103
11.14.20	GPIOD_STOP3_WU_CR	105
12.	LoRa Controller (LoRaC)	106
12.1	Introduction	106



12.2 Main Features	106
12.3 Functional Description	106
12.3.1 Internal SPI Interface	106
12.3.2 Timing Sequence of Power-on	107
12.3.3 Interrupts	107
12.4 LoRaC Registers	108
12.4.1 SSP_CR0	109
12.4.2 SSP_CR1	110
12.4.3 SSP_DR	110
12.4.4 SSP_SR	111
12.4.5 SSP_CPSR	111
12.4.6 SSP_IMSC	112
12.4.7 SSP_RIS	112
12.4.8 SSP_MIS	113
12.4.9 SSP_ICR	113
12.4.10 SSP_DMACR	113
12.4.11 LORAC_CR0	114
12.4.12 LORAC_CR1	114
12.4.13 LORAC_SR	115
12.4.14 LORAC_NSS_CR	116
12.4.15 LORAC_SCK_CR	116
12.4.16 LORAC_MOSI_CR	116
12.4.17 LORAC_MISO_SR	117
13. UART	118
13.1 Introduction	118
13.2 Clock and Reset	118
13.3 Reference Clock	118
13.4 Baud Rate Generator	118
13.5 FIFO	119
13.6 UART Operation	119
13.6.1 Baud Rate Divider	119
13.6.2 Data Transmission	119
13.6.3 Data Reception	120
13.7 IrDA SIR Operation	120
13.7.1 Low-Power Divider	120
13.7.2 IrDA SIR IrDA SIR Transmit Encoder	121
13.7.3 IrDA SIR IrDA SIR Receive Decoder	121
13.8 UART Character Frame	121
13.9 IrDA Data Modulation	122
13.10 Hardware Flow Control	122
13.11 Interrupts	122
13.12 DMA	122



13.13 UART Registers	123
13.13.1 UARTx_DR (x=0, 1, 2, 3)	124
13.13.2 UARTx_RSR_ECR (x=0, 1, 2, 3)	125
13.13.3 UARTx_FR (x=0, 1, 2, 3)	126
13.13.4 UARTx_ILPR (x=0, 1, 2, 3)	127
13.13.5 UARTx_IBRD (x=0, 1, 2, 3)	127
13.13.6 UARTx_FBRD (x=0, 1, 2, 3)	127
13.13.7 UARTx_LCR_H (x=0, 1, 2, 3)	128
13.13.8 UARTx_CR (x=0, 1, 2, 3)	129
13.13.9 UARTx_IFLS (x=0, 1, 2, 3)	130
13.13.10 UARTx_IMSC (x=0, 1, 2, 3)	130
13.13.11 UARTx_RIS (x=0, 1, 2, 3)	131
13.13.12 UARTx_MIS (x=0, 1, 2, 3)	132
13.13.13 UARTx_ICR (x=0, 1, 2, 3)	132
13.13.14 UARTx_DMACR (x=0, 1, 2, 3)	133
13.13.15 UARTx_ID[8] (x=0, 1, 2, 3)	134
14. SSP	137
14.1 Introduction	137
14.2 Main Features	137
14.3 Functional Description	137
14.3.1 Basic Information	137
14.3.2 Clock Division	138
14.3.3 Data Format	139
14.3.4 DMA Transfer	139
14.3.5 Interrupts	140
14.4 SSP Registers	140
14.4.1 SSP_CR0.....	141
14.4.2 SSP_CR1.....	142
14.4.3 SSP_DR	142
14.4.4 SSP_SR	143
14.4.5 SSP_CPSR	143
14.4.6 SSP_IMSC	144
14.4.7 SSP_RIS	144
14.4.8 SSP_MIS	145
14.4.9 SSP_ICR.....	145
14.4.10 SSP_DMACR	146
15. I2C	147
15.1 Introduction	147
15.2 Start and Stop Conditions	148
15.3 Data Transmission Sequence	149
15.4 Data and Addressing	150
15.5 Acknowledge	151



15.6 Arbitration	151
15.7 I2C Master Mode	152
15.8 FIFO Mode	154
15.9 I2C Slave Mode	156
15.10 Clock and Reset	157
15.11 Interrupts	157
15.12 DMA	157
15.13 I2C Registers	158
15.13.1 I2Cx_CR (x=0, 1, 2)	159
15.13.2 I2Cx_SR (x=0, 1, 2)	162
15.13.3 I2Cx_SAR (x=0, 1, 2)	163
15.13.4 I2Cx_DBTR (x=0, 1, 2)	164
15.13.5 I2Cx_LCR (x=0, 1, 2)	164
15.13.6 I2Cx_WCR (x=0, 1, 2)	164
15.13.7 I2Cx_RST_CYCL (x=0, 1, 2)	165
15.13.8 I2Cx_BMR (x=0, 1, 2)	165
15.13.9 I2Cx_WFIFO0 (x=0, 1, 2)	165
15.13.10 I2Cx_WFIFO_WPTR (x=0, 1, 2)	166
15.13.11 I2Cx_WFIFO_RPTR (x=0, 1, 2)	166
15.13.12 I2Cx_RFIFO (x=0, 1, 2)	166
15.13.13 I2Cx_RFIFO_WPTR (x=0, 1, 2)	167
15.13.14 I2Cx_RFIFO_RPTR (x=0, 1, 2)	167
15.13.15 I2Cx_WFIFO_STATUS (x=0, 1, 2)	167
15.13.16 I2Cx_RFIFO_STATUS (x=0, 1, 2)	168
16. ADC	169
16.1 Introduction	169
16.2 ADC Input Modes	169
16.3 Sampling Channels	170
16.4 Trigger Source	170
16.5 Low-power Operation	171
16.6 Overrun	171
16.7 Conversion Modes	171
16.8 Voltage Reference	171
16.9 Data Buffer	172
16.10 DMA	172
16.11 Interrupts	173
16.12 Wakeup	173
16.13 Clock and Reset	173
16.14 ADC Registers	173
16.14.1 ADC_CR	174
16.14.2 ADC_CFGR	175
16.14.3 ADC_SEQR0	177



16.14.4 ADC_SEQR1	178
16.14.5 ADC_DIFFSEL	179
16.14.6 ADC_ISR	179
16.14.7 ADC_IER	180
16.14.8 ADC_DR	180
17. Basic timer (BSTIM)	181
17.1 Introduction	181
17.2 Main features	181
17.3 Clock source	182
17.4 Counter	182
17.5 Auto-reload	182
17.6 Prescaler	182
17.7 DMA	183
17.8 Single pulse mode	183
17.9 Mode selection	183
17.10 Update event management	184
17.11 Debug mode control	184
17.12 Interrupts	184
17.13 BSTIMER registers	185
17.13.1 BSTIM_CR1	186
17.13.2 BSTIM_CR2	187
17.13.3 BSTIM_DIER	187
17.13.4 BSTIM_SR	188
17.13.5 BSTIM_EGR	188
17.13.6 BSTIM_CNT	188
17.13.7 BSTIM_PSC	189
17.13.8 BSTIM_ARR	189
18. RTC	190
18.1 Introduction	190
18.2 Main Features	190
18.3 Interface Clock	190
18.4 Calendar	191
18.4.1 Calendar reading	191
18.4.2 Calendar setting	191
18.5 RTC PPM Calibration	192
18.6 Wake-up from Low-power Mode	192
18.7 Tamper/Wakeup IO Detection	193
18.7.1 Tamper/Wakeup Initialization and Configuration	193
18.7.2 Retention SRAM Erase Operation	193
18.8 Periodic Counter	193
18.9 RTC Alarms	194



18.10 Internal Signal Output through IO	195
18.11 RTC Interrupts	195
18.12 RTC Registers	196
18.12.1 RTC_CR	197
18.12.2 RTC_ALARM0	200
18.12.3 RTC_ALARM1	201
18.12.4 RTC_PPMADJUST	202
18.12.5 RTC_CALENDAR	202
18.12.6 RTC_CALENDAR_H	203
18.12.7 RTC_CYC_MAX_VALUE	203
18.12.8 RTC_SR	204
18.12.9 RTC_ASYNCDATA	205
18.12.10 RTC_ASYNCDATA_H	205
18.12.11 RTC_CR1	206
18.12.12 RTC_SR1	207
18.12.13 RTC_CR2	208
18.12.14 RTC_SUB_SECOND	209
18.12.15 RTC_CYC_CNT_VALUE.....	209
18.12.16 RTC_ALARM0_SUB	210
18.12.17 RTC_ALARM1_SUB	210
18.12.18 RTC_CALENDAR_R	211
18.12.19 RTC_CALENDAR_R_H.....	211
19. Low-power UART (LPUART).....	212
19.1 Introduction	212
19.2 Main Features	212
19.3 Functional Description	212
19.3.1 Data Format	212
19.3.2 Baud Rate Generation	213
19.3.3 CTS/RTS Flow Control	213
19.3.4 DMA	214
19.3.5 Interrupts	214
19.3.6 CPU Wakeup from Low-power Mode	215
19.4 LPUART Registers	215
19.4.1 LPUART_CR0	216
19.4.2 LPUART_CR1	217
19.4.3 LPUART_SR0	218
19.4.4 LPUART_SR1	219
19.4.5 LPUART_DATA	220
20. Low-power timer (LPTIM)	221
20.1 Introduction	221
20.2 Main features	221
20.3 Interface clock	222



20.4 Counter clock selection	222
20.5 Counter	223
20.6 Counting modes	223
20.7 Trigger sources	224
20.8 Prescaler	224
20.9 PWM	225
20.10 Single-pulse, Set-once, Timeout output mode	225
20.11 Quadrature encoder mode	226
20.12 DEBUG mode control	227
20.13 Wake-up signals	227
20.14 Interrupts	228
20.15 LPTIMER registers	228
20.15.1 LPTIM_ISR	229
20.15.2 LPTIM_ICR	230
20.15.3 LPTIM_IER	231
20.15.4 LPTIM_CFGR	232
20.15.5 LPTIM_CR	234
20.15.6 LPTIM_CMP	235
20.15.7 LPTIM_ARR	235
20.15.8 LPTIM_CNT	235
20.15.9 LPTIM_CSR	236
20.15.10 LPTIM_SR1	237
21. DMA	238
21.1 Introduction	238
21.2 Main features	238
21.3 Transfer data length configuration	238
21.4 Data trasfer methods	239
21.5 LLI	241
21.6 Auto-reloading	241
21.7 Interrupts	242
21.8 DMA registers	243
21.8.1 DMA_SARx	244
21.8.2 DMA_DARx	244
21.8.3 DMA_LLPx	244
21.8.4 DMA_CTLx	245
21.8.5 DMA_CFGx	247
21.8.6 DMA_StatusTfr	249
21.8.7 DMA_StatusBlock	249
21.8.8 DMA_StatusSrcTran	250
21.8.9 DMA_StatusDstTran	250
21.8.10 DMA_StatusErr	251
21.8.11 DMA_MaskTfr	252



21.8.12 DMA_MaskBlock	253
21.8.13 DMA_MaskSrcTran	254
21.8.14 DMA_MaskDstTran	255
21.8.15 DMA_MaskErr	256
21.8.16 DMA_ClearTfr	257
21.8.17 DMA_ClearBlock	257
21.8.18 DMA_ClearSrcTran	258
21.8.19 DMA_ClearDstTran	258
21.8.20 DMA_ClearErr	259
21.8.21 DMA_DmaCfgReg	260
21.8.22 DMA_ChEnReg	260
22. GPTIMER	262
22.1 Introduction	262
22.2 Main features	262
22.3 Counter	264
22.3.1 Counter clock	264
22.3.2 Auto-reload	265
22.3.3 Up-count	265
22.3.4 Down-count	266
22.3.5 Center-aligned count	266
22.4 Prescaler	267
22.5 Capture mode	267
22.6 Troughput	268
22.6.1 Input capture	269
22.6.2 Output compare	269
22.7 Trigger input channels	272
22.8 Update event management	272
22.9 Quadrature encoder mode	273
22.10 Slave mode control	274
22.11 Master mode control	275
22.12 Output control	276
22.13 Channels remapping	276
22.14 Debug mode control	276
22.15 DMA	276
22.16 Interrupts	277
22.17 GPTIMER registers	277
22.17.1 GPTIM_CR1	279
22.17.2 GPTIM_CR2	280
22.17.3 GPTIM_SMCR	281
22.17.4 GPTIM_DIER	282
22.17.5 GPTIM_SR.....	284
22.17.6 GPTIM_EGR	285



22.17.7 GPTIM_CCMR1	286
22.17.8 GPTIM_CCMR2	289
22.17.9 GPTIM_CCER	292
22.17.10 GPTIM_CNT	294
22.17.11 GPTIM_PSC	294
22.17.12 GPTIM_ARR	295
22.17.13 GPTIM_CCR0	295
22.17.14 GPTIM_CCR1	295
22.17.15 GPTIM_CCR2	296
22.17.16 GPTIM_CCR3	296
22.17.17 GPTIM_DCR	296
22.17.18 GPTIM_DMAR	298
22.17.19 GPTIM_OR	298

ASR Confidential



List of Tables

Table 3-1 ASR6601 functions	4
Table 6-1 Status of different modules in each operating mode	13
Table 7-1 Master bus access range	22
Table 7-2 Memory map	23
Table 7-3 AHB0 SFR address mapping	24
Table 7-4 AHB1 SFR address mapping	24
Table 7-5 APB0 SFR address mapping	24
Table 7-6 APB1 SFR address mapping	25
Table 7-7 ASR6601 Boot Mode Configuration	26
Table 7-8 SYSCFG Registers Summary	27
Table 7-9 DMA Request MUX	38
Table 8-1 RCC Registers Summary	43
Table 9-1 Interrupt Vectors	66
Table 10-1 Flash Info Area Division	68
Table 10-2 Flash Option0	72
Table 10-3 ASR6601 Boot Mode Configuration	73
Table 10-4 Flash Option1	74
Table 10-5 Embedded Flash Registers Summary	75
Table 11-1 GPIO Registers Summary	89
Table 12-1 LORAC Registers Summary	108
Table 13-1 Receive FIFO Bit Functions	119
Table 13-2 UART Registers Summary	123
Table 14-1 SSP Registers Summary	140
Table 15-1 Start and Stop Conditions	148
Table 15-2 Master Transactions	152
Table 15-3 Slave Transactions	156
Table 15-4 I2C Registers Summary	158
Table 16-1 ADC Sampling Channels	170
Table 16-2 ADC Registers Summary	173
Table 17-1 BSTIMER interrupts	184
Table 17-2 BSTIMER Registers Summary	185
Table 18-1 RTC Wakeup Source	192
Table 18-2 Bits to Enable Wake-up Signals	192
Table 18-3 RTC Interrupts	195
Table 18-4 RTC Registers Summary	196
Table 19-1 LPUART Registers Summary	215
Table 20-1 LPTIMER0 external trigger sources	224
Table 20-2 LPTIMER1 external trigger sources	224
Quadtature encoder channel signals	227
Table 20-4 LPTIMER interrupts	228
Table 20-5 LPTIMER Register Summary	228



Table 21-1 Handshake Values	239
Table 21-2 DMA interrupts	242
Table 21-3 DMA Registers Summary	243
Table 22-1 GPTIMER module introduction	263
Table 22-2 Input channels polarity configuration	268
Table 22-3 Input channel mapping	268
Table 22-4 Output waveform description	270
Table 22-5 Encoder mode	273
Table 22-6 GPTIMER internal trigger input mapping	274
Table 22-7 GPTIMER interrupts	277
Table 22-8 GPTIMER Registers Summary	277

ASR Confidential



List of Figures

Figure 3-1 ASR6601 SoC Diagram	3
Figure 4-1 ASR6601 Power Grid	9
Figure 4-2 ASR6601 Power Supply Architecture	10
Figure 7-1 System Architecture Diagram	21
Figure 8-1 Clock Tree	41
Figure 12-1 Power-on Timing Sequence	107
Figure 13-1 UART Character Frame	121
Figure 13-2 IrDA Data Modulation (3/16)	122
Figure 14-1 Connection between a SSP Master and a SPI Slave	138
Figure 14-2 Connection between a SPI Master and a SSP Slave	138
Figure 14-3 MASTER mode clock output calculation	138
Figure 15-1 I2C Block Diagram	147
Figure 15-2 SDA and SCL Signals During Start and Stop Conditions	148
Figure 15-3 FIFO Mode Block Diagram	154
Figure 16-1 ADC Diagram	169
Figure 17-1 BSTIMER Diagram	181
Figure 17-2 Counting and Dividing Waveforms	182
Figure 17-3 Single pulse waveform	183
Figure 19-1 LPUART Data Format	212
Figure 19-2 Connection between Two LPUART Devices	213
Figure 20-1 LPTIMER Diagram	222
Figure 20-2 Counting mode conversion diagram	223
Figure 20-3 Single pulse counting	225
Figure 20-4 Set-once counting	226
Figure 20-5 Timeout counting	226
Figure 21-1 Data transfer	238
Figure 21-2 LLI chain table	241
Figure 22-1 GPTIMER diagram	263
Figure 22-2 External clock mode 1 counting	264
Figure 22-3 External clock mode 2 counting	264
Figure 22-4 Internal trigger signal for clock counting	265
Figure 22-5 Up-counting	265
Figure 22-6 Down-counting	266
Figure 22-7 Center-aligned counting	266
Figure 22-8 Prescaler	267
Figure 22-9 Input capture	269
Figure 22-10 Output compare mode waveforms	271
Figure 22-11 PWM2 edge-aligned counting	271
Figure 22-12 PWM2 center-aligned counting	271
Figure 22-13 Single pulse output waveform in fast mode	272
Figure 22-14 External brake signal trigger	272



Figure 22-15 Counting waveform of encoder mode 1.....	274
Figure 22-16 Reset mode waveform in slave mode	274
Figure 22-17 Gated mode waveform in slave mode	274
Figure 22-18 Trigger mode waveform in slave mode.....	275

ASR Confidential

1.

Overview

ASR6601 is a general LPWAN Wireless Communication SoC chip developed by ASR which supports LoRa modulation. The chip integrates Sub-1G RF transceiver, Arm China STAR-MC1 processor, embedded Flash memory and SRAM, as well as diverse analog modules. ASR6601 is designed for a wide variety of applications, such as smart meters, building automation, smart cities, agricultural sensors, safety and security sensors, supply chain and logistics, etc.

This manual provides detailed and complete information on the IoT LPWAN SoC-ASR6601 for application developers. Together with the API file in SDK, it helps developers solve various problems they may encounter during development. If any further support is needed, please contact us. We will keep this manual updated.

ASR Confidential

2.

ASR6601 Introduction

ASR6601 SoC is a low-power wide area network wireless communication SoC chip that supports LoRa modulation. The ultra-low power transceiver integrated in the ASR6601 chip supports the full frequency band of 150 MHz ~ 960 MHz with the off-chip matching network. In addition to supporting LoRa modulation, it can also support FSK transceiver, MSK transceiver and BPSK transmitter. When powered by 3.3 V power supply, the maximum output power of 22 dBm can be transmitted using the high-power PA. ASR6601 SoC mainly has Run, LpRun, Sleep, LpSleep, Stop0, Stop1, Stop2, Stop3, Standby working modes. Each mode supports different functions, working modules and power consumption. End users can choose the corresponding working mode according to their application scenarios. The two most commonly used low-power modes are Standby mode and Stop3 mode. When powered by 3.3 V, the Standby mode consumes as little as 0.9 uA; the Stop3 mode consumes as little as 1.3 uA (ASR6601CB) and 1.6 uA (ASR6601SE).

ASR6601 SoC uses a 32-bit ARM STAR core with a maximum main frequency of 48 MHz, supports SWD debug interface, supports SysTick, MPU, FPU functions, and supports 37 IRQs with 8 interrupt priorities.

ASR6601 supports UART, I2C, I2S, LPUART, SSP, QSPI and other interfaces. With the peripherals of different types of corresponding interfaces, it can realize rich functions to meet customer needs. In addition to supporting rich number functions, ASR6601 also integrates rich analog functions, including ADC, DAC, OPA and LCD driver.

ASR6601 implements AES encryption through hardware, greatly simplifying the efficiency of encryption and decryption. It also supports national encryption SM2/3/4.

3.

Modules and functions

3.1 ASR6601 SoC Diagram

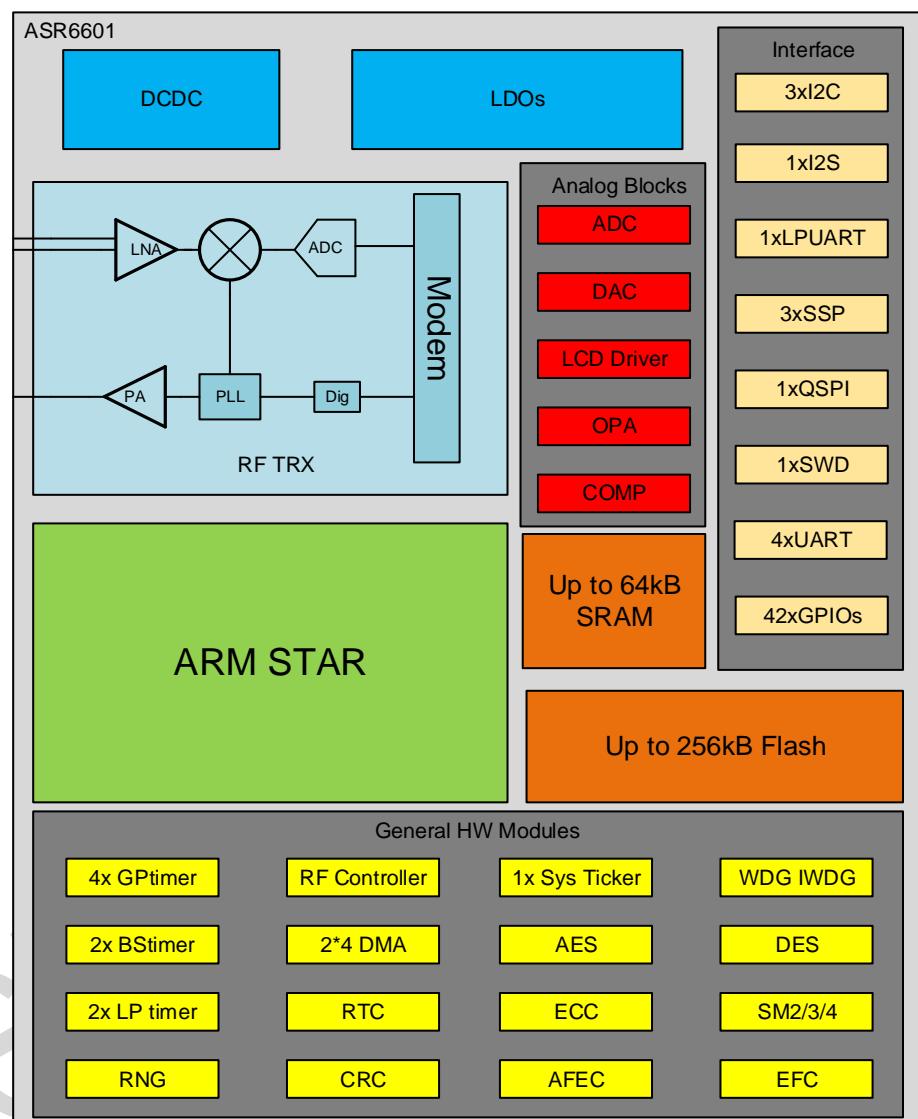


Figure 3-1 ASR6601 SoC Diagram

3.2 ASR6601 function

Table 3-1 ASR6601 functions

Module Name	Functions
RCC	Clock and reset control
SYSCFG	System function registers
PWR	<ol style="list-style-type: none">1. Chip low power mode control2. Interrupt signal generation
SEC	<ol style="list-style-type: none">1. Security IP Enable2. Filtering Security IP alarm signal filtering3. Alarm signal processing
CPU	<ol style="list-style-type: none">1. SWD debug interface2. Systick function3. MPU function4. FPU function5. 37 IRQs, 8 interrupt priorities
MPU	Access Security control
EFC	<ol style="list-style-type: none">1. Power-on chip mode determination2. Flash info area data loaded at power-on3. Basic flash operations, including read, program, page erase, mass erase4. Flash operation key timing control5. Flash instruction prefetch function6. Flash program operation supports single and continuous modes7. Flash info area option bytes operation8. Interrupt signals generating
I2S	<ol style="list-style-type: none">1. Philips I2S serial protocol2. Master and Slave modes3. 1 RX channel, 1 TX channel, full duplex4. Receive FIFO depth is 45. Transmit FIFO depth is 46. Receiver supports 12, 16, 20, 24, 32-bit resolution7. Transmitter supports 12, 16, 20, 24, 32-bit resolution8. Programmable DMA registers9. Programmable FIFO Threshold10. 1 interrupt signal generation
UART	<ol style="list-style-type: none">1. IrDA, support 3/16 and low-power (1.41-2.23us) modes2. FIFO, 16x8 bits for transmission, 16x10 bits for reception3. Transmit and receiving buffers4. Baud rate generation, using 16 times oversampling, supports 16-bit integer division and 6-bit fractional division, and supports up to interface clock frequency/16

Module Name	Functions
	<ol style="list-style-type: none">5. UART data format configuration6. DMA transfer7. False start detection8. Line break sending and detection9. Hardware flow control CTS and RTS10. Interrupt signal generation
LPUART	<ol style="list-style-type: none">1. Low power wake-up2. Baud rate generation, does not support oversampling, supports 4-bit fractional frequency division and 12-bit integer frequency division, the minimum integer frequency division is 33. UART data format configuration, including 1-2 bits Stop, 0-1 bits parity (odd, even, mark, space, none), 5-8 data bits4. Hardware flow control CTS and RTS5. DMA transfer6. Interrupt signal generation
SSP	<ol style="list-style-type: none">1. Master and Slave modes2. Programmable baud rate and prescaler, Master supports up to 1/2 interface clock frequency, Slave supports up to 1/12 interface clock frequency3. 8*16 Bit receiving and transmitting FIFO4. Configurable data length, 4-16 Bit5. DMA transfer6. Motorola, Microwire (NS), TI formats7. Motorola supports 4 polarity phase bit combinations8. Interrupt signal generation
I2C	<ol style="list-style-type: none">1. Master and slave modes, support multi-master arbitration2. Multi-host arbitration3. Standard Mode and Fast Mode4. 7-bit address mode5. Clock Stretching6. Interrupt signal generation7. DMA transfer
AFEC	<ol style="list-style-type: none">1. IP status register2. Simulate IP control register3. Some registers support Safety lockControl4. Interrupt signal generation
LORAC	<ol style="list-style-type: none">1. LORA IP control register2. LORA status register3. LORA IP SPI interface source, supports ssp master control and reg control4. DMA transfer5. Interrupt signal generation

Module Name	Functions
RTC	<ol style="list-style-type: none">1. Calendar counting function in BCD format2. Ppm adjustment, adjustment step size 0.5ppm, +/-1024 ppm adjustment3. Low power wake-up4. Tamper/wakeup IO detection function5. Cycle counting function, 32-bit counter6. Alarm clock function, supports two alarm clocks, supports mask selection7. Clear retention sram on Tamper alarm8. Some registers support Safety lockControl9. Internal signal IO output, including alarm0 matching pulse, alarm1 matching pulse, cycle count configuration pulse, seconds signal output10. Calendar count value reading11. Sub-second count value reading12. Cycle count value reading13. Interrupt signal generation
IWDG	<ol style="list-style-type: none">1. Watchdog counting function, down-counting, clock prescaler (4-256)2. Watchdog exception status occurs when the count reaches 0 (feeding the dog too late) or when the count value when feeding the dog is greater than the counting window value (feeding the dog too early)3. Interrupt signal generation4. Dog feeding window configuration5. Count value reading6. Low power wake-up
QSPI	<ol style="list-style-type: none">1. Master interface only2. 1-wire, 2-wire, 4-wire modes3. 3 working modes, including indirect access, status query and Memory-mapping4. Baud rate division, up to interface clock frequency/25. Interrupt signals generation
CRC	<ol style="list-style-type: none">1. Configurable polynomial bit width: 7, 8, 16, 32 bits2. Different hsize accesses, the lower byte is calculated first and can be edited3. Programmable crc initial value4. Input data reverse, supports byte, halfword and word5. Output data reverse, supports word
DMA	<ol style="list-style-type: none">1. 1 master interface AHB bus2. AHB interface only supports little-endian structure3. Interrupt signal generation4. Transfer mode supports M2M, P2M, M2P, P2P5. Software triggering handshake signal6. 4 sets of hardware handshake signals, including burst and single requests7. Hardware handshake signal sources, each group supports 64 source selections9. Channel 0 configuration:<ul style="list-style-type: none">(1) 8 bytes deep FIFO

Module Name	Functions
	<ul style="list-style-type: none">(2) Maximum burst length is 8(3) Maximum transfer length is 2047(4) Supports dmac flow control only(5) Source address data bit width configurable(6) Destination address data bit width configurable(7) Address increment, decrement, and unchanged(8) Block transfer, including continuous address, automatic loading and linked list(9) Scatter and gather <p>10. Channel 1-3 configuration:</p> <ul style="list-style-type: none">(1) 8 bytes deep FIFO(2) Maximum burst length is 8(3) Maximum transfer length is 2047(4) Supports dmac flow control only(5) Source address data bit width configurable(6) Destination address data bit width configurable(7) Address increment, decrement, and unchanged(8) Block transfer, including continuous addresses and automatic loading, but does not support linked lists(9) Scatter and gather not supported
GPIO	<ul style="list-style-type: none">1. IO output configuration, push-pull, open drain, output high impedance2. IO input configuration, floating, input pull-up, input pull-down, analog input3. IO pull-up configuration, pull-down configuration, drive capability control4. Interrupt signals generation, including rising edge interrupt, falling edge interrupt, and both edges interrupt5. Wake-up signals generation, including high level and low level
SAE	<ul style="list-style-type: none">1. AES128/192/2562. DES and 3DES3. SM2, SM3, SM4 (ASR6601SE)4. RSA1024/20485. ECC224/256/384/5126. SHA1, SHA-224, SHA256, SHA384, SHA5127. Random number generation
BSTIMER	<ul style="list-style-type: none">1. 32bits counter, supports auto-reload, up-counting, down-counting, center-aligned counting2. 16-bit counter clock prescaler3. Supports DMA requests4. Interrupt signals generation
GPTIMER	<ul style="list-style-type: none">1. 32 bits counter, supports auto-reload, up-counting, down-counting, center-aligned counting2. 16-bit counter clock prescaler3. gptimer0 and gptimer1 supports 4 channels, gptimer2 and gptimer3 supports 2 channels, each channel can support input capture, output comparison, PWM generation, single pulse output4. Quadrature decoding5. Interrupt signals generation6. Supports DMA requests

Module Name	Functions
LPTIMER	<ol style="list-style-type: none">Supports selecting internal clock and IO clock as counting clock16 bits counter, up-counting, auto-reloadCounter clock prescalerQuadrature decoding supportInput capture, output comparison, PWM generation, single pulse outputInterrupt signals generationSupports DMA requests
ADC	<ol style="list-style-type: none">12 bits sampling resolutionConfigurable sampling rate up to 1 MHzSingle-ended and differential inputsOnly right data alignment8 external channels7 internal channels, including DAC output, internal Vref, VDD/3 (battery power), Vts (internal temperature sensor), OPA output (3)Trigger mode, supports software trigger and hardware triggerSequential, continuous, single, and non-continuous sampling modesAnalog watchdog function, 3 channels in total, configurable Channel selection and thresholdsSupports DMA requestsInterrupt signals generation
DAC	<ol style="list-style-type: none">10 bits output resolutionConfigurable output speed up to 1 MHzRight data alignment onlySpecial waveform output, supports triangle waveSoftware trigger and hardware triggerSupports DMA requestsInterrupt signals generation
LCDCTRL	<ol style="list-style-type: none">Frame rate controlBias control, supports static, 1/2, 1/3, 1/4Duty Control, supports static (1comx27seg), 1/2 (2comx26seg), 1/3 (3comx25seg), 1/4 (4comx24seg), 1/8 (8comx20seg)Dead frame control, supports dead frame of 0-7 shots, used to adjust contrastBlink control, supports the blinking function of 1, 2, 3, 4, 8 or all pixels, configurable blinking frequencyHigh and low current selection control, including state machine dynamic control and register static control. During state machine dynamic control, high current can be configured to maintain the number of beats.Interrupt signal generation

4.

Power Management Unit

4.1 Power Supply pins

ASR6601 has several separated power supply pins. Using separated power supply pins, the interference from digital parts of SoC to RF blocks is reduced.

ASR6601 Power Grid is shown in Figure 4-1:

- **VDD_IN**: Power supply for the PA in the RF transmitter.
- **VBAT_RF**: Power supply for the RF TRX, excluding the PA.
- **VDCC_RF**: Low-power supply for RF TRX, must be connected to VREG pin
- **VBAT_ESD0**: Digital IO power supply.
- **VBAT_ESD1**: Digital IO power supply.
- **VBAT_ESD2**: Digital IO power supply.
- **VBAT_ESD3**: Digital IO power supply.
- **VBAT_DCC**: Dedicated power supply for DCDC in analog circuit.
- **VBAT_ESD_RTC**: Power supply for IOs in RTC domain.
- **VBAT_RTC**: Power supply for analog blocks in RTC domain.
- **VBAT_ANA**: Power supply for analog blocks.

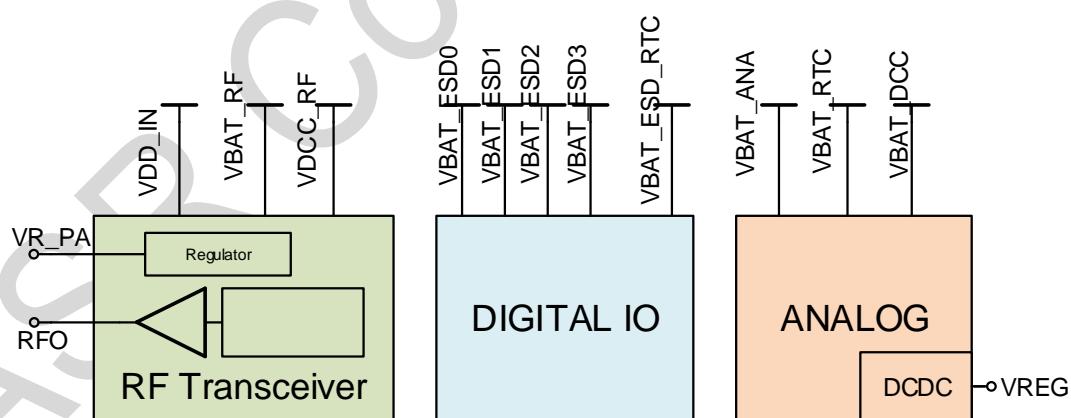


Figure 4-1 ASR6601 Power Grid

4.2 Power Supply Architecture

Internal power domains of the chip are mainly divided into **main** domain, **aon** domain and **aonr** domain. Please note that the power domains are divided according to functions, as shown in Figure 4-2.

1. **main** domain contains most of the digital logic circuits of the SoC chip. In the frequently used low-power modes (Standby and Stop3), the power supply of main domain will be turned off.
2. **aon** (**Always On** domain) means that the power supply for this domain is always available, even in low-power mode. Most blocks in aon domain keep running in all power modes.
3. **aonr** (**Always On and Retention**) domain contains the modules that need to keep running in Stop3 mode. These modules will be powered off in Standby mode. When aonr domain modules remain in the current state without power off, the system can quickly recover and continue to execute.

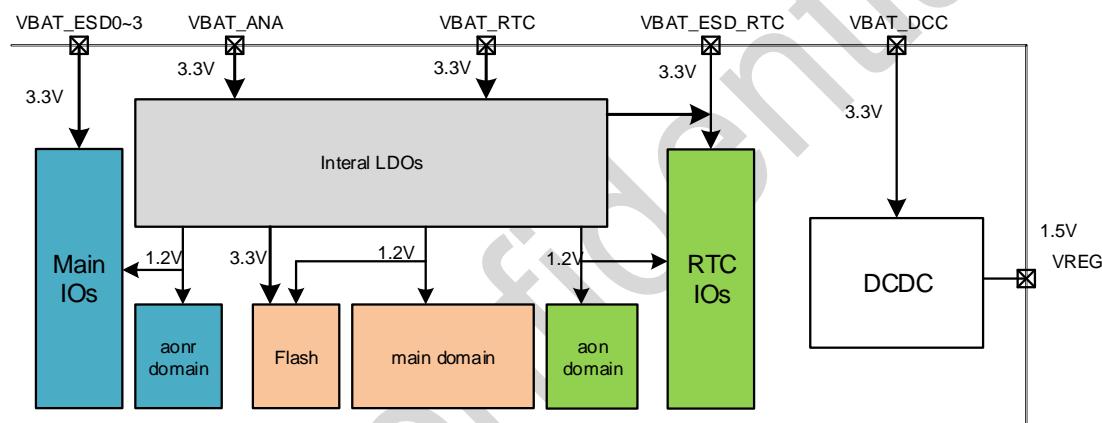


Figure 4-2 ASR6601 Power Supply Architecture

5.

Access Control

5.1 Simple Configuration

This section provides customers with commonly used simple configurations to meet their basic security needs.

5.1.1 Recoverable Security Configuration

● Enable Security

Configure FlashSecStart to 0 and FlashSecEnd to 0x3F in OPTION1 tab, and set the entire Flash_main area as a secure area.

Consequently, the code in SWD (Serial Wire Debug) and non-secure area cannot read and write data into Flash_main to guarantee security. Please note that code in non-secure SRAM area or non-secure DMA will not be able to access Flash_main.

● Disable Security

Configure FlashSecStart to 0x3F and FlashSecEnd to 0 in OPTION1 tab, and set the entire Flash_main area as a non-secure area.

The above configurations will erase the entire Flash_main area, and then the program can be re-downloaded.

5.1.2 Unrecoverable Security Configuration

Configure the DebugLevel to 2 in Option0 tab. This operation is irreversible, and the code must be correct and mature.

5.2 Access Control

Based on debug level rules, boot startup mode, exe-only access rules, write-protected access rules, info area access rules, and secure area access rules, access rights from the four main interfaces (cpu_code, cpusw, dmac0, and dmac1) are controlled.

5.2.1 Debug Level Rules

Debug level mainly affects the access rights of cpu_code (boot from SRAM and boot from bootloader), cpu_sw, dmac0 and dmac1 to sensitive areas. Sensitive areas include flash_main, otp area of flash_info and retention SRAM.

For details see "[ASR6601 Access Control Description](#)".

5.2.2 Secure and Non-Secure Operation

- **Secure Operation**

The operations initiated by the code in the secure area include:

- ◆ Operations initiated by DMAC0 configured as a secure area
- ◆ Operations initiated by flash_main configured as a secure area (CPU_Code)
- ◆ Operations initiated by system_sram configured as a secure area (CPU_Code)

- **Non-secure Operation**

The operations initiated by the code in the non-secure area include:

- ◆ Operations initiated by DMAC0 configured as a non-secure area
- ◆ Operations initiated by DMAC1
- ◆ Operations initiated by Debug Port (CPU_SW)
- ◆ Operations initiated by Bootloader (CPU_Code)
- ◆ Operations initiated by flash_main configured as a non-secure area (CPU_Code)
- ◆ Operations initiated by system_sram configured as a non-secure area (CPU_Code)

For details see "[ASR6601 Access Control Description](#)".

6.

Operation Modes

ASR6601 LPWAN SoC supports Run, LpRun, Sleep, LpSleep, Stop0, Stop1, Stop2, Stop3 and Standby modes. Each mode supports different functions with different working modules and power consumption. The user can choose the appropriate operation mode according to specific application scenarios. All modes are described detailedly in the contents below.

In addition, please note the following points:

1. When entering low power mode, peripherals marked as O (excluding GPIO) are turned off by default. Functions required in low power mode need to be turned on before entering low power mode.
2. When entering low power mode, in order to achieve the corresponding design power consumption value, please pay attention to the following points:
 - (1) Unused GPIOs need to be configured in ANALOG mode (high impedance).
 - (2) If the GPIO used is in input mode, you need to configure the pull-up and pull-down.
 - (3) If the peripheral is in output mode, the pull-up and pull-down of the connected peripheral must be configured according to the output level.
3. RCO48M/2 is used to enter and exit low power mode. If a non-RCO48M/2 clock is used before entering low power mode, it is necessary to switch to RCO48M/2. After exiting low power mode, you can switch to the previously used clock.
4. If the analog functions supported by RCO32K/XO32K and other low power modes are needed in low power mode, they need to be enabled before entering low power mode.
5. The clocks other than RCO48M/RCO32K/XO32K and other analog function modules need to be turned off by software before entering low power consumption.

Table 6-1 Status of different modules in each operating mode

	Run	LpRun	Sleep	LpSleep	Stop0	Stop1	Stop2	Stop3	Standby	Standby Wakeup	Stop3 Wakeup	Stop0-2 Wakeup
cpu	Y	Y	NA	NA	NA	NA	NA	NA	NA			
efc	Y	Y	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
sysramc	Y	Y	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
retramc	Y	Y	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
i2s	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
uart0	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
uart1	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
uart2	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
uart3	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
ssp0	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
ssp1	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
ssp2	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
qspi	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			
i2c0	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA			

	Run	LpRun	Sleep	LpSleep	Stop0	Stop1	Stop2	Stop3	Standby	Standby Wakeup
i2c1	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
i2c2	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
adcctrl	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
dacctrl	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
gptim0	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
gptim1	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
gptim2	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
gptim3	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
basictim0	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
basictim1	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
wwdg	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
crc	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
sec	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
sac	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
mpu	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
dmac0	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
dmac1	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
syscfg	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
afec	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
lorac	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
gpio	O	O	O	O	NA	NA	NA	GPIO0~55: Y3 GPIO56~63: Y4	GPIO0~55: NA3 GPIO56~63: Y4	Y
rcc	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	
pwr	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	
lpuart	O	O	O	O	O	O	O	O (RX only)	O (RX only)	Y
lcdctrl	O	O	O	O	O	O	O	O	O	
lptim0	O	O	O	O	O	O	O	O	O	Y
lptim1	O	O	O	O	O	O	O	O	O	Y
iwdg	O	O	O	O	O	O	O	O	O	Y1
rtc	O	O	O	O	O	O	O	O	O	Y
ADC	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
RCO48M	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
XO24M	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
PLL48M	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
RNG	O	O	O	O	NA	NA	NA	NA	NA	
DAC	O	O	O	O	O3	O3	O3	NA	NA	
OPA	O	O	O	O	O	O	O	NA	NA	
COMP	O	O	O	O	O	O	O	O	Y	Y
VD	O	O	O	O	O	O	O	O	Y	Y
RCO3.6M	O	O	O	O	O	O	O	O	O	

	Run	LpRun	Sleep	LpSleep	Stop0	Stop1	Stop2	Stop3	Standby	Standby Wakeup
RCO32K	O	O	O	O	O	O	O	O	O	
XO32K	O	O	O	O	O	O	O	O	O	
LCD	O	O	O	O	O	O	O	O	O	
BOR	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y2
FLASH	Y	Y	Y	Y	SLM	SLM	SLM	PDM	PDM	
SRAM	Y	Y	Y	Y	NA	NA	NA	NA1	NA2	
IO	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	
RF	O	O	O	O	O	O	O	O	O	Y
										Y

Notes and symbol annotations for the table above :

- **Stop0-2:** all GPIOs can be configured to wake up the CPU; all GPIOs retain the previous state in Stop0-2 mode.
- **Stop3:** 56 GPIOs in the main domain can be configured to wake up the CPU; all GPIOs retain the previous state in Stop3 mode.
- **Standby:** 8 GPIOs in the AON domain retain the previous state in Standby mode; 56 GPIOs in the main domain are used as analog functions (such as LCD, COMP) and cannot be used to wake up the CPU. The LPUART only supports RX in Standby/Stop3 mode.
- **Y:** Normal work
- **O:** Optional, configured by software
- **O3:** Data update is not supported, but the output retains current voltage level
- **Y1:** Generate system reset to wake up the system indirectly
- **Y2:** Generate BOR reset to wake up the system indirectly
- **Y3:** Retain the state before entering low-power mode, and can be used to wake up the CPU.
- **Y4:** MUX Function1 of GPIO56~63 is not available and the other alternate functions is available
- **NA1:** Retention and algorithm contents are kept. System content can be configured to be kept or not.
- **NA2:** Retention content is kept
- **NA3:** Analog Output Only

6.1 Run

6.1.1 Enter and Exit

Run mode is the default operation mode after power-on or system reset.

ASR6601 can enter Sleep, LpRun, Stop0, Stop1, Stop2, Stop3 or Standby mode from Run mode.

ASR6601 can return to Run mode from Sleep, LpRun, Stop0, Stop1, Stop2, Stop3 or Standby mode.

For detailed mode switching conditions, please refer to the descriptions of other operation modes.

6.1.2 Wakeup Source

N/A

6.2 LpRun

6.2.1 Enter and Exit

You can enter LpRun from Run. The entry conditions are as follows: the software switches the working state of LDO. Before switching LDO, all high-speed clocks must be turned off and the CPU runs at 32K clock.

LpRun config register is used to switch LDO working state:

- 1: Set bits[3:3] of the register (address 0x05) to 1, and the other bits remain unchanged.
- 2: Set bits[21:20] of the register (address 0x06) to 1, and the other bits remain unchanged.

LpRun can return to **Run**, and the exit conditions are as follows: the software switches the working state of LDO. The high-speed clock can be turned on only after the switch is completed.

Return to **Run** mode from **LpRun** mode in the following way:

- 1: Clear bits[21:20] of the register (address 0x06) to 0, and the other bits remain unchanged.
- 2: Clear bits[3:3] of the register (address 0x05) to 0, and the other bits remain unchanged.

6.2.2 Wakeup Source

N/A

6.3 Sleep

6.3.1 Enter and Exit

Sleep can be entered from Run. The entry conditions are: CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=0), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=0).

It can return to Run from Sleep, and the exit condition is: if wfi is entered, it supports interrupt wake-up, and if wfe is entered, it supports event wake-up.

Note: Because there is no dedicated event wake-up signal, SVONPEND=1 is used and the corresponding NVIC is turned off to achieve it. At this time, the interrupt signal is used for event wake-up.

6.3.2 Wakeup Source

Interrupt signals

6.4 LpSleep

6.4.1 Enter and Exit

LpSleep can be entered from LpRun, and the entry conditions are: CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=0), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=0).

LpSleep can return to LpRun, and the exit conditions are: if wfi enters, interrupt wake-up is supported; if wfe enters, event wake-up is supported.

Note: There is no dedicated event wake-up signal. It is implemented by setting SVONPEND=1 and turning off the corresponding NVIC. In this case, the interrupt signal is used for event wake-up.

6.4.2 Wakeup Source

Interrupt signals

6.5 Stop0

6.5.1 Enter and Exit

Stop0 can be entered from Run. The entry conditions are: configure lp_mode to 2'b00, CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=1), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=1).

Stop0 can be used to return to Run. The exit conditions are: if wfi is entered, interrupt wake-up is supported; if wfe is entered, event wake-up is supported.

The pwr module summarizes the wakeup source status and outputs the pwr_wakeup_int interrupt signal and the pwr_wakeup_event event signal to the CPU for wakeup.

6.5.2 Wakeup Source

- GPIO00-GPIO63 can be used for wake-up. Four IOs form a group. Each IO in a group has a wake-up enable configuration. A group can generate a wake-up signal. Each IO in a group supports the selection of high-level wake-up or low-level wake-up. The wake-up sources other than GPIO are listed below.
- PVM Alarm
- VD Alarm
- TD Alarm
- LD Alarm
- Comparator
- LPTIM0/1
- FD_32K Alarm
- Wakeup/Tamper IO
- RTC Alarm
- RTC CYC Timer
- LPUART RX Status
- LORA BUSY
- LORA IRQ

6.6 Stop1

6.6.1 Enter and Exit

You can enter Stop1 from Run. The entry conditions are: configure lp_mode to 2'b01, CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=1), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=1);

Stop1 can be used to return to Run. The exit conditions are: if wfi is entered, interrupt wake-up is supported; if wfe is entered, event wake-up is supported.

The pwr module summarizes the wakeup source status and outputs the pwr_wakeup_int interrupt signal and the pwr_wakeup_event event signal to the CPU for wakeup.

6.6.2 Wakeup Source

- GPIO00-GPIO63 can be used for wake-up. Four IOs form a group. Each IO in a group has a wake-up enable configuration. A group can generate a wake-up signal. Each IO in a group supports the selection of high-level wake-up or low-level wake-up. The wake-up sources other than GPIO are listed below.
- PVM Alarm
- VD Alarm
- TD Alarm
- LD Alarm
- Comparator
- LPTIM0/1
- FD_32K Alarm
- Wakeup/Tamper IO
- RTC Alarm
- RTC CYC Timer
- LPUART RX Status
- LORA BUSY
- LORA IRQ

6.7 Stop2

6.7.1 Enter and Exit

You can enter Stop2 from Run. The entry conditions are: configure lp_mode to 2'b10, CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=1), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=1);

Stop2 can be used to return to Run. The exit conditions are: if wfi is entered, interrupt wake-up is supported; if wfe is entered, event wake-up is supported;

The pwr module summarizes the wakeup source status and outputs the pwr_wakeup_int interrupt signal and the pwr_wakeup_event event signal to the CPU for wakeup.

6.7.2 Wakeup Source

- GPIO00-GPIO63 can be used for wake-up. Four IOs form a group. Each IO in a group has a wake-up enable configuration. A group can generate a wake-up signal. Each IO in a group supports the selection of high-level wake-up or low-level wake-up. The wake-up sources other than GPIO are listed below.
- PVM Alarm
- VD Alarm
- TD Alarm
- LD Alarm
- Comparator
- LPTIM0/1
- FD_32K Alarm
- Wakeup/Tamper IO
- RTC Alarm
- RTC CYC Timer
- LPUART RX Status
- LORA BUSY
- LORA IRQ

6.8 Stop3

6.8.1 Enter and Exit

You can enter Stop3 from Run. The entry conditions are: configure lp_mode to 2'b11, lp_mode_ext to 1'b1, CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=1), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=1);

You can return to Run from Stop3 when a Stop3 wake-up event occurs.

6.8.2 Wakeup Source

- GPIO00-GPIO55 can all be used to wake up the CPU, 4 IOs make up a group, and each group can select any of the 4 IOs for wake-up. A group generates a wake-up signal, and any of the IOs can wake up the CPU at high or low level. The wake-up sources other than GPIOs are listed below.
- PVM Alarm
- VD Alarm
- Comparator
- LPTIM0/1
- FD_32K Alarm
- Wakeup/Tamper IO
- RTC Alarm
- RTC CYC Timer
- LPUART RX Status
- LORA BUSY
- LORA IRQ
- IWDG Timeout

6.9 Standby

6.9.1 Enter and Exit

The Standby state can be entered from Run state. The entry conditions are: configure lp_mode to 2'b11, lp_mode_ext to 1'b0, CPU executes wfi/wfe instruction (SLEEPDEEP=1), or isr returns (SLEEPONEXIT=1 and SLEEPDEEP=1);

The system can return to Run from Standby. The exit condition is: a Standby wake-up event occurs.

Note:

1. When the power supply is switched between DCDC and VBAT, the CPU will return to Run mode immediately after entering Standby mode without any wake-up event.
2. When dbg_standby=1, the switch between DCDC and VBAT is disabled.

6.9.2 Wakeup Source

- PVM 报警
- VD 报警
- 比较器
- LPTIM0/1
- FD_32K 报警
- Wakeup/Tamper IO
- RTC Alarm
- RTC CYC Timer
- LPUART 接收状态
- LORA BUSY
- LORA IRQ
- IWDG 超时

7.

System configuration

7.1 System Architecture

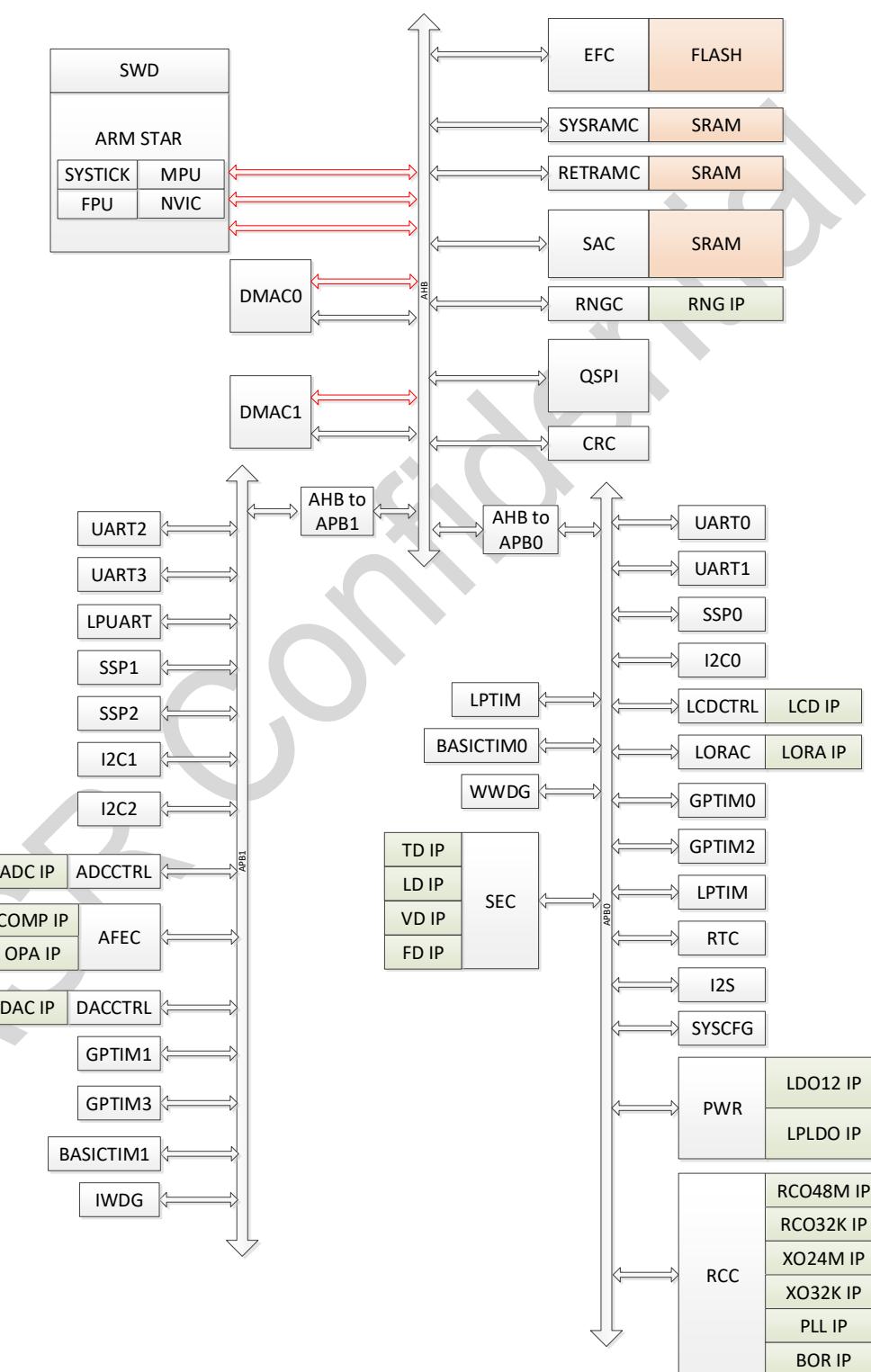


Figure 7-1 System Architecture Diagram

7.1.1 Arm China STAR-MC1 Processor

Arm China STAR-MC1 Processor consists of three master buses, including i code AHB bus, dcode AHB bus and system AHB bus, which are used for program access, data access and register access.

7.1.2 DMAC0

DMAC0 has a master bus, which can assist the CPU to transfer data.

7.1.3 DMAC1

DMAC1 has a master bus, which can assist the CPU to transfer data.

7.1.4 Master

The addresses accessible by each master bus is shown in the table below.

(1) Only accessible when boot from Bootloader.

Table 7-1 Master bus access range

起始地址	结束地址	功能描述	可执行	i code 访问	dcode 访问	system 访问	dmac0 访问	dmac1 访问
0xE0100000	0xFFFFFFFF	Reserved						
0xE0000000	0xE00FFFFF	ARM STAR peripherals						
0xA0000000	0xDFFFFFFF	Reserved						
0x70000000	0x9FFFFFFF	Reserved						
0x60000000	0x6FFFFFFF	Qspi Flash Bank	Y			Y	Y	Y
0x50000000	0x5FFFFFFF	Reserved						
0x40030000	0x4FFFFFFF	AHB1 SFR				Y	Y	Y
0x40020000	0x4002FFFF	AHB0 SFR				Y	Y	Y
0x40010000	0x4001FFFF	APB1 SFR				Y	Y	Y
0x40000000	0x4000FFFF	APB0 SFR				Y	Y	Y
0x30000400	0x3FFFFFFF	Reserved						
0x30000000	0x300003FF	Retention SRAM				Y	Y	Y
0x20010000	0x2FFFFFFF	Reserved						
0x20000000	0x2000FFFF	System SRAM	Y			Y	Y	Y
0x18010000	0x1FFFFFFF	Reserved						
0x18000000	0x1800FFFF	System SRAM	Y	Y	Y			
0x10004000	0x17FFFFFF	Reserved						
0x10003000	0x10003FFF	Option Bytes				Y		
0x10002000	0x10002FFF	Factory Bytes				Y		
0x10001C00	0x10001FFF	OTP				Y		
0x10000000	0x10001BFF	BootLoader		Y ⁽¹⁾	Y ⁽¹⁾			
0x08040000	0x0FFFFFFF	Reserved						
0x08000000	0x0803FFFF	Flash Main	Y	Y	Y		Y	Y
0x00040000	0x07FFFFFF	Reserved						
0x00000000	0x0003FFFF	Flash Main/BootLoader/ System SRAM ⁽¹⁾	Y	Y	Y			

7.2 Memory Mapping

The Memory Mapping table is shown below. The bytes are coded in memory in Little Endian format, i.e. the least significant byte is in the lowest address.

Table 7-2 Memory map

Category	Start Address	End Address	Description	Size
SYSTEM	0xE0100000	0xFFFFFFFFFF	Reserved	
PPB	0xE0000000	0xE00FFFFF	ARM STAR peripherals	
EXT PERIPHERAL	0xA0000000	0xDFFFFFFF	Reserved	
EXT SRAM	0x70000000	0x9FFFFFFF	Reserved	
	0x60000000	0x6FFFFFFF	Qspi Flash Bank	256MB
PERIPHERAL	0x50000000	0x5FFFFFFF	Reserved	
	0x40030000	0x4FFFFFFF	AHB1 SFR	
	0x40020000	0x4002FFFF	AHB0 SFR	
	0x40010000	0x4001FFFF	APB1 SFR	
	0x40000000	0x4000FFFF	APB0 SFR	
SRAM	0x30000400	0x3FFFFFFF	Reserved	
	0x30000000	0x300003FF	Retention SRAM	1KB
	0x20010000	0x2FFFFFFF	Reserved	
	0x20000000	0x2000FFFF	System SRAM	64KB
CODE	0x18010000	0x1FFFFFFF	Reserved	
	0x18000000	0x1800FFFF	System SRAM	64KB
	0x10004000	0x17FFFFFF	Reserved	
	0x10003000	0x10003FFF	Option Bytes	4KB
	0x10002000	0x10002FFF	Factory Bytes	4KB
	0x10001C00	0x10001FFF	OTP	1KB
	0x10000000	0x10001BFF	BootLoader	7KB
	0x08040000	0x0FFFFFFF	Reserved	
	0x08000000	0x0803FFFF	Flash Main	256KB
	0x00040000	0x07FFFFFF	Reserved	
	0x00000000	0x0003FFFF	Flash Main/BootLoader/ System SRAM ⁽¹⁾	256KB

⁽¹⁾ The memory corresponding to address 0x00000000 is determined by the boot mode.

7.2.1 AHB0 SFR

See the table below for AHB0 SFR Internal Address Mapping.

Table 7-3 AHB0 SFR address mapping

Start Address	End Address	Description	Size
0x40025000	0x4002FFFF	Reserved	
0x40024000	0x40024FFF	DMAC1	4KB
0x40023000	0x40023FFF	DMAC0	4KB
0x40022000	0x40022FFF	CRC	4KB
0x40021000	0x40021FFF	QSPI	4KB
0x40020000	0x40020FFF	EFC	4KB

7.2.2 AHB1 SFR

See the table below for AHB1 SFR Internal Address Mapping.

Table 7-4 AHB1 SFR address mapping

Start Address	End Address	Description	Size
0x40034000	0x4003FFFF	Reserved	
0x40033000	0x40033FFF	RNGC	4KB
0x40030000	0x40032FFF	SAC	12KB ⁽¹⁾⁽²⁾

⁽¹⁾ Low 8KB is ARAM space, and high 4KB is for registers.

⁽²⁾ ARAM space can only be accessed in word.

7.2.3 APB0 SFR

See the table below for APB0 SFR Internal Address Mapping.

Table 7-5 APB0 SFR address mapping

起始地址	结束地址	功能描述	地址范围
0x4000f000	0x4000FFFF	SEC	4KB
0x4000e000	0x4000EFFF	RTC	4KB
0x4000d800	0x4000DFFF	LPTIM1	2KB
0x4000d000	0x4000D7FF	LPTIM0	2KB
0x4000c000	0x4000CFFF	BASICTIMO	4KB
0x4000b000	0x4000BFFF	GPTIM2	4KB
0x4000a000	0x4000AFFF	GPTIM0	4KB
0x40009000	0x40009FFF	LORAC	4KB
0x40008000	0x40008FFF	AFEC	4KB

起始地址	结束地址	功能描述	地址范围
0x40007000	0x40007FFF	I2C0	4KB
0x40006000	0x40006FFF	SSP0	4KB
0x40005000	0x40005FFF	LPUART	4KB
0x40004000	0x40004FFF	UART1	4KB
0x40003000	0x40003FFF	UART0	4KB
0x40002000	0x40002FFF	I2S	4KB
0x40001800	0x40001FFF	PWR	2KB
0x40001000	0x400017FF	SYSCFG	2KB
0x40000000	0x40000FFF	RCC	4KB

7.2.4 APB1 SFR

See the table below for APB1 SFR Internal Address Mapping.

Table 7-6 APB1 SFR address mapping

起始地址	结束地址	功能描述	地址范围
0x4001fc00	0x4001FFFF	PortD	1KB
0x4001f800	0x4001FBFF	PortC	1KB
0x4001f400	0x4001F7FF	PortB	1KB
0x4001f000	0x4001F3FF	PortA	1KB
0x4001e000	0x4001EFFF	WWDG	4KB
0x4001d000	0x4001DFFF	IWDG	4KB
0x4001c000	0x4001CFFF	BASICTIM1	4KB
0x4001b000	0x4001BFFF	GPTIM3	4KB
0x4001a000	0x4001AFFF	GPTIM1	4KB
0x40019000	0x40019FFF	DACCTRL	4KB
0x40018000	0x40018FFF	LCDCTRL	4KB
0x40017000	0x40017FFF	ADCCTRL	4KB
0x40016000	0x40016FFF	Reserved	4KB
0x40015000	0x40015FFF	I2C2	4KB
0x40014000	0x40014FFF	I2C1	4KB
0x40013000	0x40013FFF	SSP2	4KB
0x40012000	0x40012FFF	SSP1	4KB
0x40011000	0x40011FFF	UART3	4KB
0x40010000	0x40010FFF	UART2	4KB

7.3 SRAM

The SRAM in ASR6601 includes system SRAM, retention SRAM and SAC SRAM. SAC SRAM only supports word access, and system SRAM and retention SRAM support word, halfword, and byte access.

7.4 Boot Modes

The boot mode can be configured by the levels of BOOT0 pin (GPIO02) and the data in the Flash.

Table 7-7 ASR6601 Boot Mode Configuration

DEBUG_LEVEL	USE_FLASH_BOOT0	FLASH_BOOT0	BOOT0 PIN	FLASH_BOOT1	MAIN_FLASH_EMPTY	Boot Config
2	X	X	X	X	X	Boot from Flash Main
<2	0	X	0	X	0	Boot from Flash Main
<2	0	X	0	X	1	Boot from Flash Bootloader
<2	0	X	1	1	X	Boot from Flash Bootloader
<2	0	X	1	0	X	Boot from System SRAM
<2	1	1	X	X	0	Boot from Flash Main
<2	1	1	X	X	1	Boot from Flash Bootloader
<2	1	0	X	1	X	Boot from Flash Bootloader
<2	1	0	X	0	X	Boot from System SRAM

DebugLevel, UseFlashBoot0, FlashBoot0 and FlashBoot1 is the information area of the Flash, they can be modified according to the application. MainFlashEmpty is determined by the data of address 0 in the Flash Main area. If the data in the address 0 of Flash Main area is 0xFFFFFFFF, the value of MainFlashEmpty is 1, otherwise the value of MainFlashEmpty is 0. BOOT0 pin is GPIO02 in the package.

The boot mode is selected according to the configurations when the system is in these status: first powered up, exit the Standby mode or reset.

7.5 SYSCFG Registers

Base Address: 0x40001000

Table 7-8 SYSCFG Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
SYSCFG_CR0	0x000	控制寄存器 0, DMA 硬件握手控制
SYSCFG_CR1	0x004	控制寄存器 1, DMA 硬件握手控制
SYSCFG_CR2	0x008	控制寄存器 2
SYSCFG_CR3	0x00C	控制寄存器 3, 低功耗 Debug 连接控制
SYSCFG_CR4	0x010	控制寄存器 4
SYSCFG_CR5	0x014	控制寄存器 5
SYSCFG_CR6	0x018	控制寄存器 6, 安全锁定控制
SYSCFG_CR7	0x01C	控制寄存器 7, 安全锁定控制
SYSCFG_CR8	0x020	控制寄存器 8, QSPI 存储密钥
SYSCFG_CR9	0x024	控制寄存器 9, QSPI REMAP 控制
SYSCFG_CR10	0x028	控制寄存器 10

7.5.1 SYSCFG_CR0

偏移量: 0x000

复位值: 0x00000000

31-30	29-24	23-22	21-16
RESERVED	DMAC0_HANDSHAKE0_SEL	RESERVED	DMAC0_HANDSHAKE1_SEL
r	r/w	r	r/w
15-14	13-8	7-6	5-0
RESERVED	DMAC0_HANDSHAKE2_SEL	RESERVED	DMAC0_HANDSHAKE3_SEL
r	r	r	r/w

位 31-30 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 29-24 DMAC0_HANDSHAKE0_SEL: DMAC0 的 HANDSHAKE0 来源选择, 请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

位 23-22 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 21-16 DMAC0_HANDSHAKE1_SEL: DMAC0 的 HANDSHAKE1 来源选择。请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

位 15-14 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 13-8 DMAC0_HANDSHAKE2_SEL: DMAC0 的 HANDSHAKE2 来源选择, 请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

位 7-6 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 5-0 DMAC0_HANDSHAKE3_SEL: DMAC0 的 HANDSHAKE3 来源选择, 请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

7.5.2 SYSCFG_CR1

偏移量: 0x004

复位值: 0x00000000

31-30	29-24	23-22	21-16
RESERVED	DMAC1_HANDSHAKE0_SEL	RESERVED	DMAC1_HANDSHAKE1_SEL
r	r/w	r	r/w
15-14	13-8	7-6	5-0
RESERVED	DMAC1_HANDSHAKE2_SEL	RESERVED	DMAC1_HANDSHAKE3_SEL
r	r	r	r/w

位 31-30 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 29-24 DMAC1_HANDSHAKE0_SEL: DMAC1 的 HANDSHAKE0 来源选择, 请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

位 23-22 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 21-16 DMAC1_HANDSHAKE1_SEL: DMAC1 的 HANDSHAKE1 来源选择。请查询[表 7-9 DMA](#)

请求 MUX。

位 15-14 RESERVED：保留，不能修改。

位 13-8 DMAC1_HANDSHAKE2_SEL：DMAC1 的 HANDSHAKE2 来源选择，请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

位 7-6 RESERVED：保留，不能修改。

位 5-0 DMAC1_HANDSHAKE3_SEL：DMAC1 的 HANDSHAKE3 来源选择，请查询[表 7-9 DMA 请求 MUX](#)。

7.5.3 SYSCFG_CR2

偏移量：0x008

复位值：0x00000000

31	30	29-28	27
RESERVED	SYSCFG_HALTED_IPTI M1_EN	RESERVED	SYSCFG_HALTED_LPT IM0_EN
r	r/w	r	r/w
26	25	24	23
SYSCFG_HALTED_IW DG_EN	SYSCFG_HALTED_WW DG_EN	SYSCFG_HALTED_GP TIM0_EN	SYSCFG_HALTED_GP TIM1_EN
r/w	r/w	r/w	r/w
22	21	20	19
SYSCFG_HALTED_GP TIM2_EN	SYSCFG_HALTED_GP TIM3_EN	SYSCFG_HALTED_BA SICTIM0_EN	SYSCFG_HALTED_BA SICTIM1_EN
r/w	r/w	r/w	r/w
18	17	16-12	
QSPI_MEM_ENCRYPT _EN	QSPI_REMAP_ENABLE	RESERVED	
r/w	r/w	r	
11	10	9-8	
CPU_STCALIB_SKEW	SYSCFG_DBG_SLEEP	RESERVED	
r/w	r/w	r	
7	6	5	4
UART0_DMA_CLR_SEL	UART1_DMA_CLR_SEL	UART2_DMA_CLR_SEL	UART3_DMA_CLR_SEL
r/w	r/w	r/w	r/w
3	2	1	0
SSP0_DMA_CLR_SEL	SSP1_DMA_CLR_SEL	SSP2_DMA_CLR_SEL	SSP_AFEC_DMA_CLR _SEL
r/w	r/w	r/w	r/w

位 31 RESERVED：保留，不能修改。

位 30 SYSCFG_HALTED_LPTIM1_EN：CPU halted 时，IPTIM1 停止计数的使能控制。

- 0：不使能

- 1: 使能

位 29-28 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 27 SYSCFG_HALTED_LPTIM0_EN: CPU halted 时, LPTIM0 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 26 SYSCFG_HALTED_IWDG_EN: CPU halted 时, IWDG 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 25 SYSCFG_HALTED_WWDG_EN: CPU halted 时, WWDG 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 24 SYSCFG_HALTED_GPTIM0_EN: CPU halted 时, GPTIM0 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 23 SYSCFG_HALTED_GPTIM1_EN: CPU halted 时, GPTIM1 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 22 SYSCFG_HALTED_GPTIM2_EN: CPU halted 时, GPTIM2 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 21 SYSCFG_HALTED_GPTIM3_EN: CPU halted 时, GPTIM3 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 20 SYSCFG_HALTED_BASICTIM0_EN: CPU halted 时, BASICTIM0 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 19 SYSCFG_HALTED_BASICTIM1_EN: CPU halted 时, BASICTIM1 停止计数的使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 18 QSPI_MEM_ENCRYPT_EN: QSPI 的存储加密功能使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 17 QSPI_REMAP_ENABLE: QSPI 的 remap 功能使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 16-12 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 11 CPU_STCALIB_SKEW: CPU SysTick 的 skew 配置。影响 CPU 的 STCALIB[24]位。

- 0: 无 skew
- 1: 有 skew

位 10 SYSCFG_DBG_SLEEP: Sleep 低功耗模式是否允许 debug 连接。

仅在 debug 时使用，会影响 sleep 低功耗模式的实现方式。

- 0: 不允许
- 1: 允许

位 9-8 RESERVED: 保留，不能修改。

位 7 UART0_DMA_CLR_SEL: UART0 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，UART IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 dmac 输出的 DMA_CLR 信号

位 6 UART1_DMA_CLR_SEL: UART1 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，UART IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

位 5 UART2_DMA_CLR_SEL: UART2 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，UART IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

位 4 UART3_DMA_CLR_SEL: UART3 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，UART IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

位 3 SSP0_DMA_CLR_SEL: SSP0 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，SSP IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

位 2 SSP1_DMA_CLR_SEL: SSP1 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，SSP IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

位 1 SSP2_DMA_CLR_SEL: SSP2 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，SSP IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

位 0 SSP_AFEC_DMA_CLR_SEL: AFEC 中 SSP 的 DMA_CLR 信号选择。

建议配置为 1，提高 DMAC 搬数效率，SSP IP 默认使用同步后的 DMA_CLR 信号。

- 0: 使用 2 拍同步后的 DMA_CLR 信号
- 1: 直接使用 DMAC 输出的 DMA_CLR 信号

7.5.4 SYSCFG-CR3

偏移量: 0x00C

复位值: 0x00000000

对应寄存器在 AON 电源域。

31-2	1	0
RESERVED	SYSCFG_DBG_STOP	SYSCFG_DBG_STANDBY
r	r/w	r/w

位 31-2 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 1 SYSCFG_DBG_STOP: Stop 低功耗模式是否允许 debug 连接。

仅在 debug 时使用, 会影响 stop 低功耗模式的实现方式。

- 0: 不允许
- 1: 允许

位 0 SYSCFG_DBG_STANDBY: Standby 低功耗模式是否允许 debug 连接。

仅在 debug 时使用, 会影响 standby 低功耗模式的实现方式。

- 0: 不允许
- 1: 允许

7.5.5 SYSCFG_CR4

偏移量: 0x010

复位值: 0x00000000

对应寄存器在 AON 电源域。

31	30-0
SYSCFG_CR4_REG	USER-DEFINED
r/w	r/w

位 31: LPTIM1 的 IN2 重映射使能。

- 0: 不使能, LPTIM1 的 IN2 由 GPIO 的 AFR 决定
- 1: 使能, LPTIM1 的 IN2 来自 LPTIM0 的 IN1

位 30-0: 无特殊功能, 可用于软件存储少量数据。

7.5.6 SYSCFG_CR5

偏移量: 0x014

复位值: 0x00000000

对应寄存器在 AON 电源域。

31-0
SYSCFG_CR5_REG
r/w

位 31-0 SYSCFG_CR5_REG: 无特殊功能, 可用于软件存储少量数据。

7.5.7 SYSCFG_CR6

偏移量: 0x018

复位值: 0x00000000

31-16	15	14-5	4
RESERVED	RNGC_SECURE_LOCK	ANALOG_MAIN_SECU RE_LOCK	RESERVED
r	r/w	r/w	r
3	2	1	0
SEC_SECURE_LOCK	SAC_SECURE_LOCK	DMAC0_SLAVE_SECU RE_LOCK	DMAC0_MASTER_SEC URE_LOCK
r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-16 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 15 RNGC_SECURE_LOCK: RNGC 安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 14-5 ANALOG_MAIN_SECURE_LOCK: AFEC 中 Main 域配置的安全锁定位。

[5] 对应 VD

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[6] 对应 TD

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[7] 对应 LD

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[8] 对应 FD24M

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[9] 对应 FD32M

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[10] 对应 RNG

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[11] 对应 TEST

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[14:12] 未使用

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 4 **RESERVED**: 保留, 不能修改。

位 3 **SEC_SECURE_LOCK**: SEC 安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 2 **SAC_SECURE_LOCK**: SAC 安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 1 **DMAC0_SLAVE_SECURE_LOCK**: DMAC0 的从接口安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 0 **DMAC0_MASTER_SECURE_LOCK**: DMAC0 的主接口安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

7.5.8 SYSCFG_CR7

偏移量: 0x01C

复位值: 0x00000000

对应寄存器在 AON 电源域。

31-15	14-5		4
RESERVED	ANALOG_AON_SECURE_LOCK		RTC_CALENDAR_SECURE_LOCK
r	r/w		r/w
3	2	1	0
RTC_WAKEUP2_SECURE_LOCK	RTC_WAKEUP1_SECU	RTC_WAKEUP0_SECU	RTC_TAMPER_SECURE_LOCK
r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-16 **RESERVED**: 保留, 不能修改。

位 14-5 ANALOG_AON_SECURE_LOCK: AFEC 中 AON 域配置的安全锁定位。

[5] 对应 LPLDO

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[6] 对应 RCO3.6M

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[7] 对应 PWRSW

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[8] 对应 RCO32K

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[9] 对应 XO32K

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[10] 对应 LDO12

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[11] 对应 FD32K

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

[14:12] 未使用

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 4 RTC_CALENDAR_SECURE_LOCK: RTC 中 Calendar 配置的安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 3 RTC_WAKEUP2_SECURE_LOCK: RTC 中 Wakeup2 配置的安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 2 RTC_WAKEUP1_SECURE_LOCK: RTC 中 Wakeup1 配置的安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 1 RTC_WAKEUP0_SECURE_LOCK: RTC 中 Wakeup0 配置的安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

位 0 RTC_TAMPER_SECURE_LOCK: RTC 中 Tamper 配置的安全锁定位。

- 0: 非安全锁定
- 1: 安全锁定

7.5.9 SYSCFG_CR8

偏移量: 0x020

复位值: 0x00000000

31-0
QSPI_MEM_ENCRYPT_KEY
r/w

位 31-0 QSPI_MEM_ENCRYPT_KEY: QSPI 的存储加密密钥。

7.5.10 SYSCFG_CR9

偏移量: 0x024

复位值: 0x00000000

31-28	27-14	13-0
RESERVED	QSPI_REMAP_SRC_ADDR	QSPI_REMAP_DST_ADDR
r	r/w	r/w

位 31-28 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 27-14 QSPI_REMAP_SRC_ADDR: QSPI 映射前地址, 单位为 1KB。

位 13-0 QSPI_REMAP_DST_ADDR: QSPI 映射后地址, 单位为 1KB。

7.5.11 SYSCFG_CR10

偏移量: 0x028

复位值: 0x00000000

31-24	23	22	21-15	14	13-0
RESERVED	I2S_WS_SEL	I2S_WS_EN	I2S_WS_LEN	I2S_MODE_SEL	QSPI_REMAP_SIZE
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-24 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 23 I2S_WS_SEL: I2S WS 输出延时使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

注意: 此寄存器仅在 I2S 主接口时有效, 使能后, 输出的 WS 信号比数据会延后一拍。

位 22 I2S_WS_EN: I2S WS 使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

注意: 此寄存器仅在 I2S 主接口时有效, 使能后会基于 I2S_WS_LEN 配置产生 WS 信号。

位 21-15 I2S_WS_LEN: I2S 主接口的分辨率配置。

N: WS 频率=I2S 接口时钟频率/[(N+1)*2]

I2S 接口时钟频率由 [RCC](#) 的 I2S_CLK_DIV 与 I2S_CLK_SEL 共同决定。

位 14 I2S_MODE_SEL: I2S 主从选择。

- 0: 从接口
- 1: 主接口

注意: 除此寄存器外, 还需要配置 [RCC](#) 的 I2S_CLK_DIV 与 I2S_CLK_SEL, 以及 GPIO 的复用配置。

位 13-0 QSPI_REMAP_SIZE: QSPI 的 REMAP 的空间大小, 单位为 1KB。

7.6 DMA Request MUX

Table 7-9 DMA Request MUX

No.	Source
63	
62	
61	
60	
59	
58	
57	
56	
55	
54	
53	basictim0_up
52	basictim1_up
51	gptim3_up
50	gptim3_trg
49	gptim3_ch0
48	gptim3_ch1
47	gptim2_up
46	gptim2_trg
45	gptim2_ch0
44	gptim2_ch1
43	gptim1_up
42	gptim1_trg
41	gptim1_ch0
40	gptim1_ch1
39	gptim1_ch2
38	gptim1_ch3
37	gptim0_up
36	gptim0_trg
35	gptim0_ch0
34	gptim0_ch1
33	gptim0_ch2
32	gptim0_ch3
31	uart0_rx
30	uart0_tx
29	uart1_rx
28	uart1_tx
27	uart2_rx

No.	Source
26	uart2_tx
25	uart3_rx
24	uart3_tx
23	lpuart_rx
22	lpuart_tx
21	ssp0_rx
20	ssp0_tx
19	ssp1_rx
18	ssp1_tx
17	ssp2_rx
16	ssp2_tx
15	i2c0_rx
14	i2c0_tx
13	i2c1_rx
12	i2c1_tx
11	i2c2_rx
10	i2c2_tx
9	
8	
7	adcctrl
6	dacctrl
5	lorac_rx
4	lorac_tx
3	
2	
1	
0	

8.

Reset and Clock Control (RCC)

8.1 Reset

复位主要包括四种类型，外部复位、上电复位、系统复位、低功耗复位。

8.1.1 External Reset

外部复位由 RSTN IO 输入，低电平有效。

外部复位用于复位所有数字逻辑。

8.1.2 Power-on Reset

上电复位由 BOR 电路产生。BOR 电路监控 VBAT 电压，保证当电压大于 1.8V 时内部复位释放。

上电复位用于复位所有数字逻辑。

8.1.3 System Reset

系统复位源头包括 IWDG 复位、WWDG 复位、Option Byte Load 复位、Software 复位、Sec 复位、上电复位、外部复位。

- IWDG 复位：由 IWDG 模块产生，用于异常恢复。
- WWDG 复位：由 WWDG 模块产生，用于异常恢复。
- Option Byte Load 复位：由 EFC 模块产生，用于启动 option byte 重新加载。
- Software 复位：由 CPU 模块产生。
- Sec 复位：由 Sec 模块产生，用于安全报警复位。

系统复位用于复位 Main 域的大部分数据逻辑，但不包括复位源状态寄存器，该寄存器用于记录哪个系统复位源产生此次复位。

8.1.4 Low-power Reset

低功耗复位由低功耗状态机产生，用于退出 Standby 或 Stop3 模式时复位 Main 域的逻辑。

低功耗复位用于复位 Main 域的所有数字逻辑。

8.2 Clock

时钟网络图如下所示：

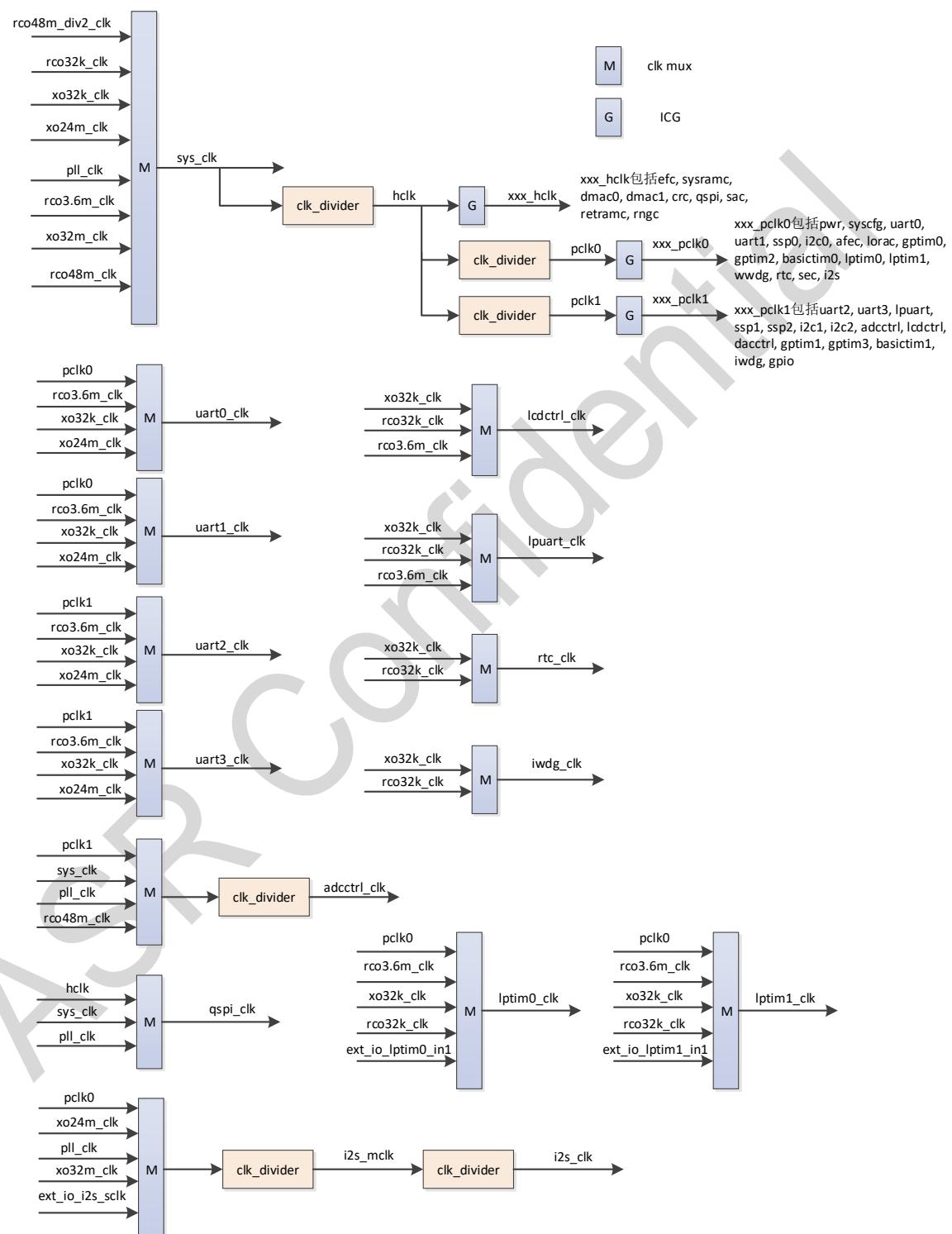


Figure 8-1 Clock Tree

8.2.1 System clock SYS_CLK

系统时钟 SYS_CLK 来源包括 RCO48M 的 2 分频，RCO32K，XO32K，PLL，XO24M，XO32M，RCO3.6M，RCO48M，缺省为 RCO48M 的 2 分频。

- RCO48M 为内部时钟电路产生，频率为 48MHz。
- RCO32K 为内部时钟电路产生，频率为 32KHz。
- RCO3.6M 为内部时钟电路产生，频率为 3.6MHz。
- XO32K 为外部晶振产生，频率为 32.768KHz。
- XO32M 为外部晶振产生，频率为 32MHz。
- XO24M 为外部晶振产生，频率为 24MHz。
- PLL 为内部时钟电路，PLL 的时钟源支持选择 RCO48M、XO32M、XO24M、RCO3.6M，PLL 时钟输出最大支持 48MHz。

AHB 总线时钟 HCLK 由 SYS_CLK 分频产生，分频系数支持 2^N ，N 支持 0-9。

系统中包括两条 APB 总线，APB 总线时钟 PCLK1 与 PCLK2 由 HCLK 分频产生，分频系数支持 2^M ，M 支持 0-4，两个 APB 总线分频系数可以独立配置。

8.2.2 Clocks for the Modules

模块时钟包括总线时钟与接口时钟。

总线时钟由 HCLK 或 PCLK 门控产生，用于模块的总线访问。

部分模块除总线时钟外，还有独立的接口时钟，与总线时钟异位，用于模块的功能实现。

模块的接口时钟来源如下：

- LPTIM 支持 PCLK0，RCO3.6M，XO32K，RCO32K，IO 输入时钟；
- LCDCTRL 支持 XO32K，RCO32K，RCO3.6M；
- LPUART 支持 XO32K，RCO32K，RCO3.6M；
- RTC 支持 XO32K，RCO32K；
- IWDG 支持 XO32K，RCO32K；
- UART 支持 PCLK0/PCLK1，RCO3.6M，XO32K，XO24M；
- ADCCTRL 支持 PCLK1，SYS_CLK，PLL，RCO48M；
- I2S 支持 PCLK0，XO24M，PLL，XO32M，IO 输入时钟；
- QSPI 支持 HCLK，SYS_CLK，PLL；

ADCCTRL 与 I2S 还支持接口时钟分频功能，用于实现低频接口时钟产生。

LPTIM，LCDCTRL，LPUART，RTC，IWDG 支持 AON 域与 Main 域时钟单独门控。

8.2.3 MCO Clock output

支持通过 MCO 信号将系统内部时钟通过 IO 输出。

MCO 时钟来源支持 RCO32K, XO32K, RCO3.6M, XO24M, XO32M, RCO48M, PLL, SYS_CLK。

时钟支持分频输出，分频系统可由软件配置。

8.3 RCC Registers

寄存器基地址：0x40000000

Table 8-1 RCC Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
RCC_CR0	0x000	控制寄存器 0
RCC_CR1	0x004	控制寄存器 1, 接口时钟来源选择
RCC_CR2	0x008	控制寄存器 2, 接口时钟来源选择
RCC_CGR0	0x00C	模块时钟门控寄存器 0
RCC_CGR1	0x010	模块时钟门控寄存器 1
RCC_CGR2	0x014	模块时钟门控寄存器 2
RCC_RST0	0x018	模块复位控制寄存器 0
RCC_RST1	0x01C	模块复位控制寄存器 1
RCC_RST_SR	0x020	系统复位源状态寄存器
RCC_RST_CR	0x024	系统复位源使能寄存器
RCC_SR	0x028	状态寄存器, 配置完成状态
RCC_SR1	0x02C	状态寄存器 1, 模块时钟门控状态
RCC_CR3	0x030	控制寄存器 3, 接口时钟分频控制

8.3.1 RCC_CR0

偏移量: 0x000

复位值: 0x00000000

31-26	25	24-22	21-19	18
RESERVED	STCLKEN_SEL	MCO_CLK_DIV_NUM	MCO_CLK_SEL	MCO_CLK_OUT_EN
r	r/w	r/w	r/w	r/w
17-15	14-12	11-8	7-5	4-0
PCLK1_DIV	SYS_CLK_SEL	HCLK_DIV	PCLK0_DIV	RESERVED
r/w	r/w	r/w	r/w	r

位 31-26 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 25 STCLKEN_SEL: CPU SYSTICK 时钟来源选择。

- 0: XO32K
- 1: RCO32K

位 24-22 MCO_CLK_DIV_NUM: MCO 分频系数。

- <4: 分频系数为 1
- 4: 分频系数为 2
- 5: 分频系数为 4
- 6: 分频系数为 8
- 7: 分频系数为 16

注意: 需要保证在 MCO_CLK_OUT_EN=0 时修改 MCO 分频系数。如果 MCO_CLK_OUT_EN 已使能, 则需要软件先关闭 MCO_CLK_OUT_EN, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1, 然后再配置 mco 分频系数。

位 21-19 MCO_CLK_SEL: MCO 来源选择。

- 0: RCO32K
- 1: XO32K
- 2: RCO3.6M
- 3: XO24M
- 4: XO32M
- 5: RCO48M
- 6: PLL
- 7: SYS_CLK

注意: 需要保证在 MCO_CLK_OUT_EN=0 时修改 mco 来源选择。如果 MCO_CLK_OUT_EN 已使能, 则需要软件先关闭 MCO_CLK_OUT_EN, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1, 然后再配置 mco 来源选择。

位 18 MCO_CLK_OUT_EN: MCO 输出使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 17-15 PCLK1_DIV: PCLK1 分频系数。

- 0: pclk1 时钟频率等于 hclk 时钟频率
- 1: pclk1 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/2
- 2: pclk1 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/4
- 3: pclk1 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/8
- >3: pclk1 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/16

位 14-12 SYS_CLK_SEL: SYS_CLK 时钟源选择。

- 0: RCO48M 的 2 分频
- 1: RCO32K
- 2: XO32K
- 3: PLL
- 4: XO24M
- 5: XO32M
- 6: RCO3.6M
- 7: RCO48M

位 11-8 HCLK_DIV: HCLK 分频系数。

- 0: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率
- 1: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/2
- 2: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/4
- 3: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/8
- 4: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/16
- 5: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/32
- 6: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/64
- 7: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/128
- 8: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/256
- >8: hclk 时钟频率等于 sys_clk 时钟频率的 1/512

位 7-5 PCLK0_DIV: PCLK0 分频系数。

- 0: pclk0 时钟频率等于 hclk 时钟频率
- 1: pclk0 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/2
- 2: pclk0 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/4
- 3: pclk0 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/8
- >3: pclk0 时钟频率等于 hclk 时钟频率的 1/16

位 4-0 RESERVED: 保留, 不能修改。

8.3.2 RCC_CR1

偏移量: 0x004

复位值: 0x00000000

对应寄存器在 AON 电源域。

31-12	11	10	9-8	
RESERVED	LPTIM1_EXT_CLK_SEL	LPTIM0_EXT_CLK_SEL	LPTIM1_CLK_SEL	
r	r/w	r/w	r/w	
7-6	5-4	3-2	1	0
LPTIM0_CLK_SEL	LCDCTRL_CLK_SEL	LPUART_CLK_SEL	RTC_CLK_SEL	IWDG_CLK_SEL
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-12 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 11 LPTIM1_EXT_CLK_SEL: LPTIM1 接口时钟选择。

- 0: 由 LPTIM1_CLK_SEL 决定时钟来源
- 1: 使用来自 IO 的 IN1 作为接口时钟

注意:

1. 需要保证在 *LPTIM1_CLK_EN=0* 时修改 LPTIM1 接口时钟选择。如果 *LPTIM1_CLK_EN* 已使能, 则需要软件先关闭 *LPTIM1_CLK_EN*, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 *RCC_SR1*, 然后再配置 LPTIM1 接口时钟选择。
2. *LPTIM1_EXT_CLK_SEL* 与 *LPTIM1_CLK_SEL* 共同决定 LPTIM1 的接口时钟来源。

位 10 LPTIM0_EXT_CLK_SEL: LPTIM0 接口时钟选择。

- 0: 由 LPTIM0_CLK_SEL 决定时钟来源
- 1: 使用来自 IO 的 IN1 作为接口时钟

注意:

1. 需要保证在 *LPTIM0_CLK_EN=0* 时修改 LPTIM0 接口时钟选择。如果 *LPTIM0_CLK_EN* 已使能, 则需要软件先关闭 *LPTIM0_CLK_EN*, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 *RCC_SR1*, 然后再配置 LPTIM0 接口时钟选择。
2. *LPTIM0_EXT_CLK_SEL* 与 *LPTIM0_CLK_SEL* 共同决定 LPTIM0 的接口时钟来源。

位 9-8 LPTIM1_CLK_SEL: LPTIM1 接口时钟选择。

- 0: PCLK0
- 1: RCO3.6M
- 2: XO32K
- 3: RCO32K

注意:

1. 需要保证在 *LPTIM1_CLK_EN=0* 时修改 LPTIM1 接口时钟选择。如果 *LPTIM1_CLK_EN* 已使能, 则需要软件先关闭 *LPTIM1_CLK_EN*, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 *RCC_SR1*, 然后再配置 LPTIM1 接口时钟选择。
2. *LPTIM1_CLK_SEL* 与 LPTIM1 外部的时钟选择寄存器共同决定 LPTIM1 的接口时钟来源。
3. 如果选择 PCLK0, 则需要先配置 *RCC_CGR1* 的 *LPTIM1_INF_CLK_EN* 为 1。

位 7-6 LPTIMO_CLK_SEL: LPTIMO 接口时钟选择。

- 0: PCLK0
- 1: RCO3.6M
- 2: XO32K
- 3: RCO32K

注意:

1. 需要保证在 *LPTIMO_CLK_EN=0* 时修改 *LPTIMO* 接口时钟选择。如果 *LPTIMO_CLK_EN* 已使能，则需要软件先关闭 *LPTIMO_CLK_EN*，并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 *RCC_SR1*，然后再配置 *LPTIMO* 接口时钟选择。
2. *LPTIMO_CLK_SEL* 与 *LPTIMO* 外部的时钟选择寄存器共同决定 *LPTIMO* 的接口时钟来源。
3. 如果选择 *PCLK0*，则需要先配置 *RCC_CGR1* 的 *LPTIMO_INF_CLK_EN* 为 1。

位 5-4 LCDCTRL_CLK_SEL: LCDCTRL 接口时钟选择。

- 0: XO32K
- 1: RCO32K
- >1: RCO3.6M

位 3-2 LPUART_CLK_SEL: LPUART 接口时钟选择。

- 0: XO32K
- 1: RCO32K
- >1: RCO3.6M

位 1 RTC_CLK_SEL: RTC 接口时钟选择。

- 0: XO32K
- 1: RCO32K

位 0 IWDG_CLK_SEL: IWDG 接口时钟选择。

- 0: XO32K
- 1: RCO32K

8.3.3 RCC_CR2

偏移量: 0x008

复位值: 0x00000000

31-17	16-15	14-13	12-11	
RESERVED	UART0_CLK_SEL	UART1_CLK_SEL	UART2_CLK_SEL	
r	r/w	r/w	r/w	
10-9	8-7	6-5	4-2	1-0
UART3_CLK_SEL	RESERVED	ADCCTRL_CLK_SEL	I2S_CLK_SEL	QSPI_CLK_SEL
r/w	r	r/w	r/w	r/w

位 31-17 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 16-15 UART0_CLK_SEL: UART0 接口时钟选择。

- 0: PCLK0
- 1: RCO3.6M
- 2: XO32K
- 3: XO24M

注意: 需要保证在 $UART0_CLK_EN=0$ 时修改 $UART0$ 接口时钟选择。如果 $UART0_CLK_EN$ 已使能, 则需要软件先关闭 $UART0_CLK_EN$, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1 , 然后再配置 $UART0$ 接口时钟选择。

位 14-13 UART1_CLK_SEL: UART1 接口时钟选择。

- 0: PCLK0
- 1: RCO3.6M
- 2: XO32K
- 3: XO24M

注意: 需要保证在 $UART1_CLK_EN=0$ 时修改 $UART1$ 接口时钟选择。如果 $UART1_CLK_EN$ 已使能, 则需要软件先关闭 $UART1_CLK_EN$, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1 , 然后再配置 $UART1$ 接口时钟选择。

位 12-11 UART2_CLK_SEL: UART2 接口时钟选择。

- 0: PCLK1
- 1: RCO3.6M
- 2: XO32K
- 3: XO24M

注意: 需要保证在 $UART2_CLK_EN=0$ 时修改 $UART2$ 接口时钟选择。如果 $UART2_CLK_EN$ 已使能, 则需要软件先关闭 $UART2_CLK_EN$, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1 , 然后再配置 $UART2$ 接口时钟选择。

位 10-9 UART3_CLK_SEL: UART3 接口时钟选择。

- 0: PCLK1
- 1: RCO3.6M
- 2: XO32K
- 3: XO24M

注意：需要保证在 `UART3_CLK_EN=0` 时修改 `UART3` 接口时钟选择。如果 `UART3_CLK_EN` 已使能，则需要软件先关闭 `UART3_CLK_EN`，并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 `RCC_SR1`，然后再配置 `UART3` 接口时钟选择。

位 8-7 RESERVED：保留，不能修改。

位 6-5 ADCCTRL_CLK_SEL：ADCCTRL 接口时钟选择。

- 0: PCLK1
- 1: SYS_CLK
- 2: PLL
- 3: RCO48M

注意：需要保证在 `ADCCTRL_CLK_EN=0` 时修改 `ADCCTRL` 接口时钟选择。如果 `ADCCTRL_CLK_EN` 已使能，则需要软件先关闭 `ADCCTRL_CLK_EN`，并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 `RCC_SR1`，然后再配置 `ADCCTRL` 接口时钟选择。

位 4-2 I2S_CLK_SEL：I2S 接口时钟选择。

- 0: PCLK0
- 1: XO24M
- 2: PLL
- 3: XO32M
- >3: 外部时钟 `IOM_I2S_CLK`

注意：

1. 需要保证在 `I2S_CLK_EN=0` 时修改 `I2S` 接口时钟选择。如果 `I2S_CLK_EN` 已使能，则需要软件先关闭 `I2S_CLK_EN`，并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 `RCC_SR1`，然后再配置 `I2S` 接口时钟选择。
2. `I2S` 作为 *slave* 使用时，必须配置>3；`I2S` 作为 *master* 使用时，可根据功能需要进行选择。

位 1-0 QSPI_CLK_SEL：QSPI 接口时钟选择。

- 0: HCLK
- 1: SYS_CLK
- >1: PLL

注意：需要保证在 `QSPI_CLK_EN=0` 时修改 `QSPI` 接口时钟选择。如果 `QSPI_CLK_EN` 已使能，则需要软件先关闭 `QSPI_CLK_EN`，并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 `RCC_SR1`，然后再配置 `QSPI` 接口时钟选择。

8.3.4 RCC_CGR0

偏移量: 0x00C

复位值: 0x00000000

31	30	29	28	27	26	25	24
PWR_CLK_EN	DMAC0_C_LK_EN	DMAC1_C_LK_EN	CRC_CLK_EN	BASICTIM0_CLK_EN	BASICTIM1_CLK_EN	IOM0_CLK_K_EN	IOM1_CLK_K_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w
23	22	21	20	19	18	17	16
IOM2_CLK_EN	IOM3_CL_K_EN	SYSCFG_CLK_EN	UART0_C_LK_EN	UART1_CL_K_EN	UART2_CL_K_EN	UART3_C_LK_EN	LPUART_CLK_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w
15	14	13	12	11	10	9	8
SSP0_CLK_EN	SSP1_CL_K_EN	SSP2_CL_K_EN	I2C0_CLK_EN	I2C1_CLK_EN	I2C2_CLK_EN	RESERVE_D	ADCCTRL_CLK_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r	r/w
7	6	5	4	3	2	1	0
AFEC_CL_K_EN	LCDCTRL_CLK_EN	DACCTRL_CLK_EN	LORAC_C_LK_EN	GPTIM0_C_LK_EN	GPTIM1_C_LK_EN	GPTIM2_CLK_EN	GPTIM3_CLK_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31 PWR_CLK_EN: PWR 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 30 DMAC0_CLK_EN: DMAC0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 29 DMAC1_CLK_EN: DMAC1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 28 CRC_CLK_EN: CRC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 27 BASICTIM0_CLK_EN: BASICTIM0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 26 BASICTIM1_CLK_EN: BASICTIM1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 25 IOM0_CLK_EN: IOM0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 24 IOM1_CLK_EN: IOM1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 23 IOM2_CLK_EN: IOM2 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 22 IOM3_CLK_EN: IOM3 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 21 SYSCFG_CLK_EN: SYSCFG 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 20 UART0_CLK_EN: UART0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 19 UART1_CLK_EN: UART1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 18 UART2_CLK_EN: UART2 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 17 UART3_CLK_EN: UART3 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 16 LPUART_CLK_EN: LPUART 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 15 SSP0_CLK_EN: SSP0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 14 SSP1_CLK_EN: SSP1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 13 SSP2_CLK_EN: SSP2 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 12 I2C0_CLK_EN: I2C0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 11 I2C1_CLK_EN: I2C1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 10 I2C2_CLK_EN: I2C2 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 9 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 8 ADCCTRL_CLK_EN: ADCCTRL 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 7 AFEC_CLK_EN: AFEC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 6 LCDCTRL_CLK_EN: LCDCTRL 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 5 DACCTRL_CLK_EN: DACCTRL 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 LORAC_CLK_EN: LORAC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 GPTIM0_CLK_EN: GPTIM0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 GPTIM1_CLK_EN: GPTIM1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 GPTIM2_CLK_EN: GPTIM2 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 GPTIM3_CLK_EN: GPTIM3 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

8.3.5 RCC_CGR1

偏移量: 0x010

复位值: 0x00000000

31-13	12	11	10	9	8	7
RESERVED	LPTIM1_INF_CLK_EN	LPTIM1_CLK_EN	RNGC_CLK_EN	LPTIM0_INF_CLK_EN	I2S_CLK_EN	SAC_CLK_EN
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w
6	5	4	3	2	1	0
WWDG_CNT_CLK_EN	QSPI_CLK_EN	LPTIM0_CLK_EN	IWDG_CLK_EN	WWDG_CLK_EN	RTC_CLK_EN	SEC_CLK_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-13 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 12 LPTIM1_INF_CLK_EN: LPTIM1 接口 PCLK0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 11 LPTIM1_CLK_EN: LPTIM1 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

注意: 打开 LPTIM1 时钟时, 如果使用 PCLK0, 则要先打开 RCC_CGR1 中的 LPTIM1_INF_CLK_EN; 关闭 LPTIM1 时钟时, 如果使用 PCLK0, 要后关闭 RCC_CGR1 中的 LPTIM1_INF_CLK_EN。

位 10 RNGC_CLK_EN: RNGC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 9 LPTIM0_INF_CLK_EN: LPTIM0 接口 PCLK0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 8 I2S_CLK_EN: I2S 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 7 SAC_CLK_EN: SAC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 6 WWDG_CNT_CLK_EN: WWDG 计数时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 5 QSPI_CLK_EN: QSPI 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 LPTIM0_CLK_EN: LPTIM0 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

注意: 打开 LPTIM0 时钟时, 如果使用 PCLK0, 则要先打开 RCC_CGR1 中的 LPTIM0_INF_CLK_EN; 关闭 LPTIM0 时钟时, 如果使用 PCLK0, 要后关闭 RCC_CGR1 中的 LPTIM0_INF_CLK_EN。

位 3 IWDG_CLK_EN: IWDG 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 WWDG_CLK_EN: WWDG 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 RTC_CLK_EN: RTC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 SEC_CLK_EN: SEC 时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

8.3.6 RCC_CGR2

偏移量: 0x014

复位值: 0x00000000

对应寄存器在 aon 电源域, 对此寄存器进行操作前, 需要读 rcc_sr 寄存器, 等待全部的 done 为 1 后, 才允许对此寄存器进行写操作, 等待对应的 done 为 1 后, 才允许对此寄存器进行读操作。

31-6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	LPTIM1_AO_N_CLK_EN	LPTIM_AON_CLK_EN	LCDCTRL_AON_CLK_EN	LPUART_AO_N_CLK_EN	RTC_AON_CLK_EN	IWDG_AON_CLK_EN
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-6 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 5 LPTIM1_AON_CLK_EN: LPTIM1 的 AON 域接口时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 LPTIM_AON_CLK_EN: LPTIM 的 AON 域接口时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 LCDCTRL_AON_CLK_EN: LCDCTRL 的 AON 域接口时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 LPUART_AON_CLK_EN: LPUART 的 AON 域接口时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 RTC_AON_CLK_EN: RTC 的 AON 域接口时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 IWDG_AON_CLK_EN: IWDG 的 AON 域接口时钟使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

8.3.7 RCC_RST0

偏移量: 0x018

复位值: 0xffffffff

31	30	29	28	27	26	25	24
UART0_R ST_N	UART1_R ST_N	UART2_R ST_N	UART3_R ST_N	LPUART_ RST_N	SSP0_RS T_N	SSP1_RS T_N	SSP2_RS T_N
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w
23	22	21	20	19	18	17	16
QSPI_RST _N	I2C0_RST _N	I2C1_RST _N	I2C2_RST _N	RESERVE D	ADCCTRL _RST_N	AFEC_RS T_N	LCDCTRL _RST_N
r/w	r/w	r/w	r/w	r	r/w	r/w	r/w
15	14	13	12	11	10	9	8
DACCTRL _RST_N	LORAC_R ST_N	IOM_RST _N	GPTIM0_ RST_N	GPTIM1_ RST_N	GPTIM2_ RST_N	GPTIM3_ RST_N	BASICTIM 0_RST_N
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w
7	6	5	4	3	2	1	0
BASICTIM 1_RST_N	LPTIM_R ST_N	IWDG_RS T_N	WWDG_R ST_N	RTC_RST _N	CRC_RST _N	SEC_RST _N	SAC_RST _N
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31 UART0_RST_N: UART0 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 30 UART1_RST_N: UART1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 29 UART2_RST_N: UART2 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 28 UART3_RST_N: UART3 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 27 LPUART_RST_N: LPUART 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 26 SSP0_RST_N: SSP0 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 25 SSP1_RST_N: SSP1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 24 SSP2_RST_N: SSP2 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 23 QSPI_RST_N: QSPI 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 22 I2C0_RST_N: I2C0 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 21 I2C1_RST_N: I2C1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 20 I2C2_RST_N: I2C2 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 19 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 18 ADCCTRL_RST_N: ADCCTRL 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 17 AFEC_RST_N: AFEC 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 16 LCDCTRL_RST_N: LCDCTRL 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 15 DACCTRL_RST_N: DACCTRL 复位控制。

- 0: 复位

- 1: 不复位

位 14 LORAC_RST_N: LORAC 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 13 IOM_RST_N: IOM 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 12 GPTIMO_RST_N: GPTIMO 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 11 GPTIM1_RST_N: GPTIM1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 10 GPTIM2_RST_N: GPTIM2 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 9 GPTIM3_RST_N: GPTIM3 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 8 BASICTIM0_RST_N: BASICTIM0 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 7 BASICTIM1_RST_N: BASICTIM1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 6 LPTIM_RST_N: LPTIM 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 5 IWDG_RST_N: IWDG 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 4 WWDG_RST_N: WWDG 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 3 RTC_RST_N: RTC 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 2 CRC_RST_N: CRC 复位控制。

- 0: 复位

- 1: 不复位

位 1 SEC_RST_N: SEC 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 0 SAC_RST_N: SAC 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

8.3.8 RCC_RST1

偏移量: 0x01C

复位值: 0x00000001f

31-5	4	3	2	1	0
RESERVED	LPTIM1_RST_N	RNGC_RST_N	I2S_RST_N	DMAC0_RST_N	DMAC1_RST_N
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-5 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 4 LPTIM1_RST_N: LPTIM1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 3 RNGC_RST_N: RNGC 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 2 I2S_RST_N: I2S 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 1 DMAC0_RST_N: DMAC0 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 0 DMAC1_RST_N: DMAC1 复位控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

8.3.9 RCC_RST_SR

偏移量: 0x020

复位值: 0x00000040

注意: BOR_RESET_SR 与 STANDBY_RESET_SR 的寄存器在 AON 域。

31-7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	BOR_RE SET_SR	IWDG_RE SET_SR	WWDG_RE SET_SR	EFC_RE SET_SR	CPU_RE SET_SR	SEC_RE SET_SR	STANDBY_ RESET_SR
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-7 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 6 BOR_RESET_SR: BOR 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 BOR 系统复位发生
- 1: 有 BOR 系统复位发生

位 5 IWDG_RESET_SR: IWDG 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 IWDG 系统复位发生
- 1: 有 IWDG 系统复位发生

位 4 WWDG_RESET_SR: WWDG 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 WWDG 系统复位发生
- 1: 有 WWDG 系统复位发生

位 3 EFC_RESET_SR: EFC 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 EFC 系统复位发生
- 1: 有 EFC 系统复位发生

位 2 CPU_RESET_SR: CPU 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 CPU 系统复位发生
- 1: 有 CPU 系统复位发生

位 1 SEC_RESET_SR: SEC 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 SEC 系统复位发生
- 1: 有 SEC 系统复位发生

位 0 STANDBY_RESET_SR: Standby 系统复位标志。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 MPU 系统复位发生
- 1: 有 MPU 系统复位发生

8.3.10 RCC_RST_CR

偏移量: 0x024

复位值: 0x00000004

31-6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	IWDG_RESE T_REQ_EN	WWDG_RES ET_REQ_EN	EFC_RESE T_REQ_EN	CPU_RESE T_REQ_EN	SEC_RESE T_REQ_EN	RESERVED
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r

位 31-6 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 5 IWDG_RESET_REQ_EN: IWDG 系统复位使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 WWDG_RESET_REQ_EN: WWDG 系统复位使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 EFC_RESET_REQ_EN: EFC 系统复位使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 CPU_RESET_REQ_EN: CPU 系统复位使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 SEC_RESET_REQ_EN: SEC 系统复位使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 RESERVED: 保留, 不能修改。

8.3.11 RCC_SR

偏移量: 0x028

复位值: 0x0000003f

31-6		5	4
RESERVED		SET_LPTIM1_AON_CLK_EN_DONE	SET_LPTIM_AON_CLK_EN_DONE
r		r	r
3	2	1	0
SET_LCDCTRL_AON_CLK_EN_DONE	SET_LPUART_AON_CLK_EN_DONE	SET_RTC_AON_CLK_EN_DONE	SET_IWDG_AON_CLK_EN_DONE
r	r	r	r

位 31-6 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 5 SET_LPTIM1_AON_CLK_EN_DONE: LPTIM1_AON_CLK_EN 配置完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 配置正在进行中
- 1: 配置已完成

位 4 SET_LPTIM_AON_CLK_EN_DONE: LPTIM_AON_CLK_EN 配置完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 配置正在进行中
- 1: 配置已完成

位 3 SET_LCDCTRL_AON_CLK_EN_DONE: LCDCTRL_AON_CLK_EN 配置完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 配置正在进行中
- 1: 配置已完成

位 2 SET_LPUART_AON_CLK_EN_DONE: LPUART_AON_CLK_EN 配置完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 配置正在进行中
- 1: 配置已完成

位 1 SET_RTC_AON_CLK_EN_DONE: RTC_AON_CLK_EN 配置完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 配置正在进行中
- 1: 配置已完成

位 0 SET_IWDG_AON_CLK_EN_DONE: IWDG_AON_CLK_EN 配置完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 配置正在进行中
- 1: 配置已完成

8.3.12 RCC_SR1

偏移量: 0x02C

复位值: 0x00000000

为避免时钟来源切换或分频变化时出现毛刺，在切换配置前先关闭时钟使能，可通过此寄存器确定使能是否关闭。

31-21	20	19	18	17	16
RESERVED	LPTIM1_CLK_EN_SYNC	LPTIM1_AON_C_LK_EN_SYNC	UART0_CLK_EN_SYNC	UART1_CLK_EN_SYNC	UART2_CLK_E_N_SYNC
r	r	r	r	r	r
15	14	13	12	11	10
UART3_CLK_EN_SYNC	RESERVED	ADCCTRL_CLK_EN_SYNC	LPTIM_CLK_EN_SYNC	QSPI_CLK_E_N_SYNC	LPUART_CLK_EN_SYNC
r	r	r	r	r	r
9	8	7	6	5	4
LCDCTRL_CL_K_EN_SYNC	IWDG_CLK_EN_SYNC	RTC_CLK_EN_SYNC	MCO_CLK_E_N_SYNC	I2S_CLK_EN_SYNC	LPTIM_AON_C_LK_EN_SYNC
r	r	r	r	r	r
3	2	1		0	
LCDCTRL_AON_CLK_EN_SYNC	LPUART_AON_CLK_E_N_SYNC	RTC_AON_CLK_EN_SYNC	IWDG_AON_CLK_EN_SYNC		
r	r	r	r	r	

位 31-21 RESERVED: 保留，不能修改。

位 20 LPTIM1_CLK_EN_SYNC: LPTIM1_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 19 LPTIM1_AON_CLK_EN_SYNC: LPTIM1_AON_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 18 UART0_CLK_EN_SYNC: UART0_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 17 UART1_CLK_EN_SYNC: UART1_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 16 UART2_CLK_EN_SYNC: UART2_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 15 UART3_CLK_EN_SYNC: UART3_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 14 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 13 ADCCTRL_CLK_EN_SYNC: ADCCTRL_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 12 LPTIM_CLK_EN_SYNC: LPTIM_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 11 QSPI_CLK_EN_SYNC: QSPI_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 10 LPUART_CLK_EN_SYNC: LPUART_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 9 LCDCTRL_CLK_EN_SYNC: LCDCTRL_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 8 IWDG_CLK_EN_SYNC: IWDG_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 7 RTC_CLK_EN_SYNC: RTC_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 6 MCO_CLK_EN_SYNC: MCO_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 5 I2S_CLK_EN_SYNC: I2S_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 4 LPTIM_AON_CLK_EN_SYNC: LPTIM_AON_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 3 LCDCTRL_AON_CLK_EN_SYNC: LCDCTRL_AON_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 2 LPUART_AON_CLK_EN_SYNC: LPUART_AON_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭

- 1: 门控打开

位 1 RTC_AON_CLK_EN_SYNC: RTC_AON_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

位 0 IWDG_AON_CLK_EN_SYNC: IWDG_AON_CLK_EN 状态。

- 0: 门控关闭
- 1: 门控打开

8.3.13 RCC_CR3

偏移量: 0x030

复位值: 0x00000000

31-16	15-8	7-0
RESERVED	I2S_MCLK_DIV	I2S_SCLK_DIV
r	r/w	r/w

位 31-16 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 15-8 I2S_MCLK_DIV: I2S 接口时钟 MCLK 分频控制。

- 0: 不分频
- 1: 不分频
- 2: 2 分频
- 3: 3 分频
- N: N 分频

注意:

1. 需要保证在 I2S_CLK_EN=0 时修改 I2S 接口时钟分频。如果 I2S_CLK_EN 已使能, 则需要软件先关闭 I2S_CLK_EN, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1, 然后再配置 I2S 接口时钟分频。
2. I2S 作为 slave 使用时, 必须配置为 0 或 1; I2S 作为 master 使用时, 可根据功能需要进行选择。
3. 输出时钟的占空比为 50%。

位 7-0 I2S_SCLK_DIV: I2S 接口时钟 SCLK 分频控制。

- 0: 不分频
- 1: 不分频
- 2: 2 分频
- 3: 3 分频
- N: N 分频

注意:

1. 需要保证在 I2S_CLK_EN=0 时修改 I2S 接口时钟分频。如果 I2S_CLK_EN 已使能, 则需要软件先关闭 I2S_CLK_EN, 并且等待至少 2 拍切换前的时钟周期或者查询 RCC_SR1, 然后再配置 I2S 接口时钟分频。
2. I2S 作为 slave 使用时, 必须配置为 0 或 1; I2S 作为 master 使用时, 可根据功能需要进行选择。
3. 输出时钟的占空比为 50%。



ASR

8. 复位和时钟控制 (RCC)

ASR6601 参考



ASR Confidential

9.

Interrupts

9.1 Main Features

- 共支持 37 个 IRQ 中断。
- 每个 IRQ 中断支持 8 个中断优先级配置。

9.2 SysTick

SysTick calibration 值为 0x147，使用 32.768KHz 时钟用于 SysTick 计数时可产生精确的 10ms 间隔。

9.3 Interrupt Vector Table

中断向量表如下所示：

Table 9-1 Interrupt Vectors

Position	Priority	Type of priority	Acronym	Description	Address
-	-	-	-	Reserved	0x0000_0000
-3	fixed		Reset	Reset	0x0000_0004
-2	fixed		NMI_Handler	Secure area check error	0x0000_0008
-1	fixed		HardFault_Handler	fault	0x0000_000C
0	settable		MemManage_Handler	fault	0x0000_0010
1	settable		BusFault_Handler	fault	0x0000_0014
2	settable		UsageFault_Handler	fault	0x0000_0018
-	-	-	-	Reserved	0x0000_001C - 0x0000_002B
	3	settable	SVC_Handler	System service call via SWI instruction	0x0000_002C
	-	-	-	Reserved	0x0000_0030 - 0x0000_0037
	5	settable	PendSV_Handler	Pendable request for system service	0x0000_0038
	6	settable	SysTick_Handler	System tick timer	0x0000_003C
0	7	settable	sec	Include mpu	0x0000_0040
1	8	settable	rtc	Include tamper io, cyc, wakeup io	0x0000_0044



SR

9. 中断 (Interrupt)

ASR6601 参考



Position	Priority	Type of priority	Acronym	Description	Address
2	9	settable	wwdg		0x0000_0048
3	10	settable	efc		0x0000_004C
4	11	settable	uart3		0x0000_0050
5	12	settable	i2c2		0x0000_0054
6	13	settable	uart0		0x0000_0058
7	14	settable	uart1		0x0000_005C
8	15	settable	uart2		0x0000_0060
9	16	settable	lpuart		0x0000_0064
10	17	settable	ssp0		0x0000_0068
11	18	settable	ssp1		0x0000_006C
12	19	settable	qspi		0x0000_0070
13	20	settable	i2c0		0x0000_0074
14	21	settable	i2c1		0x0000_0078
15	22	settable	-		0x0000_007C
16	23	settable	adcctrl		0x0000_0080
17	24	settable	afec		0x0000_0084
18	25	settable	ssp2		0x0000_0088
19	26	settable	dmac1		0x0000_008C
20	27	settable	dacctrl		0x0000_0090
21	28	settable	lorac		0x0000_0094
22	29	settable	iom		0x0000_0098
23	30	settable	gptim0		0x0000_009C
24	31	settable	gptim1		0x0000_00A0
25	32	settable	gptim2		0x0000_00A4
26	33	settable	gptim3		0x0000_00A8
27	34	settable	basictim0		0x0000_00AC
28	35	settable	basictim1		0x0000_00B0
29	36	settable	lptim0		0x0000_00B4
30	37	settable	sac		0x0000_00B8
31	38	settable	dmac0		0x0000_00BC
32	39	settable	i2s		0x0000_00C0
33	40	settable	lcdctrl		0x0000_00C4
34	41	settable	pwr		0x0000_00C8
35	42	settable	lptim1		0x0000_00CC
36	43	settable	iwdg		0x0000_00D0

10.

Embedded Flash

10.1 Introduction

- Flash 组成：整个 Flash 分为 Flash info 区和 Flash main 区
- Flash 容量：
 - ◆ Flash info 区：共 16 KB
 - ◆ Flash main 区：ASR6601SE 为 256 KB，ASR6601CB 为 128 KB
- Page erase (4KB), Mass erase (all flash main)

10.2 Main Features

- Flash 基本操作，包括 read, program, page erase, mass erase
- Flash 读拍数
- Flash 读加速
- Flash 指令预取，1 个深度的预取 buffer
- Flash program 操作支持 single 和连续方式
- Flash info 区的 option bytes 操作
- 支持产生中断信号

10.3 Functional Description

10.3.1 Flash Info Area Division

Flash info 区主要包含 Option Bytes, Factory Bytes, OTP 和 BootLoader 四个部分，具体划分见如下表格。

Table 10-1 Flash Info Area Division

起始地址	功能描述	地址范围
0x10003000	Option Bytes	4KB
0x10002000	Factory Bytes	4KB
0x10001C00	OTP	1KB
0x10000000	BootLoader	7KB

10.3.2 EFC_CR Protection

默认情况下，EFC_CR 不能被修改，软件在操作 EFC_CR 前需要按照以下顺序配置保护序列，才能够正确操作 EFC_CR 寄存器，中间插入了错误序列，则操作无效，需要重新配置；

- (1) 先写 0x8C9DAEBF 到 EFC_PROTECT_SEQ 寄存器
- (2) 再写 0x13141516 到 EFC_PROTECT_SEQ 寄存器

10.3.3 Read Access Latency

为提高 Flash 读性能，Flash 读拍数需根据 SYS_CLK 的频率做相应的配置，可以通过配置 EFC_TIMING_CFG 的 READ_NUM 来配置 Flash 读拍数，Flash 读拍数为 (READ_NUM+1) 个 SYS_CLK 时钟周期。不同的 SYS_CLK 频率下，READ_NUM 的配置如下：

- SYS_CLK 频率为 48MHz 时，READ_NUM 要大于等于 2。
- SYS_CLK 频率为 32MHz 时，READ_NUM 要大于等于 1。
- SYS_CLK 频率为 24MHz 时，READ_NUM 要大于等于 1。
- SYS_CLK 频率为 3.6MHz 时，READ_NUM 要大于等于 0。
- SYS_CLK 频率为 32KHz 时，READ_NUM 要大于等于 0。

将 SYS_CLK 切换到快时钟源时的操作：

- (1) 修改 EFC_TIMING_CFG 寄存器的 READ_NUM 值，以匹配切换后的 SYS_CLK；
- (2) 等待 EFC_SR 寄存器中的 READ_NUM_DONE 状态位置位；
- (3) 修改 RCC_CR0 寄存器中的 SYS_CLK_SEL 值，切换到新的时钟源。

将 SYS_CLK 切换到慢时钟源时的操作：

- (1) 修改 RCC_CR0 寄存器中的 SYS_CLK_SEL 值，切换到新的时钟源；
- (2) 修改 EFC_TIMING_CFG 寄存器的 READ_NUM 值，以匹配切换后的 SYS_CLK；
- (3) 等待 EFC_SR 寄存器中的 READ_NUM_DONE 状态位置位。

注意：当修改 SYS_CLK 时钟源选择时，若切为快时钟源，则先配置 READ_NUM 变大，再配置时钟源选择；反之若切为慢时钟源时，先配置时钟源选择，再配置 READ_NUM 变小。

10.3.4 Accessing acceleration

默认不开启，若当前 READ_NUM < (2^HCLK_DIV) 时可以配置开启读加速功能，以达到最大的总线访问效率；配置读加速使能，需要在 READ_NUM 和 HCLK_DIV 配置完成后进行。

注意：读加速功能与指令预取功能不能同时开启。

10.3.5 Instruction Prefetch

默认不开启，若 $\text{READ_NUM} \geq (2^{\text{HCLK_DIV}})$ 时，读加速功能不能开启，可以选择开启指令预取功能以提高读取效率。

注意： 读加速功能与指令预取功能不能同时开启。

10.3.6 Flash Program

Flash 的 program 操作主要分为 single program 和连续 program 方式。

- **Single program**

Single program 每次烧写 2 个 word (8byte)。

- **连续 program**

连续 program 每次烧写一整条 word line (512byte)，连续 program 时无法从 flash 读取和执行程序，所以连续 program 代码必须执行在 RAM 中。

Single program 的操作如下：

- (1) 将 EFC_CR 寄存器的 PROG_EN 位置 1;
- (2) 将要写入数据的低 4 个字节写入 EFC_PROG_DATA0 寄存器;
- (3) 将要写入数据的高 4 个字节写入 EFC_PROG_DATA1 寄存器;
- (4) 向将要写入的 Flash 地址写入任意值;
- (5) 等待 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位置 1;
- (6) 向 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位写 1，清除该标志位。

连续 program 的操作如下：

- (1) 将 EFC_CR 寄存器的 PROG_EN, WRITE_RELEASE_EN 和 PROG_MODE 位置 1;
- (2) 等待 EFC_SR 寄存器的 PROG_DATA_WAIT 位置 1;
- (3) 将要写入数据的低 4 个字节写入 EFC_PROG_DATA0 寄存器;
- (4) 将要写入数据的高 4 个字节写入 EFC_PROG_DATA1 寄存器;
- (5) 向将要写入的 Flash 地址写入任意值;
- (6) 等待 EFC_SR 寄存器的 PROG_DATA_WAIT 位置 1;
- (7) 继续将数据写入 EFC_PROG_DATA0 和 EFC_PROG_DATA1 寄存器;
- (8) 循环执行 6) 和 7)，直到 512 字节写完
- (9) 等待 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位置 1;
- (10) 向 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位写 1，清除该标志位。

10.3.7 Flash Erase

Flash 的 erase 操作主要分为 page erase 和 mass erase 两种。

- **Page erase**

Page erase 的单位为 4KB。

- **Mass erase**

Mass erase 后，整个 Flash main 区域被擦除为 0xFF。

Page erase 的操作如下：

- (1) 将 EFC_CR 寄存器的 PAGE_ERASE_EN 位置 1;
- (2) 向将要擦除的 Flash 地址写入任意值;
- (3) 等待 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位置 1;
- (4) 向 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位写 1，清除该标志位。

Mass erase 的操作如下：

- (1) 将 EFC_CR 寄存器的 MASS_ERASE_EN 位置 1;
- (2) 向 0x08000000 地址写入任意值;
- (3) 等待 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位置 1;
- (4) 向 EFC_SR 寄存器的 OPERATION_DONE 位写 1，清除该标志位。

10.4 Flash Option Bytes

Flash option bytes 主要分为 option0 和 option1 两部分。

10.4.1 Flash Option0

Option0 共 64 位，其格式如下：

Table 10-2 Flash Option0

63-50	49-44	43-38	37-32	31-26	25	24-19
RESERVED	WR_PROT ECT_END	WR_PROTE CT_START	EXE_ONLY2 _END	EXE_ONLY2 _START	EXE_ONLY _KEEP	EXE_ONLY1 _END
18-13	12-5	4	3	2	1	0
EXE_ONLY 1_START	DEBUG_L EVEL	RESERVED	SYS_SRAM _RESET	FLASH_BOO T1	USE_FLAS H_BOOT0	FLASH_BOO T0

位 63-50 Reserved：保留，不能修改。

位 49-44 WR_PROTECT_END：写保护区域的结束 Page 地址。

当 WR_PROTECT_START > WR_PROTECT_END 时，写保护区域不使能；默认不使能。

位 43-38 WR_PROTECT_START：写保护区域的开始 Page 地址。

当 WR_PROTECT_START > WR_PROTECT_END 时，写保护区域不使能；默认不使能。

位 37-32 EXE_ONLY2_END：ExeOnly 区域 2 的结束 Page 地址。

当 EXE_ONLY2_START > EXE_ONLY2_END 时，ExeOnly 区域 2 不使能；

默认不使能，修改时只能使能或扩大区域，不能减少或关闭。

位 31-26 EXE_ONLY2_START：ExeOnly 区域 2 的开始 Page 地址。

当 EXE_ONLY2_START > EXE_ONLY2_END 时，ExeOnly 区域 2 不使能；

默认不使能，修改时只能使能或扩大区域，不能减少或关闭。

位 25 EXE_ONLY_KEEP：ExeOnly 区域在 DebugLevel 由 1 变为 0 时，是否保留：

- 0：不保留 ExeOnly 区域
- 1：保留 ExeOnly 区域

支持修改，但只能写 0；DebugLevel 从 1 变为 0 时，EXE_ONLY_KEEP 自动变 1。

位 24-19 EXE_ONLY1_END：ExeOnly 区域 1 的结束 Page 地址。

当 EXE_ONLY1_START > EXE_ONLY1_END 时，ExeOnly 区域 1 不使能；

默认不使能，修改时只能使能或扩大区域，不能减少或关闭。

位 18-13 EXE_ONLY1_START：ExeOnly 区域 1 的开始 Page 地址。

当 EXE_ONLY1_START > EXE_ONLY1_END 时，ExeOnly 区域 1 不使能；

默认不使能，修改时只能使能或扩大区域，不能减少或关闭。

位 12-5 DEBUG_LEVEL：debug_level 配置。

- AA: Level0
- CC: Level2
- 其它值: Level1

位 4 Reserved: 保留，不能修改。

位 3 SYS_SRAM_RESET: System 复位后 Startup 过程中是否清除系统 SRAM:

- 1: 清除系统 SRAM
- 0: 不清除系统 SRAM

位 2 FLASH_BOOT1: 用于启动模式判断。

位 1 USE_FLASH_BOOT0: 用于启动模式判断。

位 0 FLASH_BOOT0: 用于启动模式判断。

启动模式判断如下：

Table 10-3 ASR6601 Boot Mode Configuration

DEBUG_LEVEL	USE_FLASH_BOOT0	FLASH_BOOT0	BOOT0_PIN	FLASH_BOOT1	MAIN_FLASH_EMPTY	Boot Config
2	X	X	X	X	X	Boot from Flash Main
<2	0	X	0	X	0	Boot from Flash Main
<2	0	X	0	X	1	Boot from Flash Bootloader
<2	0	X	1	1	X	Boot from Flash Bootloader
<2	0	X	1	0	X	Boot from System SRAM
<2	1	1	X	X	0	Boot from Flash Main
<2	1	1	X	X	1	Boot from Flash Bootloader
<2	1	0	X	1	X	Boot from Flash Bootloader
<2	1	0	X	0	X	Boot from System SRAM

10.4.2 Flash Option1

Option1 共 64 位，其格式如下：

Table 10-4 Flash Option1

63-56	55	54-49	48	47-42	41-37
RESERVED	SYSRAM_HID E_EN	SYSRAM_HID E_START	FLASH_HIDE_ EN	FLASH_HIDE_ _START	RETRAM_SEC URE_END
36-32	31-24	23-18	17-12	11-6	5-0
RETRAM_SEC URE_START	RESERVED	SYSRAM_SEC URE_END	SYSRAM_SEC URE_START	FLASH_SEC URE_END	FLASH_SECU RE_START

位 63-56 Reserved: 保留，不能修改。

位 55 SYSRAM_HIDE_EN: SysRamHide 区域使能控制。

- 0: SysRamHide 区域使能
- 1: SysRamHide 区域不使能

仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 54-49 SYSRAM_HIDE_START: SysRamHide 区域的开始 Page 地址。

必须在 SysRamSecure 区域内才使能，区域范围由 SysRamHideStart 开始一直到 SysRamSecureEnd；
仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 48 FLASH_HIDE_EN: FlashHide 区域使能控制。

- 0: FlashHide 区域使能
- 1: FlashHide 区域不使能

仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 47-42 FLASH_HIDE_START: FlashHide 区域的开始 Page 地址。

必须在 FlashSecure 区域内才使能，区域范围由 FlashHideStart 开始一直到 FlashSecureEnd；
仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 41-37 RETRAM_SECURE_END: RetRam Secure 区域的结束地址。

当 RETRAM_SECURE_START > RETRAM_SECURE_END 时，则该区域安全不使能；
仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 36-32 RETRAM_SECURE_START: RetRam Secure 区域的开始地址。

当 RETRAM_SECURE_START > RETRAM_SECURE_END 时，则该区域安全不使能；
仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 31-24 Reserved: 保留，不能修改。

位 23-18 SYSRAM_SECURE_END: SysRam Secure 区域的结束地址。

当 SYSRAM_SECURE_START > SYSRAM_SECURE_END 时，则该区域安全不使能；
仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 17-12 SYSRAM_SECURE_START: SysRam Secure 区域的开始地址。

当 SYSRAM_SECURE_START > SYSRAM_SECURE_END 时，则该区域安全不使能；
仅当 FlashSecure 区域使能时才有效。

位 11-6 FLASH_SECURE_END: Flash Secure 区域的结束地址。

当 *FLASH_SECURE_START > FLASH_SECURE_END* 时，则该区域安全不使能；

FlashSecure 区域使能也是安全区域总使能开关，当 FlashSecure 去使能时会触发擦除操作。

位 5-0 FLASH_SECURE_START: Flash Secure 区域的开始地址。

当 *FLASH_SECURE_START > FLASH_SECURE_END* 时，则该区域安全不使能；

FlashSecure 区域使能也是安全区域总使能开关，当 FlashSecure 去使能时会触发擦除操作。

10.5 Embedded Flash Registers

寄存器基地址: 0x40020000

Table 10-5 Embedded Flash Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
EFC_CR	0x00	控制寄存器
EFC_INT_EN	0x04	中断使能寄存器
EFC_SR	0x08	状态寄存器
EFC_PROG_DATA0	0x0C	Program 编程数据 0
EFC_PROG_DATA1	0x10	Program 编程数据 1
EFC_TIMING_CFG	0x14	时钟配置寄存器
EFC_PROTECT_SEQ	0x18	保护序列
RESERVED	0x1C-0x28	保留
SERIAL_NUM_LOW	0x2C	芯片序列号低 32 位
SERIAL_NUM_HIGH	0x30	芯片序列号高 32 位
RESERVED	0x34-0x38	保留
OPTION_CSR_BYTES	0x3C	OPTION 控制及状态数据
OPTION_EXE_ONLY_BYTES	0x40	OPTION 只执行数据
OPTION_WR_PROTECT_BYTES	0x44	OPTION 写保护数据
OPTION_SECURE_BYTES0	0x48	OPTION 安全数据 0
OPTION_SECURE_BYTES1	0x4C	OPTION 安全数据 1

10.5.1 EFC_CR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31	30-10	9	8	7	6
INFO_BYTE_LOAD AD	RESERVED	ECC_DIS	OPTION_OPR_EN	RESERVED	WRITE_RELEASE_EN
w	r	r/w	r/w	r	r/w
5	4	3	2	1	0
PREFETCH_EN	READ_ACC_EN	PROG_MODE	PROG_EN	PAGE_ERASE_SE_EN	MASS_ERASE_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31 INFO_BYTE_LOAD: Info byte load 复位请求。

- 写 0: 无效
- 写 1: 将引起系统复位, 重新加载 Flash info 区中的信息, 如 option 信息等, 该位由硬件自动清零

位 30-10 Reserved: 保留, 不能修改。

位 9 ECC_DIS: ECC 编码除能控制。

位 8 OPTION_OPR_EN: Option 操作使能。

- 0: Option 操作不使能
- 1: Option 操作使能

注意:

- OPTION_OPR_EN, PROG_EN 和 PAGE_ERASE_EN 任意两个不能同时配置使能。
- 每执行完一次 option 操作后, 需要执行一次复位操作, 配置才能真正生效。

位 7 Reserved: 保留, 不能修改。

位 6 WRITE_RELEASE_EN: Flash 执行编程、擦除 (包括 Mass)、Option 操作时, AHB 总线 hold/release 模式选择。

- 0: hold 模式
- 1: release 模式

注意: 一旦配置为 release 模式, 则编程/擦除过程中不能读 Flash 区域, 也不能在 Flash 中执行程序, 否则操作会被拦截, 返回数据未知, 并且会起 FLASHBUSY_ERR 错误标志; 但可以访问 SR 寄存器, 等待操作完成。

位 5 PREFETCH_EN: Flash 指令预取功能使能。

- 0: 不使能预取
- 1: 使能预取

注意: 预取使能和读加速使能控制不能同时开启。

位 4 READ_ACC_EN: Flash 读操作加速使能控制。

- 0: 不使能读加速 (hold 模式)
- 1: 使能读加速 (release 模式)

注意：

1. 当 $READ_NUM < (2^HCLK_DIV)$ 时，可以配置为 1，开启读加速功能；配置读加速使能，需要在 $READ_NUM$ 和 $HCLK_DIV$ 配置完成后进行。
2. 预取使能和读加速使能控制不要同时开启。

位 3 PROG_MODE: flash program 模式控制。

- 0: 单次编程模式，每次 program 将 EFC_PROG_DATA1 与 EFC_PROG_DATA0 写入指定地址。
- 1: WL 连续编程模式，该模式下会自动将 1 个 WL (512byte) 中的连续地址均编程，软件需要查询 PROG_DATA_WAIT 标志来决定是否要将新的数据写入 EFC_PROG_DATA1 与 EFC_PROG_DATA0，以便于连续编程。

注意：

1. Flash 中的 ECC 编码格式为 64+8，因此每次编程为偶数个 Word。
2. WL 连续编程模式下需要将 WRITE_RELEASE_EN 配置为 1，并且编程过程中只能读写 EFC_SR, EFC_PROG_DATA1 与 EFC_PROG_DATA0，不能读取 Flash 区域，也不能在 Flash 中执行程序。

位 2 PROG_EN: flash program 使能控制。

- 0: 对 Flash 存储空间的写操作不产生 flash program
- 1: 对 Flash 存储空间的写操作产生 flash program

注意：

1. 单次编程模式下通过向 Flash 地址写入数据启动编程，EFC_PROG_DATA0 的数据会写入该地址 8 字节对齐的低地址空间，EFC_PROG_DATA1 写入该地址 8 字节对齐的高地址空间。
2. WL 连续编程模式下通过向 Flash 地址写入数据启动编程，编程地址依次累加，直到一条 WL 编程结束。

位 1 PAGE_ERASE_EN: flash page erase 使能控制。

- 0: 对 Flash 存储空间的写操作不产生 flash page erase
- 1: 对 Flash 存储空间的写操作产生 flash page erase，page 地址为写入地址所在的 PAGE

位 0 MASS_ERASE_EN: flash mass erase 使能控制。

- 0: 对 Flash 存储空间的写操作不产生 flash mass erase
- 1: 对 Flash 存储空间的写操作产生 flash mass erase

注意：

1. 写操作的地址为 flash main 区地址则仅执行 main 区的 mass erase；若写操作的地址为 flash info 区，则 main+info 区均执行 mass erase。
2. 请不要对 info 区进行 mass erase，否则芯片将被毁掉。

10.5.2 EFC_INT_EN

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-9	8	7	6	5
RESERVED	TWO_BIT_ERROR_INT_EN	ONE_BIT_CORRECT_INT_EN	PROG_ERR_INT_EN	PAGE_ERASE_ERR_INT_EN
r	r/w	r/w	r/w	r/w
4	3	2	1	0
OPTION_WR_ERR_INT_EN	FLASHBUSY_ERR_INT_EN	PROG_DATA_WAIT_INT_EN	RESERVED	OPERATION_DONE_INT_EN
r/w	r/w	r/w	r	r/w

位 31-9 Reserved: 保留, 不能修改。

位 8 TWO_BIT_ERROR_INT_EN: ECC TWO_BIT_ERROR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 7 ONE_BIT_CORRECT_INT_EN: ECC ONE_BIT_CORRECT 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 6 PROG_ERR_INT_EN: PROG_ERR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 5 PAGE_ERASE_ERR_INT_EN: PAGE_ERASE_ERR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 OPTION_WR_ERR_INT_EN: OPTION_WR_ERR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 FLASHBUSY_ERR_INT_EN: FLASHBUSY_ERR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 PROG_DATA_WAIT_INT_EN: PROG_DATA_WAIT 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 Reserved: 保留, 不能修改。

位 0 OPERATION_DONE_INT_EN: OPERATION_DONE 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

10.5.3 EFC_SR

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000006

31-9	8	7	6	5
RESERVED	TWO_BIT_ERROR	ONE_BIT_CORRECT	PROG_ERR	PAGE_ERASE_ERR
r	r/w	r/w	r/w	r/w
4	3	2	1	0
OPTION_WR_ERR	FLASHBUSY_ERR	PROG_DATA_WAIT	READ_NUM_DONE	OPERATION_DONE
r/w	r/w	r/w	r	r/w

位 31-9 Reserved: 保留, 不能修改。

位 8 TWO_BIT_ERROR: Flash 读数据 two bit ECC 错误标志。

- 0: 无 two bit 错误发生
- 1: Flash 读数据发生 two bit 错误, ECC 不纠正

位 7 ONE_BIT_CORRECT: Flash 读数据单 bit ECC 错误纠正标志。

- 0: 无错误发生
- 1: Flash 读数据发生单 bit 错误, ECC 进行了纠正

位 6 PROG_ERR: Flash info 部分区域不支持编程操作 (PROG_EN), 对这些区域的编程操作会被拦截, 并且起该标志, 硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 Program 错误产生
- 1: 产生 Program 错误

注意: option 区域不能通过直接编程的方式实现写, 需要选择对应操作; bootloader 区域不能编程。

位 5 PAGE_ERASE_ERR: Flash info 区域不支持擦除操作, 对 info 的擦除操作会被拦截, 并且起该标志, 硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 Page erase 错误
- 1: 发生了 Page erase 错误

位 4 OPTION_WR_ERR: Option 区域的配置需要满足一定条件, 不满足的 option 操作会被拦截, 并且起该标志, 硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无 Option byte 写权限错误
- 1: 发生 Option byte 写权限错误

Option 区域配置约束条件为:

1. Flash exe_only1/2 区域使能时不能关闭或缩小;
2. exe_only_keep 不能由 0 写 1
3. secure_area_en 使能时非安全操作只能配置 option 将 secure_area_en 关闭

位 3 FLASHBUSY_ERR: Flash 在执行编程、擦除 (包括 mass)、option 操作时, 软件发起了 Flash 空间读操作, 则读操作会拦截, 总线返回数据不确定, 为异常状态, 硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无错误发生
- 1: Flash 操作期间发生读操作错误

位 2 PROG_DATA_WAIT: Flash 连续编程模式下等待数据写入状态，硬件置 1，软件写 EFC_PROG_DATA0 和 EFC_PROG_DATA1 后硬件自动清零，或者软件写 1 清零。

- 0: EFC_PROG_DATA0 和 EFC_PROG_DATA1 数据写入完毕
- 1: 等待 EFC_PROG_DATA0 和 EFC_PROG_DATA1 数据写入

位 1 READ_NUM_DONE: READ_NUM_DONE 状态，指示 READ_NUM 配置是否已完成。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 0 OPERATION_DONE: OPERATION_DONE 状态，用于指示 mass erase、page erase、program、option 操作是否完成。硬件置 1，软件写 1 清 0。

- 0: 未完成
- 1: 完成

10.5.4 EFC_PROG_DATA0

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000000

31-0
PROG_DATA0
r/w

位 31-0 PROG_DATA0: program 编程数据 0。

注意: program 时先写入 EFC_PROG_DATA0, 再写入 EFC_PROG_DATA1

10.5.5 EFC_PROG_DATA1

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

31-0
PROG_DATA1
r/w

位 31-0 PROG_DATA1: program 编程数据 1。

注意: program 时先写入 EFC_PROG_DATA0, 再写入 EFC_PROG_DATA1

10.5.6 EFC_TIMING_CFG

偏移量: 0x14

复位值: 0x00031D1D

31-20	19-16	15-0
RESERVED	READ_NUM	RESERVED
r	r/w	r

位 31-20 Reserved: 保留, 不能修改。

位 19-16 READ_NUM: flash 读操作读等待拍数控制, 读等待拍数等于 (READ_NUM+1) 个 SYS_CLK 时钟周期。

- SYS_CLK 频率为 48 MHz 时, READ_NUM 要大于等于 2
- SYS_CLK 频率为 32 MHz 时, READ_NUM 要大于等于 1
- SYS_CLK 频率为 24 MHz 时, READ_NUM 要大于等于 1
- SYS_CLK 频率为 4 MHz 时, READ_NUM 要大于等于 0
- SYS_CLK 频率为 32 KHz 时, READ_NUM 要大于等于 0

注意: 当修改 RCC_CR0 中的 SYS_CLK 时钟源选择时, 需要注意操作顺序: 若切为快时钟, 则先配置 READ_NUM 变大, 再配置时钟源选择; 反之若切为慢时钟时, 先配置时钟源选择, 再配置 READ_NUM 变小。

位 15-0 Reserved: 保留, 不能修改。

10.5.7 EFC_PROTECT_SEQ

偏移量: 0x18

复位值: 0x00000000

31-0
PROTECT_SEQ
w

位 31-0 PROTECT_SEQ: EFC_CR 配置的保护序列。

软件在操作 EFC_CR 前需要按照以下顺序配置保护序列, 才能够正确操作 EFC_CR 寄存器, 中间插入了错误序列, 则操作无效, 需要按以下步骤重新配置:

1. 先写 0x8C9DAEBF
2. 再写 0x13141516
3. 然后才能操作 EFC_CR

10.5.8 SERIAL_NUM_LOW

偏移量：0x2C

31-0
SERIAL_NUM_LOW
r

位 31-0 SERIAL_NUM_LOW：芯片序列号的低 32 位。

10.5.9 SERIAL_NUM_HIGH

偏移量：0x30

31-0
SERIAL_NUM_HIGH
r

位 31-0 SERIAL_NUM_HIGH：芯片序列号的高 32 位。

10.5.10 OPTION_CSR_BYTES

偏移量：0x3C

复位值：0x000000BD

31-7	6-5	4	3	2	1	0
RESERVED	DEBUG_LEVEL	SECURE_AREA_EN	SYS_SRAM_RST	FLASH_BOOT1	USE_FLASH_BOOT0	FLASH_BOOT0
r	r	r	r	r	r	r

位 31-7 Reserved：保留，不能修改。

位 6-5 DEBUG_LEVEL：Debug level 配置。

- 0: Level0
- 1: Level1
- 2: Level2

位 4 SECURE_AREA_EN：安全区域状态指示寄存器。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 SYS_SRAM_RST：System 复位后 Startup 过程中是否清除系统 SRAM。

- 1: 清除系统 SRAM
- 0: 不清除系统 SRAM

位 2 FLASH_BOOT1：用于 Boot 方式判断。

- 1: BootLoader 启动
- 0: 系统 SRAM 启动

位 1 USE_FLASH_BOOT0: 控制使用 option bit 或 IO 进行 Boot 方式判断。

- 0: 使用 BOOT0 pin
- 1: 使用 option bit FLASH_BOOT0

位 0 FLASH_BOOT0: USE_FLASH_BOOT0=1 时生效, 用于 Boot 方式判断。

- 0: 由 FLASH_BOOT1 控制启动方式
- 1: Flash Main 启动

10.5.11 OPTION_EXE_ONLY_BYTES

偏移量: 0x40

复位值: 0x00FC0FC0

31-25	24	23-18	17-12	11-6	5-0
RESERVED	EXE_ONLY_K EEP	EXE_ONLY2_ END	EXE_ONLY2_ START	EXE_ONLY1_ END	EXE_ONLY1_ START
r	r	r	r	r	r

位 31-25 Reserved: 保留, 不能修改。

位 24 EXE_ONLY_KEEP: Exe_Only 区域在 Debug_Level 由 1 变为 0 时, 是否保留。

- 0: 不保留 ExeOnly 区域
- 1: 保留 ExeOnly 区域

支持修改, 但只能写 0。

位 23-18 EXE_ONLY2_END: Exe_Only 区域 2 的结束 Page 地址。

当 EXEONLY2_START > EXEONLY2_END, ExeOnly 区域 2 不使能。

位 17-12 EXE_ONLY2_START: Exe_Only 区域 2 的开始 Page 地址。

当 EXEONLY2_START > EXEONLY2_END, ExeOnly 区域 2 不使能。

ExeOnly 区域 2 支持修改, 但只能使能或扩大区域, 不能减少或关闭。

位 11-6 EXE_ONLY1_END: Exe_Only 区域 1 的结束 Page 地址。

当 EXEONLY1_START > EXEONLY1_END, ExeOnly 区域 1 不使能。

位 5-0 EXE_ONLY1_START: Exe_Only 区域 1 的开始 Page 地址。

当 EXEONLY1_START > EXEONLY1_END, ExeOnly 区域 1 不使能。

ExeOnly 区域 1 支持修改, 但只能使能或扩大区域, 不能减少或关闭。

10.5.12 OPTION_WR_PROTECT_BYTES

偏移量: 0x44

复位值: 0x0003F03F

31-12	11-6	5-0
RESERVED	WRPROTECT_END	WRPROTECT_START
r	r	r

位 31-12 Reserved: 保留, 不能修改。

位 11-6 WRPROTECT_END: WrProtect 区域的结束 Page 地址。

当 $WRPROTECT_START > WRPROTECT_END$, WrProtect 区域不使能。

位 5-0 WRPROTECT_START: WrProtect 区域的开始 Page 地址。

当 $WRPROTECT_START > WRPROTECT_END$, WrProtect 区域不使能。

10.5.13 OPTION_SECURE_BYTOS0

偏移量: 0x48

复位值: 0x00FC0FC0

31-24	23-18	17-12	11-6	5-0
RESERVED	SYSRAM_SECURE_END	SYSRAM_SECURE_START	FLASH_SECURE_END	FLASH_SECURE_START
r	r	r	r	r

位 31-24 Reserved: 保留, 不能修改。

位 23-18 SYSRAM_SECURE_END: SysRam Secure 区域的结束地址。

当 $SYSRAM_SECURE_START > SYSRAM_SECURE_END$ 时, 该区域安全不使能; 且仅在 $SECURE_AREA_EN=1$ 才有效。

位 17-12 SYSRAM_SECURE_START: SysRam Secure 区域的起始地址。

当 $SYSRAM_SECURE_START > SYSRAM_SECURE_END$ 时, 该区域安全不使能; 且仅在 $SECURE_AREA_EN=1$ 才有效。

位 11-6 FLASH_SECURE_END: Flash Secure 区域的结束地址。

当 $FLASH_SECURE_START > FLASH_SECURE_END$ 时, 该区域安全不使能。

位 5-0 FLASH_SECURE_START: FLASH Secure 区域的起始地址。

当 $FLASH_SECURE_START > FLASH_SECURE_END$ 时, 该区域安全不使能。

FLASH 区域安全使能为整个安全区域的总使能:

当 FLASH 区域安全使能时, $SECURE_AREA_EN$ 为 1, 使能整个安全区域;

当 FLASH 区域安全去使能时, $SECURE_AREA_EN$ 由 1 变为 0, 将触发擦除操作。

10.5.14 OPTION_SECURE_BYTES1

偏移量: 0x4C

复位值: 0x008103E0

31-24	23		22-17
RESERVED	SYSRAM_HIDE_ENABLE		SYSRAM_HIDE_START
r	r		r
16	15-10	9-5	4-0
FLASH_HIDE_ENABLE	FLASH_HIDE_START	RETRAM_SECURE_END	RETRAM_SECURE_START
r	r	r	r

位 31-24 Reserved: 保留, 不能修改。

位 23 SYSRAM_HIDE_ENABLE: SysRamHide 区域使能控制。

- 0: SysRamHide 区域使能
- 1: SysRamHide 区域不使能

仅当 SECURE_AREA_EN=1 时才有效。

位 22-17 SYSRAM_HIDE_START: SysRamHide 区域的开始 Page 地址。

必须在 SysRamSecure 区域内才使能, 区域范围由 SYSRAM_HIDE_START 开始一直到 SYSRAM_SECURE_END;

仅当 SECURE_AREA_EN=1 时才有效。

位 16 FLASH_HIDE_ENABLE: FlashHide 区域使能控制。

- 0: FlashHide 区域使能
- 1: FlashHide 区域不使能

仅当 SECURE_AREA_EN=1 时才有效。

位 15-10 FLASH_HIDE_START: FlashHide 区域的开始 Page 地址。

必须在 FlashSecure 区域内才使能, 区域范围由 FLASH_HIDE_START 开始一直到 FLASH_SECURE_END;
仅当 SECURE_AREA_EN=1 时才有效。

位 9-5 RETRAM_SECURE_END: RetRam Secure 区域的结束地址。

当 RETRAM_SECURE_START > RETRAM_SECURE_END 时, 该区域安全不使能;
仅当 SECURE_AREA_EN=1 时才有效。

位 4-0 RETRAM_SECURE_START: RetRam Secure 区域的开始地址。

当 RETRAM_SECURE_START > RETRAM_SECURE_END 时, 该区域安全不使能;
仅当 SECURE_AREA_EN=1 时才有效。

11.

GPIO

11.1 Introduction

共 A、B、C、D 四组 GPIO，每组的 SFR 寄存器分配一致，利用不同基地址进行区分；PortD Pin8~PortD Pin15 位于 AlwayOn 域，其他 IO 位于 Main 域。

支持输入输出功能，支持上下拉功能，支持推挽输出和开漏输出，可以配置输出驱动电流为 4mA/8mA，所有 IO 都支持中断功能，上升沿、下降沿或双沿可配，Sleep/Stop0~2 模式所有 IO 都可以唤醒，Stop3 模式部分 IO 可唤醒。所有 GPIO 均支持功能复用配置。

11.2 Output Configuration

支持输出数据配置，通过配置输出使能寄存器 GPIOx_OER 和输出数据寄存器 GPIOx_ODR 实现。

支持输出数据置位和清零两种位操作，通过向输出数据清零寄存器 GPIOx_BRR 写 1 来清除 GPIOx_ODR 的相应位，或者向输出数据置位清零寄存器 GPIOx_BSRR 低 16 位写 1 置位 GPIOx_ODR 的相应位，向 GPIOx_BSRR 高 16 位写 1 清零 GPIOx_ODR 的相应位，只操作指定位，避免读后写。

支持推挽输出，通过配置输出类型寄存器 GPIOx_OTYPER 实现。支持开漏输出，其中 PortD Pin8~PortD Pin15 通过配置 GPIOx_IER(GPIOx_OER(GPIOx_ODR(GPIOx_PSR)) 实现，其他的 IO 通过配置 GPIOx_OER(GPIOx_IER(GPIOx_ODR(GPIOx_OTYPER)) 实现。不支持真的 Open Drain 结构，通过配置 GPIOx_OER 和 GPIOx_ODR 实现。

支持配置为模拟输出。

11.3 Input Configuration

支持输入数据配置，通过配置输入使能寄存器 GPIOx_IER 使能输入功能，读取输入数据寄存器 GPIOx_IDR 获取输入状态。

支持 Floating 输入方式，通过配置上下拉使能寄存器 GPIOx_PER 关闭上下拉功能实现。

支持上拉输入和下拉输入，配置 GPIOx_PER 使能上下拉功能，配置上下拉选择寄存器 GPIOx_PSR 选择上拉或者下拉功能。

支持配置为模拟输入。

11.4 Output Drive Strength

可配为低驱动能力 4mA 或高驱动能力 8mA，通过配置输出驱动能力寄存器 GPIOx_DSR 实现。

11.5 GPIO Interrupts

所有 IO 都支持上升沿、下降沿和双沿中断，中断使能可配，通过配置中断使能寄存器 GPIOx_INT_CR 实现。

11.6 Wakeup from Sleep/Stop0~2 Mode

支持高电平与低电平，输出唤醒信号为高电平。GPIO00~GPIO63 均可用于唤醒，每 4 个 IO 为一组，一组可以产生一个唤醒信号，同组内的每个 IO 均支持配置高电平或者低电平唤醒。通过配置 Sleep/Stop0~2 唤醒使能寄存器 GPIOx_WU_EN 使能唤醒功能，通过配置 Sleep/Stop0~2 唤醒电平控制寄存器选择高电平或者低电平唤醒。

11.7 Wakeup from Stop3 Mode

Main 域的 GPIO00~GPIO55，每 4 个 IO MUX 出一个唤醒信号，共 14 个唤醒信号。支持高电平唤醒或低电平唤醒和唤醒使能控制，通过配置 Stop3 唤醒使能寄存器 GPIOx_STOP3_WU_CR 实现。

11.8 Alternate Function Configuration

可在 GPIO 以及不同外设之间选择，GPIO 下的输入输出使能由 GPIO 寄存器控制，外设下的输入输出控制由外设实现，上下拉由 GPIO 寄存器实现。

每个 IO 均有 4bit 的复用功能控制 (PortD Pin8~PortD Pin15 为每个 3bit)，除 PortA Pin6 和 PortA Pin7 默认选择 SWD 外，其余 IO 均默认选择 GPIO 功能。

通过低 8 Pin 功能 MUX 选择寄存器 GPIOx_AFRL 配置 Portx Pin[7:0] 的功能，通过高 8 Pin 功能 MUX 选择寄存器 GPIOx_AFRH 配置 Portx Pin[15:8] 的功能。

11.9 Clock and Reset

APB 总线时钟，共 4 组，每组均有独立的总线时钟。APB 总线复位，共 4 组，每组均有独立的总线复位。

11.10 Power Domains

Main 域:

除了 PortD Pin8~PortD Pin15 外相应的 PAD 均在 Main 域。

AlwaysOn 域:

PortD Pin8~PortD Pin15 对应的 PAD 位于 AlwaysOn 域，如果配置为 Function 模式，那么直接由外设去控制，如果没有配置为 Function 模式，需要由 AlwaysOn 的 GPIO 寄存器控制。

11.11 Low-power Mode Operation and Wakeup

1. Sleep 下所有 GPIO 均可工作，可输出唤醒信号。
2. Stop0~2 下所有 GPIO 均可工作，可输出唤醒信号。
3. Stop3 下 GPIO00~GPIO55 工作状态可保持，并且均可配置为唤醒信号。
4. Stop3 下 AlwaysOn 域的 PortD Pin8~PortD Pin15 可保持，也可以通过 RTC 唤醒。
5. Standby 下 PortD Pin8~PortD Pin15 可工作，其他 IO 不可工作。

11.12 SWD IO

默认控制：控制 GPIO MUX 的寄存器默认应选择 SWD，并且上下拉默认值应为 SWC-下拉 (PortA Pin7)，SWD-上拉 (PortA Pin6)。

封口控制：上电时由寄存器默认态控制 IO 状态，直到 DebugLevel 判断完毕，若发现需要封口，则执行永久封口；否则，继续由寄存器控制。

软件配置：软件运行过程中，可通过复用寄存器控制关闭 SWD，注意是单向封口的，即只能控制关闭，不能关闭后再使能。

11.13 BOOT0 Control

默认控制：由于除了 SWC 和 SWD 两个 IO 外，其他 IO 默认都是模拟 IO，因此上电时这三个 IO 需要特殊控制。

BOOT0 (GPIO02): BOOT0 在 io_lock 前为输入下拉，待 EFC 锁定后，切换为 GPIO 控制。

11.14 GPIO Registers

GPIO Port A 基地址: 0x4001F000

GPIO Port B 基地址: 0x4001F400

GPIO Port C 基地址: 0x4001F800

GPIO Port D 基地址: 0x4001FC00

Table 11-1 GPIO Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
GPIOx_OER	0x00	通用输出使能寄存器
GPIOx_OTYPER	0x04	通用输出类型控制寄存器
GPIOx_IER	0x08	通用输入使能寄存器
GPIOx_PER	0x0C	上下拉使能寄存器
GPIOx_PSR	0x10	上下拉选择寄存器
GPIOx_IDR	0x14	输入数据寄存器
GPIOx_ODR	0x18	输出数据寄存器
GPIOx_BRR	0x1C	输出数据清零寄存器
GPIOx_BSRR	0x20	输出数据置位和清零寄存器
GPIOx_DSR	0x24	输出驱动能力寄存器
GPIOx_INT_CR	0x28	中断使能寄存器
GPIOx_FR	0x2C	中断沿标志寄存器
GPIOx_WU_EN	0x30	Sleep/Stop0~2 唤醒使能寄存器
GPIOx_WU_LVL	0x34	Sleep/Stop0~2 唤醒电平控制寄存器
GPIOx_AFRL	0x38	低 8 Pin 功能 MUX 选择寄存器
GPIOx_AFRH	0x3C	高 8 Pin 功能 MUX 选择寄存器
GPIOx_STOP3_WU_CR	0x40	Stop3 唤醒使能控制寄存器

11.14.1 GPIOx_OER (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x00

复位值: 0x0000FFFF

31-16	15-0
RESERVED	OEN
r-0h	rw-ffffh

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 OEN: Portx Pin[15:0] 输出使能。

- 0: 输出使能有效
- 1: 输出使能无效

11.14.2 GPIOx_OTYPER (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	OTYPE
r-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 OTYPE: Portx Pin[15:0] 输出类型控制。

- 0: 推挽输出
- 1: 开漏输出

说明: AON 的 PAD (PortD_Pin[15:8]) 不支持该寄存器的配置, 而是通过 GPIOx_OER 直接控制 PAD 的 OEN 端。其他 PAD 的开漏模式可以通过配置 GPIOx_ODR(GPIOx_IER(GPIOx_OER(GPIOx_OTYPER) 的组合去实现。

11.14.3 GPIOx_IER (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	IE
r-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 IE: Portx Pin[15:0] 输入使能。

- 0: 输入使能无效

- 1: 输入使能有效

11.14.4 GPIOx_PER (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	PE
r-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 PE: Portx Pin[15:0] 上下拉使能。

- 0: 上下拉使能无效
- 1: 上下拉使能有效

上下拉直接由寄存器控制。默认上下拉不使能, IO 处于模拟模式, PortA_Pin[7:6] 例外, 为 SWD 接口。

11.14.5 GPIOx_PSR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	PS
r-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 PS: Portx Pin[15:0] 上下拉选择。

- 0: 选择下拉
- 1: 选择上拉

11.14.6 GPIOx_IDR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x14

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	ID
r-0h	r-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 ID: Portx Pin[15:0]输入数据。

- 0: 输入低

- 1: 输入高

11.14.7 GPIOx_ODR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x18

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	OD
r-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 OD: Portx Pin[15:0]输出数据。

- 0: 输出低
- 1: 输出高

11.14.8 GPIOx_BRR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x1C

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	BR
r-0h	w-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 BR: Portx Pin[15:0] 输出数据清零。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除 GPIOx_ODR 相应位

11.14.9 GPIOx_BSRR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x20

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
BR	BSR
w-0h	w-0h

位 31-16 BR: Portx Pin[15:0] 输出数据清零。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除 GPIOx_ODR 相应位

说明: 若 BSR 和 BR 同时有效, 则 BSR 优先级高。

位 15-0 BSR: Portx Pin[15:0] 输出数据置位。

- 写 0: 无效
- 写 1: 置位 GPIOx_ODR 相应位

说明: 若 BSR 和 BR 同时有效, 则 BSR 优先级高。

11.14.10 GPIOx_DSR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x24

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	DS
r-0h	w-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 DS: Portx Pin[15:0] 输出驱动能力配置。

- 写 0: 低驱动能力, 4mA
- 写 1: 高驱动能力, 8mA

11.14.11 GPIOx_INT_CR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x28

复位值: 0x00000000

2*n + 1	2*n
NEG_INT_EN	POS_INT_EN
rw-0h	rw-0h

位 2*n + 1 NEG_INT_EN: Portx Pin[15:0] 下降沿中断使能。

- 0: 不使能下降沿中断
- 1: 使能下降沿中断

位 2*n POS_INT_EN: Portx Pin[15:0] 上升沿中断使能。

- 0: 不使能上升沿中断
- 1: 使能上升沿中断

11.14.12 GPIOx_FR (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x2C

复位值: 0x00000000

2*n + 1	2*n
NEG_F	POS_F
rw1c-0h	rw1c-0h

位 **2*n + 1 NEG_INT_EN**: Portx Pin[15:0] 下降沿中断标志。

- 0: 未发生下降沿中断
- 1: 发生下降沿中断

位 **2*n POS_INT_EN**: Portx Pin[15:0] 上升沿中断标志。

- 0: 未发生上升沿中断
- 1: 发生上升沿中断

11.14.13 GPIOx_WU_EN (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x30

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	WU_EN
r-0h	rw-0h

位 **31-16 RESERVED**: 保留, 不可更改。

位 **15-0 WU_EN**: Portx Pin[15:0] Sleep/Stop0~2 唤醒使能。

- 0: 不使能 Sleep/Stop0~2 唤醒
- 1: 使能 Sleep/Stop0~2 唤醒

11.14.14 GPIOx_WU_LVL (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x34

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	WU_LVL
r-0h	rw-0h

位 **31-16 RESERVED**: 保留, 不可更改。

位 **15-0 WU_LVL**: Portx Pin[15:0] Sleep/Stop0~2 电平控制。

- 0: 低电平唤醒
- 1: 高电平唤醒

11.14.15 GPIOx_AFRL (x=A, B, C, D)

偏移量: 0x38

复位值: 0x00000000

31-28	27-24	23-20	19-16	15-12	11-8	7-4	3-0
AF7	AF6	AF5	AF4	AF3	AF2	AF1	AF0
rw-0h							

位 31-28 AF7: Portx Pin7 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 27-24 AF6: Portx Pin6 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 23-20 AF5: Portx Pin5 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 19-16 AF4: Portx Pin4 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2 (未完, 接下页)

- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 15-12 AF3: Portx Pin3 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 11-8 AF2: Portx Pin2 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 7-4 AF1: Portx Pin1 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 3-0 AF0: Portx Pin0 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5 (未完, 接下页)

- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

11.14.16 GPIOx_AFRH (x=A, B, C)

偏移量: 0x3C

复位值: 0x00000000

31-28	27-24	23-20	19-16	15-12	11-8	7-4	3-0
AF15	AF14	AF13	AF12	AF11	AF10	AF9	AF8
rw-0h							

位 31-28 AF15: Portx Pin15 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 27-24 AF14: Portx Pin14 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 23-20 AF13: Portx Pin13 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 19-16 AF12: Portx Pin12 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 15-12 AF11: Portx Pin11 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 11-8 AF10: Portx Pin10 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 7-4 AF9: Portx Pin9 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1
- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

位 3-0 AF8: Portx Pin8 功能 MUX 选择。

- 0000: Function0
- 0001: Function1 (未完, 接下页)

- 0010: Function2
- 0011: Function3
- 0100: Function4
- 0101: Function5
- 0110: Function6
- 0111: Function7
- others: Reserved

11.14.17 GPIOD_AFRH

偏移量: 0x3C

复位值: 0x00000000

31-24	23-21	20-18	17-15	14-12	11-9	8-6	5-3	2-0
RESERVED	AF15	AF14	AF13	AF12	AF11	AF10	AF9	AF8
r-0h	rw-0h							

位 31-24 RESERVED: 保留, 不可更改。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 23-21 AF15: PortD Pin15 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 20-18 AF14: PortD Pin14 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 17-15 AF13: PortD Pin13 功能 MUX 选择。

- 001: Function1 (未完, 接下页)

- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 14-12 AF12: PortD Pin12 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 11-9 AF11: PortD Pin11 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 8-6 AF10: PortD Pin10 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 5-3 AF9: PortD Pin9 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3
- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

位 2-0 AF8: PortD Pin8 功能 MUX 选择。

- 001: Function1
- 010: Function2
- 011: Function3 (未完, 接下页)

- 100: Function4
- 101: Function5
- 110: Function6
- 111: Function7

11.14.18 GPIOA_STOP3_WU_CR

偏移量: 0x40

复位值: 0x00000000

31-16	15	14	13-12	11
RESERVED	STOP3_WU_EN_G1	STOP3_WU_LVL_G3	STOP3_WU_SEL_G3	STOP3_WU_EN_G2
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
10	9-8	7	6	
STOP3_WU_LVL_G2	STOP3_WU_SEL_G2	STOP3_WU_EN_G1	STOP3_WU_LVL_G1	
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	
5-4	3	2	1-0	
STOP3_WU_SEL_G1	STOP3_WU_EN_G0	STOP3_WU_LVL_G0	STOP3_WU_SEL_G0	
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15 STOP3_WU_EN_G3: PortA Pin Group3 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: PortA Pin[15/14/7/6] 唤醒不使能
- 1: PortA Pin[15/14/7/6] 唤醒使能

位 14 STOP3_WU_LVL_G3: PortA Pin Group3 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: PortA Pin[15/14/7/6] 低电平唤醒
- 1: PortA Pin[15/14/7/6] 高电平唤醒

位 13-12 STOP3_WU_SEL_G3: PortA Pin Group3 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 PortA Pin6
- 01: 选择 PortA Pin7
- 10: 选择 PortA Pin14
- 11: 选择 PortA Pin15

位 11 STOP3_WU_EN_G2: PortA Pin Group2 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: PortA Pin[11:8] 唤醒不使能
- 1: PortA Pin[11:8] 唤醒使能

位 10 STOP3_WU_LVL_G2: PortA Pin Group2 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: PortA Pin[11:8] 低电平唤醒
- 1: PortA Pin[11:8] 高电平唤醒

位 9-8 STOP3_WU_SEL_G2: PortA Pin Group2 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 PortA Pin8
- 01: 选择 PortA Pin9
- 10: 选择 PortA Pin10
- 11: 选择 PortA Pin11

位 7 STOP3_WU_EN_G1: PortA Pin Group1 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: PortA Pin[13/12/5/4] 唤醒不使能
- 1: PortA Pin[13/12/5/4] 唤醒使能

位 6 STOP3_WU_LVL_G1: PortA Pin Group1 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: PortA Pin[13/12/5/4] 低电平唤醒
- 1: PortA Pin[13/12/5/4] 高电平唤醒

位 5-4 STOP3_WU_SEL_G1: PortA Pin Group1 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 PortA Pin4
- 01: 选择 PortA Pin5
- 10: 选择 PortA Pin12
- 11: 选择 PortA Pin13

位 3 STOP3_WU_EN_G0: PortA Pin Group0 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: PortA Pin[3:0] 唤醒不使能
- 1: PortA Pin[3:0] 唤醒使能

位 2 STOP3_WU_LVL_G0: PortA Pin Group0 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: PortA Pin[3:0] 低电平唤醒
- 1: PortA Pin[3:0] 高电平唤醒

位 1-0 STOP3_WU_SEL_G0: PortA Pin Group0 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 PortA Pin0
- 01: 选择 PortA Pin1
- 10: 选择 PortA Pin2
- 11: 选择 PortA Pin3

11.14.19 GPIOx_STOP3_WU_CR (x=B, C)

偏移量: 0x40

复位值: 0x00000000

31-16	15	14	13-12	11
RESERVED	STOP3_WU_EN_G3	STOP3_WU_LVL_G3	STOP3_WU_SEL_G3	STOP3_WU_EN_G2
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
10	9-8	7	6	
STOP3_WU_LVL_G2	STOP3_WU_SEL_G2	STOP3_WU_EN_G1	STOP3_WU_LVL_G1	
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	
5-4	3	2	1-0	
STOP3_WU_SEL_G1	STOP3_WU_EN_G0	STOP3_WU_LVL_G0	STOP3_WU_SEL_G0	
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15 STOP3_WU_EN_G3: Portx Pin Group3 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: Portx Pin[15:12] 唤醒不使能
- 1: Portx Pin[15:12] 唤醒使能

位 14 STOP3_WU_LVL_G3: Portx Pin Group3 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: Portx Pin[15:12] 低电平唤醒
- 1: Portx Pin[15:12] 高电平唤醒

位 13-12 STOP3_WU_SEL_G3: Portx Pin Group3 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 Portx Pin12
- 01: 选择 Portx Pin13
- 10: 选择 Portx Pin14
- 11: 选择 Portx Pin15

位 11 STOP3_WU_EN_G2: Portx Pin Group2 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: Portx Pin[11:8] 唤醒不使能
- 1: Portx Pin[11:8] 唤醒使能

位 10 STOP3_WU_LVL_G2: Portx Pin Group2 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: Portx Pin[11:8] 低电平唤醒
- 1: Portx Pin[11:8] 高电平唤醒

位 9-8 STOP3_WU_SEL_G2: Portx Pin Group2 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 Portx Pin8
- 01: 选择 Portx Pin9
- 10: 选择 Portx Pin10
- 11: 选择 Portx Pin11

位 7 STOP3_WU_EN_G1: Portx Pin Group1 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: Portx Pin[7:4] 唤醒不使能
- 1: Portx Pin[7:4] 唤醒使能

位 6 STOP3_WU_LVL_G1: Portx Pin Group1 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: Portx Pin[7:4] 低电平唤醒
- 1: Portx Pin[7:4] 高电平唤醒

位 5-4 STOP3_WU_SEL_G1: Portx Pin Group1 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 Portx Pin4
- 01: 选择 Portx Pin5
- 10: 选择 Portx Pin6
- 11: 选择 Portx Pin7

位 3 STOP3_WU_EN_G0: Portx Pin Group0 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: Portx Pin[3:0] 唤醒不使能
- 1: Portx Pin[3:0] 唤醒使能

位 2 STOP3_WU_LVL_G0: Portx Pin Group0 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: Portx Pin[3:0] 低电平唤醒
- 1: Portx Pin[3:0] 高电平唤醒

位 1-0 STOP3_WU_SEL_G0: Portx Pin Group0 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 Portx Pin0
- 01: 选择 Portx Pin1
- 10: 选择 Portx Pin2
- 11: 选择 Portx Pin3

11.14.20 GPIOD_STOP3_WU_CR

偏移量: 0x40

复位值: 0x00000000

31-8		7	6
RESERVED		STOP3_WU_EN_G1	STOP3_WU_LVL_G1
r-0h		rw-0h	rw-0h
5-4	3	2	1-0
STOP3_WU_SEL_G1	STOP3_WU_EN_G0	STOP3_WU_LVL_G0	STOP3_WU_SEL_G0
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7 STOP3_WU_EN_G1: PortD Pin Group1 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: PortD Pin[7:4] 唤醒不使能
- 1: PortD Pin[7:4] 唤醒使能

位 6 STOP3_WU_LVL_G1: PortD Pin Group1 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: PortD Pin[7:4] 低电平唤醒
- 1: PortD Pin[7:4] 高电平唤醒

位 5-4 STOP3_WU_SEL_G1: PortD Pin Group1 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 PortD Pin4
- 01: 选择 PortD Pin5
- 10: 选择 PortD Pin6
- 11: 选择 PortD Pin7

位 3 STOP3_WU_EN_G0: PortD Pin Group0 Stop3 唤醒使能控制。

- 0: PortD Pin[3:0] 唤醒不使能
- 1: PortD Pin[3:0] 唤醒使能

位 2 STOP3_WU_LVL_G0: PortD Pin Group0 Stop3 唤醒电平选择。

- 0: PortD Pin[3:0] 低电平唤醒
- 1: PortD Pin[3:0] 高电平唤醒

位 1-0 STOP3_WU_SEL_G0: PortD Pin Group0 Stop3 唤醒源选择。

- 00: 选择 PortD Pin0
- 01: 选择 PortD Pin1
- 10: 选择 PortD Pin2
- 11: 选择 PortD Pin3

12.

LoRa Controller (LoRaC)

12.1 Introduction

LoRa Controller 主要用来控制内部的 RF TRX 实现 LoRa 的发送和接收。

12.2 Main Features

- 支持 SPI 接口连接 RF TRX
- 支持中断信号产生

12.3 Functional Description

12.3.1 Internal SPI Interface

LoRa Controller 拥有一路内部 SPI 接口，可以通过寄存器直接控制 RF TRX。与 RF TRX 之间的通信如下：

- (1) 初始化 LoRa Controller 内部 SSP。
- (2) 检查 LORAC_SR 寄存器的 BUSY_DIG_SR 是否为 0，若为 0 则说明当前 RF TRX 空闲，可以进行通信。
- (3) 将寄存器 LORAC_NSS_CR 写 0。
- (4) 将数据写入 LoRa Controller 内部 SSP 的寄存器 SSP_DR。
- (5) 等待发送完成。
- (6) 通过寄存器 SSP_DR 读回数据。
- (7) 根据需求重复执行步骤(4) - (6)。
- (8) 将寄存器 LORAC_NSS_CR 写 1。

12.3.2 Timing Sequence of Power-on

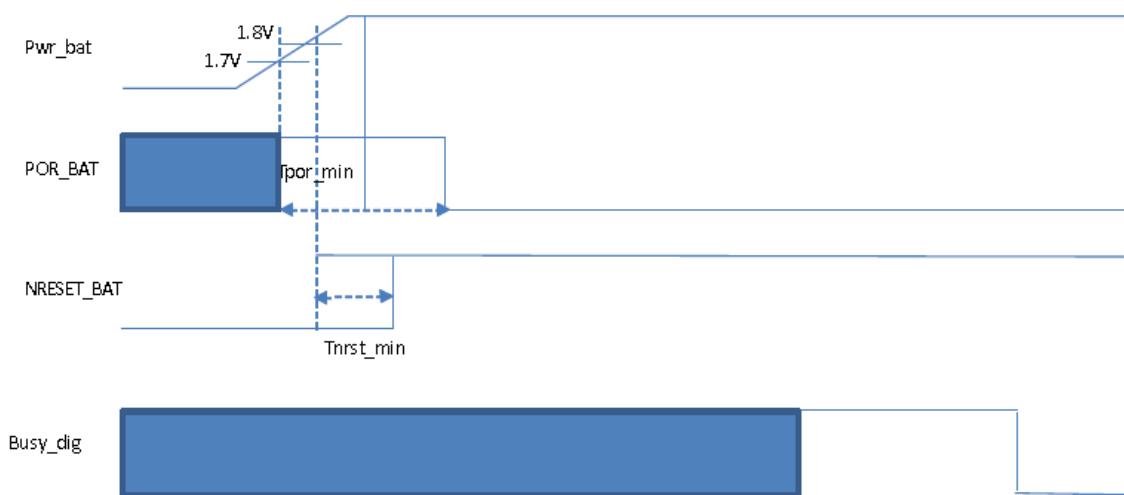


Figure 12-1 Power-on Timing Sequence

如上图所示，上电初始化的流程为：

- (1) 将寄存器 LORAC_CR1 的 NRESET_BAT 置 1。
- (2) 将寄存器 LORAC_CR1 的 POR_BAT 置 0。
- (3) 等待 BUSY_DIG_SR 为 0。

其中， T_{por_min} 为 100us， T_{nrst_min} 为 50us。

12.3.3 Interrupts

LoRa Controller 的中断信号主要是透传 RF TRX 的中断请求，需注意的是当 LoRa Controller 的中断请求触发时，需要向 RF TRX 发送 ClearIrqStatus 命令清除中断，不然中断请求会一直触发。

12.4 LoRaC Registers

LORAC 寄存器地址: 0x40009000

Table 12-1 LORAC Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
SSP_CR0	0x00	LORAC 内部 SSP 控制寄存器 0
SSP_CR1	0x04	LORAC 内部 SSP 控制寄存器 1
SSP_DR	0x08	LORAC 内部 SSP 数据寄存器
SSP_SR	0x0C	LORAC 内部 SSP 状态寄存器
SSP_CPSR	0x10	LORAC 内部 SSP 时钟分频寄存器
SSP_IMSC	0x14	LORAC 内部 SSP 中断设置寄存器
SSP_RIS	0x18	LORAC 内部 SSP 原始中断状态寄存器
SSP_MIS	0x1C	LORAC 内部 SSP 屏蔽中断状态寄存器
SSP_ICR	0x20	LORAC 内部 SSP 中断清除寄存器
SSP_DMACR	0x24	LORAC 内部 SSP DMA 控制寄存器
RESERVED	0x28-0xFC	保留
LORAC_CR0	0x100	LORAC 控制寄存器 0
LORAC_CR1	0x104	LORAC 控制寄存器 1
LORAC_SR	0x108	LORAC 状态寄存器
LORAC_NSS_CR	0x10C	LORAC NSS 控制寄存器
LORAC_SCK_CR	0x110	LORAC SCK 控制寄存器
LORAC_MOSI_CR	0x114	LORAC MOSI 控制寄存器
LORAC_MISO_SR	0x118	LORAC MISO 状态寄存器

12.4.1 SSP_CR0

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-16	15-8	7	6	5-4	3-0
RESERVED	SCR	SPH	SPO	FRF	DSS
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-16 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 15-8 SCR: 串行时钟速率, 用于设置 SSP 传输的数据速率。

$$F_{SSPCLKOUT} = \frac{F_{SSPCLK}}{CPSDVR \times (1+SCR)}$$

SSP 的数据速率计算公式如上, 其中 CPSDVR 是取值 2 到 254 的偶数。

位 7 SPH: SSP 相位设置, 仅应用于 Motorola SPI 格式。

位 6 SPO: SSP 极性设置, 仅应用于 Motorola SPI 格式。

位 5-4 FRF: SSP 帧格式设置。

- 0: Motorola SPI 格式
- 1: Texas Instruments SPI 格式
- 2: National Semiconductor Microwire 格式
- 3: 保留

位 3-0 DSS: 数据位宽设置。

- 0: 保留
- 1: 保留
- 2: 保留
- 3: 4 bit
- 4: 5 bit
- 5: 6 bit
- 6: 7 bit
- 7: 8 bit
- 8: 9 bit
- 9: 10 bit
- 10: 11 bit
- 11: 12 bit
- 12: 13 bit
- 13: 14 bit
- 14: 15 bit
- 15: 16 bit

12.4.2 SSP_CR1

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	SOD	MS	SSE	LBM
r	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 SOD: 从模式输出禁止。

- 0: 从模式下, SSP 可以输出
- 1: 从模式下, SSP 不可输出

位 2 MS: 主从模式选择。

- 0: 主模式
- 1: 从模式

位 1 SSE: SSP 使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 LBM: 回环模式。

- 0: 正常模式
- 1: 回环模式

12.4.3 SSP_DR

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	DATA
r	r/w

位 31-16 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 15-0 DATA: SSP TX/RX 数据。

12.4.4 SSP_SR

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000003

31-5	4	3	2	1	0
RESERVED	BSY	RFF	RNE	TNF	TFE
r	r	r	r	r	r

位 31-5 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 4 BSY: SSP 忙标识。

- 0: SSP 空闲
- 1: SSP 正在传输中

位 3 RFF: RX FIFO 满标识。

- 0: RX FIFO 未满
- 1: RX FIFO 满

位 2 RNE: RX FIFO 非空标识。

- 0: RX FIFO 为空
- 1: RX FIFO 不为空

位 1 TNF: TX FIFO 非满标识。

- 0: TX FIFO 满
- 1: TX FIFO 未满

位 0 TFE: TX FIFO 空标识。

- 0: TX FIFO 不为空
- 1: TX FIFO 为空

12.4.5 SSP_CPSR

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CPSDVS
r	r/w

位 31-8 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 7-0 CPSDVS: 时钟分频因子, 必须为 2-254 之间的偶数。

12.4.6 SSP_IMSC

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	TXIM	RXIM	RTIM	RORIM
r	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 TXIM: TX 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 TX 中断
- 1: 允许产生 TX 中断

位 2 RXIM: RX 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 RX 中断
- 1: 允许产生 RX 中断

位 1 RTIM: RX TIMEOUT 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 RX TIMEOUT 中断
- 1: 允许产生 RX TIMEOUT 中断

位 0 RORIM: RX OVERRUN 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 RX OVERRUN 中断
- 1: 允许产生 RX OVERRUN 中断

12.4.7 SSP_RIS

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000008

31-4	3	2	1	0
RESERVED	TXRIS	RXRIS	RTRIS	RORRIS
r	r	r	r	r

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 TXRIS: TX 原始中断状态。

位 2 RXRIS: RX 原始中断状态。

位 1 RTRIS: RX TIMEOUT 原始中断状态。

位 0 RORRIS: RX OVERRUN 原始中断状态。

12.4.8 SSP_MIS

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	TXMIS	RXMIS	RTMIS	RORMIS
r	r	r	r	r

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 TXMIS: TX 屏蔽中断状态。

位 2 RXMIS: RX 屏蔽中断状态。

位 1 RTMIS: RX TIMEOUT 屏蔽中断状态。

位 0 RORMIS: RX OVERRUN 屏蔽中断状态。

12.4.9 SSP_ICR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-2	1	0
RESERVED	RTIC	RORIC
r	w	w

位 31-2 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 1 RTIC: RX TIMEOUT 中断清除, 写 1 清除, 写 0 无效。

位 0 RORIC: RX OVERRUN 中断清除, 写 1 清除, 写 0 无效。

12.4.10 SSP_DMACR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-2	1	0
RESERVED	TXDMAE	RXDMAE
r	r/w	r/w

位 31-2 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 1 TXDMAE: DMA TX 使能。

- 0: 关闭 DMA TX
- 1: 使能 DMA TX

位 0 RXDMAE: DMA RX 使能。

- 0: 关闭 DMA RX
- 1: 使能 DMA RX

12.4.11 LORAC_CR0

偏移量: 0x100

复位值: 0x00000000

31-11	10	9	8	7-5	4-0
RESERVED	NSS_SEL	SCK_MOSI_SEL	RESERVED	IRQ_DIG_INT_EN	RESERVED
r	r/w	r/w	r	r/w	r

位 31-11 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 10 NSS_SEL: RF TRX 的 nss 来源选择。

- 0: 来自寄存器 LORAC_NSS_CR
- 1: 来自 LORAC 的内部 SSP

位 9 SCK_MOSI_SEL: RF TRX 的 sck/mosi/miso 来源选择。

- 0: 来自 LORAC_SCK_CR, LORAC_MOSI_CR, LORA_MISO_SR
- 1: 来自 LORAC 的内部 SSP

位 8 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 7-5 IRQ_DIG_INT_EN: IRQ_DIG_INT 高电平中断使能, [5] 对应 IRQ_DIG[0], [6] 对应 IRQ_DIG[1], [7] 对应 IRQ_DIG[2]。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4-0 RESERVED: 保留, 不能修改。

12.4.12 LORAC_CR1

偏移量: 0x104

复位值: 0x00000080

31-8	7	6	5
RESERVED	POR_BAT	RESERVED	NRESET_BAT
r	r/w	r	r/w
4-3	2	1	0
RESERVED	CLK_32M_EN_BAT	TCXO_EN_BAT	PWRTCXO_EN_BAT
r	r/w	r/w	r/w

位 31-8 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 7 POR_BAT: RF TRX 的 POR_BAT 控制。

- 0: 不复位
- 1: 复位

位 6 RESERVED: 保留，不能修改。

位 5 NRESET_BAT: RF TRX 的 NRESET_BAT 控制。

- 0: 复位
- 1: 不复位

位 4-3 RESERVED: 保留，不能修改。

位 2 CLK_32M_EN_BAT: RF TRX 的 CLK_32M_EN_BAT 控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 TCXO_EN_BAT: RF TRX 的 TCXO_EN_BAT 控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 PWRTCXO_EN_BAT: RF TRX 的 PWRTCXO_EN_BAT 控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

12.4.13 LORAC_SR

偏移量: 0x108

复位值: 0x00000100

31-9	8	7-5	4-2	1	0
RESERVED	BUSY_DIG_SR	IRQ_DIG_SR	RESERVED	CLK_32M_RDY_BAT_SR	RESERVED
r	r	r	r	r	r

位 31-9 RESERVED: 保留，不能修改。

位 8 BUSY_DIG_SR: BUSY_DIG 状态位，用于指示 RF TRX 是否处于命令处理状态。硬件置 1 与清 0。

- 0: 未进行命令处理
- 1: 正在进行命令处理

位 7-5 IRQ_DIG_SR: IRQ_DIG 状态位，用于指示 RF TRX 的中断请求。硬件置 1 与清 0。需注意的是，需要向 RF TRX 发送 ClearIrqStatus 命令清除中断，不然中断请求会一直触发。

- 0: 无中断
- 1: 有中断

位 4-2 RESERVED: 保留，不能修改。

位 1 CLK_32M_RDY_BAT_SR: CLK_32M_RDY_BAT 状态位，用于指示 RF TRX 的 XO32M 时钟是否建立。硬件置 1 与清 0。

- 0: 未建立
- 1: 已建立

位 0 RESERVED: 保留，不能修改。

12.4.14 LORAC_NSS_CR

偏移量: 0x10C

复位值: 0x00000001

31-1	0
RESERVED	REG_NSS
r	r/w

位 31-1 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 0 REG_NSS: nss 的寄存器控制位。

- 0: nss 拉低
- 1: nss 拉高

12.4.15 LORAC_SCK_CR

偏移量: 0x110

复位值: 0x00000000

31-1	0
RESERVED	REG_SCK
r	r/w

位 31-1 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 0 REG_SCK: sck 的寄存器控制位。

- 0: sck 拉低
- 1: sck 拉高

12.4.16 LORAC_MOSI_CR

偏移量: 0x114

复位值: 0x00000000

31-1	0
RESERVED	REG_MOSI
r	r/w

位 31-1 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 0 REG_MOSI: mosi 的寄存器控制位。

- 0: mosi 拉低
- 1: mosi 拉高

12.4.17 LORAC_MISO_SR

偏移量: 0x118

复位值: 0x00000000

31-1	0
RESERVED	REG_MISO
r	r

位 31-1 RESERVED: 保留，不能修改。

位 0 REG_MISO: miso 状态位，指示 RF TRX 输出的 miso 状态。硬件置 1 与清 0。

- 0: 低电平
- 1: 高电平

13.

UART

13.1 Introduction

支持 UART 和 IrDA 模式。

发送与接收的 FIFO 独立，深度 16，FIFO 水位可配置为 $1/8$ 、 $1/4$ 、 $1/2$ 、 $3/4$ 和 $7/8$ ，禁用 FIFO 相当于 1 字符深度。16 位波特率除数整数部和 6 位波特率除数小数部。标准异步通信位，支持 5、6、7 和 8 位数据，支持奇偶校验，支持 1 个或者 2 个停止位。支持 DMA，支持假开始位检测，支持 Line Break 产生与检测，支持硬件流控。

IrDA 模式码率最高 460800，Low-Power IrDA 模式最高码率 115200，半双工。支持 $^{3/16}$ 和 Low-Power (1.41~2.23 μ s) 位长度。Low-Power IrDA 模式，通过 UARTCLK 分频近似产生位长度。

可通过 ID 寄存器唯一地识别每个 UART 端口。

13.2 Clock and Reset

每个 UART 都有独立的 APB 总线时钟和独立的 APB 总线复位。

13.3 Reference Clock

UARTCLK 的频率必须要满足波特率产生的要求：

$$\begin{aligned} F_{\text{UARTCLK(min)}} &\geq 16 \times \text{baudrate}_{(\max)} \\ F_{\text{UARTCLK(max)}} &\leq 16 \times 65535 \times \text{baudrate}_{(\min)} \end{aligned}$$

例如，要产生介于 110 到 460800 之间的波特率，UARTCLK 的频率必须要介于 7.3728MHz 与 115.34MHz 之间。

同时，UARTCLK 不能大于 $5/3$ 倍 PCLK： $F_{\text{UARTCLK}} \leq \frac{5}{3} * F_{\text{PCLK}}$

例如，UART 模式下，UARTCLK 为 14.7456MHz，要产生 921600 的波特率，那么 PCLK 必须大于等于 8.85276MHz。这保证了 UART 有足够的时间将接收的数据写入接收 FIFO。

13.4 Baud Rate Generator

波特率发生器包含产生内部 16 倍时钟的自由运行计数器，Baud16 和 IrLPBaud16。Baud16 为 UART 发送和接收控制提供时序信息，是一个宽度为 1 个 UARTCLK 周期的脉冲流，频率为 16 倍波特率。当运行在 Low-Power IrDA 模式时，IrLPBaud16 为 IrDA 编码发送比特流的脉冲宽度的产生提供时序信息。

13.5 FIFO

发送与接收的 FIFO 独立，通过线控寄存器 `UARTx_LCR_H{FEN}` 选择开启或者关闭。发送 16×8 ，接收 16×12 ，接收 FIFO 每个字符有 4 个位的状态码，FIFO 水位可通过 FIFO 中断水位选择寄存器 `UARTx_IFLS` 配置为 $\frac{1}{8}$ 、 $\frac{1}{4}$ 、 $\frac{1}{2}$ 、 $\frac{3}{4}$ 和 $\frac{7}{8}$ ，当 FIFO 禁用时相当于深度 1。FIFO 状态通过查询标志寄存器 `UARTx_FR` 获取。

接收 FIFO 的[10:8]位为错误位，指示相应的错误。第 11 位为 Overrun 位，指示 Overrun 错误。

Table 13-1 Receive FIFO Bit Functions

FIFO Bit	功能
11	Overrun 错误
10	Break 错误
9	奇偶校验错误
8	帧错误
7:0	被接收数据

13.6 UART Operation

13.6.1 Baud Rate Divider

波特率除数由 16 位的整数部和 6 位的小数部组成，整数部存入寄存器 `UARTx_IBRD`，小数部存入寄存器 `UARTx_FBRD`，这允许使用任何 $> 3.6864\text{MHz}$ 的时钟作为 `UARTCLK` 以支持产生所有标准波特率，满足以下公式：

$$\text{Baud Rate Divisor} = \text{UARTCLK} / (16 \times \text{BaudRate}) = \text{BRD}_I + \text{BRD}_F$$

其中 BRD_I 为整数部， BRD_F 为小数部，以小数点隔开，如下所示：

16-bit Integer Part . 6-bit Fractional Part

6 位小数部的计算方法是，将波特率除数的小数部分乘以 64 ($= 2^n$, n 为 `UARTx_FBRD` 寄存器的有效位宽度 6)，考虑到舍入误差，再加上 0.5，公式如下：

$$\text{Fractional Part} = \text{BRD}_F \times 2^n + 0.5$$

13.6.2 Data Transmission

发送与接收的数据都保存在 16 字节的 FIFO 里面，接收 FIFO 每个字符另有 4 个状态标志位。

发送时，数据通过数据寄存器 `UARTx_DR` 写入发送 FIFO。通过 `UARTx_CR{UARTEN}` 使能 UART，通过线控寄存器 `UARTx_LCR_H` 的配置数据位、停止位、奇偶校验等参数，数据开始发送，直到 FIFO 为空。一旦数据写入发送 FIFO，`BUSY` 信号变高，并且当数据在发送的时候

一直保持为高。只有当发送 FIFO 为空，并且位移寄存器的最后一个字符的 stop 位发送完，BUSY 信号才会变低。当 UART 没有使能的时候，BUSY 信号也为高。

13.6.3 Data Reception

通过 $\text{UARTx_CR}\{\text{UARTEN}\}$ 使能 UART，通过线控寄存器 UARTx_LCR_H 的配置数据位、停止位、奇偶校验等参数。

当接收为空闲， UARTRXD 拉低， Baud16 使能接收计数器开始计数，UART 模式在第 8 个计数周期开始采样。IrDA 模式在第 4 个计数周期开始采样，以允许更短的逻辑 0 脉冲。

若 UARTRXD 在第 8 个计数周期仍保持为低，那么有效的 start 位被检测到，否则判定为假 start，并且被忽略。

若 start 位有效，接着每 16 个 Baud16 周期进行一次数据采样，长度由 $\text{UARTx_LCR_H}\{\text{WLEN}\}$ 决定。如果使能了奇偶校验，会进行奇偶校验位的比对。

最后，当 UARTRXD 变高，有效的 stop 位被确认到，否则发生帧错误。完整接收的字符与错误位一起被存入接收 FIFO。

13.7 IrDA SIR Operation

IrDA SIR ENDEC 提供了在 UART 数据流和半双工串行 SIR 接口之间转换的功能，将数据从 UART 编码输出和解码输入到 UART，有两种模式：

- **IrDA 模式**，逻辑 0 电平被转换为高电平脉冲，宽度为 $n\text{SIROUT}$ 波特率比特周期的 $3/16$ ，逻辑 1 电平被转换为低电平。
- **Low-Power IrDA 模式**，发送的高电平脉冲宽度为内部 IrLPBAUD16 周期的 3 倍（1.63us，假定名义频率为 1.842MHz）。

IrDA SIR 物理层为半双工的通信链接，发送与接收之间切换至少要保持 10ms 的延时。这个延时必须由软件完成，因为 UART 不支持自动延时。这是必须的，因为红外接收端可能会有偏差。

13.7.1 Low-Power Divider

IrLPBAUD16 由 UARTCLK 分频产生，分频系数通过 $\text{UARTx_ILPR}\{\text{ILPDVSR}\}$ 配置。

$$\text{Low-Power Divider} = (\text{F}_{\text{UARTCLK}} / \text{F}_{\text{IrLPBAUD16}})$$

$\text{F}_{\text{IrLPBAUD16}}$ 名义上为 1.8432MHz，满足 $1.42\text{MHz} < \text{F}_{\text{IrLPBAUD16}} < 2.12\text{MHz}$ 的要求。

13.7.2 IrDA SIR Transmit Encoder

SIR 发送编码器将 UART 输出的 NRZ (Non Return-to-Zero) 发送比特流进行调制。IrDA 物理层使用 RZI (Return-to-Zero Inverted) 调制模式，把逻辑 0 转换为一个红外光脉冲。调制的输出脉冲流被传送到外部的输出驱动和红外发光二极管。

在 IrDA 模式，发送的脉冲宽度为 Baud16 周期的 3 倍，即 $\frac{3}{16}$ 比特周期。

在 Low-Power IrDA 模式，被传输的脉冲宽度为 115200 波特率比特周期的 $\frac{3}{16}$ 。即为 1.842MHz 时钟 IrLPBaud16 周期的三倍。

如果使用了小数波特率除数，发送的 SIR 脉冲流会包含更多的抖动，这是因为使用了小数波特率除数后，不能产生一个规律间隔的 Baud16 脉冲，这些 Baud16 周期包含了不同的 UARTCLK 周期数。最坏的情况下，导致 SIR 脉冲流的抖动可以达到 3 个 UARTCLK 周期。只要 $\text{UARTCLK} > 3.6864\text{MHz}$ ，且 IrDA 的波特率小于 115200，抖动 $< 9\%$ ，这满足 SIR IrDA 抖动小于 13% 的要求。

13.7.3 IrDA SIR Receive Decoder

SIR 接收解码器从红外接收器解调 Return-to-Zero 比特流，输出接收到的 NRZ 串行比特流到 UART 接收输入。正常情况下，在空闲状态接收的解码器的输入为高，发送的编码器的输出与解码器输入的极性相反。

当接收的解码器输入为低则 start 位被检测到。

为防止 UART 响应接收数据输入的毛刺，在 IrDA 模式，SIRIN 上小于 Buad16 的 $\frac{3}{16}$ 的脉冲会被忽略；在 Low-Power IrDA 模式，SIRIN 上小于 IrLPBuad16 的 $\frac{3}{16}$ 的脉冲会被忽略。

13.8 UART Character Frame

UART 字符帧结构如下图所示：

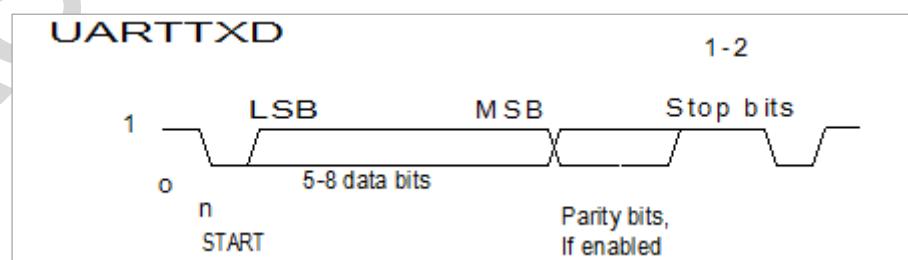


Figure 13-1 UART Character Frame

13.9 IrDA Data Modulation

下图展示了 IrDA $\frac{3}{16}$ 数据调制的效果：

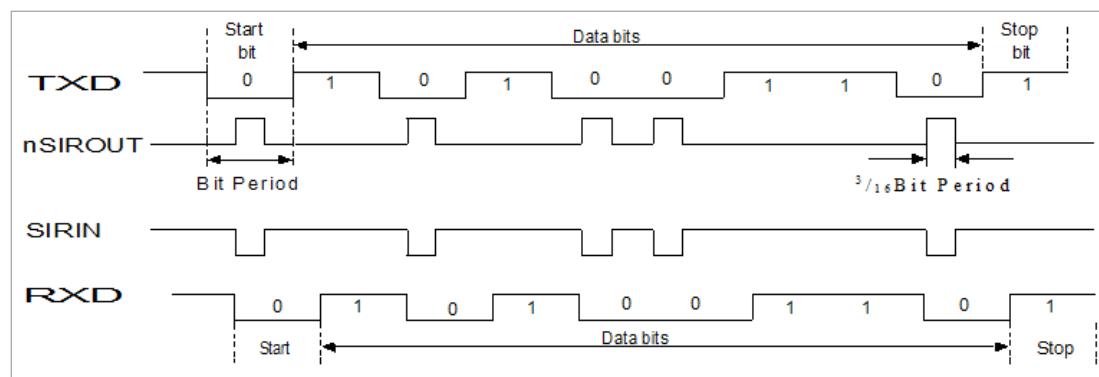


Figure 13-2 IrDA Data Modulation (3/16)

13.10 Hardware Flow Control

硬件流控可以通过 UARTx_CR{CTSEn} 和 UARTx_CR{RTSEn} 配置。

当 RTS 功能被使能，且接收 FIFO 水位未满，则 nUARTRTS 信号一直有效。

当 CTS 功能被使能，只有 nUARTCTS 信号有效，且发送 FIFO 不为空才会进行传输。

13.11 Interrupts

支持 Tx Done、Rx Done、Rx Timeout、Frame Error、Break Error、Parity Error 和 Overrun Error 中断，可以通过中断掩码设置清除寄存器 UARTx_IMSC 配置。所有中断信号可以通过原始中断状态寄存器 UARTx_RIS 查询到，包括未使能的中断位。通过掩码中断寄存器 UARTx_MIS 查询当前已使能的中断，通过中断清除寄存器 UARTx_ICR 写 1 清除相应中断。

13.12 DMA

支持 DMA 发送与接收，通过 UARTx_DMACR 开启或者关闭。

13.13 UART Registers

UART0 基地址: 0x40003000

UART1 基地址: 0x40004000

UART2 基地址: 0x40010000

UART3 基地址: 0x40011000

Table 13-2 UART Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
UARTx_DR	0x00	数据寄存器
UARTx_RSR_ECR	0x04	接收状态寄存器/错误清除寄存器
UARTx_RSV0[4]	0x08	4 x 4 字节保留
UARTx_FR	0x18	标志寄存器
UARTx_RSV1	0x1C	4 字节保留
UARTx_ILPR	0x20	红外低功耗计数寄存器
UARTx_IBRD	0x24	波特率整数寄存器
UARTx_FBRD	0x28	波特率小数寄存器
UARTx_LCR_H	0x2C	线控寄存器
UARTx_CR	0x30	控制寄存器
UARTx_IFLS	0x34	中断 FIFO 水位选择寄存器
UARTx_IMSC	0x38	中断掩码设置/清除寄存器
UARTx_RIS	0x3C	原始中断状态寄存器
UARTx_MIS	0x40	被掩中断状态寄存器
UARTx_ICR	0x44	中断清除寄存器
UARTx_DMACR	0x48	DMA 控制寄存器
UARTx_RSV2[997]	0x4C	4 x 997 字节保留

13.13.1 UARTx_DR ($x=0, 1, 2, 3$)

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-12	11	10	9	8	7-0
RESERVED	OE	BE	PE	FE	DATA
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	rw-0h

位 31-12 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 11 OE: 溢出错误标志。

- 0: 无溢出
- 1: 发生溢出

位 10 BE: Break 错误标志。

- 0: 未发生 Break 错误
- 1: 发生 Break 错误

接收数据的输入被拉低超过 1 个整字 (=开始位+数据+奇偶校验位+停止位) 的传输时间长度为 Break 错误。

FIFO 模式, 该错误与 FIFO 顶部的字符相关。当 Break 错误产生时, 只有一个 0 字符会被写入 FIFO。

位 9 PE: 奇偶校验错误标志。

- 0: 未发生奇偶校验错误
- 1: 发生奇偶校验错误

接收字符的奇偶校验位与 UARTx_LCR_H {EPS} 不匹配则产生奇偶校验错误。

FIFO 模式, 该错误与 FIFO 顶部的字符相关。

位 8 FE: 帧错误标志。

- 0: 未发生帧错误
- 1: 发生帧错误

错误表示收到的字符停止位无效。

FIFO 模式, 该错误与 FIFO 顶部的字符相关。

位 7-0 DATA: 发送数据字符/接收数据字符。

13.13.2 UARTx_RSR_ECR (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	OE	BE	PE	FE
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3 OE: 溢出错误标志。

- 0: 无溢出
- 1: 发生溢出。

位 2 BE: Break 错误标志。

- 0: 未发生 Break 错误
- 1: 发生 Break 错误

接收数据的输入被拉低超过 1 个整字 (=开始位+数据+奇偶校验位+停止位) 的传输时间长度为 Break 错误。

FIFO 模式, 该错误与 FIFO 顶部的字符相关。当 Break 错误产生时, 只有一个 0 字符会被写入 FIFO。

位 1 PE: 奇偶校验错误标志。

- 0: 未发生奇偶校验错误
- 1: 发生奇偶校验错误

接收字符的奇偶校验位与 UARTx_LCR_H {EPS} 不匹配则产生奇偶校验错误。

FIFO 模式, 该错误与 FIFO 顶部的字符相关。

位 0 FE: 帧错误标志。

- 0: 未发生帧错误帧
- 1: 发生帧错误

错误表示收到的字符停止位无效。

FIFO 模式, 该错误与 FIFO 顶部的字符相关。

13.13.3 UARTx_FR ($x=0, 1, 2, 3$)

偏移量: 0x18

复位值: 0x00000000

31-8	7	6	5	4	3	2-0
RESERVED	TXFE	RXFF	TXFF	RXFE	BUSY	RESERVED
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7 TXFE: 发送 FIFO 空。

- 0: 发送 FIFO/数据寄存器不为空
- 1: 发送 FIFO/数据寄存器为空

与 UARTx_LCR_H{FEN} 位相关, 该位不能用于指示发送位移寄存器中是否有数据。

位 6 RXFF: 接收 FIFO 满。

- 0: 接收 FIFO/数据寄存器未满
- 1: 接收 FIFO/数据寄存器满

与 UARTx_LCR_H{FEN} 位相关。

位 5 TXFF: 发送 FIFO 满。

- 0: 发送 FIFO/数据寄存器未满
- 1: 发送 FIFO/数据寄存器满

与 UARTx_LCR_H{FEN} 位相关。

位 4 RXFE: 接收 FIFO 空标志。

- 0: 接收 FIFO/数据寄存器不为空
- 1: 接收 FIFO/数据寄存器为空

与 UARTx_LCR_H{FEN} 位相关。

位 3 BUSY: 忙标志。

- 0: 无数据发送
- 1: 正在发送数据

该位在发送 FIFO 变为非空状态马上置 1, 不论 UART 是否使能。

位 2-0 RESERVED: 保留, 不可更改。

13.13.4 UARTx_ILPR (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x20

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	ILPDVSR
r-0h	rw-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 ILPDVSR: 低功耗除数值, 0 为非法值, 写入 0 将导致无 IrLPBaud16 产生。

13.13.5 UARTx_IBRD (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x24

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	BAUD_DIVINT
r-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-0 BAUD_DIVINT: 波特率除数整数部。

13.13.6 UARTx_FBRD (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x28

复位值: 0x00000000

31-6	5-0
RESERVED	BAUD_DIVFRAC
r-0h	rw-0h

位 31-6 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 5-0 BAUD_DIVFRAC: 波特率除数小数部。

13.13.7 UARTx_LCR_H ($x=0, 1, 2, 3$)

偏移量: 0x2C

复位值: 0x00000000

31-7	6-5	4	3	2	1	0
RESERVED	WLEN	FEN	STP2	EPS	PEN	BRK
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-7 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 6-5 WLEN: 数据位长度。

- 00: 5 位
- 01: 6 位
- 10: 7 位
- 11: 8 位

位 4 FEN: FIFO 使能。

- 0: 禁用 FIFO 模式
- 1: 使能 FIFO 模式

位 3 STP2: 停止位选择。

- 0: 1 个停止位
- 1: 2 个停止位

位 2 EPS: 偶校验位选择。

- 0: 奇校验
- 1: 偶校验

当 PEN 为 0 时该位无效。

位 1 PEN: 奇偶校验使能。

- 0: 禁用奇偶校验功能
- 1: 使能奇偶校验功能, 发送产生奇偶校验位, 接收检查奇偶校验位

位 0 BRK: 发送 Break。

- 写 0: 结束 Break 命令
- 写 1: 当前字符发送完成后, UART_TXD 引脚一直拉低

为确保 Break 命令的执行, 软件必须至少保持该位被设置超过 2 个完整的帧长度。

13.13.8 UART_x_CR (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x30

复位值: 0x00000000

31-24		23-16	15	14	13-10
RESERVED		RESERVED	CTSEn	RTSEn	RESERVED
r-0h		r-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h
9	8	7-3	2	1	0
RXE	TXE	RESERVED	SIRLP	SIREN	UARTEN
rw-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15 CTSEn: 硬件 CTS 流控使能。

- 0: 关闭硬件 CTS 流控
- 1: 开启硬件 CTS 流控

位 14 RTSEn: 硬件 RTS 流控使能。

- 0: 关闭硬件 RTS 流控
- 1: 开启硬件 RTS 流控

位 13-10 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 9 RXE: 接收使能。

- 写 0: 禁止接收, 若当前正在接收数据, 将在这一帧数据接收完成后停止
- 写 1: 使能接收

位 8 TXE: 发送使能。

- 写 0: 禁止发送, 若当前有数据在发送, 将在这一帧数据发送完成后停止
- 写 1: 使能发送

位 7-3 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 2 SIRLP: Low-Power IrDA 使能。

- 0: 低电位以 $3/16$ 比特周期的脉冲宽度传输。
- 1: 低电位以 3 倍 IrLPBAUD16 周期的脉冲宽度来传输, 有利于降低功耗, 但是也会缩短传输距离。

位 1 SIRE: IrDA 使能。

- 0: 关闭 IrDA SIR ENDEC, SIR_OUT 保持低, SIR_IN 被忽略。数据在 UART_TXD 和 UART_RXD 上传输。
- 1: 开启 IrDA SIR ENDEC, UART_TXD 保持高, UART_RXD 被忽略。数据在 SIR_OUT 和 SIR_IN 上传输。

若 UARTEN 位为 0, 该位无效。

位 0 UARTEN: 串口使能。

- 写 0: 关闭 UART 功能, 若当前有数据在发送或者接收, 将在这一帧数据传输完成后再关闭 UART。
- 写 1: 使能 UART 功能

13.13.9 UARTx_IFLS (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x34

复位值: 0x00000000

31-6	5-3	2-0
RESERVED	RXIFLSEL	TXIFLSEL
r-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-6 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 5-3 RXIFLSEL: 接收 FIFO 中断水位选择。

- 000: 接收 FIFO 水位 $\geq 1/8$
- 001: 接收 FIFO 水位 $\geq 1/4$
- 010: 接收 FIFO 水位 $\geq 1/2$
- 011: 接收 FIFO 水位 $\geq 3/4$
- 100: 接收 FIFO 水位 $\geq 7/8$
- 101~111: 保留

位 2-0 TXIFLSEL: 发送 FIFO 中断水位选择。

- 000: 发送 FIFO 水位 $\geq 1/8$
- 001: 发送 FIFO 水位 $\geq 1/4$
- 010: 发送 FIFO 水位 $\geq 1/2$
- 011: 发送 FIFO 水位 $\geq 3/4$
- 100: 发送 FIFO 水位 $\geq 7/8$
- 101~111: 保留

13.13.10 UARTx_IMSC (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x38

复位值: 0x00000000

31-16	15-11	10	9	8	7	6	5	4	3-0
RESERVED	RESERVED	OEIM	BEIM	PEIM	FEIM	RTIM	TXIM	RXIM	RESERVED
r-0h	r-0h	rw-0h	r-0h						

位 31-11 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 10 OEIM: Overrun 错误中断掩码。

- 0: 禁用 Overrun 错误中断
- 1: 使能 Overrun 错误中断

位 9 BEIM: Break 错误中断掩码。

- 0: 禁用 Break 错误中断
- 1: 使能 Break 错误中断

位 8 PEIM: 校验错误中断掩码。

- 0: 禁用校验错误中断

- 1: 使能校验错误中断

位 7 FEIM: 帧错误中断掩码。

- 0: 禁用帧错误中断
- 1: 使能帧错误中断

位 6 RTIM: 接收超时中断掩码。

- 0: 禁用接收超时中断
- 1: 使能接收超时中断

位 5 TXIM: 发送完成中断掩码。

- 0: 禁用发送完成中断
- 1: 使能发送完成中断

位 4 RXIM: 接收完成中断掩码。

- 0: 禁用接收完成中断
- 1: 使能接收完成中断

位 3-0 RESERVED: 保留, 不可更改。

13.13.11 UARTx_RIS (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x3C

复位值: 0x00000000

31-16	15-11	10	9	8	7	6	5	4	3-0
RESERVED	RESERVED	OERIS	BERIS	PERIS	FERIS	RTRIS	TXRIS	RXRIS	RESERVED
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-11 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 10 OERIS: Overrun 错误原始中断状态。

位 9 BERIS: Break 错误原始中断状态。

位 8 PERIS: 校验错误原始中断状态。

位 7 FERIS: 帧错误原始中断状态。

位 6 RTRIS: 接收超时原始中断状态。

位 5 TXRIS: 发送完成原始中断状态。

位 4 RXRIS: 接收完成原始中断状态。

位 3-0 RESERVED: 保留, 不可更改。

13.13.12 UARTx_MIS (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x40

复位值: 0x00000000

31-16	15-11	10	9	8	7	6	5	4	3-0
RESERVED	RESERVED	OEMIS	BEMIS	PEMIS	FEMIS	RTMIS	TXMIS	RXMIS	RESERVED
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-11 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 10 OEMIS: Overrun 错误中断状态。

位 9 BEMIS: Break 错误中断状态。

位 8 PEMIS: 校验错误中断状态。

位 7 FEMIS: 帧错误中断状态。

位 6 RTMIS: 接收超时中断状态。

位 5 TXMIS: 发送完成中断状态。

位 4 RXMIS: 接收完成中断状态。

位 3-0 RESERVED: 保留, 不可更改。

13.13.13 UARTx_ICR (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x44

复位值: 0x00000000

31-16	15-11	10	9	8	7	6	5	4	3-0
RESERVED	RESERVED	OEIC	BEIC	PEIC	FEIC	RTIC	TXIC	RXIC	RESERVED
r-0h	r-0h	w-0h	r-0h						

位 31-11 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 10 OEIC: Overrun 错误中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除 overrun 中断

位 9 BEIC: Break 错误中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除 Break 错误中断

位 8 PEIC: 校验错误中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除校验错误中断

位 7 FEIC: 帧错误中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除帧错误中断

位 6 RTIC: 接收超时中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除接收超时中断

位 5 TXIC: 发送完成中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除发送完成中断

位 4 RXIC: 接收完成中断清除。

- 写 0: 无效
- 写 1: 清除接收完成中断

位 3-0 RESERVED: 保留, 不可更改。

13.13.14 UARTx_DMACR (x=0, 1, 2, 3)

偏移量: 0x48

复位值: 0x00000000

31-3	2	1	0
RESERVED	DMAONERR	TXDMAE	RXDMAE
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-3 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 2 DMAONERR: DMA 错误。

位 1 TXDMAE: 发送 DMA 使能。

- 0: 关闭发送 DMA 功能
- 1: 开启发送 DMA 功能

位 0 RXDMAE: 接收 DMA 使能。

- 0: 关闭接收 DMA 功能
- 1: 开启接收 DMA 功能

13.13.15 UARTx_ID[8] (x=0, 1, 2, 3)

13.13.15.1 PeriphID0

偏移量: 0x0FE0

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	PARTNUMBER0
r-0h	r-11h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 PARTNUMBER0: =0x11

13.13.15.2 PeriphID1

偏移量: 0x0FE4

复位值: 0x00000000

31-8	7-4	3-0
RESERVED	DESIGNER0	PARTNUMBER1
r-0h	r-1h	r-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-4 DESIGNER0: =0x1

位 3-0 PARTNUMBER1: =0x0

13.13.15.3 PeriphID2

偏移量: 0x0FE8

复位值: 0x00000000

31-8	7-4	3-0
RESERVED	REVISION0	DESIGNER1
r-0h	r-xh	r-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改

位 7-4 REVISION0:

- 0x0: r1p0
- 0x1: r1p1
- 0x2: r1p3/r1p4
- 0x3: r1p5

位 3-0 DESIGNER1: =0x0

13.13.15.4 PeriphID3

偏移量: 0x0FEC

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CONFIGURATION
r-0h	r-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 CONFIGURATION: =0x00

13.13.15.5 PCellID0

偏移量: 0x0FD0

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CellID0
r-0h	r-dh

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 CellID0: =0x0d

13.13.15.6 PCellID1

偏移量: 0x0FD4

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CellID1
r-0h	r-f0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 CellID1: =0xf0

13.13.15.7 PCellID2

偏移量: 0x0FD8

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CellID2
r-0h	r-5h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 CellID2: =0x05

13.13.15.8 PCellID3

偏移量: 0x0FDC

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CellID3
r-0h	r-b1h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 CellID3: =0xb1

14.

SSP

14.1 Introduction

SSP (Synchronous serial port) 是一种同步串行接口，支持 MASTER 和 SLAVE 模式。

SSP 支持多种帧格式，并且可以根据需要配置数据宽度和输出速率。

14.2 Main Features

- 支持 MASTER 和 SLAVE 模式的配置
- 最大支持 16MHz 输出
- 支持 16-bit 宽，深度为 8 的 TX/RX FIFO
- 支持多种帧格式
- 支持 4-16 bit 数据宽度
- 支持 DMA 请求
- 支持中断请求

14.3 Functional Description

14.3.1 Basic Information

SSP 主要有 4 个 pin: SSP_NSS, SSP_CLK, SSP_TX 和 SSP_RX。

1. **SSP_NSS**

SSP 片选信号，低有效。

2. **SSP_CLK**

SSP 时钟信号，对 MASTER 模式来说是时钟输出，对 SLAVE 模式来说是时钟输入。

3. **SSP_TX**

SSP 发送信号，无论 MASTER 模式还是 SLAVE 模式，均为发送 pin。

4. **SSP_RX**

SSP 接收信号，无论 MASTER 模式还是 SLAVE 模式，均为接收 pin。

SSP 与 SPI 设备的连接如下图，需注意 SSP_TX/SSP_RX 与 SPI_MOSI/SPI_MISO 的不同。

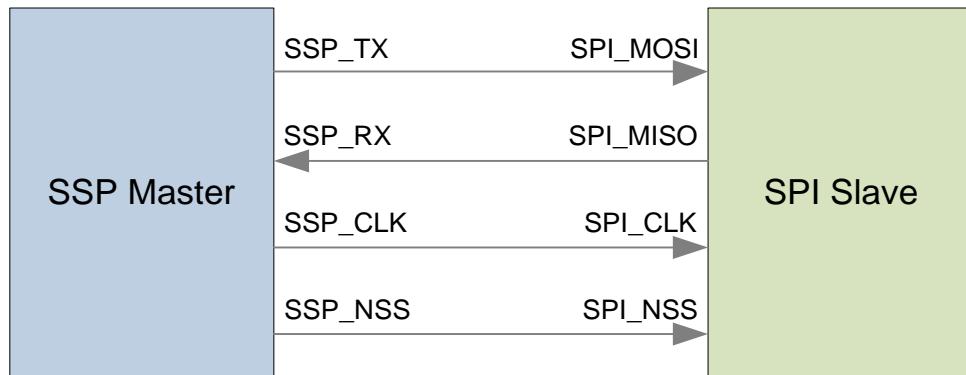


Figure 14-1 Connection between a SSP Master and a SPI Slave

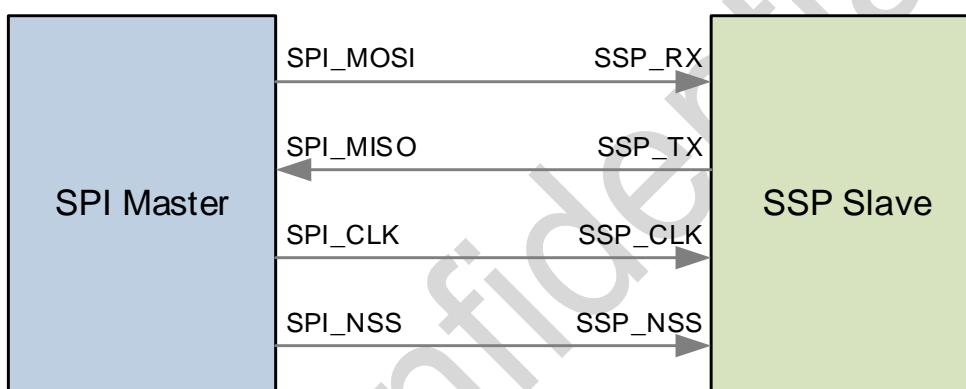


Figure 14-2 Connection between a SPI Master and a SSP Slave

14.3.2 Clock Division

SSP 时钟约束条件:

- (1) 最大支持的输出时钟为 16MHz
- (2) MASTER 模式下时钟最大为 PCLK 的 1/2
- (3) SLAVE 模式下时钟最大为 PCLK 的 1/12

MASTER 模式下时钟输出的公式如下:

$$F_{SSPCLKOUT} = \frac{F_{SSPCLK}}{CPSDVR \times (1+SCR)}$$

Figure 14-3 MASTER mode clock output calculation

SSPCLK 为 SSP 的接口时钟, SSPCLKOUT 为 SSP 的输出时钟。以默认 24MHz 为例, 如果要输出 1MHz 的时钟, 设置 CPSDVR 为 2, 设置 SCR 为 11。

14.3.3 Data Format

SSP 支持 3 种帧格式：

- Motorola SPI
- Texas Instruments SPI
- National Semiconductor Microwire

14.3.4 DMA Transfer

SSP DMA 发送过程：

- (1) 将寄存器 SSP_DMACR 中的 TXDMAE 位配置为使能；
- (2) 将寄存器 SSP_DR 地址配置为 DMA 的目的地址；
- (3) 将发送数据的内存地址配置为 DMA 的源地址；
- (4) 配置 DMA 的 SRC_TR_WIDTH 和 DES_TR_WIDTH 为 0 (数据位宽为 8bit)；
- (5) 配置 DMA 的 SRC_MSIZE 和 DEST_MSIZE 为 1 (burst length 为 4)；
- (6) 配置 DMA 的数据传输总长度；
- (7) 配置 DMA 的 handshake 类型为对应 SSP 的 TX 类型 (如 SSP0 为 DMA_HANDSHAKE_SSP_0_TX)；
- (8) 激活 DMA 通道。

当 DMA 传输完成后，会将 DMA_CHENREG 寄存器的 CH_EN_x 位清 0。

SSP DMA 接收过程：

- (1) 将寄存器 SSP_DMACR 中的 RXDMAE 位配置为使能；
- (2) 将寄存器 SSP_DR 地址配置为 DMA 的源地址；
- (3) 将数据接收的内存地址配置为 DMA 的目的地址；
- (4) 配置 DMA 的 SRC_TR_WIDTH 和 DES_TR_WIDTH 为 0 (数据位宽为 8bit)；
- (5) 配置 DMA 的 SRC_MSIZE 和 DEST_MSIZE 为 1 (burst length 为 4)；
- (6) 配置 DMA 的数据传输总长度；
- (7) 配置 DMA 的 handshake 类型为对应 SSP 的 RX 类型 (如 SSP0 为 DMA_HANDSHAKE_SSP_0_RX)；
- (8) 激活 DMA 通道。

当 DMA 传输完成后，会将 DMA_CHENREG 寄存器的 CH_EN_x 位清 0。

14.3.5 Interrupts

SSP 主要有四个中断：SSP RX 中断，SSP TX 中断，SSP RX OVERRUN 中断和 SSP RX TIMEOUT。

1. SSP RX 中断

当 SSP RX FIFO 中有大于等于 4 个数据时触发。

2. SSP TX 中断

当 SSP TX FIFO 中有小于等于 4 个数据时触发。

3. SSP RX Overrun 中断

当 SSP RX FIFO 已满，继续收到数据时触发。

4. SSP RX Timeout 中断

当 SSP RX FIFO 不为空，但是 SSP 在 32bit 传输周期中未继续收到数据时触发。

14.4 SSP Registers

SSP0 寄存器基地址: 0x40006000

SSP1 寄存器基地址: 0x40012000

SSP2 寄存器基地址: 0x40013000

Table 14-1 SSP Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
SSP_CR0	0x00	控制寄存器 0
SSP_CR1	0x04	控制寄存器 1
SSP_DR	0x08	数据寄存器
SSP_SR	0x0C	状态寄存器
SSP_CPSR	0x10	时钟分频寄存器
SSP_IMSC	0x14	中断设置寄存器
SSP_RIS	0x18	原始中断状态寄存器
SSP_MIS	0x1C	屏蔽中断状态寄存器
SSP_ICR	0x20	中断清除寄存器
SSP_DMACR	0x24	DMA 控制寄存器

14.4.1 SSP_CR0

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-16	15-8	7	6	5-4	3-0
RESERVED	SCR	SPH	SPO	FRF	DSS
r	r/w	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-16 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 15-8 SCR: 串行时钟速率, 用于设置 SSP 传输的数据速率。

$$F_{SSPCLKOUT} = \frac{F_{SSPCLK}}{CPSDVR \times (1+SCR)}$$

SSP 的数据速率计算公式如上, 其中 CPSDVR 是取值 2 到 254 的偶数。

位 7 SPH: SSP 相位设置, 仅应用于 Motorola SPI 格式。

位 6 SPO: SSP 极性设置, 仅应用于 Motorola SPI 格式。

位 5-4 FRF: SSP 帧格式设置。

- 0: Motorola SPI 格式
- 1: Texas Instruments SPI 格式
- 2: National Semiconductor Microwire 格式
- 3: 保留

位 3-0 DSS: 数据位宽设置。

- 0: 保留
- 1: 保留
- 2: 保留
- 3: 4 bit
- 4: 5 bit
- 5: 6 bit
- 6: 7 bit
- 7: 8 bit
- 8: 9 bit
- 9: 10 bit
- 10: 11 bit
- 11: 12 bit
- 12: 13 bit
- 13: 14 bit
- 14: 15 bit
- 15: 16 bit

14.4.2 SSP_CR1

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	SOD	MS	SSE	LBM
r	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 SOD: 从模式输出禁止。

- 0: 从模式下, SSP 可以输出
- 1: 从模式下, SSP 不可输出

位 2 MS: 主从模式选择。

- 0: 主模式
- 1: 从模式

位 1 SSE: SSP 使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 LBM: 回环模式。

- 0: 正常模式
- 1: 回环模式

14.4.3 SSP_DR

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	DATA
r	r/w

位 31-16 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 15-0 DATA: SSP TX/RX 数据。

14.4.4 SSP_SR

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000003

31-5	4	3	2	1	0
RESERVED	BSY	RFF	RNE	TNF	TFE
r	r	r	r	r	r

位 31-5 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 4 BSY: SSP 忙标识。

- 0: SSP 空闲
- 1: SSP 正在传输中

位 3 RFF: RX FIFO 满标识。

- 0: RX FIFO 未满
- 1: RX FIFO 满

位 2 RNE: RX FIFO 非空标识。

- 0: RX FIFO 为空
- 1: RX FIFO 不为空

位 1 TNF: TX FIFO 非满标识。

- 0: TX FIFO 满
- 1: TX FIFO 未满

位 0 TFE: TX FIFO 空标识。

- 0: TX FIFO 不为空
- 1: TX FIFO 为空

14.4.5 SSP_CPSR

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	CPSDVS
r	r/w

位 31-8 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 7-0 CPSDVS: 时钟分频因子, 必须为 2-254 之间的偶数。

14.4.6 SSP_IMSC

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	TXIM	RXIM	RTIM	RORIM
r	r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 TXIM: TX 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 TX 中断
- 1: 允许产生 TX 中断

位 2 RXIM: RX 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 RX 中断
- 1: 允许产生 RX 中断

位 1 RTIM: RX TIMEOUT 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 RX TIMEOUT 中断
- 1: 允许产生 RX TIMEOUT 中断

位 0 RORIM: RX OVERRUN 中断屏蔽位。

- 0: 不允许产生 RX OVERRUN 中断
- 1: 允许产生 RX OVERRUN 中断

14.4.7 SSP_RIS

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000008

31-4	3	2	1	0
RESERVED	TXRIS	RXRIS	RTRIS	RORRIS
r	r	r	r	r

位 31-4 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 3 TXRIS: TX 原始中断状态。

位 2 RXRIS: RX 原始中断状态。

位 1 RTRIS: RX TIMEOUT 原始中断状态。

位 0 RORRIS: RX OVERRUN 原始中断状态。

14.4.8 SSP_MIS

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	TXMIS	RXMIS	RTMIS	RORMIS
r	r	r	r	r

位 31-4 **RESERVED**: 保留, 不能修改。

位 3 **TXMIS**: TX 屏蔽中断状态。

位 2 **RXMIS**: RX 屏蔽中断状态。

位 1 **RTMIS**: RX TIMEOUT 屏蔽中断状态。

位 0 **RORMIS**: RX OVERRUN 屏蔽中断状态。

14.4.9 SSP_ICR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-2	1	0
RESERVED	RTIC	RORIC
r	w	w

位 31-2 **RESERVED**: 保留, 不能修改。

位 1 **RTIC**: RX TIMEOUT 中断清除, 写 1 清除, 写 0 无效。

位 0 **RORIC**: RX OVERRUN 中断清除, 写 1 清除, 写 0 无效。

14.4.10 SSP_DMCR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-2	1	0
RESERVED	TXDMAE	RXDMAE
r	r/w	r/w

位 31-2 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 1 TXDMAE: DMA TX 使能。

- 0: 关闭 DMA TX
- 1: 使能 DMA TX

位 0 RXDMAE: DMA RX 使能。

- 0: 关闭 DMA RX
- 1: 使能 DMA RX

15.

I2C

15.1 Introduction

I2C 总线接口单元支持主机模式和从机模式。SDA 为数据传输线，SCL 为参考时钟线。支持多主机和总线仲裁功能。支持 100Kbps 标准速率模式，和 400Kbps 快速模式。支持 FIFO 模式，发送 FIFO 深度 8，接收 FIFO 深度 16，FIFO 的读写指针可配。

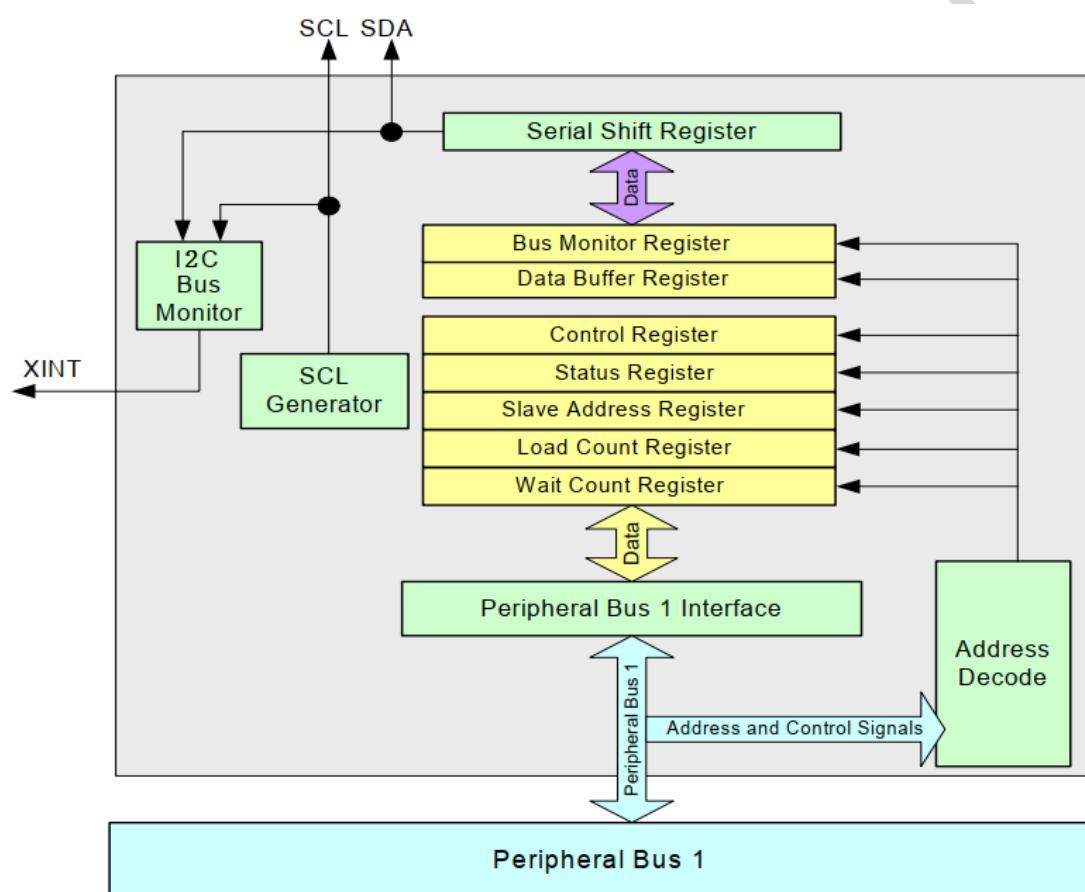


Figure 15-1 I2C Block Diagram

15.2 Start and Stop Conditions

Start 条件：当 SCL 为高时，SDA 从高跳变为低则产生 Start 条件。

Stop 条件：当 SCL 为高时，SDA 从低跳变为高则产生 Stop 条件。

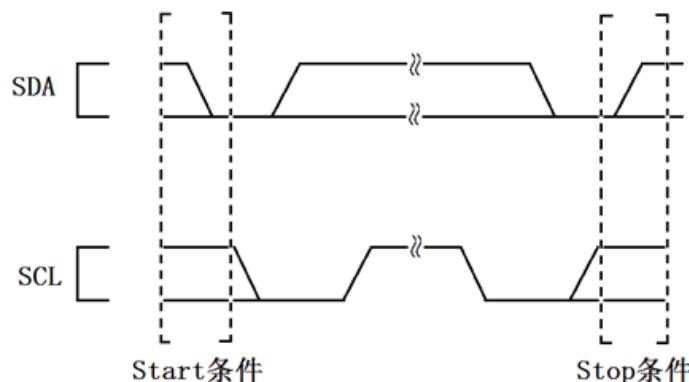


Figure 15-2 SDA and SCL Signals During Start and Stop Conditions

通过配置 I2Cx_CR{START} 和 I2Cx_CR{STOP} 来开始一个字节的传输，或者产生 Start、Repeated Start 和 Stop 条件。

Table 15-1 Start and Stop Conditions

Start 位	Stop 位	条件	描述
0	0	无 Start 和 Stop	当有多个数据字节将要被传输的时候，I2C 不会发送 Start 或者 Stop 条件
0	1	Start 或 Repeated Start	I2C 发送一个 Start 条件然后再发送 I2Cx_DBR 内的 8 位数据。Start 发送前，I2Cx_DBR 必须要包含 7 位的从地址和 1 位的 R/nW。 Repeated Start 条件，I2Cx_DBR 包含目标从设备地址和 R/nW 位，这允许主机在不释放总线的情况下进行多次传输。 接口停留在主机发送模式用于写，切换到主机接收模式用于读。
1	x	Stop 条件	在主机发送模式，I2Cx_DBR 内的 8 位数据发送完成之后在总线上发送一个 Stop 条件。 在主机接收模式，I2Cx_CR{ACKNAK}必需置 1 用来发送一个 NAK 脉冲，接收的数据被存入 I2Cx_DBR 寄存器，然后在总线上发送一个 Stop 条件。

1. Start 条件

Start 条件和 I2Cx_DBR 内的数据在 I2Cx_CR{TB}被置 1 后开始发送。写请求，I2C 总线停留在主机发送模式，读请求将停留在主机接收模式。Repeated Start 条件，改变读写或者

目标从设备地址, I2Cx_DBR 将包含更新的从设备地址和 R/nW 位。

I2C 不会清除 Start 条件。如果在开始发送 Start 条件的时候丢失总线仲裁, I2C 会在总线空闲的时候重新尝试发送一个 Start 条件。

2. 无 Start 或者 Stop 条件

当 I2C 在发送多个数据字节的时候, I2Cx_CR{START}=0, I2Cx_CR{STOP}=0, 此时无 Start 或者 Stop 条件。软件写数据字节, I2C 将 I2Cx_SR{ITE}置 1 并且清除 I2Cx_CR{TB}。软件继续写一个新的字节到 I2Cx_DBR 寄存器, 并且把 I2Cx_CR{TB}置 1, 开始一个新的字节发送。这个过程一直继续, 直到软件把 I2Cx_CR{START}或者 I2Cx_CR{STOP}置 1, I2C 在发送完一个 Start、Stop 或 Repeated Start 条件后, I2Cx_CR{START} 和 I2Cx_CR{STOP}不会被自动清 0。

在每个字节与 ACK/NAK 被发送完成后, I2C 一直将 SCL 拉低等待, 直到 I2Cx_CR{TB}被置 1。

3. 停止条件

停止条件结束一次数据传输。在主机发送模式, I2Cx_CR{STOP}和 I2Cx_CR{TB}必须置 1 来开始最后一个字节的传输。在主机接收模式, I2Cx_CR{ACKNAK}、I2Cx_CR{STOP}和 I2Cx_CR{TB}必须置 1 来开始最后一个字节的接收。Stop 条件发送完成之后, 软件必须把 I2Cx_CR{STOP}清 0。

15.3 Data Transfer Sequence

I2C 以 1 字节递增的方式传输数据, 遵循以下顺序:

1. Start
2. 7 位从机地址
3. R/nW 位
4. Acknowledge
5. 8 位数据
6. Acknowledge
7. 重复步骤 5 和步骤 6
8. Repeated Start (重复步骤 1) 或 Stop

15.4 Data and Addressing

I2C 数据 Buffer 寄存器 I2Cx_DBR 和 I2C 从地址寄存器 I2Cx_SAR 管理数据和从机寻址。I2Cx_DBR 包含 1 字节数据或者 7 位目标从机地址和 1 位 R/nW。I2Cx_SAR 包含 I2C 单元自身的从机地址。I2C 接收完一个完整字节数据和 ACK 后将数据存入 I2Cx_DBR。发送时，CPU 将数据写入 I2Cx_DBR，当 I2Cx_CR{TB}置 1 后把数据发送到总线上。

1. 主机或者从机发送模式：

- (1) 将数据写入 I2Cx_DBR 寄存器开始一次主机事务，或者在 I2Cx_SR{ITE} 置 1 后发送下一个字节。
- (2) 当 I2Cx_CR{TB} 置 1 后发送 I2Cx_DBR 中的数据。
- (3) 如果使能了 I2Cx_CR{ITEIE}，在发送完一个字节和 ACK 后会触发 I2Cx_DBR 空中断。
- (4) 在 CPU 写 I2Cx_DBR 寄存器前，当 I2C 已准备好发送下一个字节，且无 Stop 条件，I2C 处于等待状态，直到 CPU 写 I2Cx_DBR 寄存器并且把 I2Cx_CR{TB} 置 1。

注意：在 FIFO 模式，以 TX FIFO 替代 I2Cx_DBR。

2. 主机或者从机接收模式：

- (1) 当一个完整字节数据被接收后（使能 I2Cx_CR{DRFIE}，触发 I2Cx_DBR 接收满中断，I2Cx_SR{IRF} 被置 1），CPU 读 I2Cx_DBR 寄存器取回数据。
- (2) 当 ACK 完成后，I2C 将数据从位移寄存器传输到 I2Cx_DBR 寄存器。
- (3) I2C 处于等待模式，直到 I2Cx_DBR 寄存器被 CPU 读取。
- (4) CPU 读取 I2Cx_DBR 寄存器之后，I2C 更新 I2Cx_CR{ACKNAK}位和 I2Cx_CR{TB} 位，允许下一字节的传输。

注意：在 FIFO 模式，以 RX FIFO 替代 I2Cx_DBR。

3. 从机寻址：

作为主机设备，I2C 必须要构建和发送一次事务的第一个字节。这个字节由 7 位的从机地址和 1 位的 R/nW 组成。第一个字节的发送必须要得到从设备的 ACK 响应。如果是写事务，I2C 保持在主机发送模式，同时从机保持在接收模式。如果是读事务，I2C 在收到 ACK 后马上切换到主机接收模式，同时从机切换到发送模式。如果收到 NAK，I2C 自动发送 Stop 条件并且把 I2Cx_SR{BED}置 1 来中止当前事务。

15.5 Acknowledge

每一个字节的传输必须伴随 ACK，由接收的主机或者从机产生。发送方必须释放 SDA 线给接收方传输 ACK 脉冲。

在主机发送模式，如果目标接收从机未产生 ACK，SDA 线保持高电平指示一个 NAK。缺少 ACK 导致 I2C 将 I2Cx_SR{BED}置 1 并产生中断，I2C 自动产生 Stop 条件并且中止传输。

在主机接收模式，I2C 发送 NAK 给发送从机通知从机停止发送数据，I2Cx_CR{ACKNAK}控制总线上 ACK/NAK 的产生。按照 I2C 协议的规定，主机接收模式 NAK 不会将 I2Cx_SR{BED}置 1。I2C 从总线上每接收一个字节会自动发送 ACK，在接收到最后一个字节之前软件必须将 I2Cx_CR{ACKNAK}置 1 来发送 NAK。NAK 在最后一个字节被传输后发送，告知最后一个字节被发送完成。

在从机接收模式，I2C 自动对自身从机地址进行 ACK 响应，不论 I2Cx_CR{ACKNAK}是否被置 1。在从机模式，I2C 自动在接收到的每一个字节数据后进行 ACK 响应，不论 I2Cx_CR 寄存器的 ACKNAK 位是否被置 1。

在从机发送模式，接收 NAK 意味着当前这次传输的最后一个字节被发送完成。主机接着发送一个 Stop 条件或者 Repeated Start 条件。I2Cx_SR{UB}保持为 1 直到一个 Stop 条件或者 Repeated Start 条件被接收到。

15.6 Arbitration

为兼容多主机，需要总线仲裁功能。总线仲裁用于在最小 I2C Start 条件时间内有 2 个或者更多主机同时产生 Start 条件的情形。

仲裁可以持续一段长的时间。如果从机地址和 R/nW 位一致的话，仲裁移到数据阶段。由于 I2C 总线的“线与”属性，如果 2 个或者所有主机输出同样的总线状态，不会丢失数据。如果地址，或者 R/nW 位，或者数据不同，转变到高状态的主机（主机数据与 SDA 线不同）丢失仲裁，并且结束数据传输，将 I2Cx_SR{ALD}置 1，返回空闲状态。

在 FIFO 模式，丢失仲裁的时候软件必须清空 FIFO。这可以通过清空发送和接收 FIFO 的读写指针寄存器来实现。

15.7 I2C Master Mode

当软件开始执行读或者写操作，I2C 从默认的从机接收模式切换到主机发送模式。Start 条件之后跟随着 7 位的从机地址和 1 位的 R/nW。

当接收到 ACK 后，I2C 进入以下两种模式之一：

- 主机发送模式-写数据
- 主机接收模式-读数据

CPU 写 I2Cx_CR 寄存器来开始一次主机事务。

Table 15-2 Master Transactions

主机动作	主机操作	定义
产生时钟输出	主机发送 主机接收	<ul style="list-style-type: none">• 主机驱动 SCL 线• I2Cx_CR{SCLE} 和 I2Cx_CR{UE} 必须置 1
写目标从机地址到 I2Cx_DB[7:1]	主机发送 主机接收	<ul style="list-style-type: none">• CPU 在使能 Start 条件前写 I2Cx_DB[7:1]• 前 7 个位在 Start 条件之后发送
写 R/nW 位到 I2Cx_DB[0]	主机发送 主机接收	<ul style="list-style-type: none">• CPU 把 R/nW 控制位写入 I2Cx_DB[0] 的最低位• 若 R/nW 为低则主机保持发送模式，若 R/nW 为高则主机切换到接收模式
发送 Start 条件	主机发送 主机接收	<p>在 7 位目标从机地址和 1 位 R/nW 写入 I2Cx_DB[7:1] 之后，</p> <ul style="list-style-type: none">• 软件把 I2Cx_CR{START} 置 1• 软件把 I2Cx_CR{TB} 置 1 开始发送 Start 条件
开始第一个字节传输	主机发送 主机接收	<ul style="list-style-type: none">• CPU 写一个字节到 I2Cx_DB[7:1] 寄存器• 软件把 I2Cx_CR{TB} 置 1，开始这个字节的发送• 发送完成之后，I2Cx_CR{TB} 被清 0，I2Cx_SR{ITE} 被置 1
总线仲裁	主机发送 主机接收	<p>如果在同一个时钟周期内有多个主机在总线上发送了 Start 条件，那么总线仲裁必须产生，</p> <ul style="list-style-type: none">• 只要有需要，I2C 仲裁就会产生。总线仲裁发生在目标从机地址和 R/nW 位，以及数据传输阶段，直到除 1 个主机之外的主机都丢失总线。数据不会丢失。• 如果丢失仲裁，I2Cx_SR{ALD} 会被置 1，I2C 切换到从机接收模式。• 如果在发送目标从机地址的时候丢失仲裁，I2C 会在总线空闲的时候再次尝试重发。
写一个字节到 I2Cx_DB[7:1]	仅主机发送	<ul style="list-style-type: none">• 如果 I2Cx_SR{ITE} 被置 1 并且 I2Cx_CR{TB} 被清 0，当 I2Cx_DB[7:1] 空中断被使能，那么中断产生。• CPU 写一个字节到 I2Cx_DB[7:1] 寄存器，并且根据需要设置合适的 Start/Stop 条件组合，然后把 I2Cx_CR{TB} 置 1

		1 发送数据。数据的 8 个位被从位移寄存器搬到串行总线上。若发送前 I2Cx_CR{STOP} 置 1，那么在数据的 8 个位传输完成之后会跟随一个 Stop 条件。
等待接收从机 ACK	仅主机发送	作为发送方，主机产生 ACK 的时钟，并且将 SDA 线释放给接收的从机发送 ACK。
从 I2Cx_DBR 读取一个字节	仅主机接收	<p>在 I2Cx_CR{ACKNAK} 被读取之后，位移寄存器内的 8 位数据被搬到 I2Cx_DBR 寄存器，</p> <ul style="list-style-type: none">当 I2Cx_SR{IRF} 被置 1 且 I2Cx_CR{TB} 被清 0 时，CPU 读取 I2Cx_DBR 寄存器。可以使能 I2Cx_DBR 寄存器接收满中断通知 CPU。当 I2Cx_DBR 被读取完，如果 I2Cx_SR{ACKNAK} 被清 0（代表 ACK），软件必须把 I2Cx_CR{ACKNAK} 清 0 并且把 I2Cx_CR{TB} 置 1 来开始下一个字节的读取。如果 I2Cx_SR{ACKNAK} 被置 1（代表 NAK），I2Cx_CR{TB} 被清除，I2Cx_CR{STOP} 被置 1，且 I2Cx_SR{UB} 被置 1，最后一个字节已经被读取到 I2Cx_DBR 寄存器，I2C 正在发送 Stop 条件。如果 I2Cx_SR{ACKNAK} 被置 1（代表 NAK），并且 I2Cx_CR{TB} 被清 0，但是 I2Cx_CR{STOP} 被清 0，软件有两个选择：<ol style="list-style-type: none">把 I2Cx_CR{START} 置 1，将新的目标从机地址写入 I2Cx_DBR，把 I2Cx_CR{TB} 置 1，发送一个 Repeated Start 条件。把 I2Cx_CR{MA} 置 1，并且保持 I2Cx_CR{TB} 为 0，仅发送一个 Stop 条件。
发送 ACK 到发送从机	仅主机接收	<ul style="list-style-type: none">作为接收主机一方，在 ACK 期间，产生 ACK 时钟，并且驱动 SDA 线如果下一个字节为最后一个事务，软件需要把 I2Cx_CR{ACKNAK} 置 1 来产生 NAK。
产生 Repeated Start 条件	主机发送 主机接收	<p>使用 Repeated Start 代替 Stop 条件可以在不释放总线的情况下继续新的传输</p> <ul style="list-style-type: none">Repeated Start 条件在最后一个字节数据被传输后产生软件必须把 7 位的目标从机地址和 1 位的 R/nW 位写入 I2Cx_DBR 寄存器，然后把 I2Cx_CR{START} 置 1，再把 I2Cx_CR{TB} 置 1
产生 Stop 条件	主机发送 主机接收	<ul style="list-style-type: none">Stop 条件在最后一个字节数据被传输后产生I2Cx_CR{STOP} 要在最后一个字节被传输前置 1

15.8 FIFO Mode

FIFO 模式只能在主机模式被使用。

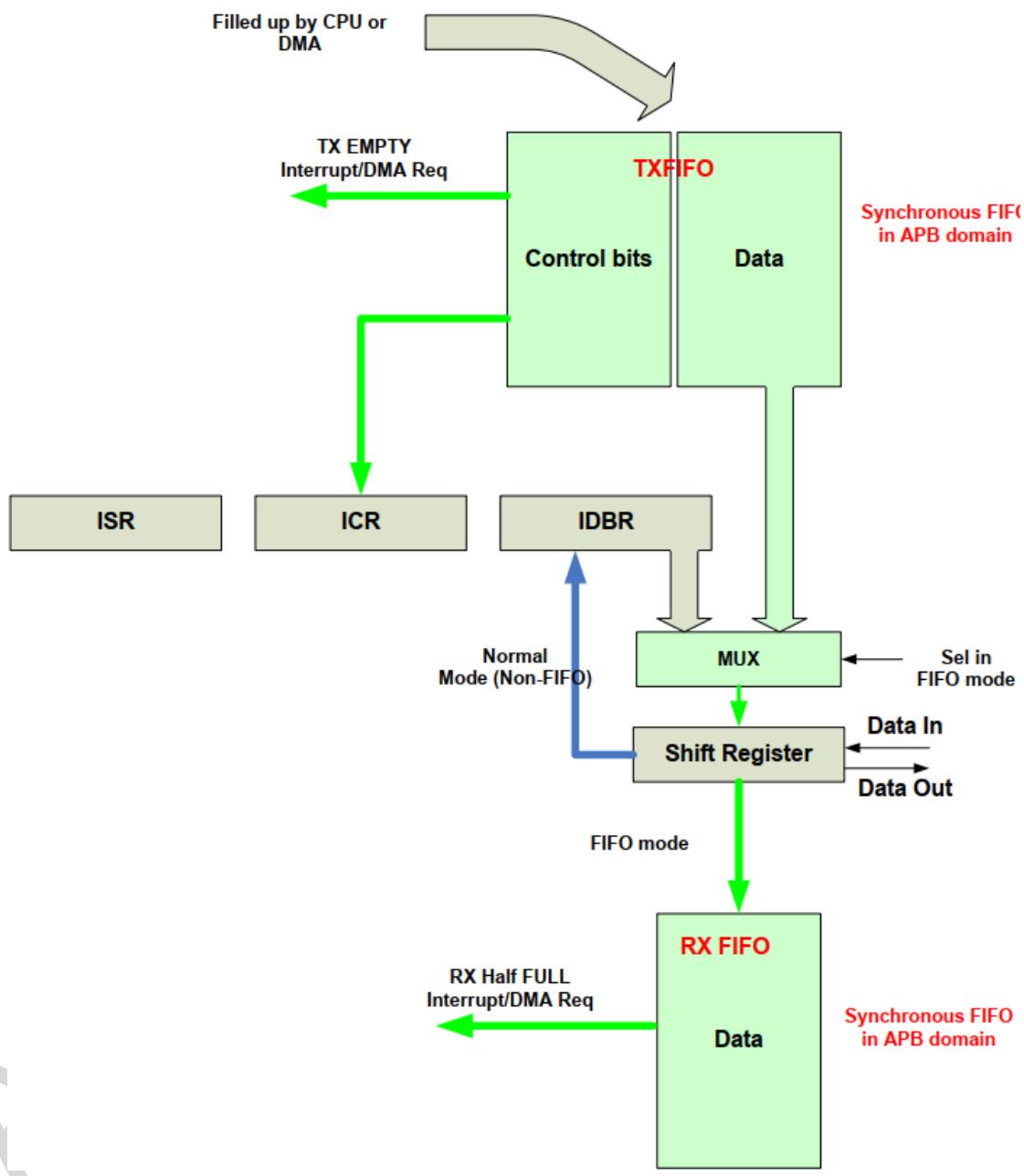


Figure 15-3 FIFO Mode Block Diagram

FIFO 模式可以用于发送和接收，以帮助减少 I2Cx_DBR 寄存器空中断和满中断，FIFO 允许读取和写入多个字节而不需要在每个字节操作之后中断 CPU。

DMA 被用于改善传输长度超过 8 个字节数据的 I2C 事务，整个事务可用 DMA 的方式完成，而不用产生多次 FIFO 中断。

FIFO 模式向下兼容普通模式，通过把 I2Cx_CR{FIFO_EN}清 0 来禁用 FIFO 模式。

发送 FIFO 的宽度为 12 位，4 个控制位，8 个数据位，深度为 8。4 个控制位为 I2Cx_CR[3:0]，这是发送每个字节所必须的控制位。当一个字节被传输之后，新的字节从 TX FIFO 拷贝到位移寄存器，控制位被拷贝到 I2Cx_CR[3:0]。这个字节现在被传输，持续循环直到 Stop 条件产生。

接收 FIFO 为宽度为 8 位，用于保存接收到的数据，深度为 16。每个字节的控制位与一个空数据被保存到 TX FIFO 的相应位置。当接收 FIFO 半满，会产生 FIFO 半满中断或者 DMA 请求，将 FIFO 中的数据读出。

为支持 FIFO 功能，同时完整利用 FIFO 的容量，需要配置以下状态和控制位：

- (1) I2Cx_CR{FIFO_EN} 置 1 使能 FIFO 模式
- (2) I2Cx_CR{TXBEGIN} 置 1 开始事务
- (3) 使能 I2Cx_CR[31:27] 的 FIFO 相关中断位，可通过 I2Cx_SR[31:27] 查询相应中断状态
- (4) 每次事务完成之后（Stop 条件发送完）触发 TXDONE 中断
- (5) I2Cx_CR{DMA_EN} 用来使能/禁用 DMA 模式

在 DMA 模式，I2Cx_CR[31:28] 相关的 FIFO 中断必须禁用，同时 I2Cx_CR{DMA_EN} 置 1。这样，所有 DMA 请求被发送到 DMA，而不是 CPU。I2Cx_CR{TXDONE_IE} 在 FIFO 模式和 DMA 模式都需要置 1，用来通知 CPU 事务的结束。

15.9 I2C Slave Mode

Table 15-3 Slave Transactions

从机动作	从机操作	定义
从机接收（默认模式）	仅从机接收	<ul style="list-style-type: none"> I2C 监视所有从机地址事务 I2Cx_CR{UE} 必须置 1 I2C 监视总线上的 Start 条件。若检测到 Start 条件，接口读取前 8 位数据，并把前 7 位与自身从机地址做比较，若匹配则响应 ACK 若首字节的第 8 位 (R/nW) 为低，那么 I2C 保持在从机接收模式，并把 I2Cx_SR{SAD} 清 0。若 R/nW 为高，I2C 切换到从机发送模式，并把 I2Cx_SR{SAD} 置 1
设置从机地址检测位	从机接收 从机发送	<ul style="list-style-type: none"> 用来指示接口检测到匹配的 I2C 寻址 若使能 I2Cx_CR{SADIE}，在匹配的从机地址被接收和 ACK 响应之后，中断产生，I2Cx_SR{SAD} 置 1
从 I2Cx_DBR 读取 1 个字节	仅从机接收	<ul style="list-style-type: none"> 8 位数据从总线上读取到位移寄存器，在整个字节被接收完成和 ACK/NAK 完成之后，位移寄存器内的数据被搬到 I2Cx_DBR 寄存器 当 I2Cx_SR{IRF} 置 1，且 I2Cx_CR{TB} 清 0，若使能 I2Cx_CR{DRFIE}，I2Cx_DBR 接收满中断产生 软件从 I2Cx_DBR 读取数据，并根据需要配置 I2Cx_CR{ACKNAK}，把 I2Cx_CR{TB} 置 1，这个操作使从机退出等待模式，接续接收主机的数据
响应 ACK 到发送主机	仅从机接收	<ul style="list-style-type: none"> 作为接收从机，I2C 在 SCL 为高的时候将 SDA 线拉低产生 ACK ACK/NAK 由 I2Cx_CR{ACKNAK} 控制
写 1 个字节到 I2Cx_DBR	仅从机发送	<ul style="list-style-type: none"> I2Cx_SR{ITE} 置 1，I2Cx_CR{TB} 清 0，若使能 I2Cx_CR{ITEIE} 中断，I2Cx_DBR 发送空中断产生 软件把数据写入 I2Cx_DBR 寄存器，然后把 I2Cx_CR{TB} 置 1 开始数据的发送
等待接收主机的 ACK	仅从机发送	作为发送从机，I2C 释放 SDA 线等待接收主机拉低响应 ACK

15.10 Clock and Reset

每个 I2C 接口都有独立的 APB 总线时钟和独立的 APB 总线复位。

复位前软件必须保证 I2Cx_CR{UE} 为 0，并且复位后保证总线在空闲状态 (I2Cx_SR{IBB} 为 0)。Reset 时，除 I2Cx_SAR 寄存器之外的所有寄存器均恢复到默认的复位状态，I2Cx_SAR 不受复位影响。

复位操作顺序：

1. 将 I2Cx_CR{UR} 置 1，并把 I2Cx_CR 寄存器的其余位清 0
2. 将 I2Cx_SR 寄存器清 0
3. 将 I2Cx_CR{UR} 清 0

15.11 Interrupts

通过 I2Cx_CR 配置中断使能，查询 I2Cx_SR 相应位可以获取中断状态。

15.12 DMA

通过 I2Cx_CR{DMA_EN} 使能 DMA，支持发送和接收。

15.13 I2C Registers

I2C0 基地址: 0x40007000

I2C1 基地址: 0x40014000

I2C2 基地址: 0x40015000

Table 15-4 I2C Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
I2Cx_CR	0x00	控制寄存器
I2Cx_SR	0x04	状态寄存器
I2Cx_SAR	0x08	从地址寄存器
I2Cx_DBR	0x0C	数据 Buffer 寄存器
I2Cx_LCR	0x10	加载计数寄存器
I2Cx_WCR	0x14	等待计数寄存器
I2Cx_RST_CYCL	0x18	复位周期寄存器
I2Cx_BMR	0x1C	总线监视寄存器
I2Cx_WFIFO	0x20	发送 FIFO 寄存器
I2Cx_WFIFO_WPTR	0x24	发送 FIFO 写指针寄存器
I2Cx_WFIFO_RPTR	0x28	发送 FIFO 读指针寄存器
I2Cx_RFIFO	0x2C	接收 FIFO 寄存器
I2Cx_RFIFO_WPTR	0x30	接收 FIFO 写指针寄存器
I2Cx_RFIFO_RPTR	0x34	接收 FIFO 读指针寄存器
I2Cx_RESV[2]	0x38	4 x 2 字节保留
I2Cx_WFIFO_STATUS	0x40	写 FIFO 状态寄存器
I2Cx_RFIFO_STATUS	0x44	读 FIFO 状态寄存器

15.13.1 I2Cx_CR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x00

复位值: 0x000000200

31	30	29	28	27	26	25	24
RXOV_IE	RXF_IE	RXHF_IE	TXE_IE	TXDONE_IE	MSDE	MSDIE	SSDIE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
23	22	21	20	19	18	17-16	
SADIE	BEIE	RESERVED	DRFIE	ITEIE	ALDIE	RESERVED	
rw-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h	
15	14	13	12	11	10	9-8	
RESERVED	UE	SCLE	MA	IBRR	UR	MODE	
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-2h	
7	6	5	4	3	2	1	0
DMA_EN	RESERVED	FIFOEN	TXBEGIN	TB	ACKNAK	STOP	START
rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31 RXOV_IE: 接收 FIFO overrun 中断使能。

- 0: 禁用接收 FIFO overrun 中断
- 1: 使能接收 FIFO overrun 中断

位 30 RXF_IE: 接收 FIFO 满中断使能。

- 0: 禁用接收 FIFO 满中断
- 1: 使能接收 FIFO 满中断

位 29 RXHF_IE: 接收 FIFO 半满中断使能。

- 0: 禁用接收 FIFO 半满中断
- 1: 使能接收 FIFO 半满中断

位 28 TXE_IE: 发送 FIFO 空中断使能。

- 0: 禁用发送 FIFO 空中断
- 1: 使能发送 FIFO 空中断

位 27 TXDONE_IE: 事务完成中断使能。

- 0: 禁用事务完成中断
- 1: 使能事务完成中断

位 26 MSDE: 主机停止检测使能。

- 0: 禁用主机停止检测功能
- 1: 使能主机停止检测功能

位 25 MSDIE: 主机停止检测中断使能。

- 0: 禁用主机停止检测中断
- 1: 使能主机停止检测中断

位 24 SSDIE: 从机停止检测中断使能。

- 0: 禁用从机停止检测中断
- 1: 使能从机停止检测中断

位 23 SADIE: 从机地址检测中断使能。

- 0: 禁用从机地址检测中断
- 1: 使能从机地址检测中断

位 22 BEIE: 总线错误中断使能。

- 0: 禁用总线错误中断
- 1: 使能总线错误中断

位 21 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 20 DRFIE: I2Cx_DBR 接收满中断使能。

- 0: 禁用 I2Cx_DBR 接收满中断
- 1: 使能 I2Cx_DBR 接收满中断

位 19 ITEIE: I2Cx_DBR 发送空中断使能。

- 0: 禁用 I2Cx_DBR 发送空中断
- 1: 使能 I2Cx_DBR 发送空中断

位 18 ALDIE: 仲裁丢失检测中断使能。

- 0: 禁用仲裁丢失检测中断
- 1: 使能仲裁丢失检测中断

位 17-15 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 14 UE: I2C 接口单元使能。

- 0: 禁用 I2C 接口单元
- 1: 使能 I2C 接口单元, 默认为从机接收模式

软件必须保证在使能 I2C 接口单元前总线为空闲状态, 并且在置 1 或者清 0 该位前使能 I2C 内部时钟。

位 13 SCLE: SCL 使能。

- 0: 禁用 SCL 线
- 1: 使能主模式 I2C 时钟输出

位 12 MA: 主机中止。

用于 Master 模式产生 Stop 条件。

- 0: STOP 为 1 产生 Stop 条件
- 1: 产生 Stop 条件无需发送数据

在主机发送模式, 当一个数据字节发送完成, TB 被清除, I2Cx_SR{ITE} 被置 1, 若没有更多的数据需要被发送, 可将 MA 置 1 产生 Stop 条件释放总线。在主机接收模式, 当 STOP 为 0, 发送 NAK 后, 且没有发送 Repeated Start 条件, 可将 MA 置 1 产生 Stop 条件释放总线。TB 必须保持为 0。

位 11 IBRR: 总线复位请求。

- 0: 无效
- 1: 总线复位, 该位自动清 0

位 10 UR: 单元复位。

- 0: 无效
- 1: I2C 单元复位

位 9-8 MODE: 主机总线时钟模式。

- 00: 标准模式, 100Kbps
- 01: 快速模式, 400Kbps

位 7 DMA_EN: DMA 使能。

- 0: 禁用 DMA 请求
- 1: 使能 DMA 请求

位 6 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 5 FIFOEN: FIFO 模式使能。

- 0: 禁用 FIFO 模式
- 1: 使能 FIFO 模式

位 4 TXBEGIN: 事务开始。

- 0: 无事务开始
- 1: 新的事务开始

该位在产生 Stop 条件后被硬件清 0, 软件需要在开始新的事务时置 1。

位 3 TB: 传输字节, 用来在总线上发送或者接收一个字节。

- 0: 一个字节收发完成后被清 0
- 1: 发送或者接收一个字节

I2C 单元会监视这个位来确定该字节是否收发完成。在主机或从机模式, 在一个字节包括 ACK 收发完成后, I2C 会一直将 SCL 拉低直到 TB 被置 1。

位 2 ACKNAK: 主机接收模式 ACK/NAK 控制位。

- 0: 接收完成一个字节后发送 ACK
- 1: 接收完成一个字节后发送 NAK

从机模式, 从地址匹配或者接收完成时, I2C 单元自动发送一个 ACK, 不论 ACKNAK 是否置 1。

位 1 STOP: 产生 Stop 条件。

- 0: 不产生 Stop 条件
- 1: 产生 Stop 条件

用来在主机模式传输完下一个字节后在总线上产生 Stop 条件。在主机接收模式, ACKNAK 必须与 STOP 位同时置 1。

位 0 START: 产生 Start 条件。

- 0: 不产生 Start 条件
- 1: 产生 Start 条件

用来在主机模式在总线上产生 Start 条件。

15.13.2 I2Cx_SR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31	30	29	28	27	26	25
RXOV	RXF	RXHF	TXE	TXDONE	MSD	RESERVED
rw1c-0h	rw1c-0h	rw1c-0h	rw1c-0h	rw1c-h	r1ch	r-0h
24	23	22	21	20	19	18
SSD	SAD	BED	RESERVED	IRF	ITE	ALD
rw1c-0h	rw1c-0h	rw1c-0h	r-0h	rw1c-0h	rw1c-0h	rw1c-0h
17	16	15	14	13-8	7-0	
RESERVED	IBB	UB	ACKNAK	RESERVED	RESERVED	
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	

位 31 RXOV: 接收 FIFO overrun 标志。

- 0: 接收 FIFO 未发生 overrun 中断
- 1: 接收 FIFO 发生 overrun, 写 1 清 0

位 30 RXF: 接收 FIFO 满标志。

- 0: 接收 FIFO 未满
- 1: 接收 FIFO 满, 写 1 清 0

位 29 RXHF: 接收 FIFO 半满标志。

- 0: 接收 FIFO 未半满
- 1: 接收 FIFO 半满, 写 1 清 0

位 28 TXE: 发送 FIFO 空标志。

- 0: 发送 FIFO 不为空
- 1: 发送 FIFO 空, 写 1 清 0

位 27 TXDONE: 事务完成标志, FIFO 模式使用。

- 0: 事务未完成
- 1: 事务完成, 写 1 清 0

位 26 MSD: 主机停止检测标志 (主模式有效)。

- 0: 未检测到主机停止
- 1: 检测到主机停止, 写 1 清 0

位 25 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 24 SSDIE: 从机停止检测标志。

- 0: 未检测到从机停止
- 1: 检测到从机停止, 写 1 清 0

位 23 SAD: 从机地址检测标志。

- 0: 无匹配的从机地址被检测到
- 1: 检测到匹配的从机地址, 写 1 清 0

位 22 BED: 总线错误标志。

- 0: 未检测到总线错误
- 1: 检测到总线错误, 写 1 清 0

两种情况下回产生该标志, 主机发送一个字节后未收到 ACK, 或者从机接收产生一个 NAK 脉冲。

位 21 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 20 IRF: I2Cx_DBR 接收满标志。

- 0: I2Cx_DBR 没有收到新的数据字节或者 I2C 总线处于空闲状态
- 1: I2Cx_DBR 收到一个新的数据字节, 写 1 清 0

位 19 ITE: I2Cx_DBR 发送空。

- 0: 数据仍在发送中
- 1: 总线发送完成一个数据字节, 写 1 清 0

位 18 ALD: 仲裁丢失标志, 多主机场景使用。

- 0: 获得仲裁, 或者未发生仲裁
- 1: 丢失仲裁, 写 1 清 0

位 17 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 16 IBB: 总线忙标志。

- 0: 总线空闲或者总线正在被 I2C 接口使用
- 1: 总线忙但是未被 I2C 接口使用

位 15 UB: I2C 接口单元忙标志。

- 0: I2C 接口单元空闲
- 1: I2C 接口单元忙

位 14 ACKNAK: ACK/NAK 状态标志。

- 0: 收到或发送完一个 ACK
- 1: 收到或发送完一个 NAK

在从机发送模式, 该位用于确定被发送的字节是否是最后一个。该位在每个字节的 ACK/NAK 信息被收到后都会更新。

位 13-0 RESERVED: 保留, 不可更改。

15.13.3 I2Cx_SAR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31-7	6-0
RESERVED	SLAVE_ADDRESS
r-0h	rw-0h

位 31-7 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 6-0 SLAVE_ADDRESS: 从地址, 从机模式使用。

15.13.4 I2Cx_DBR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	DATA_BUFFER
r-0h	rw-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 DATA_BUFFER: 收发数据 Buffer。

15.13.5 I2Cx_LCR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x10

复位值: 0x18183a7e

31-18	17-9	8-0
RESERVED	FLV	SLV
r-1818h	rw-1dh	rw-7eh

位 31-18 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 17-9 FLV: 主机快速时钟模式相位减幅器装载值。

位 8-0 SLV: 主机标准时钟模式相位减幅器装载值。

15.13.6 I2Cx_WCR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x14

复位值: 0x0000143a

31-5	4-0
RESERVED	COUNT
r-a1h	rw-1ah

位 31-5 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 4-0 COUNT: 快速与标准时钟模式 setup 与 hold 次数计数值。

15.13.7 I2Cx_RST_CYCL (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x18

复位值: 0x00000000

31-4	3-0
RESERVED	RST_CYC
r-0h	rw-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3-0 RST_CYC: 总线复位 SCL 周期计数。

15.13.8 I2Cx_BMR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x1C

复位值: 0x00000003

31-2	1	0
RESERVED	SCL	SDA
r-0h	r-1h	r-1h

位 31-2 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 1 SCL: SCL 引脚状态。

位 0 SDA: SDA 引脚状态。

15.13.9 I2Cx_WFIFO (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x20

复位值: 0x00000000

31-12	11-8	7-0
RESERVED	CONTROL	DATA
r-0h	w-0h	w-0h

位 31-12 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 11-8 CONTROL: 收发数据控制位。

位 7-0 DATA: 写事务发送数据和读事务空数据。

15.13.10 I2Cx_WFIFO_WPTR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x24

复位值: 0x00000000

31-4	3-0
RESERVED	DATA
r-0h	rw-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3-0 DATA: 发送 FIFO 软件写入位置指针。

15.13.11 I2Cx_WFIFO_RPTR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x28

复位值: 0x00000000

31-4	3-0
RESERVED	DATA
r-0h	rw-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3-0 DATA: 发送 FIFO 硬件读取位置指针。

15.13.12 I2Cx_RFIFO (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x2C

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	DATA
r-0h	r-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-0 DATA: 读事务接收数据。

15.13.13 I2Cx_RFIFO_WPTR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x30

复位值: 0x00000000

31-4	3-0
RESERVED	DATA
r-0h	r-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3-0 DATA: 接收 FIFO 硬件写入位置指针。

15.13.14 I2Cx_RFIFO_RPTR (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x34

复位值: 0x00000000

31-4	3-0
RESERVED	DATA
r-0h	r-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3-0 DATA: 接收 FIFO 软件读取位置指针。

15.13.15 I2Cx_WFIFO_STATUS (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x40

复位值: 0x00000000

31-16	15-9	8-1	0
RESERVED	WFIFO_SIZE	WFIFO_EMPTY	WFIFO_FULL
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-6 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 5-2 WFIFO_SIZE: 发送 FIFO 空间。

位 1 WFIFO_EMPTY: 发送 FIFO 空。

位 0 WFIFO_FULL: 发送 FIFO 满。

15.13.16 I2Cx_RFIFO_STATUS (x=0, 1, 2)

偏移量: 0x44

复位值: 0x00000000

31-24	23-16	15-8	7-4
RESERVED	RESERVED	RESERVED	RFIFO_SIZE
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h
3	2	1	0
RFIFO_EMPTY	RFIFO_FULL	RFIFO_HALFFULL	RFIFO_OVERRUN
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-8 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 7-4 RFIFO_SIZE: 接收 FIFO 空间。

位 3 RFIFO_EMPTY: 接收 FIFO 空。

位 2 RFIFO_FULL: 接收 FIFO 满。

位 1 RFIFO_HALFFULL: 接收 FIFO 半满。

位 0 RFIFO_OVERRUN: 接收 FIFO overrun。

16.

ADC

16.1 Introduction

12 位模数转换器 (Analog to Digital Converter)，支持 8 个外部通道，7 个内部通道，内部通道可采集 VBAT/3，最高支持 1M 采样率。支持单端和差分两种模式，单端量程 0.1V~1.1V，差分量程 -1.0~1.0V。可配置 16 个采样序列，支持连续、单次、非连续采样方式。支持软件触发和硬件触发，触发源可配。支持 DMA 请求和中断请求。

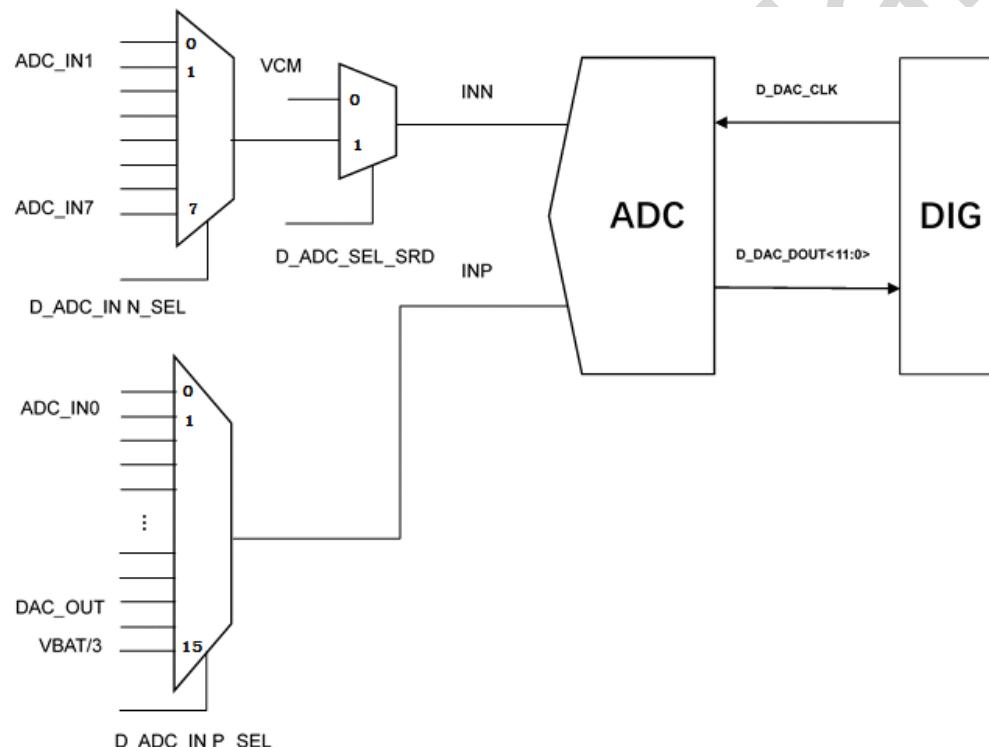


Figure 16-1 ADC Diagram

16.2 ADC Input Mode

支持配置为单端与差分模式。外部通道支持单端与差分模式，内部通道只支持单端模式。差分为固定组合，不支持随意配对，其中 0/1 通道为一组，2/3 通道为一组，4/5 通道为一组，6/7 通道为一组。单端和差分仅在采样阶段控制不同，保持阶段没有区别，最后的数据中差分输入最高位为符号位（11bit 数据位，1 个符号位），单端输入为 12bit 数据位，没有符号位。通过采样通道差分/单端选择寄存器 ADC_DIFFSEL 配置输入模式。

16.3 Sampling Channels

- **外部通道:** 8 个，单端模式各通道独立，差分模式则每两个通道为一组，不可拆分。
- **内部通道:** 7 个，包括 DAC 输出、内部 VRef、VDD/3 (电池电量)、Vts (内部温度传感器)、内部测试专用。内部通道不支持差分模式。

Table 16-1 ADC Sampling Channels

采样通道号	采样内容	备注
1	ADC_PAD_IN<0>	gpio11
2	ADC_PAD_IN<1>	gpio08
3	ADC_PAD_IN<2>	gpio05
4	ADC_PAD_IN<3>	gpio04
5	ADC_PAD_IN<4>	gpio50
6	ADC_PAD_IN<5>	gpio49
7	ADC_PAD_IN<6>	gpio48
8	ADC_PAD_IN<7>	gpio47
9	OPA0_ADC_OUT	
10	OPA1_ADC_OUT	
11	OPA2_ADC_OUT	
12	DCTEST_OUT	
13	TD_OUT_TEST	
14	DAC_CORE_AOUT	
15	VBAT31	

VBAT31 需要通过模拟部分 RESV1 寄存器的 D_VBAT_DIV3_EN 置位使能 VBAT/3 分压。这个通道名义为 VBAT 的 1/3 分压，精确值为 1/3.06。

16.4 Trigger Source

- **软件方式:** ADC_START 上升沿决定转换立即开始。
- **硬件方式:** 支持 Timer 与 IO 触发，10 个触发源供选择，可配置触发电平。

通过配置寄存器 ADC_CFGR 的 TRIG_SEL 位选择触发方式，通过配置 EXT_TRIG_SEL 位选择触发源。

16.5 Low-power Operation

ADC_DR 数据被读走或者 EOC 标志被清除后才能接收新的触发请求，可以防止 overrun，但可能 bypass 触发请求。

16.6 Overrun

控制 overrun 发生时，数据寄存器采样新数据或者保持。

16.7 Conversion Modes

通过 ADC_CFG{CONV_MODE} 配置采样模式：

支持采样序列配置，采样序列最多 16 个通道，单端和差分通道都可以配置。差分模式，采样序列仅配置 P 端即可。采样通道可以重复配置相同通道以决定每次序列多次采样该通道。通过通道采样序列控制寄存器 ADC_SEQR0 和 ADC_SEQR1 配置采样序列，每 4 位配置 1 个采样通道，两个 32 位寄存器共 64 位，最多可以配置 16 个采样通道。

- **连续采样：**一旦触发有效，则开始连续地转化选定的输入序列，每轮循环完成后自动开始新一轮循环，直到软件配置 stop。
- **单次采样：**每次触发执行一次采样序列循环，采样完成自动结束。
- **非连续采样：**序列中的每一次 ADC 转化都需要硬件或软件触发，如果一个序列完后，再次触发又从该序列的开头开始；而连续和单次模式，每次触发都会完成一个完整序列。

16.8 Voltage Reference

模拟部分 RST 寄存器的 D_ADC_SEL_VREF 位配置参考电压，清 0 配置为外部参考电压，置 1 配置为内部参考电压，默认为 1。

- **内部参考电压：**VR_{Ref}, 1.2V
- **外部参考电压：**VREFP/3, VREFP 不可超过 3.6V, 48PIN 内部 VREFP 与 VDDA 有连接

16.9 Data Buffer

1 个 12bit 的数据 buffer, 差分模式下最高位为符号位。

ADC 编码	差分模式意义	单端模式意义
1111_1111_1111	+Vref ⁽¹⁾	+Vref ⁽¹⁾
...
...
...
...
...
1000_0000_0001	+Vref/2048 ⁽¹⁾	+Vref/2+Vref/4096 ⁽¹⁾
1000_0000_0000	0	+Vref/2 ⁽¹⁾
0111_1111_1111	-Vref/2048 ⁽¹⁾	+Vref/2-Vref/4096 ⁽¹⁾
...
...
...
...
0000_0000_0000	-Vref ⁽¹⁾	0

⁽¹⁾ 为校准前从数据 buffer 读到的值。

差分模式的量程为 -1.0~1.0V, 单端模式的量程为 0.1~1.1V。为了纠正 ADC 模拟电路上的误差, 在出厂前会对 ASR6601 进行校准, 校准数据 Offset 和 Gain 存储在 Flash 中, 用户需要将从 ADC_DR 读到的数据做一个转换才能得到最终的 AD 值, 公式如下:

$$V = (V_{out} - \text{Offset}) / \text{Gain}$$

其中 Vout 为从数据 buffer 中读到的值。

16.10 DMA

采用 Request 与 Clear 方式, 数据 buf 为 1 个 12bit, 因此 Buffer 数据满则产生请求。通过 ADC_CFGR{DMA_EN} 配置。

16.11 Interrupts

ADC 中断包括单次转换完成 EOC, 序列转换完成 EOS, 溢出 OVERRUN。通过中断使能寄存器 ADC_IER 使能中断, 通过中断状态寄存器 ADC_ISR 查询中断。

16.12 Wakeup

支持 Sleep 模式中断唤醒与事件唤醒。

16.13 Clock and Reset

总线复位和工作时钟复位独立, 支持 APB 总线时钟, 可配置内部分频, 接口时钟来源, 包括 sys_clk、apb_x_pclk、pll_clk 和 rco48m_clk。

16.14 ADC Registers

基址地址: 0x40017000

Table 16-2 ADC Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
ADC_CR	0x00	控制寄存器
ADC_CFGR	0x04	配置寄存器
ADC_SEQR0	0x08	通道采样序列控制寄存器 0
ADC_SEQR1	0x0C	通道采样序列控制寄存器 1
ADC_DIFFSEL	0x10	采样通道差分/单端选择寄存器
ADC_ISR	0x14	中断和状态寄存器
ADC_IER	0x18	中断使能寄存器
ADC_DR	0x1C	数据寄存器

16.14.1 ADC_CR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-4	3	2	1	0
RESERVED	STOP	START	DIS	EN
r-0h	rw-0h	rw-0h	w-0h	rw-0h

位 31-4 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 3 STOP: ADC 转换停止控制。

- 写 0: 无效
- 写 1: 控制 ADC 转换强制停止, 读该位为 1 表示 STOP 的关闭动作正在执行

注意:

- 软件对该位写 1 来强制停止当前转换, 当前转换的数据会被丢弃, 扫描序列也会回到初始状态; 该位硬件自动清零。
- 软件查询到 START 关闭后等待 3 拍 ADCCLK 后才能再次配置 START; 或等待 1 拍 ADC_CFGR{CLK_DIV} 后才能配置 DIS 关闭 ADC 功能。
- 仅在 START=1 且 STOP=0 时对该位的写 1 动作才有效。
- 配置 STOP 关闭 ADC 转换前, 建议先将触发源关闭, 或触发电平处于无效状态。

位 2 START: ADC 转换开启控制。

- 写 0: 无效
- 写 1: 开启 ADC 转换, 读该位为 1 表示 ADC 正在转换

该位软件置 1 开启 ADC 转换功能, 并根据 ADC_CFGR{TRIG_SEL} 的配置决定 ADC 转换马上开始 (软件触发模式), 或者等待硬件触发事件才开始; 仅在 EN=1 且 DIS=0 时才能够配置 ADC 转换开启。

该位由硬件自动清零, 分为以下几种情况:

- 单次转换模式下, 且选择软件触发模式时 (ADC_CFGR{TRIG_SEL}=00), 当 ADC_ISR{EOS} 标志置高时清除 START 位。
- 非连续模式下, 且选择软件触发模式时, 当 ADC_ISR{EOC} 标志置高时清除 START。
- 在任何情况下, 执行 STOP 命令清除 START (START 和 STOP 同时清除)。

位 1 DIS: ADC 功能除能控制。

- 写 0: 无效
- 写 1: 控制 ADC 除能

该位仅在 EN=1 且 START=0 (没有转换正在执行) 时配置写 1 才有效。

位 0 EN: ADC 功能使能控制。

- 写 0: 无效
- 写 1: 控制 ADC 使能, 读该位为 1 表示 ADC 使能

软件配置该使能后, 表示 ADC 可以开始触发转换; 该位仅在 ADC_CR 寄存器全为 0 时才能写 1; 读该位可以反映 ADC 功能使能状态。软件应当在初始化 ADC 模拟电路后延时至少 100us 以等待电路稳定, 然后再使能 ADC 功能。

16.14.2 ADC_CFGR

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000002

31-24	23	22	21-20	19	18-17
RESERVED	RESERVED	WAIT_MODE	CONV_MODE	OVERRUN_MODE	TRIG_SEL
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	rw-0h
16	15-13	12	11-8	7-0	
EXT_TRIG_SEL[3]	EXT_TRIG_SEL[2:0]	DMA_EN	CLK_DIV[11:8]	CLK_DIV[7:0]	
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-2h

位 31-23 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 22 WAIT_MODE: 等待转换模式控制。

- 0: 等待转换不使能
- 1: 等待转换使能

等待转换模式, 即 ADC_DR 数据被读走或者 ADC_ISR{EOC} 标志被清除后才能接收新的触发请求, 可以防止 overrun, 但可能 bypass 触发请求。

仅在 ADC_CR{START} 为 0 时该位才能够配置。

位 21-20 CONV_MODE: ADC 转换模式选择。

- 00: 单次转换模式
- 01: 连续转换模式
- 1x: 非连续转换模式

仅在 ADC_CR{START} 为 0 时该位才能够配置。

说明:

1. 单次转换模式, 每次触发完成 ADC_SEQR0/1 整个采样序列后即停止, 等待下一次触发。
2. 连续转换模式, 触发开始转换后, 一直按照 ADC_SEQR0/1 的采样序列循环采样, 直到配置 ADC_CR{STOP}。
3. 非连续转换模式, 每次触发完成一次 ADC 采样 (按照 ADC_SEQR0/1 的采样序列) 即停止, 等待下一次触发。

位 19 OVERRUN_MODE: 控制 overrun 时的数据操作。

- 0: 当 overrun 发生时, 原 ADC_DR 中的数据被保留
- 1: 当 overrun 发生时, ADC_DR 被新的转换数据覆盖

仅在 ADC_CR{START} 为 0 时该位才能够配置。

位 18-17 TRIG_SEL: 触发源模式和触发极性选择。

- 00: 软件触发, ADC_CR{START} 上升沿决定转换立即开始
- 01: 硬件触发, 上升沿触发
- 10: 硬件触发, 下降沿触发
- 11: 硬件触发, 上升沿和下降沿均可触发

仅在 ADC_CR{START} 为 0 时该位才能够配置。

使用硬件触发时, 配置 ADC_CR{START} 后, 需要等待 3 拍 ADCCLK 后才可以接收触发信号。

位 16-13 EXT_TRIG_SEL: ADC 转换开始外部触发源选择。

- 0000~0100: Reserved
- 0101: GPIO47
- 0110: GPIO31
- 0111: GPIO19
- 1000: GPIO10
- 1001: GPTIM1_TRGO
- 1010: GPTIM0_CH2_OUT
- 1011: GPTIM3_TRGO
- 1100: GPTIM0_CH3_OUT
- 1101: GPTIM0_TRGO
- 1110: GPTIM2_CH1_OUT
- 1111: Reserved

注意:

1. 仅在 $ADC_CR\{START\}$ 为 0 时该位才能够配置。
2. 若使用 $GPTIMx$ 的 TRGO 信号作为触发, 则 $GPTIMx_CR2\{MMS\}$ 仅可以配置为 0x100(OC0REF), 0x101(OC1REF), 0x110(OC2REF), 0x111(OC3REF)。对于 GPTIM2 和 GPTIM3, 仅可以配置为 0x100(OC0REF), 0x101(OC1REF)。
3. 若要实现定时触发或周期触发, 需配置所选通道为输出模式, 选择相应的输出模式, 并根据所需时间配置相应的 $GPTIMx_ARR$ 和 $GPTIMx_CCRx$ 。

位 12 DMA_EN: DMA 功能使能。

- 0: DMA 不使能
- 1: DMA 使能

位 11-0 CLK_DIV: ADCCLK 的时钟预分频选择。

- 000: 不分频
- 001: 不分频
- n: $ADC_IP_CLK=ADCCLK/n$, 占空比 50%。

注意:

1. 仅在 ADC_CR 均为 0 时, 该位配置才有效; ADCCLK 的时钟源选择在 RCC_CR2 中配置。
2. 时钟分频和时钟源选择需要考虑数据的读出速度, ADC 每 16 拍完成一次采样, 若该 ADC 时钟配置过快, 软件或 DMA 不能及时读走, 则可能造成溢出。

16.14.3 ADC_SEQR0

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

注意: 仅在 $ADC_CR\{START\}$ 和 $ADC_CR\{EN\}$ 为 0 时, 才能够配置该寄存器。

31-28	27-24	23-20	19-16	15-12	11-8	7-4	3-0
SEL7	SEL6	SEL5	SEL4	SEL3	SEL2	SEL1	SEL0
rw-0h							

位 31-28 SEL7: ADC 采样序列第 7 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 27-24 SEL6: ADC 采样序列第 6 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 23-20 SEL5: ADC 采样序列第 5 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 19-16 SEL4: ADC 采样序列第 4 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 15-12 SEL3: ADC 采样序列第 3 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 11-8 SEL2: ADC 采样序列第 2 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 7-4 SEL1: ADC 采样序列第 1 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 3-0 SEL0: ADC 采样序列第 0 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

16.14.4 ADC_SEQR1

偏移量: 0x0C

复位值: 0x00000000

注意: 仅在 $ADC_CR\{START\}$ 和 $ADC_CR\{EN\}$ 为 0 时, 才能够配置该寄存器。

31-28	27-24	23-20	19-16	15-12	11-8	7-4	3-0
SEL15	SEL14	SEL13	SEL12	SEL11	SEL10	SEL9	SEL8
rw-0h							

位 31-28 SEL15: ADC 采样序列第 15 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 27-24 SEL14: ADC 采样序列第 14 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 23-20 SEL13: ADC 采样序列第 13 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 19-16 SEL12: ADC 采样序列第 12 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 15-12 SEL11: ADC 采样序列第 11 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 11-8 SEL10: ADC 采样序列第 10 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 7-4 SEL9: ADC 采样序列第 9 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

位 3-0 SEL8: ADC 采样序列第 8 个通道配置。

配置值为采样通道号 1~15, 若发现配置为 0, 则当前序列结束; 若出现 $SELx$ 的通道号相同, 则执行多次重复采样。

差分输入只配置正端的通道号即可, 负端通道号硬件根据 $ADC_DIFFSEL$ 自动选择。

16.14.5 ADC_DIFFSEL

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

注意: 仅在 $ADC_CR\{START\}$ 和 $ADC_CR\{EN\}$ 为 0 时, 该寄存器才能够配置。

31-16	15-9	8-1	0
RESERVED	SEL1	SEL0	RESERVED
r-0h	r-0h	rw-0h	r-0h

位 31-16 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 15-9 SEL1: ADC 通道 9~15 为内部通道。

只支持单端模式, 不支持差分模式, 这些位只读。

位 8-1 SEL0: ADC 通道 1~8 差分/单端模式选择。

每一位控制一个通道:

- 0: 通道 x 为单端模式
- 1: 通道 x 为差分模式

差分通道仅支持两个外部相邻通道之间, 如通道 2 和通道 3, 则该寄存器相应的两个控制位要配置为 1。

位 0 RESERVED: 保留, 不可更改。

16.14.6 ADC_ISR

偏移量: 0x14

复位值: 0x00000000

注意: 软件使能 $ADC_CR\{START\}$ 前建议先清除该寄存器。

31-3	2	1	0
RESERVED	OVERRUN	EOS	EOC
r-0h	rw1c-0h	rw1c-0h	rw1c-0h

位 31-3 RESERVED: 保留, 不可更改。

位 2 OVERRUN: ADC 转换 overrun 标志。

- 0: 没有 overrun 发生
- 1: 发生 overrun

当 EOC 标志为高时 (ADC_DR 数据未取走或未配置软件写 1 清零), 新的转换完成, 该位由硬件置 1。

软件写 1 清零。

位 1 EOS: ADC 通道序列采样完成标志。

- 0: 通道序列转换未完成
- 1: 通道序列转换完成

当 ADC_SEQR0/1 中的整个通道序列完成一轮转换后, 该位由硬件置 1。

软件写 1 清零。

位 0 EOC: ADC 转换完成标志。

- 0: 通道转换未完成
- 1: 通道转换完成

某个通道 ADC 转换结束，新的转换数据写入到 ADC_DR 中后该标志由硬件置高。

软件写 1 清零或者读 ADC_DR 后清零。

16.14.7 ADC_IER

偏移量: 0x18

复位值: 0x00000000

31-3	2	1	0
RESERVED	OVERRUN_INT_EN	EOS_INT_EN	EOC_INT_EN
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-3 RESERVED: 保留，不可更改。

位 2 OVERRUN_INT_EN: ADC 转换 overrun 中断使能。

- 0: 不使能 overrun 中断
- 1: 使能 overrun 中断

位 1 EOS_INT_EN: ADC 通道序列采样完成中断使能。

- 0: 不使能通道序列采样完成中断
- 1: 使能通道序列采样完成中断

位 0 EOC_INT_EN: ADC 转换完成中断使能。

- 0: 不使能转换完成中断
- 1: 使能转换完成中断

16.14.8 ADC_DR

偏移量: 0x1C

复位值: 0x00000000

31-12	11-0
RESERVED	DATA
r-0h	r-0h

位 31-12 RESERVED: 保留，不可更改。

位 11-0 DATA: ADC 转换数据。差分模式下，第 11 位为符号位。

17.

Basic timer (BSTIM)

17.1 Introduction

BSTIMER (Basic Timer) 包含 16bits 计数器，支持自动重装载功能，且支持最多 16bits 可编程的分频计数器。有两个 BSTIMER，分别为 BSTIMER0 和 BSTIMER1。

17.2 Main features

BSTIMER 包括如下功能：

- 16bits 计数器，加法计数，支持自动重加载
- 分频计数器
- DMA 控制
- 支持单脉冲
- 支持主模式功能
- 更新事件管理
- Debug 模式控制
- 中断信号产生

BSTIMER 的框图如下：

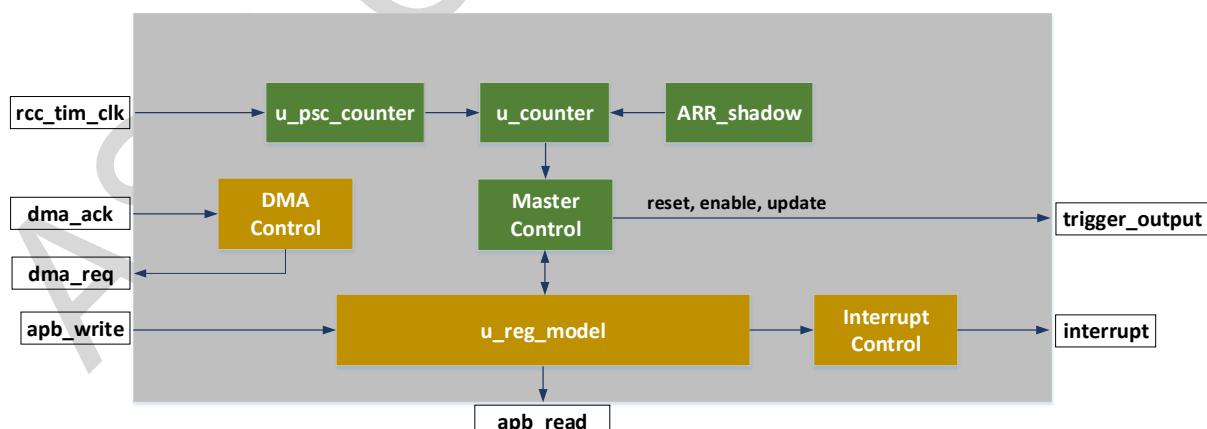


Figure 17-1 BSTIMER Diagram

- **rcc_tim_clk:** BSTIMER 的接口时钟
- **dma_ack:** DMA 回复的 ACK
- **dma_req:** BSTIMER 对 DMA 的请求
- **apb_write:** APB 总线的写
- **apb_read:** APB 总线的读
- **trigger_output:** BSTIMER 的 TRGO 输出
- **interrupt:** BSTIMER 的中断

17.3 Clock source

BSTIMER 接口时钟源为 PCLK，不能设置为其它时钟源。时钟使能和复位配置可以参考 RCC 章节。

17.4 Counter

计数器仅支持向上计数，计数到 ARR，这样计数器的值会从 ARR 变为 0，然后继续计数，同时状态标记位 UIF 置位，如果更新事件中断请求使能即 UIE 置位，则也会产生中断，此时表示一个计数周期完成。下个计数周期计数器继续从 0 开始计数，如此循环往复。

17.5 Auto-reload

可软件配置寄存器 BSTIM_CR1 的 ARPE 位来设置是否启用 ARR 影子寄存器，如果 ARPE=0，则禁用影子寄存器，软件写入的值直接同步更新到 ARR 供计数器使用，如果 ARPE=1，则软件写入的值不会立即生效，直到更新事件到来，才会将该值更新到 ARR 供计数器使用。

17.6 Prescaler

BSTIMER 支持 16-bit (1~65535) 可编程分频，此功能通过分频计数器 BSTIM_PSC 实现。接口时钟作为分频计数器的时钟，寄存器 BSTIM_CR1 的 CEN 作为分频计数器的计数使能，当分频计数器计数到预先加载的分频值后，输出一个脉冲，作为下一级计数器的计数使能，然后分频计数器归零重新计数，依次类推。

分频计数器的分频值默认启用影子寄存器，即软件的写操作不会立即生效，而是直到更新事件（UG 事件置位、计数溢出）到来，才会将新的分频值写入影子寄存器，此时该分频值才正式生效。软件读操作读取的是写入的寄存器值，而不是影子寄存器，如果在更新事件到来前有多次写操作，则会覆盖之前写入的值。计数和分频波形如下：

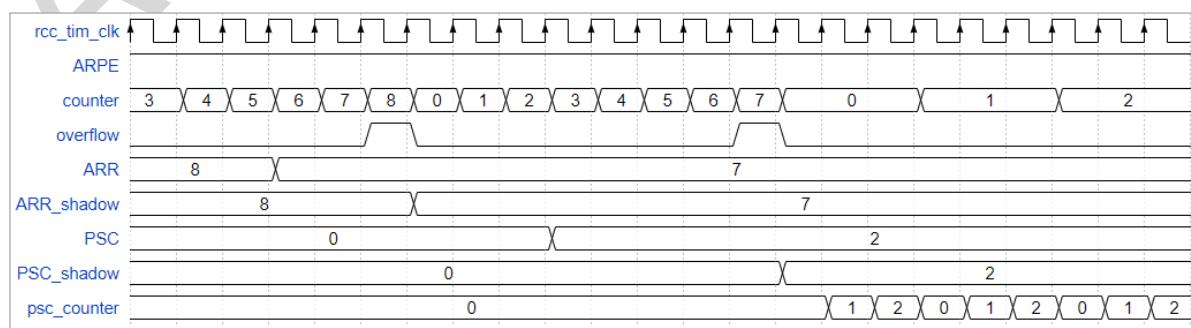


Figure 17-2 Counting and Dividing Waveforms

17.7 DMA

BSTIMER 支持 DMA 功能，使能 DMA 功能后，其所有寄存器除 BSTM_SR、BSTM_EGR 外与 memory 之间可以相互传递数据，BSTM_SR 只能被读取数据，BSTM_EGR 只能被写入数据。通过寄存器 BSTM_DIER 的 UDE 位使能 DMA，当有更新事件时则会产生 DMA 请求，DMA 返回的 ACK 信号会清除模块的 DMA 请求信号。

17.8 Single pulse mode

BSTIMER 支持单脉冲计数模式，通过置位寄存器 BSTM_CR1 的 OPM 位使能该模式，在该模式下，当计数器计数到 ARR 值后会归零并停止计数（CEN 硬件自动清零），除非再次初始化才会重新计数，如下图所示：

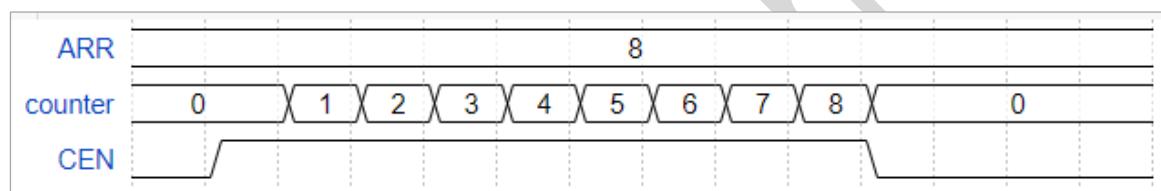


Figure 17-3 Single pulse waveform

17.9 Mode selection

BSTIMER 可以与其他内部模块级联，并作为主机使用，通过产生触发输出信号 (TRGO) 来控制 DAC。可通过软件配置 BSTM_CR2 寄存器的 MMS 位来选择 TRGO 信号的来源，具体如下：

- MMS=3'b000：复位模式，此时 UG 标志位将作为 TRGO 信号输出给外部从机。
- MMS=3'b001：使能模式，此时计数器的计数使能 CEN 将作为 TRGO 信号输出给外部从机。
- MMS=3'b010：更新模式，此时将更新事件作为 TRGO 信号输出给外部从机。
- MMS 的其它值为保留值。

17.10 Update event management

更新事件主要有以下事件源：

1. 计数器的溢出事件 (overflow)，即计数器的值从 ARR 变为 0。
2. UG 置位 (软件置位)，即配置寄存器 BSTIM_EGR 的 UG 位。

与更新事件管理相关的控制信号主要是寄存器 BSTIM_CR1 的 URS 和 UDIS，具体控制如下：

- 若 UDIS=0, URS=0，则 overflow、UG 置位会初始化计数器和分频计数器，如果启用影子寄存器，更新事件则会把写入的值更新到影子寄存器中 (ARR 取决于 ARPE)，UIF 会置位，如果使能了中断或 DMA，则会产生中断或 DMA 请求。
- 若 UDIS=0, URS=1，则 overflow、UG 置位会初始化计数器和分频计数器，如果启用影子寄存器，更新事件将会把写入的值更新到影子寄存器中 (ARR 取决于 ARPE)，UIF 只会在 overflow 情况下置位，如果使能了中断或 DMA，则会产生中断或 DMA 请求。
- 若 UDIS=1 (忽略 URS)，则只有 UG 置位仍会初始化计数器和分频计数器，但是影子寄存器不会被更新，且 UIF 不会置位，因此也不会产生相应中断或 DMA 请求。

17.11 Debug mode control

BSTIMER 可由软件配置 debug 下是否停止计数，通过 SYSCFG 的 CR2 寄存器来实现 BSTIMER0 和 BSTIMER1 的 DEBUG 模式计数控制，如果使能该功能，则进入系统 debug 模式时，BSTIMER 停止计数（计数器不会被初始化）。

17.12 Interrupts

BSTIMER 的中断信号如下：

Table 17-1 BSTIMER interrupts

中断名称	描述
更新事件中断	计数器溢出、UG 置位均可以产生更新事件中断

上述中断的使能通过配置寄存器 BSTIM_DIER 的 UIE 位实现，中断状态可以通过寄存器 BSTIM_SR 获得。

17.13 BSTIMER registers

BSTIMER0 基地址: 0x4000C000

BSTIMER1 基地址: 0x4001C000

Table 17-2 BSTIMER Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
BSTIM_CR1	0x00	控制寄存器 1
BSTIM_CR2	0x04	控制寄存器 2
BSTIM_DIER	0x0c	DMA/中断使能寄存器
BSTIM_SR	0x10	状态寄存器
BSTIM_EGR	0x14	事件寄存器
BSTIM_CNT	0x24	计数器寄存器
BSTIM_PSC	0x28	计数器分频值
BSTIM_ARR	0x2c	计数器重装载值

17.13.1 BSTIM_CR1

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-8	7	6-4	3	2	1	0
RESERVED	ARPE	RESERVED	OPM	URS	UDIS	CEN
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-8 RESERVED: 保留。

位 7 ARPE: 重装载影子寄存器使能。

- 0: BSTIM_ARR 影子寄存器除能
- 1: BSTIM_ARR 影子寄存器使能

位 6-4 RESERVED: 保留。

位 3 OPM: 单脉冲模式使能。

- 0: 单脉冲模式除能
- 1: 单脉冲模式使能, 计数器在下一次更新事件停止计数

位 2 URS: 更新事件源选择, 该位仅影响中断 (UIF) 和 DMA 标志位, 不影响内部逻辑。

- 0: 计数器溢出、UG 位置位, 均可以置位 UIF
- 1: 只有计数器溢出事件可以置位 UIF

位 1 UDIS: 更新事件除能。

- 0: 更新事件使能, 可以产生更新事件。
- 1: 更新事件除能, 影子寄存器和 UIF 均不会被更新, 但是此时计数器和分频计数器仍可以被 UG 置位事件初始化。

位 0 CEN: 计数器使能, 单脉冲模式下 CEN 由硬件清零。

- 0: 计数器除能
- 1: 计数器使能

17.13.2 BSTIM_CR2

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-7	6-4	3-0
RESERVED	MMS	RESERVED
rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-7 RESERVED: 保留。

位 6-4 MMS: 主模式选择, 可以配置 TRGO 输出。

- 000: 复位模式, UG 将作为 TRGO 信号输出
- 001: 使能模式, CEN 将作为 TRGO 信号输出
- 010: 更新模式, 更新事件 (内部信号) 将作为 TRGO 信号输出
- 其它值: 保留

位 3-0 RESERVED: 保留。

17.13.3 BSTIM_DIER

偏移量: 0x0c

复位值: 0x00000000

31-9	8	7-1	0
RESERVED	UDE	RESERVED	UIE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-9 RESERVED: 保留。

位 8 UDE: 更新事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用更新事件 DMA 请求
- 1: 使能更新事件 DMA 请求

位 7-1 RESERVED: 保留。

位 0 UIE: 更新事件中断请求使能。

- 0: 禁用更新事件中断请求
- 1: 使能更新事件中断请求

17.13.4 BSTIM_SR

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

31-1	0
RESERVED	UIF
r-0h	r-0h

位 31-1 RESERVED: 保留。

位 0 UIF: 更新事件标志。

- 0: 无事件
- 1: 更新事件发生

17.13.5 BSTIM_EGR

偏移量: 0x14

复位值: 0x00000000

31-1	0
RESERVED	UG
w-0h	w-0h

位 31-1 RESERVED: 保留。

位 0 UG: 更新事件产生。

- 0: 无动作
- 1: 产生一次更新事件

17.13.6 BSTIM_CNT

偏移量: 0x24

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	CNT
rw-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 CNT: 计数器计数值。

17.13.7 BSTIM_PSC

偏移量: 0x28

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	PSC
rw-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 PSC: 时钟分频值为 PSC+1。

17.13.8 BSTIM_ARR

偏移量: 0x2c

复位值: 0x0000ffff

31-16	15-0
RESERVED	ARR
rw-0h	rw-ffffh

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 ARR: 计数器重装载值。

18.

RTC

18.1 Introduction

RTC (Real Time Clock) 是一个独立的 BCD 计时器/计数器，有两个 32 位寄存器包含秒、分、小时（12 或 24 小时格式）、星期、日期（月的日期）、月和年，用二进制编码的十进制格式表示（BCD），还有一个 32 位寄存器表示亚秒值。RTC 支持在低功耗模式运行。

18.2 Main Features

RTC 包括如下功能：

- 日历计数功能，采用 BCD 格式，支持秒、分、小时、日、星期、月、年、
- 支持 ppm 调整，调整步长 0.5ppm，支持 +/-1024 ppm 调整
- 支持低功耗唤醒
- tamper/wakeup IO 检测功能，支持有效电平选择，滤波拍数可配置
- 周期计数功能，32 位计数器
- 闹钟功能，支持两个闹钟，支持 Mask 选择与日历匹配
- tamper/wakeup 报警清除 retention sram 功能
- 内部信号 IO 输出，包括 alarm0 匹配脉冲，alarm1 匹配脉冲，周期计数匹配脉冲，秒信号输出
- 支持日历计数值读取
- 支持 sub-second 计数值读取
- 支持周期计数的计数值读取
- 支持中断信号产生

18.3 Interface Clock

RTC 接口时钟源有 XO32K 和 RCO32K，XO32K 的时钟精度一般比 RCO32K 要高。

时钟配置和选择可以参考 [RCC](#) 章节。

18.4 Calendar

RTC 日历时间和日期可以通过两种类型的寄存器访问获取，一种是异步的，一种是同步的，两种寄存器分别如下：

- 异步寄存器 RTC_SYNCDATA 和 RTC_SYNCDATA_H，RTC_SYNCDATA 表示时分秒，RTC_SYNCDATA_H 表示年月日星期。
- 同步寄存器 RTC_CALENDAR_R 和 RTC_CALENDAR_R_H，RTC_CALENDAR_R 表示时分秒，RTC_CALENDAR_R_H 表示年月日星期。

18.4.1 Calendar reading

只介绍通过同步寄存器读取日历，由于采用打拍同步，需要多次读到同一值，才可以使用，不能仅读取一次。读取顺序如下：

- (1) 先读取 RTC_SUB_SECOND 寄存器的值，获取 SUBSECOND_COUNT 拍数。
- (2) 连续两次读取 RTC_CALENDAR_R 的值，如果两次的值不等，则继续读取，直到连续两次的值相等。
- (3) 连续两次读取 RTC_CALENDAR_R_H 的值，如果两次的值不等，则继续读取，直到连续两次的值相等。
- (4) 最后再读一次 RTC_SUB_SECOND 寄存器的值，如果与步骤(1)的值不一致，则重新从步骤(1)开始读取寄存器的值。
- (5) 由于 SUBSECOND_COUNT 从最大值变为 0 时，寄存器 RTC_CALENDAR_R 或 RTC_CALENDAR_R_H 的值可能没有产生变化，因此如果 SUBSECOND_COUNT 为 0 时，则继续重新从步骤(1)开始读取寄存器的值，如果 SUBSECOND_COUNT 不为 0，则完整的日历时间读取完成。

SUBSECOND_COUNT 拍数转换为微秒 sub-second，先要通过 RCC 获知 RTC 的接口时钟 fRTCCLK，则计算 sub-second 的公式如下：

$$\text{sub-second} = (1000000 * \text{SUBSECOND_COUNT}) / \text{fRTCCLK}$$

18.4.2 Calendar setting

设置日历需要配置两个 RTC 寄存器：RTC_CALENDAR_H 和 RTC_CALENDAR。RTC_CALENDAR_H 为年月日星期信息，RTC_CALENDAR 为时分秒信息，RTC_SUB_SECOND 寄存器不能配置，所以 sub-second 不能配置。日历配置顺序如下：

- (1) 读 RTC_SR1 寄存器，等待寄存器中全部的 WRITE_XXX_DONE 位为 1 后，即 RTC_SR1 寄存器的 bit1 至 bit11 全为 1，才允许对寄存器进行写操作。
- (2) 配置 RTC_CALENDAR_H 寄存器，即配置年月日星期。

- (3) 读 RTC_SR1 寄存器，等待寄存器中全部的 WRITE_XXX_DONE 位为 1 后，即 RTC_SR1 寄存器的 bit1 至 bit11 全为 1，才允许对寄存器进行写操作。
- (4) 配置 RTC_CALENDAR 寄存器，即配置时分秒。

18.5 RTC PPM Calibration

RTC 频率的校准分辨率约为 0.5ppm 范围从 -1024ppm 到 +1024ppm，为 0 时表示不调整，通过配置寄存器 RTC_PPMADJUST 的值来设置 PPM 的调整值，0 ppm 对应 RTC_PPMADJUST 寄存器的值应该为 0xFFFF。设置 PPM 调整的流程如下：

- (1) 读 RTC_SR1 寄存器，等待寄存器中全部的 WRITE_XXX_DONE 位为 1 后，即 RTC_SR1 寄存器的 bit1 至 bit11 全为 1，才允许对寄存器进行写操作。
- (2) 配置 RTC_PPMADJUST 寄存器的值。

18.6 Wake-up from Low-power Mode

RTC 可以通过中断或唤醒信号将 MCU 从 Sleep、Stop、Standby 中唤醒。

Table 18-1 RTC Wakeup Source

休眠模式	唤醒描述
Sleep	RTC 所有中断可以使设备从 sleep 模式中唤醒
Stop0、Stop1、Stop2、Stop3	Wakeup/tamper IO、alarm、cyc 的唤醒信号可以使设备从 stop 模式中唤醒
Standby	Wakeup/tamper IO、alarm、cyc 的唤醒信号可以使设备从 standby 模式中唤醒

设置 wakeup/tamper IO、alarm、cyc 的唤醒信号是通过寄存器 RTC_CR，对应寄存器中的 bit 名称分别如下表：

Table 18-2 Bits to Enable Wake-up Signals

功能	RTC_CR 寄存器 bit 信息
WAKEUP_IO0	WAKEUP0_WKEN1
WAKEUP_IO1	WAKEUP1_WKEN1
WAKEUP_IO2	WAKEUP2_WKEN1
TAMPER	TAMPER_WKEN1
ALARM0	RTC_ALARM0_WKEN
ALARM1	RTC_ALARM1_WKEN
CYC	CYC_WKEN

18.7 Tamper/Wakeup IO Detection

tamper/wakeup IO 的输入事件可以配置为边沿检测，也可以配置为电平检测，电平检测时可以配置滤波。边沿检测表示检测 GPIO 的上升沿或下降沿，电平检测表示检测 GPIO 的高电平或低电平，如果高电平有效，GPIO 输入高电平则会检测到输入事件，如果低电平有效，GPIO 输入低电平则会检测到输入事件。当检测到输入事件可以配置产生如下操作：

- 清除保留 SRAM 的内容
- 产生一个中断，并且能够从 sleep 模式中唤醒
- 产生唤醒信号，能够从 stop、standby 模式中唤醒

18.7.1 Tamper/Wakeup Initialization and Configuration

在 tamper/wakeup 初始化之前需要配置对应的 GPIO 为 tamper/wakeup 功能。如果是电平检测，需要配置 GPIO 的上下拉，高电平有效则配置下拉，低电平有效则配置上拉。以 tamper 为例，其初始化和配置流程如下：

- (1) 如果是电平检测，则通过 RTC_CR 寄存器的 TAMPER_FILTER_CFG 位配置滤波拍数，并且配置有效电平即低电平有效还是高电平有效，此 bit 位为 RTC_CR 寄存器的 TAMPER_LEVEL_SEL，最后使能电平唤醒，即配置 RTC_CR 寄存器的 TAMPER_WKEN0。**如果是边沿检测，则忽略此步骤。**
- (2) 如果需要从 stop、standby 模式中唤醒，则配置唤醒使能，即配置 RTC_CR 寄存器的 TAMPER_WKEN1，**否则忽略此步骤。**
- (3) 置位 RTC_CR 寄存器的 TAMPER_EN 来使能 tamper 功能。

18.7.2 Retention SRAM Erase Operation

当检测到 tamper/wakeup IO 的输入事件时可以配置清除保留 SRAM 的内容，置位 RTC_CR2 寄存器的 RTC_RET_SRAM_ERASE_EN 的对应的 bit 位可以配置该功能。bit0 对应 wakeupio0，bit1 对应 wakeupio1，bit2 对应 wakeupio2，bit3 对应 tamper。

18.8 Periodic Counter

周期计数功能可以定时产生中断或唤醒事件。定时时间通过配置寄存器 RTC_CYC_MAX_VALUE 的值进行设置，计算定时时间 time 先要通过 RCC 获知 RTC 的接口时钟 fRTCCLK，寄存器 RTC_CYC_MAX_VALUE 的值为 CYC_MAX_VALUE，则计算 time 的公式如下，单位为微秒：

$$\text{Regular interval} = (1000000 * \text{CYC_MAX_VALUE}) / \text{fRTCCLK}$$

周期计数过程中可以读取已经经过的拍数，就可以得到本轮计数开始到当前时刻的时间间隔 interval，已经经过的拍数通过读取 RTC_CYC_CNT_VALUE 的值 CYC_CNT_VALUE 获得，

计算 interval 的公式如下，单位为微秒：

$$\text{Interval} = (1000000 * \text{CYC_CNT_VALUE}) / f_{\text{RTCCLK}}$$

周期计数功能的配置流程如下：

- (1) 已知 time，根据上述公式计算得到 CYC_MAX_VALUE 的值，把此值配置到寄存器 RTC_CYC_MAX_VALUE 中。
- (2) 如果需要从 stop、standby 模式中唤醒，则配置唤醒使能，即配置 RTC_CR 寄存器的 CYC_WKEN，否则无需配置。
- (3) 使能周期计数功能，即置位 RTC_CR 寄存器的 CYC_START_COUNTER。

18.9 RTC Alarms

RTC 提供两个闹钟为闹钟 0 和闹钟 1，两个闹钟都支持 Mask 选择与日历匹配，Mask 配置可以选择匹配 sub-second、秒、分钟、小时、日期、星期，日期和星期匹配只能二选一。

如果寄存器 RTC_ALARMx 中的 Bit 位 ALARMx_WEEK_SEL 为 0，则只能选择是否匹配日期，如果 ALARMx_WEEK_SEL 为 1，则只能选择是否匹配星期，x 表示 0 或 1。当没有配置秒和 sub-second 匹配而配置了分钟匹配，则闹钟定时时间到了后，在当前一分钟内会以一秒为间隔产生 60 次中断或/和唤醒事件，如果使能了闹钟中断则会产生中断，如果使能了闹钟唤醒功能则会产生唤醒事件，当没有配置秒、sub-second 和分钟的匹配而配置了小时匹配，则闹钟定时时间到了后，在当前一小时内会以一秒为间隔产生 3600 次中断或/和唤醒事件。

闹钟的秒、分钟、小时、日期、星期 Mask 通过配置 RTC_ALARMx 寄存器中的 ALARMx_MASK 字段实现，sub-second 的 Mask 设置通过配置 RTC_ALARMx_SUB 寄存器的 RTC_ALARMx_SUB_MASK 实现，sub-second 的定时值设置通过配置 RTC_ALARMx_SUB 寄存器的 RTC_ALARMx_SUB_VALUE 实现，RTC_ALARMx_SUB_VALUE 的值表示拍数，拍数转换成时间的公式与周期计数的拍数转换成时间的一样，x 表示 0 或 1，分别对应闹钟 0 和闹钟 1。以闹钟 0 为例描述闹钟配置流程如下：

- (1) 设置日历。
- (2) 配置闹钟 0 定时值，配置寄存器 RTC_ALARM0 的 ALARM0_VALUE 字段，即配置定时时间的小时、分钟、秒、日期或星期。
- (3) 配置闹钟 0 的 sub-second 定时值，即配置寄存器 RTC_ALARM0_SUB 的 RTC_ALARM0_SUB_VALUE。
- (4) 配置闹钟 0 的小时、分钟、秒、日期或星期的 Mask。
- (5) 配置闹钟 0 的 sub-second 的 Mask。
- (6) 如果需要闹钟的中断，则使能中断，如果需要唤醒事件，则使能闹钟 0 的唤醒功能，即配置寄存器 RTC_CR 的 bit 位 RTC_ALARM0_WKEN。
- (7) 使能闹钟 0 功能，通过配置寄存器 RTC_ALARM0 的 ALARM0_EN。
- (8) 使能日历功能，即置位寄存器 RTC_CR 的 bit 位 RTC_START_RTC。

18.10 Internal Signal Output through IO

内部的能通过 IO 输出的信号包括闹钟 0 脉冲，闹钟 1 脉冲，周期计数脉冲，秒信号输出。闹钟、周期计数脉冲是宽度为一拍的脉冲，alarm 脉冲是在定时时间到的时候输出，周期计数脉冲是在每次计数满一个周期后输出，是周期输出的，秒信号是占空比为 50% 的方波，周期为 1 秒。IO 输出的电平可以被取反，配置寄存器 RTC_CR2 的 RTC_OUT_POL 位为 0 时表示原电平，为 1 是表示电平取反。配置寄存器 RTC_CR2 的 RTC_OUT_SEL 进行输出信号的选择。

18.11 Interrupts

RTC 的中断信号如下：

Table 18-3 RTC Interrupts

中断名称	描述
闹钟 0 中断	闹钟 0 定时时间到产生的中断
闹钟 1 中断	闹钟 1 定时时间到产生的中断
周期计数中断	计数满一个周期时产生的中断
Tamper 中断	Tamper 检测到输入事件时产生的中断
Wakeupio0 中断	Wakeupio0 检测到输入事件时产生的中断
Wakeupio1 中断	Wakeupio1 检测到输入事件时产生的中断
Wakeupio2 中断	Wakeupio2 检测到输入事件时产生的中断
秒中断	秒信号在每一秒产生的中断

上述中断的使能通过配置寄存器 RTC_CR1 实现，除秒中断的中断状态外，其它所有中断的中断状态都可以通过寄存器 RTC_SR 获得，秒中断的中断状态通过寄存器 RTC_SR1 的 SECOND_SR 位获得。

18.12 RTC Registers

地址：0x4000E000

Table 18-4 RTC Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
RTC_CR	0x00	控制寄存器
RTC_ALARM0	0x04	闹钟 0 寄存器
RTC_ALARM1	0x08	闹钟 1 寄存器
RTC_PPMADJUST	0x0c	PPM 调整寄存器
RTC_CALENDAR	0x10	日历配置时分秒寄存器
RTC_CALENDAR_H	0x14	日历配置年月日星期寄存器
RTC_CYC_MAX_VALUE	0x18	周期计数值配置寄存器
RTC_SR	0x1c	中断状态寄存器
RTC_ASYNCDATA	0x20	日历异步读取时分秒寄存器
RTC_ASYNCDATA_H	0x24	日历异步读取年月日星期寄存器
RTC_CR1	0x28	中断使能寄存器
RTC_SR1	0x2c	操作状态寄存器
RTC_CR2	0x30	控制寄存器 2
RTC_SUB_SECOND	0x34	读取 sub-second 寄存器
RTC_CYC_CNT_VALUE	0x38	只读周期计数值寄存器
RTC_ALARM0_SUB	0x3c	闹钟 0 的 sub-second 寄存器
RTC_ALARM1_SUB	0x40	闹钟 1 的 sub-second 寄存器
RTC_CALENDAR_R	0x44	日历同步读取时分秒寄存器
RTC_CALENDAR_R_H	0x48	日历同步读取年月日星期寄存器

18.12.1 RTC_CR

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000000

31-29	28	27	26	25
RESERVED	RTC_START_RT C	RTC_ALARM0_W KEN	RTC_ALARM1_W KEN	CYC_WKEN
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
24	23	22	21	20
CYC_START_CO UNTER	TAMPER_EN	TAMPER_LEVEL_ SEL	TAMPER_WKEN0	TAMPER_WKEN1
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
19-18	17	16	15	14
TAMPER_FILTER _CFG	WAKEUP0_EN	WAKEUP0_LEVE L_SEL	WAKEUP0_WKE N0	WAKEUP0_WKE N1
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
13-12	11	10	9	8
WAKEUP0_FILTE R_CFG	WAKEUP1_EN	WAKEUP1_LEVE L_SEL	WAKEUP1_WKE N0	WAKEUP1_WKE N1
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
7-6	5	4	3	2
WAKEUP1_FI LTER_CFG	WAKEUP2_E N	WAKEUP2_LE VEL_SEL	WAKEUP2_W KEN0	WAKEUP2_W KEN1
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
1-0				

位 31-29 RESERVED: 保留。

位 28 RTC_START_RTC: RTC 日历使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 27 RTC_ALARM0_WKEN: ALARM0_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 26 RTC_ALARM1_WKEN: ALARM1_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 25 CYC_WKEN: CYC_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 24 CYC_START_COUNTER: 定时功能使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 23 TAMPER_EN: TAMPER 功能使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 22 TAMPER_LEVEL_SEL: TAMPER 有效电平选择。

- 0: 低电平有效
- 1: 高电平有效

位 21 TAMPER_WKEN0: TAMPER 电平唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

TAMPER_EN 为 0 时, 仍可用于唤醒。

位 20 TAMPER_WKEN1: TAMPER_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 19-18 TAMPER_FILTER_CFG: TAMPER 的滤波控制。

- 0: 不滤波
- 1: 滤波 1 拍 rtc 接口时钟
- 2: 滤波 3 拍 rtc 接口时钟
- 3: 滤波 7 拍 rtc 接口时钟

位 17 WAKEUP0_EN: WAKEUP0 功能使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 16 WAKEUP0_LEVEL_SEL: WAKEUP0 有效电平选择。

- 0: 低电平有效
- 1: 高电平有效

位 15 WAKEUP0_WKEN0: WAKEUP0 电平唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

WAKEUP0_EN 为 0 时, 仍可用于唤醒。

位 14 WAKEUP0_WKEN1: WAKEUP0_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 13-12 WAKEUP0_FILTER_CFG: WAKEUP0 的滤波控制。

- 0: 不滤波
- 1: 滤波 1 拍 rtc 接口时钟
- 2: 滤波 3 拍 rtc 接口时钟
- 3: 滤波 7 拍 rtc 接口时钟

位 11 WAKEUP1_EN: WAKEUP1 功能使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 10 WAKEUP1_LEVEL_SEL: WAKEUP1 有效电平选择。

- 0: 低电平有效
- 1: 高电平有效

位 9 WAKEUP1_WKEN0: WAKEUP1 电平唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

WAKEUP1_EN 为 0 时, 仍可用于唤醒。

位 8 WAKEUP1_WKEN1: WAKEUP1_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 7-6 WAKEUP1_FILTER_CFG: WAKEUP1 的滤波控制。

- 0: 不滤波
- 1: 滤波 1 拍 rtc 接口时钟
- 2: 滤波 3 拍 rtc 接口时钟
- 3: 滤波 7 拍 rtc 接口时钟

位 5 WAKEUP2_EN: WAKEUP2 功能使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 WAKEUP2_LEVEL_SEL: WAKEUP2 有效电平选择。

- 0: 低电平有效
- 1: 高电平有效

位 3 WAKEUP2_WKEN0: WAKEUP2 电平唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

WAKEUP2_EN 为 0 时, 仍可用于唤醒。

位 2 WAKEUP2_WKEN1: WAKEUP2_SR 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1-0 WAKEUP2_FILTER_CFG: WAKEUP2 的滤波控制。

- 0: 不滤波
- 1: 滤波 1 拍 rtc 接口时钟
- 2: 滤波 3 拍 rtc 接口时钟
- 3: 滤波 7 拍 rtc 接口时钟

18.12.2 RTC_ALARM0

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31	30	29-26	25-0
ALARM0_EN	ALARM0_WEEK_SEL	ALARM0_MASK	ALARM0_VALUE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31 ALARM0_EN: 闹钟 0 使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 30 ALARM0_WEEK_SEL: 闹钟 0 星期与日期选择。

- 0: 匹配日期
- 1: 匹配星期, 星期为日期个位的低 3bit

位 29-26 ALARM0_MASK: 闹钟 0 的 Mask 配置。

[26] 控制是否匹配秒。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

[27] 控制是否匹配分钟。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

[28] 控制是否匹配小时。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

[29] 控制是否匹配日期或星期。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

位 25-0 ALARM0_VALUE: 闹钟 0 定时值配置。当 rtc 日历与闹钟 0 配置匹配时, 可以产生 ALARM0_SR。

[3:0]: 秒个位

[6:4]: 秒十位

[10:7]: 分钟个位

[13:11]: 分钟十位

[17:14]: 小时个位

[19:18]: 小时十位

[23:20]: 日期个位, 其中 [22:20] 也可代表星期

[25:24]: 日期十位

18.12.3 RTC_ALARM1

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31	30	29-26	25-0
ALARM1_EN	ALARM1_WEEK_SEL	ALARM1_MASK	ALARM1_VALUE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31 ALARM1_EN: 闹钟 1 使能控制。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 30 ALARM1_WEEK_SEL: 闹钟 1 星期与日期选择。

- 0: 匹配日期
- 1: 匹配星期, 星期为日期个位的低 3bit

位 29-26 ALARM1_MASK: 闹钟 1 的 Mask 配置。

[26] 控制是否匹配秒。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

[27] 控制是否匹配分钟。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

[28] 控制是否匹配小时。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

[29] 控制是否匹配日期或星期。

- 0: 匹配
- 1: 不匹配

位 25:0 ALARM1_VALUE: 闹钟 1 定时值配置。当 rtc 日历与闹钟 1 配置匹配时, 可以产生 ALARM1_SR。

[3:0]: 秒个位

[6:4]: 秒十位

[10:7]: 分钟个位

[13:11]: 分钟十位

[17:14]: 小时个位

[19:18]: 小时十位

[23:20]: 日期个位, 其中 [22:20] 也可代表星期

[25:24]: 日期十位

18.12.4 RTC_PPMAJUST

偏移量: 0x0c

复位值: 0x000007fff

31-16	15-0
RESERVED	PPMADJUST_VALUE
r-0h	rw-7ffffh

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 PPMADJUST_VALUE: 32k 时钟频率 ppm 调整配置。1 代表 0.5ppm。可配置范围为 77ff 到 87ff。

- 77ff: 调整+1024 ppm
- 7800: 调整+1023.5 ppm
- ...
- 7ffd: 调整+1 ppm
- 7ffe: 调整+0.5 ppm
- 7fff: 调整 0 ppm, 即不调整
- 8000: 调整-0.5 ppm
- 8001: 调整-1 ppm
- ...
- 87fe: 调整-1023.5ppm
- 87ff: 调整-1024ppm

18.12.5 RTC_CALENDAR

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

31-20	19-0
RESERVED	CALENDAR_VALUE
r-0h	w-0h

位 31-20 RESERVED: 保留。

位 19-0 CALENDAR_VALUE: RTC 日历数据低位。

- [3:0]: 秒个位
- [6:4]: 秒十位
- [10:7]: 分钟个位
- [13:11]: 分钟十位
- [17:14]: 小时个位
- [19:18]: 小时十位

18.12.6 RTC_CALENDAR_H

偏移量: 0x14

复位值: 0x00000841

31-22	21-0
RESERVED	CALENDAR_H_VALUE
r-0h	w-841h

位 31-22 RESERVED: 保留。

位 21-0 CALENDAR_H_VALUE: RTC 日历数据高位。

- [3:0]: 日期个位
- [5:4]: 日期十位
- [9:6]: 月份个位
- [10]: 月份十位
- [13:11]: 星期
- [17:14]: 年个位
- [21:18]: 年十位

18.12.7 RTC_CYC_MAX_VALUE

偏移量: 0x18

复位值: 0x00008000

31-0
CYC_MAX_VALUE
rw-8000h

位 31-0 CYC_MAX_VALUE: 周期计数值配置, 当周期计数器的计数值等于 CYC_MAX_VALUE 时, 触发周期唤醒状态位, 周期计数使用 RTC 接口时钟进行计数。

18.12.8 RTC_SR

偏移量: 0x1c

复位值: 0x00000000

31-7	6	5	4
RESERVED	ALARM0_SR	ALARM1_SR	CYC_SR
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
3	2	1	0
TAMPER_SR	WAKEUP0_SR	WAKEUP1_SR	WAKEUP2_SR
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-7 RESERVED: 保留。

位 6 ALARM0_SR: 闹钟 0 触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 5 ALARM1_SR: 闹钟 1 触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 4 CYC_SR: 周期唤醒触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 3 TAMPER_SR: tamper 触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 2 WAKEUP0_SR: wakeup0 触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 1 WAKEUP1_SR: wakeup1 触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 0 WAKEUP2_SR: wakeup2 触发状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

18.12.9 RTC_ASYNCDATA

偏移量: 0x20

复位值: 0x00000000

31-20	19-0
RESERVED	SYN_DATA
r-0h	r-0h

位 31-20 RESERVED: 保留。

位 19-0 SYN_DATA: RTC 日历数据低位。软件只读。

[3:0]: 秒个位

[6:4]: 秒十位

[10:7]: 分钟个位

[13:11]: 分钟十位

[17:14]: 小时个位

[19:18]: 小时十位

18.12.10 RTC_ASYNCDATA_H

偏移量: 0x24

复位值: 0x00000000

31-22	21-0
RESERVED	SYN_DATA_H
r-0h	r-0h

位 31-22 RESERVED: 保留。

位 21-0 SYN_DATA_H: RTC 日历数据高位。软件只读。

[3:0]: 日期个位

[5:4]: 日期十位

[9:6]: 月份个位

[10]: 月份十位

[13:11]: 星期

[17:14]: 年个位

[21:18]: 年十位

18.12.11 RTC_CR1

偏移量: 0x28

复位值: 0x00000000

31-8	7	6
RESERVED	SECOND_SR_INT_EN	ALARM0_SR_INT_EN
r-0h	rw-0h	rw-0h
5	4	3
ALARM1_SR_INT_EN	CYC_SR_INT_EN	TAMPER_SR_INT_EN
rw-0h	rw-0h	rw-0h
2	1	0
WAKEUP0_SR_INT_EN	WAKEUP1_SR_INT_EN	WAKEUP2_SR_INT_EN
rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-8 RESERVED: 保留。

位 7 SECOND_SR_INT_EN: 秒中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 6 ALARM0_SR_INT_EN: ALARM0_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 5 ALARM1_SR_INT_EN: ALARM1_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 CYC_SR_INT_EN: CYC_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 TAMPER_SR_INT_EN: TAMPER_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 WAKEUP0_SR_INT_EN: WAKEUP0_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 WAKEUP1_SR_INT_EN: WAKEUP1_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 WAKEUP2_SR_INT_EN: WAKEUP2_SR 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

18.12.12 RTC_SR1

偏移量: 0x2c

复位值: 0x00000dff

31-12	11	10	9
RESERVED	WRITE_ALARM0_SUB_DONE	WRITE_ALARM1_SUB_DONE	SECOND_SR
r-0h	r-1h	r-1h	rw-0h
8	7	6	
WRITE_RTCCR2_DONE	WRITE_RTCCR_DONE	WRITE_ALARM0_DONE	
r-1h	r-1h	r-1h	
5	4	3	
WRITE_ALARM1_DONE	WRITE_PPMADJUST_DONE	WRITE_CALENDAR_DONE	
r-1h	r-1h	r-1h	
2	1	0	
WRITE_CYC_MAX_VALUE_DONE	WRITE_RTCCSR_DONE	READ_CALENDAR_DONE	
r-1h	r-1h	r-1h	

位 31-12 RESERVED: 保留。

位 11 WRITE_ALARM0_SUB_DONE: 对 *RTC_ALARM0_SUB* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 10 WRITE_ALARM1_SUB_DONE: 对 *RTC_ALARM1_SUB* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 9 SECOND_SR: 秒中断状态。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 无中断发生
- 1: 有中断发生

位 8 WRITE_RTCCR2_DONE: 对 *RTC_CR2* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 7 WRITE_RTCCR_DONE: 对 *RTC_CR* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 6 WRITE_ALARM0_DONE: 对 *RTC_ALARM0* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 5 WRITE_ALARM1_DONE: 对 *RTC_ALARM1* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。



- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 4 WRITE_PPMADJUST_DONE: 对 *RTC_PPMADJUST* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 3 WRITE_CALENDAR_DONE: 对 *RTC_CALENDAR* 和 *RTC_CALENDAR_H* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 2 WRITE_CYC_MAX_VALUE_DONE: 对 *RTC_CYC_MAX_VALUE* 的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 1 WRITE_RTC_SR_DONE: 对 *RTC_SR* 寄存器的写操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 0 READ_CALENDAR_DONE: 对 *RTC_CALENDAR_R* 和 *RTC_CALENDAR_R_H* 寄存器的读操作的完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

18.12.13 RTC_CR2

偏移量: 0x30

复位值: 0x00000000

31-8	7	6-4	3-0
RESERVED	RTC_OUT_POL	RTC_OUT_SEL	RTC_RET_SRAM_ERASE_EN
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-8 RESERVED: 保留。

位 7 RTC_OUT_POL: RTC IO 输出电平选择。

- 0: 原电平
- 1: 取反电平

位 6-4 RTC_OUT_SEL: RTC IO 输出选择。

- 0-3: 输出 0
- 4: alarm0 脉冲
- 5: alarm1 脉冲
- 6: cyc 脉冲
- 7: 秒信号, 占空比 50%

位 3-0 RTC_RET_SRAM_ERASE_EN: tamper 与 wakeup 报警触发 Retention SRAM 清除的功能使能。[0] 对应 wakeup0, [1] 对应 wakeup1, [2] 对应 wakeup2, [3] 对应 tamper。

- 0: 不使能
- 1: 使能

18.12.14 RTC_SUB_SECOND

偏移量: 0x34

复位值: 0x00000000

31-15	14-0
RESERVED	RTC_SUB_SECOND_VALUE
r-0h	r-0h

位 31-15 RESERVED: 保留。

位 14-0 RTC_SUB_SECOND_VALUE: rtc 日历计数中的秒以下部分的计数器值, 由于采用打拍同步, 需要多次读到同一值, 才可以使用, 不能仅读取一次 (可能由于同步而读错)。

18.12.15 RTC_CYC_CNT_VALUE

偏移量: 0x38

复位值: 0x00000000

31-0
CYC_CNT_VALUE
r-0h

位 31-0 CYC_CNT_VALUE: 周期计数器值, 由于采用打拍同步, 需要多次读到同一值, 才可以使用, 不能仅读取一次 (可能由于同步而读错)。

18.12.16 RTC_ALARM0_SUB

偏移量: 0x3c

复位值: 0x00000000

31-20	19-16	15	14-0
RESERVED	RTC_ALARM0_SUB_MASK	RESERVED	RTC_ALARM0_SUB_VALUE
r-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h

位 31-20 RESERVED: 保留。

位 19-16 RTC_ALARM0_SUB_MASK: 闹钟 0 的 sub-second Mask 配置, 使用 alarm0 的 sub-second 功能时, ppm 调整功能建议不使用。

- 0: sub-second 定时值配置不生效, 仅在每秒考虑 rtc_alarm0 是否匹配。
- 1: 匹配 sub-second 计数的[0], 其它 sub-second 计数位不生效。
- 2: 匹配 sub-second 计数的[1:0], 其它 sub-second 计数位不生效。
- N: 匹配 sub-second 计数的[N-1:0], 其它 sub-second 计数位不生效。

位 15 RESERVED: 保留。

位 14-0 RTC_ALARM0_SUB_VALUE: 闹钟 0 sub-second 定时值配置。当 rtc 日历计数值与闹钟 0 配置匹配时, 产生 ALARM0_SR。

18.12.17 RTC_ALARM1_SUB

偏移量: 0x40

复位值: 0x00000000

31-20	19-16	15	14-0
RESERVED	RTC_ALARM1_SUB_MASK	RESERVED	RTC_ALARM1_SUB_VALUE
r-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h

位 31-20 RESERVED: 保留。

位 19-16 RTC_ALARM1_SUB_MASK: 闹钟 1 的 sub-second Mask 配置, 使用 alarm1 的 sub-second 功能时, ppm 调整功能建议不使用。

- 0: sub-second 定时值配置不生效, 仅在每秒考虑 rtc_alarm1 是否匹配。
- 1: 匹配 sub-second 计数的[0], 其它 sub-second 计数位不生效。
- 2: 匹配 sub-second 计数的[1:0], 其它 sub-second 计数位不生效。
- N: 匹配 sub-second 计数的[N-1:0], 其它 sub-second 计数位不生效。

位 15 RESERVED: 保留。

位 14-0 RTC_ALARM1_SUB_VALUE: 闹钟 1 sub-second 定时值配置。当 rtc 日历计数值与闹钟 1 配置匹配时, 产生 ALARM1_SR。

18.12.18 RTC_CALENDAR_R

偏移量: 0x44

复位值: 0x00000000

31-20	19-0
RESERVED	CALENDAR_SYNC
r-0h	r-0h

位 31-20 RESERVED: 保留。

位 19-0 CALENDAR_SYNC: RTC 日历计数中的时分秒的计数器值, 由于采用打拍同步, 需要多次读到同一值, 才可以使用, 不能仅读取一次 (可能由于同步而读错)。

18.12.19 RTC_CALENDAR_R_H

偏移量: 0x48

复位值: 0x00000841

31-22	21-0
RESERVED	CALENDAR_H_SYNC
r-0h	r-841h

位 31-22 RESERVED: 保留。

位 21-0 CALENDAR_H_SYNC: RTC 日历计数中的年月日星期的计数器值, 由于采用打拍同步, 需要多次读到同一值, 才可以使用, 不能仅读取一次 (可能由于同步而读错)。

19.

Low-power UART (LPUART)

19.1 Introduction

LPUART (Low Power Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) 是一种低功耗的串口外设，32K 时钟下波特率最高支持 9600。在极低功耗模式下，LPUART 也可以被接收到的数据唤醒。

LPUART 支持 CTS/RTS 流量控制。

LPUART 支持 DMA 请求。

19.2 Main Features

- 波特率可配置
- 数据格式可配置（5-8 位数据，1-2 位停止位，0-1 位奇偶校验位）
- 支持 DMA 请求
- TX/RX FIFO 深度为 1
- 支持 CTS/RTS 流控
- 支持中断请求
- 支持低功耗唤醒

19.3 Functional Description

19.3.1 Data Format

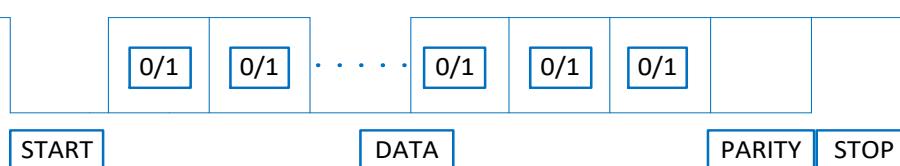


Figure 19-1 LPUART Data Format

在空闲时，LPUART 的数据线应该保持在高电平。

在数据传输时，依次传输起始位（START），数据位（DATA），奇偶校验位（PARITY）和停止位（STOP）。各个位的含义如下：

- (1) **起始位**: 先发送一个 0 信号, 表示数据传输开始。
- (2) **数据位**: 根据配置, 依次传输 5-8 个 bit。
- (3) **奇偶校验位**: 数据位后, 传输一个 bit 的奇偶校验位, 也可以配置为无奇偶校验位。
- (4) **停止位**: 数据传输结束的标志, 可以是 1 或者 2 个 bit。

19.3.2 Baud Rate Generation

LPUART 波特率的配置支持小数分频, 其主要通过 LPUART_BAUD_RATE_INT 和 LPUART_BAUD_RATE_FRA 两个寄存器来配置。

以 LPUART 接口时钟频率为 32.768KHz, 波特率为 9600 为例, 分频系数为 $32768/9600=3.413$, 则寄存器 LPUART_BAUD_RATE_INT 配置为 3, 寄存器 LPUART_BAUD_RATE_FRA 配置为 7 ($0.413*16=6.608$, 四舍五入为 7)。

19.3.3 CTS/RTS Flow Control

两个 LPUART 之间的连接如下图:

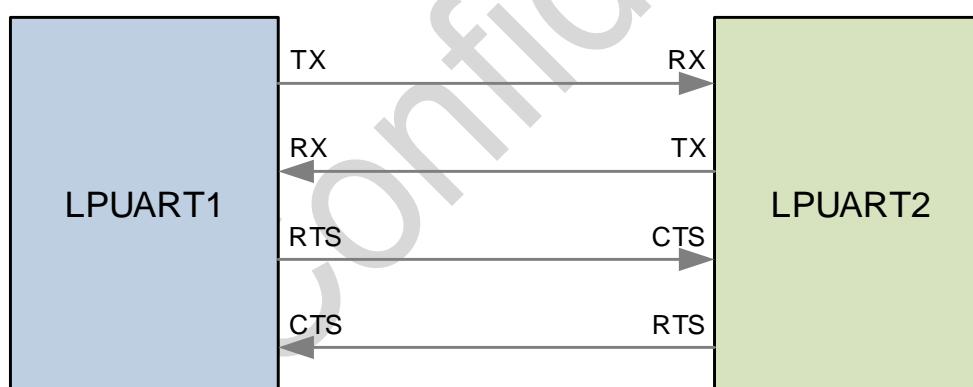


Figure 19-2 Connection between Two LPUART Devices

RTS (Require To Send, 发送请求) 为输出信号, 用于指示本设备准备好可接收数据, 低电平有效, 低电平说明本设备可以接收数据。

CTS (Clear To Send, 发送允许) 为输入信号, 用于判断是否可以向对方发送数据, 低电平有效, 低电平说明本设备可以向对方发送数据。

19.3.4 DMA

LPUART DMA 发送过程:

- (1) 将寄存器 LPUART_CR1 中的 DMA_TX_EN 位配置为使能;
- (2) 将寄存器 LPUART_DATA 地址配置为 DMA 的目的地址;
- (3) 将发送数据的内存地址配置为 DMA 的源地址;
- (4) 配置 DMA 的 SRC_TR_WIDTH 和 DES_TR_WIDTH 为 0 (数据位宽为 8bit);
- (5) 配置 DMA 的 SRC_MSIZE 和 DEST_MSIZE 为 0 (burst length 为 1);
- (6) 配置 DMA 的数据传输总长度;
- (7) 配置 DMA 的 handshake 类型为 DMA_HANDSHAKE_LPUART_TX;
- (8) 激活 DMA 通道。

当 DMA 传输完成后, 会将 DMA_CHENREG 寄存器的 CH_EN_x 位清 0。

LPUART DMA 接收过程:

- (1) 将寄存器 LPUART_CR1 中的 DMA_RX_EN 位配置为使能;
- (2) 将寄存器 LPUART_DATA 地址配置为 DMA 的源地址;
- (3) 将数据接收的内存地址配置为 DMA 的目的地址;
- (4) 配置 DMA 的 SRC_TR_WIDTH 和 DES_TR_WIDTH 为 0 (数据位宽为 8bit);
- (5) 配置 DMA 的 SRC_MSIZE 和 DEST_MSIZE 为 0 (burst length 为 1);
- (6) 配置 DMA 的数据传输总长度;
- (7) 配置 DMA 的 handshake 类型为 DMA_HANDSHAKE_LPUART_RX;
- (8) 激活 DMA 通道。

当 DMA 传输完成后, 会将 DMA_CHENREG 寄存器的 CH_EN_x 位清 0。

19.3.5 Interrupts

LPUART 的中断信号主要有:

- TX_DONE 中断
- TXFIFO_EMPTY 中断
- RXFIFO_NOT_EMPTY 中断
- RX_OVERFLOW 中断
- STOP_ERR 中断
- PARITY_ERR 中断
- START_INVALID 中断
- RX_DONE 中断
- START_VALID 中断

19.3.6 CPU Wakeup from Low-power Modes

LPUART 的低功耗唤醒包括 RX 低电平唤醒，有效 START 唤醒，RX_DONE 唤醒。

通过配置 LPUART_CR0 寄存器的 LPUART_WAKEUP_EN 位来使能唤醒方式。

19.4 LPUART Registers

寄存器基地址：0x40005000

Table 19-1 LPUART Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
LPUART_CR0	0x00	控制寄存器 0
LPUART_CR1	0x04	控制寄存器 1
LPUART_SR0	0x08	状态寄存器 0
LPUART_SR1	0x0C	状态寄存器 1
LPUART_DATA	0x10	数据寄存器

19.4.1 LPUART_CR0

偏移量: 0x00

复位值: 0x00000E13

31-27	26	25	24-22	21-10
RESERVED	LPUART_RTS_EN	LPUART_RX_EN	LPUART_WAKEUP_EN	LPUART_BAUD_RA TE_INT
r	r/w	r/w	r/w	r/w
9-6	5	4-2	1-0	
LPUART_BAUD_RATE_FRA	LPUART_STOP_LEN	LPUART_PARITY_CFG	LPUART_DATA_LEN	
r/w	r/w	r/w	r/w	

位 31-27 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 26 LPUART_RTS_EN: lpuart rts 流控使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 25 LPUART_RX_EN: lpuart 接收使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 24-22 LPUART_WAKEUP_EN: lpuart 唤醒使能。

[22] 为 rx 低电平唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

[23] 为有效 start 唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

[24] 为接收数据完成唤醒使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 21-10 LPUART_BAUD_RATE_INT: 波特率分频系数的整数部分。

分频系数等于 UART 接口时钟频率/波特率;

以 UART 接口时钟频率为 32.768KHz, 波特率为 9600 为例, 分频系数为 $32768/9600=3.413$, lpuart_baud_rate_int 配置为 3, lpuart_baud_rate_fra 配置为 $0.413*16=6$ 或 7。

位 9-6 LPUART_BAUD_RATE_FRA: 波特率分频系数的小数部分, 支持 4 位小数分频。

位 5 LPUART_STOP_LEN: LPUART stop 位长度。

- 0: 1 位 stop
- 1: 2 位 stop

位 4-2 LPUART_PARITY_CFG: LPUART 奇偶校验配置。

- 0: 偶校验
- 1: 奇校验
- 2: 校验位固定为 0
- 3: 校验位固定为 1
- >3: 无奇偶校验位

位 1-0 LPUART_DATA_LEN: LPUART 数据宽度。

数据宽度等于 LPUART_DATA_LEN+5。

19.4.2 LPUART_CR1

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-13	12	11	10	9
RESERVED	LPUART_CTS_EN	DMA_TX_EN	DMA_RX_EN	LPUART_TX_EN
r	r/w	r/w	r/w	r/w
8	7	6	5	4
TX_DONE_INT_EN	TXFIFO_EMPTY_INT_EN	RXFIFO_NOT_EMPTY_INT_EN	RX_OVERFLOW_INT_EN	STOP_ERR_INT_EN
r/w	r/w	r/w	r/w	r/w
3	2	1	0	
PARITY_ERR_INT_EN	START_INVALID_INT_EN	RX_DONE_INT_EN	START_VALID_INT_EN	
r/w	r/w	r/w	r/w	

位 31:13 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 12 LPUART_CTS_EN: lpuart cts 流控使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 11 DMA_TX_EN: dma tx 请求使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 10 DMA_RX_EN: dma rx 请求使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 9 LPUART_TX_EN: lpuart 发送使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 8 TX_DONE_INT_EN: tx_done 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 7 TXFIFO_EMPTY_INT_EN: txfifo_empty 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 6 RXFIFO_NOT_EMPTY_INT_EN: rxfifo_not_empty 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 5 RX_OVERFLOW_INT_EN: rx_overflow 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 4 STOP_ERR_INT_EN: stop_err 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 3 PARITY_ERR_INT_EN: parity_err 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 2 START_INVALID_INT_EN: start_invalid 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 1 RX_DONE_INT_EN: rx_done 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

位 0 START_VALID_INT_EN: start_valid 中断使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能

19.4.3 LPUART_SR0

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31-6		5	4
RESERVED		RX_OVERFLOW_SR	STOP_ERR_SR
r		r/w	r/w
3	2	1	0
PARITY_ERR_SR	START_INVALID_SR	RX_DONE_SR	START_VALID_SR
r/w	r/w	r/w	r/w

位 31-6 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 5 RX_OVERFLOW_SR: rx_overflow 状态位, 用于指示是否发生接收数据 Buffer 溢出。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生

- 1: 发生

位 4 STOP_ERR_SR: stop_err 状态位, 用于指示是否发生 stop 电平错误。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 3 PARITY_ERR_SR: parity_err 状态位, 用于指示是否发生 parity 校验错误。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 2 START_INVALID_SR: start_invalid 状态位, 用于指示是否收到错误的 start 位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 1 RX_DONE_SR: rx_done 状态位, 用于指示是否接收完数据。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

位 0 START_VALID_SR: start_valid 状态位, 用于指示是否收到有效的 start 位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 未发生
- 1: 发生

19.4.4 LPUART_SR1

偏移量: 0x0C

复位值: 0x000000016

31-6		5	4
RESERVED		TX_DONE	TXFIFO_EMPTY
r		r/w	r
3	2	1	0
RXFIFO_NOT_EMPTY	WRITE_CRO_DONE	WRITE_SR0_DONE	RESERVED
r	r	r	r

位 31-6 RESERVED: 保留, 不能修改。

位 5 TX_DONE: tx_done 状态位。硬件置 1, 软件写 1 清 0。

- 0: 发送未完成
- 1: 发送完成

位 4 TXFIFO_EMPTY: txfifo_empty 状态位。硬件置 1, 软件写 LPUART_DATA 来清 0 此位。

- 0: 非空
- 1: 空

位 3 RXFIFO_NOT_EMPTY: rxfifo_not_empty 状态位。硬件置 1，软件读 LPUART_DATA 来清此位。

- 0: 空
- 1: 非空

位 2 WRITE_CR0_DONE: write cr0 操作完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 1 WRITE_SR0_DONE: write sr0 操作完成状态。硬件控制置 1 与清 0。

- 0: 操作正在进行中
- 1: 操作已完成

位 0 RESERVED: 保留，不能修改。

19.4.5 LPUART_DATA

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

31-8	7-0
RESERVED	LPUART_DATA
r	r/w

位 31-8 RESERVED: 保留，不能修改。

位 7-0 LPUART_DATA: fifo 接口，读操作返回 rx data，写操作写入 tx data。

注意：

1. 如果数据位宽小于 8 时，LPUART_DATA 的低位有效。
2. 读之前要查询 RXFIFO_NOT_EMPTY 状态位，保证 rxfifo 中有数据；写之前要查询 txfifo_empty 状态位，保证 txfifo 中可写入。

20.

Low-power timer (LPTIM)

20.1 Introduction

LPTIMER (Low Power Timer) 是一个 16 位的计时器，由于其有多种时钟源，LPTIMER 能够在除 standby 模式外的所有工作模式下运行，并且支持从所有低功耗工作模式中唤醒。有两个 LPTIMER，分别为 LPTIMER0 和 LPTIMER1。

20.2 Main features

LPTIMER 包括如下功能：

- 支持选择内部时钟与外部时钟作为计数时钟
- 16bits 计数器，加法计数，支持自动加载
- 支持两种计数模式，单次计数和连续计数
- 支持软件触发和外部触发源触发计数
- 分频计数器
- 支持产生 PWM
- 支持单脉冲、Set-once、Timeout 模式输出
- 支持 DEBUG 模式控制
- 支持产生通道输出事件、匹配事件、溢出事件、触发事件、DOWN 事件、UP 事件作为唤醒信号输出
- 正交解码
- 中断信号产生

LPTIMER 的框图如下：

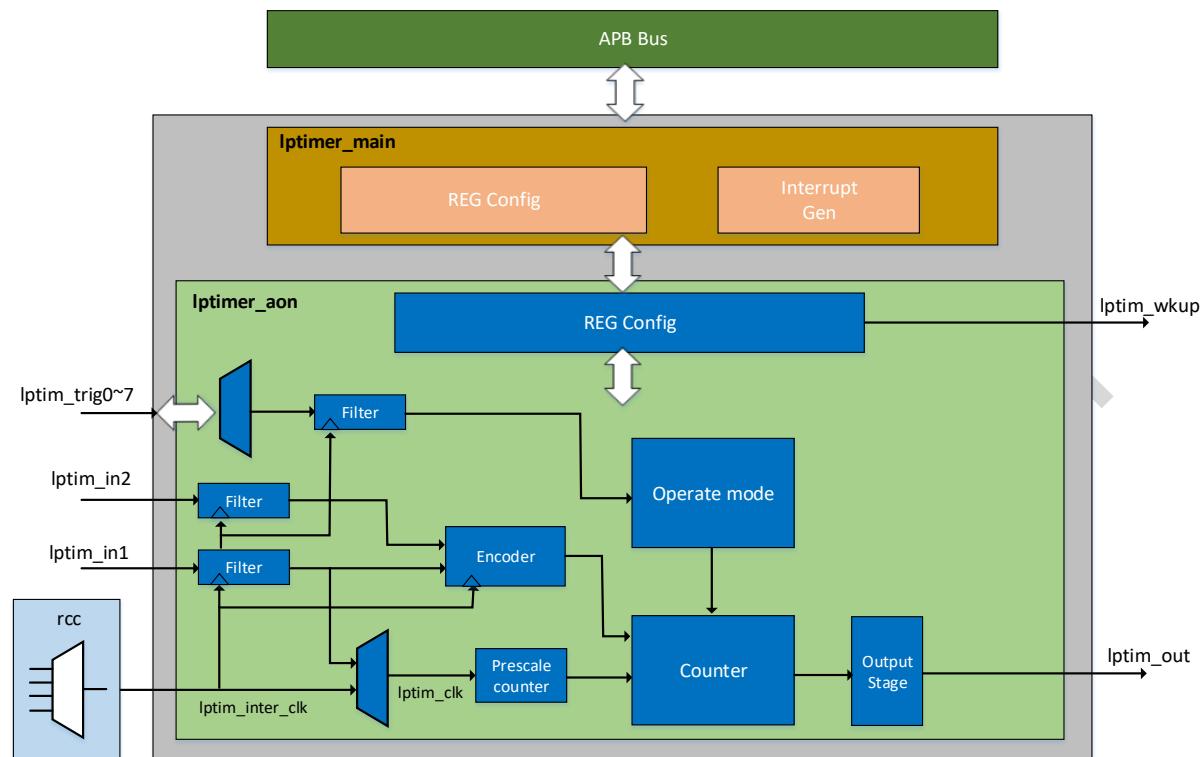


Figure 20-1 LPTIMER Diagram

- **lptim_trig0~7:** LPTIMER 的外部触发源
- **lptim_in2:** LPTIMER 的 IN2 pin 脚
- **lptim_in1:** LPTIMER 的 IN1 pin 脚
- **lptim_wkup:** LPTIMER 的唤醒信号
- **lptim_out:** LPTIMER 的 OUT pin 脚

20.3 Interface clock

LPTIMER 接口时钟源分内部时钟和外部时钟，内部时钟源有 PCLK0、RCO3.6M、XO32K、RCO32K，外部时钟源通过 IN1 的 GPIO 输入。时钟配置和选择可以参考 RCC 章节。

20.4 Counter clock selection

LPTIMER 除了接口时钟有内部和外部之分外，计数时钟也有内部和外部之分，其内部与外部的时钟源与接口时钟的一致。控制计数时钟选择的寄存器 bit 位为寄存器 LPTIM_CFGR 的 COUNTMODE，值为 0 表示计数器由内部时钟控制，值为 1 表示计数器由外部时钟控制，如果 RCC 模块的寄存器 RCC_CR1 的 LPTIM1_EXT_CLK_SEL 位或 LPTIM_EXT_CLK_SEL 位

为 0，即表示 LPTIMER0 或 LPTIMER1 的接口时钟为内部时钟，则 COUNTMODE 的值可以为 0 或 1，即计数时钟既可以为内部时钟也可以为外部时钟；如果 LPTIM1_EXT_CLK_SEL 位或 LPTIM_EXT_CLK_SEL 位为 1，则 LPTIMER0 或 LPTIMER1 的寄存器 LPTIM_CFGR 的 COUNTMODE 位只能设置为 0，这时 0 不是表示计数时钟为内部时钟，是表示 COUNTMODE 值需要清零，计数时钟只能为外部时钟。

20.5 Counter

除编码模式外，计数器仅支持向上计数，计数到 ARR 时产生 ARRM 中断，计数器回到 0 重新计数。若使能 timeout 模式，则除了计数器值增加到 ARR 时清零外，触发信号也可以清零计数器重新计数。若使能编码模式，则计数器的计数方向由硬件控制，向上计数到 ARR 时产生 ARRM 事件并清零计数器，向下计数到 0 时则重新加载 ARR 到计数器。

20.6 Counting modes

LPTIMER 支持两种计数模式，单次计数和连续计数。单次计数模式下，计数器停止阶段第一个到来的触发信号（硬件或软件）会触发计数器开始计数，计数过程中的触发信号将会被忽略，计数到 ARR 时计数器会停止计数，直到下一次触发信号到来才会再次开始计数，依次类推。连续计数模式下，一旦触发（硬件或软件），计数器会一直计数下去，从 0 到 ARR，然后回到 0 再次计数，如此循环往复。

两种计数模式可以在任意时刻切换（前提是 enable 置位），例如，配置 LPTIMER 为单次计数模式，若置位寄存器 LPTIM_CR 的 CNTSTRT，则计数器计数到 ARR 值将不会停止计数；配置 LPTIMER 为连续计数模式，若置位寄存器 LPTIM_CR 的 SNGSTRT，则计数器计数到 ARR 时将会停止计数，直到下一次触发信号到来。因此状态图如下：

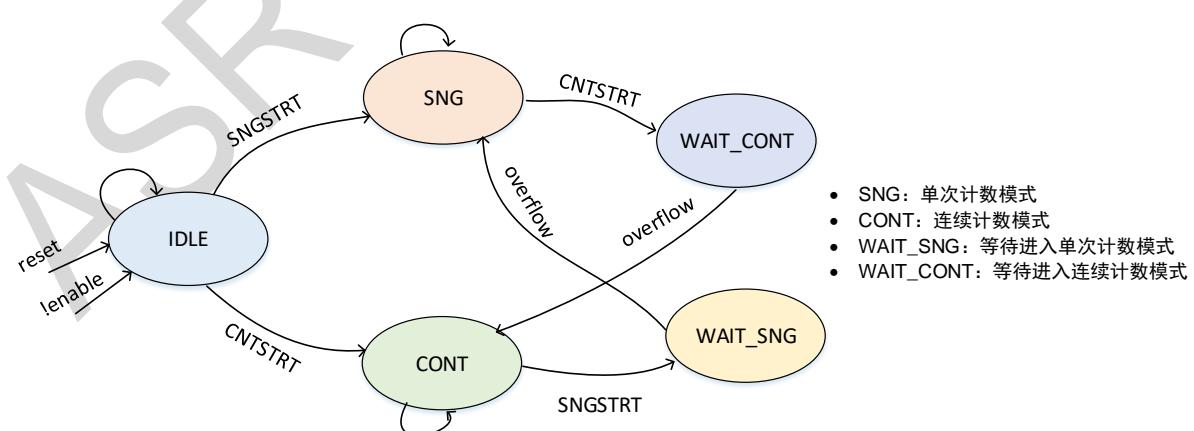


Figure 20-2 Counting mode conversion Diagram

20.7 Trigger sources

触发 LPTIMER 计数有两种方式，一种是软件触发，另一种是外部触发源触发。通过寄存器 LPTIM_CFGR 的 TRIGEN 位段进行控制，当值为 0 时为软件触发，非零时为外部触发，当为外部触发时，可以设置外部触发信号上升沿有效、下降沿有效或双沿有效。LPTIMER 有 8 种触发输入源可以选择使用，**LPTIMER0** 的外部触发源如下表：

Table 20-1 LPTIMER0 external trigger source

TRIGSEL	External Trigger	Comment
lptim_ext_trig0	lptim_etr	Lptimer etr pin input
lptim_ext_trig1	comp0	Comp0 output
lptim_ext_trig2	comp1	Comp1 output
lptim_ext_trig3	rtc_cyc_counter	RTC cyc counter output pulse
lptim_ext_trig4	rtc_alarm0	RTC alarm0 output pulse
lptim_ext_trig5	rtc_alarm1	RTC alarm1 output pulse
lptim_ext_trig6	gpio	GPIO58
lptim_ext_trig7	gpio	GPIO59

LPTIMER1 的外部触发源如下表：

Table 20-2 LPTIMER1 external trigger source

TRIGSEL	External Trigger	Comment
lptim_ext_trig0	lptim_etr	Lptimer etr pin input
lptim_ext_trig1	comp0	Comp0 output
lptim_ext_trig2	comp1	Comp1 output
lptim_ext_trig3	rtc_cyc_counter	RTC cyc counter output pulse
lptim_ext_trig4	rtc_alarm0	RTC alarm0 output pulse
lptim_ext_trig5	rtc_alarm1	RTC alarm1 output pulse
lptim_ext_trig6	gpio	GPIO60
lptim_ext_trig7	gpio	GPIO61

20.8 Prescaler

计数使能信号可以被软件配置分频，支持 1、2、4、8、16、32、64、128 分频，通过配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 PRESC 位段进行分频配置。该分频通过计数器实现，即上一级电路产生的计数使能信号将作为该分频计数器的计数使能，当分频计数器计数到预先加载的分频值后，输出一个脉冲，作为下一级计数器的计数使能，然后分频计数器归零重新计数，依次类推。

20.9 PWM

LPTIMER 可以产生 PWM 波形，波形的极性可以通过寄存器 LPTIM_CFGR 的 WAVPOL 比特控制，占空比可以通过寄存器 LPTIM_CMP 和 LPTIM_ARR 的值进行控制。以软件触发和内部时钟计数为例，配置 PWM 的流程如下：

- (1) 配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 COUNTMODE 为 0，即设置内部时钟计数。
- (2) 寄存器 LPTIM_CFGR 的 PRESC 为默认值，即不设置计数器分频。
- (3) 配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 PRELOAD 的值为 0，即不使能寄存器 LPTIM_CMP 和 LPTIM_ARR 的缓存功能。如果需要也可以使能。
- (4) 配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 WAVPOL 为 0，即波形输出不反相。
- (5) 配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 WAVE 为 0。
- (6) 寄存器 LPTIM_CFGR 的 TRIGEN 位段的值为 0，即软件触发。
- (7) 使能 LPTIMER，就是置位寄存器 LPTIM_CR 的 ENABLE。
- (8) 设置寄存器 LPTIM_ARR 和 LPTIM_CMP 的值。
- (9) 使能连续计数功能，通过置位寄存器 LPTIM_CR 的 CNTSTRT 实现。

20.10 Single-pulse, Set-once, Timeout output mode

单脉冲模式下，计数器未计数时，检测到第一个触发信号，则计数使能置位，若计数到 ARR 或 enable 清零或模块复位，则计数使能清零，计数过程中的触发信号将会被忽略，如下图：

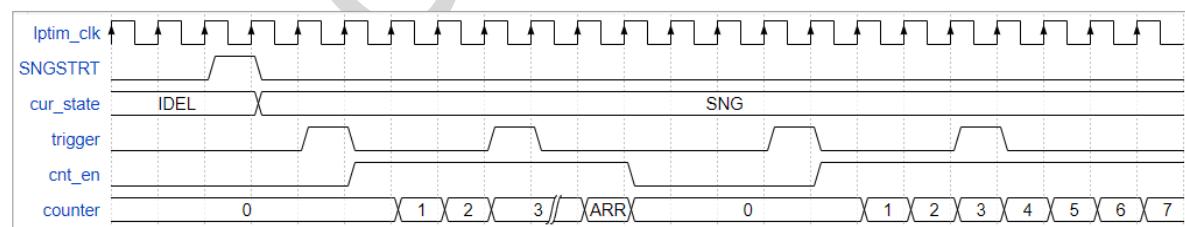


Figure 20-3 Single pulse counting

单脉冲模式通过配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 WAVE 为 0 以及寄存器 LPTIM_CR 的 SNGSTRT 为 1 实现。

Set-once 模式下，检测到第一个触发信号后，计数使能置位，若计数到 ARR，则计数使能清零，计数过程中的触发信号将会被屏蔽，屏蔽信号通过 mask 实现，即检测到第一个触发信号后，mask 有效，屏蔽之后的所有触发信号，如下图：

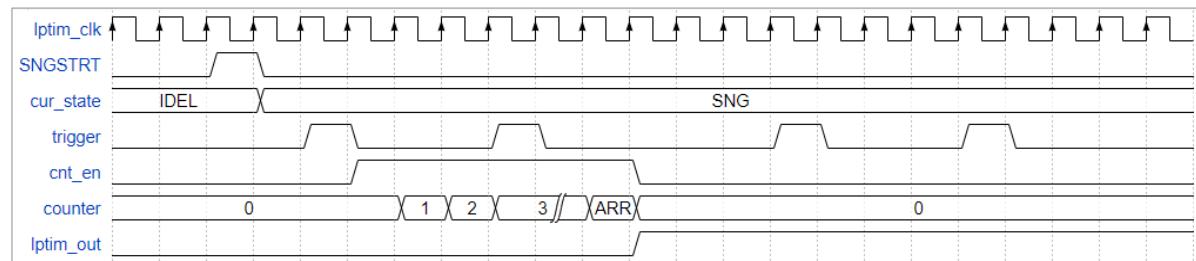


Figure 20-4 Set-once counting

Set-once 模式通过配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 WAVE 为 1 以及寄存器 LPTIM_CR 的 SNGSTRT 为 1 实现。

Timeout 模式与连续计数模式类似，一旦被触发，计数使能一直有效，区别是，计数过程中的触发信号会让计数器从 0 开始重新计数，且输出波形也会被清除，如下图：

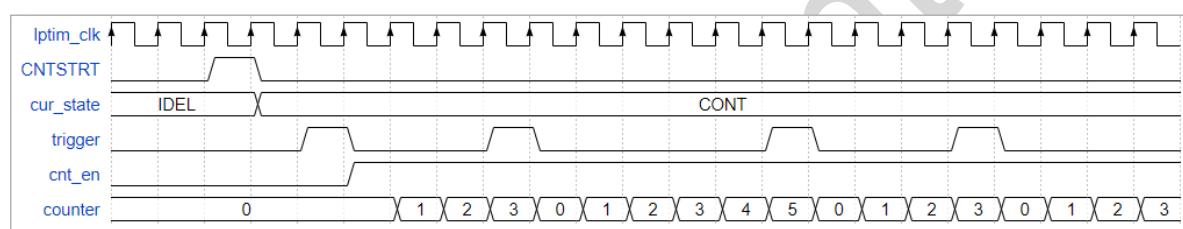


Figure 20-5 Timeout counting

Timeout 模式通过配置寄存器 LPTIM_CFGR 的 WAVE 为 0 以及寄存器 LPTIM_CR 的 CNTSTRT 为 1 实现。

20.11 Quadrature encoder mode

LPTIMER 支持正交编码计数功能，可以通过 IN1 和 IN2 输入正交信号，进行计数和方向检测。编码模式共有三种，仅在上升沿计数、下降沿计数以及双边沿计数，编码模式的使能通过寄存器 LPTIM_CFGR 的 ENC 控制，编码模式的边沿控制通过寄存器 LPTIM_CFGR 的 CKPOL 来实现。在此功能下，两个通道输入可以配置数字滤波功能，滤波使能通过寄存器 LPTIM_CFGR 的 CKFLT_ENABLE 控制，滤波值通过寄存器 LPTIM_CFGR 的 CKFLT 进行配置。通过两个通道信号的组合，可以产生计数使能和方向控制信号，控制计数器加减。具体的组合方式见下表：

Table 20-3 Quadrature encoder channel signals

编码模式	IN1/IN2 电平	IN1		IN2	
		上升沿	下降沿	上升沿	下降沿
上升沿计数	高电平	向下计数	-	向上计数	-
	低电平	向上计数	-	向下计数	-
下降沿计数	高电平	-	向上计数	-	向下计数
	低电平	-	向下计数	-	向上计数
双沿计数	高电平	向下计数	向上计数	向上计数	向下计数
	低电平	向上计数	向下计数	向下计数	向上计数

IN1 和 IN2 输入信号频率必须小于 LPTIMER 时钟频率的 1/4。

20.12 DEBUG mode control

LPTIMER 可由软件配置 debug 下是否停止计数，通过 SYSCFG 的 CR2 寄存器来实现 LPTIMER0 和 LPTIMER1 的 DEBUG 模式计数控制，如果使能该功能，则进入系统 debug 模式时，LPTIMER 停止计数（计数器不会被初始化）。

20.13 Wake-up signals

LPTIMER 有 6 种唤醒信号输出，分别是，

- 通道输出信号，此时通道输出将作为唤醒信号输出。
- 匹配事件（CMPM），此时计数器与寄存器 LPTIM_CMP 的匹配事件将作为唤醒信号输出。
- 溢出事件（ARRM），此时 overflow 事件将作为唤醒信号输出。
- 触发事件（EXTTRIG），此时有效的触发事件将作为唤醒信号输出。
- DOWN 事件，若计数方向由向上计数变为向下计数，DOWN 事件会置位，此时 DOWN 事件会作为唤醒信号输出。
- UP 事件，若计数方向由向下计数变为向上计数，UP 事件会置位，此时 UP 事件会作为唤醒信号输出。

以上唤醒信号除了通道输出信号，均为 LPTIM_ISR 寄存器的标志位，且有独立的使能位，使能位分别为寄存器 LPTIM_CFGR 的 OUT_WKUP_EN、CMPM_WKUP_EN、ARRM_WKUP_EN、EXTTRIG_WKUP_EN、DOWN_WKUP_EN、UP_WKUP_EN 比特位，唤醒信号与相应使能位是 AND 的关系，各唤醒源之间是 OR 的关系。

20.14 Interrupts

LPTIMER 的中断信号如下：

Table 20-4 LPTIMER interrupts

中断名称	描述
DOWN 中断	编码模式下，表示计数方向由向上变为向下
UP 中断	编码模式下，表示计数方向由向下变为向上
ARROK 中断	表示 ARR 值加载完成
CMPOK 中断	表示 CMP 值加载完成
EXTTRIG 中断	表示检测到有效触发边沿
ARRM 中断	表示计数器值到达 ARR
CMPM 中断	表示计数器值与 CMP 匹配

上述中断的使能通过配置寄存器 LPTIM_IER 实现，所有中断的中断状态都可以通过寄存器 LPTIM_SR1 获得。

20.15 LPTIMER registers

LPTIMER0 基地址：0x4000D000

LPTIMER1 基地址：0x4000D800

Table 20-5 LPTIMER Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
LPTIM_ISR	0x00	状态寄存器
LPTIM_ICR	0x04	状态清除寄存器
LPTIM_IER	0x08	中断使能寄存器
LPTIM_CFGR	0x0c	配置寄存器，该寄存器需在 LPTIM_CR 寄存器的 ENABLE 清零时修改
LPTIM_CR	0x10	控制寄存器
LPTIM_CMP	0x14	比较寄存器
LPTIM_ARR	0x18	重装载寄存器
LPTIM_CNT	0x1c	计数器寄存器
LPTIM_CSR	0x20	清除状态标志寄存器，表示使用寄存器 LPTIM_ICR 清除 LPTIM_ISR 某些状态位时是否清除完成标志
LPTIM_SR1	0x24	中断标志寄存器，中断标志位会被寄存器 LPTIM_ICR 立即清零

20.15.1 LPTIM_ISR

偏移量: 0x00

复位值: 0x000000180

31-9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	CROK	CFGROK	DOWN	UP	ARROK	CMPOK	EXTTRIG	ARRM	CMPM
r-0h	r-1h	r-1h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-9 RESERVED: 保留。

位 8 CROK: 上一次对寄存器 LPTIM_CR 的写操作状态。该位由硬件控制，写操作前需要检查上一次写操作是否完成。

- 0: 正在进行写操作
- 1: 上一次对 LPTIM_CR 的写操作已经完成

位 7 CFGROK: 上一次对 LPTIM_CFGR 的写操作状态。该位由硬件控制，写操作前需要检查上一次写操作是否完成。

- 0: 正在进行写操作
- 1: 上一次对 LPTIM_CFGR 的写操作已经完成

位 6 DOWN: 编码模式下计数方向由向上变为向下。

- 0: 计数方向未发生由上向下的变化
- 1: 计数方向由向上变为向下

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

位 5 UP: 编码模式下计数方向由向下变为向上。

- 0: 计数方向未发生由下向上的变化
- 1: 计数方向由向下变为向上

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

位 4 ARROK: ARR 值加载状态。

- 0: 未加载完成
- 1: 加载完成

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

位 3 CMPOK: CMP 值加载状态。

- 0: 未加载完成
- 1: 加载完成

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

位 2 EXTTRIG: 是否检测到有效触发边沿。

- 0: 未检测到有效触发边沿
- 1: 检测到有效触发边沿

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

位 1 ARRM: 计数器值是否到达 ARR 值。

- 0: 计数器值未到达 ARR
- 1: 计数器值到达 ARR

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

位 0 CMPM: 计数器值与 CMP 值匹配状态。

- 0: 计数器值与 CMP 值未匹配
- 1: 计数器值与 CMP 值匹配

可以通过写 LPTIM_ICR 寄存器清零，但是需要时间同步清零脉冲，因此无法立即清除。

20.15.2 LPTIM_ICR

偏移量: 0x04

复位值: 0x00000000

31-7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	DOWNCF	UPCF	ARROKCF	CMPOKCF	EXTTRIGCF	ARRMCF	CMPMCF
w-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 31-7 RESERVED: 保留。

位 6 DOWNCF: 清除 DOWN 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

位 5 UPCF: 清除 UP 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

位 4 ARROKCF: 清除 ARROK 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

位 3 CMPOKCF: 清除 CMPOK 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

位 2 EXTTRIGCF: 清除 EXTTRIG 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

位 1 ARRMCF: 清除 ARRM 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

位 0 CMPMCF: 清除 CMPM 标志位。软件写 1 清除标记位，该位由硬件清零。

- 0: 无操作
- 1: 清除操作

20.15.3 LPTIM_IER

偏移量: 0x08

复位值: 0x00000000

31-7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	DOWNIE	UPIE	ARROKIE	CMPOKIE	EXTTRIGIE	ARRMIE	CMPMIE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-7 RESERVED: 保留。

位 6 DOWNIE: DOWN 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

位 5 UPIE: UP 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

位 4 ARROKIE: ARROK 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

位 3 CMPOKIE: CMPOK 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

位 2 EXTTRIGIE: EXTTRIG 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

位 1 ARRMIE: ARRM 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

位 0 CMPMIE: CMPM 中断使能。

- 0: 禁用中断
- 1: 使能中断

20.15.4 LPTIM_CFGR

偏移量: 0x0c

复位值: 0x00000000

31	30	29	28	27	26
RESERVED	OUT_WKUP_EN	DOWN_WKUP_EN	UP_WKUP_E_N	EXTTRIG_WK_UP_EN	ARRM_WKUP_EN
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
25	24	23	22	21	20
CMPM_WKUP_EN	ENC	COUNTMODE	PRELOAD	WAVPOL	WAVE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
19	18-17	16	15-13	12	11-9
TIMEOUT	TRIGEN	RESERVED	TRIGSEL	RESERVED	PRES
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
8	7-6	5	4-3	2-1	0
TRGLT_ENAB _{LE}	TRGFLT	CKFLT_ENAB _{LE}	CKFLT	CKPOL	RESERVED
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31 RESERVED: 保留。

位 30 OUT_WKUP_EN: LPTIM_OUT 唤醒使能。

- 0: LPTIM_OUT 不能触发唤醒信号
- 1: LPTIM_OUT 可以触发唤醒信号

位 29 DOWN_WKUP_EN: DOWN 事件唤醒使能。

- 0: DOWN 事件不能触发唤醒信号
- 1: DOWN 事件可以触发唤醒信号

位 28 UP_WKUP_EN: UP 事件唤醒使能。

- 0: UP 事件不能触发唤醒信号
- 1: UP 事件可以触发唤醒信号

位 27 EXTTRIG_WKUP_EN: 外部触发事件唤醒使能。

- 0: 外部触发事件不能触发唤醒信号
- 1: 外部触发事件可以触发唤醒信号

位 26 ARRM_WKUP_EN: 计数溢出事件唤醒使能 (ENC 模式除外)。

- 0: 计数溢出不能触发唤醒信号
- 1: 计数溢出事件触发唤醒信号

位 25 CMPM_WKUP_EN: 计数匹配事件唤醒使能。

- 0: 计数匹配不能触发唤醒信号
- 1: 计数匹配事件触发唤醒信号

位 24 ENC: 编码模式使能。

- 0: 禁用编码模式

- 1: 使能编码模式

位 23 COUNTMODE: 计数模式选择。

- 0: 计数器由内部时钟控制
- 1: 计数器由外部时钟控制

位 22 PRELOAD: 寄存器缓存使能。

- 0: ARR 和 CMP 直接由软件操作
- 1: ARR 和 CMP 由更新事件更新

位 21 WAVPOL: 输出波形极性。

- 0: 输出不反相
- 1: 输出反相

位 20 WAVE: 波形形状。

- 0: 禁用 Set-once, 选择 PWM 或单脉冲模式
- 1: 使能 Set-once 模式

位 19 TIMEOUT: Timeout 模式使能。

- 0: 禁用 Timeout 模式
- 1: 使能 Timeout 模式

位 18-17 TRIGEN: 外部触发使能及极性选择。

- 00: 软件触发
- 01: 外部触发上升沿有效
- 10: 外部触发下降沿有效
- 11: 外部触发双沿有效

位 16 RESERVED: 保留。

位 15-13 TRIGSEL: 外部触发源选择。

- 000: lptim_ext_trig0
- 001: lptim_ext_trig1
- 010: lptim_ext_trig2
- 011: lptim_ext_trig3
- 100: lptim_ext_trig4
- 101: lptim_ext_trig5
- 110: lptim_ext_trig6
- 111: lptim_ext_trig7

位 12 RESERVED: 保留。

位 11-9 PRESCL: 时钟分频。

- 000: /1
- 001: /2
- 010: /4
- 011: /8
- 100: /16
- 101: /32
- 110: /64
- 111: /128

位 8 TRGLT_ENABLE: 触发输入滤波器使能，必须先配置滤波器长度，再使能。

- 0: 禁用触发输入滤波器
- 1: 使能触发输入滤波器

位 7-6 TRGFLT: 触发输入滤波器配置。

- 00: 无操作
- 01: 使能滤波器，滤波器长度 N=2
- 10: 使能滤波器，滤波器长度 N=4
- 11: 使能滤波器，滤波器长度 N=8

位 5 CKFLT_ENABLE: 外部时钟滤波器使能，必须先配置滤波器长度，再使能。

- 0: 禁用外部时钟滤波器
- 1: 使能外部时钟滤波器

位 4-3 CKFLT: 外部时钟滤波器配置。

- 00: 无操作
- 01: 使能滤波器，滤波器长度 N=2
- 10: 使能滤波器，滤波器长度 N=4
- 11: 使能滤波器，滤波器长度 N=8

位 2-1 CKPOL: Encoder 模式控制。

- 00: 选择 Encoder 模式 1，上升沿计数
- 01: 选择 Encoder 模式 2，下降沿计数
- 10: 选择 Encoder 模式 3，双沿计数
- 11: 保留

位 0 RESERVED: 保留。

20.15.5 LPTIM_CR

偏移量: 0x10

复位值: 0x00000000

31-3	2	1	0
RESERVED	CNTSTRT	SNGSTRT	ENABLE
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 31-7 RESERVED: 保留。

位 2 CNTSTRT: 连续计数模式使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能连续计数模式，写 1 开始连续计数模式，若在连续计数模式过程中置位 SNGSTRT，则在下一次计数到 ARR 时停止计数（切换到单次计数模式）。该比特位需在 ENABLE 置位后修改。

位 1 SNGSTRT: 单次计数模式使能。

- 0: 不使能
- 1: 使能单次计数模式，写 1 开始单次计数模式，若在单次计数模式过程中置位 CNTSTRT，则在下一次计数到 ARR 时继续计数（切换到连续计数模式）。该比特位需在 ENABLE 置位后修改。

位 0 ENABLE: LPTIMER 使能。

- 0: 禁用 LPTIMER
- 1: 使能 LPTIMER

20.15.6 LPTIM_CMP

偏移量: 0x14

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	CMP
rw-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 CMP: 比较值, 需在寄存器 LPTIM_CR 的 ENABLE 置位后才能修改。

20.15.7 LPTIM_ARR

偏移量: 0x18

复位值: 0x00000001

31-16	15-0
RESERVED	ARR
rw-0h	rw-0h

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 ARR: 重装载值, 需在寄存器 LPTIM_CR 的 ENABLE 置位后才能修改。

20.15.8 LPTIM_CNT

偏移量: 0x1c

复位值: 0x00000000

31-16	15-0
RESERVED	CNT
r-0h	r-0h

位 31-16 RESERVED: 保留。

位 15-0 CNT: 计数结果, 读该值时, 连续两次读到的结果一致才算有效。

20.15.9 LPTIM_CSR

偏移量: 0x20

复位值: 0x00000001f

31-5	4	3	2	1	0
RESERVED	DOWN_CLR_DONE	UP_CLR_DONE	EXTTRIG_CLR_DONE	ARRM_CLR_DONE	CMPM_CLR_DONE
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-5 RESERVED: 保留。

位 4 DOWN_CLR_DONE: DOWN 清除完成。

- 0: 正在清除 DOWN 标志位
- 1: 清除成功

位 3 UP_CLR_DONE: UP 清除完成。

- 0: 正在清除 UP 标志位
- 1: 清除成功

位 2 EXTTRIG_CLR_DONE: EXTTRIG 清除完成。

- 0: 正在清除 EXTTRIG 标志位
- 1: 清除成功

位 1 ARRM_CLR_DONE: ARRM 清除完成。

- 0: 正在清除 ARRM 标志位
- 1: 清除成功

位 0 CMPM_CLR_DONE: CMPM 清除完成。

- 0: 正在清除 CMPM 标志位
- 1: 清除成功

20.15.10 LPTIM_SR1

偏移量: 0x24

复位值: 0x00000000

31-7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	DOWN	UP	ARROK	CMPOK	EXTTRIG	ARRM	CMPM
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 31-7 RESERVED: 保留。

位 6 DOWN: 编码模式下计数方向由向上变为向下。

- 0: 计数方向未发生由上向下的变化
- 1: 计数方向由向上变为向下

位 5 UP: 编码模式下计数方向由向下变为向上。

- 0: 计数方向未发生由下向上的变化
- 1: 计数方向由向下变为向上

位 4 ARROK: ARR 值加载状态。

- 0: 未加载完成
- 1: 加载完成

位 3 CMPOK: CMP 值加载状态。

- 0: 未加载完成
- 1: 加载完成

位 2 EXTTRIG: 是否检测到有效触发边沿。

- 0: 未检测到有效触发边沿
- 1: 检测到有效触发边沿

位 1 ARRM: 计数器值是否到达 ARR 值。

- 0: 计数器值未到达 ARR
- 1: 计数器值到达 ARR

位 0 CMPM: 计数器值与 CMP 值匹配状态。

- 0: 计数器值与 CMP 值未匹配
- 1: 计数器值与 CMP 值匹配

21.

DMA

21.1 Introduction

DMA 支持外设到外设, 外设到 memory, memory 到外设, memory 到 memory 这四种数据搬移方式, 支持数据位宽为 8 位、16 位或 32 位, 并支持数据的 Auto-reloading 以及数据的链表 (LLI)。共有两个 DMA, 分别为 DMA0 和 DMA1, 每个 DMA 有 4 个 channel。两个 DMA 相互独立, 可以同时工作, 每个 DMA 中的 4 个 channel 也是相互独立的, 可以同时运行。

21.2 Main features

- 传输数据长度的配置
- 支持数据搬移方式的配置
- 支持 Auto-reloading
- 支持 LLI

21.3 Transfer data length configuration

DMA 可以传输多个 block 的数据, 传输每个 block 的数据时先以 burst 方式传送, 后面有不够 burst 的数据长度的数据时再以 single 方式发送。外设的数据传输如下图:

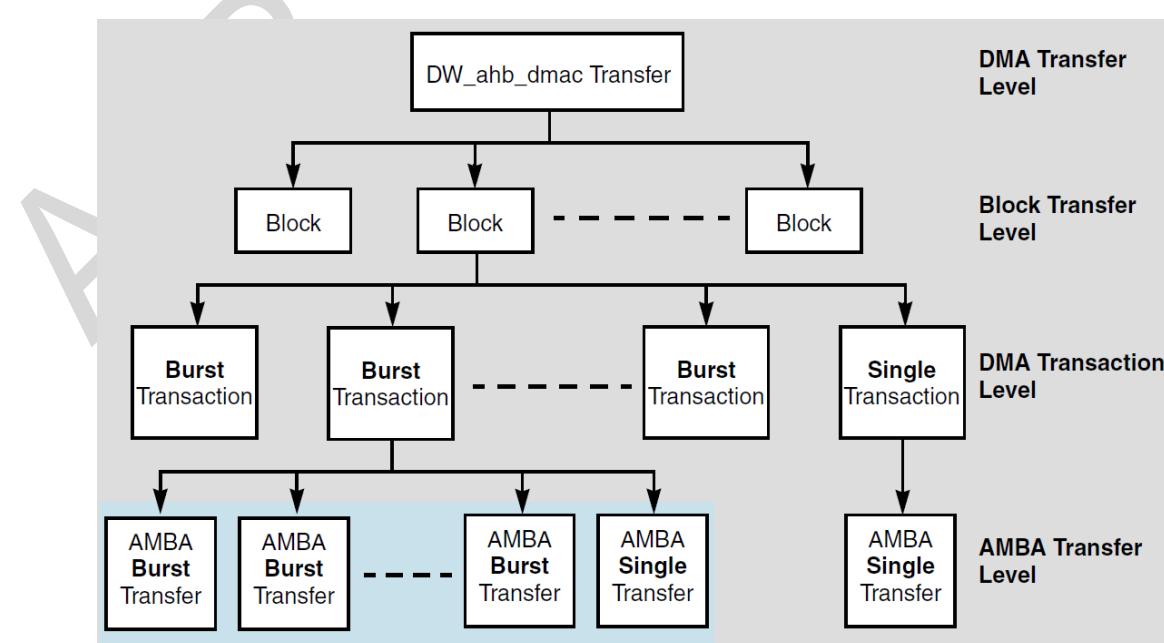


Figure 21-1 Data transfer

DMA 的源和目的数据位宽通过 *DMA_CTLx* 寄存器的 *SRC_TR_WIDTH* 和 *DST_TR_WIDTH* 位段进行配置 (x 为 0、1、2 或 3)，此位段值为 000 时表示 8bit，为 001 表示 16bit，为 002 表示 32bit。

DMA 的源和目的 burst 数据长度通过 *DMA_CTLx* 寄存器的 *SRC_MSIZE* 和 *DEST_MSIZE* 位段进行配置，此位段值为 000 时表示 1，为 001 表示 4，为 002 表示 8，那么转化为 Bytes 就是 *SRC_MSIZE* (*DEST_MSIZE*) * (数据位宽的 bit 数 / 8)。DMA 的 burst 数据长度 Bytes 需要与外设的输入或输出 FIFO 长度一致，否则可能导致数据丢失。

DMA 的 block size 通过 *DMA_CTLx* 寄存器的 *BLOCK_TS* 位进行配置，最多为 12 个 bit，那么 block size 最大为 4095，转换为 Bytes 时为 *BLOCK_TS* * (数据位宽的 bit 数 / 8)。

21.4 Data trasfer methods

DMA 支持外设到外设，外设到 memory，memory 到外设，memory 到 memory 四种数据搬移方式。外设到外设指数据的源和目的都为外设；外设到 memory 指源为外设，目的为 memory；memory 到外设指源为 memory，目的为外设；memory 到 memory 指源和目的都为 memory。数据搬移方式通过 *DMA_CTLx* 寄存器的 *TT_FC* 位段进行配置。除了 memory 到 memory 的搬移方式，其他几种方式都要配置外设与 DMA 之间的握手信号即 handshake。外设的 handshake 的值如下表所示：

Table 21-1 Handshake value

Handshake 值	外设信号	外设信号描述
4	lorac_tx	LORA 的 tx
5	lorac_rx	LORA 的 rx
6	dacctrl	DAC
7	adcctrl	ADC
10	i2c2_tx	I2C2 的 tx
11	i2c2_rx	I2C2 的 rx
12	i2c1_tx	I2C1 的 tx
13	i2c1_rx	I2C1 的 rx
14	i2c0_tx	I2C0 的 tx
15	i2c0_rx	I2C0 的 rx
16	ssp2_tx	SSP2 的 tx
17	ssp2_rx	SSP2 的 rx
18	ssp1_tx	SSP1 的 tx
19	ssp1_rx	SSP1 的 rx
20	ssp0_tx	SSP0 的 tx
21	ssp0_rx	SSP0 的 rx
22	lpuart_tx	LPUAR 的 tx
23	lpuart_rx	LPUAR 的 rx

Handshake 值	外设信号	外设信号描述
24	uart3_tx	UART3 的 tx
25	uart3_rx	UART3 的 rx
26	uart2_tx	UART2 的 tx
27	uart2_rx	UART2 的 rx
28	uart1_tx	UART1 的 tx
29	uart1_rx	UART1 的 rx
30	uart0_tx	UART0 的 tx
31	uart0_rx	UART0 的 rx
32	gptim0_ch3	GPTIMER0 的 channel3
33	gptim0_ch2	GPTIMER0 的 channel2
34	gptim0_ch1	GPTIMER0 的 channel1
35	gptim0_ch0	GPTIMER0 的 channel0
36	gptim0_trg	GPTIMER0 的 trigger
37	gptim0_up	GPTIMER0 的 update
38	Gptim1_ch3	GPTIMER1 的 channel3
39	Gptim1_ch2	GPTIMER1 的 channel2
40	Gptim1_ch1	GPTIMER1 的 channel1
41	Gptim1_ch0	GPTIMER1 的 channel0
42	Gptim1_trg	GPTIMER1 的 trigger
43	Gptim1_up	GPTIMER1 的 update
44	gptim2_ch1	GPTIMER2 的 channel1
45	gptim2_ch0	GPTIMER2 的 channel0
46	gptim2_trg	GPTIMER2 的 trigger
47	gptim2_up	GPTIMER2 的 update
48	Gptim3_ch1	GPTIMER3 的 channel1
49	Gptim3_ch0	GPTIMER3 的 channel0
50	Gptim3_trg	GPTIMER3 的 trigger
51	Gptim3_up	GPTIMER3 的 update
52	basictim1_up	BSTIMER1 的 update
53	basictim0_up	BSTIMER0 的 update

21.5 LLI

当有多块不连续的 memory 的数据需要搬到外设或 memory 时，可以使用 LLI（即链表方式），如下图所示：

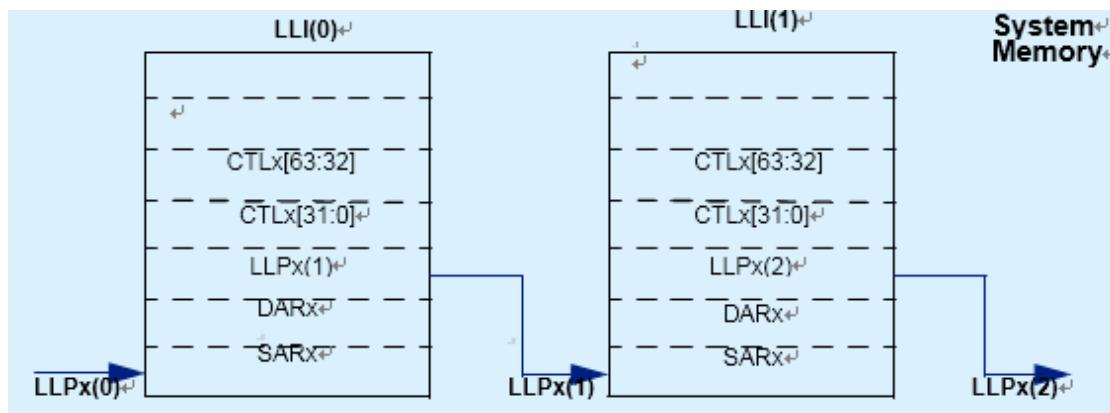


Figure 21-2 LLI chain table

LLI(0)、LLI(1)表示配置 block0、block1 的信息，包括源目的地址、数据位宽、burst 长度和 block 长度。LLPx 表示当前 block 指向下个 block 的地址，第一个 block 的 LLP 指向第二个 block 的地址即 LLI(1)的首地址，依次类推，最后一个 block 的 LLP 为 0。每个 block 长度是可以不一样的，并且 memory 的首地址也是不一样的。

21.6 Auto-reloading

Auto-reloading 指 block 中的 memory 的数据被搬完或 memory 都被写入完成，然后重新从此 memory 的起始地址开始搬送或写入数据，如此循环往复，直至把所用的 DMA 的 channel 去使能后才会停止。DMA 的源和目的都可以使用 Auto-reloading 功能，只要其为 memory 就可以。

21.7 Interrupts

DMA 的中断信号如下：

Table 21-2 DMA interrupts

中断名称	描述
DMA 块传输完成中断	DMA 块传输完成后产生的中断
DMA 目的端处理完成中断	DMA 目的端处理完成后产生的中断
DMA 源端处理完成中断	DMA 源端处理完成后产生的中断
DMA 传输出错中断	DMA 传输过程中产生错误时发生的中断
DMA 完全传输完成中断	DMA 完全传输完成后产生的中断

通过配置 *DMA_MaskBlock*, *DMA_MaskDstTran*, *DMA_MaskSrcTran*, *DMA_MaskErr* 和 *DMA_MaskTfr* 寄存器来使能上述中断。

通过 *DMA_StatusBlock*, *DMA_StatusDstTran*, *DMA_StatusSrcTran*, *DMA_StatusErr* 和 *DMA_StatusTfr* 寄存器可以获得所有中断的状态。

通过配置 *DMA_ClearBlock*、*DMA_ClearDstTran*、*DMA_ClearSrcTran*、*DMA_ClearErr* 和 *DMA_ClearTfr* 寄存器来清除中断状态。

21.8 DMA registers

DMA0 基地址: 0x40023000

DMA1 基地址: 0x40024000

Table 21-3 DMA Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
DMA_SARx	0x00	源地址寄存器, x 表示 channel 0、1、2、3, 对应的偏移量分别为 0x00、0x58、0xb0、0x108
DMA_DARx	0x08	目的地址寄存器, x 表示 channel 0、1、2、3, 对应的偏移量分别为 0x08、0x60、0xb8、0x110
DMA_LLPx	0x10	链表指针寄存器, x 表示 channel 0、1、2、3, 对应的偏移量分别为 0x10、0x68、0xc0、0x118
DMA_CTLx	0x18	通道控制寄存器, x 表示 channel 0、1、2、3, 对应的偏移量分别为 0x18、0x70、0xc8、0x120
DMA_CFGx	0x40	通道配置寄存器, x 表示 channel 0、1、2、3, 对应的偏移量分别为 0x40、0x98、0xf0、0x148
DMA_StatusTfr	0x2e8	DMA 完全传输完成中断状态寄存器
DMA_StatusBlock	0x2f0	DMA 块传输完成中断状态寄存器
DMA_StatusSrcTran	0x2f8	DMA 源端处理完成中断状态寄存器
DMA_StatusDstTran	0x300	DMA 目的端处理完成中断状态寄存器
DMA_StatusErr	0x308	DMA 传输出错中断状态寄存器
DMA_MaskTfr	0x310	DMA 完全传输完成中断使能寄存器
DMA_MaskBlock	0x318	DMA 块传输完成中断使能寄存器
DMA_MaskSrcTran	0x320	DMA 源端处理完成中断使能寄存器
DMA_MaskDstTran	0x328	DMA 目的端处理完成中断使能寄存器
DMA_MaskErr	0x330	DMA 传输出错中断使能寄存器
DMA_ClearTfr	0x338	DMA 完全传输完成中断状态清除寄存器
DMA_ClearBlock	0x340	DMA 块传输完成中断状态清除寄存器
DMA_ClearSrcTran	0x348	DMA 源端处理完成中断状态清除寄存器
DMA_ClearDstTran	0x350	DMA 目的端处理完成中断状态清除寄存器
DMA_ClearErr	0x358	DMA 传输出错中断状态清除寄存器
DMA_DmaCfgReg	0x398	DMA 使能寄存器
DMA_ChEnReg	0x3a0	DMA channel 使能寄存器

21.8.1 DMA_SARx

偏移量: 0x00、0x58、0xb0、0x108

复位值: 0x0000000000000000

63-32	31-0
RESERVED	SAR
r-0h	rw-0h

位 63-32 RESERVED: 保留。

位 31-0 SAR: DMA 源地址寄存器。

21.8.2 DMA_DARx

偏移量: 0x08、0x60、0xb8、0x110

复位值: 0x0000000000000000

63-32	31-0
RESERVED	DAR
r-0h	rw-0h

位 63-32 RESERVED: 保留。

位 31-0 DAR: DMA 目的地址寄存器。

21.8.3 DMA_LLPx

偏移量: 0x10、0x68、0xc0、0x118

复位值: 0x0000000000000000

63-32	31-0
RESERVED	LOC
r-0h	rw-0h

位 63-32 RESERVED: 保留。

位 31-0 LOC: 下一个 LLI 链表的首地址。

21.8.4 DMA_CTLx

偏移量: 0x18、0x70、0xc8、0x120

复位值: 0x0000000200308801

63-45	44	43-32	31-29	28
RESERVED	DONE	BLOCK_TS	RESERVED	LLP_SRC_EN
r-0h	rw-0h	rw-2h	rw-0h	rw-0h
27	26-25	24-23	22-20	19
LLP_DST_EN	SMS	DMS	TT_FC	RESERVED
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-3h	rw-0h
18	17	16-14	13-11	10-9
DST_SCATTER_EN	SRC_GATHER_EN	SRC_MSIZE	DEST_MSIZE	SINC
rw-0h	rw-0h	rw-1h	rw-1h	rw-0h
8-7	6-4	3-1		0
DINC	SRC_TR_WIDTH	DST_TR_WIDTH		INT_EN
rw-0h	rw-0h	rw-0h		rw-1h

位 63-45 RESERVED: 保留。

位 44 DONE: LLI 链表中一个 block 是否传输完成。

- 0: 完成
- 1: 未完成

位 43-32 BLOCK_TS: block 的长度。

位 31-29 RESERVED: 保留。

位 28 LLP_SRC_EN: DMA 源使能 LLI 链表。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 27 LLP_DST_EN: DMA 目的使能 LLI 链表。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 26-25 SMS: DMA 源的 AHB master 选择。

- 00: AHB master 1
- 01: AHB master 2
- 10: AHB master 3
- 11: AHB master 4

位 24-23 SMS: DMA 目的的 AHB master 选择。

- 00: AHB master 1
- 01: AHB master 2
- 10: AHB master 3
- 11: AHB master 4

位 22-20 TT_FC: DMA 数据搬移方式选择。

- 000: DMA 流控的 Memory 到 Memory 方式
- 001: DMA 流控的 Memory 到外设方式
- 010: DMA 流控的外设到 Memory 方式
- 011: DMA 流控的外设到外设方式
- 其它值: 无效

位 19 RESERVED: 保留。

位 18 DST_SCATTER_EN: DMA 目的使能 Scatter。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 17 SRC_GATHER_EN: DMA 源使能 Gather。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 16-14 SRC_MSIZE: DMA 源的 Burst 长度配置。

- 000: 1
- 001: 4
- 010: 8
- 其它值: 无效

位 13-11 DEST_MSIZE: DMA 目的的 Burst 长度配置。

- 000: 1
- 001: 4
- 010: 8
- 其它值: 无效

位 10-9 SINC: DMA 源地址控制。

- 00: 递增
- 01: 递减
- 10: 不变化
- 11: 不变化

位 8-7 DINC: DMA 目的地址控制。

- 00: 递增
- 01: 递减
- 10: 不变化
- 11: 不变化

位 6-4 SRC_TR_WIDTH: DMA 源数据位宽配置。

- 000: 8bit
- 001: 16bit
- 010: 32bit
- 其它值: 无效

位 3-1 DST_TR_WIDTH: DMA 目的数据位宽配置。

- 000: 8bit
- 001: 16bit

- 010: 32bit
- 其它值: 无效

位 0 INT_EN: DMA 中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.5 DMA_CFGx

偏移量: 0x40、0x98、0xf0、0x148

复位值: 0x0000000400020e00

63-47	46-43	42-39	38	37	36-34
RESERVED	DEST_PER	SRC_PER	SS_UPD_EN	DS_UPD_EN	PROTCTL
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-1h
33	32	31	30	29-20	19
FIFO_MODE	FCMODE	RELOAD_DST	RELOAD_SRC	RESERVED	SRC_HS_POL
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h
18	17	16	15-14	13-12	11
DST_HS_POL	LOCK_B	LOCK_CH	LOCK_B_L	LOCK_CH_L	HS_SEL_SRC
rw-0h	rw-1h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-1h
10	9	8	7-5	4-0	
HS_SEL_DST	FIFO_EMPTY	CH_SUSP	CH_PRIOR	RESERVED	
rw-1h	r-1h	rw-0h	rw-0h	r-0h	

位 63-47 RESERVED: 保留。

位 46-43 DEST_PER: DMA 目的握手接口, 有效值为 0 至 3。

位 42-39 SRC_PER: DMA 源握手接口, 有效值为 0 至 3。

位 38 SS_UPD_EN: DMA 源状态更新使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 37 DS_UPD_EN: DMA 目的状态更新使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 36-34 PROTCTL: 保护控制。

位 33 FIFO_MODE: FIFO 模式选择。

- 0: 可以获取全部 FIFO
- 1: 只能获得一半 FIFO

位 32 FCMODE: 源端流控模式选择。

- 0: 源端的请求发出就处理
- 1: 直到目的端有请求发生才会处理源端的请求

位 31 RELOAD_DST: DMA 目的使能 Auto-reloading。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 30 RELOAD_SRC: DMA 源使能 Auto-reloading。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 29-20 RESERVED: 保留。

位 19 SRC_HS_POL: DMA 源握手接口信息极性。

- 0: 高有效
- 1: 低有效

位 18 SRC_HS_POL: DMA 目的握手接口信息极性。

- 0: 高有效
- 1: 低有效

位 17 LOCK_B: 总线锁定控制。

- 0: 不锁定
- 1: 锁定

位 16 LOCK_CH: DMA channel 锁定控制。

- 0: 不锁定
- 1: 锁定

位 15-14 LOCK_B_L: 总线锁定延时。

- 00: 等到 DMA 传输完成
- 01: 等到 block 传输完成
- 10: 等到 DMA 处理完成

位 13-12 LOCK_CH_L: DMA channel 锁定延时。

- 00: 等到 DMA 传输完成
- 01: 等到 block 传输完成
- 10: 等到 DMA 处理完成

位 11 HS_SEL_SRC: DMA 源握手信号选择。

- 0: 硬件握手
- 1: 软件握手

位 10 HS_SEL_DST: DMA 目的握手信号选择。

- 0: 硬件握手
- 1: 软件握手

位 9 FIFO_EMPTY: DMA channel FIFO 是否为空。

- 0: 非空
- 1: 空

位 8 CH_SUSP: DMA channel FIFO 是否暂停。

- 0: 非暂停
- 1: 暂停

位 7-5 CH_PRIOR: DMA channel 优先级配置，有效值为 0 至 3，0 为最低优先级，3 为最高优先级。

位 4-0 RESERVED: 保留。

21.8.6 DMA_StatusTfr

偏移量: 0x2e8

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_STATUS	CHAN2_STATUS	CHAN1_STATUS	CHAN0_STATUS
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_STATUS: DMA channel3 的传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 2 CHAN2_STATUS: DMA channel2 的传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 1 CHAN1_STATUS: DMA channel1 的传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 0 CHAN0_STATUS: DMA channel0 的传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

21.8.7 DMA_StatusBlock

偏移量: 0x2f0

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_STATUS	CHAN2_STATUS	CHAN1_STATUS	CHAN0_STATUS
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_STATUS: DMA channel3 的块传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 2 CHAN2_STATUS: DMA channel2 的块传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 1 CHAN1_STATUS: DMA channel1 的块传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 0 CHAN0_STATUS: DMA channel0 的块传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

21.8.8 DMA_StatusSrcTran

偏移量: 0x2f8

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_STATUS	CHAN2_STATUS	CHAN1_STATUS	CHAN0_STATUS
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_STATUS: DMA channel3 的源端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 2 CHAN2_STATUS: DMA channel2 的源端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 1 CHAN1_STATUS: DMA channel1 的源端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 0 CHAN0_STATUS: DMA channel0 的源端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

21.8.9 DMA_StatusDstTran

偏移量: 0x300

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_STATUS	CHAN2_STATUS	CHAN1_STATUS	CHAN0_STATUS
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_STATUS: DMA channel3 的目的端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 2 CHAN2_STATUS: DMA channel2 的目的端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 1 CHAN1_STATUS: DMA channel1 的目的端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

位 0 CHAN0_STATUS: DMA channel0 的目的端传输完成状态。

- 0: 未完成
- 1: 完成

21.8.10 DMA_StatusErr

偏移量: 0x308

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_STATUS	CHAN2_STATUS	CHAN1_STATUS	CHAN0_STATUS
r-0h	r-0h	r-0h	r-0h	r-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_STATUS: DMA channel3 的传输错误状态。

- 0: 未出错
- 1: 出错

位 2 CHAN2_STATUS: DMA channel2 的传输错误状态。

- 0: 未出错
- 1: 出错

位 1 CHAN1_STATUS: DMA channel1 的传输错误状态。

- 0: 未出错
- 1: 出错

位 0 CHAN0_STATUS: DMA channel0 的传输错误状态。

- 0: 未出错
- 1: 出错

21.8.11 DMA_MaskTfr

偏移量: 0x310

复位值: 0x0000000000000000

63-12	11	10	9	8
RESERVED	INT_MASK_WE_3	INT_MASK_WE_2	INT_MASK_WE_1	INT_MASK_WE_0
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h
7-4	3	2	1	0
RESERVED	INT_MASK_3	INT_MASK_2	INT_MASK_1	INT_MASK_0
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 63-12 RESERVED: 保留。

位 11 INT_MASK_WE_3: DMA channel3 的传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 10 INT_MASK_WE_2: DMA channel2 的传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 9 INT_MASK_WE_1: DMA channel1 的传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 8 INT_MASK_WE_0: DMA channel0 的传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 7-4 RESERVED: 保留。

位 3 INT_MASK_3: DMA channel3 的传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 2 INT_MASK_2: DMA channel2 的传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 1 INT_MASK_1: DMA channel1 的传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 0 INT_MASK_0: DMA channel0 的传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.12 DMA_MaskBlock

偏移量: 0x318

复位值: 0x0000000000000000

63-12	11	10	9	8
RESERVED	INT_MASK_WE_3	INT_MASK_WE_2	INT_MASK_WE_1	INT_MASK_WE_0
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h
7-4	3	2	1	0
RESERVED	INT_MASK_3	INT_MASK_2	INT_MASK_1	INT_MASK_0
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 63-12 RESERVED: 保留。

位 11 INT_MASK_WE_3: DMA channel3 的块传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 10 INT_MASK_WE_2: DMA channel2 的块传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 9 INT_MASK_WE_1: DMA channel1 的块传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 8 INT_MASK_WE_0: DMA channel0 的块传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 7-4 RESERVED: 保留。

位 3 INT_MASK_3: DMA channel3 的块传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 2 INT_MASK_2: DMA channel2 的块传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 1 INT_MASK_1: DMA channel1 的块传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 0 INT_MASK_0: DMA channel0 的块传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.13 DMA_MaskSrcTran

偏移量: 0x320

复位值: 0x0000000000000000

63-12	11	10	9	8
RESERVED	INT_MASK_WE_3	INT_MASK_WE_2	INT_MASK_WE_1	INT_MASK_WE_0
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h
7-4	3	2	1	0
RESERVED	INT_MASK_3	INT_MASK_2	INT_MASK_1	INT_MASK_0
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 63-12 RESERVED: 保留。

位 11 INT_MASK_WE_3: DMA channel3 的源端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 10 INT_MASK_WE_2: DMA channel2 的源端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 9 INT_MASK_WE_1: DMA channel1 的源端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 8 INT_MASK_WE_0: DMA channel0 的源端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 7-4 RESERVED: 保留。

位 3 INT_MASK_3: DMA channel3 的源端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 2 INT_MASK_2: DMA channel2 的源端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 1 INT_MASK_1: DMA channel1 的源端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 0 INT_MASK_0: DMA channel0 的源端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.14 DMA_MaskDstTran

偏移量: 0x328

复位值: 0x0000000000000000

63-12	11	10	9	8
RESERVED	INT_MASK_WE_3	INT_MASK_WE_2	INT_MASK_WE_1	INT_MASK_WE_0
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h
7-4	3	2	1	0
RESERVED	INT_MASK_3	INT_MASK_2	INT_MASK_1	INT_MASK_0
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 63-12 RESERVED: 保留。

位 11 INT_MASK_WE_3: DMA channel3 的目的端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 10 INT_MASK_WE_2: DMA channel2 的目的端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 9 INT_MASK_WE_1: DMA channel1 的目的端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 8 INT_MASK_WE_0: DMA channel0 的目的端传输完成中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 7-4 RESERVED: 保留。

位 3 INT_MASK_3: DMA channel3 的目的端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 2 INT_MASK_2: DMA channel2 的目的端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 1 INT_MASK_1: DMA channel1 的目的端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 0 INT_MASK_0: DMA channel0 的目的端传输完成中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.15 DMA_MaskErr

偏移量: 0x330

复位值: 0x0000000000000000

63-12	11	10	9	8
RESERVED	INT_MASK_WE_3	INT_MASK_WE_2	INT_MASK_WE_1	INT_MASK_WE_0
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h
7-4	3	2	1	0
RESERVED	INT_MASK_3	INT_MASK_2	INT_MASK_1	INT_MASK_0
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 63-12 RESERVED: 保留。

位 11 INT_MASK_WE_3: DMA channel3 的传输出错中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 10 INT_MASK_WE_2: DMA channel2 的传输出错中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 9 INT_MASK_WE_1: DMA channel1 的传输出错中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 8 INT_MASK_WE_0: DMA channel0 的传输出错中断掩码写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 7-4 RESERVED: 保留。

位 3 INT_MASK_3: DMA channel3 的传输出错中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 2 INT_MASK_2: DMA channel2 的传输出错中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 1 INT_MASK_1: DMA channel1 的传输出错中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 0 INT_MASK_0: DMA channel0 的传输出错中断使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.16 DMA_ClearTfr

偏移量: 0x338

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_CLEAR	CHAN2_CLEAR	CHAN1_CLEAR	CHAN0_CLEAR
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_CLEAR: DMA channel3 的传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 2 CHAN2_CLEAR: DMA channel2 的传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 1 CHAN1_CLEAR: DMA channel1 的传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 0 CHAN0_CLEAR: DMA channel0 的传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

21.8.17 DMA_ClearBlock

偏移量: 0x340

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_CLEAR	CHAN2_CLEAR	CHAN1_CLEAR	CHAN0_CLEAR
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_CLEAR: DMA channel3 的块传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 2 CHAN2_CLEAR: DMA channel2 的块传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 1 CHAN1_CLEAR: DMA channel1 的块传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 0 CHAN0_CLEAR: DMA channel0 的块传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

21.8.18 DMA_ClearSrcTran

偏移量: 0x348

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_CLEAR	CHAN2_CLEAR	CHAN1_CLEAR	CHAN0_CLEAR
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_CLEAR: DMA channel3 的源端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 2 CHAN2_CLEAR: DMA channel2 的源端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 1 CHAN1_CLEAR: DMA channel1 的源端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 0 CHAN0_CLEAR: DMA channel0 的源端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

21.8.19 DMA_ClearDstTran

偏移量: 0x350

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_CLEAR	CHAN2_CLEAR	CHAN1_CLEAR	CHAN0_CLEAR
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_CLEAR: DMA channel3 的目的端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 2 CHAN2_CLEAR: DMA channel2 的目的端传输完成状态清除。

- 0: 不操作

- 1: 清除

位 1 CHAN1_CLEAR: DMA channel1 的目的端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 0 CHAN0_CLEAR: DMA channel0 的目的端传输完成状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

21.8.20 DMA_ClearErr

偏移量: 0x358

复位值: 0x0000000000000000

63-4	3	2	1	0
RESERVED	CHAN3_CLEAR	CHAN2_CLEAR	CHAN1_CLEAR	CHAN0_CLEAR
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 63-4 RESERVED: 保留。

位 3 CHAN3_CLEAR: DMA channel3 的传输出错状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 2 CHAN2_CLEAR: DMA channel2 的传输出错状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 1 CHAN1_CLEAR: DMA channel1 的传输出错状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

位 0 CHAN0_CLEAR: DMA channel0 的传输出错状态清除。

- 0: 不操作
- 1: 清除

21.8.21 DMA_DmaCfgReg

偏移量: 0x398

复位值: 0x0000000000000000

63-1	0
RESERVED	DMA_EN
r-0h	rw-0h

位 63-1 RESERVED: 保留。

位 0 DMA_EN: DMA 使能控制。

- 0: 去使能
- 1: 使能

21.8.22 DMA_ChEnReg

偏移量: 0x3a0

复位值: 0x0000000000000000

63-12	11	10	9	8
RESERVED	CH_EN_WE_3	CH_EN_WE_2	CH_EN_WE_1	CH_EN_WE_0
r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h
7-4	3	2	1	0
RESERVED	CH_EN_3	CH_EN_2	CH_EN_1	CH_EN_0
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 63-12 RESERVED: 保留。

位 11 CH_EN_WE_3: DMA channel3 的使能控制信息的写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 10 CH_EN_WE_2: DMA channel2 的使能控制信息的写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 9 CH_EN_WE_1: DMA channel1 的使能控制信息的写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 8 CH_EN_WE_0: DMA channel0 的使能控制信息的写使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 7-4 RESERVED: 保留。

位 3 CH_EN_3: DMA channel3 的使能控制, 当 DMA 传输完成后, 硬件自动将此 channel 去使能。

- 0: 去使能

- 1: 使能

位 2 CH_EN_2: DMA channel2 的使能控制, 当 DMA 传输完成后, 硬件自动将此 channel 去使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 1 CH_EN_1: DMA channel1 的使能控制, 当 DMA 传输完成后, 硬件自动将此 channel 去使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

位 0 CH_EN_0: DMA channel0 的使能控制, 当 DMA 传输完成后, 硬件自动将此 channel 去使能。

- 0: 去使能
- 1: 使能

22.

GPTIMER

22.1 Introduction

ASR6601 共有 4 个通用定时器 (GPTIMER)，其中 GPTIMER0 和 GPTIMER1 有 4 路通道，GPTIMER2 和 GPTIMER3 有 2 路通道，即 GPTIMER2 和 GPTIMER3 没有通道 2 和 3。

GPTIMER 包含 16-bit 计数器，支持自动重装载功能，且支持最多 16-bit 可编程的分频计数器，4 路通道可独立配置为输入或输出，支持输入捕获、输出比较等功能，计数时钟和计数模式可软件配置，支持连接霍尔器件即支持编码模式（仅适用于 GPTIMER0 和 GPTIMER1），支持 DMA 配置，有独立中断输出，支持编码功能等。基于丰富的通道配置和功能，该 GPTIMER 可用于定时计数、测量输入脉冲宽度 (us-ms 级)、产生 PWM 波形等应用。

22.2 Main features

- 16-bit 计数器，支持自动重装载，可配置边沿对齐（向上、向下）计数和中间对齐（向上/向下）计数
- 16-bit 可编程分频计数器（分频系数 1-65535），可在计数过程中配置
- 最多 4 路独立通道，可完成输入捕获、输出比较、PWM 波形输出、单脉冲波形输出
- 支持通道输出极性选择，和输入边沿配置
- 支持与外部输入或其他模块 (GPTIMER、ADC、DAC) 同步
- 独立的 DMA 通道，最多 6 组 DMA 请求，包括更新事件、触发事件以及 4 组通道事件（捕获、比较）
- 支持正交编码功能
- 支持外部触发通道输入时钟用于计数并且支持外部触发通道输入触发信号，支持通道输入时钟用于计数
- 支持通道重映射，即把其它模块的 GPIO 信号或内部信号映射到通道或外部通道

GPTIMER 的架构框图如下：

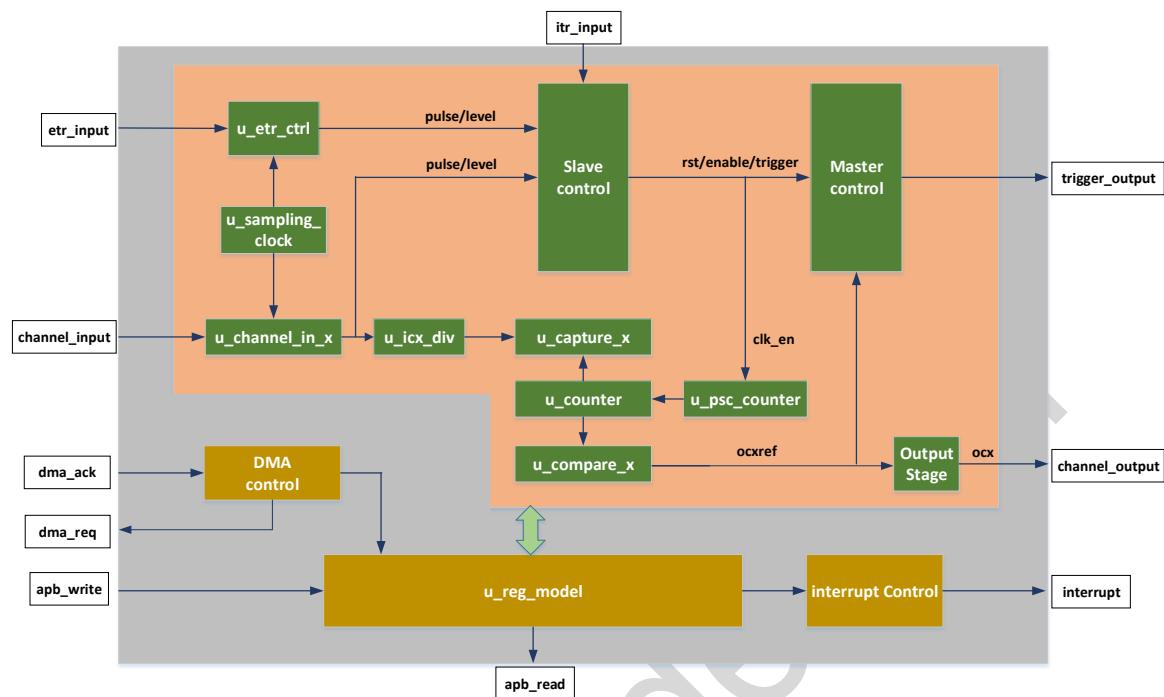


Figure 22-1 GPTIMER diagram

Table 22-1 GPTIMER module introduction

模块名称	描述
slave control	从模式控制器
master control	主模式控制器
u_etr_ctrl	ETR 通道控制，包括极性、分频、滤波等配置
u_channel_in_x	输入通道 x 控制，包括极性、滤波及边沿配置
u_icx_div	输入通道 x 事件分频器
u_sampling_clock	产生滤波器的采样时钟
u_capture_x	输入通道 x 捕获功能
u_compare_x	输出通道 x 比较功能
u_psc_counter	16-bit 分频计数器
u_counter	16-bit 计数器
u_reg_model	寄存器相关配置
output stage	输出控制
interrupt control	中断控制
dma control	DMA 功能控制
itr_input	其它 GPTIMER 的内部输入
etr_input	外部触发通道的输入
channel_input	通道输入
dma_ack	DMA 回复的 ACK
dma_req	向 DMA 发送的请求
apb_write	apb 总线写

模块名称	描述
apb_read	apb 总线读
trigger_output	主模式下的信号输出，为内部信号，不会输出到外部
channel_output	通道输出

22.3 Counter

GPTIMER 的计数器共 16-bit，支持向上、向下、中间对齐计数，计数时钟可选，可软件配置计数使能与关闭，软件可随时读写（建议不要在计数过程中写入，以免发生未知错误）。

22.3.1 Counter clock

GPTimer 共有四种计数时钟源，分别是内部时钟、外部时钟模式 1、外部时钟模式 2 以及内部触发信号控制计数。其中，内部时钟为默认方式（SMS==3'b000），时钟来自 RCC，只要 CEN 置位，则分频计数器和该计数器便开始计数，其他三种情况，均使用相应信号作为计数使能，并不是作为真正的时钟。

外部时钟模式 1 (SMS==3'b111, TS==3'b100/101/110)，该模式下，计数器由所选择的通道输入的上升沿或下降沿或双沿作为计数器的计数使能控制计数，例如选择通道 0 的上升沿控制计数，则每个上升沿都会让计数器加 1 (向上计数、不分频)，波形如下图：

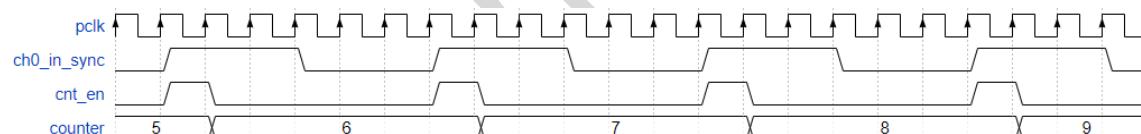


Figure 22-2 External clock mode 1 counting

外部时钟模式 2 (ECE==1)，该模式下，计数器由 ETR 的上升沿或下降沿作为计数器的计数使能控制计数，例如配置 ETR 的上升沿有效，则波形如下图所示。

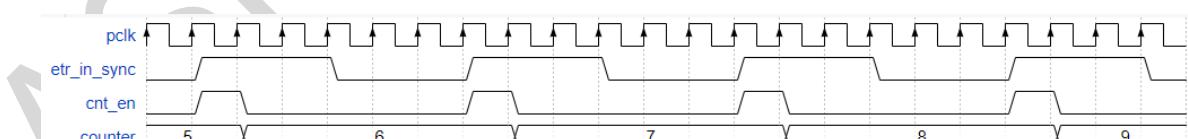


Figure 22-3 External clock mode 2 counting

GPTIMER 还可以选择内部触发信号控制计数 ($SMS==3'b111$, $TS==3'b001/010/011$)，即可以由上一级 GPTIMER 的触发输出信号作为该 GPTIMER 的计数时钟，从而实现 GPTIMER 的级联，该情况下，上一级 GPTIMER 相当于一个分频计数器，波形如下图所示。

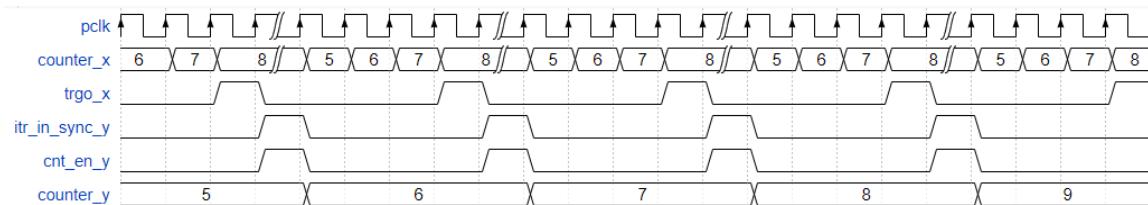


Figure 22-4 Internal trigger signal for clock counting

当 ETR 做为计数时钟输入时可以有两种方式实现，一种是外部时钟模式 1，配置 $SMS==3'b111$, $TS==3'b111$ ，另一种是外部时钟模式 2，配置 $ECE==1$

22.3.2 Auto-reload

GPTIMER 支持自动重装载功能，向上计数时，计数到重装载值 (ARR) 后，将会归零重新计数，向下计数时，会从 ARR 开始计数，计数到 0 后回到 ARR 重新计数，中间对齐计数时，计数器从 0 开始计数到 ARR-1，接着从 ARR 计数到 0。

ARR 可软件配置 (ARPE) 是否使用启用影子寄存器，如果 $ARPE=0$ ，则禁用影子寄存器，软件写入的值同步更新到 ARR 供计数器使用，如果 $ARPE=1$ ，则软件写入的值不会立即生效，直到更新事件到来，才会将该值更新到影子寄存器中供计数器使用。

22.3.3 Up-count

若配置为向上计数模式，则计数器使能且有计数时钟后，会从 0 开始递加到 ARR，产生向上溢出事件 (overflow)，然后归零重新开始计数。计数过程中如果 UG 置位（软件或硬件），则计数器包括分频计数器会被初始化（归零）。时序上，overflow 标志将在最后一个计数值期间产生，如果启用影子寄存器，则 ARR、PSC、CCRx 等寄存器将在下一轮计数开始时更新到相应的影子寄存器，波形如下图所示。

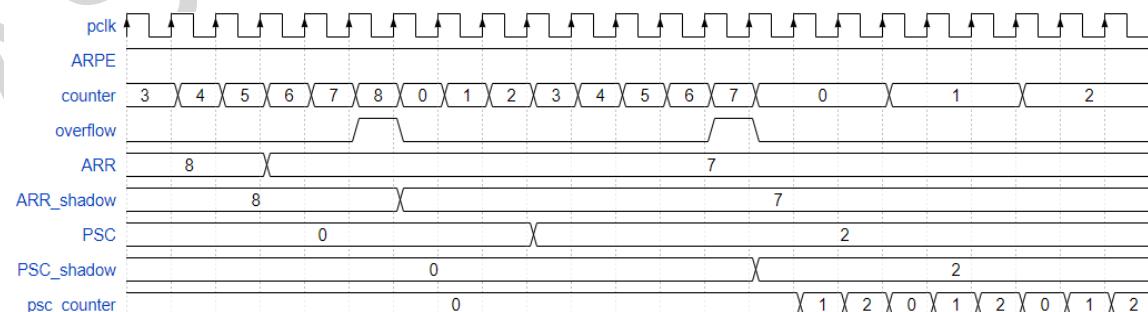


Figure 22-5 Up-counting

22.3.4 Down-count

若配置为向下计数模式，则计数器使能且有计数时钟后，会从 ARR 开始递减到 0，产生向下溢出事件（underflow），然后回到 ARR 重新开始计数。计数过程中如果 UG 置位（软件或硬件），则计数器包括分频计数器会被初始化（计数器回到 ARR，分频计数器归零）。时序上，underflow 标志将在最后一个计数值（CNT=0）期间产生，但是请注意，如果启用影子寄存器，则 ARR 寄存器将会在下一轮计数开始之前（CNT=0）更新到相应的影子寄存器，以保证下一轮计数过程可以使用最新的装载值和分频值，PSC 和 CCRx 则与之前相同，将在 underflow 下一时钟更新到影子寄存器，波形如下图所示。

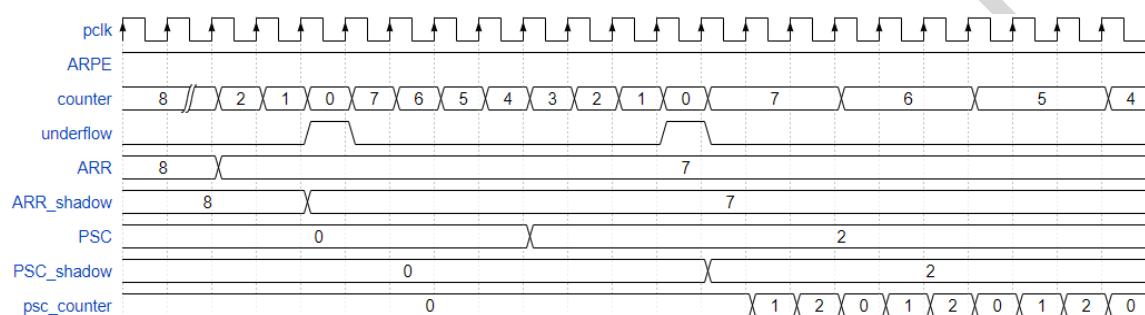


Figure 22-6 Down-counting

22.3.5 Center-aligned count

若配置为中间对齐计数模式，则计数器使能且有计数时钟后，会从 0 开始递增到 ARR-1，产生 overflow 事件，然后从 ARR 递减到 1，产生 underflow 事件，再从 0 开始重新计数。计数过程中如果 UG 置位（软件或硬件），则计数器包括分频计数器会被初始化（归零）。请注意，如果启用影子寄存器，则 ARR 和 PSC 寄存器将会在向上计数到老的 ARR-1 时更新到相应的影子寄存器，以保证在向下计数时可以使用新的 ARR 和新的 PSC，CCR_x 的更新与之前情况相同。向下计数时，将会在产生 underflow 后更新 ARR、PSC 和 CCR_x 的影子寄存器。在该模式下，计数方向由硬件控制，软件配置无效。波形如图，

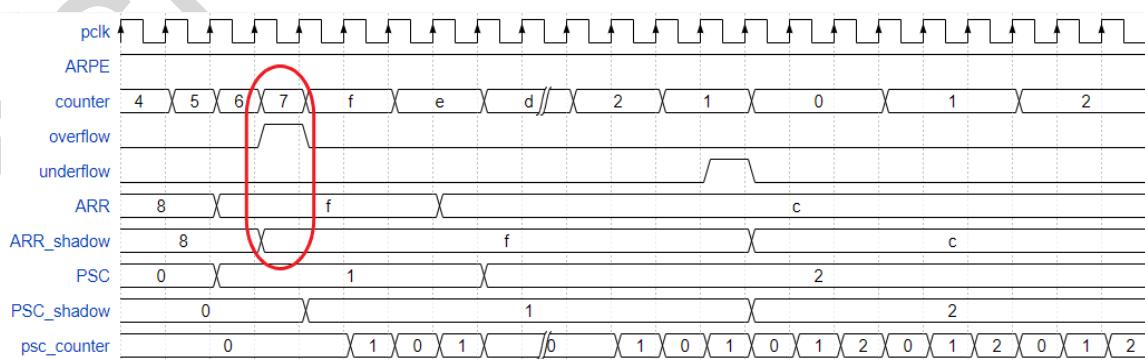


Figure 22-7 Center-aligned counting

22.4 Prescaler

GPTIMER 支持 16-bit (1~65535) 可编程分频，这一功能通过该分频计数器实现。上一级电路产生的计数使能信号将作为该分频计数器的使能控制计数，当分频计数器计数到预先加载的分频值后，输出一个脉冲，作为下一级计数器的计数使能，然后分频计数器归零重新计数，如此循环。

分频计数器的分频值默认启用影子寄存器，即软件的写操作不会立即生效，而是直到更新事件（UG 置位、计数溢出）到来，才会将新的分频值写入影子寄存器，此时该分频值才正式生效。软件读操作读取的是写入的寄存器值，而不是影子寄存器，如果在更新事件到来前有多次写操作，则会覆盖之前写入的值。

举一个例子说明分频计数器，如配置为 4 分频，则输入 4 个高电平，才会输出一个有效的脉冲，波形如下图（通道 0，无滤波，选择通道 0 上升沿作为有效脉冲，配置 ic0 为 4 分频）。

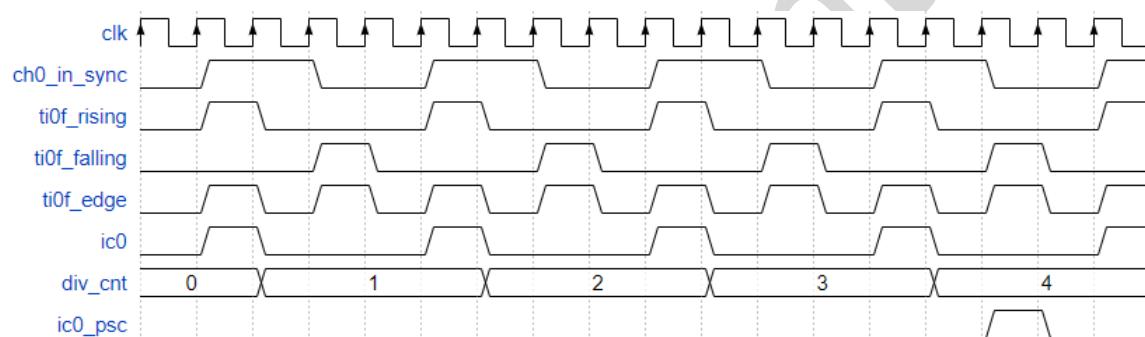


Figure 22-8 Prescaler

22.5 Capture mode

各输入通道和外部触发通道均可以选择数字滤波功能，该数字滤波功能通过使用高频的采样时钟（频率至少是输入信号的 4 倍）对输入信号采样。GPTIMER 内部所有 Flip-Flop 的时钟均由 pclk 提供。软件可以配置采样时钟的频率（CKD 分别为 pclk、pclk/2、pclk/4），通过采用计数器实现分频，如配置采样频率为 pclk 的 4 分频，则计数器由 pclk 控制计数，每 4 个 pclk 周期产生一个脉冲（宽度为 pclk 的一个周期），用于后级计数器的使能信号。在各通道内，用户还可以再次配置数字滤波器的采样时钟分频，即配置 ETF 的值，滤波原理上述相同。

22.6 Troughput

每个 GPTIMER 的各个通道有多路来源，这些信号来源与 GPTIMER 均为异步关系，因此在模块内部需要做同步处理。同步后的通道输入信号，可以根据软件配置进行滤波处理，滤波的采样频率和窗口长度均可以软件配置 (ICxF)，滤波后的信号由一个边沿检测器产生边沿信号，可以由软件配置有效电平（或有效边沿）。处理后的通道信号可以作为从模式控制器的控制信号，编码模式输入信号，也可以作为输入捕获使能信号（可配置分频）。每个输入通道可映射到当前通道、相邻通道或内部触发信号 TRC (CCxS[1:0]配置)，具体方案见表格（以通道 0 为例），其中 ti0fp0 为映射到通道 0 的输入信号，ti1fp0 为映射到通道 1 的输入信号。

Table 22-2 Input channels polarity configuration

{CCONP, CCOP}	有效脉冲（应用于输入捕获、复位模式、触发模式、外部时钟模式）		有效电平（应用于 Gate 模式、编码模式）
	ti0fp0	ti1fp0	
2'b00	通道 0 上升沿	通道 1 上升沿	通道 0 高电平
2'b01	通道 0 下降沿	通道 1 下降沿	通道 0 低电平
2'b10	保留	保留	保留
2'b11	通道 0 双沿	通道 1 双沿	通道 0 高电平

Table 22-3 Input channel mapping

CCxS	i cx 映射
2'b01	tixfpx (x 代表当前通道)
2'b10	tiyfpx (y 代表相邻通道)
2'b11	trc (仅适用于 TS=3'b000、3'b001、3'b010、3'b100)

此外，通道 0 与其他通道不同，可以软件配置 (TIOS 置位) 通道 0 连接到通道 0、通道 1 和通道 2 的异或输出，此时该通道的其他功能依然有效，该功能仅适用于 GPTIMER0 和 GPTIMER1。

22.6.1 Input capture

输入捕获仅在通道被配置为输入模式且 CCxE 置位时被激活，可以由软件 (CCxG) 或硬件（当前通道、相邻通道或内部互联信号）触发捕获行为。当有效的捕获触发信号产生时，GPTIMER 会把当前 counter 的值锁存到相应的 CCRx 寄存器中，并且置位 CCxIF 标志位，如果使能了相应中断或 DMA 屏蔽位，则会产生中断信号或 DMA 请求。如果 CCxIF 置位时（未被软件清除）又发生了不止一次捕获行为，则 CCxOF 置位，指示发生了捕获溢出事件，读取 CCxR 寄存器（或 SR 寄存器相应位写 0）可以清除 CCxIF 和 CCxOF。波形如下图所示。

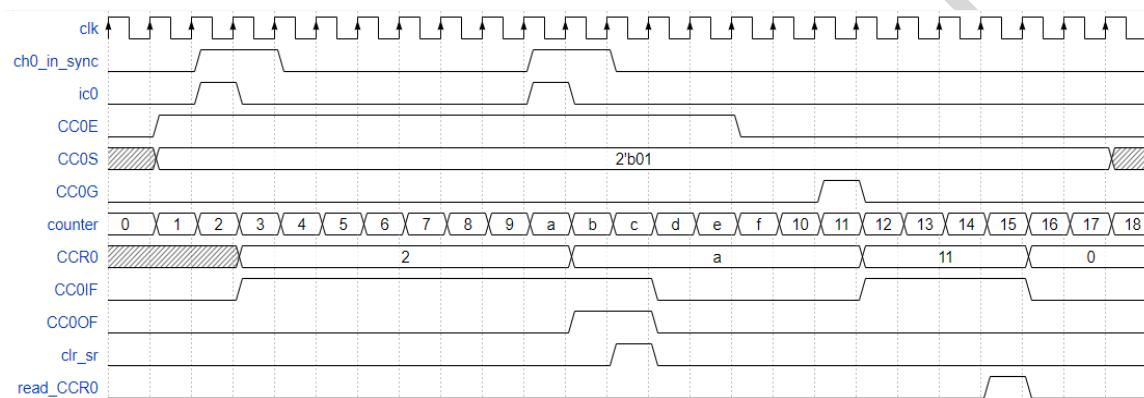


Figure 22-9 Input capture

22.6.2 Output compare

输出比较功能仅在通道被配置为输出模式且 CCxE 置位时被激活，该功能通过比较 counter 值与 CCRx 的值，控制通道输出高低翻转，进而输出特定的波形。

22.6.2.1 CCRx preload

CCRx 寄存器的写入有两种方式，若 CCxPE 置位，则软件写入的 CCRx 值不会直接被使用，真正起作用的是影子寄存器，作为缓冲，直到更新事件发生后，才会将 CCRx 的值更新到影子寄存器中；若 OCxPE 复位，则软件写入的 CCRx 值会直接被使用，影子寄存器禁用。

22.6.2.2 Output compare modes

当匹配 (CNT==CCR) 发生时, 通道输出会根据配置的模式进行翻转, 且 CCxIF 标志位会置位, 若使能了相应的中断或 DMA 屏蔽位, 则会产生中断或 DMA 请求, 具体的模式控制如下表格所示。

Table 22-4 Output waveform description

比较模式	计数模式	输出波形
冻结模式	Any	无论 CNT 如何变化, 输出维持不变
SET 模式	Any	在 CNT==CCR 后, 输出高电平
RESET 模式	Any	在 CNT==CCR 后, 输出低电平
TOGGLE 模式	Any	在 CNT==CCR 时, 翻转当前电平
强制 RESET 模式	Any	选择该模式后, 直接输出低电平, 忽略比较结果
强制 SET 模式	Any	选择该模式后, 直接输出高电平, 忽略比较结果
PWM1 模式	向上计数 (边沿对齐 pwm)	CNT<CCR 时, 输出高电平, CNT>=CCR 时, 输出低电平。如果 CCR>ARR, 则输出一直为高电平 (100%PWM), 如果 CCR==0, 则输出一直为低电平 (0%PWM)。
	向下计数 (边沿对齐 pwm)	CNT<=CCR 时, 输出高电平, CNT>CCR 时, 输出低电平。如果 CCR>ARR, 则输出一直为高电平 (100%PWM)。注意: 0%PWM 模式在该情况下不支持。
	中间计数 (中间对齐 pwm)	相当于向上计数与向下计数相结合。如果 CCR>=ARR, 则输出一直为高电平 (100%PWM), 如果 CCR==0, 则输出一直为低电平 (0%PWM)。
PWM2 模式	向上计数 (边沿对齐 pwm)	CNT<CCR 时, 输出低电平, CNT>=CCR 时, 输出高电平。如果 CCR>ARR, 则输出一直为低电平 (0%PWM), 如果 CCR==0, 则输出一直为高电平 (100%PWM)。
	向下计数 (边沿对齐 pwm)	CNT<=CCR 时, 输出低电平, CNT>CCR 时, 输出高电平。如果 CCR>ARR, 则输出一直为低电平 (0%PWM)。注意: 100%PWM 模式在该情况下不支持。
	中间计数 (中间对齐 pwm)	相当于向上计数与向下计数相结合。如果 CCR>=ARR, 则输出一直为低电平 (0%PWM), 如果 CCR==0, 则输出一直为高电平 (100%PWM)。

各模式下输出波形如下所示（以向上计数为例）：

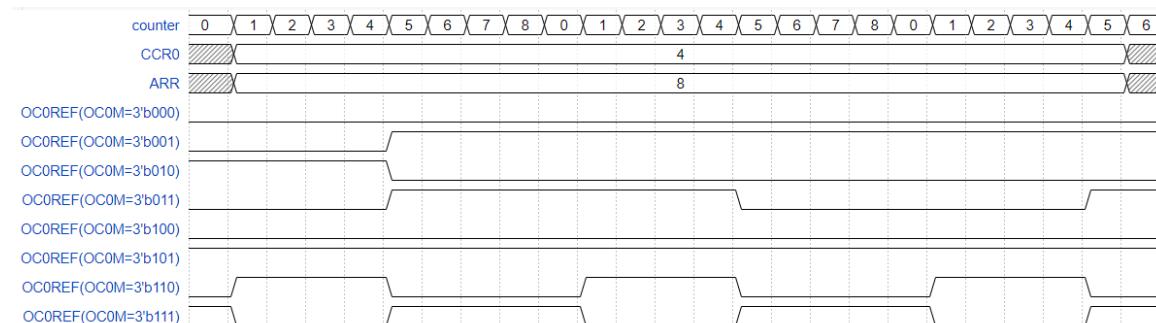


Figure 22-10 Output compare mode waveforms

其中，PWM 模式下还支持通过配置 ARR 和 CCR 控制输出 0% 和 100% 波形，边沿对齐计数的 PWM2 波形如下图所示。

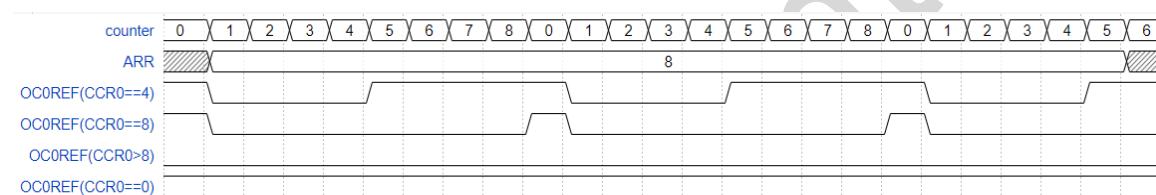


Figure 22-11 PWM2 edge-aligned counting

中间对齐计数的 PWM2 波形如下图所示。

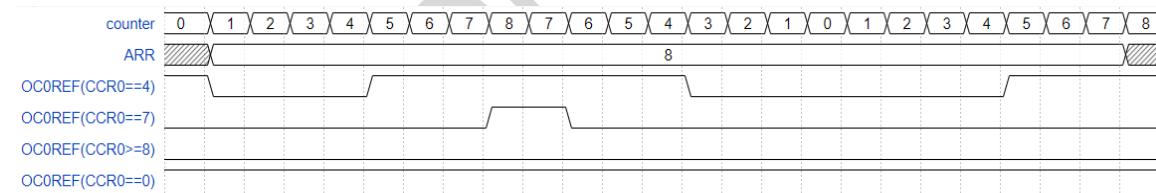


Figure 22-12 PWM2 center-aligned counting

22.6.2.3 Single pulse fast output

单脉冲模式下 (OPM 置位)，两个 PWM 模式可以配置为快速输出模式（置位 OCxFE），使能快速模式后，输出波形将忽略 CNT 和 CCR 的比较结果，改为由触发信号（根据 TS 选择）上升沿控制电平翻转，输出信号电平等同于匹配事件发生后的电平，例如，配置 GPTIMER 通道 0 为输出模式，选择 PWM1 模式，触发信号选择 ETR 输入，则当 ETR 输入高电平时，通道 0 立刻输出高电平 (OCxP=0 情况下)，该功能可以有效减少从触发信号边沿到波形输出之间的延迟。使能快速模式时的单脉冲输出波形如下图：

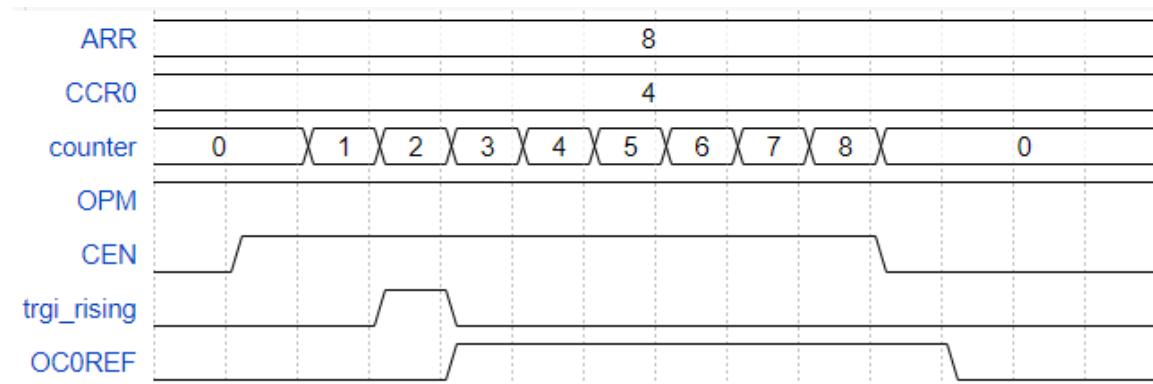


Figure 22-13 Single pulse output waveform in fast mode

22.6.2.4 Brake signal

输出波形除了受计数值的影响，还可以通过外部触发信号（ETR）硬件清零，若要使用该功能，需提前使能 OCxCE 位，同时保证 ETR 禁用分频（ETP=2'b00），且 ETR 不得作为计数时钟。使能该功能后（OCxCE=1），ETR 的电平有效（默认高电平）时，通道输出将被清除，更改 ETR 的有效电平时通过配置 ETP 实现。关闭该功能后（OCxCE=0），通道输出不会立刻恢复，而是等到下一次计数周期开始才会恢复正常输出。开启和关闭外部触发信号清除通道输出功能的对比波形如下图：

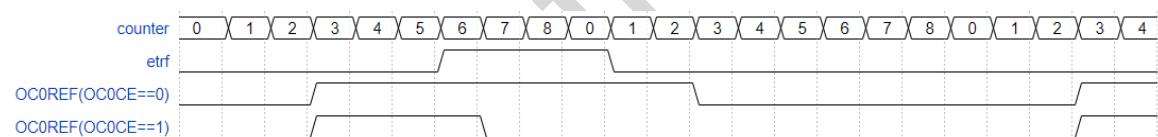


Figure 22-14 External brake signal trigger

22.7 Trigger input channels

每个 GPTIMER 的 ETR 有多路来源，通过 MUX 选择一路输入到模块内，这些信号来源与 GPTIMER 均为异步关系，因此在模块内部需要做同步处理。同步后的 ETR 信号，可以根据软件配置选择有效电平（或有效边沿）、配置分频（1、2、4、8）以及滤波处理，滤波的采样频率和窗长度均可以软件配置（ETF）。

22.8 Update event management

更新事件主要有以下事件源：

1. 计数器的溢出事件（overflow 和 underflow）
2. UG 置位

与更新事件管理相关的控制信号主要是 URS 和 UDIS，具体控制如下：

- 若 UDIS=0, URS=0, 则 underflow、overflow、UG 置位会初始化 counter 和 pre-scale counter (center-aligned 模式下 counter 不会被 overflow 清零, 也不会被 underflow 加载 ARR), 如果启用影子寄存器, 更新事件将会把写入的值更新到影子寄存器中 (ARR 取决于 ARPE, CCRx 取决于 OCxPE), UIF 会置位, 如果使能了中断或 DMA 屏蔽位, 则会产生中断或 DMA 请求。
- 若 UDIS=0, URS=1, 则 underflow、overflow、UG 置位会初始化 counter 和 pre-scale counter (center-aligned 模式下 counter 不会被 overflow 清零, 也不会被 underflow 加载 ARR), 如果启用影子寄存器, 更新事件将会把写入的值更新到影子寄存器中 (ARR 取决于 ARPE, CCRx 取决于 OCxPE), UIF 只会在 overflow 或 underflow 情况下置位, 如果使能了中断或 DMA 屏蔽位, 则会产生中断或 DMA 请求, 该配置可以有效避免输入捕获模式下 UG 置位初始化计数器时, 同时产生捕获中断和更新中断的情况。
- 若 UDIS=1 (忽略 URS), 则 underflow、overflow、UG 置位会初始化 counter 和 pre-scale counter (center-aligned 模式下 counter 不会被 overflow 清零, 也不会被 underflow 加载 ARR), 但是影子寄存器不会被更新, 且 UIF 不会置位, 因此不会产生相应中断或 DMA 请求。

22.9 Quadrature encoder mode

该 GPTIMER 支持正交编码计数功能, 可以通过通道 0 和通道 1 输入正交信号, 进行计数和方向检测。编码模式共有三种, 仅在通道 0 边沿计数、仅在通道 1 边沿计数以及在通道 1 和通道 2 边沿计数。在此功能下, 两个通道输入可以配置数字滤波功能, 极性配置和分频配置无效。通过两个通道信号的组合, 可以产生计数使能和方向控制信号, 控制计数器加减 (如果 CEN 使能), 因此在该模式下, 软件配置计数方向无效。具体的组合方式见下表,

Table 22-5 Encoder mode

编码模式	通道 0/1 电平	通道 0 边沿		通道 1 电平	
		上升沿	下降沿	上升沿	下降沿
编码模式 1 (在通道 1 边沿计数)	高电平	-	-	向上计数	向下计数
	低电平	-	-	向下计数	向上计数
编码模式 2 (在通道 0 边沿计数)	高电平	向下计数	向上计数	-	-
	低电平	向上计数	向下计数	-	-
编码模式 3 (在所有通道边沿计数)	高电平	向下计数	向上计数	向上计数	向下计数
	低电平	向上计数	向下计数	向下计数	向上计数

在编码模式下, 计数器同样是在 0-ARR 之间计数, 向上计数到 ARR 时会产生 overflow, 然后回到 0 重新计数, 向下计数到 0 时会产生 underflow, 然后回到 ARR 重新计数。此外, 在该模式下, 输入捕获 (通道 2 和通道 3)、输出比较、分频、触发输出功能依然适用。编码模式 1 的计数波形图如下:

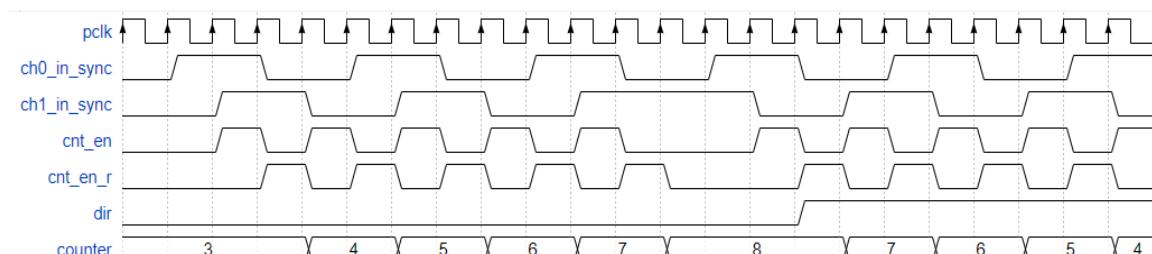


Figure 22-15 Counting waveform of encoder mode 1

22.10 Slave Mode Control

GPTIMER 支持级联操作，作为外部或内部模块的从机。从模式的触发输入信号 TRGI 有多路来源，通过 TS[2:0] 进行选择，结构如上图，其中 ITRx 来自于内部其他 GPTIMER 的触发输出信号 (TRGO)，具体映射关系见下表。

Table 22-6 GPTIMER internal trigger input mapping

从机 GPTIMER	ITR0	ITR1	ITR2
GPTIMER0	GPTIMER2	GPTIMER3	GPTIMER1
GPTIMER1	GPTIMER0	GPTIMER3	GPTIMER2
GPTIMER2	GPTIMER3	GPTIMER0	-
GPTIMER3	GPTIMER1	GPTIMER2	-

从模式控制主要有以下四种方式：

1. 复位模式：TRGI 的上升沿将会初始化计数器和分频计数器，并且可以更新影子寄存器 (UDIS=0 时)，从模式下复位模式波形图如下：

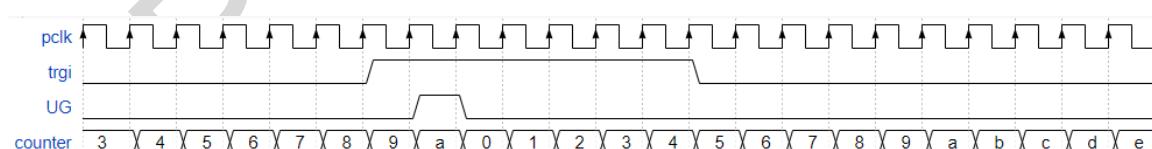


Figure 22-16 Reset mode waveform in slave mode

2. 门控模式：TRGI 电平可以控制计数器的运行和停止，默认有效电平下，高电平时计数器计数，低电平时计数器停止计数（不是复位），在该模式下，CEN 需要软件置位。从模式下门控模式波形图如下：

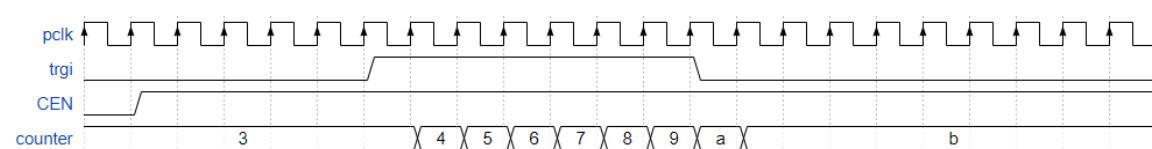


Figure 22-17 Gated mode waveform in slave mode

3. 触发模式：TRGI 的上升沿可以控制计数器开始计数，但是无法控制计数器是否停止，在该模式下，CEN 不需要软件置位。从模式下触发模式波形图如下：

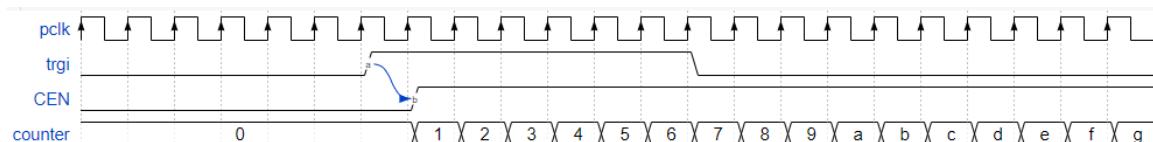


Figure 22-18 Trigger mode waveform in slave mode

4. 时钟模式（即外部时钟模式 1）：TRGI 的上升沿作为计数器的计数使能控制计数，此时分频电路依然有效。

在从模式下，TRGI 的上升沿会置位 TIF 标志位，如果使能了相应中断或 DMA 屏蔽位，则会产生中断或 DMA 请求。但是门控模式有一些特殊，在该模式下，除上升沿外，下降沿也可以置位 TIF。

另外使用 GPTIMER 级联时，需要保证主从的时钟同频同相，否则会发生未知错误。

22.11 Master mode control

GPTIMER 也可以作为主模式使用，通过产生触发输出信号 (TRGO) 来控制其他 GPTIMER 或 ADC 和 DAC。TRGO 信号的来源可以由软件配置，具体如下：

- MMS=3'b000：复位模式，此时 UG 标志位将作为 TRGO 信号输出给外部从机。
- MMS=3'b001：使能模式，此时计数器的计数使能将作为 TRGO 信号输出给外部从机。如果当前 GPTIMER 同时处于从机门控模式，则该信号为门控信号，否则直接将 CEN 作为 TRGO 信号输出。
- MMS=3'b010：更新模式，此时将更新事件作为 TRGO 信号输出。
- MMS=3'b011：通道 0 比较脉冲模式，此时如果 CC0IF 将置位，则输出一个脉冲作为 TRGO 信号，无论此时 CC0IF 是否已经置位。
- MMS=3'b100：比较模式 1，此时将 OC0REF 作为 TRGO 信号输出。
- MMS=3'b101：比较模式 2，此时将 OC1REF 作为 TRGO 信号输出。
- MMS=3'b110：比较模式 3，此时将 OC2REF 作为 TRGO 信号输出。
- MMS=3'b111：比较模式 4，此时将 OC3REF 作为 TRGO 信号输出。

注意：后 4 种模式输出的信号 OCxREF，并不是最终的通道输出，而是内部信号。

GPTIMER 配置为主机使能模式时，有一种特殊应用，即同步启动主机和从机的计数器。但是因为主机的 CEN 作为 TRGO 输出到从机并使能从机计数器需要两个时钟的延迟（假定主从时钟同频同相），因此在使用这一功能时，内部会把主机的 CEN 信号用两级寄存器延迟 2 个时钟周期，以保证同步，该功能可以软件配置是否使能 (MSM)。

22.12 Output control

GPTIMER0 和 GPTIMER1 共 4 路通道输出，GPTIMER2 和 GPTIMER3 共 2 路通道输出，同时有相应的输出使能信号，通道输出仅在 CCxE 置位时有效，此时可以通过 CCxP 控制输出极性，输出极性指输出有效电平为高电平还是低电平。输出使能信号为高有效，即在 CCxE 置位时有效，同时需保证通道被正确配置为输出模式，输出模式通过 CCxS 配置。

22.13 Channels remapping

通道重映射就是把 GPTIMER 的通道或外部触发通道 ETR 的输入信号从其他外部或内部信号映射过来。GPTIMER0 的 ETR 通道、通道 0 和通道 3 支持重映射，GPTIMER0 的通道 2 支持重映射，GPTIMER2 的 ETR 通道、通道 0 和通道 1 支持重映射，GPTIMER3 的 ETR 通道、通道 0 支持重映射。

22.14 Debug mode control

GPTIMER 可由软件配置 debug 下是否停止计数，如果使能该功能，则进入系统 debug 模式时，GPTIMER 停止计数（计数器不会初始化）。

22.15 DMA

GPTIMER 共有 6 个 DMA 请求源，分别是 update 事件 (UIF)、4 路通道事件（捕获事件、比较匹配）(CCXIF) 以及触发事件 (TIF)，可以由独立的屏蔽位配置是否使能相应的 DMA 请求。对于通道事件 DMA，可以软件 (CCDS 位) 配置通道的 DMA 请求源，若 CCDS=0，各通道 DMA 请求来自于各通道的事件，如捕获、比较匹配事件；若 CCDS=1，则各通道的 DMA 请求均来自于更新事件，通道事件将被屏蔽。

各 DMA 请求仅在无相应应答信号、DMA 使能开启且 DMA 事件发生时置位，在 DMA 请求置位时，应答信号可以清除 DMA 请求，否则 DMA 请求将一直保持置位状态。

除常规的 DMA 操作外，GPTIMER 还支持 burst 功能，即一个 DMA 请求可以连续读写多个内部寄存器。DBL 位可以选择 burst 长度，最多 18 个，DBA 可以选择 burst 的起始地址，DMAR 寄存器的地址可以作为 DMA 的目标地址或源地址 (DMA 内部不需要设置每次递增)。当某一个 DMA 请求置位时，GPTIMER 根据 DBL 和 DBA 的值，计算出每一次读写操作的实际地址，实际地址计算方法为：CR1 + (DBA + index) × 4，其中 index 的值为 0 至 DBL。

注意：寄存器组中间有保留寄存器地址，该地址也将包含在 DMA 的 burst 操作中，实际使用时需注意配置的长度。例如，起始地址选择 ARR 寄存器 (0x2C)，DBL 配置为 5'b00010 (3 个 burst)，则 DMA 实际操作的三个寄存器分别是 0x2C、0x30、0x34，其中 0x30 为保留寄存器，因此无法写入且读出永远为 0。

22.16 Interrupts

GPTIMER 共有 6 个中断源，分别是 update 事件 (UIF)、4 路通道事件（捕获事件、比较匹配）(CCxIF) 以及触发事件 (TIF)，各中断可以由独立的中断屏蔽位选择是否使能，中断标志位与相应屏蔽位是 AND 的关系，中断之间是 OR 的关系。GPTIMER 的中断信号如下表：

Table 22-7 GPTIMER interrupts

中断名称	描述
触发事件中断	触发源产生事件时的中断
通道 3 事件中断	通道 3 产生捕获或比较事件时的中断
通道 2 事件中断	通道 2 产生捕获或比较事件时的中断
通道 1 事件中断	通道 1 产生捕获或比较事件时的中断
通道 0 事件中断	通道 0 产生捕获或比较事件时的中断
更新事件中断	产生更新事件时的中断

上述中断的使能分别通过配置寄存器 DIER 的 TIE、CC3IE、CC2IE、CC1IE、CC0IE、UIE 位实现。

22.17 GPTIMER registers

GPTIMER0 基地址: 0x4000A000

GPTIMER1 基地址: 0x4001A000

GPTIMER2 基地址: 0x4000B000

GPTIMER3 基地址: 0x4001B000

Table 22-8 GPTIMER Registers Summary

寄存器	偏移量	描述
GPTIM_CR1	0x00	控制寄存器 1
GPTIM_CR2	0x04	控制寄存器 2
GPTIM_SMCR	0x08	从模式控制寄存器
GPTIM_DIER	0x0C	DMA/中断使能寄存器
GPTIM_SR	0x10	状态寄存器
GPTIM_EGR	0x14	事件寄存器
GPTIM_CCMR1	0x18	捕获比较模式寄存器 1
GPTIM_CCMR2	0x1C	捕获比较模式寄存器 2
GPTIM_CCER	0x20	捕获比较使能寄存器
GPTIM_CNT	0x24	计数寄存器



ASR



GPTIM_PSC	0x28	计数器分频值寄存器
GPTIM_ARR	0x2C	计数器重装载值寄存器
GPTIM_CCR0	0x34	通道 0 捕获比较寄存器
GPTIM_CCR1	0x38	通道 1 捕获比较寄存器
GPTIM_CCR2	0x3C	通道 2 捕获比较寄存器
GPTIM_CCR3	0x40	通道 3 捕获比较寄存器
GPTIM_DCR	0x48	DMA 控制寄存器
GPTIM_DMAR	0x4C	DMA 地址寄存器
GPTIM_OR	0x50	通道重映射寄存器

22.17.1 GPTIM_CR1

偏移量: 0x00

复位值: 0x0000

15-10	9-8	7	6-5	4	3	2	1	0
RESERVED	CKD	ARPE	CMS	DIR	OPM	URS	UDIS	CEN
r-0h	rw-0h							

位 15-10 RESERVED: 保留。

位 9-8 CKD: 采样时钟分频。

- 00: fDTS = fpclk
- 01: fDTS = fpclk
- 10: fDTS = fpclk
- 11: fDTS = reserved

位 7 ARPE: 重装载影子寄存器使能。

- 0: ARR 影子寄存器除能
- 1: ARR 影子寄存器使能

位 6-5 CMS: 中间计数模式选择。

- 00: 边沿对齐计数模式, DIR 控制向上或向下计数
- 01: 中间对齐模式 1。输出比较中断标志位仅在向下计数过程中置位
- 10: 中间对齐模式 2。输出比较中断标志位仅在向上计数过程中置位
- 11: 中间对齐模式 3。输出比较中断标志位在向上和向下计数过程中均置位

位 4 DIR: 计数方向选择。中间对齐模式和编码模式, 该位由硬件控制。

- 0: 向上计数
- 1: 向下计数

位 3 OPM: 单脉冲模式使能。

- 0: 单脉冲模式除能
- 1: 单脉冲模式使能, 计数器在下一次更新事件停止计数

位 2 URS: 更新事件源选择, 该位仅影响中断和 DMA 标志位 (UIF), 不影响内部逻辑。

- 0: 计数器溢出、UG 位置位、从模式 reset 模式下的触发, 均可以置位 UIF
- 1: 只有计数器溢出事件可以置位 UIF

位 1 UDIS: 更新事件除能。

- 0: 更新事件使能, 中间对齐模式 1。输出比较中断标志位仅在向下计数过程中置位均可以产生更新事件
- 1: 更新事件除能, 影子寄存器和 UIF 均不会被更新, 但是此时计数器和分频计数器仍可以被 UG 置位事件初始化

位 0 CEN: 计数器使能, 触发模式下 CEN 由硬件置位, 单脉冲模式下 CEN 由硬件清零。

- 0: 计数器除能
- 1: 计数器使能

22.17.2 GPTIM_CR2

偏移量: 0x04

复位值: 0x0000

15-8	7	6-4	3	2-0
RESERVED	TIOS	MMS	CCDS	RESERVED
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h

位 15-8 RESERVED: 保留。

位 7 TIOS: 通道 1 源异或选择（该功能仅 timer0 和 timer1 支持）。

- 0: 通道 0 映射到通道 0 输入
- 1: 通道 0 为通道 0、1、2 的异或输出

位 6-4 MMS: 主模式选择，可以配置 TRGO 输出。

- 000: 复位模式, UG 将作为 TRGO 信号输出
- 001: 使能模式, CNT_EN (不是 CEN) 将作为 TRGO 信号输出
- 010: 更新模式, 更新事件 (内部信号) 将作为 TRGO 信号输出
- 011: 比较脉冲模式, 每次 CC0IF 将要置位时 TRGO 会输出一个脉冲, 即使 CC0IF 已经置位
- 100: 比较模式, OC0REF (内部信号) 作为 TRGO 信号输出
- 101: 比较模式, OC1REF (内部信号) 作为 TRGO 信号输出
- 110: 比较模式, OC2REF (内部信号) 作为 TRGO 信号输出
- 111: 比较模式, OC3REF (内部信号) 作为 TRGO 信号输出

位 3 CCDS: 通道 DMA 请求源选择（该功能仅 gptimer0 和 gptimer1 支持）。

- 0: 各通道的 DMA 请求 (不包含更新事件请求和触发事件请求) 由通道事件 (捕获、比较) 产生
- 1: 各通道的 DMA 请求 (不包含更新事件请求和触发事件请求) 由更新事件产生

位 2-0 RESERVED: 保留。

22.17.3 GPTIM_SMCR

偏移量: 0x08

复位值: 0x0000

15	14	13-12	11-8	7	6-4	3	2-0
ETP	ECE	ETPS	ETF	MSM	TS	RESERVED	SMS
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h

位 15 ETP: 外部触发极性选择（配置极性时最好先不要选择模式（SMS），以防内部信号翻转触发未知错误）。

- 0: 外部触发输入不反相
- 1: 外部触发输入反相

位 14 ECE: 外部时钟模式 2 使能。

- 0: 禁用外部时钟模式 2
- 1: 使能外部时钟模式 2

位 13-12 ETPS: 外部触发输入分频（该分频主要用于 50% 占空比降频，如 24M 信号 2 分频为 12M，电平延展一倍）择。

- 00: 不分频
- 01: 2 分频
- 10: 4 分频
- 11: 8 分频

位 11-8 ETF: 外部触发输入滤波器配置。

- 0000: 禁用滤波器
- 0001: 滤波器采样频率 $fsampling=fclk$, 滤波器长度 N=2
- 0010: 滤波器采样频率 $fsampling=fclk$, 滤波器长度 N=4
- 0011: 滤波器采样频率 $fsampling=fclk$, 滤波器长度 N=8
- 0100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/2$, 滤波器长度 N=6
- 0101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/2$, 滤波器长度 N=8
- 0110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/4$, 滤波器长度 N=6
- 0111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/4$, 滤波器长度 N=8
- 1000: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/8$, 滤波器长度 N=6
- 1001: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/8$, 滤波器长度 N=8
- 1010: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 N=5
- 1011: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 N=6
- 1100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 N=8
- 1101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 N=5
- 1110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 N=6
- 1111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 N=8

位 7 MSM: 主从模式同步（使用该功能时，需保证两个 timer 的时钟同频同相）。

- 0: 无动作
- 1: TRGI 触发输入将延迟产生作用，以便与从计数器同时开始计数

位 6-4 TS: 触发源选择，选择 TRGI 的来源（配置该位时 SMS 必须处于清零状态）。

- 000: ITR0
- 001: ITR1
- 010: ITR2 (timer2 和 timer3 无此通道)
- 011: 保留
- 100: 通道 0 边沿检测输出
- 101: 通道 0 滤波器输出
- 110: 通道 1 滤波器输出
- 111: 外部触发输入

位 3 RESERVED: 保留。

位 2-0 SMS: 从模式选择 (选择模式前最好先配置好通道参数, 以防内部信号翻转触发未知错误)。

- 000: 禁用从模式
- 001: 编码模式 1, 计数器仅在通道 1 边沿计数
- 010: 编码模式 2, 计数器仅在通道 0 边沿计数
- 011: 编码模式 3, 计数器在通道 0 和 1 的边沿计数
- 100: 复位模式, TRGI 的上升沿将复位计数器
- 101: 门控模式, 计数器仅在 TRGI 高电平期间计数
- 110: 触发模式, 计数器在 TRGI 上升沿将开始计数, 该模式仅控制计数的开始
- 111: 外部时钟模式 1, TRGI 的上升沿作为计数器计数时钟

22.17.4 GPTIM_DIER

偏移量: 0x0C

复位值: 0x0000

15	14	13	12	11	10	9	8
RESERVED	TDE	RESERVED	CC3DE	CC2DE	CC1DE	CC0DE	UDE
r-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h
7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	TIE	RESERVED	CC3IE	CC2IE	CC1IE	CC0IE	UIE
r-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 15 RESERVED: 保留。

位 14 TDE: 触发事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用触发事件 DMA 请求
- 1: 使能触发事件 DMA 请求

位 13 RESERVED: 保留。

位 12 CC3DE: 通道 3 事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用通道 3 事件 DMA 请求
- 1: 使能通道 3 事件 DMA 请求

位 11 CC3DE: 通道 2 事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用通道 2 事件 DMA 请求
- 1: 使能通道 2 事件 DMA 请求

位 10 CC3DE: 通道 1 事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用通道 1 事件 DMA 请求
- 1: 使能通道 1 事件 DMA 请求

位 9 CC3DE: 通道 0 事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用通道 0 事件 DMA 请求
- 1: 使能通道 0 事件 DMA 请求

位 8 UDE: 更新事件 DMA 请求使能。

- 0: 禁用更新事件 DMA 请求
- 1: 使能更新事件 DMA 请求

位 7 RESERVED: 保留。

位 6 TIE: 触发事件中断请求使能。

- 0: 禁用触发事件中断请求
- 1: 使能触发事件中断请求

位 5 RESERVED: 保留。

位 4 CC3IE: 通道 3 事件中断请求使能。

- 0: 禁用通道 3 事件中断请求
- 1: 使能通道 3 事件中断请求

位 3 CC2IE: 通道 2 事件中断请求使能。

- 0: 禁用通道 2 事件中断请求
- 1: 使能通道 2 事件中断请求

位 2 CC1IE: 通道 1 事件中断请求使能。

- 0: 禁用通道 1 事件中断请求
- 1: 使能通道 1 事件中断请求

位 1 CC0IE: 通道 0 事件中断请求使能。

- 0: 禁用通道 0 事件中断请求
- 1: 使能通道 0 事件中断请求

位 0 UIE: 通道 0 事件中断请求使能。

- 0: 禁用通道 0 事件中断请求
- 1: 使能通道 0 事件中断请求

22.17.5 GPTIM_SR

偏移量: 0x10

复位值: 0x0000

15-13		12	11	10	9	8-7
RESERVED		CC3OF	CC2OF	CC1OF	CC0OF	RESERVED
r-0h		rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h
6	5	4	3	2	1	0
TIF	RESERVED	CC3IF	CC2IF	CC1IF	CC0IF	UIF
rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 15-13 RESERVED: 保留。

位 12 CC3OF: 通道 3 overcapture 标志 (写 0 清零)。

- 0: 无 overcapture
- 1: 发生了至少 1 次 overcapture

位 11 CC2OF: 通道 2 overcapture 标志 (写 0 清零)。

- 0: 无 overcapture
- 1: 发生了至少 1 次 overcapture

位 10 CC1OF: 通道 1 overcapture 标志 (写 0 清零)。

- 0: 无 overcapture
- 1: 发生了至少 1 次 overcapture

位 9 CC0OF: 通道 0 overcapture 标志 (写 0 清零)。

- 0: 无 overcapture
- 1: 发生了至少 1 次 overcapture

位 8-7 RESERVED: 保留。

位 6 TIF: 触发事件中断标志 (写 0 清零)。

- 0: 无触发事件
- 1: 触发事件发生

位 5 RESERVED: 保留。

位 4 CC3IF: 通道 3 捕获/比较事件标志 (比较模式: 写 0 清零; 捕获模式: 读 ccrx 寄存器或写 0 均可清零)。

- 0: 无事件
- 1: 捕获或比较事件发生

位 3 CC3IF: 通道 2 捕获/比较事件标志 (比较模式: 写 0 清零; 捕获模式: 读 ccrx 寄存器或写 0 均可清零)。

- 0: 无事件
- 1: 捕获或比较事件发生

位 2 CC3IF: 通道 1 捕获/比较事件标志 (比较模式: 写 0 清零; 捕获模式: 读 ccrx 寄存器或写 0 均可清零)。

- 0: 无事件

- 1: 捕获或比较事件发生

位 1 CC3IF: 通道 0 捕获/比较事件标志（比较模式：写 0 清零；捕获模式：读 ccrx 寄存器或写 0 均可清零）。

- 0: 无事件
- 1: 捕获或比较事件发生

位 0 UIF: 更新事件标志（读 SR 或写 0 可清零该位）。

- 0: 无事件
- 1: 更新事件发生

22.17.6 GPTIM_EGR

偏移量: 0x14

复位值: 0x0000

15-7	6	5	4	3	2	1	0
RESERVED	TG	RESERVED	CC3G	CC2G	CC1G	CC0G	UG
r-0h	w-0h	r-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h	w-0h

位 15-7 RESERVED: 保留。

位 6 TG: 触发产生。

- 0: 无动作
- 1: 产生一次触发事件，TIF 置位

位 5 RESERVED: 保留。

位 4 CC3G: 通道 3 事件产生。

- 0: 无动作
- 1: 输入模式时产生捕获动作，输出模式时产生比较动作，两种模式下 CC3IF 置位

位 3 CC2G: 通道 2 事件产生。

- 0: 无动作
- 1: 输入模式时产生捕获动作，输出模式时产生比较动作，两种模式下 CC2IF 置位

位 2 CC1G: 通道 1 事件产生。

- 0: 无动作
- 1: 输入模式时产生捕获动作，输出模式时产生比较动作，两种模式下 CC1IF 置位

位 1 CC0G: 通道 0 事件产生。

- 0: 无动作
- 1: 输入模式时产生捕获动作，输出模式时产生比较动作，两种模式下 CC0IF 置位

位 0 UG: 更新事件产生。

- 0: 无动作
- 1: 产生一次更新事件

22.17.7 GPTIM_CCMR1

偏移量: 0x18

复位值: 0x0000

输出模式时结构如下:

15	14-12	11	10	9-8	7	6-4	3	2	1-0
OC1CE	OC1M	OC1PE	OC1FE	CC1S	OC0CE	OC0M	OC0PE	OC0FE	CC0S
rw-0h									

位 15 OC1CE: 通道 1 输出比较清除使能。

- 0: 禁用清除功能
- 1: 使能清除功能, ETRF 高电平可以清除通道输出

位 14-12 OC1M: 通道 1 输出比较模式选择。

- 000: 冻结模式, 通道输出不随比较结果变化
- 001: 有效模式, 匹配后通道输出有效电平
- 010: 失效模式, 匹配后通道输出失效电平
- 011: 翻转模式, 匹配后将翻转通道输出
- 100: 强制有效模式, 选择该模式后, 直接输出有效电平
- 101: 强制失效模式, 选择该模式后, 直接输出失效电平
- 110: PWM1 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平 (向上计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 若 CCRx==0, OCxREF 一直输出低电平; 向下计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 此时 0% PWM 不支持)
- 111: PWM2 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平 (0% 与 100% 波形与 PWM1 同理)

位 11 OC1PE: 通道 1 输出比较影子寄存器使能。

- 0: 禁用影子寄存器
- 1: 使能影子寄存器

位 10 OC1FE: 通道 1 快速输出使能。

- 0: 禁用快速模式, 输出仅在匹配时变化
- 1: 使能快速模式, 触发输入相当于匹配事件, 直接影响通道输出, 不受计数器与 CCR 的比较影响

位 9-8 CC1S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 1
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 0
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

位 7 OC0CE: 通道 0 输出比较清除使能。

- 0: 禁用清除功能
- 1: 使能清除功能, ETRF 高电平可以清除通道输出

位 6-4 OC0M: 通道 0 输出比较模式选择。

- 000: 冻结模式, 通道输出不随比较结果变化
- 001: 有效模式, 匹配后通道输出有效电平
- 010: 失效模式, 匹配后通道输出失效电平
- 011: 翻转模式, 匹配后将翻转通道输出
- 100: 强制有效模式, 选择该模式后, 直接输出有效电平
- 101: 强制失效模式, 选择该模式后, 直接输出失效电平
- 110: PWM1 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平 (向上计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 若 CCRx==0, OCxREF 一直输出低电平; 向下计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 此时 0% PWM 不支持)
- 111: PWM2 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平 (0%与 100%波形与 PWM1 同理)

位 3 OC0PE: 通道 0 输出比较影子寄存器使能。

- 0: 禁用影子寄存器
- 1: 使能影子寄存器

位 2 OC0FE: 通道 0 快速输出使能。

- 0: 禁用快速模式, 输出仅在匹配时变化
- 1: 使能快速模式, 触发输入相当于匹配事件, 直接影响通道输出, 不受计数器与 CCR 的比较影响

位 1-0 CC0S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 0
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 1
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

输入模式时结构如下:

15-12	11-10	9-8	7-4	3-2	1-0
IC1F	IC1PSC	CC1S	IC0F	IC0PSC	CC0S
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 15-12 IC1F: 通道 1 输入滤波器配置 (需配置 CCxS! =0x0 该功能才能生效)。

- 0000: 禁用滤波器
- 0001: 滤波器采样频率 fsampling=fclk, 滤波器长度 N=2
- 0010: 滤波器采样频率 fsampling=fclk, 滤波器长度 N=4
- 0011: 滤波器采样频率 fsampling=fclk, 滤波器长度 N=8
- 0100: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/2, 滤波器长度 N=6
- 0101: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/2, 滤波器长度 N=8
- 0110: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/4, 滤波器长度 N=6
- 0111: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/4, 滤波器长度 N=8
- 1000: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/8, 滤波器长度 N=6
- 1001: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/8, 滤波器长度 N=8
- 1010: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/16, 滤波器长度 N=5 (未完, 接下页)

- 1011: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=6$
- 1100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=8$
- 1101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=5$
- 1110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=6$
- 1111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=8$

位 11-10 IC1PSC: 通道 1 分频 (需配置 $CCxS_1 = 0x0$ 该功能才能生效)。

- 00: 不分频
- 01: 2 分频
- 10: 4 分频
- 11: 8 分频

位 9-8 CC1S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 1
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 0
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

位 7-4 IC0F: 通道 0 输入滤波器配置 (需配置 $CCxS_1 = 0x0$ 该功能才能生效)。

- 0000: 禁用滤波器
- 0001: 滤波器采样频率 $fsampling=fpclk$, 滤波器长度 $N=2$
- 0010: 滤波器采样频率 $fsampling=fpclk$, 滤波器长度 $N=4$
- 0011: 滤波器采样频率 $fsampling=fpclk$, 滤波器长度 $N=8$
- 0100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/2$, 滤波器长度 $N=6$
- 0101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/2$, 滤波器长度 $N=8$
- 0110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/4$, 滤波器长度 $N=6$
- 0111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/4$, 滤波器长度 $N=8$
- 1000: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/8$, 滤波器长度 $N=6$
- 1001: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/8$, 滤波器长度 $N=8$
- 1010: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=5$
- 1011: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=6$
- 1100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=8$
- 1101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=5$
- 1110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=6$
- 1111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=8$

位 3-2 IC0PSC: 通道 0 分频 (需配置 $CCxS_1 = 0x0$ 该功能才能生效)。

- 00: 不分频
- 01: 2 分频
- 10: 4 分频
- 11: 8 分频

位 1-0 CC0S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 0
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 1
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

22.17.8 GPTIM_CCMR2

偏移量: 0x1C

复位值: 0x0000

输出模式时结构如下:

15	14-12	11	10	9-8	7	6-4	3	2	1-0
OC3CE	OC3M	OC3PE	OC3FE	CC3S	OC2CE	OC2M	OC2PE	OC2FE	CC2S
rw-0h									

位 15 OC3CE: 通道 3 输出比较清除使能。

- 0: 禁用清除功能
- 1: 使能清除功能, ETRF 高电平可以清除通道输出

位 14-12 OC3M: 通道 3 输出比较模式选择。

- 000: 冻结模式, 通道输出不随比较结果变化
- 001: 有效模式, 匹配后通道输出有效电平
- 010: 失效模式, 匹配后通道输出失效电平
- 011: 翻转模式, 匹配后将翻转通道输出
- 100: 强制有效模式, 选择该模式后, 直接输出有效电平
- 101: 强制失效模式, 选择该模式后, 直接输出失效电平
- 110: PWM1 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平 (向上计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 若 CCRx==0, OCxREF 一直输出低电平; 向下计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 此时 0% PWM 不支持)
- 111: PWM2 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平 (0% 与 100% 波形与 PWM1 同理)

位 11 OC3PE: 通道 3 输出比较影子寄存器使能。

- 0: 禁用影子寄存器
- 1: 使能影子寄存器

位 10 OC3FE: 通道 3 快速输出使能。

- 0: 禁用快速模式, 输出仅在匹配时变化
- 1: 使能快速模式, 触发输入相当于匹配事件, 直接影响通道输出, 不受计数器与 CCR 的比较影响

位 9-8 CC3S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 3
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 2
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

位 7 OC2CE: 通道 2 输出比较清除使能。

- 0: 禁用清除功能
- 1: 使能清除功能, ETRF 高电平可以清除通道输出

位 6-4 OC2M: 通道 2 输出比较模式选择。

- 000: 冻结模式, 通道输出不随比较结果变化
- 001: 有效模式, 匹配后通道输出有效电平
- 010: 失效模式, 匹配后通道输出失效电平
- 011: 翻转模式, 匹配后将翻转通道输出
- 100: 强制有效模式, 选择该模式后, 直接输出有效电平
- 101: 强制失效模式, 选择该模式后, 直接输出失效电平
- 110: PWM1 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平 (向上计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 若 CCRx==0, OCxREF 一直输出低电平; 向下计数时, 若 CCRx>ARR, OCxREF 一直输出高电平, 此时 0% PWM 不支持)
- 111: PWM2 模式, 该模式下, 向上计数时, CNT<CCR 时通道输出失效电平, 否则输出有效电平; 向下计数时, CNT>CCR 时通道输出有效电平, 否则输出失效电平 (0%与 100%波形与 PWM1 同理)

位 3 OC2PE: 通道 2 输出比较影子寄存器使能。

- 0: 禁用影子寄存器
- 1: 使能影子寄存器

位 2 OC2FE: 通道 2 快速输出使能。

- 0: 禁用快速模式, 输出仅在匹配时变化
- 1: 使能快速模式, 触发输入相当于匹配事件, 直接影响通道输出, 不受计数器与 CCR 的比较影响

位 1-0 CC2S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 2
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 3
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

输入模式时结构如下:

15-12	11-10	9-8	7-4	3-2	1-0
IC3F	IC3PSC	CC3S	IC2F	IC2PSC	CC2S
rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 15-12 IC3F: 通道 3 输入滤波器配置 (需配置 CCxS! =0x0 该功能才能生效)。

- 0000: 禁用滤波器
- 0001: 滤波器采样频率 fsampling=fclk, 滤波器长度 N=2
- 0010: 滤波器采样频率 fsampling=fclk, 滤波器长度 N=4
- 0011: 滤波器采样频率 fsampling=fclk, 滤波器长度 N=8
- 0100: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/2, 滤波器长度 N=6
- 0101: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/2, 滤波器长度 N=8
- 0110: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/4, 滤波器长度 N=6
- 0111: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/4, 滤波器长度 N=8
- 1000: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/8, 滤波器长度 N=6
- 1001: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/8, 滤波器长度 N=8
- 1010: 滤波器采样频率 fsampling=fDTS/16, 滤波器长度 N=5 (未完, 接下页)

- 1011: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=6$
- 1100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=8$
- 1101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=5$
- 1110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=6$
- 1111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=8$

位 11-10 IC3PSC: 通道 3 分频 (需配置 $CCxS! =0x0$ 该功能才能生效)。

- 00: 不分频
- 01: 2 分频
- 10: 4 分频
- 11: 8 分频

位 9-8 CC3S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 3
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 2
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

位 7-4 IC2F: 通道 2 输入滤波器配置 (需配置 $CCxS! =0x0$ 该功能才能生效)。

- 0000: 禁用滤波器
- 0001: 滤波器采样频率 $fsampling=fpclk$, 滤波器长度 $N=2$
- 0010: 滤波器采样频率 $fsampling=fpclk$, 滤波器长度 $N=4$
- 0011: 滤波器采样频率 $fsampling=fpclk$, 滤波器长度 $N=8$
- 0100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/2$, 滤波器长度 $N=6$
- 0101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/2$, 滤波器长度 $N=8$
- 0110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/4$, 滤波器长度 $N=6$
- 0111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/4$, 滤波器长度 $N=8$
- 1000: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/8$, 滤波器长度 $N=6$
- 1001: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/8$, 滤波器长度 $N=8$
- 1010: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=5$
- 1011: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=6$
- 1100: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/16$, 滤波器长度 $N=8$
- 1101: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=5$
- 1110: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=6$
- 1111: 滤波器采样频率 $fsampling=fDTS/32$, 滤波器长度 $N=8$

位 3-2 IC2PSC: 通道 2 分频 (需配置 $CCxS! =0x0$ 该功能才能生效)。

- 00: 不分频
- 01: 2 分频
- 10: 4 分频
- 11: 8 分频

位 1-0 CC2S: 捕获比较选择。

- 00: 通道配置为 输出模式
- 01: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 2
- 10: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至通道 3
- 11: 通道配置为输入模式, 捕获通道输入映射至触发输入 TRC

22.17.9 GPTIM_CCER

偏移量: 0x20

复位值: 0x0000

15	14	13	12	11	10	9	8
CC3NP	RESERVED	CC3P	CC3E	CC2NP	RESERVED	CC2P	CC2E
rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h
7	6	5	4	3	2	1	0
CC1NP	RESERVED	CC1P	CC1E	CC0NP	RESERVED	CC0P	CC0E
rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h	rw-0h

位 15 CC3NP: 输出反相极性，输出模式时该位必须位 0，输入模式时参看 CC3P。

位 14 RESERVED: 保留。

位 13 CC3P: 输出极性，须与 CC3NP 共同作用（配置极性最好在模式选择之前，防止内部信号翻转触发未知错误）。

输出模式:

- 0: 输出有效极性位高电平
- 1: 输出有效极性位低电平

输入模式, {CC3NP, CC3P}:

- 00: 通道输入上升沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）
- 01: 通道输入下降沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），低电平有效（门控、编码模式）
- 10: 保留
- 11: 通道输入上升沿和下降沿均有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）

位 12 CC3E: 通道使能。

输入模式:

- 0: 禁用捕获
- 1: 使能捕获

输出模式:

- 0: 禁用输出
- 1: 使能输出

位 11 CC2NP: 输出反相极性，输出模式时该位必须位 0，输入模式时参看 CC2P。

位 10 RESERVED: 保留。

位 9 CC2P: 输出极性，须与 CC2NP 共同作用（配置极性最好在模式选择之前，防止内部信号翻转触发未知错误）。

输出模式：

- 0: 输出有效极性位高电平
- 1: 输出有效极性位低电平

输入模式，{CC2NP, CC2P}:

- 00: 通道输入上升沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）
- 01: 通道输入下降沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），低电平有效（门控、编码模式）
- 10: 保留
- 11: 通道输入上升沿和下降沿均有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）

位 8 CC2E: 通道使能。

输入模式：

- 0: 禁用捕获
- 1: 使能捕获

输出模式：

- 0: 禁用输出
- 1: 使能输出

位 7 CC1NP: 输出反相极性，输出模式时该位必须位 0，输入模式时参看 CC1P。

位 6 RESERVED: 保留。

位 5 CC1P: 输出极性，须与 CC3NP 共同作用（配置极性最好在模式选择之前，防止内部信号翻转触发未知错误）。

输出模式：

- 0: 输出有效极性位高电平
- 1: 输出有效极性位低电平

输入模式，{CC1NP, CC1P}:

- 00: 通道输入上升沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）
- 01: 通道输入下降沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），低电平有效（门控、编码模式）
- 10: 保留
- 11: 通道输入上升沿和下降沿均有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）

位 4 CC1E: 通道使能。

输入模式：

- 0: 禁用捕获
- 1: 使能捕获

输出模式：

- 0: 禁用输出
- 1: 使能输出

位 3 CC0NP: 输出反相极性，输出模式时该位必须位 0，输入模式时参看 CC0P。

位 2 RESERVED: 保留。

位 1 CC0P: 输出极性，须与 CC0NP 共同作用（配置极性最好在模式选择之前，防止内部信号翻转触发未知错误）。

输出模式：

- 0: 输出有效极性位高电平
- 1: 输出有效极性位低电平

输入模式, {CC0NP, CC0P}:

- 00: 通道输入上升沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）
- 01: 通道输入下降沿有效（捕获、触发、复位、时钟模式），低电平有效（门控、编码模式）
- 10: 保留
- 11: 通道输入上升沿和下降沿均有效（捕获、触发、复位、时钟模式），高电平有效（门控、编码模式）

位 0 CC0E: 通道使能。

输入模式：

- 0: 禁用捕获
- 1: 使能捕获

输出模式：

- 0: 禁用输出
- 1: 使能输出

22.17.10 GPTIM_CNT

偏移量: 0x24

复位值: 0x0000

15-0
CNT
rw-0h

位 15-0 CNT: 计数器计数值。

22.17.11 GPTIM_PSC

偏移量: 0x28

复位值: 0x0000

15-0
PSC
rw-0h

位 15-0 PSC: 时钟分频值为 PSC+1。

22.17.12 GPTIM_ARR

偏移量: 0x2C

复位值: 0xFFFF

15-0
PSC
rw-FFFFh

位 15-0 ARR: 计数器重装载值。

22.17.13 GPTIM_CCR0

偏移量: 0x34

复位值: 0x0000

15-0
CCR0
rw-0h

位 15-0 CCR0: 输出模式时，该寄存器保存用户写入的比较值，用于与 CNT 进行比较；输入模式时，该寄存器保存捕获的值，只读。

22.17.14 GPTIM_CCR1

偏移量: 0x38

复位值: 0x0000

15-0
CCR1
rw-0h

位 15-0 CCR1: 输出模式时，该寄存器保存用户写入的比较值，用于与 CNT 进行比较；输入模式时，该寄存器保存捕获的值，只读。

22.17.15 GPTIM_CCR2

偏移量: 0x3C

复位值: 0x0000

15-0
CCR2
rw-0h

位 15-0 CCR2: 输出模式时，该寄存器保存用户写入的比较值，用于与 CNT 进行比较；输入模式时，该寄存器保存捕获的值，只读。

22.17.16 GPTIM_CCR3

偏移量: 0x40

复位值: 0x0000

15-0
CCR3
rw-0h

位 15-0 CCR3: 输出模式时，该寄存器保存用户写入的比较值，用于与 CNT 进行比较；输入模式时，该寄存器保存捕获的值，只读。

22.17.17 GPTIM_DCR

偏移量: 0x48

复位值: 0x0000

15-13	12-8	7-5	4-0
RESERVED	DBL	RESERVED	DBA
r-0h	rw-0h	r-0h	rw-0h

位 15-13 RESERVED: 保留。

位 12-8 DBL: DMA 连续读写长度。

- 00000: 1 个传输
- 00001: 2 个传输
- 00010: 3 个传输
- 00011: 4 个传输
- 00100: 5 个传输
- 00101: 6 个传输
- 00110: 7 个传输
- 00111: 8 个传输
- 01000: 9 个传输 (未完，接下页)

- 01001: 10 个传输
- 01010: 11 个传输
- 01011: 12 个传输
- 01100: 13 个传输
- 01101: 14 个传输
- 01110: 15 个传输
- 01111: 16 个传输
- 10000: 17 个传输
- 10001: 18 个传输

位 7-5 RESERVED: 保留。

位 4-0 DBA: DMA 连续读写地址。

- 00000: CR1 寄存器
- 00001: CR2 寄存器
- 00010: SMCR 寄存器
- 00011: DIER 寄存器
- 00100: SR 寄存器
- 00101: EGR 寄存器
- 00110: CCMR1 寄存器
- 00111: CCMR2 寄存器
- 01000: CCER 寄存器
- 01001: CNT 寄存器
- 01010: PSC 寄存器
- 01011: ARR 寄存器
- 01100: 偏移地址为 0X30 的保留寄存器
- 01101: CCR0 寄存器
- 01110: CCR1 寄存器
- 01111: CCR2 寄存器
- 10000: CCR3 寄存器
- 10001: 偏移地址为 0X44 的保留寄存器
- 10010: DCR 寄存器
- 10011: DMAR 寄存器
- 10100: OR 寄存器
- 10101: reserved
- 10110: reserved
- 10111: reserved
- 11000: reserved
- 11001: reserved
- 11010: reserved
- 11011: reserved
- 11100: reserved
- 11101: reserved
- 11110: reserved
- 11111: reserved

22.17.18 GPTIM_DMAR

偏移量: 0x4C

复位值: 0x0000

15-0
DMAR
rw-0h

位 15-0 DMAR: 该寄存器保存当前 DMA 操作的寄存器的值，例如当前 DMA 需要操作 TIM_CR2 寄存器，那么直接操作该地址，便相当于操作 TIM_CR2 寄存器。具体代表那个寄存器需要参考 DSTEP、DBL 和 DBA 的值。

22.17.19 GPTIM_OR

偏移量: 0x50

复位值: 0x0000

GPTIMER0 时此寄存器的结构如下：

15-11	10-7	6-4	3-0
RESERVED	ETR_RMP	TI3_RMP	TI0_RMP
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 15-11 RESERVED: 保留。

位 10-7 ETR_RMP: ETR 重映射。

- 0000: iom
- 0001: comp0
- 0010: comp1
- 0011: xo32k
- 0100: rco48m
- 0101: adcctrl_awd0
- 0110: adcctrl_awd1
- 0111: adcctrl_awd2
- 1000: uart_rx[0]
- 1001: uart_rx[1]
- 1010: uart_rx[2]
- 1011: uart_rx[3]
- 1100: uart_rx[4]
- 1101: reserved
- 1110: reserved
- 1111: reserved

位 6-4 TI3_RMP: 通道 3 重映射。

- 000: iom
- 001: comp0
- 010: comp1
- 011: reserved
- 100: reserved
- 101: reserved
- 110: reserved
- 111: reserved

位 3-0 TI0_RMP: 通道 0 重映射。

- 0000: iom
- 0001: uart_rx[0]
- 0010: uart_rx[1]
- 0011: uart_rx[2]
- 0100: uart_rx[3]
- 0101: uart_rx[4]
- 0110: reserved
- 0111: reserved
- 1000: reserved
- 1001: reserved
- 1010: reserved
- 1011: reserved
- 1100: reserved
- 1101: reserved
- 1110: reserved
- 1111: reserved

GPTIMER1 时此寄存器的结构如下：

15-2	1-0
RESERVED	TI2_RMP
r-0h	rw-0h

位 15-2 RESERVED: 保留。

位 1-0 TI2_RMP: 通道 2 重映射。

- 00: iom
- 01: TIM3_CH1
- 10: reserved
- 11: reserved

GPTIMER2 时此寄存器的结构如下：

15-10	9-7	6-5	4-0
RESERVED	ETR_RMP	TI1_RMP	TI0_RMP
r-0h	rw-0h	rw-0h	rw-0h

位 15-10 RESERVED：保留。

位 9-7 ETR_RMP：ETR 重映射。

- 0000: iom
- 0001: comp0
- 0010: comp1
- 0011: xo32k
- 0100: reserved
- 0101: reserved
- 0110: reserved
- 0111: reserved
- 1000: reserved
- 1001: reserved
- 1010: reserved
- 1011: reserved
- 1100: reserved
- 1101: reserved
- 1110: reserved
- 1111: reserved

位 6-5 TI1_RMP：通道 1 重映射。

- 00: iom
- 01: comp1
- 10: reserved
- 11: reserved

位 4-0 TI0_RMP：通道 0 重映射。

- 00000: iom
- 00001: xo24m
- 00010: xo32m
- 00011: rco48m
- 00100: xo32k
- 00101: rco32k
- 00110: mco
- 00111: comp0
- 01000: rco3.6m
- 01001: rtc_alarm1_happen_pulse
- 01010: rtc_alarm0_happen_pulse
- 01011: rtc_cyc_counter_pulse
- 01100: reserved (未完，接下页)
- 01101: reserved

- 01110: reserved
- 01111: reserved
- 10000: reserved
- 10001: reserved
- 10010: reserved
- 10011: reserved
- 10100: reserved
- 10101: reserved
- 10110: reserved
- 10111: reserved
- 11000: reserved
- 11001: reserved
- 11010: reserved
- 11011: reserved
- 11100: reserved
- 11101: reserved
- 11110: reserved
- 11111: reserved

GPTIMER3 时此寄存器的结构如下：

15-7	6-3	2-0
RESERVED	ETR_RMP	TIO_RMP
r-0h	rw-0h	rw-0h

位 15-7 RESERVED: 保留。

位 6-3 ETR_RMP: ETR 重映射。

- 0000: iom
- 0001: comp0
- 0010: comp1
- 0011: xo32k
- 0100: uart_rx[0]
- 0101: uart_rx[1]
- 0110: uart_rx[2]
- 0111: uart_rx[3]
- 1000: uart_rx[4]
- 1001: reserved
- 1010: reserved
- 1011: reserved
- 1100: reserved
- 1101: reserved
- 1110: reserved
- 1111: reserved



位 2-0 **TIO_RMP**: 通道 0 重映射。

- 000: iom
- 001: comp0
- 010: comp1
- 011: uart_rx[0]
- 100: uart_rx[1]
- 101: uart_rx[2]
- 110: uart_rx[3]
- 111: uart_rx[4]