ÜBUNG 1

HSD / MPT3

Name: Marco Söllinger s2410306011

Gruppe: 1 | 2 Punkte: / 24

ERSTE SCHRITTE: LAUFLICHT

AUFGABE

Programmieren Sie ein Lauflicht mit LED3, LED4 und LED5 auf dem APUS Board. Die LED-Ports und die entsprechenden Port-Pins sind aus dem Schaltplan ersichtlich.

Das Lauflicht soll von links nach rechts nach links usw. laufen. Die Richtung muss daher bei der linken bzw. rechten LED umgekehrt werden. Die LEDs sollen ca. alle 200ms wechseln.

Als Basis kann das Demo-Projekt inkl. der Funktionen aus dem GPIO-Treiber verwendet werden.

ANLEITUNG

- 1. Machen Sie sich mit dem EvalBoard, der Programmierumgebung und den Datenblättern vertraut. Mit welcher Geschwindigkeit läuft der Prozessor?
- 2. Programmieren Sie die Anpassungen zum bestehenden Projekt.
- 3. Testen Sie das Programm auf dem Eval Board.

HINWEISE

- Das Programm muss immer in einer Endlosschleife enden.
- Programmieren Sie das Programm in den Flash-Speicher, damit es nach dem Power-On sofort startet.

ABGABE (elektronisch)

- Kommentierter Sourcecode (20 Punkte)
- Dokumentation (4 Punkte)

0.1. AUFGABE 1: Marco Söllinger

0.1 Aufgabe 1:

In dieser Aufgabe wurde, dass Lauflicht implementiert.// Dabei ist darauf zu achten, dass die LED's bei einem Low-Signal leuchten.

Diese Aufgabe wurde auf dem Registerlevel mit direkten Zugriff auf die Register der GPIO's implementiert. Das APUS-Board benutzt extern fuer den Mikrocontroller einen 8MHz Quarz.

Wobei der Mikrocontroller intern mit einer Taktfrequenz bis zu 48MHz arbeiten kann.

led.c

```
2
    * Ofile
              led.c
    * @author Marco Sllinger
    * @version V1.0
              10.10.2025
6
     @date
    * @brief
            Main program body
9
10
   /* Includes -----
11
   #include "stm32f0xx_conf.h"
12
   #include "sysdelay.h"
13
14
   15
   /* Private define ------*/
16
   17
      #define LED3_ON GPIO_BSRR_BR_O
18
      #define LED3_OFF GPIO_BSRR_BS_0
19
    #define LED4_ON GPIO_BSRR_BR_1
20
      #define LED4_OFF GPIO_BSRR_BS_1
21
22
      #define LED5_ON GPIO_BSRR_BR_2
      #define LED5_OFF GPIO_BSRR_BS_2
23
24
   /* Private variables ------*/
25
   /* Private function prototypes -----*/
26
27
   /* Private functions ----
28
29
    * @brief
            Initialize the sys tick timer (MO core) which is used for delay.
30
    * @param
            None
31
    * @retval None
32
    */
33
   void SysTick_Init(void)
34
35
      /st init the sys tick timer to be called every 1ms st/
36
      SysTick_Config(SystemCoreClock / 1000);
37
   }
38
39
40
      @brief
             This is the SysTick interrupt handler which is called every 1ms.
41
             We have to increment the HAL tick counter which is used for SysDelay
42
    * Oparam
             None
43
44
    * @retval None
    */
45
   void SysTick_Handler()
   {
47
      SysDelay_IncTicks();
48
  }
49
50
51
            This function advances the Led cycle by one step
52
     @brief
                       The operation in this functions are atomic.
     @param
            None
     @retval None
55
56
   void cycleLed(){
57
      static uint8_t pos = 1;
58
59
      switch(pos)
60
         case 0:
61
             GPIOC->BSRR = (LED3_ON | LED4_OFF | LED5_OFF);
```

0.1. AUFGABE 1: Marco Söllinger

```
break;
63
             case 1:
64
                 GPIOC->BSRR = (LED3_OFF | LED4_ON | LED5_OFF);
65
66
                 break;
             case 2:
67
                 GPIOC->BSRR = (LED3_OFF | LED4_OFF | LED5_ON);
                 break;
69
70
             case 3:
                 GPIOC->BSRR = (LED3_OFF | LED4_ON | LED5_OFF);
71
                 break;
72
73
74
             default:
                 GPIOC->BSRR = (LED3_ON | LED4_ON | LED5_ON);
75
76
                 pos = 0xFF;
77
             break;
78
79
        }
80
        pos = (pos+1)%4;
81
82
    }
83
84
      * Obrief Setup the inital state for the Led cycle
85
                             Doesnt setup the clock of the Port
86
87
      * Oparam None
      * Cretval None
88
89
      */
    void initCycleLed(){
90
        GPIOC->BSRR = (LED3_ON | LED4_OFF | LED5_OFF);
91
        GPIOC->MODER |= GPIO_MODER_MODERO_0 | GPIO_MODER_MODER1_0 | GPIO_MODER_MODER2_0;
92
93
94
95
      * @brief Main program
96
97
      * Oparam None
      * @retval None
98
      */
99
100
    int main(void)
101
        SysTick_Init();
102
103
       // enable clock for GPIO Port C
104
       RCC->AHBENR |= RCC_AHBENR_GPIOCEN;
105
106
        initCycleLed();
108
    while (1)
109
110
             SysDelay_Delay(200);
111
                     cycleLed();
112
        }
113
114
    }
```