

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н. Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ	«Радиоэлектроника и лазерная техника (РЛ)»
КАФЕДРА «Т	ехнология приборостроения (РЛ6)»

ОТЧЕТ

по Рубежный контроль №2 по курсу «Цифровые устройства и микропроцессоры» на тему: «Задание 2»

Студент <u>РЛ6-61</u> (Группа)	(Подпись, дата)	Филимонов С. В. (И. О. Фамилия)
Преподаватель	(Подпись, дата)	Семеренко Д. А. (И. О. Фамилия)

Задание: Написать программу для МК, в которой длительность свечения светодиода зависит от величины напряжения на входе 2-ого канала АЦП, частота сигнала определяется величиной аналогового сигнала на входе бого канала АЦІ. Частота преобразования АЦП 10 Гц.

Идея была считывать сигнал с 2-ух энкодеров и подставлять их значения в параметры таймера для генерации ШИМ.

Код:

```
#include "../system/include/cmsis/stm32f4xx.h"
  #define PIN_ANALOG_READ_1 1
  #define PIN_ANALOG_READ_2 2
  #define PIN_LED_GREAN 12
  #define S 1
  #define SIZE 2
  uint32_t adc1[SIZE];
  void GPIO_init() {
11
     RCC->AHB1ENR |= RCC_AHB1ENR_GPIOAEN;
     GPIOA->MODER |= (GPIO_MODER_MODEO_O | GPIO_MODER_MODEO_1 |
13
         GPIO_MODER_MODE1_0 | GPIO_MODER_MODE1_1);
  }
14
  void DMA2_Stream4_IRQHandler(void) {
     if((DMA2->HISR & (DMA_HISR_TCIF4 | DMA_HISR_HTIF4)) == (DMA_HISR_TCIF4 |
         DMA_HISR_HTIF4)) {
        DMA2->HIFCR = (DMA_HIFCR_CTCIF4 | DMA_HIFCR_CHTIF4);
     }
19
  }
20
   void DMA_init() {
     RCC->AHB1ENR |= RCC_AHB1ENR_DMA2EN;
     DMA2_Stream4->PAR |= (uint32_t)&ADC1->DR;
     DMA2_Stream4->MOAR |= (uint32_t)&adc1;
     DMA2_Stream4->NDTR = SIZE;
     DMA2_Stream4->CR = (DMA_SxCR_CIRC | DMA_SxCR_MINC | DMA_SxCR_PSIZE_1 |
         DMA_SxCR_MSIZE_1 | DMA_SxCR_TCIE);
     NVIC_EnableIRQ(DMA2_Stream4_IRQn);
     NVIC_SetPriority(DMA2_Stream4_IRQn, 4);
     DMA2_Stream4->CR |= DMA_SxCR_EN;
30
  }
  void ADC_init(){
33
     GPIO_init();
     RCC->APB2ENR = RCC_APB2ENR_ADC1EN;
```

```
ADC1 - > CR1 \mid = ADC_CR1_SCAN;
      ADC1->CR2 |= (ADC_CR2_ADON | ADC_CR2_CONT | ADC_CR2_EOCS | ADC_CR2_DMA |
         ADC_CR2_DDS);
      ADC1->SQR3 \mid = ((0 << 0) \mid (1 << 5));
      ADC1->SQR1 \mid = (1 << 20);
39
      DMA_init();
      ADC1->CR2 |= ADC_CR2_SWSTART;
41
   }
42
43
   void TIM4_IRQHandler(void) {
44
      TIM4->SR &= ~TIM_SR_UIF;
45
      TIM4->CR1 &= ~TIM_CR1_CEN;
      TIM4 - PSC = (adc1[0] * 100);
47
      TIM4->CCR1 = (adc1[1] / 100);
      TIM4->CR1 |= TIM_CR1_CEN;
   }
50
51
   void TIM4_init() {
      RCC->AHB1ENR |= RCC_AHB1ENR_GPIODEN;
      GPIOD->MODER |= (0x2 << (2 * PIN_LED_GREAN));
54
      GPIOD -> AFR[1] \mid = (0x2 << 16);
      RCC->APB1ENR |= RCC_APB1ENR_TIM4EN;
      TIM4->PSC = 1;
      TIM4->ARR = 100;
      TIM4 -> CCMR1 \mid = 0x60;
      TIM4->CCR1 = 1;
60
      TIM4->CCER \mid = Ox1;
      TIM4->DIER |= TIM_DIER_UIE;
      NVIC_EnableIRQ(TIM4_IRQn);
63
      NVIC_SetPriority(TIM4_IRQn, 2);
      TIM4->CR1 |= TIM_CR1_CEN;
   }
66
67
   void init() {
      ADC_init();
69
      TIM4_init();
70
   }
72
   int main(void) {
      init();
      while(1);
75
   }
76
```