

Entwicklung einer Entry-Level Audioeffektbox mit einem ARM Cortex-M4F DSP

FACHBERICHT: PROJEKT 5 - BURKHARDT SIMON, STUDER MISCHA
28. November 2019

Betreuung:

Prof. Dr. Markus Hufschmid

Team:

Simon Burkhardt
Mischa Studer

Studiengang:

Elektro- und Informationstechnik

Semester:

Herbstsemester 2019

Abstract

Keywords

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
2	Analyse und Konzept	2
2.1	Produktbeschreibung	2
2.2	Lösungskonzept	2
2.2.1	Anforderungen an Microcontroller	2
2.2.2	Konzept USB Akkuladeregler IC	2
2.2.3	Kaskadierung mehrerer Boards	2
3	Hardware	3
3.1	Blockschaltbild	3
3.2	Pegeldiagramm	4
3.3	Schema	5
3.3.1	Schema Speisung	5
3.3.2	Schema DSP	6
3.3.3	Schema Codec	7
3.4	PCB	10
3.5	Kosten	10
4	C Software	11
4.1	Entwicklungsumgebung Keil uVision 5	11
4.1.1	Installieren und einrichten von Keil	11
4.2	Projektstruktur	11
4.3	Libraries	12
4.3.1	SSD1306 C Library	12
4.3.2	TLV320 C Library	13
4.3.3	CMSIS / DSP	13
4.4	Konfiguration mit STM32CubeMX	15
4.4.1	Encoder Mode mit Hardware Timer	15
4.4.2	Inter Integrated Sound (I2S)	16
4.4.3	Inter Integrated Circuit (I2C)	16
4.4.4	Analog Input GPIO (ADC)	16
4.4.5	Direct Memory Access (DMA)	16
4.4.6	Interrupt Funktionen (NVIC)	16
4.4.7	Clock Konfiguration	16
4.5	Digitaler Datenfluss	17

1 Einleitung

In den Bereichen Amateurfunk und Hobbymusik gibt es viele Situationen in denen ein einfaches, DSP-basiertes Effektgerät zur Anwendung gebracht werden kann. So soll beispielsweise ein Notchfilter einen Störton unterdrücken, oder auf Knopfdruck ein Reverb-Effekt eingeschaltet werden können.

Das derzeit verwendete DSP Board für den Unterricht im MicroCom Labor basiert auf einem dsPIC33 mit Fixed-Point-Recheneinheit. Die neuen ARM Prozessoren bieten ab der Cortex-M4 Serie eine Floating-Point-Unit (FPU) und ermöglichen dadurch eine schnellere Verarbeitung von Signalen.

Aus diesem Grund wird die Hardware des DSP Boards überarbeitet und soll mit einem ARM Cortex-M4 Microcontroller ausgestattet werden. Der Schaltungsaufwand beschränkt sich auf die wesentlichen Funktionen. Diese beinhalten die MCU, einen Codec für die AD/DA Wandlung, die Audio-Steckverbinder und die Bedienelemente des HMI.

Im Bereich Amateurfunk und Hobbymusik besteht oft ein Bedürfnis nach einer einfachen Möglichkeit, ein Audiosignal mit einem Effekt zu verändern. So kann es sein, dass ein Amateurfunker mit einem Notch-Filter einen Störton unterdrücken möchte. Als Musiker möchte man mit einer Effektbox einen Reverbeffekt erzeugen. Effektgeräte und Filter am Markt sind oft zu einem Premiumpreis erhältlich. Dieses Projekt hat zum Ziel, eine günstige Alternative zu diesen Geräten zu bieten.

Heute bieten die DSP Funktionen in der ARM Cortex-M4 Architektur eine günstige Möglichkeit Signalverarbeitung auf Microcontrollerebene zu betreiben. Der Rahmen dieses Projektes umfasst die Entwicklung der Hard- und Firmware eines DSP Boards mit ARM Cortex-M4 Microcontroller. Das Gerät wird mit Bedienelementen wie 2 Dreh

2 Analyse und Konzept

2.1 Produktbeschreibung

2.2 Lösungskonzept

In diesem Abschnitt werden die Anforderungen and die einzelnen Teilaspekte aufgelistet und die Spezifikationen mehrerer Varianten verglichen.

2.2.1 Anforderungen an Microcontroller

Die an den Prozessor gestellten Anforderungen sind ein ARM-Cortex M4 Core mit DSP und FPU sowie Schnittstelle(n) zur Kommunikation mit dem Audio Codec. Dabei wird aufgrund der genaueren Samplingrate der Codec als Master betrieben und der DSP als Slave. Der DSP muss also keine genaue Clock zur Verfügung stellen. Auf eine Cortex-M7 Architektur wird verzichtet, weil ab diesem Punkt auch ein Single-Board Computer (vgl. Raspberry Pi) eingesetzt werden kann. Eine Tacktfrequenz von 200MHz ist wünschenswert, jedoch befinden sich die Cortex-M4 Prozessoren mit 200MHz auf dem selben Preisniveau von Cortex-M7 Microcontrollern.

2.2.2 Konzept USB Akkuladeregler IC

Ein weiches Ziel ist die Autonomie ohne externe Energieversorgung. Dazu soll ein Akkumulator genügend Energie liefern, um die Schaltung während einiger weniger Stunden (live-Konzert) zu betreiben. Der Ladestrom soll nicht grösser als die über USB-2.0 zugelassenen 2.0A betragen.

2.2.3 Kaskadierung mehrerer Boards

Mehrere Boards sollen mit Gehäuse neben einander kaskadierbar sein. Das Audio Signal wird von einem Board zum nächsten jeweils analog weitergereicht. Der Steckverbinder soll kleiner als D-Sub sein. Auf eine digitale Schnittstelle wird wegen der aufwändigen Clock-synchronisation und der Kosten für Steckverbinder (vgl. Optisch Toslink) verzichtet.

3 Hardware

Das nachfolgende Kapitel Hardware beschreibt die verbauten Komponenten. Berechnungen und wichtige Details im Schema sind in den jeweiligen Unterkapiteln beschrieben.

3.1 Blockschaltbild

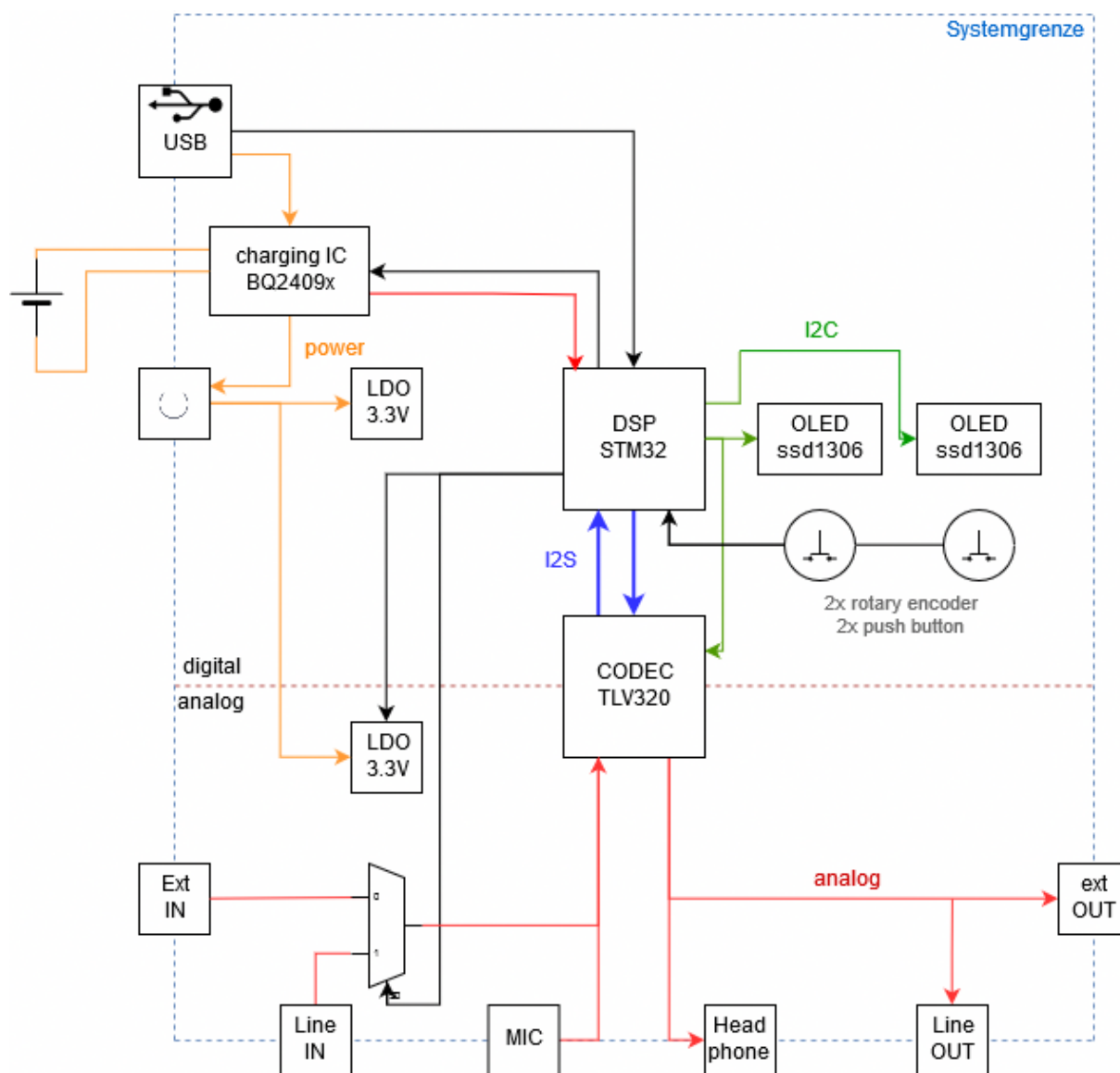


Abbildung 3.1: Blockschaltbild des DSP Boards

Die Abbildung 3.1 oben zeigt das Blockschaltbild mit den Komponenten um den DSP.

3.2 Pegeldiagramm

Nachfolgend sind in den Abbildungen 3.2 und 3.3 die Pegeldiagramme des Signalpfades dargestellt. Von Line IN können Signale mit bis zu +6 dBV ankommen. Mit einem 1:1 Spannungsteiler wird das Signal auf 0 dBV abgeschwächt.

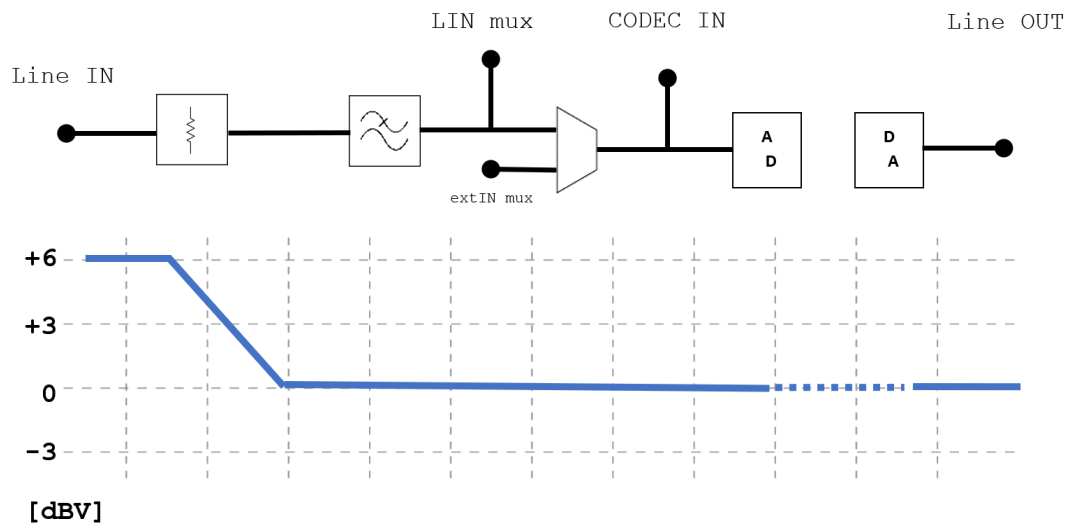


Abbildung 3.2: Pegeldiagramm des Audiopfades von Line IN nach Line OUT

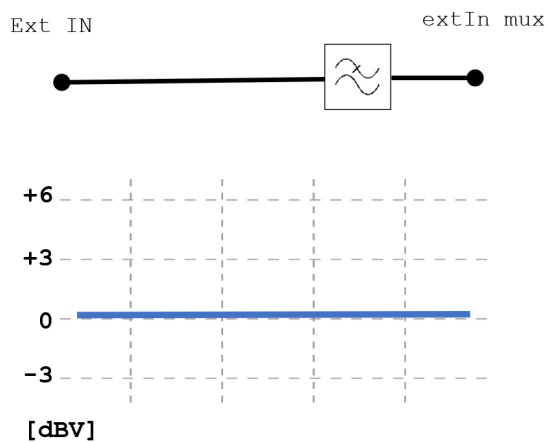


Abbildung 3.3: Pegeldiagramm des Audiopfades von Ext IN bis zum Audio Switch

SB - Ausgangspegel
+6dB bis -40.5
dB (-34.5 -6)

3.3 Schema

3.3.1 Schema Speisung

Nachfolgend wird der Speisungspfad vom USB mini-B Connector bis zu den Regulierten 3.3V beschrieben.

USB Port

Ein standard USB 2.0 Port kann einen maximalen Strom von $I_{max} = 500\text{mA}$ bereitstellen. Dieser Strom ist die obere Grenze für das DSP Board. In keinem Betriebsfall inkl. Akkuladen wird dieser maximale Strom überschritten. Zum Schutz der USB-Host Geräte vor einem Kurzschlussstrom, ist F1 (MF-MSMF110) mit einem Auslösestrom von $I_{trip} = 2.20\text{A}$ **usb-fuse**.

Battery Management (BQ2409x)

Der BQ24093 ist ein single-cell Li-Ion / Li-Po Akkulade-IC, das speziell für USB Applikationen gemacht ist. Die Beschaltung des IC1 ist gemäss Vorgaben aus dem Datenblatt **bq2409x**.

Der Akkumulator ist nicht Teil des Systems. Aus diesem Grund ist ein 2-Pin JST-XH Connector (J6) Vorgesehen. Weil der Akkumulator und ein entsprechender temperaturabhängiger Widerstand nicht bekannt ist, wird der Pin für die Temperaturüberwachung mit R19 terminiert. IC1 wird mit dem Pull-Down R51 am ISET2 Pin auf LOW gezogen, was den Ladestrom auf $I_{charge} = 100\text{mA}$ beschränkt. Bei Bedarf kann der Ladestrom vom STM32 über PB14 auf HIGH und damit $I_{charge} = 500\text{mA}$ festgelegt werden.

- Bild mit
Schemateil
des BQ2409

ADC Akkumulator Spannungsmessung

Die Akkumulatorspannung mit $V_{bat} = 4.2\text{V}$ übersteigt den Eingangsspannungsbereich des STM32 Microcontrollers. Damit zur Bestimmung des Ladestandes die Spannung gemessen werden kann, wird diese mit dem Spannungsteiler R35/R36 auf ein Maximum von 3.3V heruntergebrochen. Mit Widerstandswerten aus der E12-Reihe ergibt sich folgender Spannungsteiler.

$$V_{out_{max}} = V_{bat_{max}} * \frac{R35}{R35+R36}$$

$$3.277\text{V} = 4.5\text{V} * \frac{150\text{k}\Omega}{150\text{k}\Omega+56\text{k}\Omega}$$

Somit muss die gemessene Spannung in der Software um folgenden Faktor korrigiert werden.

$$F_C = \frac{V_{bat_{max}}}{V_{out_{max}}} = \frac{3.27\text{V}}{4.5\text{V}} = 0.73$$

Energiebedarf der Schaltung

Unten aufgeführt ist eine Abschätzung des Energiebedarfs der Schaltung, die massgebend für die Wahl der Spannungsregler ist. Die Speisung ist in analog und digital aufgeteilt.

Schaltungsteil	I _{max} [mA]
STM32	40
SSD1306	30
SSD1306	30
reserve	50
textbfTotal	textbf150

Schaltungsteil	I _{max} [mA]
MAX4762	0.01
TLV320	26
reserve	30
textbfTotal	textbf56.01

Die verbauten Festspannungsregler TLC7333 (IC2, IC3) mit Low Dropout Voltage können bis zu $I_{out} = 300\text{mA}$ liefern.

Verlustleistung der Spannungsregler

Die maximale Verlustleistung an einem der Spannungsregler (IC2, IC3) tritt auf, wenn die Eingangsspannung $V_{in} = 5\text{V}$ beträgt und der maximale Strom von $I_{max} = 0.15\text{A}$ fließt. Dabei entsteht eine Verlustleistung von: $P_{LDO_{max}} = (5.0\text{V} - 3.3\text{V}) * 0.15\text{A} = 0.255\text{W}$

- soll man hier noch mit P_{max} vom LDO vergleichen?

3.3.2 Schema DSP

I2S Schnittstelle

STM32	signal	direction	signal	TLV320
PC2	MISO	←	DOUT	6
PC3	MOSI	→	DIN	4
PB12	WS	→	LRCIN	5
PB12	WS	←	LRCOUT	7
PA2	CKIN	←	CLKOUT	2

Bootloader und Bootpins

Die STM32 Familie hat einen integrierten Firmware upgrade Bootloader. Um diesen zu aktivieren müssen die externen BOOT[1:0] Pins im richtigen Muster gesetzt werden. In diesem Projekt wird die Firmware über den USB mini-B Connector auf den STM32 überspielt. Das Application Note AN2606 **AN2606** beschreibt die Pinconfiguration für diesen Anwendungsfall. So muss kein Pull-Up Widerstand an der USB_DP Leitung angeschlossen sein um die OTG-Bedingungen zu erfüllen. Ausserdem muss eine externe Clock mit einer Frequenz zwischen 4MHz und 26MHz verfügbar sein.

Die Bootpins müssen gemäss der Application Note AN2606 **AN2606** mit dem Boot Pattern 1 gesetzt werden um den DFU Bootloader zu starten. Unten in der Tabelle sind die beiden Boot Modi zusammengefasst.

Der BOOT1 Pin ist beim STM32F412 auf PB2.

Boot Mode	BOOT1	BOOT0
Bootloader	0	1
Normal	0	0

Rotary Encoder und Buttons

Einige Timer des STM32 unterstützen einen Encoder Modus, bei dem 2 GPIO Inputs zum Zählen der Encoderpulse verwendet werden können.

Alle 4 Pushbuttons sind an interruptfähige (EXTI) GPIO Pins angeschlossen. Die STM32 Familie unterstützt externe GPIO Interrupts an allen Pins. Dabei stehen 16 Interrupt Channel zur Verfügung, von welchen die Channel Nummer jeweils auf die GPIO Port Nummer passen muss. Wie in der nachfolgenden Tabelle aufgeführt, werden gesamthhaft 4 EXTI Channels belegt.

Signal	GPIO	EXTI
Encoder 1 Button	PC12	12
Encoder 2 Button	PB13	13
Button 1	PA0	0
Button 2	PA1	1

3.3.3 Schema Codec

Die Wandlung des analogen Audio-Signale sowie die Rückwandlung der digitalen Signale vom Microcontroller übernimmt ein TLV320AIC23B von Texas Instruments. Dieser Codec hat eine variable Sampling-Frequenz (8kHz-96kHz), einen Kopfhörer- und einen Mikrofon-Vorverstärker. Die Register des Codecs werden über I2C programmiert (wobei auch SPI möglich wäre), dazu wird der "Mode"Pin über einen Widerstand auf GND gezogen. Die gesampelten Daten wiederum werden über I2S an den Microcontroller übermittelt. Zusätzlich wird der 12.28 MHz Audio-Clock mit dem der Codec taktet von einem externen ECS-Quarz erzeugt (Abbildung 3.4).

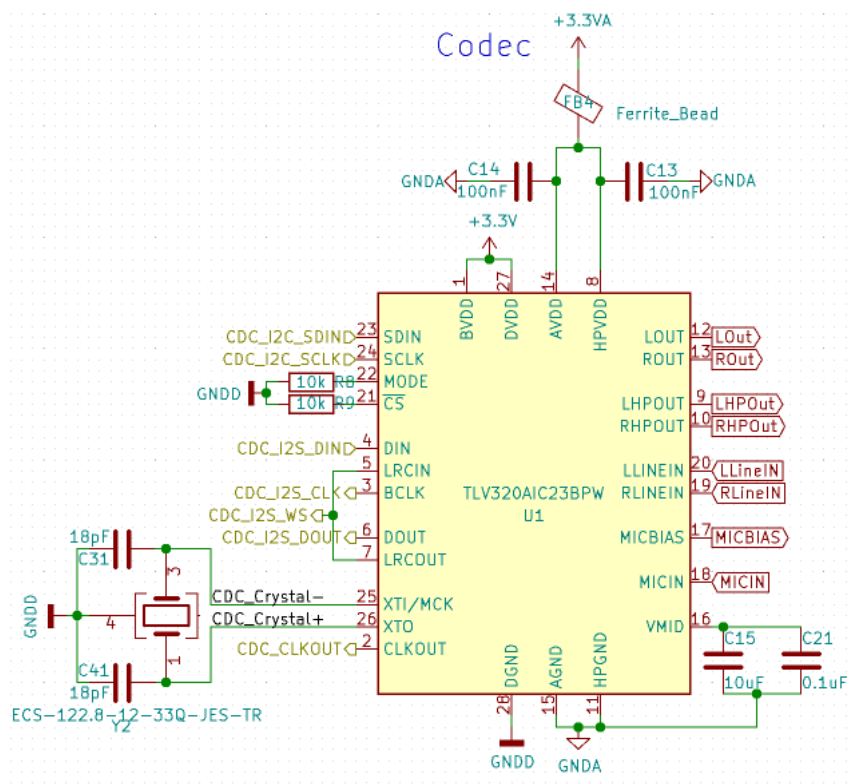


Abbildung 3.4: TLV320AIC23B Codec von Texas Instruments

Die Analog-Speisung des TLVs wird neben den 100nF Stütz-Kondensatoren zusätzlich von einem Ferrit Bead geglättet. Damit wird sichergestellt, dass keine ungewollten hochfrequente Spitzen in der Speisung das Audio-Signal verfälschen.

In den nachfolgenden Unterkapiteln wird genauer auf die In- und Outputs des DSP-Boards, beziehungsweise deren äusseren Beschaltung eingegangen.

Line Input

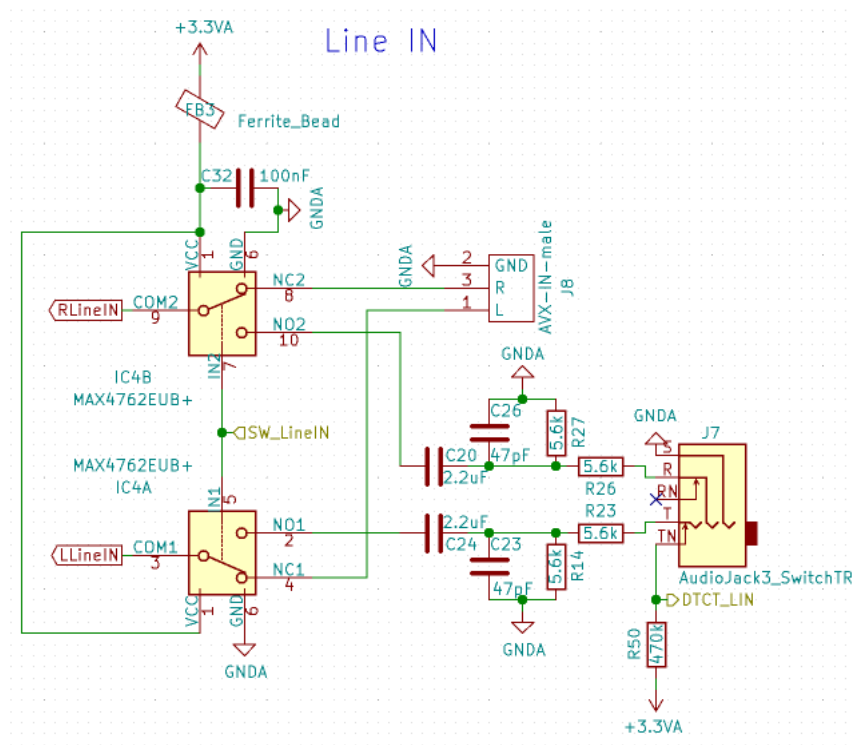


Abbildung 3.5

Line Output

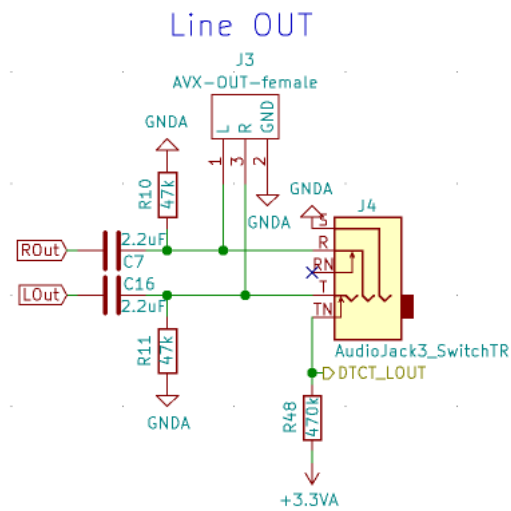


Abbildung 3.6

Headphone Output

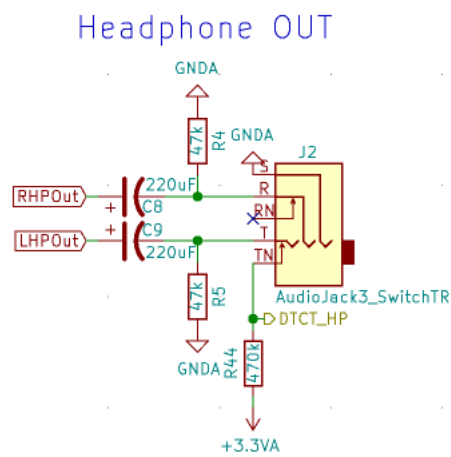


Abbildung 3.7

Mikrofon Input

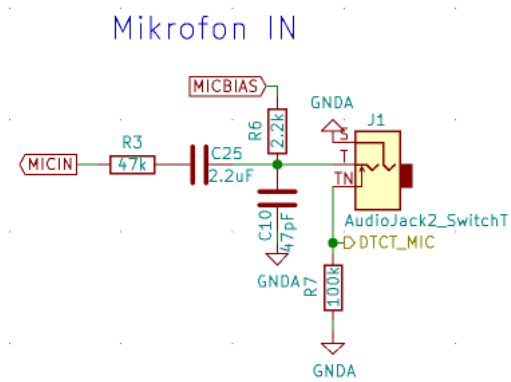


Abbildung 3.8

GND Trennung

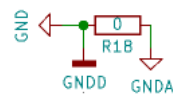


Abbildung 3.9

3.4 PCB

3.5 Kosten

4 C Software

Das Kapitel 4 beschreibt die Entwicklungsumgebung, die Strukturierung des Softwareprojektes sowie die einzelnen Komponenten der Software.

4.1 Entwicklungsumgebung Keil uVision 5

Die Software ist in C mit der Keil uVision 5 IDE geschrieben. Nachfolgend ist beschrieben, welche Schritte unternommen werden müssen, um das Projekt erfolgreich zu kompilieren.

SB - Erklären,
wo, was zu
finden ist mit
Verweis auf
Unterkapitel

4.1.1 Installieren und einrichten von Keil

Dieser Abschnitt beschreibt die Installation von Keil uVision 5 mit den dazugehörigen Packages auf Windows.

4.2 Projektstruktur

Die Dateistruktur des Softwareprojektes in Keil uVision 5 ist unten beschrieben. Es sind nur die Dateien erwähnt, die für die Entwicklung der Software massgeblich sind.

main.c

In der **main.c** Datei befindet sich der Hauptteil des Softwareprojektes. Libraries werden inkludiert, globale sowie lokale Variablen deklariert und die Initialisierung des STM32 und aller Peripherie aufgerufen. Innerhalb der **while(1)** Schleife ist eine State Machine realisierbar, die den Programmablauf des User Interfaces bestimmt. Viele Variablen sind global und **volatile** deklariert und werden laufend von den Interrupt Handlern (IRQ) in **stm32f4xx_it.c** verändert.

stm32f4xx_it.c

In dieser Datei sind die Interrupt Request Handler (IRQ) Funktionen ausprogrammiert. Die definierten Funktionen werden bei verschiedenen Interrupt Events wie externen GPIO Interrupts (EXTI) oder DMA Transmission Completion Interrupt aufgerufen.

dsp_board_bsp.c

Die Datei **dsp_board_bsp.c** stellt ein Board Support Package für das P5 DSP Board dar. In dieser Datei sind Funktionen ausgelagert, die spezifisch für die Hardware gemacht sind. Die Interrupts werden hier abgefangen und über **extern volatile** Variablen an die State Machine im **main.c** weitergegeben. Ausserdem sind gewisse, nicht spezifisch auf die Hardware ausgelegte Helferfunktionen (z.B. Sinusgenerator) in dieser Datei ausgelagert.

ssd1306.c

Die Dateien **ssd1306.c**, **ssd1306_fonts.c** und **ssd1306_tests.c** beinhalten die Funktionen zur Ansteuerung der SSD1306 OLED Displays und bilden die Library.

tlv320aic.c

Die **tlv320aic.c** Datei bildet die Library für den TLV320 Audio Codec und beinhaltet Funktionen zur Lautstärkeregelung und Initialisierung des Codecs.

dsp_processing.c

In der DSP Processing Datei werden die empfangenen Audiodaten an verschiedene DSP-Funktionen wie FIR-Filter verteilt und der Output-Buffer für den DMA Controller befüllt.

fir.c

In dieser Datei ist ein FIR Filter aus der CMSIS/DSP Library implementiert.

4.3 Libraries

Das Kapitel 4.3 beschreibt die im Projekt eingebundenen C Libraries. Dabei werden die STM32CubeMX HAL Libraries nur kurz eingeführt und auf weitere Quellen verwiesen. Der Fokus der folgenden Unterkapitel liegt auf den Peripherielibraries speziell für das DSP Board. Dazu zählen die ssd1306 OLED Displays, die boardspezifischen Funktionen in Form eines Board Support Packages (BSP) als auch die Library für den TLV320 Audio Codec.

4.3.1 SSD1306 C Library

Zur Ansteuerung der OLED Displays wird die Library stm32-ssd1306 von Aleksander Alekseev ?? verwendet.

Spezifikationen

Beschreibung	Wert
Lizenz	MIT
RAM Bedarf	1 kiB pro Display
Textunterstützung	ja
Schriftarten	3 font sizes
Grafikunterstützung	nein

Die Library funktioniert so, dass ein Pixelbuffer pro Display im RAM erstellt wird. Der Buffer wird beim Aufruf der Funktion `ssd1306_UpdateScreen()` über den I2C Bus auf das Display geschrieben. Dadurch entsteht ein RAM Bedarf von:

$$W * H/8 = 128 * 64/8 = 1024 \text{ Bytes}$$

Änderungen an der Library

Die Library unterstützt nur ein Display an einem I2C oder SPI Bus. Da bei diesem Projekt zwei Displays an unterschiedlichen Peripherischnittstellen sitzen, ist die Library für diese Anwendung angepasst. Jeder Funktion muss nun ein Pointer auf einen Display Struct mitgegeben werden. Im folgenden Listing ist dargestellt, wie die Library in C verwendet wird.

```

1  /* USER CODE BEGIN Includes */
2  #include "ssd1306.h"
3  /* USER CODE END Includes */

1  /* USER CODE BEGIN PV */
2  SSD1306_t holed1;    // Display Struct
3  /* USER CODE END PV */

```



```

1  /* USER CODE BEGIN 2 */
2  holed1.hi2cx = &hi2c1;    // set peripheral interface of Struct to I2C
3
4  ssd1306_Init(&holed1);
5  ssd1306_Fill(&holed1, Black);    // all pixels black
6  ssd1306_SetCursor(&holed1, 2, 0);    // x = 2px (from left) / y = 0px (from top)
7  ssd1306_WriteString(&holed1, "FHNW", Font_11x18, White); // medium font
8  ssd1306_UpdateScreen(&holed1);    // write Buffer to OLED Display

```

Die Library hat folgende Einschränkung: Alle Displays müssen entweder über I2C oder SPI Peripheriebusse angeschlossen sein. Ein Mischen von SPI und I2C ist nicht möglich. Ausserdem sind die Funktionen für SPI nicht implementiert.

Copyright Notice

Copyright (c) 2018 Aleksander Alekseev

4.3.2 TLV320 C Library

Zur Konfiguration des Codecs über die I2C Schnittstelle wird eine Library verwendet. Dazu kommt eine auf STM32 angepasste Version der Library von Simon Gerber und Belinda Kneubühler von August 2016 zum Einsatz.

Änderungen an der Library

```

1  /* USER CODE BEGIN 2 */
2
3  // @TODO ???

```

4.3.3 CMSIS / DSP

Der Hersteller der ARM Architektur stellt ebenfalls eine leistungsfähige DSP Library für ARM Coretx CPUs bereit. Diese CMSIS/DSP Library ist bereits als Package über Keil verfügbar. Anschliessend muss im uVision unter **Project > Manage Run-Time Environment** die DSP Library angewählt werden **enable-cmsis-dsp-lib**. Da die Library schon vorkompiliert ist, kann diese entweder als Source oder als Vorkompiliert eingebunden werden.

Die Abbildung 4.1 zeigt die Targetoptionen mit den benötigten Werten.

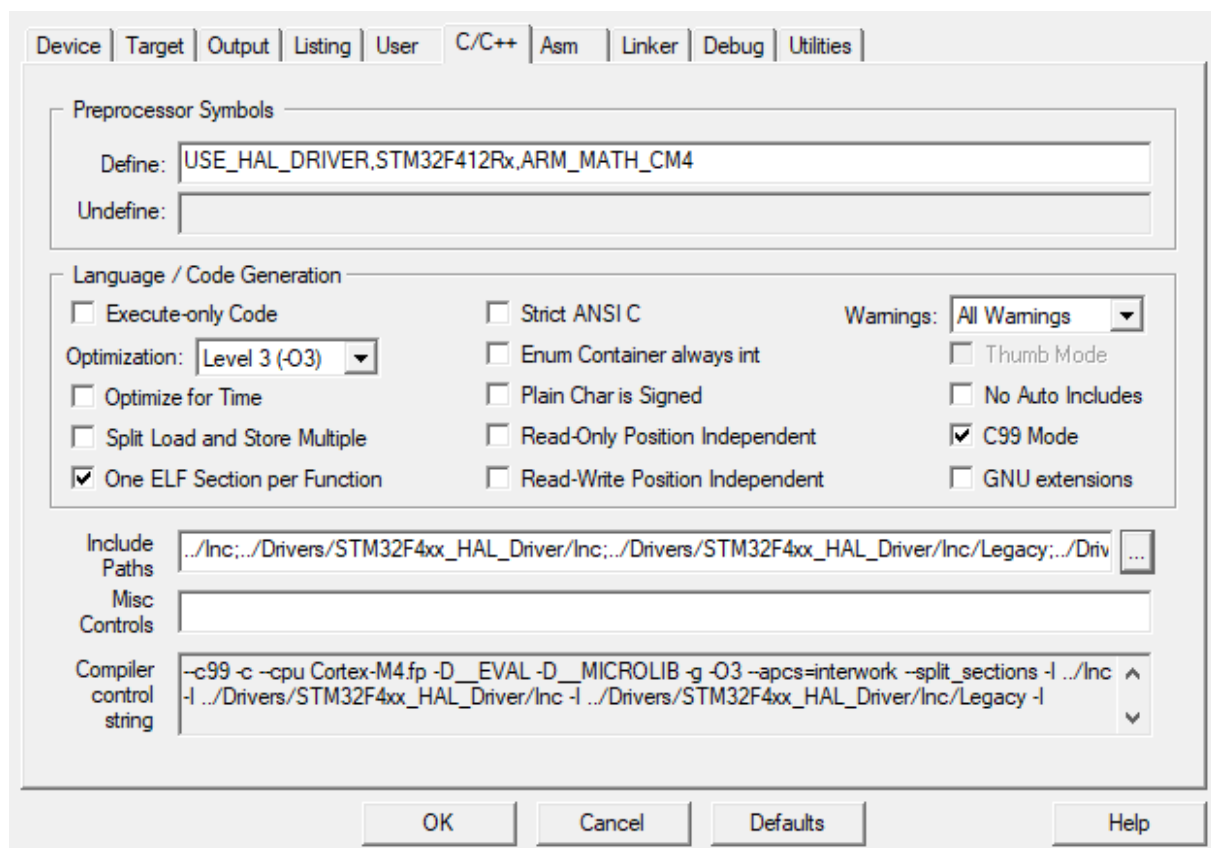


Abbildung 4.1: Options for Target 'P5 DSP Board'

Des weiteren muss in den Projektoptionen die DSP Library zu den Include Paths hinzugefügt werden.

Unter **Project > Options for Target 'DSP Board' > C/C++ > Include Paths** muss der String `../Drivers/CMSIS/DSP/Include` hinzugefügt werden.

Weiterhin muss der CMSIS/DSP Mitgeteilt werden, welche CPU Architektur verwendet wird. Im Falle des STM32F4xx entspricht dies dem Wert `ARM_MATH_CM4`, der als Preprocessor Symbol im selben Konfigurationsfenster hinzugefügt werden muss. Unter **Project > Options for Target 'DSP Board' > C/C++ > Preprocessor Symbols > Define:** muss der oben genannte String angefügt werden.

SB - Muss erklärt werden, wie dieses Package heruntergeladen wird? evtl. bei installation von Keil

4.4 Konfiguration mit STM32CubeMX

In den nachfolgenden Unterkapiteln sind die Konfigurationen in der STM32CubeMX Software abgebildet und beschrieben. Zudem sind Code Beispiele aufgeführt, die zeigen, wie die konfigurierte Peripherie im Projekt verwendet wird.

SB

4.4.1 Encoder Mode mit Hardware Timer

Einige integrierte Timer im STM32 unterstützen einen Encoder Modus, bei dem 2 vorgegebene GPIO Pins den Zählstand des Timers verändern können. In der Konfiguration kann die Zählrichtung (up/down), die aktive Flanke (high/low) sowie der maximale Zählwert eingestellt werden. In der Abbildung 4.2 ist die Konfiguration für den Timer 3 dargestellt. Der Timer 4 erhält die selbe Konfiguration.

The screenshot displays the STM32CubeMX configuration interface for the TIM3 timer. The 'TIM3 Mode and Configuration' window is open, showing the 'Mode' and 'Configuration' sections. In the 'Mode' section, 'Channel4' is set to 'Disable' and 'Combined Channels' is set to 'Encoder Mode'. The 'Configuration' section has tabs for 'Parameter Settings', 'User Constants', 'NVIC Settings', 'DMA Settings', and 'GPIO Settings'. The 'Parameter Settings' tab is active, showing a search bar and a list of parameters. The 'Encoder' section is expanded, showing 'Encoder Mode' set to 'Encoder Mode TI1', 'Polarity' set to 'Rising Edge', 'IC Selection' set to 'Direct', 'Prescaler Division Ratio' set to 'No division', and 'Input Filter' set to '10'. The 'Counter Settings' section is also expanded, showing 'Prescaler (PSC - 16 bits value)' set to '0', 'Counter Mode' set to 'Up', 'Counter Period (AutoReload Register - 16 bits value)' set to '65535', 'Internal Clock Division (CKD)' set to 'No Division', and 'auto-reload preload' set to 'Disable'.

Abbildung 4.2: Konfiguration des Timer 3 im Encoder Modus

Parameter

Die nachfolgende Tabelle listet einige wichtige Parameter und deren Einfluss.

Setting	Werte	Erklärung
Counter Mode	Up Down	Zählrichtung in Abhängigkeit der Drehrichtung
Counter Period		maximaler Zählerwert (z.b. uint16_t)
Encoder Mode	T1 T2	Triggerfokus auf CH1 oder CH2 oder beides. Wenn beide aktiviert sind, zählt der Timer doppelt.

Anwendung im Code

Das untenstehende Listing stellt dar, wie der Timer im `main.c` gestartet werden muss. Eine Initialisierung alleine reicht nicht aus.

```

1  /* USER CODE BEGIN 2 */
2  // start Encoder mode on one channel
3  HAL_TIM_Encoder_Start(&htim2, TIM_CHANNEL_1);
4  /* USER CODE END 2 */

```

Mit dem unten gezeigten Befehl lässt sich der aktuelle Zählstand des Timers resp. Encoders auslesen.

```

1  /* USER CODE BEGIN x */
2  int new_encoder_val = TIM2->CNT;    // read encoder count anywhere in the code
3  /* USER CODE END x */

```

4.4.2 Inter Integrated Sound (I2S)

4.4.3 Inter Integrated Circuit (I2C)

4.4.4 Analog Input GPIO (ADC)

4.4.5 Direct Memory Access (DMA)

4.4.6 Interrupt Funktionen (NVIC)

4.4.7 Clock Konfiguration

4.5 Digitaler Datenfluss

In diesem Abschnitt wird gezeigt, wie der Datenstrom vom Codec über den DMA-Controller des STM32, durch die CMSIS/DSP Library und zurück über den DMA-Controller zum Codec gelangt. Dabei werden die wichtigen Programmierschnittstellen und Konfigurationen hervorgehoben.

5 Todo-Notes

■ SB - Ausgangspegel +6dB bis -40.5 dB (-34.5 -6)	4
■ - Bild mit Schemateil des BQ2409	5
■ - soll man hier noch mit Pmax vom LDO vergleichen?	6
■ SB - Erklären, wo, was zu finden ist mit Verweis auf Unterkapitel	11
■ SB - Muss erklärt werden, wie dieses Package heruntergeladen wird? evtl. bei installation von Keil	14
■ SB	15
■ SB	17