Taller- Contadores

❖ TIM1 CON INTERRUPCION: CONTEO ASCENDENTE

```
8
               #include "stm32f10x conf.h"
      9
     10
              #define TARJETA 1 // 0= tarieta negra, 1= tarieta azul
    11
    12
    13
              void LED_Init_tarjeta(void);
     14
              void apagar_led(void);
     15
              void encender led(void);
              uint8_t leer_led(void);
    16
    17
    18
              void Sysclk_56M(void);
    19
              void Tim1Init(void);
     20
     21
               int main(void)
            □{
     22
     23
                    Sysclk 56M();
     24
                    LED_Init_tarjeta();
                    Tim1Init();
     25
     26
     27
                    while(1)
            28
     29
     30
     31
 void Tim1Init(void)
} €
           poner el reloi al contador Tim1
       RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_TIM1, ENABLE);
           sa ascosa el calci interno, el que sale de APB2, o sea, 56 Mhz, como entrada al contador Tim1
       TIM_InternalClockConfig(TIM1);
      TIM_TimeBaseInitTypeDef TIM_TimeBaseInitStruct; // creacion de estructura
TIM_TimeBaseStructInit(&TIM_TimeBaseInitStruct); // inicialización de datos de la estructura
// son 56M de entrada, dividido en 56000, queda 1000
      TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_Prescaler = 56000; // con este valor se divide el reloi de entrada
TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_Period = 1000; // 56.000x1.000= 56M. O sea, gueda 1 hz saliendo del contador
//TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_ClockDivision = TIM_CKD_DIV1;
       TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up; // content ascendente.
       TIM_TimeBaseInit(TIM1, &TIM_TimeBaseInitStruct); // configuración con datos
       TIM_Cmd(TIM1, ENABLE);// habilitació
       // configuración de la interrupción cada segundo
TIM_ITConfig(TIM1, TIM_IT_Update, ENABLE); // la bandera de interrupción es la que actualiza el contador
       NVIC_InitTypeDef NVIC_Struct;
       NVIC_Struct.NVIC_IRQChannel = TIM1_UP_IRQn;
       NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelPreemptionPriority = 0;
       NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelSubPriority = 0;
NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelCmd = ENABLE;
       NVIC_Init(&NVIC_Struct);
       return;
 void TIM1_UP_IRQHandler(void)
     // warifican que la bandara de intercursión es la de actualización del contador
if (TIM_GetITStatus(TIM1, TIM_IT_Update) != RESET)
         // cambia el estado del led
if(leer_led()== 0)
             apagar_led();
         else
         TIM_ClearITPendingBit(TIM1, TIM_IT_Update);// bocca la bandera que bizo intercumpic
 }
```

❖ TIM2 CON INTERRUPCION: CONTEO ASCENDENTE, solo agrego la configuración del contador por q es lo mismo del de arriba.

```
void Tim2Init(void)
□ {
       RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB1Periph_TIM2, ENABLE);
           se escoge el reloi interno, el que sale de APB2, o sea, 56 Mhz, como entrada al contador Tim1
       TIM_InternalClockConfig(TIM2);
       TIM_TimeBaseInitTypeDef TIM_TimeBaseInitStruct; // creacion de estructura
       TIM_TimeBaseStructInit(&TIM_TimeBaseInitStruct); // inicialización de datos de la estructura
       // son 56M de entrada, dividido en 56000, queda 1000

TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_Prescaler = 56000; // con este valor se divide el caloi de entrada

TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_Period = 1000; // 56.000x1.000 = 56M. O sea, queda 1 hz saliendo del contador
                                        IM ClockDivision = TIM CKD DIV1;
       TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up; // conteo ascendente.
       TIM_TimeBaseInit(TIM2, &TIM_TimeBaseInitStruct); // configuración con datos
       TIM_Cmd(TIM1, ENABLE);// habilitació
       // configuración de la interrupción cada segundo
TIM_ITConfig(TIM2, TIM_IT_Update, ENABLE); // la bandera de interrupción es la que actualiza el contador
       NVIC_InitTypeDef NVIC_Struct;
       NVIC_Struct.NVIC_IRQChannel = TIM2_UP_IRQn;
NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelPreemptionPriority = 0;
       NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelSubPriority = 0;
       NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelCmd = ENABLE;
NVIC_Init(&NVIC_Struct);
       return;
```

❖ TIM3 CON INTERRUPCION: CONTEO DESCENDENTE, solo agrego la configuración del contador por g es lo mismo del de arriba. La única diferencia es en esta línea, en vez de Up es Down:

```
TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Down;
```

❖ TIM 4 CON INTERRUPCION Y CONTEO ASCENDENTE. Tener en cuenta que ya estaba la interrupción en los anteriores ejercicios.

```
void Tim4Init(void)
              el reloi al contador Tim1
    RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB1Periph_TIM4, ENABLE);
                                      o, el que sale de APB2, o sea, 56 Mhz, como entrada al contador Tim1
    TIM_InternalClockConfig(TIM4);
    TIM_TimeBaseInitTypeDef TIM_TimeBaseInitStruct; // creacion de astructura TIM_TimeBaseStructInit(&TIM_TimeBaseInitStruct); // inicializacion de date
                                        mepaseinitStruct); // inicialización de datos de la estructura o en 56000, queda 1000
    TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_Prescaler = 56000; // con este valor se divide el reloi de entrada
    TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_Period = 1000; // 56.000x1.000= 56M. O sea, gueda 1 mi sailanus dal contador
    TIM_TimeBaseInitStruct.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up; // content ascendente
    TIM_TimeBaseInit(TIM4, &TIM_TimeBaseInitStruct); // configuración con datas
    TIM_Cmd(TIM1, ENABLE);// habilitación
    // configuración de la interrupción cada segundo
TIM_ITConfig(TIM4, TIM_IT_Update, ENABLE); // la bandera de interrupción es la que actualiza el contador
    NVIC_InitTypeDef NVIC_Struct;
    NVIC_Struct.NVIC_IRQChannel = TIM4_UP_IRQn;
NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelPreemptionPriority = 0;
    NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelSubPriority = 0;
    NVIC_Struct.NVIC_IRQChannelCmd = ENABLE;
    NVIC_Init(&NVIC_Struct);
    return:
```