

## 23.3.8 关闭SPI

当通讯结束,可以通过关闭SPI模块来终止通讯。清除SPE位即可关闭SPI。

在某些配置下,如果再传输还未完成时,就关闭SPI模块并进入停机模式,则可能导致当前的传输被破坏,而且BSY标志也变得不可信。

为了避免发生这种情况,关闭SPI模块时,建议按照下述步骤操作:

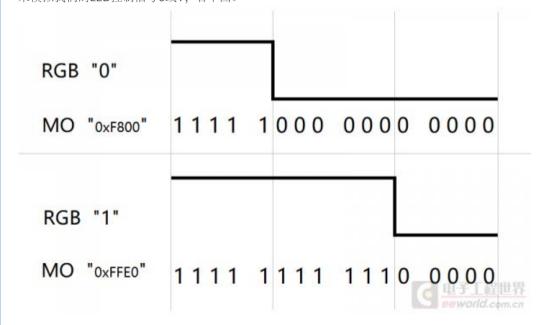
## 在主或从模式下的单向只发送模式(BIDIMODE=0, RXONLY=0)或双向的发送模式 (BIDIMODE=1, BIDIOE=1)

在SPI\_DR寄存器中写入最后一个数据后:

- 1. 等待TXE=1:
- 2. 等待BSY=0:
- 3. 关闭SPI(SPE=0), 最后进入停机模式(或关闭该模块的时钟)。



其实说白了,SPI不是有一个MOSI引脚吗, 我们就是用MO功能,通过发送一个字节或半字的数据, 来模拟我们的LED控制信号0或1,看下图。



是不是有恍然大悟的感觉,本来就很简单嘛。可仔细看来这是不是有点得不偿失啊,

用16位数据去模拟1位数据,是不是感觉太浪费资源了!!!

还在我们的SPI通信速率足够高,完全可以应付的来。

快速回复 〇 评分 查看全部评分 lb8820265 推荐资源 相关帖子 最新活动 。【泰有聊】第二期:泰克CEO为你解读低... □ ▼汽车电子嵌入式系统简介 ● WS2812灯珠的STM32驱动方式(二)——DM... ● TE Connectivity 小有乾坤蕴藏无限可能 ● プ运算放大器应用技术手册 ● WS2812灯珠的STM32驱动方式(一)——了... 。ADI 系统方案精选【用于多路抽头输出隔... □ TCAN总线技术在设备故障诊断系统中的... □ 求购AM335X工控核心板 ● 开关电源变换:设计和分析 ● 我是大侦探之: 寻找遗落的TI电源拼图 • 串口通信最远传输距离能达到多少 • 🏗 电动伺服电动机方程和时间常数 ◎ 可视对讲系统~~小区改造简单安装~~~. • EEWORLD 示波器问卷有奖大调查 🛨 🕱 🚮 👂 人 🤏 m DIY论坛 开源硬件论坛 ▶ 楼主 | 发表于 2018-5-7 00:06:25 | 只看该作者 沙发

本帖最后由 通宵敲代码 于 2018-5-7 00:28 编辑

通宵敲代码



 1171
 2

 TA的帖子
 TA的资源

版主





.

原理介绍完了, 我们就直接来看程序了

时钟就不用说了,还是能跑多快就跑多块咯, 重点来看看我们SPI的单总线模式是如何配置的, 当然第一个要配置的自然是我们的信号输出引脚,

SIM32F1系列SPI1的MOSI引脚是PA7,

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_7;
GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP;
GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStructure);

GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStructure);
```

注意要配置成复用输出模式,最大驱动频率50MHz,接下来就是我们的主角SPI1的配置了。

```
40
        SPI I2S DeInit(SPI1);
41
42
        SPI InitStructure.SPI Direction = SPI Direction lLine Tx;
        SPI InitStructure.SPI Mode = SPI Mode Master;
        SPI InitStructure.SPI DataSize = SPI DataSize 16b;
44
        SPI InitStructure.SPI CPOL = SPI CPOL Low;
        SPI InitStructure.SPI CPHA = SPI CPHA 1Edge;
46
        SPI InitStructure.SPI NSS = SPI NSS Soft;
        SPI_InitStructure.SPI_BaudRatePrescaler = SPI_BaudRatePrescaler_8;
        SPI InitStructure.SPI FirstBit = SPI FirstBit MSB;
        SPI InitStructure.SPI CRCPolynomial = 7;
50
51
        SPI Init (SPI1, &SPI InitStructure);
52
53
        SPI_I2S_DMACmd(SPI1, SPI_I2S_DMAReq_Tx, ENABLE);
54
55
        SPI Cmd (SPI1, ENABLE);
56
57
        for (i = 0; i < 1024; i++)
58
          {PixelBuffer[i] = 0xAAAA;}
59
        PixelPointer = 0;
60 1
```

前两句就可以看到,我们将SPI配置成了主模式下的单线发送模式, 采用了16微数据帧格式,时钟引脚悬空未用,片选引脚未用。 然后就是我们的DMA数据传输的配置, 通过我们的Reference Manual可以查到SPI的TX使用的DMA1 CH3通道。

```
17
       DMA DeInit (DMA1 Channel3);
       DMA InitStructure.DMA BufferSize = 0;
18
19
       DMA InitStructure.DMA PeripheralBaseAddr = (uint32 t) & (SPI1->DR);
20
       DMA InitStructure.DMA MemoryBaseAddr = (uint32 t)PixelBuffer;
21
       DMA InitStructure.DMA DIR = DMA DIR PeripheralDST;
22
       DMA InitStructure.DMA Priority = DMA Priority Low;
23
       DMA InitStructure.DMA PeripheralInc = DMA PeripheralInc Disable;
24
       DMA InitStructure.DMA MemoryInc = DMA MemoryInc Enable;
25
       DMA InitStructure.DMA PeripheralDataSize = DMA PeripheralDataSize HalfWord;
26
       DMA InitStructure.DMA MemoryDataSize = DMA MemoryDataSize HalfWord;
27
       DMA InitStructure.DMA Mode = DMA Mode Normal;
28
       DMA Init(DMA1 Channel3, &DMA InitStructure); /* DMA1 CH3 MEM -> DR / Om Ch
接下来就是我们有关LED通信数据的处理了、这才是最有意思的部分。
首先是RGB数据的分解,在C语言里并没有定义24位主句格式,
只有32位可用, 所以我们将RGB数组定义32位格式, 如下是我定义的一个数组。
ਤ / " <u>ਮਾਮੀਤ</u> " /
 4 [unsigned long WsDat[nWs]={0xAA0000,0x770000,0x330000,0x110000,
                              0x050000,0x0000000,0x00AA00,0x007700,
 6
                              0x003300,0x001100,0x000500,0x0000000,
 7
                              0x0000AA,0x000077,0x000033,0x000011,
 8
                              0x000005,0x0000001;
然后我们要将每个数组元素中的RGB三色分解出来、函数如下
注意一下数据的先后顺序、我们定义的是RGB、而发送需要的是GRB。
 90 void LED SPI SendPixel (uint32 t color)
 91 - (
 92
 93
         r7,r6,r5,r4,r3,r2,r1,r0,q7,q6,q5,q4,q3,q2,q1,q0,b7,b6,b5,b4,b3,b2,b1,b0
 94
```

```
95
 96
 97
 98
 99
                                  RGB, RGB, RGB, RGB, ..., STOP
100
101
102
103
           BUG Fix : Actual is GRB, datasheet is something wrong.
104
105
         uint8 t Red, Green, Blue; // 三原色
         // 绿 红 蓝 三原色分解
106
107
         Red = color>>8;
108
         Green = color>>16:
109
         Blue = color;
110
         LED SPI SendBits (Green);
111
         LED SPI SendBits (Red);
112
         LED SPI SendBits(Blue);
113 }
```

然后我们要将分解出来的RGB信号的每一位进行解析, 转化成我们即将使用SPI发送出去的16位帧信号, 注意,此处帧的格式是根据LED所需的信号0和1定义好的,

```
11 -
 78 void LED SPI SendBits(uint8 t bits)
 79 ⊟ {
 80
        int zero = 0xF800; //1111 1000 0000 0000
 81
        int one = 0xFFE0; //1111 1111 1110 0000
 82
       int i = 0x00;
 83
 84
        for (i = 0x80; i >= 0x01; i >>= 1)
 85
 86
            LED SPI WriteByte ((bits & i) ? one : zero);
 87
 88 }
```

然后我们要将转化出来的16位帧数据一次存放打我们给SPI准备的数组中,也就是我们通过DMA功能给SPI的TX引脚传送数据的数组,注意对应哦。

```
62 void LED SPI WriteByte (uintl6 t Data)
64
       /* Wait until the transmit buffer is empty */
65
        while (SPI I2S GetFlagStatus (SPI1, SPI I2S FLAG TXE) == RESET)
66
67
68
69
70
71
        PixelBuffer[PixelPointer] = Data;
72
        PixelPointer++;
73
74
        /* Send the byte */
75
        /* SPI I2S SendDatal6(SPI1, Data); */
76
---
```

```
uintl6 t PixelBuffer[1024] = {0};
    uint16 t PixelPointer = 0;
   void LED SPI LowLevel Init (void)
 7 -1
 8
       uint16 t i = 0;
 9
10
       GPIO InitTypeDef GPIO InitStructure;
11
       SPI InitTypeDef SPI InitStructure;
12
       DMA InitTypeDef DMA InitStructure;
13
14
       RCC_AHBPeriphClockCmd(RCC_AHBPeriph_DMA1, ENABLE);
15
       RCC APB2PeriphClockCmd(RCC APB2Periph GPIOA | RCC APB2Periph SPI1, ENABLE);
16
17
       DMA DeInit (DMA1 Channel3);
18
       DMA InitStructure.DMA BufferSize = 0;
       DMA InitStructure.DMA PeripheralBaseAddr = (uint32 t) & (SPI1->DR);
19
20
       DMA InitStructure.DMA MemoryBaseAddr = (uint32 t) PixelBuffer;
21
       DMA InitStructure.DMA DIR = DMA DIR PeripheralDST;
22
       DMA InitStructure.DMA Priority = DMA Priority Low;
       23
24
       DMA InitStructure.DMA MemoryInc = DMA MemoryInc Enable;
       DMA InitStructure.DMA PeripheralDataSize = DMA PeripheralDataSize HalfWord;
接下来就是如何把已经转化好的16位帧数据发送出去了。
具体函数如下,记得要使用DMA功能传送数据哦。
115 void LED SPI Update (unsigned long buffer[], uint32 t length)
116 - {
117
         uint8 t i = 0;
 118
          uint8 t m = 0;
 119
         if (DMA GetCurrDataCounter(DMA1 Channel3) == 0)
120
 121
             for (i = 0; i < length; i++)
 122
              {LED SPI SendPixel(buffer[i]);}
123
             for (i = 0; i < 20; i++)
 124
              {LED SPI WriteByte(0x00);}
 125
             PixelPointer = 0:
126
 127
               DMA Cmd (DMA1 Channel3, DISABLE);
128
               DMA ClearFlag(DMA1 FLAG TC3);
129
             DMA SetCurrDataCounter(DMA1 Channel3, 24*length+20);
             DMA Cmd (DMA1 Channel3, ENABLE);
 130
131
             while(!DMA_GetFlagStatus(DMA1_FLAG_TC3)); // wait until transfer c
 132
             DMA Cmd(DMA1 Channel3, DISABLE); // disable DMA channel 3
133
             DMA ClearFlag (DMA1 FLAG TC3);
                                                 // clear DMA1 Channel 3 transf
134
 135
136
```

O点评



謝謝分享。 详情 回复 发表于 2018-5-7 07:52

 Image: Control of the property of the property

楼主 | 发表于 2018-5-7 00:06:37 | 只看该作者

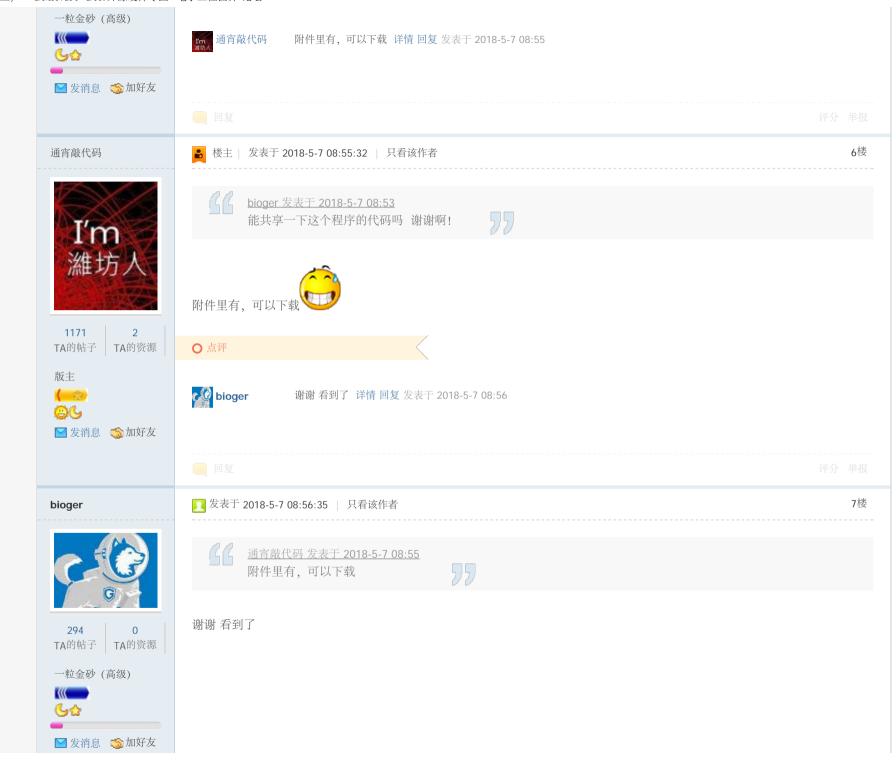
板凳

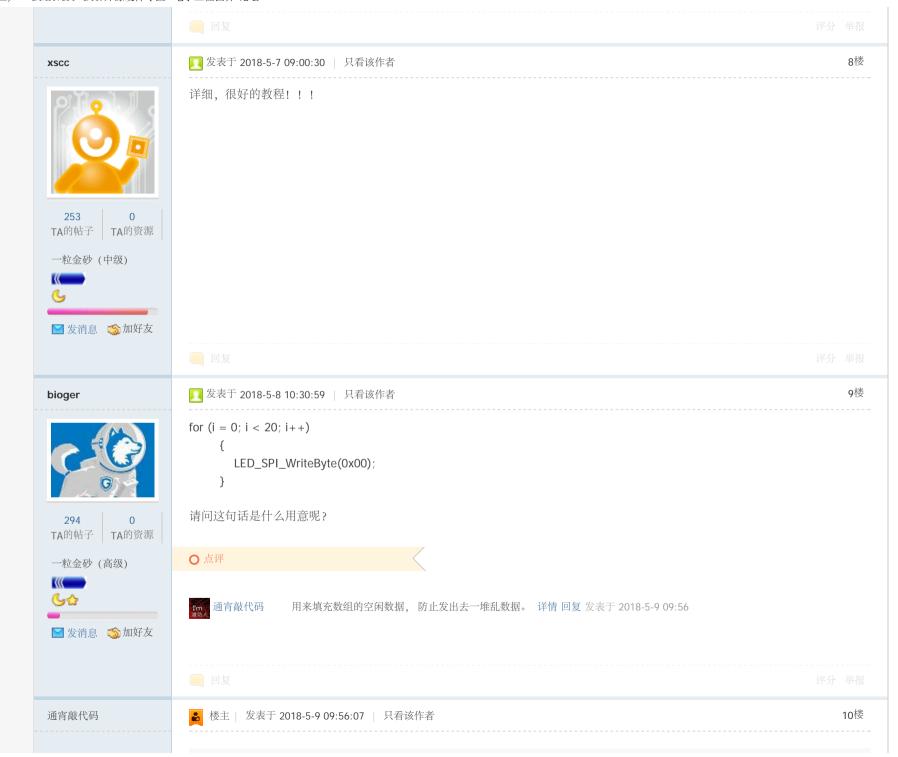
本帖最后由 通宵敲代码 于 2018-5-7 00:33 编辑

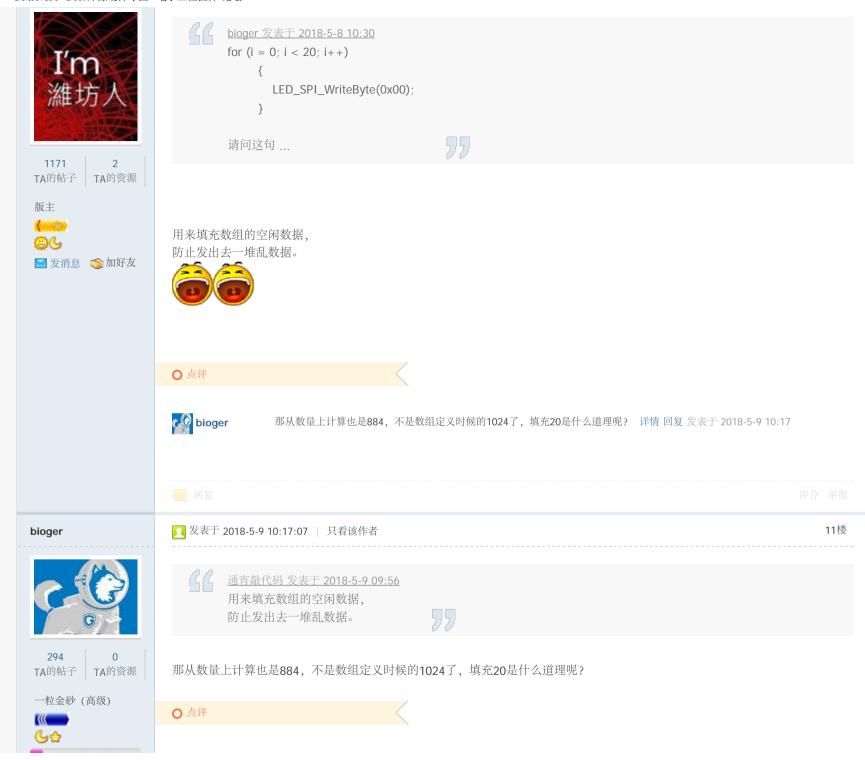
我们在主函数中,通过数据发送函数,将RGB信号传送到LED, 同时,我们简单通过一个循环移位函数,实现了LED的三色流水灯。

```
38 | while(1)
39 = {
40 | WS_SetAll();
41 | LED_SPI_Update(WsDat, 18); eeworld.com.cn
```











## iishuaihu



3552 TA的帖子

TA的资源

裸片初长成 (初级)



≥ 发消息 為加好友

🤼 发表于 2018-5-10 10:48:45 | 只看该作者

14楼

本帖最后由 jishuaihu 于 2018-5-10 11:00 编辑

我也这么用过,也用过DMA+PWM的方式驱动。缺点你上面也说了。用8个字节的数据去模拟一个字节,太浪费空间了。 我打算改成另外一种方式去做,直接用PWM控制,在每个周期内根据需要发送的数据的bit去调节PWM的占空。这种每个周期调节 占空比的方法在其他应用上也挺常用的、比如数字电源。这样只需要处理好两个索引、即LED的编号和每个字节中的bit位。比起上 述方法应该能省不少内存。

不过最近没时间弄, 也不着急用, 就一直搁下了。

有兴趣的可以试一下

刚才看到楼主在以前的帖子里介绍过我上面说的方法了。楼主提到要不断地改变定时器CCR的数值、觉得这个很麻烦、可能影响信 号的稳定性。

这一点楼主可以放心,稳定性没有问题,数字电源就是这么用的,我以前的项目中用PWM控制采样频率,也是根据捕获的频率实 时改变采样频率的。在定时器的溢出中断里去改变下一个周期的占空比、消耗的CPU资源也不是很多、当然可能比DMA方式多一 些、但是省了不少内存、可以去控制更多是LED。

〇 点评

通宵敲代码

嗯,用外设实现信号输出,相比直接用I/O口能节省很多资源,再加上DMA直接做好数据映射,基本可以解放MCU了。 详情 回 复 发表于 2018-5-11 09:03

通宵敲代码

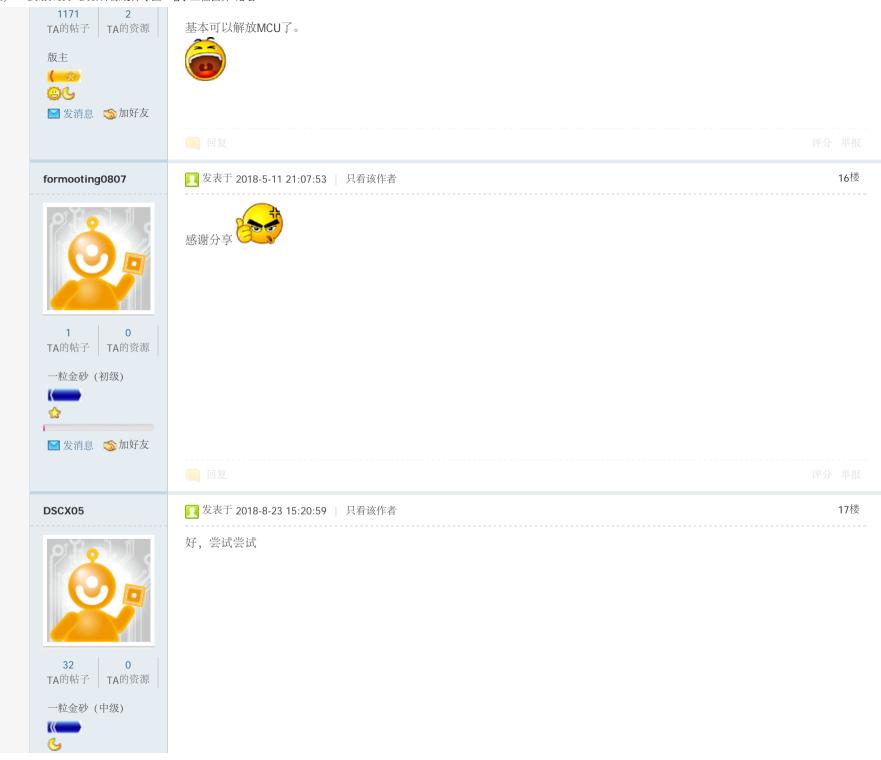


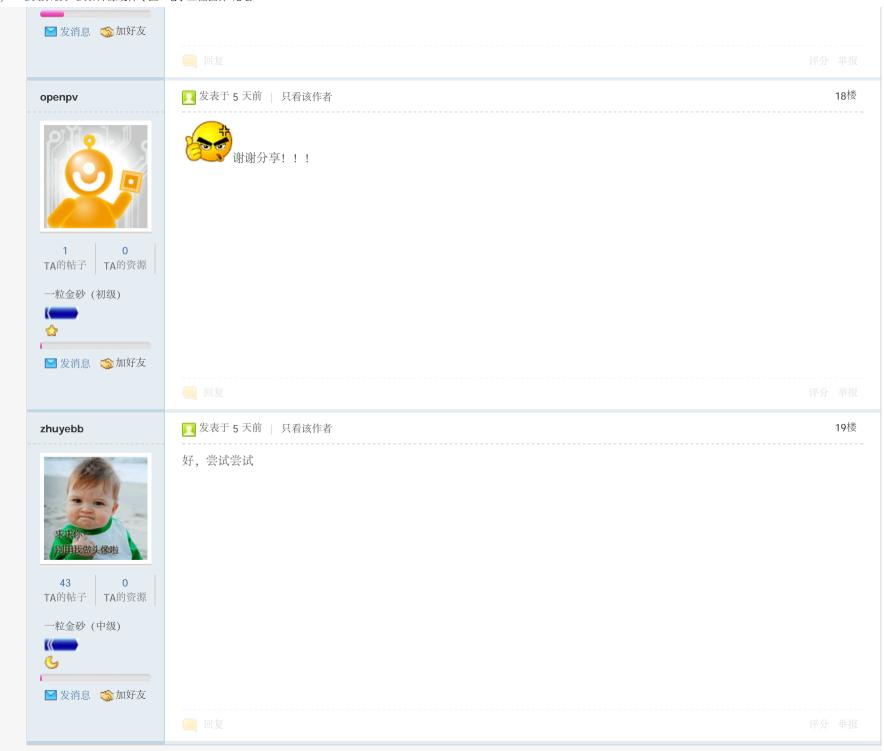


jishuaihu 发表于 2018-5-10 10:48

我也这么用过,也用过DMA+PWM的方式驱动。缺点你上面也说了。用8个字节的数据去模拟一个字节,太 浪费空间了...

嗯,用外设实现信号输出, 相比直接用I/O口能节省很多资源, 再加上DMA直接做好数据映射,









扫码关注

EEWORLD 官方微信



扫码关注

EE福利 唾手可得

Powered by **EEWORLD**电子工程世界 © 2018 http://bbs.eeworld.com.cn/