

用户手册

APM32F402xB

基于 **Arm® Cortex®-M4F** 内核的 **32 位**微控制器

版本: **V 1.0**

目录

1	简介及文档描述规则	7
1.1	简介	7
1.2	文档描述规则	7
2	系统架构	10
2.1	术语全称、缩写描述	10
2.2	系统架构框图	10
2.3	存储器映射	12
2.4	启动配置	12
3	FLASH 存储器	14
3.1	术语全称、缩写描述	14
3.2	简介	14
3.3	主要特征	14
3.4	FLASH 存储器结构	14
3.5	FLASH 存储器功能说明	15
3.6	选项字节寄存器功能描述	17
3.7	FMC 寄存器地址映射	19
3.8	FMC 寄存器功能描述	19
4	复位与时钟管理（RCM）	24
4.1	术语全称、缩写描述	24
4.2	复位功能描述	24
4.3	时钟管理功能描述	26
4.4	寄存器地址映射	32
4.5	寄存器功能描述	32
5	电源管理单元（PMU）	47
5.1	术语全称、缩写描述	47
5.2	简介	47
5.3	结构框图	48
5.4	功能描述	48

5.5	寄存器地址映射.....	52
5.6	寄存器功能描述.....	52
6	备份寄存器（BAKPR）	55
6.1	简介	55
6.2	主要特征	55
6.3	功能描述	55
6.4	寄存器地址映射.....	56
6.5	寄存器功能描述.....	56
7	嵌套向量中断控制器（NVIC）	59
7.1	术语全称、缩写描述	59
7.2	简介	59
7.3	主要特征	59
7.4	中断和异常向量表.....	59
8	外部中断/事件控制器（EINT）	63
8.1	简介	63
8.2	功能描述	63
8.3	寄存器地址映射.....	65
8.4	寄存器功能描述.....	65
9	直接存储器存取（DMA）	68
9.1	术语全称、缩写描述	68
9.2	简介	68
9.3	主要特征	68
9.4	功能描述	69
9.5	寄存器地址映射.....	74
9.6	寄存器功能描述.....	75
10	调试 MCU（DBGMCU）	79
10.1	术语全称、缩写描述	79
10.2	简介	79
10.3	主要特征	79
10.4	功能描述	80

10.5	寄存器地址映射.....	81
10.6	寄存器功能描述.....	81
11	通用输入/输出引脚（GPIO）	84
11.1	术语全称、缩写描述	84
11.2	主要特征	84
11.3	结构框图	85
11.4	功能描述	86
11.5	寄存器地址映射.....	89
11.6	寄存器功能描述.....	89
12	复用功能输入输出引脚（AFIO）	93
12.1	简介	93
12.2	功能描述	93
12.3	寄存器地址映射.....	96
12.4	寄存器功能描述.....	97
13	定时器概述.....	102
13.1	术语全称、缩写描述	102
13.2	定时器类别及主要差异.....	102
14	高级定时器（TMR1/8）	105
14.1	简介	105
14.2	主要特征	105
14.3	结构框图	106
14.4	功能描述	106
14.5	寄存器地址映射.....	122
14.6	寄存器功能描述.....	123
15	通用定时器（TMR2/3/4/5）	141
15.1	简介	141
15.2	主要特征	141
15.3	结构框图	142
15.4	功能描述	142
15.5	寄存器地址映射.....	154

15.6 寄存器功能描述.....	155
16 看门狗定时器 (WDT)	171
16.1 简介	171
16.2 独立看门狗定时器 (IWDT)	171
16.3 窗口看门狗定时器 (WWDT)	172
16.4 IWDT 寄存器地址映射.....	174
16.5 IWDT 寄存器功能描述.....	174
16.6 WWDT 寄存器地址映射	175
16.7 WWDT 寄存器功能描述	176
17 实时时钟 (RTC)	178
17.1 术语全称、缩写描述	178
17.2 主要特征	178
17.3 结构框图	178
17.4 功能描述	179
17.5 寄存器地址映射.....	180
17.6 寄存器功能描述.....	180
18 通用同步异步收发器 (USART)	184
18.1 术语全称、缩写描述	184
18.2 简介	184
18.3 主要特征	184
18.4 功能描述	185
18.5 寄存器地址映射.....	197
18.6 寄存器功能描述.....	198
19 内部集成电路接口 (I2C)	205
19.1 术语全称、缩写描述	205
19.2 简介	205
19.3 主要特征	205
19.4 结构框图	207
19.5 功能描述	207
19.6 寄存器地址映射.....	213

19.7 寄存器功能描述.....	213
20 串行外设接口/片上音频接口（SPI/I2S）	222
20.1 术语全称、缩写描述	222
20.2 简介	222
20.3 主要特征	222
20.4 SPI 功能描述.....	223
20.5 I2S 功能描述	233
20.6 寄存器地址映射.....	243
20.7 寄存器功能描述.....	243
21 控制器局域网（CAN）	250
21.1 术语全称、缩写描述	250
21.2 简介	250
21.3 主要特性	250
21.4 功能描述	250
21.5 寄存器地址映射.....	258
21.6 寄存器功能描述.....	259
22 USB_OTG	273
22.1 简介	273
22.2 OTG_FS 全局寄存器地址映射	273
22.3 OTG_FS 全局寄存器功能描述	273
22.4 OTG_FS 主机模式寄存器地址映射	287
22.5 OTG_FS 主机模式寄存器功能描述	288
22.6 OTG_FS 设备模式寄存器地址映射	294
22.7 OTG_FS 设备模式寄存器功能描述	295
22.8 全速 OTG 电源和时钟门控控制寄存器（OTG_FS_PCGCTRL）	307
23 模数转换器（ADC）	309
23.1 术语全称、缩写描述	309
23.2 简介	310
23.3 主要特征	310
23.4 功能描述	311

23.5	寄存器地址映射.....	320
23.6	寄存器功能描述.....	320
24	循环冗余校验计算单元（CRC）	329
24.1	简介	329
24.2	功能描述	329
24.3	寄存器地址映射.....	329
24.4	寄存器功能描述.....	329
25	芯片电子签名	331
25.1	主存储区容量寄存器	331
25.2	96 位唯一芯片 ID	331
26	版本历史	333

1 简介及文档描述规则

1.1 简介

本用户手册向应用程序开发人员提供关于如何使用 MCU（微控制器）系统架构、存储器和外设所涉及的全部信息。

关于 Arm® Cortex®-M4F 内核的相关信息，请参考 Arm® Cortex®-M4F 技术参考手册；关于型号信息、尺寸和器件的电气特性等详细数据请参考对应的数据手册（datasheet）；有关 MCU 系列全部型号中，存储器映射、外设存在情况及其数目请查阅相应的数据手册。

在此说明：珠海极海半导体有限公司，在以下正文中，简称“Geehy”。

1.2 文档描述规则

1.2.1 “寄存器功能描述”规则

- (1) 控制类（CTRL）寄存器，未特别说明，都是“软件置 1 和清 0”。
- (2) 控制类寄存器后面一般会有动词缩写以作区别，动词可以有：EN-Enable、CFG-Configure、D-Disable、SET-Setup、SEL-Select
- (3) 状态类寄存器缩写后面一般会有 FLG 以作区别。
- (4) 数值、数据类寄存器，一般会包括 V、VALUE、D、DATA，这些词后面不加动词，比如：xxPSC，CNT，后面一般不添加动词。

1.2.2 术语全称、缩写描述

表格 1 R/W 方式缩写及描述

R/W 方式	描述	缩写
read/write	软件能读写此位。	R/W
read-only	软件只能读此位。	R
write-only	软件只能写此位，读此位将返回复位值。	W
read/clear	软件可以读此位，也可以通过写 1 清除此位，写 0 对此位无影响。	RC_W1
read/clear	软件可以读此位，也可以通过写 0 清除此位，写 1 对此位无影响。	RC_W0
read/clear by read	软件可以读此位，读此位将自动地清除它为 0，写该位无效。	RC_R
read/set	软件可以读也可以设置此位，写 0 对此位无影响。	R/S
read-only write trigger	软件可以读此位，写 0 或 1 触发一个事件但对此位数值没有影响。	RT_W
toggle	软件只能通过写 1 来翻转此位，写 0 对此位无影响。	T

表格 2 常用寄存器功能描述术语全称、缩写

中文全称	英文全称	英文缩写
使能	Enable	EN

中文全称	英文全称	英文缩写
禁止	Disable	D
清除	Clear	CLR
选择	Select	SEL
配置	Configure	CFG
控制	Contrl	CTRL
控制器	Controller	C
复位	Reset	RST
停止	Stop	STOP
设置	Set	SET
装载	Load	LD
校准	Calibration	CAL
初始化	Initialize	INIT
错误	Error	ERR
状态	Status	STS
准备	Ready	RDY
软件	Software	SW
硬件	Hardware	HW
源	Source	SRC
系统	System	SYS
外设	Peripheral	PER
地址	Address	ADDR
方向	Direction	DIR
时钟	Clock	CLK
输入	Input	I
输出	Output	O
中断	Interrupt	INT
数据	Data	DATA
大小	Size	SIZE
除法器	Divider	DIV
预分频器	Prescaler	PSC
乘法器	Multiplier	MUL
周期	Period	PRD

表格 3 模块全称、简写

中文全称	英文全称	英文缩写
外部存储控制器	External Memory Controller	EMMC
静态存储控制器	Static Memory Controller	SMC
动态存储控制器	Dynamic memory Controller	DMC
复位与时钟管理单元	Reset and Clock Management Unit	RCM
电源管理单元	Power Management Unit	PMU
备份寄存器	Backup Register	BAKPR
嵌套向量中断控制器	Nested Vector Interrupt Controller	NVIC
外部中断/事件控制器	External Interrupt /Event Controller	EINT
直接存储器存取	Direct Memory Access	DMA
调试 MCU	Debug MCU	DBG MCU
通用输入/输出引脚	General-Purpose Input Output Pin	GPIO
复用功能输入/输出引脚	Alternate Function Input Output Pin	AFIO
定时器	Timer	TMR
看门狗定时器	Watchdog Timer	WDT
独立看门狗	Independent Watchdog Timer	IWDT
窗口看门狗	Windows Watchdog Timer	WWDT
实时时钟	Real-Time Clock	RTC
通用同步异步收发器	Universal Synchronous Asynchronous Receiver Transmitter	USART
内部集成电路接口	Inter-Integrated Circuit Interface	I2C
串行外设接口	Serial Peripheral Interface	SPI
片上音频接口	Inter-IC Sound Interface	I2S
四线串行外围接口	Quad Serial Peripheral Interface	QSPI
控制器局域网	Controller Area Network	CAN
安全数字输入输出	Secure Digital Input and Output	SDIO
全速 USB 接口	Universal Serial Bus Full-Speed Device	USB
模拟数字转换器	Analog-to-Digital Converter	ADC
数字模拟转换器	Digital-to-Analog Converter	DAC
循环冗余校验计算单元	Cyclic Redundancy Check Calculation Unit	CRC
浮点运算单元	Float Point Unit	FPU

2 系统架构

2.1 术语全称、缩写描述

表格 4 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
高级高性能总线	Advanced High-Performance Bus	AHB
高级外围总线	Advanced Peripheral Bus	APB

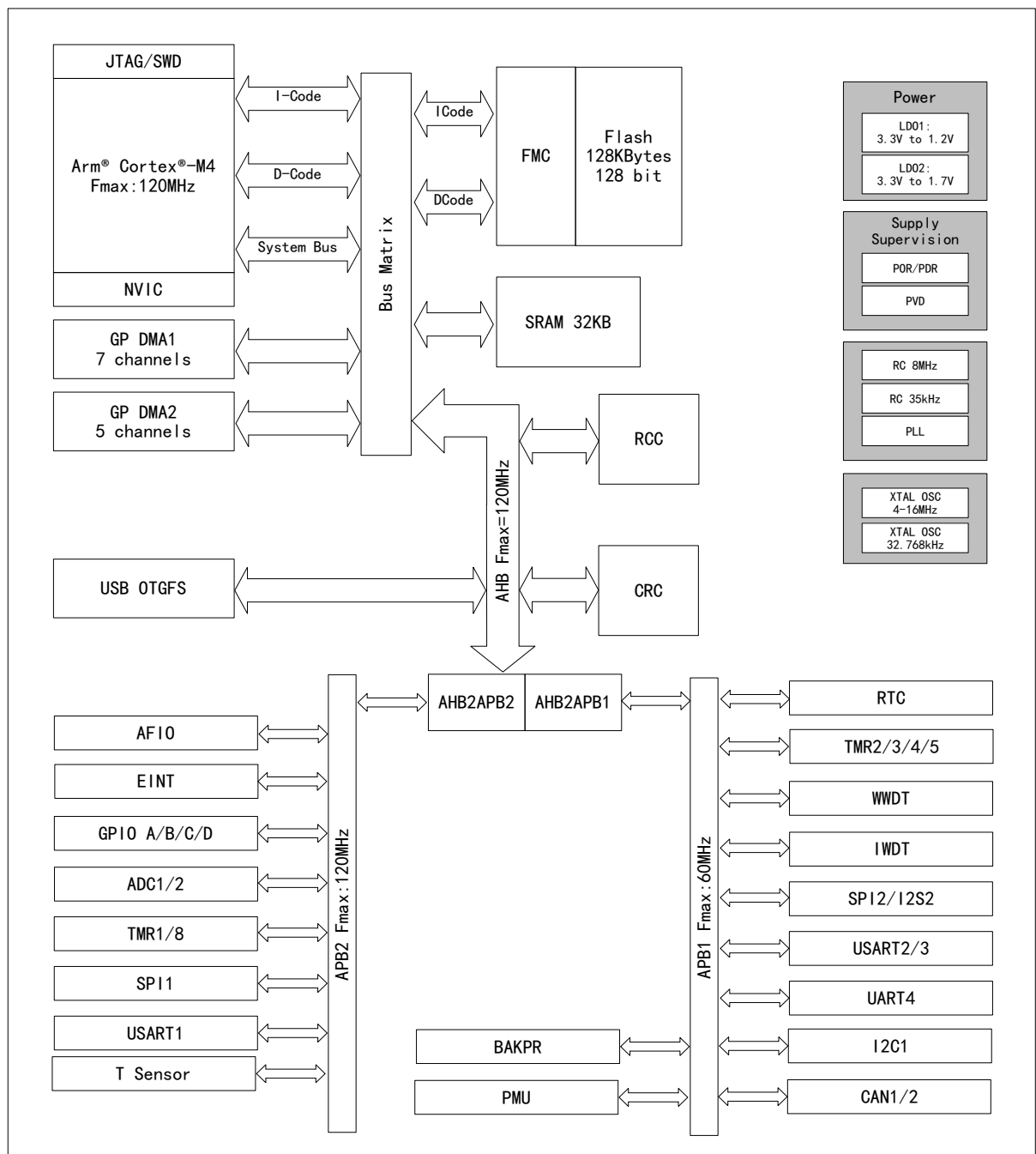
2.2 系统架构框图

产品中的 Arm® Cortex®-M4F 内核是带有 FPU 的，系统主要由四个驱动单元和三个被动单元构成。

四个驱动单元分别是连接 Arm® Cortex®-M4F 内核的 DCode 总线（D-bus）、系统总线（S-bus）、通用 DMA1 和 DMA2。三个被动单元分别是内部 SRAM、内部闪存存储器和 AHB 到 APB 的桥（AHB/APBx），其中，AHB/APBx 连接所有的 APB 设备。这些都是通过一个多级的 AHB 总线构架相互连接的。

APM32F402xB 的系统框图如下所示：

图 1 APM32F402xB 系统架构框图



表格 5 总线名称

名称	说明
I-Code Bus	连接 Arm® Cortex®-M4F 内核的指令总线与闪存指令接口。用于预取指令。
D-Code Bus	连接 Arm® Cortex®-M4F 内核的 DCode 总线与闪存存储器的数据接口。用于加载常量和访问调试。
系统总线	连接 Arm® Cortex®-M4F 内核的系统总线（外设总线）与总线矩阵。
DMA 总线	连接 DMA 的 AHB 主控接口与总线矩阵。
总线矩阵	协调内核和 DMA 的访问；协调 CPU 的 DCode 和 DMA 到 SRAM、Flash 和外设的访问。AHB 外设通过总线矩阵与系统总线相连，允许 DMA 访问。

名称	说明
AHB/APB 桥	两个桥在 AHB 和两个 APB 总线间提供同步连接。APB1, APB2 的最高操作速度不同。 当对 APB 寄存器进行非 32 位访问时, 访问会被自动转换成 32 位。

2.3 存储器映射

存储器映射分配的地址包括内核（包括内核外设）、片上 Flash（包括主存储区、系统存储区、选项字节）、片上 SRAM、总线外设（包括 AHB、APB 外设），各类地址具体信息请参考对应型号的数据手册。

2.3.1 嵌入式 SRAM

内置静态 SRAM。它可以以字节、半字（16 位）或全字（32 位）访问。SRAM 的起始地址是 0x2000 0000。

2.3.2 位段

Arm® Cortex®-M4F 存储器映射有两个位段（bit-band）区，它将每个在别名存储器区中的字映射到位段存储器的一个位。在别名存储区写入一个字，会有对位段区的目标执行读-改-写操作的相同效果。外设寄存器和 SRAM 都被映射到一个位段区里，允许执行单一的位段的写和读操作。

下面给出一份映射公式：

$$\text{bit_word_addr} = \text{bit_band_base} + (\text{byte_offset} \times 32) + (\text{bit_number} \times 4)$$

2.4 启动配置

由于 Arm® Cortex®-M4F 内核的 CPU 从 ICode Bus（指令总线）获取复位向量，导致启动只能从代码区开始，典型为 Flash 存储器启动。但是，APM32F402xB 微控制器系列实现了一个特殊的机制，通过配置 BOOT[1:0]引脚参数，可以拥有三种不同的启动模式，即系统可以不仅仅从 Flash 存储器或系统存储器启动，还可以从内置 SRAM 启动。被选作启动区域的存储器是由选择的启动模式决定的。

表格 6 启动模式配置及其访问方式

启动模式选择引脚		启动模式	访问方式
BOOT1	BOOT0		
X	0	主闪存存储器（Flash）	主闪存存储器被映射到启动空间，但仍然能够在它原有的地址访问它，即闪存存储器的内容可以在两个地址区域访问。
0	1	系统存储器	系统存储器被映射到启动空间（0x0000 0000），但仍然能够在它原有的地址访问它。
1	1	内置 SRAM	只能在开始的地址区访问 SRAM。

注意：

- (1) 启动空间地址为 0x0000 0000

(2) Flash 原有地址为 0x0800 0000

(3) 系统存储器原有地址为 0x1FFF E400

(4) SRAM 的起始地址为 0x2000 0000

用户可以通过设置 BOOT1 和 BOOT0 引脚的状态，来选择在复位后的启动模式。

BOOT 引脚应在待机模式下保持用户需要的启动配置，当从待机模式退出时，引脚的值会被锁存。

如果选择从内置 SRAM 启动，那么在编写应用代码时，必须使用 NVIC 的异常表和偏移寄存器，重新将向量表映射至 SRAM 中。

内嵌的 BootLoader

在嵌入式 BootLoader 模式下，用户可以选择通过以下任意一种串行接口重新编程 Flash:

- USART1(PA9/PA10)
- USART2(PA2/PA3)
- I2C1(PB6/PB7)
- SPI1(PA4/PA5/PA6/PA7)
- CAN2(PB5/PB6)
- USB OTG_FS 从设备模式(PA11/PA12)

注意:

(1) BOOT 引脚的外接下拉电阻，必不可少，在应用中会影响下拉电平的边沿，对系统启动也可能会有影响。

(2) 使用 USB 模式时，PA9 需要连接外部 VBUS 引脚或者 5V 电源引脚，该情况下 PA9 无法作为串口引脚使用。

3 Flash 存储器

3.1 术语全称、缩写描述

表格 7 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
闪存存储器控制器	Flash Memory Controller	FMC
FLASH 读加速（支持自适应实时）	Flash Accelerator	FACC

3.2 简介

本章主要介绍 Flash 的存储结构、读、擦、写、读/写保护、解锁/锁定特性，及涉及到的寄存器功能描述。

3.3 主要特征

（1）Flash 存储器结构

- 分为主存储区、信息块
- 主存储区容量最高为 128KB
- 信息块分为系统存储区、选项字节
- 系统存储区容量大小为 5KB，存放 BootLoader 程序、96 位唯一 UID、主存储区容量信息
- 选项字节区容量大小为 16Bytes

（2）功能说明

- 对 Flash 进行操作：
 - 读取
 - 扇/全部擦除
 - 写入
 - 读/写保护
- 对选项字节进行操作：
 - 读取
 - 擦除
 - 写入
 - 读/写保护

3.4 Flash 存储器结构

表格 8 APM32F402xB 系列产品 Flash 存储结构

块	名称	地址范围	大小（字节）
主存储块	页 0	0x0800 0000–0x0800 03FF	1K

块	名称	地址范围	大小（字节）
主存储块	页 1	0x0800 0400–0x0800 07FF	1K
主存储块	页 2	0x0800 0800–0x0800 0BFF	1K
主存储块	页 3	0x0800 0C00–0x0800 0FFF	1K
主存储块	...	...	...
主存储块	页 255	0x0801 FC00–0x0801 FFFF	1K
信息块	系统存储区	0x1FFF E400–0x1FFF F7FF	5K
信息块	选项字节	0x1FFF F800–0x1FFF F80F	16

注：APM32F402xB 系列产品的主存储块包含页的数量和具体产品的 Flash 容量有关。

3.5 Flash 存储器功能说明

3.5.1 读取 Flash

Flash 存储器可直接寻址，读取 Flash 受以下配置影响：

等待周期

针对不同的系统时钟需配置不同的等待周期：

- 0 个等待周期：0<系统时钟≤30MHz
- 1 个等待周期：30MHz<系统时钟≤60MHz
- 2 个等待周期：60MHz<系统时钟≤90MHz
- 3 个等待周期：90MHz<系统时钟≤120MHz

自适应实时存储器加速器（FACC）

FACC 加速器能够提高 Flash 的执行速度，使得 Flash 在 CPU 高频率下以更少的等待周期执行程序。

预取缓存区

当访问 Flash 需要插入等待周期时，可以通过 I-Code 总线预读取 Flash 的下一个指令行，提高访问速率。

I-cache

I-cache 是指令缓冲存储器，在 I-cache 中的指令可以无延时被获取，系统可以将 64 行 128 位的指令存入 I-cache 中，通过 FMC_ACCTRL 寄存器的 ICACHEEN 位使能 I-cache 功能。

D-cache

D-cache 是数据缓冲存储器，系统通过 D-bus 访问 Flash 的数据缓冲区，以此减少等待时间。D-bus 的访问优先于 I-bus。系统可以将 8 行 128 位的指令存入 D-cache 中，通过 FMC_ACCTRL 寄存器的 DCACHEEN 位使能 D-cache 功能。

3.5.2 主存储块

3.5.2.1 擦主存储块

FMC 支持页擦除和整片擦除（全擦除）两种方式将主存储区的内容初始化为高电平（数据表现为 0xFFFF）。用户在对 Flash 进行写入前，建议对写入地址页先进行擦除操作，若写入地址的数据不是 0xFFFF 则会触发一个编程错误。

主存储器页擦除

页擦除是根据程序选择的主存储区页进行独立擦除，不会对未选择擦除的页产生任何影响。

正确的页擦除（或闪存写入操作）结束后，FMC_STS 寄存器的 OCF 将会被置位，若开启了 OCIE 中断则将触发一个操作完成中断。用户需要注意的是选择擦除的页必须是有效的页（主存储区有效的地址和未被写保护的地址）。

主存储器片擦除

片擦除操作将会使 Flash 主存储区内所有内容全部被擦除，片擦除会使主存储区所有数据全部擦除，用户在使用时需要特别注意，以避免误操作导致重要数据丢失。

3.5.2.2 写主存储块

FMC 支持对主存储区的 16 位（半字）数据写入，可选择通过 Debug、BootLoader、程序在 SRAM 中运行、直接读取已擦除的页等方式判断是否擦除成功。

为保证写入正确，需要在写入前检查目的地址是否已经被擦除，若未被擦除，则写入数据无效并将 FMC_STS 寄存器的 PEF 位置“1”。若目的地址存在写保护，则写入数据无效并触发一个写保护错误（FMC_STS 的 WPEF 位置“1”）。

3.5.2.3 读/写保护主存储块

闪存读/写保护用以防止非法读出/修改主存储区代码或数据，它由选项字节的读/写保护配置字节控制。对于 APM32F402xB 系列产品，读/写保护的基本单位是 4 页（即 4KBytes）。

读保护

可通过修改选项字节 READPROT 的值设置内部 Flash 保护级别。调试器一直连接 JTAG/SWD 接口设置读保护，需上电复位后生效；否则，系统电复位就能有效。READPROT 值为除 0xA5 外的任意值时，开启读保护，无法读取主存储块的内容；READPROT 值为 0xA5 时，解除保护，可读取主存储块的内容；在解除读保护时会触发一个主存储块片擦除操作，以防止保护降级后的非法读取。

写保护

可通过配置写保护选项字节 WRP0/1/2/3 的值来实现对主存储块对应的页进行写

保护控制，写保护开启后，主存储区对应页的内容使用任何方式都不能被修改。

3.5.2.4 解锁/锁定主存储块

复位后 FMC 的 FMC_CTRL2 会被硬件锁定，此时不能直接对 FMC_CTRL2 进行写入操作，必须先按照正确的顺序向 FMC_KEY 写入对应的值来解锁 FMC。

KEY 值如下：

- KEY1=0x45670123
- KEY2=0xCDEF89AB

错误的写入顺序或错误的值均会使程序进入硬件错误，而且此时 FMC 将被锁定，所有 FMC 操作均无效，直到下次复位才能解除。用户也可以通过向控制寄存器 2（FMC_CTRL2）的 LOCK 位写“1”来软件锁定 FMC。

用户在每次 Flash 编程操作中必须按照“Flash 解锁—用户编程—Flash 上锁”的步骤进行，以避免在 Flash 编程操作结束后，因 Flash 未上锁而带来的用户代码/数据被意外修改等风险。

3.5.3 选项字节

3.5.3.1 擦选项字节

支持擦除功能，正确的选项字节擦除（或选项字节写入操作）结束后，FMC_STS 寄存器的 OCF 将会被置位，若开启了 OCIE 中断则将触发一个操作完成中断。

3.5.3.2 写选项字节

选项字节的 8 个可配置字节均支持写入功能。

3.5.3.3 写保护选项字节

默认状态下，选项字节始终是可以读且被写保护。要想对选项字节块进行写操作（编程/擦除）首先要在 FMC_OBKEY 中写入正确的键序列（与上锁时一样），随后允许对选项字节块的写操作，FMC_CTRL2 寄存器的 OBWEN 位标示允许写，清除这位将禁止写操作。

3.5.3.4 解锁/锁定选项字节

系统复位后选项字节默认处于锁定状态，只有进行正确的解锁操作才能修改选项字节。选项字节解锁与闪存解锁不同点在 KEY 值写入的是 FMC_OBKEY 寄存器而不是 FMC_KEY 寄存器。选项字节不支持“软件上锁”，用户需要特别注意的是每次修改选项字节的值后，需要系统复位才能使之生效。

3.6 选项字节寄存器功能描述

选项字节为用户提供了一些可供选择的功能，它主要由 8 个可配置的字节和对应的按位取反值组成。在每次系统复位后，选项字节区将被重加载到 FMC_OBCS 和 FMC_WRTPROT 寄存器（选项字节只有每次被重加载到 FMC 后中才会生效）。在重加载过程中，若出现某个可配置字节与它的按位取反值不匹配问题，则

将触发一个选项字节错误（FMC_OBCS 寄存器的 OBE 位置“1”），同时这个字节将会被置为“0xFF”。选项字节区 16 字节的信息见下表。

表格 9 选项字节

地址	选项字节	初始值	R/W	功能描述
0x1FFF F800	READPROT	0xA5	R/W	读保护配置
0x1FFF F801	nREADPROT	0x5A	R	READPROT 按位取反
0x1FFF F802	UOB	0xFF	R/W	用户选项字节 位 0: WDTSEL 0: 硬件看门狗 1: 软件看门狗 位 1: nRSTSTOP 0: 进入 Stop 模式时产生复位 1: 进入 Stop 模式时不产生复位 位 2: nRSTSTB 0: 进入 Standby 模式时产生复位 1: 进入 Standby 模式时不产生复位 位 3: 保留 位 4: nROMSEL 0: 从系统存储器启动时, ROM 首地址 0x1FFF 6000 被映射到 0x0 1: 从系统存储器启动时, 系统存储区首地址 0x1FFF E400 被映射到 0x0 位[5:7]: 保留
0x1FFF F803	nUOB	0x00	R	UOB 按位取反
0x1FFF F804	Data0	0xFF	R/W	用户数据字节 0
0x1FFF F805	nData0	0x00	R	Data0 按位取反
0x1FFF F806	Data1	0xFF	R/W	用户数据字节 1
0x1FFF F807	nData1	0x00	R	Data1 按位取反
0x1FFF F808	WRP0	0xFF	R/W	写保护配置 0
0x1FFF F809	nWRP0	0x00	R	WRP0 按位取反
0x1FFF F80A	WRP1	0xFF	R/W	写保护配置 1
0x1FFF F80B	nWRP1	0x00	R	WRP1 按位取反
0x1FFF F80C	WRP2	0xFF	R/W	写保护配置 2
0x1FFF F80D	nWRP2	0x00	R	WRP2 按位取反
0x1FFF F80E	WRP3	0xFF	R/W	写保护配置 3
0x1FFF F80F	nWRP3	0x00	R	WRP3 按位取反

注意：当可配置字节和它的按位取反值为“0xFF”时，重加载过程中将不会再进行匹配验证

表格 10 主存储区写保护 WRPx 功能描述

产品容量	功能描述
APM32F402xB 系列产品 (1KB/页)	WRPx 中的每一个 bit 位控制主存储区 4KB (4 页) 地址的写保护 0: 开启写保护 1: 未开启写保护 WRP0: 第 0-31 页 WRP1: 第 32-63 页 WRP2: 第 64-95 页 WRP3: 第 96-127 页

注意: Flash 读/写保护配置是互相独立的, 解除写保护不会强制丢失主存储区的内容, 而是原样保留。

3.7 FMC 寄存器地址映射

基地址: 0x40022000

表格 11 FMC 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
FMC_CTRL1	控制寄存器 1	0x00
FMC_KEY	关键字寄存器	0x04
FMC_OBKEY	选项字节寄存器	0x08
FMC_STS	状态寄存器	0x0C
FMC_CTRL2	控制寄存器 2	0x10
FMC_ADDR	闪存地址寄存器	0x14
FMC_OBCS	选项字节控制/状态寄存器	0x1C
FMC_WRTPROT	写保护寄存器	0x20

3.8 FMC 寄存器功能描述

3.8.1 控制寄存器 1 (FMC_CTRL1)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0000 0030

位/域	名称	R/W	描述
2:0	WS[2:0]	R/W	配置等待周期 (Wait State Configure) 作为低三位与高两位 WS[4:3] 共同配置等待周期。 00000: 0 个等待周期 00001: 1 个等待周期 00010: 2 个等待周期 ... 11111: 31 个等待周期
3	HCAEN	R/W	使能 Flash 半周期访问 (Flash Half Cycle Access Enable) 0: 禁止 1: 使能

位/域	名称	R/W	描述
4	PBEN	R/W	使能预取缓存区 (Prefetch Buffer Enable) 0: 禁用 1: 使能
5	PBSF	R	预取缓存区状态标志 (Prefetch Buffer Status Flag) 0: 处于关闭状态 1: 处于打开状态
7:6	WS[4:3]	R/W	配置等待周期 (Wait State Configure) 作为高两位与低三位 WS[2:0] 共同配置等待周期。
8	ICACHEEN	R/W	使能指令缓冲区 (Instruction Cache Enable) 0: 禁止 1: 使能
9	DCACHEEN	R/W	使能数据缓冲区 (Data Cache Enable) 0: 禁止 1: 使能
10	ICACHERST	W	复位指令缓冲区 (Instruction Cache Reset) 0: 无效 1: 复位
11	DCACHERST	R/W	复位数据缓冲区 (Data Cache Reset) 0: 无效 1: 复位
14:12	保留		
15	PRFTB	R/W	预取策略控制 (Prefetch policy control) 0: 预取缓冲区/同一 CACHELINE 被访问两次后才会发起下一次预取 1: 预取缓冲区/ CACHELINE 被访问后发起下一次预取
31:16	保留		

3.8.2 关键字寄存器 (FMC_KEY)

偏移地址: 0x04

复位值: 0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
31:0	KEY	W	FMC 关键字 (FMC Key) 写入这些位所表示的关键字可以解锁 FMC, 这些位只能执行写操作, 执行读操作时返回 0。

3.8.3 选项字节关键字寄存器 (FMC_OBKEY)

偏移地址: 0x08

复位值: 0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
31:0	OBKEY	W	选项字节关键字 (Option Byte Key) 写入这些位所表示的关键字可以解除选项字节写操作的锁定, 这些位只能执行写操作, 执行读操作时返回 0。

3.8.4 状态寄存器 (FMC_STS)

偏移地址: 0x0C

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	BUSYF	R	忙碌标志（Busy Flag） 该位表示正在进行闪存操作，这些位只能执行写操作，执行读操作时返回 0。
1	保留		
2	PEF	R/W	编程错误标志（Programming Error Flag） 地址被编辑前的值不是“0xFFFF”时，该位被软件置位。
3	保留		
4	WPEF	R/W	写保护错误标志（Write Protection Error Flag） 当编程 FLASH 里写保护地址时，该位由硬件置位。
5	OCF	R/W	操作完成标志（Operation Complete Flag） 当 FLASH 里的读/写操作完成时，由硬件置位。
31:6	保留		

3.8.5 控制寄存器 2（FMC_CTRL2）

偏移地址：0x10

复位值：0x0000 0080

位/域	名称	R/W	描述
0	PG	R/W	编程（Program） 该位置 1 进行 Flash 编程操作。
1	PAGEERA	R/W	页擦除（Page Erase） 该位置 1 进行页擦除。
2	MASSERA	R/W	整片擦除（Mass Erase） 该位置 1 进行整片擦除。
3	保留		
4	OBP	R/W	编程选项字节（Option Byte Program） 该位置 1 进行选项字节编程操作。
5	OBE	R/W	擦除选项字节（Option Byte Erase） 该位置 1 进行选项字节擦除操作。
6	STA	R/W	开始进行擦除操作（Start Erase） 该位只能由软件置 1，在 STS_BUSYF 位清 0 时复位。
7	LOCK	R/W	锁定（Lock） 该位只能写 1，该位置 1 表示 FMC 和 CTRL2 寄存器被锁定。
8	保留		
9	OBWEN	R/W	使能选项字节写操作（Option Byte Write Enable） 当该位置 1 时，选项字节可以被编程。
10	ERRIE	R/W	使能错误中断（Error Interrupt Enable） 0：禁止中断 1：使能中断 当 STS_PEF=1 或 STS_WPEF=1 时，设置该位产生中断。
11	保留		

位/域	名称	R/W	描述
12	OCIE	R/W	使能操作完成中断（Operation Complete Interrupt Enable） 0：操作完成中断禁用 1：操作完成中断使能 当 STS_OCF=1 时，设置该位产生中断。
31:13	保留		

3.8.6 地址寄存器（FMC_ADDR）

偏移地址：0x14

复位值：0x0000 0000

该寄存器由硬件修改为当前/最后使用的地址；页擦除时，需通过软件配置该寄存器。

位/域	名称	R/W	描述
31:0	ADDR	W	Flash 地址（Flash Address） 在进行编程操作时，该位写入要编程的地址，在进行页擦除时，该位写入要擦除的页。

3.8.7 选项字节控制/状态寄存器（FMC_OBCS）

偏移地址：0x1C

复位值：0x03FF FFFC

该寄存器的复位值与写入选项字节中的数值有关；OBE 位的复位值与加载的选项字节数值和它的按位取反值是否一致的结果有关。

位/域	名称	R/W	描述
0	OBE	R	选项字节错误（Option Byte Error） 1：所加载的选项字节和它的按位取反值不匹配，选项字节和它的按位取反值强制写入 0xFF
1	READPROT	R	读保护（Read Protect） 1：表示闪存处于读保护状态
9:2	UOB	R	用户选项字节（User Option Byte） 这里包含 OBL 加载的用户选择字节 位 2：WDTSEL 位 3：nRSTSTOP 位 4：nRSTSTDB 位 5：未用 位 6：nROMSEL 位[9:7]：未用
17:10	DATA0	R	Data0
25:18	DATA1	R	Data1
31:26	保留		

3.8.8 写保护寄存器（FMC_WRTPROT）

偏移地址：0x20

复位值：0xFFFF FFFF

位/域	名称	R/W	描述
31:0	WRTPROT	R	写保护 (Write Protect) 0: 有效 1: 无效

4 复位与时钟管理（RCM）

4.1 术语全称、缩写描述

表格 12 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
复位与时钟管理	Reset and Clock Management	RCM
复位	Reset	RST
上电复位	Power-On Reset	POR
掉电复位	Power-Down Reset	PDR
高速外部时钟	High Speed External Clock	HSECLK
低速外部时钟	Low Speed External Clock	LSECLK
高速内部时钟	High Speed Internal Clock	HSICKL
低速内部时钟	Low Speed Internal Clock	LSICKL
锁相环	Phase Locked Loop	PLL
主要时钟输出	Main Clock Output	MCO
校准	Calibrate	CAL
调整	Trim	TRIM
唤醒	Wakeup	WUP
自动唤醒	Automatic Wakeup	AWUP
备份	Backup	BAKP
低功耗	Low Power	LPWR
时钟安全系统	Clock Security System	CSS
不可屏蔽中断	Non Maskable Interrupt	NMI

4.2 复位功能描述

支持的复位分为三类：系统复位、电源复位、备份区域复位三种复位形式。

4.2.1 系统复位

4.2.1.1 “系统复位”复位源

复位源分为外部复位源、内部复位源。

外部复位源：

- NRST 引脚上的低电平。

内部复位源：

- 窗口看门狗终止计数（WWDT 复位）

- 独立看门狗终止计数（IWDT 复位）
- 软件复位（SW 复位）
- 低功耗管理复位
- 电源复位

以上任一事件发生时，都能产生一个系统复位。另外，可以通过查看 RCM_CSTS（控制/状态寄存器）中的复位标志位识别复位事件来源。

一般来说，系统复位时，会将除了 RCM_CSTS（控制/状态寄存器）的复位标志位和备份区域中的寄存器以外的所有寄存器复位到复位状态。

软件复位

将 Arm® Cortex®-M4F 中断应用和复位控制寄存器中的 SYSRESETREQ 置“1”时，可实现软件复位。

低功耗管理复位

低功耗管理复位的产生有两种情况，一种是进入待机模式时，另一种是进入停止模式时。在这两种情况下，如果把用户选择字节中的 RSTSTDB 位（待机模式时）或 RSTSTOP 位（停止模式时）清零，系统将被复位而不是进入待机模式或停止模式。

有关用户选择字节的详细信息，请参考“Flash 存储器”。

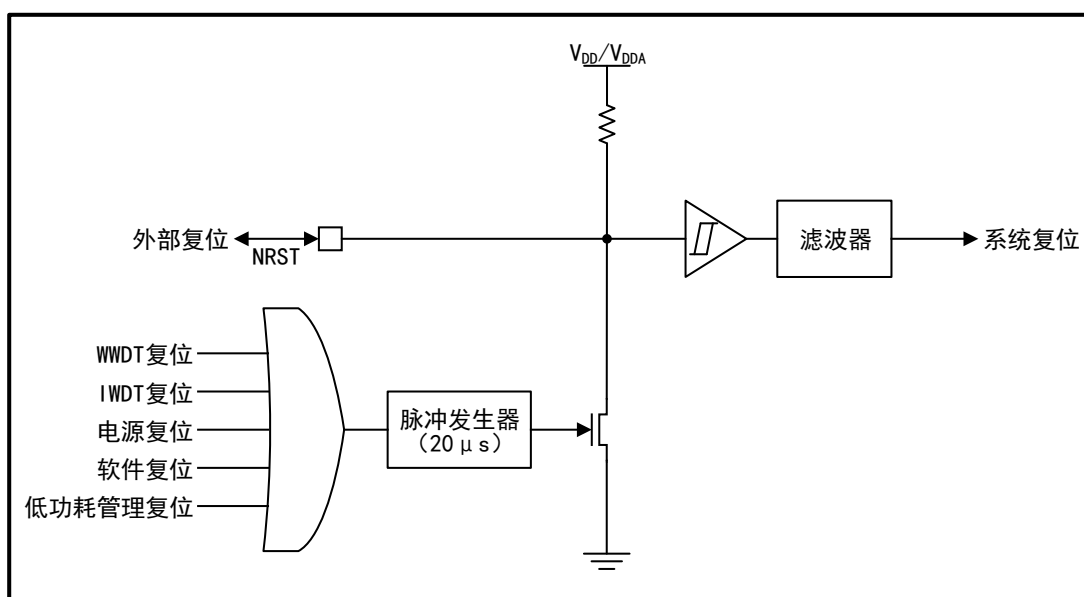
4.2.1.2 “系统复位”复位电路

复位源均作用于 NRST 引脚，该引脚并在复位过程中保持低电平。

内部复位源通过脉冲发生器在 NRST 引脚产生延时至少 20 μ s 的脉冲，引起 NRST 保持电平产生复位；外部复位源则直接将 NRST 引脚电平拉低产生复位。

“系统复位”复位电路见下图。

图 2 “系统复位” 复位电路



4.2.2 电源复位

“电源复位” 复位源

“电源复位” 复位源如下：

- 上电复位（POR 复位）
- 掉电复位（PDR 复位）
- 从待机模式唤醒

以上任一事件发生时，产生电源复位。

电源复位将复位除了备份区域外的所有寄存器。

4.2.3 备份域复位

“备份域复位” 复位源

“备份域复位” 复位源如下：

- 软件复位，设置 RCM_BDCTRL（备份域控制寄存器）中的 BDRST 位
- 在 V_{DD} 和 V_{BAT} 掉电时， V_{DD} 或 V_{BAT} 上电

以上任一事件发生时，产生备份域复位。

备份区域复位拥有两个专门的复位，它们只影响备份区域。

4.3 时钟管理功能描述

整个系统的时钟源有：HSECLK、LSECLK、HSICLK、LSICLK、PLL。关于时钟源的特性，请参考数据手册的“电气特性”中的相关章节。

4.3.1 外部时钟源

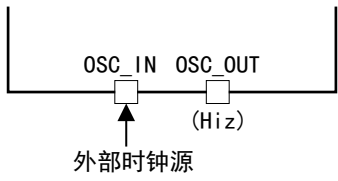
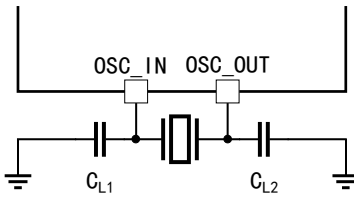
外部时钟信号包括 HSECLK（高速外部时钟信号）和 LSECLK（低速外部时钟信号）。

外部的时钟源有两种：

- 外部晶体/陶瓷谐振器
- 用户外部时钟

两种时钟源的硬件配置如下图所示。

图 3 HSECLK/LSECLK 的时钟源硬件配置

时钟源	硬件配置
外部时钟	
晶体/陶瓷谐振器	

为了减少时钟输出的失真和缩短启动稳定时间，晶体/陶瓷谐振器和负载电容器必须尽可能地靠近振荡器引脚。负载电容（ C_{L1} 、 C_{L2} ）的值必须根据所选择的振荡器来调整。

4.3.1.1 HSECLK 高速外部时钟信号

HSECLK 时钟信号由 HSECLK 外部晶体/陶瓷谐振器和 HSECLK 外部时钟两种时钟源产生。

表格 13 产生 HSECLK 的时钟源

名称	说明
外部时钟源 (HSECLK 旁路)	通过 OSC_IN 引脚给 MCU 提供时钟。 信号可以有普通的函数信号发送器（调试时）、晶体振荡器、其它信号发生器产生；波形可以是 50% 占空比的方波、正弦波或三角波，最高频率可达 25MHz。 硬件连接上，必须连到 OSC_IN 引脚，同时保证 OSC_OUT 引脚悬空；MCU 配置上，用户可通过设置在 RCM_CTRL 中的 HSEBCFG 和 HSEEN 位来选择这一模式。

名称	说明
外部晶体/陶瓷谐振器 (HSECLK 晶体)	通过谐振器给 MCU 提供时钟，谐振器包括晶体谐振器、陶瓷谐振器。 频率范围是 4-16MHz。 需要 OSC_IN、OSC_OUT 连接谐振器，可以通过设置 RCM_CTRL 中的 HSEEN 位，启动和关闭。 在时钟控制寄存器 RCM_CTRL 中的 HSERDYFLG 位用来指示高速外部振荡器是否稳定。在启动后，直到这一位被硬件置“1”，时钟才被释放出来。如果在 RCM_INT（时钟中断寄存器）中允许产生中断，将会产生相应中断。

4.3.1.2 LSECLK 低速外部时钟信号

LSECLK 时钟信号由 LSECLK 外部晶体/陶瓷谐振器和 LSECLK 外部时钟两种时钟源产生。

表格 14 产生 LSECLK 的时钟源

名称	说明
外部时钟源 (LSECLK 旁路)	通过 OSC32_IN 引脚给 MCU 提供时钟。 信号可以有普通的函数信号发送器（调试时）、晶体振荡器、其它信号发生器产生；波形可以是 50%占空比的方波、正弦波或三角波，信号频率需为 32.768kHz。 硬件连接上，必须连到 OSC32_IN 引脚，同时保证 OSC32_OUT 引脚悬空；MCU 配置上，用户可通过设置在 RCM_BDCTRL 里的 LSEBCFG 和 LSEEN 位来选择这个模式。
外部晶体/陶瓷谐振器 (LSECLK 晶体)	通过谐振器给 MCU 提供时钟，谐振器包括晶体谐振器、陶瓷谐振器。 频率是 32.768kHz。 需要 OSC32_IN、OSC32_OUT 连接谐振器，可以通过在 RCM_BDCTRL 里的 LSEEN 位启动和关闭。 在 RCM_BDCTRL 里的 LSERDYFLG 指示 LSECLK 晶体振荡是否稳定。在启动阶段，直到这个位被硬件置“1”后，LSECLK 时钟信号才被释放出来。如果在时钟中断寄存器里被允许，可产生中断申请。

4.3.2 内部时钟源

内部时钟包含 HSICLK（高速内部时钟信号）和 LSICLK（低速内部时钟信号）。

4.3.2.1 HSICLK 高速内部时钟信号

HSICLK 时钟信号由内部 8MHz 的 RC 振荡器产生。

不同芯片的 RC 振荡器频率不同，且同一颗芯片随着温度、电压的变化也会存在差异；每个芯片的 HSICLK 时钟频率在出厂前已经被厂家校准到 1%（25℃、 $V_{DD}=V_{DDA}=3.3V$ ），系统复位时，工厂校准值被装载到 RCM_CTRL 中；另外，用户可以依据现场的应用环境（温度、电压），通过设置 RCM_CTRL 中的 HSICLKTRM 作进一步的频率调整。

HSIRDYFLG 位可以用来指示 HSICLK RC 振荡器是否稳定。在时钟启动过程中，直到 HSIRDYFLG 位被硬件置 1，HSICLK RC 输出时钟才被释放。HSICLK RC 可由 RCM_CTRL 中的 HSIEN 位来启动或关闭。

与 HSECLK 晶体振荡器相比，RC 振荡器能够在不需要任何外部器件的条件下提供系统时钟；它的启动时间比 HSECLK 晶体振荡器短；即使在校准之后，其时

钟频率精度仍不如 HSECLK 晶体振荡器。

4.3.2.2 LSICLK 低速内部时钟信号

LSICLK 主要特征

LSICLK 由 RC 振荡器产生。随着温度、电压的变化，频率也会产生变化。可以在停机和待机模式下保持运行，为独立看门狗和自动唤醒单元提供时钟。

LSICLK 可以通过 RCM_CSTS 的 LSIEN 位来启动或关闭。在 RCM_CSTS 里的 LSIRDYFLG 位指示低速内部振荡器是否稳定。在启动阶段，直到这个位被硬件设置为“1”后，时钟才被释放。如果在 RCM_INT 里被允许，将产生 LSICLK 中断申请。

LSICLK 校准

注意：产品有 TMR5 才能进行 LSICLK 校准。

校准 LSICLK 振荡器的目的是为了补偿其频率偏移，校准后能够得到一定精度的 RTC 时钟基数以及 IWDG 的超时时间。

首先，将 TMR5 的通道 4 设置为输入捕获模式，连接 LSICLK 时钟并测量其时钟频率，然后以 HSECLK 时钟频率为精度保证，根据需要的 RTC 时间基数和 IWDG 的超过时间，设置 RTC 的 20 位预分频器。

4.3.3 PLL 锁相环

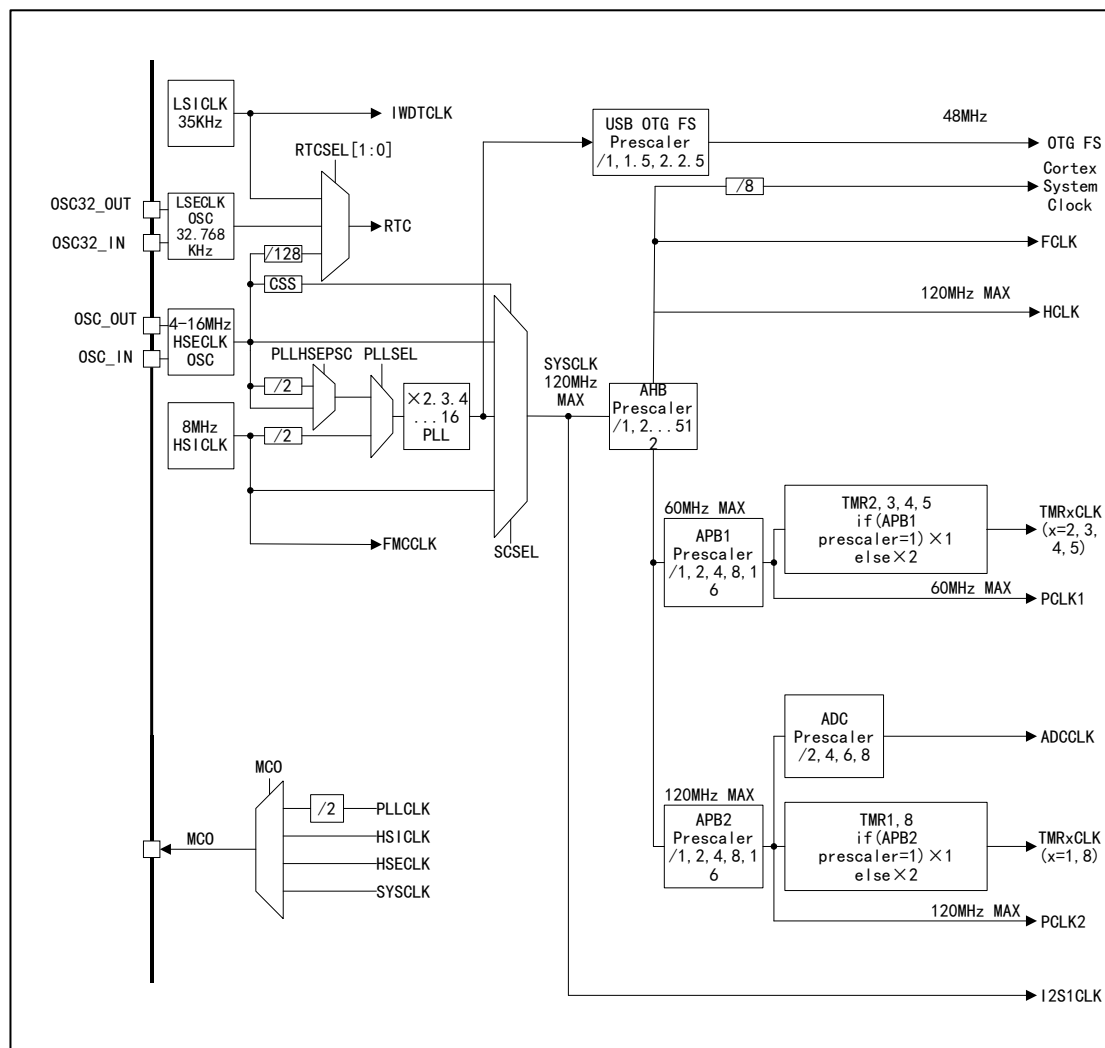
内部 PLL 可以用来倍频 HSICLK 的输出时钟或 HSECLK 晶体输出时钟。

可选择 HSICLK/2 或 HSECLK 作为 PLL 输入时钟源，经过 PLL 倍频（可选择倍频因子）后输出 PLLCLK。时钟源和倍频因子应在被激活前完成选择，一旦 PLL 被激活，选择将不能改变。

当 PLL 准备就绪且 PLL 中断在 RCM_INT 里被允许时，PLL 可发出中断申请。

4.3.4 时钟树

图 4 APM32F402xB 时钟树



注意:

- (1) HCLK 是指 AHB 时钟。
- (2) PCLK1, PCLK2 分别是指连接 APB1, APB2 的外设的时钟信号。
- (3) FCLK 是 Arm® Cortex®-M4F 的运行时钟。
- (4) 可通过多个预分频器配置 AHB、APB2 (高速 APB) 和 APB1 (低速 APB) 域的频率。其中，AHB 和 APB2 域的最大频率是 120MHz，而 APB1 域的最大允许频率是 60MHz。
- (5) 当需要运行连接 AHB, APB 的外设时，都需要开启相应的使能端，使外设获得时钟信号。
- (6) SysTick (系统定时器) 可由 HCLK8 分频后的时钟信号提供，通过对 SysTick 控制与状态寄存器的设置，可选择不同时钟源。
- (7) 所有 TMRxCLK (定时器时钟) 频率分配由硬件按以下 2 种情况自动设置：
 - 如果相应的 APB 预分频系数是 1，定时器的时钟频率与所在 APB 总线频率一致。
 - 否则，定时器的时钟频率被设为与其相连的 APB 总线频率的 2 倍。

(8) 其中, TMRx (x=2,3,4,5,6,7) 时钟信号通过 APB1 分频, TMRx (x=1,8) 时钟信号通过 APB2 分频。

4.3.5 RTC 的时钟源选择

通过设置 RCM_BDCTRL 里的 RTCSRCSEL 位可选择 HSECLK/128、LSECLK 或 LSICLK 作为 RTCCLK 时钟源。只有备份域复位时, 时钟源的选择可以改变。

由于 LSECLK 在备份域里, HSECLK、LSICLK 不在备份域内, 因此, 选择不同的时钟源, RTC 的工作情况存在差异, 具体情况见下表:

表格 15 RTC 选择不同时钟源时 RTC 的工作情况

时钟源	工作情况
LSECLK 被选为 RTC 时钟	只要 V _{BAT} 维持供电, 尽管 V _{DD} 供电被切断, RTC 仍继续工作
LSICLK 被选为自动唤醒单元时钟	如果 V _{DD} 供电被切断, AWUP 状态不能被保证。
HSECLK/128 作为 RTC 时钟	如果 V _{DD} 供电被切断或内部电压调压器被关闭 (1.2V 域的供电被切断), 则 RTC 状态不确定, 故必须设置 PMU_CTRL (电源控制寄存器) 的 BPWEN 位 (取消后备区域的写保护) 为 “1”。

4.3.6 IWDG 的时钟源选择

当 IWDG (独立看门狗) 启动时, LSICLK 振荡器将被强制打开, 等到稳定后把时钟信号供给 IWDG。LSICLK 在被强制打开后, 将一直处于打开状态, 不能被关闭。

4.3.7 MCO 的时钟源选择

当相应的 GPIO 端口寄存器被配置为对应功能时, 可通过配置 RCM_CFG (时钟配置寄存器) 中的 MCOSEL 选择时钟信号输出到 MCO 引脚。具体时钟信号可参考时钟树或 MCOSEL 位说明。

4.3.8 SYSCLK 的时钟源选择

当进行系统复位后, HSICLK 振荡器被选作系统时钟, 且不能被停止。如果要切换 SYSCLK 时钟源, 必须要等目标时钟源准备就绪 (即目标时钟源稳定)。目标时钟源可以是 HSECLK、PLLCLK, PLLCLK 的时钟源可以是 HSECLK、HSICLK/2。

RCM_CFG 的状态位可指示已准备好的时钟和已被选作的 SYSCLK 时钟源。

4.3.9 CSS 时钟安全系统

为了防止由于外部晶振短路导致 MCU 无法正常运行的情况, MCU 可通过软件激活 CSS 时钟安全系统。安全系统被激活后, 如果 HSECLK 振荡器直接或间接 (作为 PLL 输入时钟且 PLL 作为系统时钟) 被用作系统时钟, 那么当 HSECLK 时钟发生故障时, 外部 HSECLK 振荡器被关闭, 系统时钟自动切换至 HSICLK, 此时选择 HSECLK 为时钟输入且作为系统时钟输入源的 PLL 也会被关闭。

注意: CSS 被软件激活并且 HSECLK 时钟出现故障时, 会产生 CSS 中断和 NMI (不可屏蔽中断)。由于 CSS 中断被清除前 NMI 不断被执行, 所以需要设置 RCM_INT 寄存器里的 CSSIF 位来清除中断。

4.4 寄存器地址映射

表格 16 RCM 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
RCM_CTRL	时钟控制寄存器	0x00
RCM_CFG	时钟配置寄存器	0x04
RCM_INT	时钟中断寄存器	0x08
RCM_APB2RST	APB2 外设复位寄存器	0x0C
RCM_APB1RST	APB1 外设复位寄存器	0x10
RCM_AHBCLKEN	AHB 外设时钟使能寄存器	0x14
RCM_APB2CLKEN	APB2 外设时钟使能寄存器	0x18
RCM_APB1CLKEN	APB1 外设时钟使能寄存器	0x1C
RCM_BDCTRL	备份域控制寄存器	0x20
RCM_CSTS	控制/状态寄存器	0x24
RCM_AHBRST	AHB 外设复位寄存器	0x28

4.5 寄存器功能描述

4.5.1 时钟控制寄存器（RCM_CTRL）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 XX83，X 代表未定义

访问：以字,半字和字节形式访问，无等待周期

位/域	名称	R/W	描述
0	HSIEN	R/W	使能高速内部时钟（High Speed Internal Clock Enable） 由软件置 1 或清 0。 HSICLK 是 RC 振荡器，以下条件中的一个出现时，会硬件置 1：上电启动、软件复位、从待机模式唤醒、停机模式唤醒、外部高速时钟源（作为系统时钟或通过 PLL 提供系统时钟）发生故障。当 HSICLK 作为系统时钟源或通过 PLL 提供系统时钟时，该位不能清 0。 0：关闭 HSICLK RC 振荡器 1：开启 HSICLK RC 振荡器
1	HSIRDYFLG	R	高速内部时钟就绪标志（High Speed Internal Clock Ready Flag） 0：HSICLK RC 振荡器未稳定 1：HSICLK RC 振荡器已稳定
2	保留		
7:3	HSITRM	R/W	调整高速内部时钟（High Speed Internal Clock Trim） 产品在出厂时会校准到 8MHz±1%，但随着温度、电压的变化而变化，可通过 HSITRM 调整 HSICLK RC 振荡器的频率。
15:8	HSICAL	R	校准内部高速时钟（High Speed Internal Clock Calibrate） 在出厂时会校准到 8MHz±1%，在系统启动时，会将校准参数自动写入该寄存器。

位/域	名称	R/W	描述
16	HSEEN	R/W	使能高速外部时钟 (High Speed External Clock Enable) 进入待机或停机模式时, 该位由硬件清 0, 关闭 HSECLK; 当 HSECLK 作为系统时钟源或通过 PLL 提供系统时钟时, 该位不能清 0。 0: HSECLK 关闭 1: HSECLK 开启
17	HSERDYFLG	R	高速外部时钟就绪标志 (High Speed External Clock Ready Flag) HSECLK 稳定后有硬件置 1, 软件清 0。 0: HSECLK 未稳定 1: HSECLK 已稳定
18	HSEBCFG	R/W	配置高速外部时钟旁路模式 (High Speed External Clock Bypass Configure) 旁路模式指外部时钟作为 HSECLK 时钟源, 否则谐振器作为 HSECLK 时钟源。 0: 非旁路模式 1: 旁路模式
19	CSSSEN	R/W	使能时钟安全系统 (Clock Security System Enable) 0: 禁止 1: 使能
23:20	保留		
24	PLLEN	R/W	使能 PLL (PLL Enable) 当进入待机和停止模式时, 该位由硬件清零; 当 PLLCLK 已配置为 (或者配置过程中) 系统时钟的时钟源, 该位不能清 0; 其他情况可由软件置 1 或清 0。 0: PLL 关闭 1: PLL 使能
25	PLLRDYFLG	R	PLL 时钟就绪标志 (PLL Clock Ready Flag) PLL 锁定后由硬件置 1。 0: PLL 未锁定 1: PLL 锁定
31:26	保留		

4.5.2 时钟配置寄存器 (RCM_CFG)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000

此寄存器所有位都由软件置位或清零。

访问: 以字,半字和字节形式访问, 0 到 2 个等待周期。

只有当访问发生在时钟切换时, 才会插入 1 或 2 个等待周期。

位/域	名称	R/W	描述
1:0	SCLKSEL	R/W	选择系统时钟时钟源 (System Clock Source Select) 选择系统时钟源。 在从停止或待机模式中返回时或直接或间接作为系统时钟的 HSECLK 出现故障时, 由硬件强制选择 HSICLK 作为系统时钟 (如果时钟安全系统已经启动) 00: HSICLK 作为系统时钟 01: HSECLK 作为系统时钟

位/域	名称	R/W	描述
			10: PLLCLK 作为系统时钟 11: 不可用
3:2	SCLKSELSTS	R	系统时钟时钟源选择状态 (System Clock Selection Status) 指示哪一个时钟源被作为系统时钟。 00: HSICLK 作为系统时钟 01: HSECLK 作为系统时钟 10: PLLCLK 输出作为系统时钟 11: 不可用
7:4	AHBPSC	R/W	配置 AHB 时钟预分频 (AHB Clock Prescaler Factor Configure) 控制 AHB 时钟的预分频系数。 0xxx: SYSCLK 不分频 1000: SYSCLK 2 分频 1001: SYSCLK 4 分频 1010: SYSCLK 8 分频 1011: SYSCLK 16 分频 1100: SYSCLK 64 分频 1101: SYSCLK 128 分频 1110: SYSCLK 256 分频 1111: SYSCLK 512 分频 注意: 当 AHB 时钟的预分频系数大于 1 时, 必须开启预取缓冲器。
10:8	APB1PSC	R/W	配置 APB1 时钟预分频系数 (APB1 Clock Prescaler Factor Configure) 控制低速 APB1 时钟 (PCLK1) 的预分频系数。 警告: 软件必须保证 APB1 时钟频率不超过 60MHz。 0xx: HCLK 不分频 100: HCLK 2 分频 101: HCLK 4 分频 110: HCLK 8 分频 111: HCLK 16 分频
13:11	APB2PSC	R/W	配置 APB2 时钟预分频系数 (APB2 Clock Prescaler Factor Configure) 控制高速 APB2 时钟 (PCLK2) 的预分频系数。 0xx: HCLK 不分频; 100: HCLK 2 分频 101: HCLK 4 分频 110: HCLK 8 分频 111: HCLK 16 分频
15:14	ADCPSC	R/W	配置 ADC 时钟预分频系数 (ADC 时钟 Prescaler Factor Configure) 确定 ADC 时钟频率 00: PCLK2 2 分频后作为 ADCCLK 01: PCLK2 4 分频后作为 ADCCLK 10: PCLK2 6 分频后作为 ADCCLK 11: PCLK2 8 分频后作为 ADCCLK

位/域	名称	R/W	描述
16	PLLSRCSEL	R/W	选择 PLL 时钟源（PLL Clock Source Select） 选择 PLL 输入时钟源。 0: HSICLK RC 振荡器时钟经 2 分频后作为 PLL 输入时钟 1: HSECLK 作为 PLL 输入时钟 注：只能在关闭 PLL 时才能写入此位。
17	PLLHSEPSC	R/W	配置作为 PLL 时钟源的 HSECLK 分频（HSECLK Prescaler Factor for PLL Clock Source） 分频 HSECLK 后作为 PLL 输入时钟。 0: HSECLK 不分频 1: HSECLK2 分频 注：只能在关闭 PLL 时才能写入此位。
21:18	PLLMULCFG	R/W	配置 PLL 倍频系数（PLL Multiplication Factor Configure） 确定 PLL 倍频系数。只有在 PLL 关闭的情况下才可被写入。 0000: PLLCLK 2 倍频输出 0001: PLLCLK 3 倍频输出 0010: PLLCLK 4 倍频输出 0011: PLLCLK 5 倍频输出 0100: PLLCLK 6 倍频输出 0101: PLLCLK 7 倍频输出 0110: PLLCLK 8 倍频输出 0111: PLLCLK 9 倍频输出 1000: PLLCLK 10 倍频输出 1001: PLLCLK 11 倍频输出 1010: PLLCLK 12 倍频输出 1011: PLLCLK 13 倍频输出 1100: PLLCLK 14 倍频输出 1101: PLLCLK 15 倍频输出 1110: PLLCLK 16 倍频输出 1111: PLLCLK 16 倍频输出
23:22	OTGFSPSC	R/W	配置 OTGFS 预分频系数（OTGFS Prescaler Factor Configure） 产生 48MHz 的 OTGFS 时钟。 在 RCM_APB1CLKEN 寄存器中使能 OTGFS 时钟之前，必须保证该位已经有效。如果 OTGFS 时钟被使能，该位不能被清零。 00: PLLCLK1.5 倍分频作为 OTGFS 时钟 01: PLLCLK 直接作为 OTGFS 时钟 10: PLLCLK 2 分频作为 OTGFS 时钟 11: PLLCLK 2.5 分频作为 OTGFS 时钟
26:24	MCOSEL	R/W	选择主时钟输出（Main Clock Output Select） 由软件置 1 或清零。 0xx: 没有时钟输出 100: 系统时钟（SYSCLK）输出 101: 内部 RC 振荡器时钟（HSICLK）输出 110: 外部振荡器时钟（HSECLK）输出 111: PLLCLK 2 分频后输出

位/域	名称	R/W	描述
			注意：1.该时钟输出在启动和切换 MCO 时钟源时可能会被截断。 2.在系统时钟作为输出至 MCO 引脚时，请保证输出时钟频率不超过 50MHz（I/O 口最高频率）。
31:27	保留		

4.5.3 时钟中断寄存器（RCM_INT）

偏移地址：0x08

复位值：0x0000 0000

访问：以字,半字和字节形式访问，无等待周期。

位/域	名称	R/W	描述
0	LSIRDYFLG	R	LSICLK 就绪中断标志（LSICLK Ready Interrupt Flag） 在内部低速时钟就绪且 LSIRDYEN 位被置 1 时，由硬件置 1。 由软件通过置 1LSIRDYCLR 来清 0 该位。 0：无 LSICLK 就绪中断 1：发生 LSICLK 就绪中断
1	LSECLK	R	LSECLK 就绪中断标志（LSECLK Ready Interrupt Flag） 在外部低速时钟就绪且 LSECLKEN 位被置 1 时，由硬件置 1。 由软件通过置 1LSECLKCLR 来清 0 该位。 0：无 LSECLK 就绪中断 1：发生 LSECLK 就绪中断
2	HSIRDYFLG	R	HSICLK 就绪中断标志（HSICLK Ready Interrupt Flag） 在内部高速时钟就绪且 HSIRDYEN 位被置 1 时，由硬件置 1。 由软件通过置 1HSIRDYCLR 来清 0 该位。 0：无 HSICLK 就绪中断 1：发生 HSICLK 就绪中断
3	HSECLK	R	HSECLK 就绪中断标志（HSECLK Ready Interrupt Flag） 在外部低速时钟就绪且 HSECLKEN 位被置 1 时，由硬件置 1。 由软件通过置 1HSECLKCLR 来清 0 该位。 0：无 HSECLK 就绪中断 1：发生 HSECLK 就绪中断
4	PLLRDYFLG	R	PLL 就绪中断标志（PLL Ready Interrupt Flag） 在 PLL 就绪且 PLLRDYEN 位被置 1 时，由硬件置 1。 由软件通过置 1PLLRDYCLR 来清 0 该位。 0：无 PLL 上锁产生的时钟就绪中断 1：PLL 上锁导致时钟就绪中断
6:5	保留		
7	CSSFLG	R	时钟安全系统中断标志（Clock Security System Interrupt Flag） 在外部 4-16MHz 振荡器时钟出现故障时，由硬件置 1。 由软件通过置位 CSSCLR 位来清 0 该位。 0：无 HSECLK 失效产生的安全系统中断 1：HSECLK 失效导致了时钟安全系统中断

位/域	名称	R/W	描述
8	LSIRDYEN	R/W	使能 LSICLK 就绪中断 (LSICLK Ready Interrupt Enable) 使能或关闭内部 35kHz RC 振荡器就绪中断。 0: 禁止 1: 使能
9	LSERDYEN	R/W	使能 LSECLK 就绪中断 (LSECLK Ready Interrupt Enable) 使能外部 32kHz RC 振荡器就绪中断。 0: 禁止 1: 使能
10	HSIRDYEN	R/W	HSICLK 就绪中断使能 (HSICLK Ready Interrupt Enable) 使能内部 8MHz RC 振荡器就绪中断。 0: 禁止 1: 使能。
11	HSERDYEN	R/W	HSECLK 就绪中断使能 (HSECLK Ready Interrupt Enable) 使能外部 4-16MHz 振荡器就绪中断。 0: 禁止 1: 使能
12	PLLRDYEN	R/W	PLL 就绪中断使能 (PLL Ready Interrupt Enable) 使能 PLL 就绪中断。 0: 禁止 1: 使能
15:13	保留		
16	LSIRDYCLR	W	清除 LSICLK 就绪中断 (LSICLK Ready Interrupt Clear) 清除 LSICLK 就绪中断标志位 LSIRDYFLG。 0: 无作用 1: 清除
17	LSERDYCLR	W	清除 LSECLK 就绪中断 (LSECLK Ready Interrupt Clear) 清除 LSECLK 就绪中断标志位 LSERDYFLG。 0: 无作用 1: 清除
18	HSIRDYCLR	W	清除 HSICLK 就绪中断 (HSICLK Ready Interrupt Clear) 清除 HSICLK 就绪中断标志位 HSIRDYFLG。 0: 无作用 1: 清除
19	HSERDYCLR	W	清除 HSECLK 就绪中断 (HSECLK Ready Interrupt Clear) 清除 HSECLK 就绪中断标志位 HSERDYFLG。 0: 无作用 1: 清除
20	PLLRDYCLR	W	清除 PLL 就绪中断 (PLL Ready Interrupt Clear) 清除 PLL 就绪中断标志位 PLLRDYFLG。 0: 无作用 1: 清除
22:21	保留		

位/域	名称	R/W	描述
23	CSSCLR	W	清除时钟安全系统中断（Clock Security System Interrupt Clear） 清除安全系统中断标志位 CSSFLG。 0：无作用 1：清除
31:24	保留		

4.5.4 APB2 外设复位寄存器（RCM_APB2RST）

偏移地址：0x0C

复位值：0x0000 0000

访问：以字,半字和字节形式访问，无等待周期。

所有位都可以由软件置位或清 0。

位/域	名称	R/W	描述
0	AFIORST	R/W	复位复用功能 IO（Alternate Function I/O Reset） 0：无作用 1：复位
1	保留		
2	PARST	R/W	复位 IO 端口 A（IO Port A Reset） 0：无作用 1：复位
3	PBRST	R/W	复位 IO 端口 B（IO Port B Reset） 0：无作用 1：复位
4	PCRST	R/W	复位 IO 端口 C（IO Port C Reset） 0：无作用 1：复位
5	PDRST	R/W	复位 IO 端口 D（IO Port D Reset） 0：无作用 1：复位
8:6	保留		
9	ADC1RST	R/W	复位 ADC1（ADC1 Reset） 0：无作用 1：复位
10	ADC2RST	R/W	复位 ADC2（ADC2 Reset） 0：无作用 1：复位
11	TMR1RST	R/W	复位 TMR1 定时器（TMR1 Timer Reset） 0：无作用 1：复位
12	SPI1RST	R/W	复位 SPI1（SPI1 Reset） 0：无作用 1：复位
13	TMR8RST	R/W	复位 TMR8 定时器（TMR8 Timer Reset） 0：无作用 1：复位

位/域	名称	R/W	描述
14	USART1RST	R/W	复位 USART1 (USART1 Rreset) 0: 无作用 1: 复位
31:15	保留		

4.5.5 APB1 外设复位寄存器 (RCM_APB1RST)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000 0000

访问: 以字,半字和字节形式访问, 无等待周期

位/域	名称	R/W	描述
0	TMR2RST	R/W	复位定时器 2 (Timer 2 Reset) 0: 无作用 1: 复位
1	TMR3RST	R/W	复位定时器 3 (Timer 3 Reset) 0: 无作用 1: 复位
2	TMR4RST	R/W	复位定时器 4 (Timer 4 Reset) 由软件置 1 或清 0 0: 无作用 1: 复位
3	TMR5RST	R/W	复位定时器 5 (Timer 5 Reset) 0: 无作用 1: 复位
10:4	保留		
11	WWDTRST	R/W	复位窗口看门狗 (Window Watchdog Reset) 0: 无作用 1: 复位
13:12	保留		
14	SPI2RST	R/W	复位 SPI2 (SPI2 Reset) 0: 无作用 1: 复位
16:15	保留		
17	USART2RST	R/W	复位 USART2 (USART2 Reset) 0: 无作用 1: 复位
18	USART3RST	R/W	复位 USART3 (USART3 Reset) 0: 无作用 1: 复位
19	UART4RST	R/W	复位 UART4 (UART4 Reset) 0: 无作用 1: 复位
20	保留		

位/域	名称	R/W	描述
21	I2C1RST	R/W	复位 I2C1 (I2C1 Reset) 0: 无作用 1: 复位
24:22	保留		
25	CAN1RST	R/W	复位 CAN1 (CAN1 Reset) 0: 无作用 1: 复位
26	CAN2RST	R/W	复位 CAN2 (CAN2 Reset) 0: 无作用 1: 复位
27	BAKPRST	R/W	复位备份接口 (Backup Interface Reset) 0: 无作用 1: 复位
28	PMURST	R/W	复位电源接口 (Power Interface Reset) 0: 无作用 1: 复位
31:29	保留		

4.5.6 AHB 外设时钟使能寄存器 (RCM_AHBCLKEN)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0000 0014

访问: 以字,半字和字节形式访问, 无等待周期

所有位都可以由软件置位或清 0。

注: 当外设时钟没有启用时, 软件不能读出外设寄存器的数值, 返回的数值始终是 0x0。

位/域	名称	R/W	描述
0	DMA1EN	R/W	使能 DMA1 时钟 (DMA1 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
1	DMA2EN	R/W	使能 DMA2 时钟 (DMA2 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
2	SRAMEN	R/W	使能 SRAM 时钟 (SRAM Interface Clock Enable) 使能睡眠模式时 SRAM 时钟。 0: 禁止 1: 使能
3	保留		
4	FMCEN	R/W	使能闪存接口电路时钟 (FMC Clock Enable) 使能睡眠模式时闪存接口电路时钟。 0: 禁止 1: 使能
5	保留		

位/域	名称	R/W	描述
6	CRCEN	R/W	使能 CRC 时钟 (CRC Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
8:7	保留		
9	OTGFSEN	R/W	使能 OTG_FS 时钟 (OTG_FS Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
31:10	保留		

4.5.7 APB2 外设时钟使能寄存器 (RCM_APB2CLKEN)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000 0000

访问: 以字, 半字和字节形式访问

通常无访问等待周期。但在 APB2 总线上的外设被访问时, 将插入等待状态直到 APB2 的外设访问结束。

所有位都可以通过软件置位或清 0。

注: 当外设时钟没有启用时, 软件不能读出外设寄存器的数值, 返回的数值始终是 0x0。

位/域	名称	R/W	描述
0	AFIOEN	R/W	使能复用功能 IO 时钟 (Alternate Function I/O Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
1	保留		
2	PAEN	R/W	使能 IO 端口 A 时钟 (I/O Port A Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
3	PBEN	R/W	使能 IO 端口 B 时钟 (I/O Port B Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
4	PCEN	R/W	使能 IO 端口 C 时钟 (I/O Port C Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
5	PDEN	R/W	使能 IO 端口 D 时钟 (I/O Port D Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
8:6	保留		
9	ADC1EN	R/W	使能 ADC1 接口时钟 (ADC 1 Interface Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
10	ADC2EN	R/W	使能 ADC2 接口时钟 (ADC 2 Interface Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能

位/域	名称	R/W	描述
11	TMR1EN	R/W	使能 TMR1 定时器时钟 (TMR1 Timer Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
12	SPI1EN	R/W	使能 SPI1 时钟 (SPI 1 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
13	TMR8EN	R/W	使能 TMR8 定时器时钟 (TMR8 Timer Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
14	USART1EN	R/W	使能 USART1 时钟 (USART1 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
31:15	保留		

4.5.8 APB1 外设时钟使能寄存器 (RCM_APB1CLKEN)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0000 0000

访问: 以字、半字和字节形式访问

通常无访问等待周期。但在 APB1 总线上的外设被访问时, 将插入等待状态直到 APB1 外设访问结束。

所有位都可以通过软件置位或清 0。

注: 当外设时钟没有启用时, 软件不能读出外设寄存器的数值, 返回的数值始终是 0x0。

位/域	名称	R/W	描述
0	TMR2EN	R/W	使能定时器 2 时钟 (Timer 2 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
1	TMR3EN	R/W	使能定时器 3 时钟 (Timer 3 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
2	TMR4EN	R/W	使能定时器 4 时钟 (Timer 4 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
3	TMR5EN	R/W	使能定时器 5 时钟 (Timer 5 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
10:4	保留		
11	WWDTEN	R/W	使能窗口看门狗时钟 (Window Watchdog Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
13:12	保留		

位/域	名称	R/W	描述
14	SPI2EN	R/W	使能 SPI2 时钟 (SPI 2 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
16:15	保留		
17	USART2EN	R/W	使能 USART2 时钟 (USART 2 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
18	USART3EN	R/W	使能 USART3 时钟 (USART 3 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
19	UART4EN	R/W	使能 UART4 时钟 (UART 4 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
20	保留		
21	I2C1EN	R/W	使能 I2C1 时钟 (I2C1 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
24:22	保留		
25	CAN1EN	R/W	使能 CAN1 时钟 (CAN1 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
26	CAN2EN	R/W	使能 CAN2 时钟 (CAN2 Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
27	BAKPEN	R/W	使能备份接口时钟 (Backup Interface Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
28	PMUEN	R/W	使能电源接口时钟 (Power Interface Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
31:29	保留		

4.5.9 备份域控制寄存器 (RCM_BDCTRL)

偏移地址: 0x20

复位值: 0x0000 0000, 只能由备份域复位有效复位

访问: 以字、半字和字节形式访问, 0 到 3 等待周期

当连续对该寄存器进行访问时, 将插入等待状态。

注意: 当 PMU_CTRL 中的 BPWEN 位被置 1 后, LSEEN、LSEBCFG、RTCSRCSEL 和 RTCCLKEN 才能进行改动。

位/域	名称	R/W	描述
0	LSEEN	R/W	使能 LSECLK (Low-Speed External Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能

位/域	名称	R/W	描述
1	LSERDYFLG	R	LSECLK 就绪标志 (Low-Speed External Oscillator Ready Flag) LSECLK 稳定时硬件置 1, 不稳定时硬件清 0。 0: 未就绪 1: 外就绪
2	LSEBCFG	R/W	配置 LSECLK 为旁路模式 (Low-Speed External Clock Bypass Mode Configure) 旁路模式指外部时钟作为 LSECLK 时钟源, 否则谐振器作为 LSECLK 时钟源。 0: 非旁路模式 1: 旁路模式
7:3	保留		
9:8	RTCSRCSEL	R/W	选择 RTC 时钟源 (RTC Clock Source Select) 先设置 BDRST 位复位备份域, 再选择 RTC 时钟源, 无法直接配置该寄存器修改。 00: 无时钟 01: LSECLK 振荡器作为 RTC 时钟 10: LSICLK 振荡器作为 RTC 时钟 11: HSECLK 振荡器在 128 分频后作为 RTC 时钟
14:10	保留		
15	RTCCLKEN	R/W	使能 RTC 时钟 (RTC Clock Enable) 0: 禁止 1: 使能
16	BDRST	R/W	复位备份域软件 (Backup Domain Software Reset) 由软件置 1 或清 0 0: 复位未激活 1: 复位整个备份域
31:17	保留		

4.5.10 控制/状态寄存器 (RCM_CSTS)

偏移地址: 0x24

复位值: 0x0C00 0000, 除复位标志外由系统复位清除, 复位标志只能由电源复位清除。

访问: 以字、半字和字节形式访问, 0 到 3 等待周期。

当连续对该寄存器进行访问时, 将插入等待状态。

位/域	名称	R/W	描述
0	LSIEN	R/W	使能内部低速振荡器 (Low-Speed Internal Oscillator Enable) 由软件置 1 或清 0。 0: 禁止 1: 使能
1	LSIRDYFLG	R	内部低速振荡器就绪 (Low-Speed Internal Oscillator Ready Flag) LSICLK 稳定时硬件置 1, 不稳定时硬件清 0。 0: 未就绪 1: 就绪
23:2	保留		

位/域	名称	R/W	描述
24	RSTFLGCLR	R/W	清除复位标志 (Reset Flag Clear) 由软件置 1 来清除复位标志, 包括 RSTFLGCLR。 0: 无作用 1: 清除复位标志
25	保留		
26	NRSTFLG	R/W	发生 NRST 引脚复位标志 (NRST PIN Reset Occur Flag) 在 NRST 引脚复位发生时由硬件置 1; 由软件通过写 RSTFLGCLR 位清除。 0: 无 NRST 引脚复位发生 1: 发生 NRST 引脚复位
27	PODRSTFLG	R/W	发生上电/掉电复位标志 (POR/PDR Reset Occur Flag) 由硬件置 1; 由软件通过写 RSTFLGCLR 位清除。 0: 无上电/掉电复位发生 1: 发生上电/掉电复位
28	SWRSTFLG	R/W	发生软件复位标志 (Software Reset Occur Flag) 由硬件置 1; 由软件通过写 RSTFLGCLR 位清除。 0: 没有发生 1: 发生
29	IWDTRSTFLG	R/W	发生独立看门狗复位标志 (Independent Watchdog Reset Occur Flag) 当独立看门狗复位发生在 V _{DD} 区域时由硬件置 1; 由软件通过写 RSTFLGCLR 位清除。 0: 没有发生 1: 发生
30	WWDTRSTFLG	R/W	发生窗口看门狗复位标志 (Window Watchdog Reset Occur Flag) 当窗口看门狗复位发生时由硬件置 1; 由软件通过写 RSTFLGCLR 位清除。 0: 没有发生 1: 发生
31	LPWRRSTFLG	R/W	发生低功耗复位标志 (Low Power Reset Occur Flag) 当低功耗管理复位发生时由硬件置 1; 由软件通过写 RSTFLGCLR 位清除。 0: 没有发生 1: 发生

4.5.11 AHB 外设复位寄存器 (RCM_AHBRST)

偏移地址: 0x28

复位值: 0x0000 0000

访问: 以字, 半字和字节形式访问, 无等待周期。

所有位都可以由软件置位或清 0。

位/域	名称	R/W	描述
8:0	保留		
9	OTGFSRST	R/W	复位 OTG_FS (OTG_FS Reset) 0: 无作用 1: 复位

位/域	名称	R/W	描述
31:10			保留

5 电源管理单元（PMU）

5.1 术语全称、缩写描述

表格 17 术语全称、缩写描述

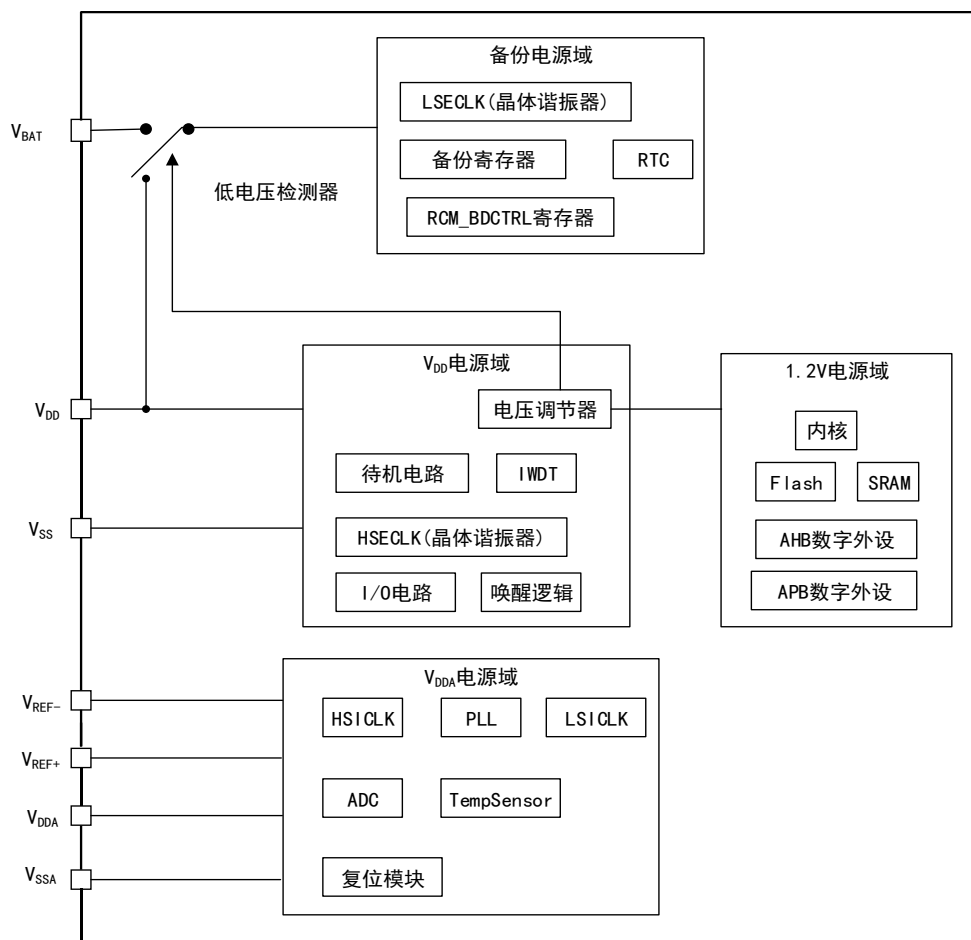
中文全称	英文全称	英文缩写
电源管理单元	Power Management Unit	PMU
上电复位	Power On Reset	POR
掉电复位	Power Down Reset	PDR
电源电压检测器	Power Voltage Detector	PVD

5.2 简介

电源是一个系统稳定运行的基础，工作电压为 2.0~3.6V，可以通过内置的电压调节器提供 1.2V 的电源，若主电源 V_{DD} 掉电，则通过 V_{BAT} 给后备供电区域供电。

5.3 结构框图

图 5 电源控制结构框图



5.4 功能描述

5.4.1 电源域

产品的电源域有： V_{DD} 电源域、 V_{DDA} 电源域、1.2V 电源域、备份电源域。

5.4.1.1 V_{DD} 电源域

通过 V_{DD}/V_{SS} 引脚供电，给电压调节器、待机电路、IWDI、HSECLK、I/O（除了 PC13、PC14、PC15 引脚）、唤醒逻辑供电。

电压调节器

给 1.2V 电源域供电，有以下几种工作模式：

- 正常模式：此模式下 1.2V 供电区域全功率运行
- 停止模式：此模式下 1.2V 供电区域工作在低功耗状态，所有时钟关闭，外设停止工作

- 待机模式：此模式下 1.2V 供电区域停止供电，除了备用电路，寄存器和 SRAM 内容都会丢失

5.4.1.2 V_{DDA} 电源域

通过 V_{DDA}/V_{SSA} 、 V_{REF+}/V_{REF-} 引脚供电，给 ADC、HSICLK、LSICLK、TempSensor、PLL、复位模块供电。

独立 ADC 电源和参考电压

独立的 ADC 电源可以提高转换精度，具体电源引脚如下：

- V_{DDA} ：ADC 的电源引脚
- V_{SSA} ：独立电源地引脚
- V_{REF+}/V_{REF-} ：ADC 参考电压引脚

5.4.1.3 1.2V 电源域

由电压调节器供电，给内核、Flash、数字外设供电。

5.4.1.4 备份电源域

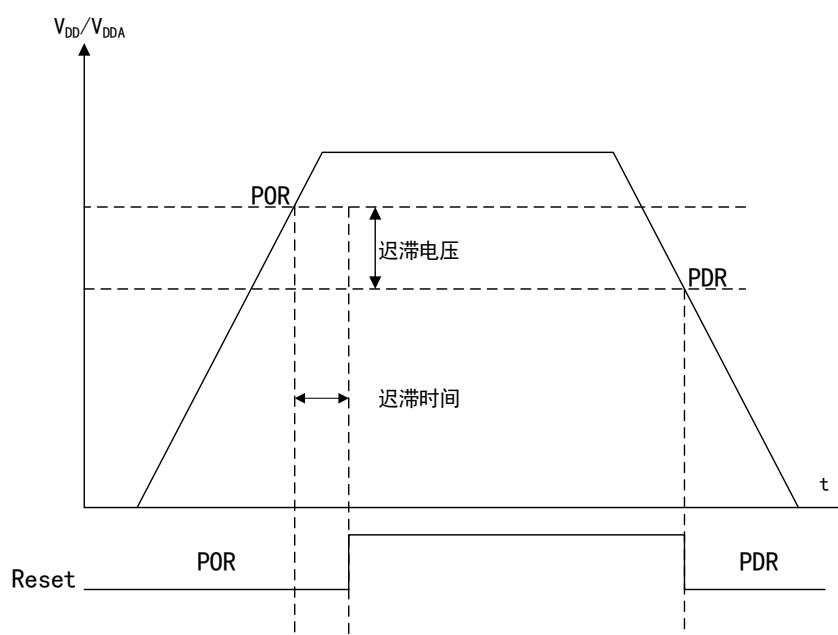
当 V_{DD} 存在时，后备供电区域由 V_{DD} 供电，当 V_{DD} 掉电时，后备供电区域由 V_{BAT} 供电，用来保存后备寄存器的内容和维持 RTC 功能。给 LSECLK 晶体谐振器、RTC、备份寄存器以及 RCM_BDCTRL 寄存器、PC13、PC14、PC15 供电。

5.4.2 电源管理

5.4.2.1 上电复位与掉电复位（POR 与 PDR）

当检测到 V_{DD}/V_{DDA} 低于阈值电压 V_{POR} 和 V_{PDR} 时，芯片将会自动保持为复位状态，上电复位和掉电复位的波形图如下，POR、PDR、迟滞电压、迟滞时间请参考“数据手册”。

图 6 上电复位和掉电复位的波形图



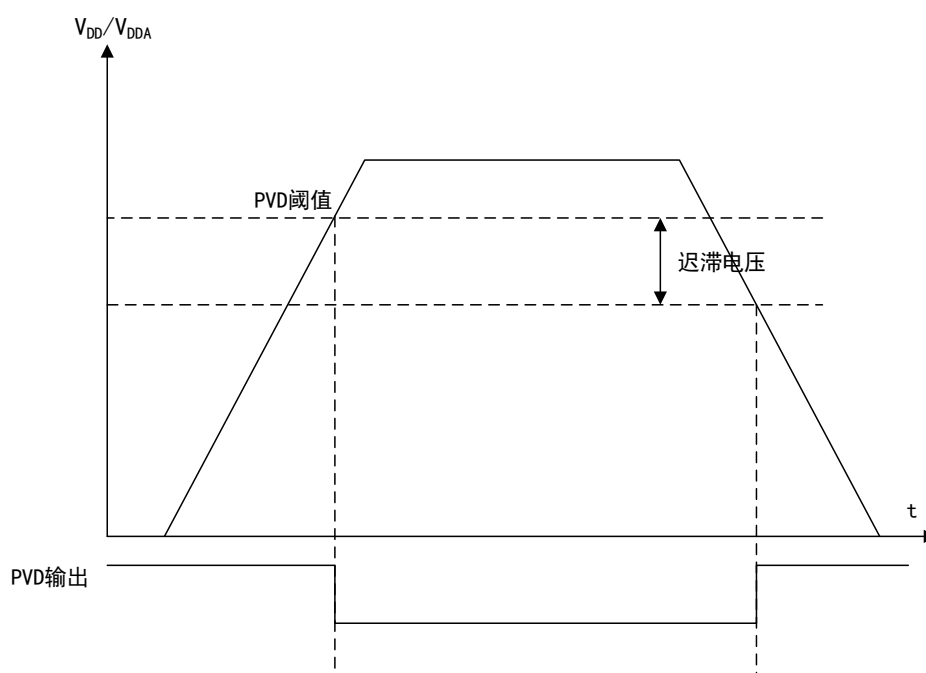
5.4.2.2 电源电压监测器（PVD）

PVD 可设置一阈值，可监测 V_{DD}/V_{DDA} 高于还是低于该阈值。如果使能中断，可触发中断，提前处理 V_{DD}/V_{DDA} 超过阈值的情况。PVD 的使用方法如下：

- （1）配置寄存器 PMU_CTRL 的 PVDEN 位置 1 使能 PVD
- （2）配置寄存器 PMU_CTRL 的 PLSEL[2:0]位选择 PVD 的电压阈值
- （3）配置寄存器 PMU_CSTS 的 PVDOFLG 位表明 V_{DD}/V_{DDA} 的值是高于还是低于 PVD 的阈值
- （4）当检测到 V_{DD}/V_{DDA} 低于或高于 PVD 阈值时，将产生 PVD 中断

PVD 的阈值波形见下图。PVD 阈值、迟滞电压请参考“数据手册”。

图 7 PVD 阈值波形图



5.4.3 功耗控制

5.4.3.1 低功耗模式降低功耗

低功耗模式有三种：睡眠模式、停止模式和待机模式。通过关闭内核、时钟源、设置调压器来降低功耗。

每种低功耗模式的功耗、唤醒启动时间、唤醒方式、唤醒后数据的保存存在差异；功耗越低，唤醒时间越长，唤醒方式越少，唤醒后保存的数据越少，用户可以根据需求选择最合适的低功耗模式。下图是三种低功耗模式的差异。

表格 18 “睡眠模式、停止模式和待机模式”差异

模式	说明	进入方式	唤醒方式	电压调 节器	对 1.2V 区域 时钟的影响	对 V_{DD} 区域 时钟的影响
睡眠	Arm® Cortex®-M4F 内核停止，所有外设包括内	调用 WFI 命令	任一中断	开	只关闭内核时钟，对其它时钟以及	无
		调用 WFE 命令	唤醒事件	开		无

模式	说明	进入方式	唤醒方式	电压调节器	对 1.2V 区域时钟的影响	对 V _{DD} 区域时钟的影响
	核的外设仍在工作				ADC 的时钟没有影响	
停止	所有的时钟都已停止	PDDSCFG 和 LPDSCFG 位 +SLEEPDEEP 位+WFI 或 WFE	任一外部中断	开启或处于低功耗模式	关闭所有 1.2V 区域的时钟	HSICLK 和 HSECLK 的振荡器关闭
待机	1.2V 电源关闭	PDDSCFG 位 +SLEEPDEEP 位+WFI 或 WFE	WKUP 引脚的上升沿、RTC 闹钟事件、NRST 引脚上的外部复位、IWDG 复位	关		

睡眠模式

睡眠模式特点见下表：

表格 19 睡眠模式特点

特性	说明
进入	通过执行 WFI 或 WFE 指令时立即进入睡眠模式； 当 SLEEPONEINT 置 0，且执行 WFI 或 WFE 指令，立即进入睡眠模式；当 SLEEPONEINT 置 1，系统先退出中断程序，立即进入睡眠模式。
唤醒	若执行 WFI 指令进入睡眠模式，则通过任意中断唤醒；若执行 WFE 指令进入睡眠模式，则通过事件唤醒。
睡眠时	内核停止工作，所有外设仍在运行，且保存睡眠前内核寄存器、内存的数据。
唤醒延时	无
唤醒后	若通过中断唤醒，先进入中断，然后退出中断，之后才执行 WFI 指令后的程序，若通过事件唤醒，直接执行 WFE 指令后的程序。

停止模式

停止模式特点见下表：

表格 20 停止模式特点

特性	说明
进入	内核寄存器的 SLEEPDEEP 位置 1，寄存器 PMU_CTRL 中的 PDDSCFG 位置 0，然后执行 WFI 或 WFE 指令时立即进入停止模式； 寄存器 PMU_CTRL 的 LPDSCFG 位置 0 时调压器工作在正常模式，寄存器 PMU_CTRL 的 LPDSCFG 位置 1 时调压器工作在低功耗模式。
唤醒	若执行 WFI 指令进入睡眠模式，则通过任意中断唤醒；若执行 WFE 指令进入睡眠模式，则通过事件唤醒。
停止时	内核停止工作，外设也停止工作，保存停止前内核寄存器、内存的数据。
唤醒延时	HSICLK 振荡器唤醒时间+电压调节器从低功耗唤醒的时间。

特性	说明
唤醒后	若通过中断唤醒，先进入中断，然后退出中断，之后才执行 WFI 指令后的程序，若通过事件唤醒，直接执行 WFE 指令后的程序。

待机模式

待机模式特点见下表：

表格 21 待机模式

特性	说明
进入	内核寄存器的 SLEEPDEEP 位置 1，寄存器 PMU_CTRL 中的 PDDSCFG 位置 1，WUEFLG 位置 0，然后执行 WFI 或 WFE 指令时立即进入待机模式。
唤醒	通过 WKUP 引脚的上升沿，RTC 闹钟、唤醒、入侵事件或 NRST 引脚外部复位及 IWDG 复位唤醒。
待机时	内核停止工作，外设也停止工作，内核寄存器、内存的数据会丢失。
唤醒延时	芯片复位的时间。
唤醒后	程序从头开始执行。

5.4.3.2 运行模式降低功耗

在运行模式，可通过降低系统时钟、关闭或者降低 APB/AHB 总线上的外设时钟降低运行模式功耗。

5.5 寄存器地址映射

表格 22 PMU 寄存器地址映射表

寄存器名	描述	偏移地址
PMU_CTRL	电源控制寄存器	0x00
PMU_CSTS	电源控制/状态寄存器	0x04

5.6 寄存器功能描述

5.6.1 电源控制寄存器（PMU_CTRL）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 0000（从待机模式唤醒时清除）

位/域	名称	R/W	描述
0	LPDSCFG	R/W	低功耗深度睡眠配置（Low Power Deepsleep Configure） 配置在停机模式下调节器的工作状态。 0：开启 1：低功耗模式
1	PDDSCFG	R/W	配置掉电深度睡眠（Pown Down Deep Sleep Configure） 在 CPU 进入深度睡眠下，在待机、停机模式下配置调节器的状态。 0：进入停机模式时，调节器由 LPDSCFG 位控制 1：进入待机模式

位/域	名称	R/W	描述
2	WUFLGCLR	RC_W1	清除唤醒标志 (Wakeup Flag Clear) 0: 无效 1: 通过写 1 在 2 个系统时钟周期后清除唤醒标志
3	SBFLGCLR	RC_W1	清除待机标志 (Standby Flag Clear) 0: 无效 1: 写 1 清除待机标志
4	PVDEN	R/W	使能电源电压监测器 (Power Voltage Detector Enable) 0: 禁止 1: 使能
7:5	PLSEL	R/W	选择 PVD 电压阈值 (PVD Level Select) 0x0: 2.2V 0x1: 2.3V 0x2: 2.4V 0x3: 2.5V 0x4: 2.6V 0x5: 2.7V 0x6: 2.8V 0x7: 2.9V 注: 详细说明参见“数据手册”
8	BPWEN	R/W	使能写备份区域 (Backup Domain Write Access Enable) 备份区域指 RTC、备份寄存器, 复位后禁止写访问, 写 1 允许写访问。 0: 禁止写 1: 使能写
31:9	保留		

5.6.2 电源控制/状态寄存器 (PMU_CSTS)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000 (从待机模式唤醒时不被清除)

与标准的 APB 读相比, 读此寄存器需要额外的 APB 周期

位/域	名称	R/W	描述
0	WUEFLG	R	唤醒事件产生标志 (Wakeup Event Flag) 该位由硬件设置, 标志是否在 WKUP 引脚上发生唤醒事件或者 RTC 闹钟唤醒事件 0: 未发生 1: 已发生 注: 使能 WKUP 引脚, 当 WKUP 引脚已经是高电平时, 会检测到事件。
1	SBFLG	R	待机标志 (Standby Flag) 该位由硬件置 1, 只能由 POR/PDR (上电/掉电复位) 或设置电源控制寄存器 (PMU_CTRL) 的 SBFLGCLR 位清除。 0: 未进入过待机模式 1: 已进入过待机模式
2	PVDOFLG	R	PVD 输出标志位 (PVD Output Flag) 表示 V_{DD}/V_{DDA} 是否高于由 PLSEL[2:0]选定的 PVD 阈值。 当 PVD 被 PVDEN 位使能后该位才有效。

位/域	名称	R/W	描述
			0: V_{DD}/V_{DDA} 高于 PVD 阈值 1: V_{DD}/V_{DDA} 低于 PVD 阈值 注: 复位后或者进入待机模式时 (PVD 停止工作), 该位为 0。
7:3	保留		
8	WKUPCFG	R/W	WKUP 引脚配置 (WKUP Pin Configure) WKUP 作为普通 I/O 时, WKUP 引脚上的事件不能唤醒处在待机模式下的 CPU; 不当作普通 I/O 时, 才能唤醒 CPU。 0: 配置普通 I/O 1: 可唤醒 MCU 注: 在系统复位时清除这一位
31:9	保留		

6 备份寄存器 (BAKPR)

6.1 简介

备份寄存器可以用于存储 84 个字节的数据，含有 42 个 16 位的寄存器。当 V_{DD} 关闭时，备份域将由 V_{BAT} 保持通电。

唤醒待机模式下的系统，如果系统复位或者电源复位时，备份寄存器不会复位。BAKPR 控制寄存器管理侵入检测和 RTC 校验。

当 BAKP 复位后，将禁止对备份寄存器和 RTC 的访问，并保护备份域(BAKPR)免受可能的意外写访问。如果要重新启用对备份寄存器和 RTC 的访问，请按照以下步骤操作：

- 通过在 RCM_APB1CLKEN 寄存器中设置 PMU 和 BAKP 位启用电源和备用接口时钟
- 设置 PMU_CTRL 电源控制寄存器的 BPWEN 位启用对备份寄存器和 RTC 的访问

6.2 主要特征

- (1) 84 字节数据寄存器
- (2) 状态/控制寄存器用于管理具有中断功能的侵入检测上拉输入
- (3) 时钟校准寄存器，可以存储 RTC 校准值
- (4) 在侵入引脚 PC13 (TAMPER) 上输出 RTC 校准时钟、RTC 闹钟脉冲或秒脉冲(当该引脚不用于侵入检测时)

6.3 功能描述

6.3.1 侵入检测

可以根据 TAMPER 引脚上信号是否发生变化，判断是否产生侵入事件。侵入检测事件会重置所有数据备份寄存器。为了避免丢失侵入事件，检测信号将监测侵入事件引脚和侵入检测使能信号的逻辑和信号的边沿，因此可以检测到检测使能前就已经产生的侵入事件。当设置 TPALCFG 位时，如果侵入引脚在启用之前已经为有效电平，启用侵入引脚后，产生一个另外的侵入的事件。如果还设置了 BAKPR_CSTS 寄存器的 TPIEN 位，在发生侵入检测事件时会产生中断。

在检测到侵入事件并清除后，禁用侵入引脚，如果要重新启用侵入检测功能，为了防止软件写入备份数据 BAKPR_DATAx 寄存器时侵入引脚上仍有侵入检测事件，需要在写入备份数据 BAKPR_DATAx 寄存器之前设置 BAKPR_CTRL 寄存器的 TPF_CFG 位（相当于侵入引脚检测）。

注：当 V_{DD} 电源关闭时，侵入检测仍然处于活动状态。侵入引脚应该外接到正确的电平防止复位数据备份寄存器重置。

6.3.2 RTC 校准

通过配置在 RTC 时钟校准 BAKPR_CLKCAL 寄存器的 CALCOEN 位来启用 RTC 校准。

RTC 时钟可以经过 64 分频输出到侵入引脚上。

6.4 寄存器地址映射

表格 23 BAKPR 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
BAKPR_DATAx(x=1..10)	备份数据寄存器 x	0x04+0x04(x-1)
BAKPR_CLKCAL	RTC 时钟校准寄存器	0x2C
BAKPR_CTRL	备份控制寄存器	0x30
BAKPR_CSTS	备份控制/状态寄存器	0x34
BAKPR_DATAx(x=11...42)	备份数据寄存器 x	0x40+0x04(x-1)

6.5 寄存器功能描述

外设寄存器可以通过半字(16 位)或字(32 位)访问。

6.5.1 备份数据寄存器 x (BAKPR_DATAx) (x=1...10, 11...42)

偏移地址: 0x04 到 0x28, 0x40 到 0xBC

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	DATA	R/W	用户备份数据 (User Backup Data) 在 V _{BAT} 供电存在的情况下, 无法通过电源复位、系统复位、待机模式唤醒复位对 BAKPR_DATAx 寄存器复位, 只能通过复位备份域或侵入事件复位。

6.5.2 RTC 时钟校准寄存器 (BAKPR_CLKCAL)

偏移地址: 0x2C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
6:0	CALVALUE	R/W	设置校准值 (Calibration Value Setup) 通过跳过 RTC 的时钟脉冲数来减小 RTC 的时钟, 实现校准。该值表示每 2 ²⁰ 个时钟脉冲将被忽略的多个时钟脉冲数, 可以减慢 0 到 121ppm。
7	CALCOEN	R/W	使能输出校准时钟 (Calibration Clock Output Enable) 0: 无输出 1: 侵入引脚输出 64 分频后的 RTC 时钟, 如果 LSECLK 是 32.768KHz, 输出的信号频率是 512Hz。当 CALCOEN 位被设置时, 需要关闭侵入检测功能来避免检测到不必要的侵入信号。 注: 当 V _{DD} 电源关闭时, 该位被清除。
8	ASPOEN	R/W	使能输出警报或秒脉冲 (Alarm or Second Pulse Output Enable) 0: 禁用 1: 在侵入引脚上输出 RTC 进门警报或秒脉冲信号

位/域	名称	R/W	描述
			输出脉冲持续时间为一个 RTC 时钟周期；设置 ASPOEN 位时，需要禁用侵入检测功能。 注：此位仅通过备份域复位来清除。
9	ASPOSEL	R/W	选择输出警报或秒脉冲（Alarm or Second Pulse Output Select） 该位能够选择侵入引脚输出 RTC 秒脉冲信号或警报脉冲信号 0：输出 RTC 警报脉冲 1：输出 RTC 秒脉冲 注：此位仅通过备份域复位来清除。
31:10	保留		

6.5.3 备份控制寄存器（BAKPR_CTRL）

偏移地址：0x30

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TPFCFG	R/W	配置侵入检测引脚功能（TAMPER Pin Function Configure） 0：侵入引脚作为通用 IO 口使用 1：侵入引脚复用做侵入检测
1	TPALCFG	R/W	配置侵入引脚有效电平（TAMPER Pin Active Level Configure） 选择侵入引脚检测到的有效电平复位所有的数据备份寄存器。 0：高电平 1：低电平
31:2	保留		

注：同时设置 TPALCFG 和 TPFCFG 位总是安全的。但同时清除两者会产生一个假的侵入事件。因此，推荐只在 TPFCFG 为 0 时才改变 TPALCFG 位的状态。

6.5.4 备份控制/状态寄存器（BAKPR_CSTS）

偏移地址：0x34

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TECLR	W	清除侵入检测事件标志（Tamper Event Flag Clear） 该位只能写入，读出值为 0 0：无效 1：清除侵入检测事件标志，并复位侵入检测功能
1	TICLR	W	清除侵入检测中断标志（Tamper Interrupt Flag Clear） 该位只能写入，读出值为 0 0：无效 1：清除侵入检测中断和中断标志
2	TPIEN	R/W	使能侵入检测引脚中断（TAMPER Pin Interrupt Enable） 该位仅在系统复位或由待机模式唤醒后才复位，侵入中断无法在低功耗模式下将系统内核唤醒。 0：禁止 1：使能（必须设置 TPFCFG 位）
7:3	保留		

位/域	名称	R/W	描述
8	TEFLG	R	发生侵入检测事件标志（TAMPER Event Occur Flag） 该位在检测到侵入事件时由硬件置位，通过向 TECLR 位写 1 清除 0：无侵入事件 1：检测到侵入事件 注：侵入事件会复位所有的备份数据寄存器。若该位为 1，所有的备份数据寄存器将保持复位状态，无法成功对备份数据进行写操作。
9	TIFLG	R	发生侵入检测中断标志（TAMPER Interrupt Occur Flag） 该位在设置了 TPIEN 位并检测到侵入事件时由硬件置位，通过向 TICLR 位写 1 清除；该位仅在系统复位或由待机模式唤醒后才复位。 0：无侵入中断 1：发生侵入中断
31:10	保留		

7 嵌套向量中断控制器（NVIC）

7.1 术语全称、缩写描述

表格 24 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
不可屏蔽中断	Non Maskable Interrupt	NMI

7.2 简介

产品中的 Cortex-M4F 内核集成了嵌套向量中断控制器（Nested Vectored Interrupt Controller（NVIC）），它和内核紧密耦合，能高效、低延迟处理异常和中断、电源管理控制。更多关于 NVIC 的说明请参考《Cortex-M4F 技术参考手册》。

7.3 主要特征

- （1） 66 个可屏蔽中断通道（不包括 16 个 Arm® Cortex®-M4F 中断线）
- （2） 16 个可编程的优先级（使用 4 位的中断优先级）
- （3） 低延时的异常和中断处理
- （4） 电源管理控制
- （5） 系统控制寄存器的实现

7.4 中断和异常向量表

表格 25 APM32F402xB 中断和异常向量表

异常类型	向量编号	优先级	向量地址	描述
-	-	-	0x0000_0000	保留
Reset	-	-3	0x0000_0004	复位
NMI	-	-2	0x0000_0008	不可屏蔽中断
HardFault	-	-1	0x0000_000C	各种硬件故障
MemManage	-	可设置	0x0000_0010	存储器管理
BusFault	-	可设置	0x0000_0014	-
UsageFault	-	可设置	0x0000_0018	-
-	-	-	0x0000_001C- 0x0000_002B	保留
SVCall	-	可设置	0x0000_002C	SWI 指令实现系统服务调用

异常类型	向量编号	优先级	向量地址	描述
Debug Monitor	-	可设置	0x0000_0030	调试监控器
-	-	-	0x0000_0034	保留
PendSV	-	可设置	0x0000_0038	可挂起系统服务请求
SysTick	-	可设置	0x0000_003C	系统节拍定时器
WWDT	0	可设置	0x0000_0040	窗口看门狗中断
PVD	1	可设置	0x0000_0044	电源电压检测中断
TAMPER	2	可设置	0x0000_0048	侵入检测中断
RTC	3	可设置	0x0000_004C	RTC 中断
FLASH	4	可设置	0x0000_0050	闪存全局中断
RCM	5	可设置	0x0000_0054	RCM 中断
EINT0	6	可设置	0x0000_0058	EINT 线 0 中断
EINT1	7	可设置	0x0000_005C	EINT 线 1 中断
EINT2	8	可设置	0x0000_0060	EINT 线 2 中断
EINT3	9	可设置	0x0000_0064	EINT 线 3 中断
EINT4	10	可设置	0x0000_0068	EINT 线 4 中断
DMA1 通道 1	11	可设置	0x0000_006C	DMA1 通道 1 全局中断
DMA1 通道 2	12	可设置	0x0000_0070	DMA1 通道 2 全局中断
DMA1 通道 3	13	可设置	0x0000_0074	DMA1 通道 3 全局中断
DMA1 通道 4	14	可设置	0x0000_0078	DMA1 通道 4 全局中断
DMA1 通道 5	15	可设置	0x0000_007C	DMA1 通道 5 全局中断
DMA1 通道 6	16	可设置	0x0000_0080	DMA1 通道 6 全局中断
DMA1 通道 7	17	可设置	0x0000_0084	DMA1 通道 7 全局中断
ADC1/2	18	可设置	0x0000_0088	ADC1 和 ADC2 全局中断
CAN1_TX	19	可设置	0x0000_008C	CAN1 发送中断
CAN1_RX0	20	可设置	0x0000_0090	CAN1 接收 0 中断
CAN1_RX1	21	可设置	0x0000_0094	CAN1 接收 1 中断
CAN1_SCE	22	可设置	0x0000_0098	CAN1 SCE 中断
EINT9_5	23	可设置	0x0000_009C	EINT 线[9:5]中断
TMR1_BRK	24	可设置	0x0000_00A0	TMR1 刹车中断
TMR1_UP	25	可设置	0x0000_00A4	TMR1 更新中断
TMR1_TRG_COM	26	可设置	0x0000_00A8	TMR1 触发和通信中断
TMR1_CC	27	可设置	0x0000_00AC	TMR1 捕获比较中断
TMR2	28	可设置	0x0000_00B0	TMR2 中断

异常类型	向量编号	优先级	向量地址	描述
TMR3	29	可设置	0x0000_00B4	TMR3 中断
TMR4	30	可设置	0x0000_00B8	TMR4 中断
I2C1_EV	31	可设置	0x0000_00BC	I2C1 事件中断
I2C1_ER	32	可设置	0x0000_00C0	I2C1 错误中断
-	-	-	0x0000_00C4- 0x0000_00CB	保留
SPI1	35	可设置	0x0000_00CC	SPI1 中断
SPI2	36	可设置	0x0000_00D0	SPI2 中断
USART1	37	可设置	0x0000_00D4	USART1 中断
USART2	38	可设置	0x0000_00D8	USART2 中断
USART3	39	可设置	0x0000_00DC	USART3 中断
EINT15_10	40	可设置	0x0000_00E0	EINT 线[15:10]中断
RTC_Alarm	41	可设置	0x0000_00E4	RTC 闹钟中断
OTG_FSWKUP	42	可设置	0x0000_00E8	OTG_FS 通过 EINT 线唤醒中断
TMR8_BRK	43	可设置	0x0000_00EC	TMR8 刹车中断
TMR8_UP	44	可设置	0x0000_00F0	TMR8 更新中断
TMR8_TRG_COM	45	可设置	0x0000_00F4	TMR8 触发和通信中断
TMR8_CC	46	可设置	0x0000_00F8	TMR8 捕获比较中断
-	-	-	0x0000_00FC- 0x0000_0107	保留
TMR5	50	可设置	0x0000_0108	TMR5 中断
-	-	-	0x0000_010C	保留
UART4	52	可设置	0x0000_0110	UART4 中断
-	-	-	0x0000_0114- 0x0000_011F	保留
DMA2 通道 1	56	可设置	0x0000_0120	DMA2 通道 1 中断
DMA2 通道 2	57	可设置	0x0000_0124	DMA2 通道 2 中断
DMA2 通道 3	58	可设置	0x0000_0128	DMA2 通道 3 中断
DMA2 通道 4/5	59	可设置	0x0000_012C	DMA2 通道 4/5 中断
FPU	60	可设置	0x0000_0130	FPU 全局中断
CAN2_TX	61	可设置	0x0000_0134	CAN2 发送中断
CAN2_RX0	62	可设置	0x0000_0138	CAN2 接收 0 中断
CAN2_RX1	63	可设置	0x0000_013C	CAN2 接收 1 中断

异常类型	向量编号	优先级	向量地址	描述
CAN2_SCE	64	可设置	0x0000_0140	CAN2 SCE 中断
OTG_FS	65	可设置	0x0000_0144	OTG_FS 全局中断

8 外部中断/事件控制器（EINT）

8.1 简介

中断/事件分为内部中断/事件、外部中断/事件。在该手册中，外中断指从 I/O 引脚输入信号引起的中断/事件，在中断向量表中指 EINTx；其它中断指内部中断/事件。

事件可分为硬件事件、软件事件。硬件事件是通过外部/内核硬件信号产生事件，软件事件是通过指令产生事件。

中断需经过中断处理函数实现需要处理的工作；事件不需要经过中断处理函数，硬件触发可触发预先设置的工作。例如，外部事件为产生 GPIO 输出脉冲，内部事件为一个 TMR 的更新事件触发另一个 TMR 工作。

- （1） 触发内部中断（内部硬件事件）但不触发中断处理函数唤醒
 - 使能外设中的一个内部中断，但不使能 NVIC 中对应的中断，避免触发中断处理函数
 - 在内核的系统控制器中使能 SEVONPEND 位，执行 WFE 指令使内核进入睡眠
 - 产生中断唤醒内核，当内核从 WFE 恢复后，需要清除相应外设的中断挂起位和外设 NVIC 中断通道挂起位（在 NVIC 中断清除挂起寄存器中）
- （2） 通过 EINT 线事件（外部硬件事件）唤醒
 - 配置 EINT 线为事件模式
 - 执行 WFE 指令使内核进入睡眠
 - 产生事件唤醒内核，CPU 从 WFE 恢复后，因为对应事件线的挂起位没有被置位，不必清除相应外设的中断挂起位或 NVIC 中断通道挂起位

8.2 功能描述

8.2.1 “外部中断与事件”类别及差异点

“外部中断与事件”按照触发源、配置及执行过程，可分为：外部硬件中断、外部硬件事件、外部软件事件、外部软件中断，差异点见下表：

表格 26 “外部中断与事件”分类及差异点

名称	触发源	配置及执行过程
外部硬件中断	外部信号	（1）设置触发方式，允许中断请求，使能对应外设中断线（在 NVIC 中使能）； （2）当外部中断线上产生了和配置一致的边沿时，产生中断请求，对应的挂起位被置 1，在中断挂起寄存器对应位写 1，将清除该中断请求。

名称	触发源	配置及执行过程
外部硬件事件	外部信号	(1) 设置触发方式，使能事件线； (2) 当外部事件线上产生了和配置一致的边沿时，产生 1 个事件请求脉冲，对应的挂起位不被置 1。
外部软件事件	软件中断寄存器/发送事件(SEV)指令	(1) 使能事件线； (2) 对应事件线的软件中断事件寄存器写 1，产生 1 个事件请求脉冲，对应的挂起位不被置 1。
外部软件中断	软件中断寄存器	(1) 允许中断请求，使能对应外设中断线（在 NVIC 中使能）； (2) 对应中断线的软件中断事件寄存器写 1，产生中断请求，对应的挂起位被置 1，在中断挂起寄存器对应位写 1，将清除该中断请求。

8.2.2 内核唤醒

使用 WFI、WFE 指令都可以使内核停止工作。使用 WFI 指令，任一中断可唤醒内核；使用 WFE 指令，需通过事件唤醒。

使用中断唤醒，会触发中断处理函数，正常的中断配置即可唤醒内核。使用事件唤醒内核不触发中断处理函数，会减少唤醒时间，配置方法是：

8.2.2.1 事件唤醒

触发内部中断（内部硬件事件）但不触发中断处理函数唤醒

- (1) 使能外设中的一个内部中断，但不使能 NVIC 中对应的中断，避免触发中断处理函数；
- (2) 在内核的系统控制器中使能 SEVONPEND 位，执行 WFE 指令使内核进入睡眠；
- (3) 产生中断唤醒内核，当内核从 WFE 恢复后，需要清除相应外设的中断挂起位和外设 NVIC 中断通道挂起位（在 NVIC 中断清除挂起寄存器中）。

通过 EINT 线事件（外部硬件事件）唤醒

- (1) 配置 EINT 线为事件模式；
- (2) 执行 WFE 指令使内核进入睡眠；
- (3) 产生事件唤醒内核，CPU 从 WFE 恢复后，因为对应事件线的挂起位没有被置位，不必清除相应外设的中断挂起位或 NVIC 中断通道挂起位。

8.2.3 外部中断与事件线映射

表格 27 外部中断与事件线映射

外部中断与事件通道名称	外部中断与事件线编号
PA0/PB0/PC0/PD0	EINT 0
PA1/PB1/PC1/PD1	EINT 1

外部中断与事件通道名称	外部中断与事件线编号
PA1/PB1/PC1/PD2	EINT 2
...	...
PA15/PB15/PC15	EINT 15
PVD 输出	EINT 16
RTC Alarm 事件	EINT 17
OTG_FS 唤醒事件	EINT 18
保留	EINT 19
保留	EINT 20
保留	EINT 21
保留	EINT 22
保留	EINT 23
保留	EINT 24
保留	EINT 25
保留	EINT 26
保留	EINT 27
保留	EINT 28
保留	EINT 29
保留	EINT 30
保留	EINT 31

8.3 寄存器地址映射

表格 28 外部中断/事件控制器寄存器映射

寄存器名	描述	偏移地址
EINT_IMASK	中断屏蔽寄存器	0x00
EINT_EMASK	事件屏蔽寄存器	0x04
EINT_RTEN	使能上升沿触发选择寄存器	0x08
EINT_FTEN	使能下降沿触发选择寄存器	0x0C
EINT_SWINTE	软件中断事件寄存器	0x10
EINT_IPEND	中断挂起寄存器	0x14

8.4 寄存器功能描述

8.4.1 中断屏蔽寄存器（EINT_IMASK）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
18:0	IMASKx	R/W	屏蔽线 x 上的中断请求 (Interrupt Request Mask on Line x) 0: 屏蔽 1: 开放
31:19	保留		

8.4.2 事件屏蔽寄存器 (EINT_EMASK)

偏移地址：0x04

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
18:0	EMASKx	R/W	屏蔽线 x 上的事件请求 (Event Request Mask on Line x) 0: 屏蔽 1: 开放
31:19	保留		

8.4.3 使能上升沿触发选择寄存器 (EINT_RTEN)

偏移地址：0x08

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
18:0	RTENx	R/W	使能线 x 上的上升沿触发事件和中断 (Rising Trigger Event and Interrupt Enable of Line x) 0: 禁止 1: 使能
31:19	保留		

注意：由于外部唤醒线是边沿触发，所以这些线上不能有毛刺信号；在写 EINT_RTEN 寄存器时，若上升沿信号在外部中断线上则不能被识别，置位挂起位也不会置位；在同一中断线上，上升沿触发和下降沿触发可以同时被设置。

8.4.4 使能下降沿触发选择寄存器 (EINT_FTEN)

偏移地址：0x0C

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
18:0	FTENx	R/W	使能线 x 上的下降沿触发事件 (Falling Trigger Event Enable of Line x) 0: 禁止 (中断和事件) 1: 使能 (中断和事件)
31:19	保留		

注意：由于外部唤醒线是边沿触发，所以这些线上不能有毛刺信号；在写 EINT_FTEN 寄存器时，若上升沿信号在外部中断线上则不能被识别，置位挂起位也不会置位；在同一中断线上，上升沿触发和下降沿触发可以同时被设置。

8.4.5 软件中断事件寄存器 (EINT_SWINTE)

偏移地址：0x10

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
18:0	SWINTEx	R/W	线 x 上的软件中断（Software Interrupt Event on Line x） 软件置 1，对 EINT_IPEND 的对应位写入 1 清 0。 当该位为 0 时，写 1 将置位 EINT_IPEND 的挂起位。若置位 EINT_IMASK（EINT_EMASK）开放中断（事件）请求，则此时将产生一个中断（事件）。 0：无作用 1：软件产生中断（事件）
31:19	保留		

8.4.6 中断挂起寄存器（EINT_IPEND）

偏移地址：0x14

复位值：0xXXXX XXXX

位/域	名称	R/W	描述
18:0	IPENDx	RC_W1	发生线 x 上的中断挂起标志（Interrupt Pending Occur of Line x Flag） 当在外部中断线上发生了 EINT_RTEN/EINT_FTEN 对应的边沿触发请求时，由硬件置 1；可通过改变边沿检测的极性清 0，或通过向该位写入 1 清 0。
31:19	保留		

9 直接存储器存取（DMA）

9.1 术语全称、缩写描述

表格 29 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
全局	Global	G
传输	Transfer	T
半	Half	H
完成	Complete	C
错误	Error	E
通道	Channel	CH
循环	Circular	CIR
外设	Peripheral	PER
增量	Increment	I
存储器	Memory	M
优先级	Priority	PRI
数量	Number	N
地址	Address	ADDR

9.2 简介

DMA（Direct Memory Access：直接存储器存取）在无须 CPU 干预的情况下，可实现外设与存储器或存储器与存储器之间数据的高速传输，从而节省 CPU 资源来做其他操作。

产品一共有两个 DMA 控制器，DMA1 有 7 个通道，DMA2 有 5 个通道。每个通道可管理多个 DMA 请求，但每个通道同一时刻只能响应 1 个 DMA 请求。每个通道可设置优先级，仲裁器可根据通道的优先级协调各个 DMA 通道对应的 DMA 请求的优先级。

9.3 主要特征

- （1） DMA1 有 7 个通道，DMA2 有 5 个通道
- （2） 数据传输有三种：外设到存储器、存储器到外设、存储器到存储器
- （3） 每个通道都有连接专门的硬件 DMA 请求
- （4） 多个请求同时发生时支持软件优先级和硬件优先级

(5) 每个通道都有 3 个事件标志和独立中断

(6) 支持循环传输模式

(7) 数据传输数目可编程，最大到 65535

9.4 功能描述

9.4.1 DMA 请求

若外设或存储器需要使用 DMA 传输数据，就必须先发送 DMA 请求，等待 DMA 同意之后才开始数据传输。

DMA 一共有 12 个通道，DMA1 有 7 个，DMA2 有 5 个，每个通道都连接着不同的外设，每个通道都有 3 个事件标志（DMA 半传输、DMA 传输完成和 DMA 传输出错），3 个事件标志的逻辑或成为一个单独的中断请求，且都支持软件触发。

多个外设请求同一个通道时，需要配置对应寄存器，开启或关闭每个外设的请求，以保证一个通道仅能开启一个外设请求。

表格 30 DMA1 请求映射表

外设	通道 1	通道 2	通道 3	通道 4	通道 5	通道 6	通道 7
TMR1	—	TMR1_CH1	TMR1_CH2	TMR1_CH4 TMR1_TRIG TMR1_COM	TMR1_UP	TMR1_CH3	—
TMR2	TMR2_CH3	TMR2_UP	—	—	TMR2_CH1	—	TMR2_CH2 TMR2_CH4
TMR3	—	TMR3_CH3	TMR3_CH4 TMR3_UP	—	—	TMR3_CH1 TMR3_TRIG	—
TMR4	TMR4_CH1	—	—	TMR4_CH2	TMR4_CH3	—	TMR4_UP
ADC1	ADC1	—	—	—	—	—	—
SPI	—	SPI1_RX	SPI1_TX	—	—	—	—
USART	—	USART3_TX	USART3_RX	USART1_TX	USART1_RX	USART2_RX	USART2_TX
I2C	—	—	—	—	—	I2C1_TX	I2C1_RX

表格 31 DMA2 请求映射表

外设	通道 1	通道 2	通道 3	通道 4	通道 5
TMR5	TMR5_CH4 TMR5_TRIG	TMR5_CH3 TMR5_UP	—	TMR5_CH2	TMR5_CH1
TMR8	TMR8_CH3 TMR8_UP	TMR8_CH4 TMR8_TRIG TMR8_COM	TMR8_CH1	—	TMR8_CH2
SPI2/I2S2	SPI2/I2S2_RX	SPI2/I2S2_TX	—	—	—

外设	通道 1	通道 2	通道 3	通道 4	通道 5
UART4	—	—	UART4_RX	—	UART4_TX

9.4.2 DMA 通道

9.4.2.1 传输数据可编程

DMA 传输的数据支持可编程，最大可达到 65535，通过配置 DMA_CHCFGx 寄存器的 PERSIZE 位和 MEMSIZE 位可设置外设和存储器的传输数据位宽。

9.4.2.2 传输宽度、对齐方式可编程

可编程数据传输宽度的 DMA 传输操作：

图 8 源为 8bits 目标为 8bits 的传输宽度

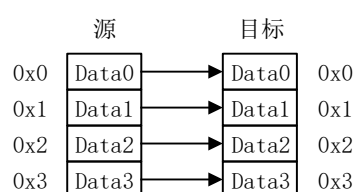


图 9 源为 8bits 目标为 16bits 的传输宽度

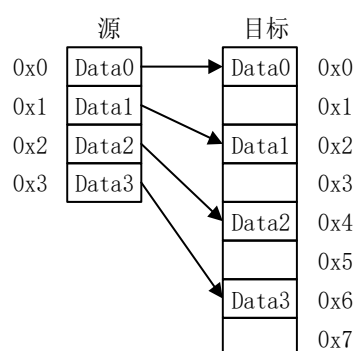


图 10 源为 8bits 目标为 32bits 的传输宽度

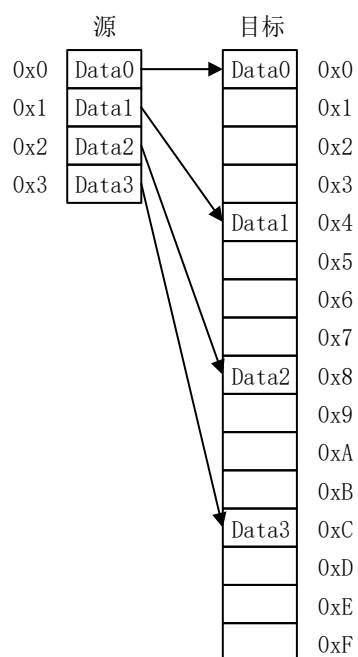


图 11 源为 32bits 目标为 8bits 的传输宽度

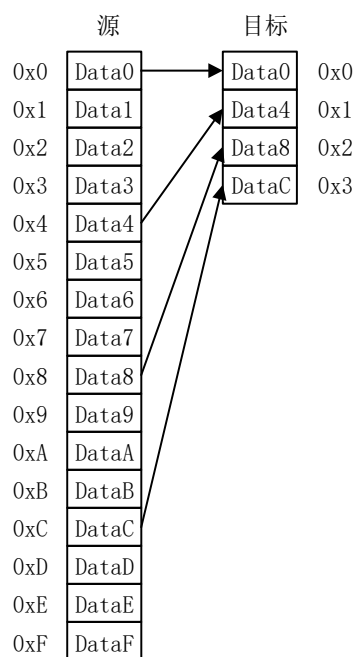


图 12 源为 16bits 目标为 16bits 的传输宽度

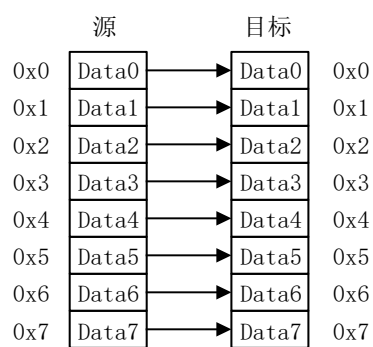


图 13 源为 16bits 目标为 32bits 的传输宽度

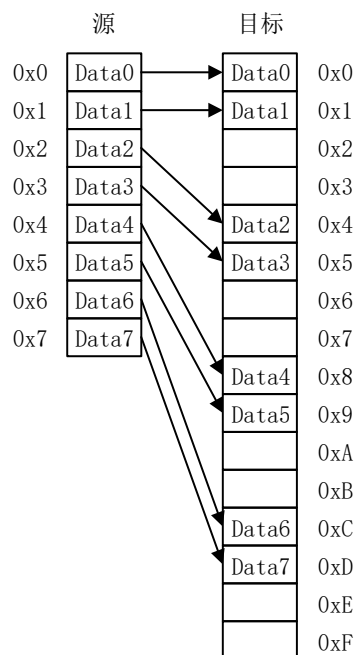
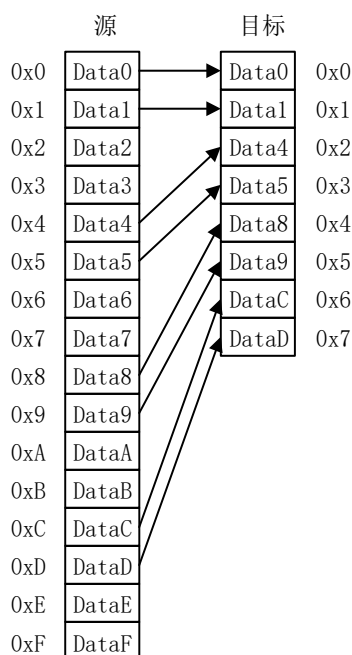


图 14 源为 32bits 目标为 16bits 的传输宽度



9.4.2.3 地址设置

传输地址支持两种模式：固定模式、指针增量模式。

传输地址指针增量模式

外设和存储器的指针自动增量通过配置寄存器 **DMA_CHCFGx** 的 **PERIMODE** 位和 **MIMODE** 位完成。下一个要传输的地址就是将前一个地址加上增量，增量值取决于所选的数据宽度。

9.4.2.4 传输模式

有两种通道配置模式：非循环模式、循环模式。

非循环模式

数据传输结束后不再进行 **DMA** 操作，将重新开始新的 **DMA** 传输，在 **DMA** 通道不工作时寄存器 **DMA_CHNDATAx** 重新写入传输数值。

循环模式

数据传输结束后，寄存器 **DMA_CHNDATAx** 的内容被自动重新加载为之前配置的数值，外设地址寄存器 **DMA_CHPADDRx** 和存储器地址寄存器 **DMA_CHMADDRx** 也被重新加载为初始基地址。

配置方法如下：

- 配置寄存器 **DMA_CHCFGx** 的 **CIRMODE** 位置 1 开启循环模式；
- 此模式用来处理连续的外设请求，当数据传输的数目变成 0，将会自动恢复成初始值，持续进行 **DMA** 操作，直到 **CIRMODE** 位清 0 退出循环模式。

9.4.2.5 DMA 请求优先级设置

仲裁器

发生多个 DMA 通道请求时，需要用到仲裁器来管理先后响应的顺序。管理分两个阶段：第一阶段软件阶段分为最高、高、中等和低四个优先级；第二阶段硬件阶段，在软件优先级相同的情况下，通道编号越低优先级越高。

9.4.2.6 传输方向

支持三种方向：存储器到存储器、存储器到外设、外设到存储器。

如果对存储器执行的是写操作（目标地址），存储器包括内部 SRAM 与 NORFLASH；如果对存储器执行的是读操作（源地址），地址包括内部 FLASH、内部 SRAM。

“存储器到存储器”的配置举例如下：

- 配置寄存器 DMA_CHCFGx 的 M2MMODE 位启动存储器到存储器模式；
- 此模式下的 DMA 操作是在没有外设请求下进行的，配置寄存器 DMA_CHCFGx 的 CHEN 位置 1 通道开启后开始传输数据，直到传输数量寄存器 DMA_CHNDATAx 变为 0，传输结束。

9.4.3 中断

每一个 DMA 通道都有三种类型的中断事件，分别是：传输过半（HT）、传输完成（TC）、传输错误（TE）。

- （1）传输过半的中断事件标志位为 HTFLG，中断使能控制位为 HTINTEN
- （2）传输完成的中断事件标志位为 TCFLG，中断使能控制位为 TCINTEN
- （3）传输错误的中断事件标志位为 TERRFLG，中断使能控制位为 TERRINTEN

9.5 寄存器地址映射

表格 32 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
DMA_INTSTS	DMA 中断状态寄存器	0x00
DMA_INTFCLR	DMA 中断标志复位寄存器	0x04
DMA_CHCFGx	DMA 通道 x 配置寄存器	0x08+0x14 x
DMA_CHNDATAx	DMA 通道 x 传输数量寄存器	0x0C+0x14 x
DMA_CHPADDRx	DMA 通道 x 外设地址寄存器	0x10+0x14 x
DMA_CHMADDRx	DMA 通道 x 存储器地址寄存器	0x14+0x14 x

9.6 寄存器功能描述

9.6.1 DMA 中断状态寄存器 (DMA_INTSTS)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
24,20,16, 12,8,4,0	GINTFLGx	R	通道 x 发生全局中断标志 (x=1...7) (Channel x Global Interrupt Occur Flag) 表示在通道上是否产生 TC、HT 或 TE 中断; 这些位由硬件置 1, 在 DMA_INTFCLR 的对应位上写 1 清 0。 0: 没有产生 1: 产生
25,21,17, 13,9,5,1	TCFLGx	R	通道 x 的全部传输完成标志 (x=1..7) (Channel x All Transfer Complete Flag) 表示在通道上是否产生传输完成中断(TC); 这些位由硬件置 1, 在 DMA_INTFCLR 的对应位上写 1 清 0。 0: 未完成 1: 已完成
26,22,18, 14,10,6,2	HTFLGx	R	通道 x 的一半传输完成标志 (x=1..7) (Channel x Half Transfer Complete Flag) 表示在通道上是否产生半传输中断(HT); 这些位由硬件置 1, 在 DMA_INTFCLR 的对应位上写 1 清 0。 0: 没有产生 1: 产生
27,23,19, 15,11,7,3	TERRFLGx	R	通道 x 发生传输错误标志 (x=1..7) (Channel x Transfer Error Occur Flag) 表示在通道上是否产生传输错误中断(TE); 这些位由硬件置 1, 在 DMA_INTFCLR 的对应位上写 1 清 0。 0: 没有产生 1: 产生
31:28	保留		

9.6.2 DMA 中断标志清除寄存器 (DMA_INTFCLR)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
24,20,16,12, 8,4,0	GINTCLRx	R/W	清除通道 x 发生全局中断标志(x=1..7)(Channel x Global Interrupt Occur Flag Clear) 清除中断状态寄存器中对应的 GINTFLG、TCFLG、HTFLG 和 TERRFLG 标志。 0: 无效 1: 清除 GINTFLG 标志
25,21, 17,13, 9,5,1	TCCLRx	R/W	清除通道 x 全部传输完成标志 (x=1...7) (Channel x Transfer Complete Clear) 清除中断状态寄存器中对应的 TCFLG 标志。 0: 无效 1: 清除 TCFLG 标志

位/域	名称	R/W	描述
26,22 18,14, 10,6,2	HTCLR _x	R/W	清除通道 x 一半传输完成标志 ($x=1..7$) (Channel x Half Transfer Complete Clear) 清除中断状态寄存器中对应的 HTFLG 标志。 0: 无效 1: 清除 HTFLG 标志
27,23, 19,15, 11,7,3	TERRCLR _x	R/W	清除通道 x 发生传输错误标志 ($x=1..7$) (Channel x Transfer Error Occur Clear) 清除中断状态寄存器中对应的 TERRFLG 标志。 0: 无效 1: 清除 TERRFLG 标志
31:28	保留		

9.6.3 DMA 通道 x 配置寄存器 (DMA_CHCFG _{x}) ($x=1..7$)

偏移地址: $0x08+0x14 \times (\text{通道编号}-1)$

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CHEN	R/W	使能 DMA 通道 (DMA Channel Enable) 0: 禁止 1: 使能
1	TCINTEN	R/W	使能全部传输完成中断 (All Transfer Complete Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
2	HTINTEN	R/W	使能一半传输完成中断 (Half Transfer Complete Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
3	TERRINTEN	R/W	使能传输错误发生中断 (Transfer Error Occur Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
4	DIRCFG	R/W	配置数据传输方向 (Data Transfer Direction Configure) 0: 从外设读至存储器 1: 从存储器读至外设
5	CIRMODE	R/W	使能循环模式 (Circular Mode Enable) 0: 禁止 1: 使能
6	PERIMODE	R/W	使能外设地址增量模式 (Peripheral Address Increment Mode Enable) 0: 禁止 1: 使能
7	MIMODE	R/W	使能存储器地址增量模式 (Memory Address Increment Mode Enable) 0: 禁止 1: 使能
9:8	PERSIZE	R/W	配置外设数据宽度 (Peripheral Data Size Configure) 00: 8 位 01: 16 位

位/域	名称	R/W	描述
			10: 32 位 11: 保留 注意: 用户在使用 I2C3 时不能配置成 00。
11:10	MEMSIZE	R/W	配置存储器数据宽度 (Memory Data Size Configure) 00: 8 位 01: 16 位 10: 32 位 11: 保留 注意: 用户在使用 I2C3 时不能配置成 00。
13:12	CHPL	R/W	配置通道优先级 (Channel Priority Level Configure) 00: 低 01: 中 10: 高 11: 最高
14	M2MMODE	R/W	使能存储器到存储器模式 (Memory to Memory Mode Enable) 0: 禁止 1: 使能
31:15	保留		

9.6.4 DMA 通道 x 传输数量寄存器 (DMA_CHNDATAx) (x=1...7)

偏移地址: 0x0C+0x14 x (通道编号-1)

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	NDATAT	R/W	设置数据传输数量 (Number of Data to Transfer Setup) 该寄存器指示要被传输的字节数目, 数据传输数量范围为 0 至 65535。 此寄存器只能在通道不工作时写入; 一旦通道被启用该寄存器变为只读, 指示剩余的要被传输的字节数目。 寄存器在每次 DMA 传输后递减; 数据传输完成, 寄存器变为 0 或者当该通道配置为自动重新加载模式时被自动重新加载为之前配置的数值; 若该寄存器为 0, 无论通道是否开启, 都不会发生任何数据传输。
31:16	保留		

9.6.5 DMA 通道 x 外设地址寄存器 (DMA_CHPADDRx) (x=1...7)

偏移地址: 0x10+0x14 x (通道编号-1)

复位值: 0x0000 0000

当开启通道 (DMA_CHCFGx 的 CHEN=1) 时不能写该寄存器。

位/域	名称	R/W	描述
31:0	PERADDR	R/W	设置外设基地址 (Peripheral Basic Address Setup) 当 PERSIZE='01' (16 位), 不使用 PERADDR[0]位, 进行传输时会自动与 16 位地址对齐。 当 PERSIZE='10' (32 位), 不使用 PERADDR[1:0]位, 进行传输时会自动与 32 位地址对齐。

9.6.6 DMA 通道 x 存储器地址寄存器 (DMA_CHMADDRx) (x=1...7)

偏移地址: 0x14+0x14 x (通道编号-1)

复位值：0x0000 0000

当开启通道（DMA_CHCFGx 的 CHEN=1）时不能写该寄存器。

位/域	名称	R/W	描述
31:0	MEMADDR	R/W	设置存储器基地址（Memory Basic Address Setup） 当 MEMSIZE='01'（16 位），不使用 MEMADDR[0]位，进行传输时会自动与 16 位地址对齐。 当 MEMSIZE='10'（32 位），不使用 MEMADDR[1:0]位，进行传输时会自动与 32 位地址对齐。

10 调试 MCU (DBGMCU)

10.1 术语全称、缩写描述

表格 33 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
帧时钟	Frame Clock	FCLK
串行/JTAG 调试端口	Serial Wire/JTAG Debug Port	SWJ-DP

10.2 简介

APM32F402xB 微控制器系列使用 Arm® Cortex®-M4F 内核，Arm® Cortex®-M4F 内核内含硬件调试模块，支持复杂的调试操作。在调试时该模块可以使运行的内核在断点时停下来，达到查询内核内部状态和系统外部状态的效果，并且在查询完成后恢复内核与外设的运行，继续执行程序。

支持两种调试接口：

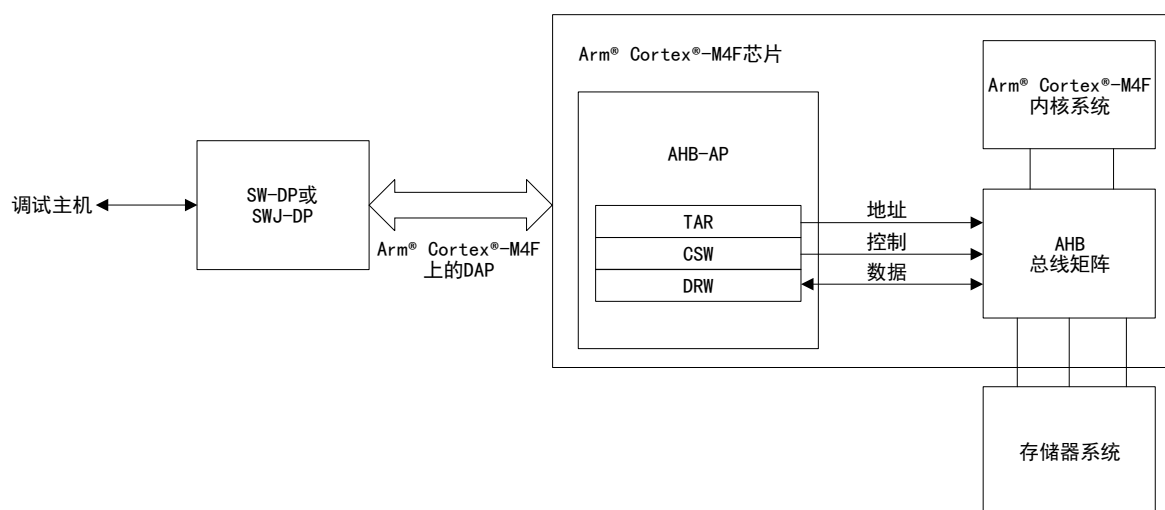
- 串行接口
- JTAG 调试接口

注意：Arm® Cortex®-M4F 内核内含的硬件调试模块是 Arm CoreSight 开发工具集的子集。更多 Arm® Cortex®-M4F 内核的调试功能信息，请参考 Cortex®-M4F 技术参考手册（TRM）和 CoreSight 开发工具集 TRM。

10.3 主要特征

- (1) 可代替内核访问 AHB 总线矩阵
- (2) 灵活的调试引脚分配
- (3) MCU 调试盒(支持低电源模式，控制外设时钟等)

图 15 APM32F402xB 级别和 Arm® Cortex®-M4F 级别的调试框图



10.4 功能描述

10.4.1 调试引脚功能配置

- (1) 实现芯片的在线编程和调试
- (2) 利用 KEIL/IAR 等软件实现在线调试及下载
- (3) 灵活实现离线编程器的制作

表格 34 引脚功能配置

配置为调试专用的引脚	SWJ 接口的 I/O 口分配				
	PA13/ JTMS/ SWDIO	PA14/ JTCK/ SWCLK	PA15/ JTDI	PB3/ JTDO	PB4/ JNTRST
禁止	释放				
JTAG-DP 接口和 SW-DP 接口都禁止					
JTAG-DP 接口禁止，SW-DP 接口允许	专用	专用	释放		
所有的 SWJ 引脚 (JTAG-DP+SW-DP) 除了 JNTRST 引脚	专用	专用	专用	专用	释放
所有的 SWJ 引脚 (JTAG-DP+SW-DP) 复位状态	专用	专用	专用	专用	专用

注意：对于一些运行模式下不能测试到的项目可以详细观察测试

10.4.2 ID 编码

10.4.2.1 微控制器设备 ID 编码

APM32F 微控制器系列内含一个 MCU ID 编码。使用 JTAG 或 SW 调试口或用户

代码都可以进行访问。

10.4.2.2 边界扫描 TAP

JTAG ID 编码

APM32F 微控制器系列的边界扫描 TAP 集成了 JTAG ID 编码，对于 APM32F402xB 系列产品，其 JTAG ID 编码是 0x00120B47。

10.4.2.3 Arm® Cortex®-M4F TAP

Arm® Cortex®-M4F 的 TAP 有一个 JTAG ID 编码，编码是 0x4BA00477。

10.4.2.4 Arm® Cortex®-M4F JEDEC-106 ID 代码

Arm® Cortex®-M4F 有一个 JEDEC-106 ID 编码。它位于映射到内部 PPB 总线地址为 0xE00FF000 的 4KB ROM 表中。

10.5 寄存器地址映射

表格 35 寄存器地址映射

寄存器名	描述	地址
DBGMCU_IDCODE	设备 ID 寄存器	0xE004 2000
DBGMCU_CFG	调试 MCU 配置寄存器	0xE004 2004

10.6 寄存器功能描述

10.6.1 设备 ID 寄存器 (DBGMCU_IDCODE)

地址：0xE004 2000

只支持 32 位访问

复位值：0xFFFF XXXX，X=未定义位

位/域	名称	R/W	描述
11:0	EQR	R	设备识别 (Equipment Recognition) 对于 APM32F40x 微控制器系列： APM32F402xB 系列产品：0x012 调试器/编程工具通过 EQR[11:0]来识别芯片。
15:12	保留		
31:16	WVR	R	晶圆版本识别 (Wafer Version Recognition) 对于 APM32F40x 微控制器系列： APM32F402xB 系列产品：0x001D 该域标识晶圆信息。

10.6.2 调试 MCU 配置寄存器 (DBGMCU_CFG)

此寄存器可以在调试状态下配置 MCU。包括支持定时器和看门狗的计数器、低功耗模式、CAN 通信和分配跟踪引脚。

地址：0xE004 2004

只支持 32 位访问

复位值：0x0000 0000（不受系统复位影响，仅上电复位）

位/域	名称	R/W	描述
0	SLEEP_CLK_STS	R/W	调试睡眠模式时，配置时钟状态（Configure clock status when MCU is debugged in sleep mode） 0: FCLK 开，HCLK 关 1: FCLK 开，HCLK 开，由系统时钟提供
1	STOP_CLK_STS	R/W	调试停机模式时，配置时钟状态（Configure clock status when MCU is debugged in stop mode） 0: FCLK 关，HCLK 关 1: FCLK 开，HCLK 开，由 HSICLK 提供
2	STANDBY_CLK_STS	R/W	调试待机模式时，配置时钟状态（Configure clock status when MCU is debugged in standby mode） 0: FCLK 关，HCLK 关 1: FCLK 开，HCLK 开，由 HSICLK 提供
4:3	保留		
5	TRACE_IOEN	R/W	使能跟踪调试引脚（Trace Debug Pin Enable） 0: 禁止跟踪调试引脚 1: 使能跟踪调试引脚
7:6	TRACE_MODE	R/W	配置跟踪调试引脚模式（Trace Debug Pin Mode Configure） 仅当 TRACE_IOEN=1 时，可配置跟踪调试引脚模式： 00: 异步模式 01~11: 无效
8	IWDT_STS	R/W	内核停止时，配置独立看门狗的工作状态（Configure Independent Watchdog Work Status When Core Is in Halted） 0: 正常工作 1: 停止工作
9	WWDT_STS	R/W	内核停止时，配置窗口看门狗的工作状态（Configure Window Watchdog Work Status When Core Is in Halted） 0: 正常工作 1: 停止工作
13:10	TMRx_STS	R/W	内核停止时，配置定时器 x(x=1...4)的工作状态（Configure Timer Work Status When Core Is in Halted） 0: 正常工作 1: 停止工作
14	CAN1_STS	R/W	内核停止时，配置 CAN1 的工作状态（Configure CAN1 Work Status When Core Is in Halted） 0: 正常工作 1: 冻结 CAN1 的接收寄存器
15	I2C1_SMBUS_TIMEOUT_STS	R/W	内核停止时，配置 I2C1_SMBUS_TIMEOUT 的工作状态（Configure I2C1_SMBUS_TIMEOUT Work Status When Core Is in Halted） 0: 正常工作 1: 冻结 SMBUS 的超时模式
16	保留		

位/域	名称	R/W	描述
20:17	TMR5_STS	R/W	内核停止时，配置定时器 5 的工作状态（Configure Timer Work Status When Core Is in Halted） 0：内核停止时也可以向相关定时器的计数器提供时钟，定时器输出工作正常 1：内核停止时不向相关定时器的计数器提供时钟且禁止定时器输出
19:18	保留		
20	TMR8_STS	R/W	内核停止时，配置定时器 8 的工作状态（Configure Timer Work Status When Core Is in Halted） 0：内核停止时也可以向相关定时器的计数器提供时钟，定时器输出工作正常 1：内核停止时不向相关定时器的计数器提供时钟且禁止定时器输出
21	CAN2_STS	R/W	内核停止时，配置 CAN2 的工作状态（Configure CAN2 Work Status When Core Is in Halted） 0：正常工作 1：冻结 CAN2 的接收寄存器
31:22	保留		

11 通用输入/输出引脚（GPIO）

11.1 术语全称、缩写描述

表格 36 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
P 通道金属氧化物半导体	P-channel Metal Oxide Semiconductor	P-MOS
N 通道金属氧化物半导体	N-channel Metal Oxide Semiconductor	N-MOS

11.2 主要特征

GPIO 端口可以通过 32 位的配置寄存器（GPIOx_CFGLOW/GPIOx_CFGHIG）和两个 32 位的数据寄存器 GPIOx_IDATA/GPIOx_ODATA）配置以下功能：

- （1） 输入模式
 - 模拟输入
 - 浮空输入
 - 上拉输入
 - 下拉输入
- （2） 输出模式
 - 推挽输出
 - 开漏输出
 - 可配置最大输出速率
- （3） 复用模式
 - 推挽复用功能
 - 开漏复用功能
- （4） GPIO 都可以作为外部中断/唤醒线
- （5） 支持锁定 I/O 配置功能

11.3 结构框图

图 16 GPIO 结构框图

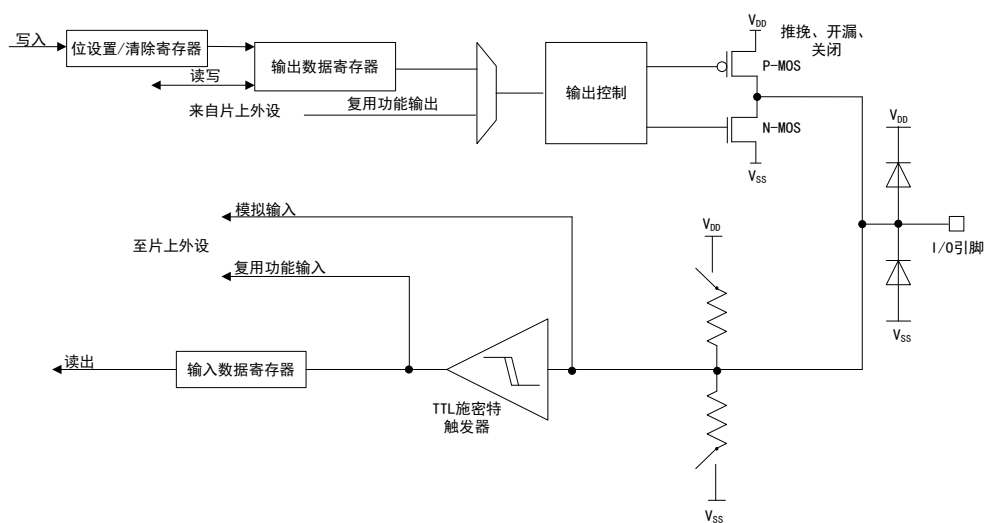


图 17 复位 IO 结构框图

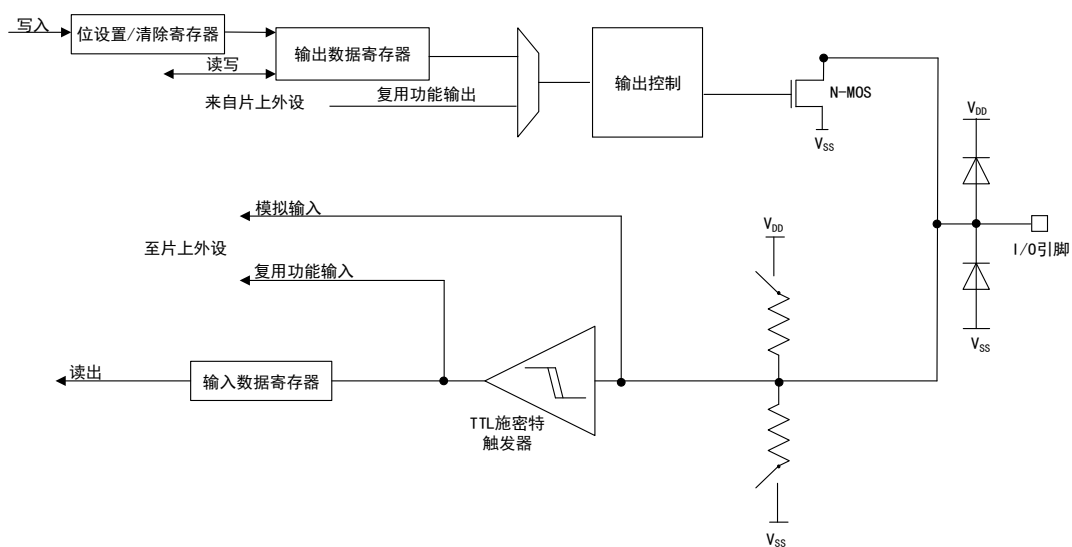
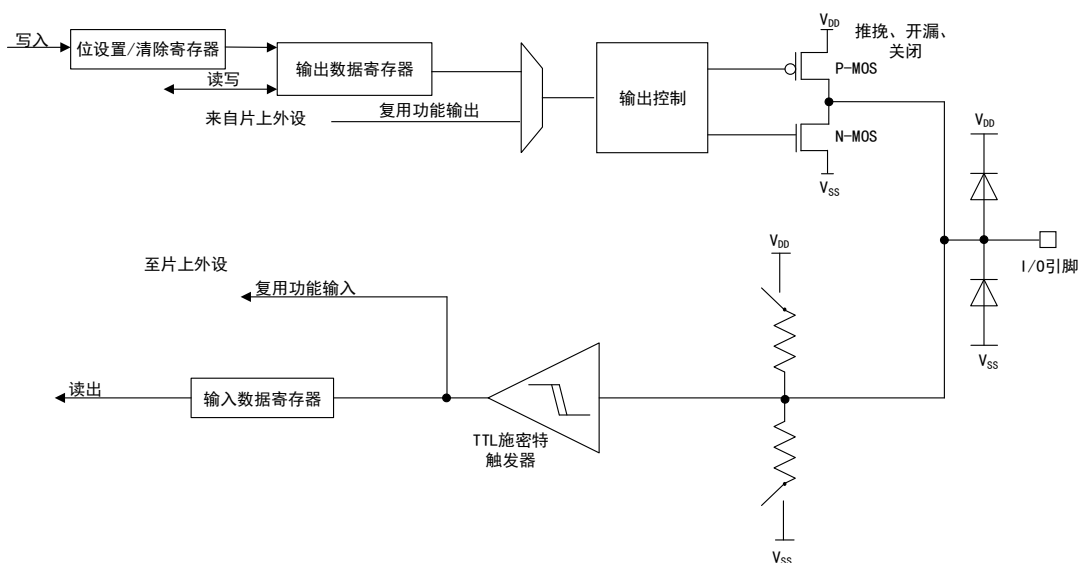


图 18 5 伏兼容 GPIO 结构框图



11.4 功能描述

GPIO 的每个引脚都可以通过软件配置上拉、下拉、浮空和模拟输入，或者推挽/开漏输出输入模式以及复用功能。所有的 GPIO 接口都具有外部中断能力。

11.4.1 复位期间和刚复位后的 IO 状态

GPIO 在复位期间和刚复位后，复用功能未开启，I/O 端口将会被配置为浮空输入模式，此情况下输入模式禁用上拉/下拉电阻。复位后 JTAG 引脚被置于输入上拉或下拉模式，具体配置如下：

- PA15: JTDI 置于上拉模式
- PA14: JTCK 置于下拉模式
- PA13: JTMS 置于上拉模式
- PB4: JNTRST 置于上拉模式

11.4.2 输入模式

在输入模式中可以设置为上拉、下拉、浮空和模拟输入。

当 GPIO 配置为输入模式时，所有的 GPIO 引脚内部都有一个内部弱上拉和弱下拉电阻，它们可以被激活也可以被断开。

上拉、下拉、浮空模式

在（上拉、下拉、浮空）输入模式中

- 施密特触发器打开
- 禁止输出缓冲器
- 根据输入配置的不同，连接弱上拉和下拉电阻
- 输入数据寄存器 GPIOx_IDATA 在每个 APB2 时钟周期捕捉 I/O 引脚上的数据

- 通过输入数据寄存器 `GPIOx_IDATA` 读取 I/O 状态

浮空输入模式的初始电平状态不确定，且易受外界干扰；连接设备时，由外部的输入电平决定（阻抗非常高的除外）。

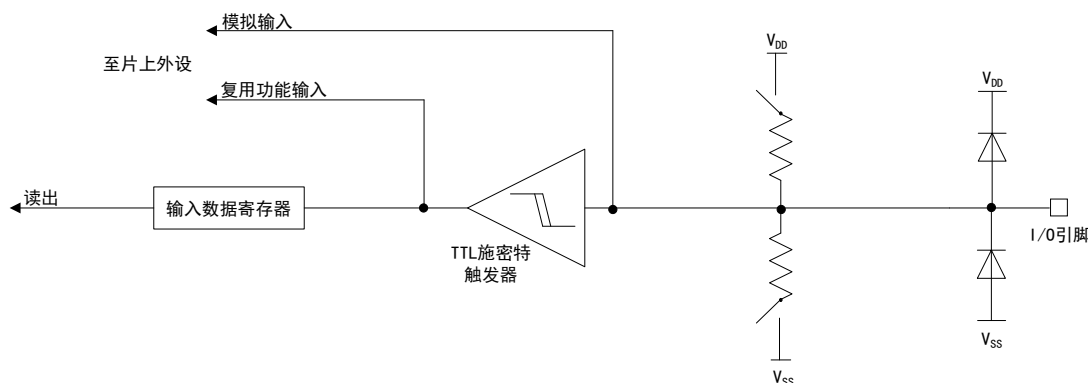
上拉/下拉输入模式的初始电平状态，如果是上拉则为高电平，如果为下拉则为低电平；连接设备时，由外部的输入电平及负载阻抗决定。

模拟输入模式

在模拟输入模式中

- 禁止输出缓冲器
- 禁止施密特触发器输入，施密特触发器的输出值强置为 0
- 禁用弱上拉和下拉电阻
- 端口输入状态寄存器的值为 0

图 19 输入模式结构



11.4.3 输出模式

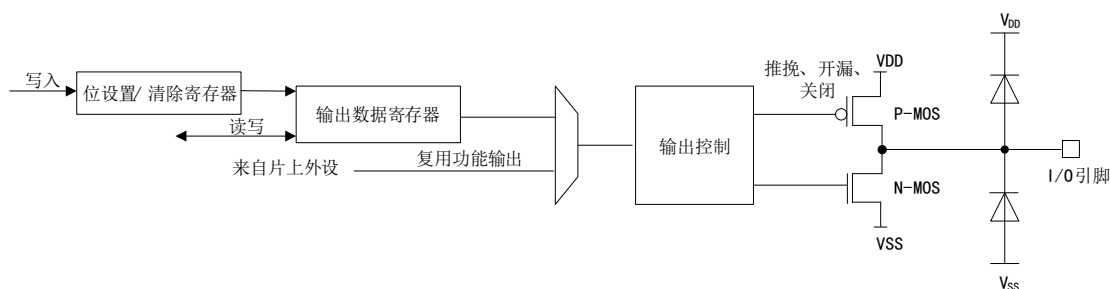
在输出模式中可以设置为推挽输出和开漏输出。

当 GPIO 配置为输出引脚时，可以配置端口的输出速度和选择输出驱动模式（推挽/开漏）。

在输出模式中

- 施密特触发器打开
- 激活输出缓冲器
- 禁止弱上拉和下拉电阻
- 推挽模式：
 - 双 MOS 管以轮流方式工作，输出数据寄存器可控制 I/O 输出高低电平
 - 通过输出数据寄存器 `GPIOx_ODATA` 读取最后写入的值
- 开漏模式：
 - 只有 N-MOS 管工作，输出数据寄存器可控制 I/O 输出高阻态或低电平
 - 通过输入数据寄存器 `GPIOx_IDATA` 读取 I/O 的实际状态

图 20 输出模式 I/O 结构



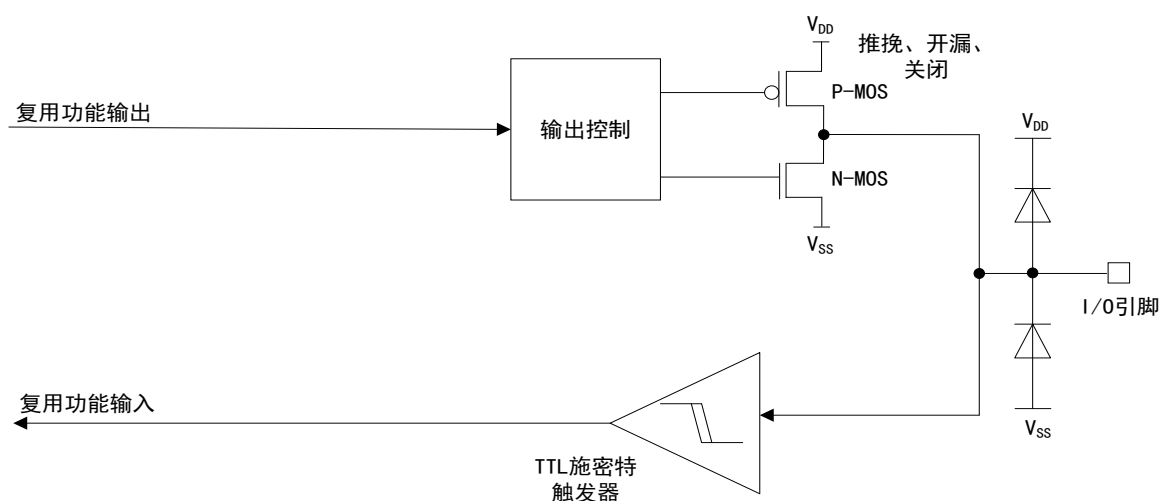
11.4.4 复用模式

在复用模式中可以设置为推挽复用和开漏复用

在推挽/开漏复用模式中

- 打开输出缓冲器
- 由外设驱动输出缓冲器
- 激活施密特触发输入
- 禁止弱上拉和下拉电阻
- I/O 引脚上的数据在每个 APB2 时钟周期采样并存入端口输入状态寄存器
- 开漏模式中，通过输入数据寄存器 GPIOx_IDATA 可以读取 I/O 的实际状态
- 推挽模式中，通过输出数据寄存器 GPIOx_ODATA 读取最后写入的值

图 21 复用模式 I/O 结构



11.4.5 外部中断/唤醒线

所有的 GPIO 端口都有外部中断功能，如果要使用外部中断线，端口必须要配置成输入模式。

11.4.6 位设置和位清除

在对 GPIOx_IDATA 的一些位进行编程时，软件不需要禁止中断。（可以通过对 GPIOx_BSC 和 BSC 寄存器中想要更改的位置 1 实现在 APB2 写操作中，只更

改一个或者多个位的功能。

11.4.7 GPIO 锁定功能

锁定功能可以用在电源驱动模块。GPIO 的锁定机制可以保护 I/O 端口的配置。通过配置锁定寄存器（GPIOx_LOCK）可以锁定 I/O 的配置，当一个端口位执行了锁定程序，到下一次复位之前，将不能再修改端口位的配置。

11.5 寄存器地址映射

表格 37 GPIO 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
GPIOx_CFGLOW	端口配置低 8 位寄存器	0x00
GPIOx_CFGHIG	端口配置高 8 位寄存器	0x04
GPIOx_IDATA	端口输入数据寄存器	0x08
GPIOx_ODATA	端口输出数据寄存器	0x0C
GPIOx_BSC	端口位设置/清除寄存器	0x10
GPIOx_BC	端口位清除寄存器	0x14
GPIOx_LOCK	端口配置锁定寄存器	0x18

11.6 寄存器功能描述

必须以字（32 位）的方式操作这些外设寄存器。

11.6.1 低 8 位端口配置寄存器（GPIOx_CFGLOW）（x=A...D）

偏移地址：0x00

复位值：0x4444 4444

位/域	名称	R/W	描述
29:28, 25:24 21:20, 17:16 13:12, 9:8 5:4 1:0	MODEy[1:0]	R/W	配置端口 x 模式（y=0...7）（Port x mode Configure） 00: 输入模式（复位后的状态） 01: 输出模式，最大输出速度是 10MHz 10: 输出模式，最大输出速度是 2MHz 11: 输出模式，最大输出速度是 50MHz 最大输出速度的定义见数据手册。
31:30, 27:26 23:22, 19:18 15:14 11:10 7:6 3:2	CFGy[1:0]	R/W	配置端口 x 功能（y=0...7）（Port x Function Configure） 软件通过这些位配置相应的 I/O 端口。 在输入模式（MODE[1:0]=00）时 00: 模拟输入模式 01: 浮空输入模式（复位后的状态） 10: 上拉/下拉输入模式 11: 保留 在输出模式（MODE[1:0]>00） 00: 通用推挽输出模式 01: 通用开漏输出模式

位/域	名称	R/W	描述
			10: 复用功能推挽输出模式 11: 复用功能开漏输出模式

11.6.2 高 8 位端口配置寄存器 (GPIOx_CFGHIG) (x=A...D)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x4444 4444

位/域	名称	R/W	描述
29:28 25:24 21:20 17:16 13:12 9:8 5:4 1:0	MODEy[1:0]	R/W	配置端口 x 模式 (y=8...15) (Port x mode Configure) 软件通过这些位配置相应的 I/O 端口。 00: 输入模式 (复位后的状态) 01: 输出模式, 最大输出速度是 10MHz 10: 输出模式, 最大输出速度是 2MHz 11: 输出模式, 最大输出速度是 50MHz 最大输出速度的定义见数据手册。
31:30 27:26 23:22 19:18 15:14 11:10 7:6 3:2	CFGy[1:0]	R/W	配置端口 x 功能 (y=8...15) (Port x Function Configure) 软件通过这些位配置相应的 I/O 端口。 在输入模式 (MODE[1:0]=00) 00: 模拟输入模式 01: 浮空输入模式 (复位后的状态) 10: 上拉/下拉输入模式 11: 保留 在输出模式 (MODE[1:0]>00) 00: 通用推挽输出模式 01: 通用开漏输出模式 10: 复用功能推挽输出模式 11: 复用功能开漏输出模式

11.6.3 端口输入数据寄存器 (GPIOx_IDATA) (x=A...D)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000 XXXX

位/域	名称	R/W	描述
15:0	IDATAy	R	端口输入数据 (y=0...15) (Port input data) 这些位为只读并只能以字的形式读出, 读出的值为对应 I/O 口的状态。 0: 输入信号为低 1: 输入信号为高
31:16			保留

11.6.4 端口输出数据寄存器 (GPIOx_ODATA) (x=A...D)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	ODATAy	R/W	端口输出数据 (y=0...15) (Port output data) 这些位可读可写并只能以字的形式操作。 0: 输出低电平 1: 输出高电平 注: 对 GPIOx_BSC (x=A...D), 可以分别地对各个 ODATAy 位进行独立的设置/清除。
31:16	保留		

11.6.5 端口位设置/清除寄存器 (GPIOx_BSC) (x=A...D)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	BSy	W	设置端口 x 的位 y (y=0...15) (Port x Set bit y) 这些位用来影响对应的 ODATAy 位。 0: 不产生影响 1: 设置对应的 ODATAy 位为 1 这些位只能进行写操作, 并且只能以字的形式操作。
31:16	BCy	W	清除端口 x 的位 y (y=0...15) (Port x Clear bit y) 这些位用来影响对应的 ODATAy 位。 0: 不产生影响 1: 对应的 ODATAy 位清 0 注: 如果同时设置了 BSy 和 BCy 的对应位, BSy 位起作用。 这些位只能进行写操作, 并且只能以字的形式操作。

11.6.6 端口位清除寄存器 (GPIOx_BC) (x=A...D)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	BCy	W	清除端口 x 的位 y (y=0...15) (Port x Clear bit y) 这些位用来影响对应的 ODATAy 位。 0: 不产生影响 1: 对应的 ODATAy 位清 0 这些位只能进行写操作, 并且只能以字的形式操作。
31:16	保留		

11.6.7 端口配置锁定寄存器 (GPIOx_LOCK) (x=A...D)

该寄存器保护 GPIO 的配置在程序运行期间误修改; 若再次修改 GPIO 配置, 需要等系统复位后才可以修改。配置 GPIO 配置时, 需要对该寄存器致写入指定序列才能启动 GPIO 锁定功能。

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	LOCKy	R/W	配置端口 x 引脚 y 的锁位 (y=0...15) (Port x Pin y Lock bit y Configure) 这些位决定端口的配置是否锁定。 0: 不锁定端口 x 引脚 y 的配置 1: 锁定端口 x 引脚 y 的配置 这些位可以进行读写操作, 但是只能在 LOCKKEY=0 时写入。
16	LOCKKEY	R/W	锁键值 (Lock key Value) 该位决定端口配置锁键位是否被激活 0: 未激活 1: 被激活, 下次系统复位前 GPIOx_LOCK 寄存器被锁住 该位可随时读出, 它只可通过锁键写入序列修改 锁键的写入序列: 写 1 写 0 写 1 读 0 读 1 (最后一个读可省略, 但可以用来确认锁键已被激活。) 注: 锁键值序列中, LOCKy 的值不能改变, 出现的任何错误 (序列错误、读错误) 都无法激活锁定保护。
31:17	保留		

12 复用功能输入输出引脚（AFIO）

12.1 简介

I/O 端口除了实现通用的输入输出功能外，还能实现作为多种外设功能的接口，为了充分利用产品的外设 I/O 引脚，产品支持复用功能。既可以在同一个引脚实现多个功能（同一时刻只能实现一个功能），也可以将某一功能重映射至其它 I/O 上（原来支持的功能不再支持）。

12.2 功能描述

12.2.1 I/O 引脚的复用功能

为了充分利用产品的外设 I/O 引脚，可以把一些复用功能重新映射到其他空闲引脚上，以达到引脚资源的利用最大化。

表格 38 复用功能相应端口配置

复用功能	对端口位配置寄存器进行配置
复用输入功能	配置成输入模式，且输入引脚必须由外部驱动
复用输出功能	配置成复用功能输出模式
双向复用功能	配置成复用功能输出功能，输入驱动器被配置成浮空输入模式

注意：

- （1）通过 GPIO 控制器编程，用软件模拟复用功能输入引脚，此时端口被设置为复用功能输出模式，引脚通过 GPIO 控制器由软件驱动。
- （2）对于复用功能输出时，引脚和输出寄存器断开，并和片上外设的输出信号连接，如果连接后外设并没有被激活，那么该引脚的输出将不确定。

12.2.1.1 输入模式配置

在 I/O 端口被用作复用功能输入模式时，除了弱上拉和下拉电阻被禁止，端口配置与通用输入功能时一样。

相应模式配置详情请见 GPIO 中的对应章节。

12.2.1.2 输出模式配置

在 I/O 端口被用作复用功能输出模式（推挽或开漏）时，与通用输出功能一样，在输出模式中可以设置为推挽输出和开漏输出，但此时的输出缓冲器是由内置外设的信号驱动的。

相应模式配置详情请见 GPIO 中的对应章节。

注意：当软件模拟复用功能输入引脚时，I/O 端口应该被配置为复用功能输出模式。

12.2.1.3 双向复用功能配置

使用双向复用功能时，I/O 端口必须配置为复用功能输出模式（推挽或开漏），而

输入驱动器需被配置为浮空输入模式。

相应模式配置详情请见 GPIO 中的对应章节。

12.2.2 外设引脚配置

此时由于外设引脚可能会有不同的功能，所以引脚的 I/O 端口配置不同。

表格 39 TMR 的引脚配置

TMR 引脚	配置	I/O 端口配置
TMR1/8_CHx	输入捕获通道 x	浮空输入
	输出比较通道 x	推挽复用输出
TMR1/8_CHxN	互补输出通道 x	推挽复用输出
TMR1/8_BKIN	刹车输入	浮空输入
TMR1/8_ETR	外部触发时钟输入	浮空输出
TMR2/3/4/5_CHx	输入捕获通道 x	浮空输入
	输出比较通道 x	推挽复用输出
TMR2/3/4/5_ETR	外部触发时钟输入	浮空输入

表格 40 USART 的引脚配置

USRAT 引脚	配置	I/O 端口配置
USRATx_TX	全双工模式	推挽复用输出
	半双工同步模式	推挽复用输出
USARTx_RX	全双工模式	浮空输入或带上拉输入
	半双工同步模式	未用，可作为 GPIO
USARTx_CK	同步模式	推挽复用输出
USARTx_RTS	硬件流控制	推挽复用输出
USARTx_CTS	硬件流控制	浮空输入或带上拉输入

表格 41 SPI 的引脚配置

SPI 引脚	配置	I/O 端口配置
SPIx_SCK	主模式	推挽复用输出
	从模式	浮空输入
SPIx_MOSI	全双工模式/主模式	推挽复用输出
	全双工模式/从模式	浮空输入或带上拉输入
	简单的双向数据线/主模式	推挽复用输出
	简单的双向数据线/从模式	未用，可作为 GPIO
SPIx_MISO	全双工模式/主模式	浮空输入或带上拉输入
	全双工模式/从模式	推挽复用输出

SPI 引脚	配置	I/O 端口配置
	简单的双向数据线/主模式	未用，可用作 GPIO
	简单的双向数据线/从模式	推挽复用输出
SPIx_NSS	硬件主/从模式	浮空输入或带上拉输入或带下拉输入
	硬件主模式/NSS 输出使能	推挽复用输出
	软件模式	未用，可作为 GPIO

表格 42 I2S 的引脚配置

I2S 引脚	配置	I/O 端口配置
I2Sx_WS	主模式	推挽复用输出
	从模式	浮空输入
I2Sx_CK	主模式	推挽复用输出
	从模式	浮空输入
I2Sx_SD	发送器	推挽复用输出
	接收器	浮空输入或带上拉输入或带下拉输入
I2Sx_MCK	主模式	推挽复用输出
	从模式	未用，可作为 GPIO

表格 43 I2C 的引脚配置

I2C 引脚	配置	I/O 端口配置
I2Cx_SCL	I2C 时钟	开漏复用输出
I2Cx_SDA	I2C 数据	开漏复用输出

表格 44 BxCAN 的引脚配置

CAN 引脚	I/O 端口配置
CAN_TX	推挽复用输出
CAN_RX	浮空输入或带上拉输入

表格 45 USB OTGFS 的引脚配置

USB OTGFS 引脚	配置	I/O 端口配置
OTG_FS_SOF	主模式/从模式/OTG	如果使用此引脚，则为推挽复用输出
OTG_FS_VBUS	主模式/从模式/OTG	浮空输入
OTG_FS_ID	主模式/从模式	如果软件配置为强制主机模式(OTG_FS_GUSBCFG 寄

USB OTGFS 引脚	配置	I/O 端口配置
		寄存器的 FHMODE 位), 则不需要此引脚
	OTG	上拉输入
OTG_FS_DM	主模式/从模式/OTG	由 USB 断电自动控制
OTG_FS_DP	主模式/从模式/OTG	由 USB 断电自动控制

表格 46 ADC 的引脚配置

ADC 引脚	I/O 端口配置
ADC	模拟输入

12.2.3 重映射功能配置

一般来说, 系统复位之后, 引脚会被赋予一个默认的功能, 此时如果用户需要复用引脚的其他功能, 只要使能该外设, 就可以激活复用功能。但有些外设的功能除了需要使能, 还需要软件编程把信号映射至端口, 即分配引脚地址, 才可以在引脚使用该外设功能。

引脚的复用功能和重映射地址表见数据手册。

12.2.3.1 OSC32_IN (OUT) 引脚配置为 GPIO

在没有进入待机模式或不由 V_{DD} 供电的情况下, 当 LSECLK 振荡器关闭时, 其引脚 OSC32_IN/OSC32_OUT 可以用作通用 I/O 口 PC14/PC15, 即 LSECLK 功能优先于通用 I/O 功能。

12.2.3.2 OSC_IN (OUT) 引脚配置为 GPIO

在少于 100 脚的封装产品中, 用户可以通过设置 AFIO_REMAP1/2 (复用重映射和调试 I/O 配置寄存器), 实现用作通用 I/O 的 PD0/PD1 重映射至外部振荡器引脚 OSC_IN/OSC_OUT 引脚。此时, PD0 和 PD1 不能用来产生外部中断时间。

12.3 寄存器地址映射

表格 47 AFIO 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
AFIO_EVCTRL	事件控制寄存器	0x00
AFIO_REMAP1	复用重映射配置寄存器 1	0x04
AFIO_EINTSEL1	外部中断配置寄存器 1	0x08
AFIO_EINTSEL2	外部中断配置寄存器 2	0x0C
AFIO_EINTSEL3	外部中断配置寄存器 3	0x10
AFIO_EINTSEL4	外部中断配置寄存器 4	0x14

12.4 寄存器功能描述

对寄存器 AFIO_EVCTRL, AFIO_REMAP1/2 和 AFIO_EINTSELx 进行读写操作前, 应当首先打开 AFIO 的时钟。APB2 外设时钟使能寄存器 (RCM_APB2CLKEN)。必须以字 (32 位) 的方式操作这些外设寄存器。

12.4.1 事件控制寄存器 (AFIO_EVCTRL)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
3:0	PINSEL	R/W	选择端口 x (x=A...D) 引脚 y (y=0...15) (Portx Piny Select) 选择用于输出内核的 EVENTOUT 信号的引脚: 0000: 选择 Px0 0001: 选择 Px1 0010: 选择 Px2 0011: 选择 Px3 0100: 选择 Px4 0101: 选择 Px5 0110: 选择 Px6 0111: 选择 Px7 1000: 选择 Px8 1001: 选择 Px9 1010: 选择 Px10 1011: 选择 Px11 1100: 选择 Px12 1101: 选择 Px13 1110: 选择 Px14 1111: 选择 Px15
6:4	PORTSEL	R/W	选择端口 x (x=A...D) (Portx Select) 选择用于输出内核的 EVENTOUT 信号的端口: 000: 选择 PA 001: 选择 PB 010: 选择 PC 011: 选择 PD 100-111: 保留
7	EVOEN	R/W	允许事件输出 (Event Output Enable) 0: 禁止 1: 允许内核的 EVENTOUT 将连接到由 PORTSEL[2:0]和 PINSEL[3:0]选定的端口 x 引脚 y。
31:8	保留		

12.4.2 复用重映射寄存器 1 (AFIO_REMAP1)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	SPI1RMP	R/W	配置 SPI1 的 NSS、SCK、MISO 和 MOSI 重映射 (SPI1 Remap Configure)

位/域	名称	R/W	描述
			0: 没有重映射 NSS—PA4, SCK—PA5, MISO—PA6, MOSI—PA7 1: 重映射 NSS—PA15, SCK—PB3, MISO—PB4, MOSI—PB5
1	I2C1RMP	R/W	配置 I2C1 的 SCL 和 SDA 重映射 (I2C1 Remap Configure) 0: 没有重映射 SCL—PB6, SDA—PB7 1: 重映射 SCL—PB8, SDA—PB9
2	USART1RMP	R/W	配置 USART1 的 TX 和 RX 重映射 (USART1 Remap Configure) 0: 没有重映射 TX—PA9, RX—PA10 1: 重映射 TX—PB6, RX—PB7
3	USART2RMP	R/W	配置 USART2 的 CTS、RTS、CK、TX 和 RX 重映射 (USART2 Remap Configure) 0: 没有重映射 CTS—PA0, RTS—PA1, TX—PA2, RX—PA3, CK—PA4 1: 无作用
5:4	USART3RMP	R/W	配置 USART3 的 CTS、RTS、CK、TX 和 RX 重映射 (USART3 Remap Configure) 00: 没有重映射 TX—PB10, RX—PB11, CK—PB12, CTS—PB13, RTS—PB14 01: 部分重映射 TX—PC10, RX—PC11, CK—PC12, CTS—PB13, RTS—PB14 10: 无作用 11: 无作用
7:6	TMR1RMP	R/W	配置定时器 1 的通道 1 至 4、1N 至 3N、外部触发 (ETR) 和刹车输入 (BKIN) 重映射 (TMR1 Remap Configure) 00: 没有重映射 ETR—PA12, CH1—PA8, CH2—PA9, CH3—PA10, CH4—PA11, BKIN—PB12, CH1N—PB13, CH2N—PB14, CH3N—PB15 01: 部分映射 ETR—PA12, CH1—PA8, CH2—PA9, CH3—PA10, CH4—PA11, BKIN—PA6, CH1N—PA7, CH2N—PB0, CH3N—PB1 10: 无作用 11: 无作用
9:8	TMR2RMP	R/W	配置定时器 2 的通道 1 至 4 和外部触发 (ETR) 重映射 (TMR2 Remap Configure) 00: 没有重映射 CH1/ETR—PA0, CH2—PA1, CH3—PA2, CH4—PA3 01: 部分重映射

位/域	名称	R/W	描述
			CH1/ETR—PA15, CH2—PB3, CH3—PA2, CH4—PA3 10: 部分重映射 CH1/ETR—PA0, CH2—PA1, CH3—PB10, CH4—PB11 11: 完全重映射 CH1/ETR—PA15, CH2—PB3, CH3—PB10, CH4—PB11
11:10	TMR3RMP	R/W	配置定时器 3 的通道 1 至 4 重映射 (TMR3 Remap Configure) 00: 没有重映射 CH1—PA6, CH2—PA7, CH3—PB0, CH4—PB1 01: 无作用 10: 部分映射 CH1—PB4, CH2—PB5, CH3—PB0, CH4—PB1 11: 完全映射 CH1—PC6, CH2—PC7, CH3—PC8, CH4—PC9
12	TMR4RMP	R/W	配置定时器 4 的通道 1-4 重映射 (TMR4 Remap Configure) 0: 没有重映射 TMR4_CH1—PB6, TMR4_CH2—PB7, TMR4_CH3—PB8, TMR4_CH4—PB9 1: 无作用
14:13	CAN1RMP	R/W	配置 CAN1 的 CAN1_RX 和 CAN1_TX 重映射 (CAN1 Remap Configure) 00: CAN1_RX 映射到 PA11, CAN1_TX 映射到 PA12 01: 无作用 10: CAN1_RX 映射到 PB8, CAN1_TX 映射到 PB9 11: 无作用
15	PD01RMP	R/W	配置 PD0/PD1 映射到 OSC_IN/OSC_OUT (Port D0/Port D1 mapping on OSC_IN/OSC_OUT Configure) 0: 不进行 PD0 和 PD1 的重映射 1: PD0 映射到 OSC_IN, PD1 映射到 OSC_OUT 当不使用主振荡器 HSECLK 时 (系统运行于内部的 8MHz 阻容振荡器), PD0 和 PD1 可以映射到 OSC_IN 和 OSC_OUT 引脚。
16	TMR5CH4IRMP	R/W	TMR5 通道 4 内部重映射 (TMR5CH4 Interrupt Remap) 该位可由软件置 1 或清 0。它控制 TMR5 通道 4 内部映射。 0: TMR5_CH4 与 PA3 相连; 1: LSICLK 内部振荡器与 TMR5_CH4 相连, 目的是对 LSICLK 进行校准。
17	ADC1_ETRGINJC_RMP	R/W	配置 ADC1 注入转换的外部触发重映射 (ADC1 External Trigger Injected Conversion Remapping Configure) 0: ADC1 注入转换的外部触发与 EINT15 相连 1: ADC1 注入转换的外部触发与 TMR8_CH4 相连
18	ADC1_ETRGREGC_RMP	R/W	配置 ADC1 规则转换的外部触发重映射 (ADC 1 External Trigger Regular Conversion Remapping Configure) 0: ADC1 规则转换的外部触发与 EINT11 相连 1: ADC1 规则转换的外部触发与 TMR8_TRGO 相连

位/域	名称	R/W	描述
19	ADC2_ETRGINJC_RMP	R/W	配置 ADC2 注入转换的外部触发重映射 (ADC2 External Trigger Injected Conversion Remapping Configure) 0: ADC2 注入转换的外部触发与 EINT15 相连 1: ADC2 注入转换的外部触发与 TMR8_CH4 相连
20	ADC2_ETRGREGC_RMP	R/W	配置 ADC2 规则的转换外部触发重映射 (ADC2 External Trigger Regular Conversion Remapping Configure) 0: ADC2 规则转换的外部触发与 EINT11 相连 1: ADC2 规则转换的外部触发与 TMR8_TRGO 相连
21	保留		
22	CAN2RMP	R/W	配置 CAN2 的 CAN2_RX 和 CAN2_TX 重映射 (CAN2 Remap Configure) 0: 无重映射 CAN2_RX—PB12, CAN2_TX—PB13 1: 重映射 CAN2_RX—PB5, CAN2_TX—PB6
23	保留		
26:24	SWJCFG	W	配置串行线 JTAG (Serial Wire JTAG Configure) 配置 SWJ 和跟踪复用功能的 I/O 是作为调试 I/O 还是普通 I/O, 适用于 GPIO 不够用的情况, 这些位只可由软件写 (读这些位, 将返回未定义的数值)。 SWJ (串行线 JTAG) 支持 JTAG 或 SWD 访问 Cortex 的调试端口, 系统复位后的默认状态是启用 SWJ 但没有跟踪功能。 000: 完全 SWJ (JTAG-DP+SW-DP) 001: 完全 SWJ (JTAG-DP+SW-DP) 但没有 NJTRST 010: 关闭 JTAG-DP, 启用 SW-DP 100: 关闭 JTAG-DP, 关闭 SW-DP 其它: 保留
31:27	保留		

12.4.3 外部中断配置寄存器 1 (AFIO_EINTSEL1)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	EINTx[3:0]	R/W	选择外部中断线 x (EINTx) 输入源 (x=0...3) (EINTx Input Source Select) 0000: PA[x] 引脚 0001: PB[x] 引脚 0010: PC[x] 引脚 0011: PD[x] 引脚 其他: 保留
31:16	保留		

12.4.4 外部中断配置寄存器 2 (AFIO_EINTSEL2)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	EINTx[3:0]	R/W	选择外部中断线 x (EINTx) 输入源 (x=4...7) (EINTx Input Source Select) 0000: PA[x]引脚 0001: PB[x]引脚 0010: PC[x]引脚 0011: PD[x]引脚 其他: 保留
31:16	保留		

12.4.5 外部中断配置寄存器 3 (AFIO_EINTSEL3)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	EINTx[3:0]	R/W	选择外部中断线 x (EINTx) 输入源 (x=8...11) (EINTx Input Source Select) 0000: PA[x]引脚 0001: PB[x]引脚 0010: PC[x]引脚 0011: PD[x]引脚 其他: 保留
31:16	保留		

12.4.6 外部中断配置寄存器 4 (AFIO_EINTSEL4)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	EINTx[3:0]	R/W	选择外部中断线 x (EINTx) 输入源 (x=12...15) (EINTx Input Source Select) 0000: PA[x]引脚 0001: PB[x]引脚 0010: PC[x]引脚 0011: PD[x]引脚 其他: 保留
31:16	保留		

13 定时器概述

13.1 术语全称、缩写描述

表格 48 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
定时器	Timer	TMR
更新	Update	U
请求	Request	R
事件	Event	EV
捕获	Capture	C
比较	Compare	C
长度	Length	LEN

13.2 定时器类别及主要差异

在本次系列产品中，一共可分为两类定时器：高级定时器和通用定时器（看门狗定时器、系统滴答定时器在其它章节中描述）。

高级定时器包含了通用定时器的功能，高级定时器是有四个捕获/比较通道，支持定时功能、输入捕获和输出比较功能、刹车以及互补输出功能，是一个 16 位可以向上/下计数的定时器。

通用定时器的功能比高级定时器简单，主要差异点在通道总数、互补输出通道组数、刹车功能。

产品包含的定时器主要差异见下表：

表格 49 产品包含的定时器主要差异

项目	具体内容/类别	高级定时器		通用定时器	
名称	—	TMR1	TMR8	TMR2	TMR3/4/5
时基单元	计数器	16 位		32 位	16 位
	预分频器	16 位		16 位	
	计数模式	向上 向下 中央对齐		向上 向下 中央对齐	
通道	输入通道	4		4	
	捕获比较通道	4		4	
	输出通道	7		4	
	互补输出通道	3 组		0	

项目	具体内容/类别	高级定时器	通用定时器
功能	产生 DMA 请求	可以	可以
	PWM 模式	有	有
	单脉冲模式	有	有
	强制输出模式	有	有
	死区插入	有	无

定时器术语

表格 50 引脚定义术语

名称	描述
TMRx_ETR	定时器 x 外部触发信号
TMRx_CH1、TMRx_CH2、TMRx_CH3、 TMRx_CH4	定时器 x 通道 1/2/3/4
TMRx_ChYn	定时器 x 互补输出通道 y
TMRx_BKIN	定时器 x 刹车信号

表格 51 内部信号定义术语

名称	描述
ETR	TMRx_ETR 外部触发信号
ETRF	外部触发滤波
ETRP	外部触发分频
ITR, ITR0, ITR1	内部触发
TRGI	时钟/触发器/从模式控制器的触发输入
TIF_ED	定时器输入滤波边缘检测
CK_PSC	分频时钟
CK_CNT	计数器时钟
PSC	预分频器
CNT	计数器
AUTORLD	自动装载寄存器
TIx, TI1	定时器输入
TIxF, TI1F,	定时器输入滤波
TI1_ED	定时器输入边缘检测
TIxFPx, TI1FP1	定时器输入滤波极性
ICx, IC1	输入捕获
ICxPS, IC1PS	输入捕获预分频

名称	描述
TRC	触发捕获
BRK	刹车信号
OCx, OC1	定时器输出比较通道
OCxREF, OC1REF	输出比较参考信号
TGI	触发中断
BI	刹车中断
CCxI, CC1I	捕获/比较中断
UEV	更新事件
UIFLG	更新中断标志

14 高级定时器（TMR1/8）

14.1 简介

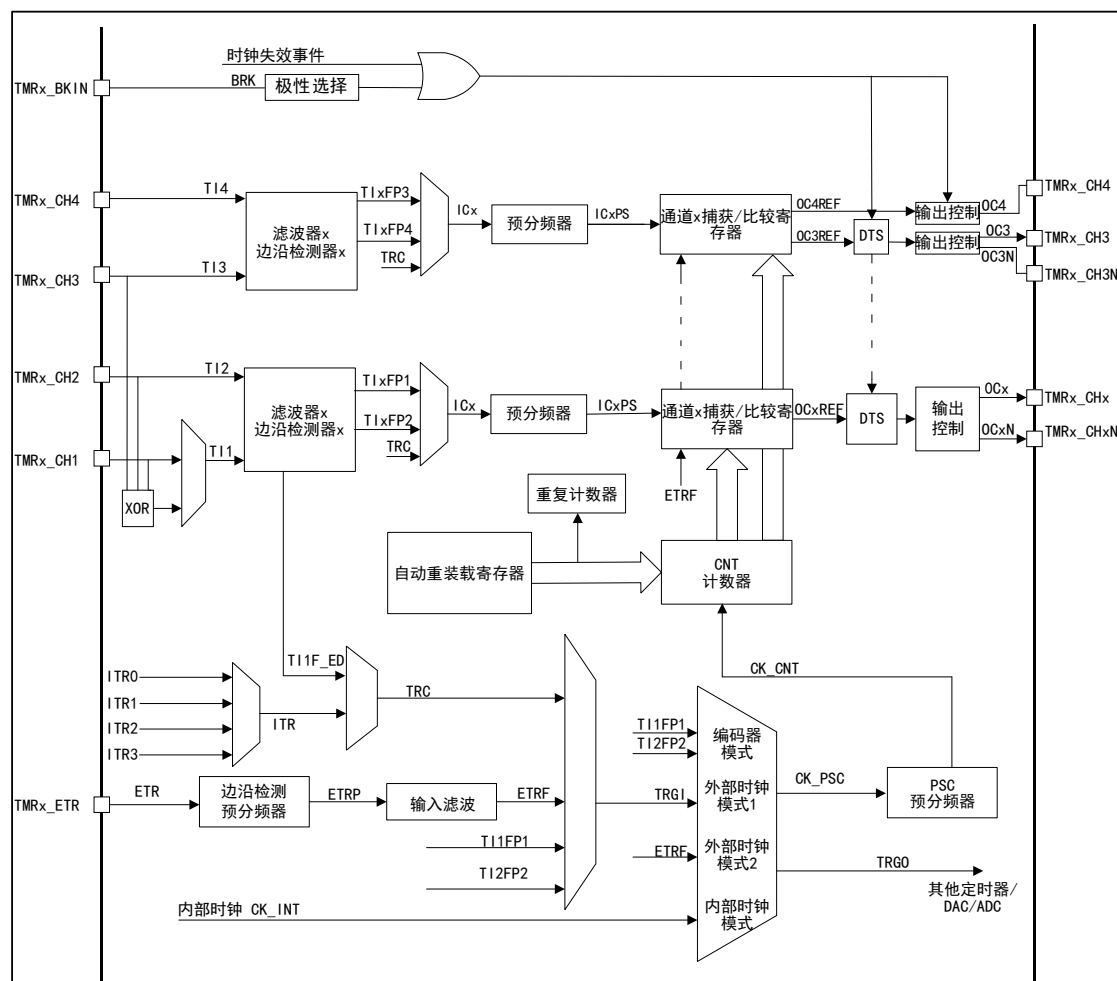
高级定时器以时基单元为核心，拥有输入捕获、输出比较和刹车输入等功能，含有一个 16 位的自动装载计数器。高级定时器相比较其它定时器增加了互补输出、重复计数以及可编程的死区插入等功能，更加适合用于电机的控制。

14.2 主要特征

- (1) 时基单元
 - 计数器：16 位计数器，可以向上计数，向下计数，中央对齐计数
 - 预分频器：16 位可编程预分频器
 - 重复计数器：16 位的重复计数器
 - 自动重载功能
- (2) 时钟源选择
 - 内部时钟
 - 外部输入
 - 外部触发
 - 内部触发
- (3) 输入捕获功能
 - 计数功能
 - PWM 输入模式（脉冲宽度、频率、占空比测量）
 - 编码器接口模式
- (4) 输出比较功能
 - PWM 输出模式
 - 强制输出模式
 - 单脉冲模式
 - 互补输出和死区插入
- (5) 定时功能
- (6) 刹车功能
- (7) 定时器的主/从模式控制器
 - 定时器之间可以同步和级联
 - 支持多种从模式、同步信号
- (8) 中断输出和 DMA 请求事件
 - 更新事件（计数器上/下溢出，计数器初始化）
 - 触发事件（计数器启动、停止、内/外部触发）
 - 捕获/比较事件
 - 刹车信号输入事件

14.3 结构框图

图 22 高级定时器结构框图



14.4 功能描述

14.4.1 时钟源选择

高级定时器一共有四种时钟源

内部时钟

是来自 RCM 的 TMRx_CLK，即定时器本身的驱动时钟，当禁止从模式控制器，则预分频的时钟源 CK_PSC 由内部时钟 CK_INT 驱动。

外部时钟模式 1

来自定时器自身的输入通道 **TI1/2/3/4**，经过极性选择和滤波以后生成的触发信号，连接到从模式控制器，进而控制计数器的工作。其中通道 **1** 的输入经过上升沿、下降沿双沿检测而生成的脉冲信号进行逻辑相或以后的信号就是 **TI1F_ED** 信号，即 **TIF_ED** 双边沿信号。特别的是 **PWM** 输入只能由 **TI1/2** 输入。

外部时钟模式 2

来自于外部触发接口（ETR）经过极性选择、分频、滤波以后的信号，经过触发输入选择器，连接到从模式控制器，从而控制计数器的工作。

内部触发输入

设置定时器工作于从模式，时钟源为其他定时器的输出信号，此时钟源没有滤波，可以实现定时器之间的同步或级联。主模式的定时器可以对从模式定时器执行复位、启动、停止或提供时钟。

14.4.2 时基单元

高级定时器里的时基单元包含四个寄存器

- 计数器寄存器（CNT）16 位
- 自动重装载寄存器（AUTORLD）16 位
- 预分频器（PSC）16 位
- 重复次数寄存器（REPCNT）8 位

重复次数寄存器是高级定时器特有的。

计数器 CNT

高级定时器中的计数器中一共有三种计数模式

- 向上计数模式
- 向下计数模式
- 中央对齐模式

向上计数模式

通过配置控制寄存器（TMRx_CTRL1）中的 CNTDIR 位，设置为向上计数模式。

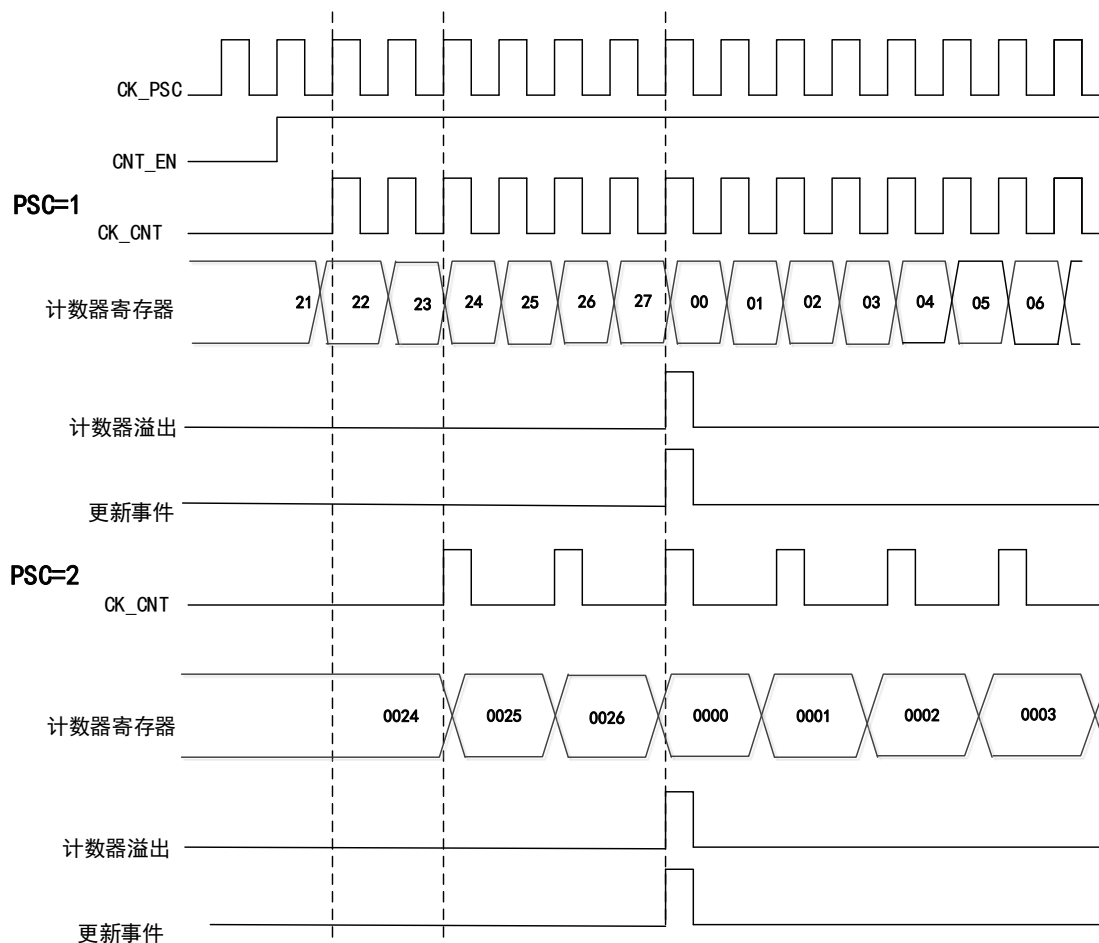
当计数器处于向上计数模式时，计数器从 0 开始向上计数，当每来一个脉冲计数器就会增加 1，一直到计数器（TMRx_CNT）值与自动重装载

（TMRx_AUTORLD）的值相等时，计数器会再次从 0 开始计数，此时产生一个计数器向上溢出事件，其中自动重装载的值（TMRx_AUTORLD）是提前写入的。

当计数器溢出时，会产生更新事件，此时重复计数的影子寄存器、自动重装载的影子寄存器和预分频的缓冲区都将会被更新。可以通过配置控制寄存器 TMRx_CTRL1 中的 UD 位，禁止更新事件。

下图为向上计数模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图

图 23 向上计数模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图



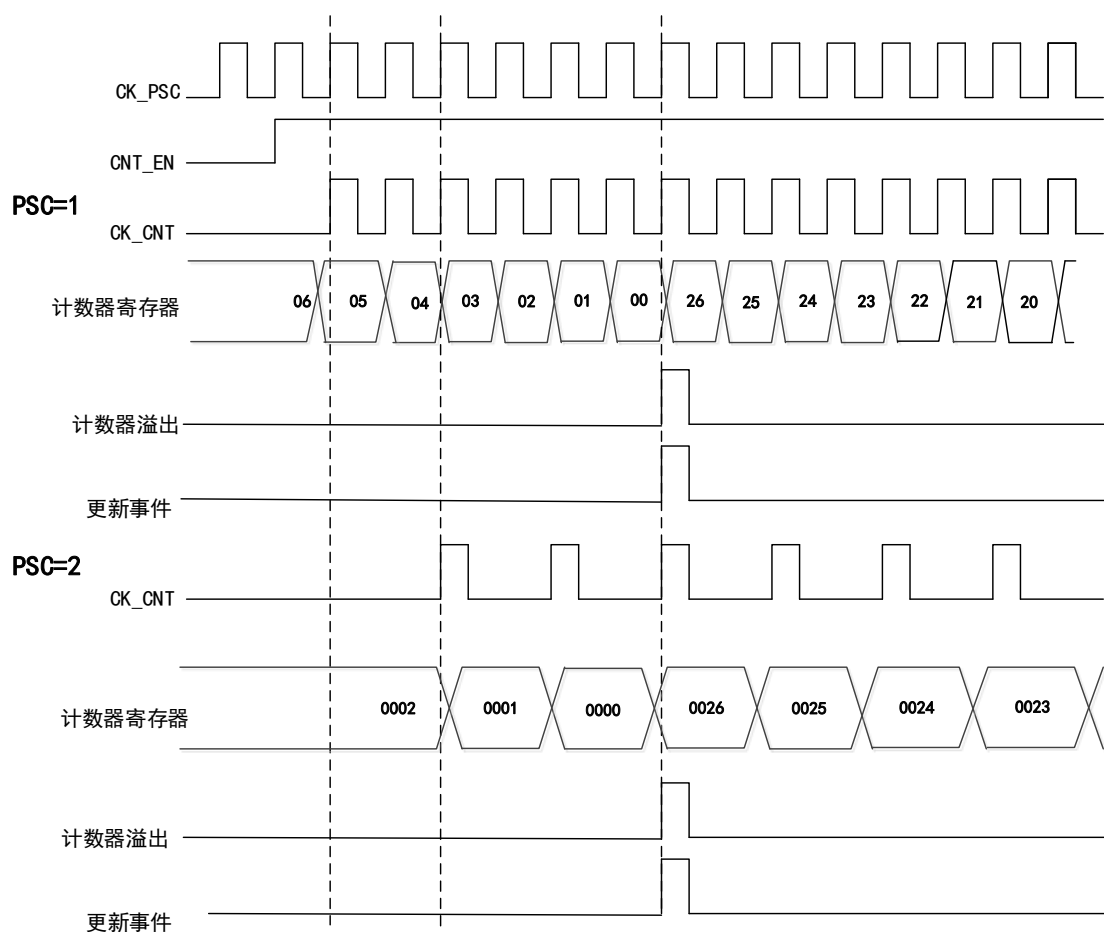
向下计数模式

通过配置控制寄存器（TMRx_CTRL1）中的 CNTDIR 位，设置为向下计数模式。

当计数器处于向下计数模式时，计数器从自动重载的值（TMRx_AUTORLD）开始向下计数，当每来一个脉冲计数器就会减 1，一直减到 0 时，计数器会重新从（TMRx_AUTORLD）开始计数，与此同时便会产生一个计数器向下溢出事件，自动重载的值（TMRx_AUTORLD）是提前写入的。

计数器溢出时，会产生更新事件，此时，重复计数的影子寄存器、自动重载的影子寄存器和预分频的缓冲区都将会被更新。可以配置 TMRx_CTRL1 寄存器中的 UD 位，禁止更新事件。

图 24 向下计数模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图

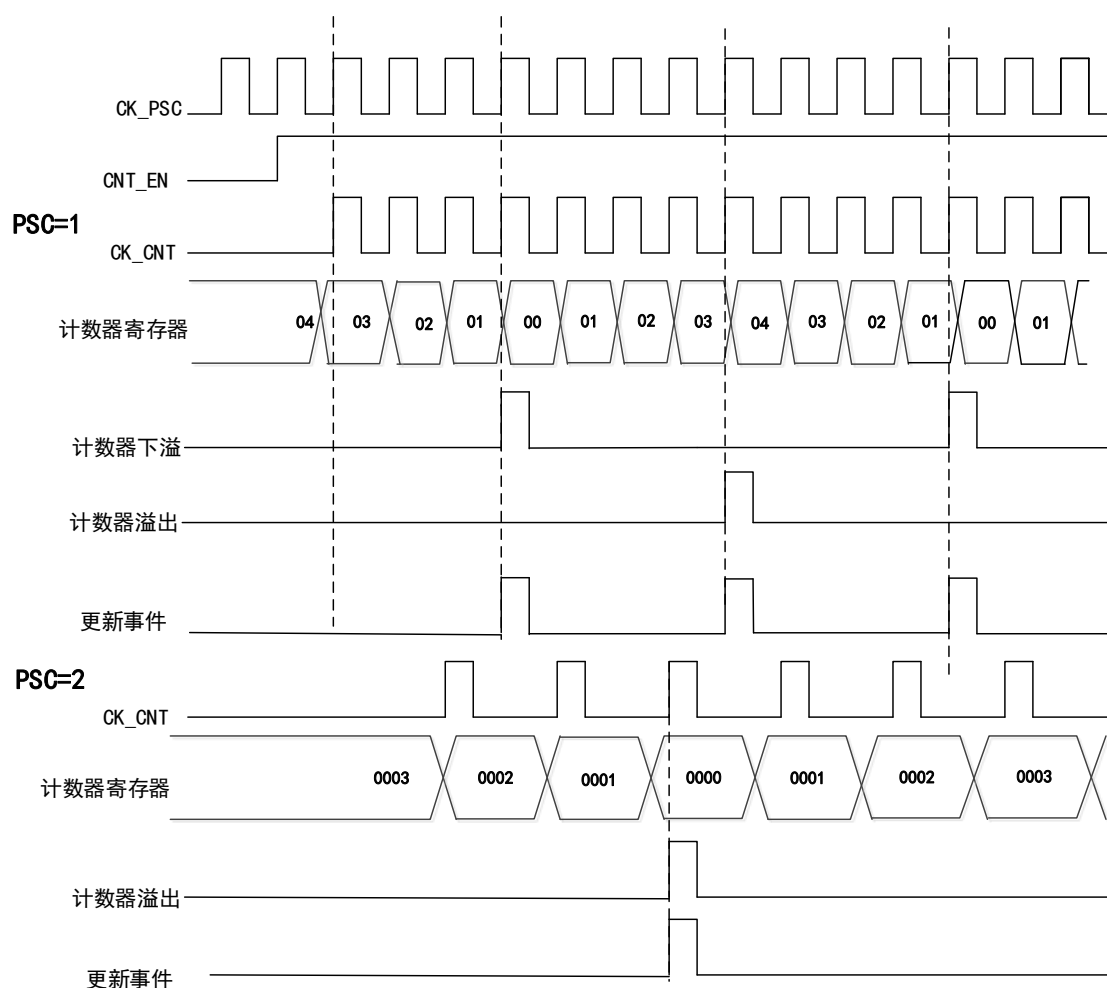


中央对齐模式

通过配置控制寄存器（TMRx_CTRL1）中的 CNTDIR 位，设置为中央对齐模式。

当计数器处于中央对齐模式时，计数器从 0 开始向上计数到自动重载的值（TMRx_AUTORLD），然后从自动重载的值（TMRx_AUTORLD）再向下计数到 0，以此往复；在向上计数时，当计数器的值为（AUTORLD-1）时会产生一个计数器上溢事件；在向下计数时，计数器的值为 1 时会产生一个计数器下溢事件。

图 25 中央对齐模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图



重复计数器 REPCNT

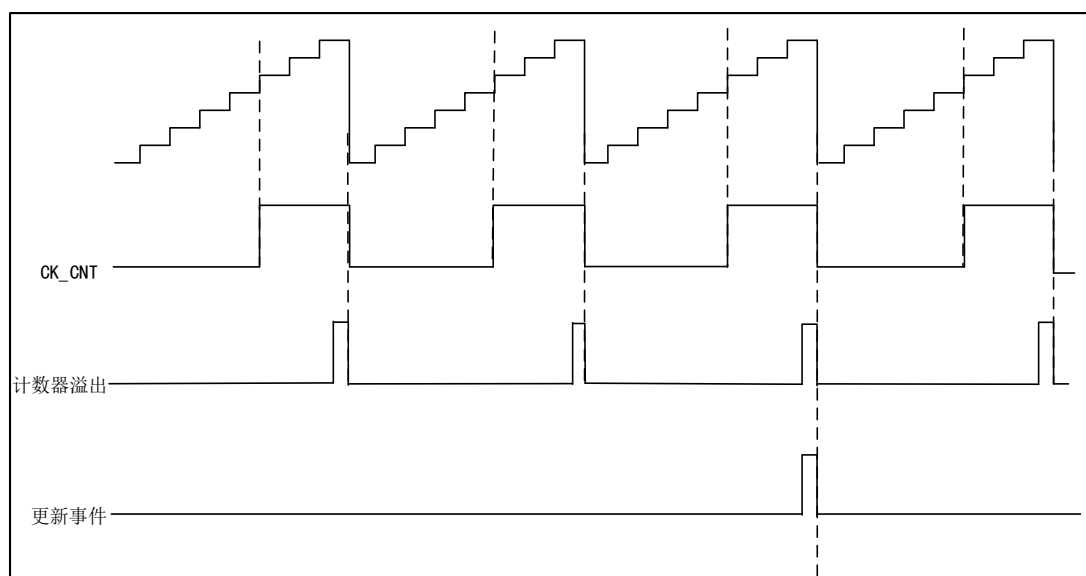
在基本/通用定时器中没有重复计数器 REPCNT，也就表明了基本/通用定时器中发生上溢事件或者下溢事件时，直接就会产生更新事件，而在高级定时器里，因为重复计数器的存在，高级定时器发生上/下溢事件时，只有当重复计数器的值为 0 时才会产生更新事件。

例如，如果高级定时器需要在发生上/下溢事件时就产生更新事件，应将重复计数器的值置 0。

如果在向上计数模式时，使用了重复计数器功能，每当计数器向上计数到 AUTORD 时，发生上溢事件，此时重复计数器的值会减 1，直到重复计数器的值为 0 时会产生更新事件。

即在发生 N+1 个（N 为重复计数器的值）上/下溢事件时产生更新事件。

图 26 向上计数模式下，设置 REPCNT=2 的时序图



预分频器 PSC

预分频器是 16 位的且是可编程的，它可以将计数器的时钟频率进行 1~65536 之间任意值的分频（由 TMRx_PSC 寄存器控制），经过分频后的时钟将会驱动计数器 CNT 计数。预分频器带有缓冲器，它能够在运行中被改变。

14.4.3 输入捕获

输入捕获通道

高级定时器有四个独立的捕获/比较独立通道，每一个捕获/比较的通道都围绕着一个捕获/比较寄存器。

在输入捕获中，被测量的信号会从定时器的外部引脚 T1/2/3/4 进入首先经过边沿检测器和输入滤波器，然后进入捕获通道，每个捕获通道都有相对应的捕获寄存器，当发生捕获时，计数器 CNT 的值将会被锁存在捕获寄存器 CCx 中。在进入捕获寄存器之前，信号还会经过预分频器，用于设定经过多少事件进行一次捕获。

输入捕获应用

输入捕获用来捕获外部事件，并且可以赋予时间标记表明事件的发生时刻，可以测量脉冲跳变沿事件（测量频率或者脉宽），如：在输入引脚上如果出现了被选择的边沿，TMRx_CCx 寄存器会捕获计数器当前的值，同时状态寄存器 TMRx_STS 的 CCxIFLG 位被置 1，如果 CCxIEN=1，便会产生中断。

捕获模式下可以测量一个波形的时序、频率、周期和占空比。在输入捕获模式中将边沿选择设定为上升沿检测，当捕获通道出现上升沿时，发生第一次捕获，此时计数器 CNT 的值会被锁存在捕获寄存器 CCx 中，同时会进入捕获中断，在中断服务程序中记录一次捕获，记下此时的值，当检测到下一个上升沿时，发生第二次捕获，计数器 CNT 的值会再次锁存在捕获寄存器 CCx 中，此时再次进入捕

获中断，读取捕获寄存器的值，通过捕获就会得出此脉冲信号的周期。

14.4.4 输出比较

输出比较一共有八种模式：冻结、匹配时通道 x 为有效电平、匹配时通道 x 为无效电平、翻转、强制为无效、强制为有效、PWM 模式 1 和 PWM 模式 2，由 TMRx_CCMx 寄存器中的 OCxMOD 位配置，在输出比较模式中可以控制输出信号的波形。

输出比较应用

输出比较模式中，定时器产生脉冲的位置、极性、频率和时间都是可以控制的。

当计数器的值和捕获/比较寄存器的值相等时，通过配置 TMRx_CCMx 寄存器中的 OCxMOD 位和输出极性 TMRx_CCEN 寄存器中的 CCxPOL 位，通道的输出可以被置高电平、低电平或者翻转。

在 TMRx_STS 寄存器中的 CCxIFLG=1 时，如果 TMRx_DIEN 寄存器中的 CCxIEN=1 产生中断；TMRx_CTRL2 寄存器中的 CCDSEL=1 产生 DMA 请求。

14.4.5 PWM 输出模式

PWM 模式是定时器对外输出可以调节的脉冲信号，其中信号的脉宽是由比较寄存器 CCx 的值决定，周期是由自动重载值 AUTORLD 的值决定。

PWM 输出模式分为 PWM 模式 1 和 PWM 模式 2；PWM 模式 1 和 PWM 模式 2 分为向上计数和向下计数和中央对齐计数；PWM 模式 1 中如果计数器 CNT 的值小于比较寄存器 CCx 的值，输出有效电平，否则反之。

设置 CCx=5, AUTORLD=7, 在 PWM 模式 1 下的时序图

图 27 PWM1 向上计数模式的时序图

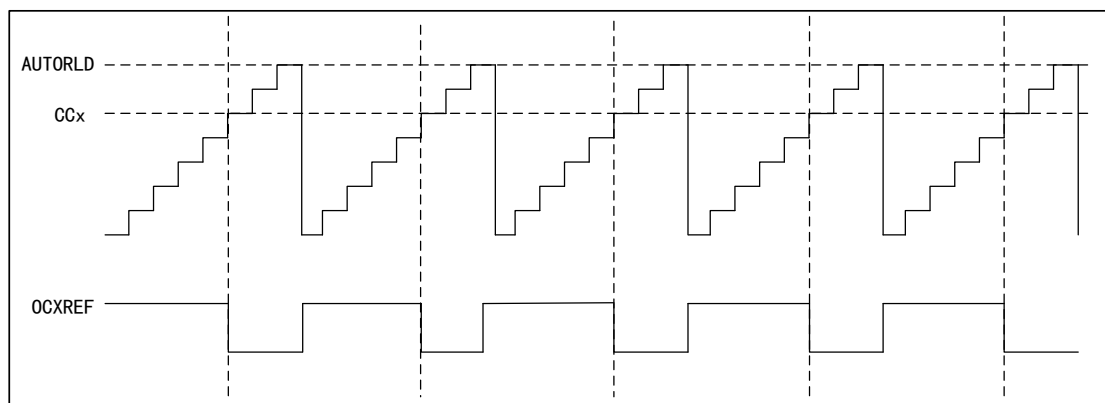


图 28 PWM1 向下计数模式的时序图

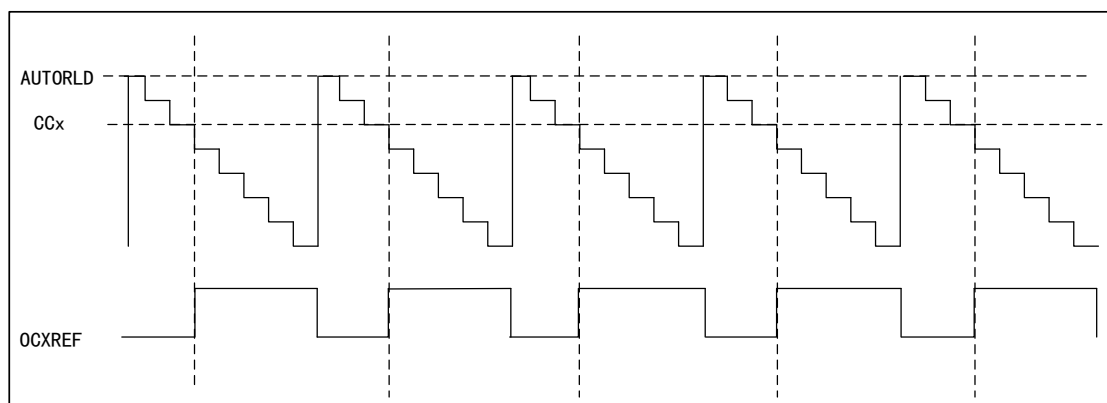
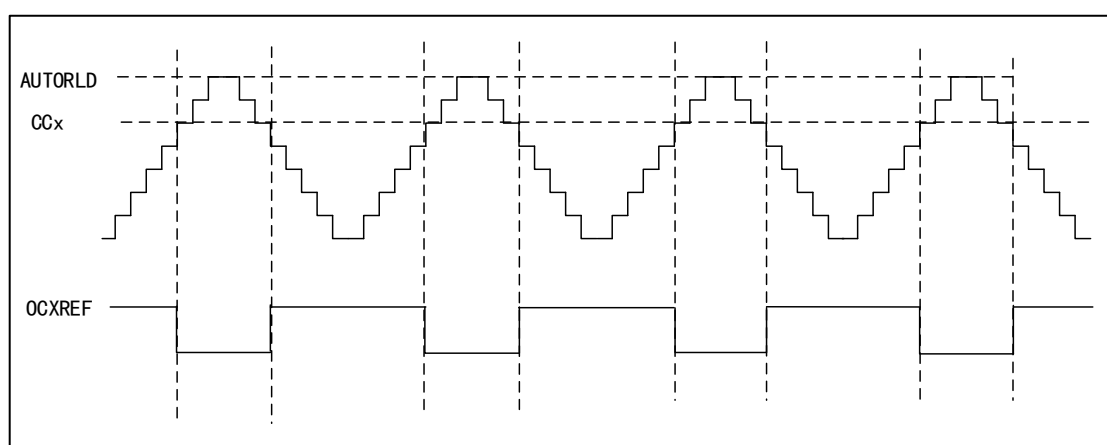


图 29 PWM1 中央对齐模式的时序图



PWM 模式 2 中如果计数器 CNT 的值小于比较寄存器 CCx 的值，输出无效电平，否则反之。

设置 CCx=5,AUTORLD=7,在 PWM 模式 2 下的时序图

图 30 PWM2 向上计数模式的时序图

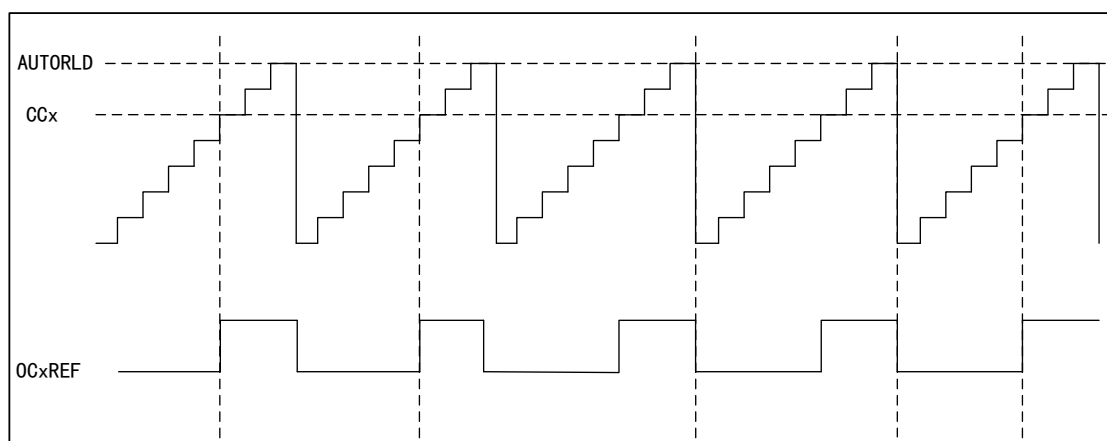


图 31 PWM2 向下计数模式的时序图

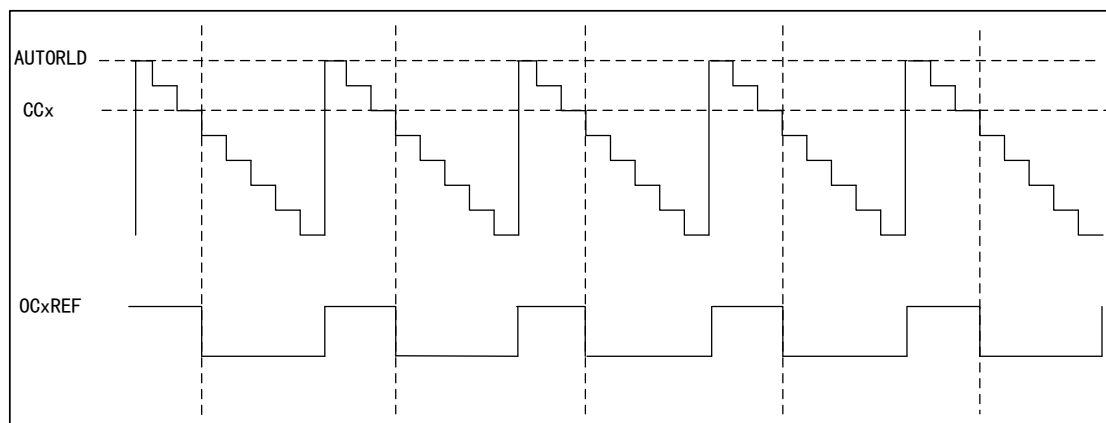
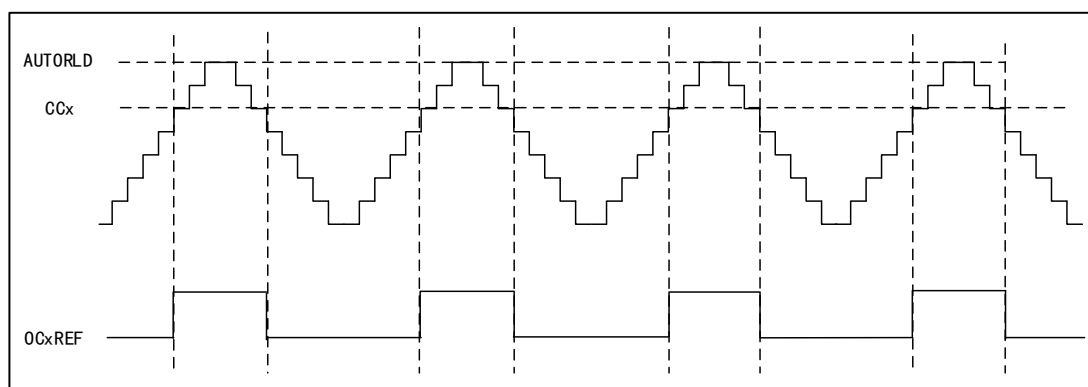


图 32 PWM2 中央对齐模式的时序图



14.4.6 PWM 输入模式

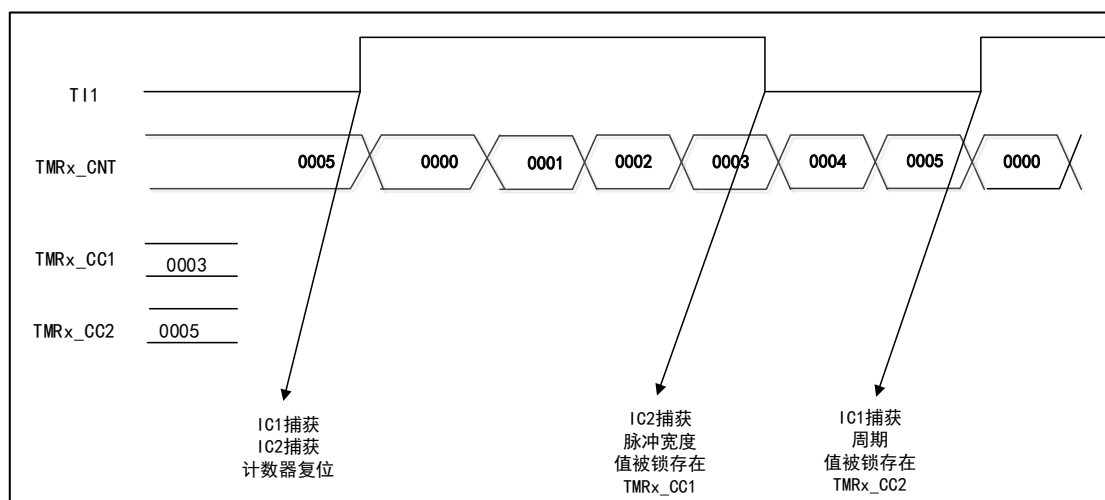
PWM 输入模式是输入捕获的一个特例。

PWM 输入模式，只有 TI1FP1、TI1FP2 连接到了从模式控制器，所以只能从通道 TMRx_CH1 和 TMRx_CH2 输入，且需要占用 CH1、CH2 的捕获寄存器。

在 PWM 输入模式中，PWM 信号从 TMRx_CH1 进入，信号会被分成两路，一路可以测量周期，一路可以测量占空比。在配置中只需设置其中一路的极性，另一路会自动配置成相反的极性。

在此模式中，从模式控制器要配置成复位模式（TMRx_SMCTRL 寄存器的 SMFSEL 位）

图 33 PWM 输入模式时序图



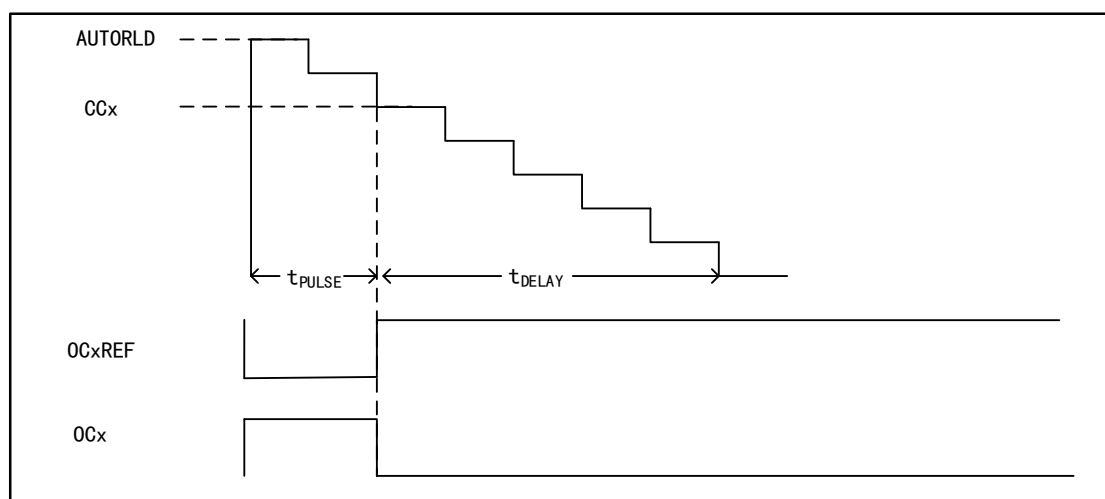
14.4.7 单脉冲模式

单脉冲模式是定时器比较输出中一种特殊情况，也是 PWM 输出模式的特例。

设置 TMRx_CTRL1 寄存器的 SPMEN 位选择单脉冲模式，计数器启动后，在未发生更新事件之前有一定个数的脉冲输出，当发生更新事件后计数器停止计数，后续不再有变化的 PWM 波形输出。

单脉冲模式通过程序在一定可控延迟后，产生一个脉宽可控的脉冲，延时时间由 TMRx_CCx 寄存器的值定义；在增计数模式下延时时间为 CCx，脉冲宽度为 AUTORD-CCx；在减计数模式下延时时间为 AUTORD-CCx，脉冲宽度为 CCx。

图 34 单脉冲模式下的时序图



14.4.8 寄存器对输出波形的影响

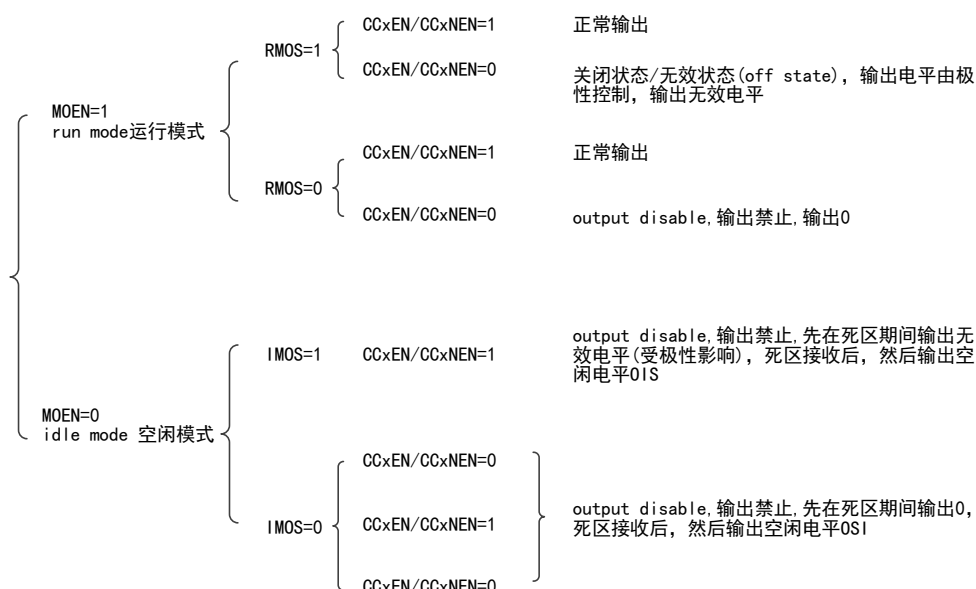
以下寄存器会影响定时器输出波形的电平，详细信息可参照“寄存器功能描述”。

- (1) TMRx_CCEN 寄存器中的 CCxEN、CCxNEN 位

- CCxNEN=0、CCxEN=0: 关闭输出（输出禁止，无效状态）
 - CCxNEN=1、CCxEN=1: 开启输出（输出使能，正常输出）
- (2) TMRx_BDT 寄存器中的 MOEN 位
- MOEN=0: 空闲模式
 - MOEN=1: 运行模式
- (3) TMRx_CTRL2 寄存器中的 OCxOIS、OCxNOIS 位
- OCxOIS=0、OCxNOIS=0: 空闲时（MOEN=0）死区后的输出电平为 0
 - OCxOIS=1、OCxNOIS=1: 空闲时（MOEN=0）死区后的输出电平为 1
- (4) TMRx_BDT 寄存器中的 RMOS 位
- RMOS 的应用环境：对应互补通道、定时器运行模式下（MOEN=1）、定时器不工作（CCxEN=0、CCxNEN=0）或工作（CCxEN=1、CCxNEN=1）情况下
- (5) TMRx_BDT 寄存器中的 IMOS 位
- IMOS 的应用环境：对应互补通道、定时器空闲模式下（MOEN=0）、定时器不工作（CCxEN=0、CCxNEN=0）或工作（CCxEN=1、CCxNEN=1）情况下
- (6) TMRx_CCEN 寄存器的 CCxPOL、CCxNPOL 位
- CCxPOL=0、CCxNPOL=0: 输出极性，高电平有效
 - CCxPOL=1、CCxNPOL=1: 输出极性，低电平有效

下图罗列了影响输出波形的寄存器结构关系

图 35 影响输出波形的寄存器结构关系



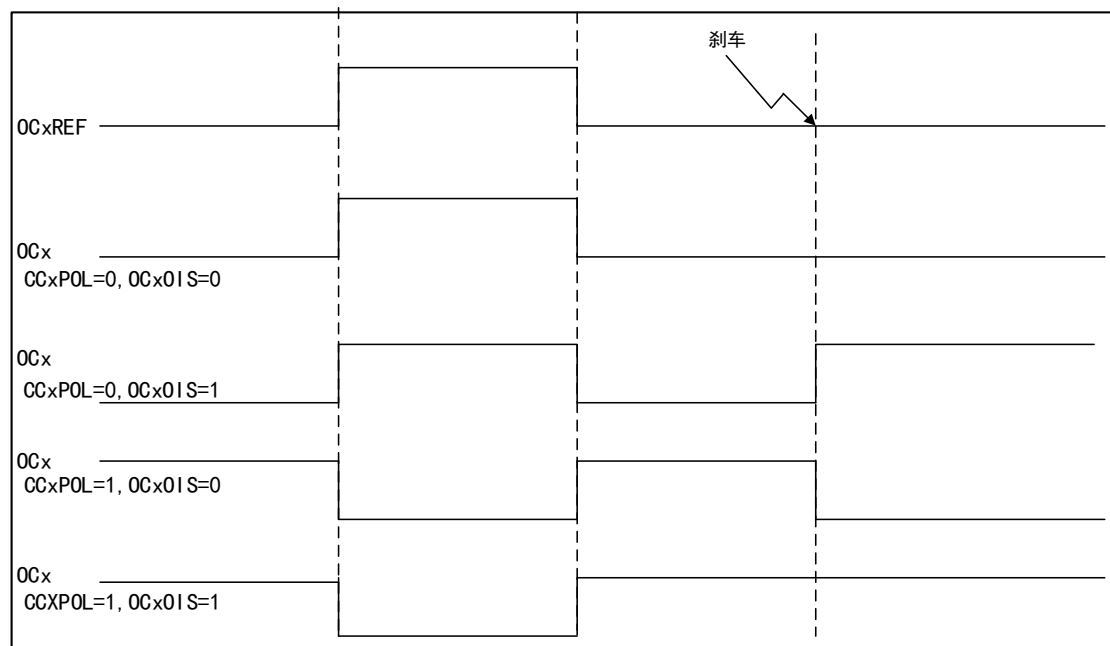
14.4.9 刹车功能

刹车的信号源为时钟故障事件和外部输入接口。

其中 TMRx_BDT 寄存器中的 BRKEN 位可以使能刹车功能，BRKPOL 位配置刹车输入信号的极性。

发生刹车事件时，可以根据相关控制位的状态修改输出脉冲信号电平。

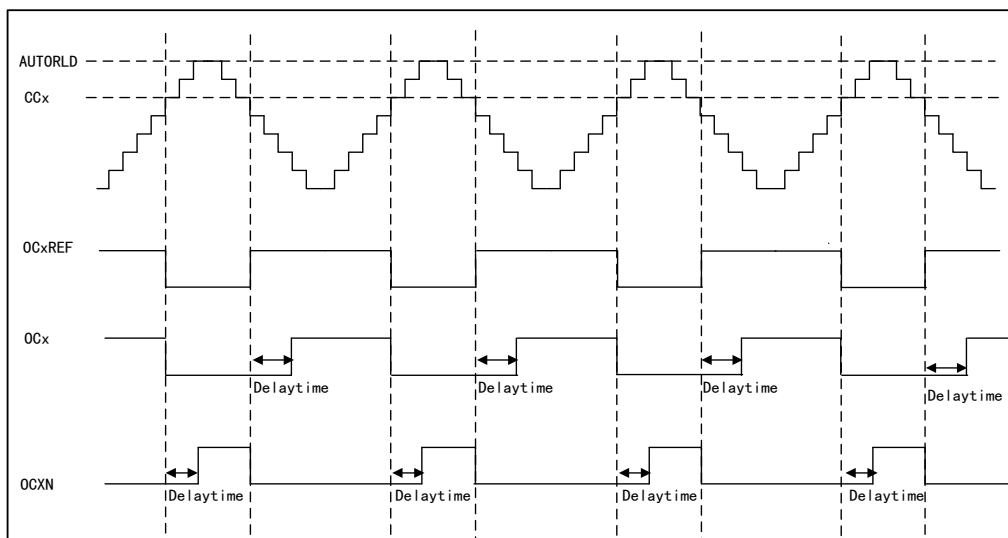
图 36 发生刹车事件的时序图



14.4.10 互补输出和死区插入

互补输出是高级定时器特有的输出，高级定时器有三组互补输出通道。插入死区时间用于生成互补的输出信号，确保通道互补的两路信号不会同时有效。根据定时器连接的输出器件以及特性来设定死区时间配置 TMRx_BDT 寄存器的 DTS 位可以控制死区的持续时间。

图 37 带死区插入的互补输出



14.4.11 强制输出模式

强制输出模式下无视比较结果，直接根据配置指令输出相应电平。

- TMRx_CCMx 寄存器的 CCxSEL=00, 设定 CCx 通道为输出
- TMRx_CCMx 寄存器的 OCxMOD=100/101, 设定强制 OCxREF 信号为无效/有效状态

在此模式中仍旧会产生相应的中断和 DMA 请求。

14.4.12 编码器接口模式

编码器接口模式相当于是一个带有方向选择的外部时钟，在编码器接口模式中，计数器的内容可一直指示编码器的位置。

选择编码器接口的方法如下：

- 通过设置 TMRx_SMCTRL 寄存器的 SMFSEL 位，可以设定计数器是在 TI1 通道/TI2 通道边沿计数，或者同时在 TI1 和 TI2 的边沿计数。
- 通过设置 TMRx_CCEN 寄存器中的 CC1POL 和 CC2POL 位，可以选择 TI1 和 TI2 的极性。
- 通过设置 TMRx_CCM1 寄存器中的 IC1F 和 IC2F 位，可以选择是否进行滤波。

两个输入 TI1 和 TI2 可以作为增量编码器的接口，计数器由在 TI1 和 TI2 经过滤波和边沿选择后的信号 TI1FP1 和 TI2FP2 的有效跳变驱动。

根据 TI1 和 TI2 的输入信号，产生计数脉冲和方向信号

- 根据输入信号的跳变顺序,计数器会向上/向下计数。
- 将控制寄存器 TMRx_CTRL1 的 CNTDIR 设置为只读（任一输入端的跳变都会重新计算 CNTDIR）。

计数器计数方向改变机制如下图

表格 52 计数方向与编码器的关系

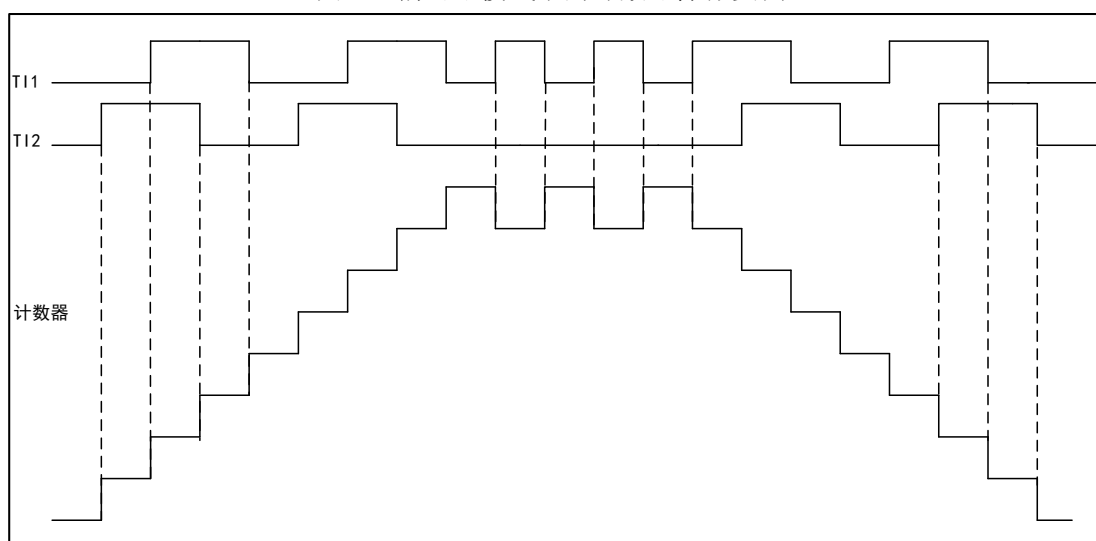
有效边沿		仅在 TI1 计数		仅在 TI2 计数		在 TI1 和 TI2 计数	
相对信号的电平		高	低	高	低	高	低
TI1FP1	上升沿	—		向下计数	向上计数	向下计数	向上计数
	下降沿			向上计数	向下计数	向上计数	向下计数
TI2FP2	上升沿	向上计数	向下计数	—		向上计数	向下计数
	下降沿	向下计数	向上计数			向下计数	向上计数

外部的增量编码器可以不用外部接口逻辑直接与 MCU 连接，所以使用比较器将编码器的差动输出转换到数字信号来增加抗噪声干扰。

在下图的实例中：

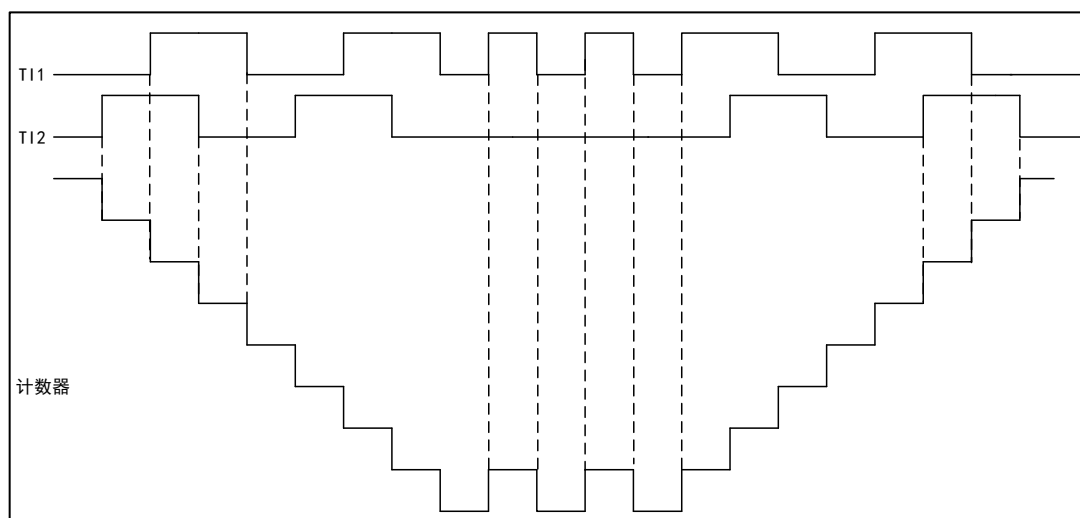
- 将 IC1FP1 映射到 TI1
- 将 IC2FP2 映射到 TI2
- IC1FP1 和 IC2FP2 都不反相
- 输入信号在上升沿和下降沿有效
- 使能计数器

图 38 编码器模式下的计数器操作实例



例如：当 TI1 处在低电平时，如果 TI2 出现上升沿状态，计数器向上计数。

图 39 IC1FP1 反相的编码器接口模式实例



例如：当 TI1 处于低电平时，TI2 发生上升沿跳变，计数器向下计数。

14.4.13 从模式

TMRx 定时器可以进行外部的触发同步

- 复位模式
- 门控模式
- 触发模式

可设置 TMRx_SMCTRL 寄存器中的 SMFSEL 位来选择是哪种模式。

SMFSEL=100 设定复位模式，SMFSEL=101 设定门控模式，SMFSEL=110 设定触发模式。

复位模式下，在发生一个触发输入事件时，计数器和预分频器会被初始化，选中的触发输入（TRGI）的上升沿重新初始化计数器，并且产生一个更新寄存器的信号。

门控模式下，计数器的使能依赖于选中的输入端的高电平，当触发输入为高时，计数器的时钟开启，一旦触发输入变为低，则计数器停止（但不复位），计数器的启动和停止都是受控制的。

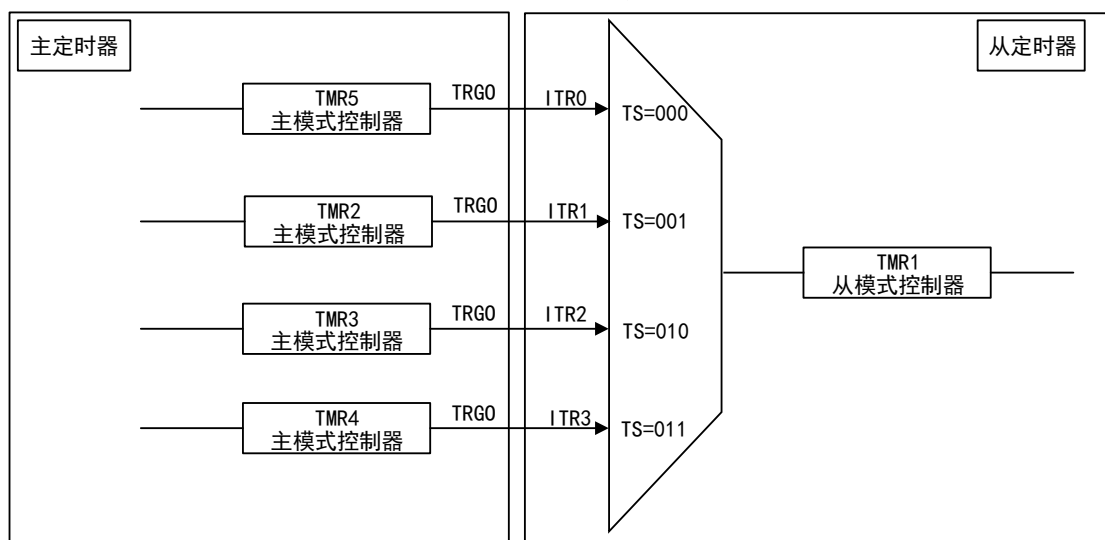
触发模式下，计数器的使能依赖于选中的输入端上的事件，计数器在触发输入的上升沿启动（但不复位），只有计数器的启动是受控制的。

14.4.14 定时器互连

TMRx 各个定时器可以互相连接实现定时器之间的同步或级联。需要配置一个定时器处于主模式，另一个定时器处于从模式。

定时器处于主模式时可以对从模式定时器的计数器进行复位、启动、停止和提供时钟源等。

图 40 定时器 1 主/从模式的例子



在定时器互连中可以：

- 将一个定时器作为另一个寄存器的预分频器
- 用一个定时器的使能信号启动另一个寄存器
- 用一个定时器的更新事件启动另一个寄存器
- 用一个定时器的使能选通另一个定时器
- 用一个外部触发同步两个定时器

14.4.15 中断和 DMA 请求

定时器在工作时产生事件时会发生中断

- 更新事件（计数器上/下溢出，计数器初始化）
- 触发事件（计数器启动、停止、内/外部触发）
- 捕获/比较事件
- 刹车信号输入事件

其中一些内部中断事件可以产生 DMA 请求，还有专门的接口允许或者禁止触发 DMA 请求。

14.4.16 调试模式

TMR1/8 可以在调试模式下配置，选择停止还是继续工作。取决于 DBGMCU_CFG 寄存器的对应的 TMRx_STS 位。

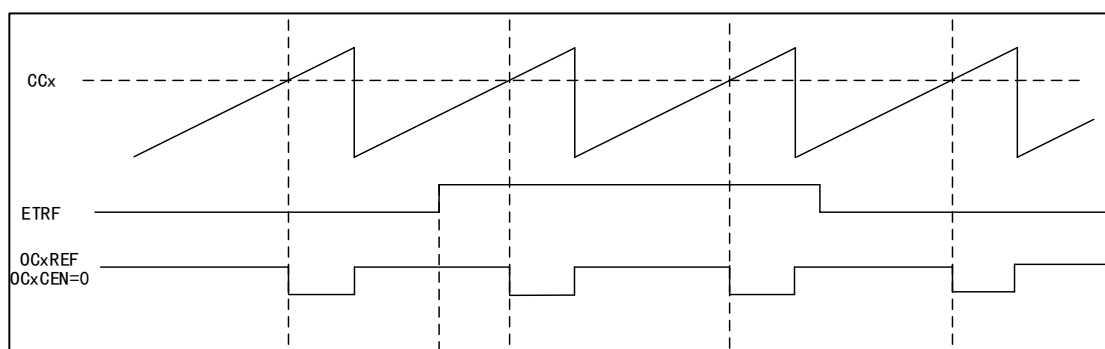
14.4.17 在外部事件时清除 OCxREF 信号

此功能是由于输出比较和 PWM 模式。

在一个通道中，用 ETRF 输入端口的高电平将 OCxREF 的信号降为低电平，捕获/比较寄存器 TMRx_CCMx 中的 OCxCEN 的位置 1，OCxREF 信号会保持为低电平直到下一次发生更新事件。

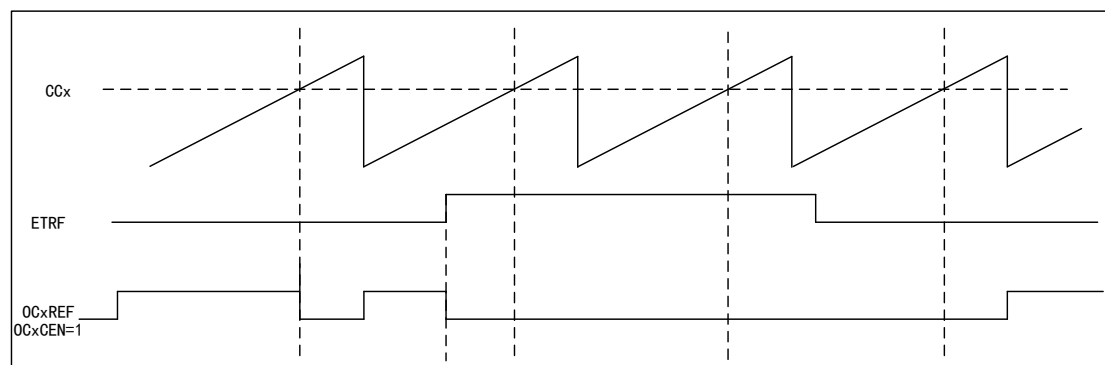
将 TMRx 置于 PWM 模式，关闭外部触发预分频器，禁止外部触发模式 2，当 ETRF 输入为高时，通过设置 OCxCEN=0，输出的 OCxREF 信号如下图。

图 41 OCxREF 时序图



将 TMRx 置于 PWM 模式，关闭外部触发预分频器，禁止外部触发模式 2，当 ETRF 输入为高时，通过设置 OCxCEN=1，输出的 OCxREF 信号如下图。

图 42 OCxREF 时序图



14.5 寄存器地址映射

下表中将高级定时器的所有寄存器映射到一个 16 位可寻址（编址）空间。

表格 53 高级定时器寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
TMRx_CTRL1	控制寄存器 1	0x00
TMRx_CTRL2	控制寄存器 2	0x04
TMRx_SMCTRL	从模式控制寄存器	0x08
TMRx_DIEN	DMA/中断使能寄存器	0x0C
TMRx_STS	状态寄存器	0x10
TMRx_CEG	控制事件产生寄存器	0x14
TMRx_CCM1	捕获/比较模式寄存器 1	0x18
TMRx_CCM2	捕获/比较模式寄存器 2	0x1C
TMRx_CCEN	捕获/比较使能寄存器	0x20
TMRx_CNT	计数器寄存器	0x24
TMRx_PSC	预分频寄存器	0x28

寄存器名	描述	偏移地址
TMRx_AUTORLD	自动重载寄存器	0x2C
TMRx_REPCNT	重复计数寄存器	0x30
TMRx_CC1	通道 1 捕获/比较寄存器	0x34
TMRx_CC2	通道 2 捕获/比较寄存器	0x38
TMRx_CC3	通道 3 捕获/比较寄存器	0x3C
TMRx_CC4	通道 4 捕获/比较寄存器	0x40
TMRx_BDT	刹车和死区寄存器	0x44
TMRx_DCTRL	DMA 控制寄存器	0x48
TMRx_DMADDR	连续模式的 DMA 地址寄存器	0x4C

14.6 寄存器功能描述

14.6.1 控制寄存器 1 (TMRx_CTRL1)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CNTEN	R/W	使能计数器 (Counter Enable) 0: 禁止 1: 使能 定时器配置为外部时钟、门控模式和编码器模式时, 需要通过软件对该位写 1 启动定期工作; 配置为触发模式时, 可硬件写 1。
1	UD	R/W	禁止更新 (Update Disable) 更新事件可引起 AUTORLD、PSC、CCx 产生更新设置的数值。 0: 允许更新事件 (UEV) 更新事件可以由以下任一情况产生: 计数器溢出/下溢; 设置 UEG 位; 从模式控制器产生的更新。 1: 禁止更新事件
2	URSSEL	R/W	更新请求源 (Update Request Source Select) 如果使能了中断或 DMA, 更新事件可产生更新中断或 DMA 请求, 通过该位可选择不同的更新请求源。 0: 计数器上溢或下溢 设置 UEG 位; 通过从模式控制器产生的更新。 1: 计数器上溢或下溢
3	SPMEN	R/W	使能单脉冲模式 (Single Pulse Mode Enable) 产生更新事件时, 可改变通道的输出电平; 在该模式下, 会清除 CNTEN 位, 停止计数器, 后续不再改变通道的输出电平。 0: 禁用 1: 使能

位/域	名称	R/W	描述
4	CNTDIR	R/W	配置计数器计数方向（Counter Direction） 当计数器配置为中央对齐模式或编码器模式时，该位为只读。 0：向上计数 1：向下计数
6:5	CAMSEL	R/W	选择中央对齐模式（Center Aligned Mode Select）， 中央对齐模式下，计数器交替的向上向下计数；否则只向上或向下计数。 不同的中央对齐模式，影响输出通道的输出比较中断标志位置 1 的时机； 在计数器禁止时（CNTEN=0）时，选择中央对齐模式。 00：边沿对齐模式 01：中心对齐模式 1（在向下计数时，输出通道的输出比较中断标志位置 1） 10：中心对齐模式 2（在向上计数时，输出通道的输出比较中断标志位置 1） 11：中心对齐模式 3（在向上/下计数时，输出通道的输出比较中断标志位置 1）
7	ARPEN	R/W	TMRx_AUTORLD 寄存器自动重载缓冲使能（Auto-reload Preload Enable） 禁止缓存区时，程序修改 TMRx_AUTORLD 会立刻修改装入计数器的数值；使能缓存区时，程序修改 TMRx_AUTORLD 会在下一个更新事件修改装入计数器的数值。 0：禁止 1：使能
9:8	CLKDIV	R/W	时钟分频系数（Clock Division） 死区、数字滤波器的配置由 CK_INT 提供时钟，通过设置该位可调整死区时间、数字滤波器的采用时钟。 00：t _{DTS} =t _{CK_INT} 01：t _{DTS} =2×t _{CK_INT} 10：t _{DTS} =4×t _{CK_INT} 11：保留
15:10	保留		

14.6.2 控制寄存器 2（TMRx_CTRL2）

偏移地址：0x04

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CCPEN	R/W	使能捕获/比较预装载（Capture/Compare Preloaded Enable） 该位影响 CCxEN、CCxNEN、OCxMOD 数值的改变，禁止预装载时，程序修改会立刻影响定时器的设置；使能预装载时，只在设置了 COMG 会后更新，从而影响定时器的设置；该位只在具有互补输出的通道起作用。 0：禁止 1：使能
1	保留		
2	CCUSEL	R/W	选择捕获/比较控制更新（Capture/compare Control Update Select）仅在捕获比较预装载使能（CCPEN=1）时，且只对互补输出通道才起作用。 0：只能通过设置 COMG 位更新 1：可以通过设置 COMG 位或者 TRGI 上的上升沿更新

位/域	名称	R/W	描述
3	CCDSEL	R/W	选择发出捕获/比较的 DMA 请求 (Capture/compare DMA Select) 0: 当发生 CCx 事件时, 送出 CCx 的 DMA 请求 1: 当发生更新事件时, 送出 CCx 的 DMA 请求
6:4	MMSEL	R/W	选择定时器主模式下用于 TRGO 的信号 (Master Mode Signal Select) 工作在主模式的定时器的信号可用于 TRGO, 从而影响处在从模式且与主定时器级联的定时器工作, 具体影响可从模式的定时器配置有关。 000: 复位, 主模式定时器的复位信号用于 TRGO 001: 使能, 主模式定时器的计数器使能信号用于 TRGO 010: 更新, 主模式定时器的更新事件用于 TRGO 011: 比较脉冲, 主模式定时器捕获/比较成功 (CCXIFLG=1) 时输出一个脉冲信号用于 TRGO 100: 比较模式 1, OC1REF 用于触发 TRGO 101: 比较模式 2, OC2REF 用于触发 TRGO 110: 比较模式 3, OC3REF 用于触发 TRGO 111: 比较模式 4, OC4REF 用于触发 TRGO
7	TI1SEL	R/W	TI1 选择 (Timer Input 1 Selection) 0: TMRx_CH1 引脚连到 TI1 输入 1: TMRx_CH1、TMRx_CH2 和 TMRx_CH3 引脚经异或后连到 TI1 输入
8	OC1OIS	R/W	配置 OC1 输出空闲状态 (OC1 Output Idel State Configure) 仅在当 MOEN=0 时、实现了 OC1N, 只影响 OC1 死区时间后的电平状态。 0: OC1=0 1: OC1=1 注: 当 TMRx_BDT 寄存器中 LOCKCFG 位级别为 1、2 或 3 时, 该位不能修改。
9	OC1NOIS	R/W	配置 OC1N 输出空闲状态 (OC1N Output Idel State Configure) 仅在当 MOEN=0、实现了 OC1N, 只影响 OC1N 死区时间后的电平状态。 0: OC1N=0 1: OC1N=1 注: 当 TMRx_BDT 寄存器中 PLOCKCFG 位级别为 1、2 或 3 时, 该位不能修改。
10	OC2OIS	R/W	配置 OC2 输出空闲状态。参考 OC1OIS 位
11	OC2NOIS	R/W	配置 OC2N 输出空闲状态。参考 OC1NOIS 位
12	OC3OIS	R/W	配置 OC3 输出空闲状态。参考 OC1OIS 位
13	OC3NOIS	R/W	配置 OC3N 输出空闲状态。参考 OC1NOIS 位
14	OC4OIS	R/W	配置 OC4 输出空闲状态。参考 OC1OIS 位
15	保留		

14.6.3 从模式控制寄存器 (TMRx_SMCTRL)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
2:0	SMFSEL	R/W	选择从模式功能（Slave Mode Function Select） 000: 禁止从模式，定时器可作为主模式定时器影响从模式定时器的工 作；如果 CTRL1_CNTEN=1，则预分频器直接由内部时钟驱动。 001: 编码器模式 1，根据 TI1FP1 的电平，计数器在 TI2FP2 的边沿计 数。 010: 编码器模式 2，根据 TI2FP2 的电平，计数器在 TI1FP1 的边沿计 数。 011: 编码器模式 3，根据另一个信号的输入电平，计数器在 TI1FP1、 TI2FP2 的边沿计数。 100: 复位模式，从模式定时器在收到 TRGI 的上升沿信号后复位计数 器，并产生更新寄存器的信号。 101: 门控模式，从模式定时器在收到 TRGI 高电平信号时，启动计数 器工作；收到 TRGI 低电平时停止计数器工作；再收到 TRGI 高电 平信号时，继续工作；整个期间不复位计数器。 110: 触发模式，从模式定时器在收到 TRGI 的上升沿信号后，启动计数 器工作。 111: 外部时钟模式 1，选择 TRGI 的上升沿信号作为时钟源驱动计数器 工作。
3	保留		
6:4	TRGSEL	R/W	选择触发输入信号（Trigger Input Signal Select） 为了避免在改变该位值时产生错误的边沿检测，须在 SMFSEL=0 时改 变。 000: 内部触发 ITR0 001: 内部触发 ITR1 010: 内部触发 ITR2 011: 内部触发 ITR3 100: 通道 1 输入边沿检测器 TIF_ED 101: 通道 1 滤波后定时器输入 TI1FP1 110: 通道 2 滤波后的定时器输入 TI2FP2 111: 外部触发输入（ETRF）
7	MSMEN	R/W	使能主/从模式（Master/slave Mode Enable） 0: 无效 1: 使能主/从模式
11:8	ETFCFG	R/W	配置外部触发滤波器（External Trigger Filter Configure） 0000: 禁用滤波器，以 f_{DTS} 采样 0001: DIV=1, N=2 0010: DIV=1, N=4 0011: DIV=1, N=8 0100: DIV=2, N=6 0101: DIV=2, N=8 0110: DIV=4, N=6 0111: DIV=4, N=8 1000: DIV=8, N=6 1001: DIV=8, N=8 1010: DIV=16, N=5 1011: DIV=16, N=6 1100: DIV=16, N=8 1101: DIV=32, N=5

位/域	名称	R/W	描述
			1110: DIV=32, N=6 1111: DIV=32, N=8 采样频率=定时器时钟频率/DIV; 滤波长度=N, 每 N 个事件产生一个跳变。
13:12	ETPCFG	R/W	配置外部触发信号预分频器 (External Trigger Prescaler Configure) ETR (外部触发输入) 的信号经过分频后为 ETRP, ETRP 的信号频率最多是 TMRxCLK 频率的 1/4; 当 ETR 频率过高时, 须经过分频降低 ETRP 的频率。 00: 禁用预分频器; 01: ETR 信号 2 分频 10: ETR 信号 4 分频 11: ETR 信号 8 分频
14	ECEN	R/W	使能外部时钟模式 2 (External Clock Mode2 Enable) 0: 禁止 1: 使能 设置 ECEN 位与选择外部时钟模式 1 将 TRGI 连接到 ETRF 具有相同作用; 从模式 (复位、门控、触发) 可以与外部时钟模式 2 同时使用, 但此时 TRGI 不能连到 ETRF; 当外部时钟模式 1 和外部时钟模式 2 同时使能时, 外部时钟的输入是 ETRF。
15	ETPOL	R/W	配置外部触发极性 (External Trigger Polarity Configure) 该位决定外部触发 ETR 是否反相。 0: 外部触发 ETR 不反相, 高电平或上升沿有效 1: 外部触发 ETR 反相, 低电平或下降沿有效

表格 54 TMRx 内部触发连接

从定时器	ITR1 (TS=000)	ITR1 (TS=001)	ITR2 (TS=010)	ITR3 (TS=011)
TMR1	TMR5	TMR2	TMR3	TMR4
TMR8	TMR1	TMR2	TMR4	TMR5

14.6.4 DMA/中断使能寄存器 (TMRx_DIEN)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	UIEN	R/W	使能更新中断 (Update Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
1	CC1IEN	R/W	使能捕获/比较通道 1 中断 (Capture/Compare Channel1 Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
2	CC2IEN	R/W	使能捕获/比较通道 2 中断 (Capture/Compare Channel2 Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
3	CC3IEN	R/W	使能捕获/比较通道 3 中断 (Capture/Compare Channel3 Interrupt Enable)

位/域	名称	R/W	描述
			0: 禁止 1: 使能
4	CC4IEN	R/W	使能捕获/比较通道 4 中断 (Capture/Compare Channel4 Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
5	COMIEN	R/W	使能 COM 中断 (COM Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
6	TRGIEN	R/W	使能触发中断 (Trigger Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
7	BRKIEN	R/W	使能刹车中断 (Break Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能
8	UDIEN	R/W	使能更新的 DMA 请求 (Update DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
9	CC1DEN	R/W	使能捕获/比较通道 1 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel1 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
10	CC2DEN	R/W	使能捕获/比较通道 2 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel2 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
11	CC3DEN	R/W	使能捕获/比较通道 3 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel3 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
12	CC4DEN	R/W	使能捕获/比较通道 4 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel4 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
13	COMDEN	R/W	使能的 DMA 请求 (COM DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
14	TRGDEN	R/W	使能触发 DMA 请求 (Trigger DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
15	保留		

14.6.5 状态寄存器 (TMRx_STS)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	UIFLG	RC_W0	产生更新事件中断标志位（Update Event Interrupt Generate Flag） 0：没有发生更新事件中断 1：发生更新事件中断 计数器数值重新装载或重新初始化时，会产生更新事件，该位由硬件置 1，软件清 0；更新事件的产生的情况有以下情况： （1）TMRx_CTRL1 寄存器的 UD=0，重复计数器数值上/下溢时产生更新事件； （2）TMRx_CTRL1 寄存器的 URSSEL=0 和 UD=0，配置 TMRx_CEG 寄存器的 UEG=1 产生更新事件，需要通过软件初始化计数器； （3）TMRx_CTRL1 寄存器的 URSSEL=0 和 UD=0，计数器被触事件初始化时产生更新事件。
1	CC1IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 1 中断标志（Captuer/Compare Channel1 Interrupt Flag） 当捕获比较通道 1 配置为输出时： 0：无匹配发生 1：TMRx_CNT 的值与 TMRx_CC1 的值相匹配 当捕获比较通道 1 配置为输入时： 0：没有发生输入捕获 1：发生输入捕获 捕获事件发生时由硬件置 1，可以由软件清 0 或者读 TMRx_CC1 寄存器时清 0。
2	CC2IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 2 中断标志（Captuer/Compare Channel2 Interrupt Flag） 参考 STS_CC1IFLG
3	CC3IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 3 中断标志（Captuer/Compare Channel3 Interrupt Flag） 参考 STS_CC1IFLG
4	CC4IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 4 中断标志（Captuer/Compare Channel4 Interrupt Flag） 参考 STS_CC1IFLG
5	COMIFLG	RC_W0	产生 COM 事件中断标志（COM Event Interrupt Generate Flag） 0：无 COM 事件产生 1：COM 中断等待响应 产生 COM 事件后，该位由硬件置 1，软件清 0。
6	TRGIFLG	RC_W0	产生触发事件中断标志（Trigger Event Interrupt Generate Flag） 0：没有发生触发事件中断 1：发生触发事件中断 发生触发事件时，该位由硬件置 1，软件清 0。
7	BRKIFLG	RC_W0	产生刹车事件中断标志（Brake Event Interrupt Generate Flag） 0：没有发生刹车事件 1：发生刹车事件 刹车输入有效的情况下，该位由硬件置 1；无效的情况下，可以通过软件清 0。

位/域	名称	R/W	描述
8	保留		
9	CC1RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 1 重复捕获标志 (Captuer/Compare Channel1 Repetition Capture Flag) 0: 没有发生重复捕获 1: 发生重复捕获 计数器的值被捕获到 TMRx_CC1 寄存器中, 此时 CC1IFLG=1; 只有当通道被配置为输入捕获时, 该位由硬件置 1, 软件清 0。
10	CC2RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 2 重复捕获标志 (Captuer/Compare Channel2 Repetition Capture Flag) 参考 STS_CC1RCFLG
11	CC3RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 3 重复捕获标志 (Captuer/Compare Channel3 Repetition Capture Flag) 参考 STS_CC1RCFLG
12	CC4RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 4 重复捕获标志 (Captuer/Compare Channel4 Repetition Capture Flag) 参考 STS_CC1RCFLG
15:13	保留		

14.6.6 控制事件产生寄存器 (TMRx_CEG)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	UEG	W	产生更新事件 (Update Event Generate) 0: 无效 1: 初始化计数器, 产生更新事件 此位由软件置 1, 硬件清 0。 注意: 产生更新事件时, 预分频器的计数器会清 0, 但是预分频系数不变。如果在向下计数模式下计数器会读取 TMRx_AUTORLD 的值; 如果在中央对齐模式下或者向上计数模式中计数器会被清 0。
1	CC1EG	W	产生捕获/比较通道 1 事件 (Capture/Compare Channel1 Event Generation) 0: 无效 1: 产生捕获/比较事件 该位由软件置 1, 硬件自动清 0。 如果通道 1 处于输出模式 当 CC1IFLG=1 时, 如果设置了 CC1IEN 和 CC1DEN 位, 则产生相应的中断和 DMA 请求。 如果通道 1 处于输入模式 捕获计数器的值存储在 TMRx_CC1 寄存器中; 配置 CC1IFLG=1, 如果还设置了 CC1IEN 和 CC1DEN 位, 则产生相应的中断和 DMA 请求; 如果此时 CC1IFLG=1, 则需要配置 CC1RCFLG=1。
2	CC2EG	W	产生捕获/比较通道 2 事件 (Capture/Compare Channel2 Event Generation) 参考 CC1EG 描述

位/域	名称	R/W	描述
3	CC3EG	W	产生捕获/比较通道 3 事件 (Capture/Compare Channel3 Event Generation) 参考 CC1EG 描述
4	CC4EG	W	产生捕获/比较通道 4 事件 (Capture/Compare Channel4 Event Generation) 参考 CC1EG 描述
5	COMG	W	产生捕获/比较控制更新事件 (Capture/Compare Control Update Event Generate) 0: 无效 1: 产生捕获/比较更新事件 该位由软件置 1, 硬件自动清 0。 注: COMG 位只有在互补输出的通道有效。
6	TEG	W	产生触发事件 (Trigger Event Generate) 0: 无效 1: 产生触发事件 该位由软件置 1, 硬件自动清 0。
7	BEG	W	产生刹车事件 (Brake Event Generate) 0: 无效 1: 产生刹车事件 该位由软件置 1, 硬件自动清 0。
15:8	保留		

14.6.7 捕获/比较模式寄存器 1 (TMRx_CCM1)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000

可通过 CCxSEL 位配置定时器为输入 (捕获模式) 或输出 (比较模式)。该寄存器其它位的作用在输入和输出模式下不同, 同一个位在输出模式和输入模式下的功能是不同的。寄存器中的 OCx 描述了通道在输出模式下的功能, 寄存器中的 ICx 描述了通道在输入模式下的功能。

输出比较模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC1SEL	R/W	选择捕获/比较通道 1 (Capture/Compare Channel1 Selection) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC1 通道为输出 01: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI1 上 10: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI2 上 11: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC1EN=0 时) 可写。
2	OC1FEN	R/W	快速使能输出比较通道 1 (Output Compare Channel1 Fast Enable) 0: 禁止 1: 使能 该位用来提高捕获/比较输出对触发输入事件的响应。
3	OC1PEN	R/W	使能输出比较通道 1 预装载 (Output Compare Channel1 Preload Enable) 0: 禁止预装载功能, 通过程序写入 TMRx_CC1 寄存器的数值, 会马上起作用。

位/域	名称	R/W	描述
			1: 启用预装载功能, 通过程序写入 TMRx_CC1 寄存器的数值, 会在产生更新事件后起作用。 注: 当保护级别为 3 级时且通道配置为输出时, 该位不能被修改。当不确定预装载寄存器情况, 仅在单脉冲模式 (SPMEN=1) 下, 可以使用 PWM 模式, 否则不确定其接下来的输出比较结果。
6:4	OC1MOD	R/W	配置输出比较通道 1 模式 (Output Compare Channel1 Mode Configure) 000: 冻结。输出比较对 OC1REF 无影响 001: 匹配时输出置为高。计数器 CNT 的值和捕获比较寄存器的值 CCx 生匹配时, 强制 OC1REF 为高电平 010: 匹配时输出置为低。计数器的值和捕获比较寄存器的值发生匹配时, 强制 OC1REF 为低电平 011: 匹配时输出翻转。计数器的值和捕获比较寄存器的值发生匹配时, 转 OC1REF 的电平 100: 强制输出为低。强制 OC1REF 为低电平 101: 强制输出为高。强制 OC1REF 为高电平 110: PWM 模式 1 (计数器值<输出比较值时置为高, 否则反之) 111: PWM 模式 2 (计数器值>输出比较值时置为高, 否则反之) 注: 当保护级别为 3 级时且通道配置为输出时, 该位不能被修改。在 PWM 模式 1 和 2 中, OC1REF 电平在比较结果改变或者输出比较模式从冻结模式转换到 PWM 模式时改变。
7	OC1CEN	R/W	使能输出比较通道 1 清除 (Output Compare Channel1 Clear Enable) 0: OC1REF 不受 ETRF 输入影响 1: 检测到 ETRF 输入高电平时, OC1REF=0
9:8	CC2SEL	R/W	通道 2 模式选择 (Capture/Compare Channel2 Select) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC2 通道为输出 01: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI2 上 10: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI1 上 11: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC2EN=0 时) 可写。
10	OC2FEN	R/W	快速使能输出比较通道 2 (Output Compare Channel2 Preload Enable)
11	OC2PEN	R/W	使能输出比较通道 2 缓冲 (Output Compare Channel2 Buffer Enable)
14:12	OC2MOD	R/W	输出比较通道 2 模式 (Output Compare Channel1 Mode)
15	OC2CEN	R/W	使能输出通道 2 比较清除 (Output Compare Channel2 Clear Enable)

输入捕获模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC1SEL	R/W	选择输入/捕获通道 1 (Capture/Compare Channel1 Select) 00: CC1 通道为输出 01: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI1 上 10: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI2 上 11: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 位的 CC1EN=0 时) 可写。
3:2	IC1PSC	R/W	配置输入捕获通道 1 预分频因子 (Input Capture Channel1 Perscaler Configure) 00: PSC=1

位/域	名称	R/W	描述
			01: PSC=2 10: PSC=4 11: PSC=8 PSC 是预分频因子，每 PSC 个事件触发一次捕获。
7:4	IC1F	R/W	配置输入捕获通道 1 滤波器 (Input Capture Channel1 Filter Configuration) 0000: 禁用滤波器，以 f_{DTS} 采样 0001: DIV=1, N=2 0010: DIV=1, N=4 0011: DIV=1, N=8 0100: DIV=2, N=6 0101: DIV=2, N=8 0110: DIV=4, N=6 0111: DIV=4, N=8 1000: DIV=8, N=6 1001: DIV=8, N=8 1010: DIV=16, N=5 1011: DIV=16, N=6 1100: DIV=16, N=8 1101: DIV=32, N=5 1110: DIV=32, N=6 1111: DIV=32, N=8 采样频率=定时器时钟频率/DIV; 滤波器长度=N, 表示每 N 个事件产生一个跳变。
9:8	CC2SEL	R/W	选择捕获/比较通道 2 (Capture/Compare Channel2 Select) 00: CC2 通道为输出 01: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI1 上 10: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI2 上 11: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC2EN=0 时) 可写。
11:10	IC2PSC	R/W	配置输入捕获通道 2 预分频因子 ((Input Capture Channel2 Perscaler Configuration)
15:12	IC2F	R/W	配置输入捕获通道 2 滤波器 (Input Capture Channel2 Filter Configuration)

14.6.8 捕获/比较模式寄存器 2 (TMRx_CCM2)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0000

参看以上 CCM1 寄存器的描述。

输出比较模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC3SEL	R/W	选择捕获/比较通道 3 (Capture/Compare Channel1 Selection) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC3 通道为输出 01: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI3 上 10: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI4 上

位/域	名称	R/W	描述
			11: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC3EN=0 时) 可写。
2	OC3FEN	R/W	快速使能输出比较通道 3 (Output Compare Channel3 Fast Enable) 0: 禁止 1: 使能 该位用来提高捕获/比较输出对触发输入事件的响应。
3	OC3PEN	R/W	使能输出比较通道 3 预装载 (Output Compare Channel3 Preload Enable)
6:4	OC3MOD	R/W	配置输出比较通道 3 模式 (Output Compare Channel3 Mode Configure)
7	OC3CEN	R/W	使能输出比较通道 3 清除 (Output Compare Channel3 Clear Enable) 0: OC3REF 不受 ETRF 输入影响。 1: 检测到 ETRF 输入高电平时, OC1REF=0
9:8	CC4SEL	R/W	选择通道 4 模式 (Capture/compare Channel4 Selection) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC4 通道为输出 01: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TI4 上 10: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TI3 上 11: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC4EN=0 时) 可写。
10	OC4FEN	R/W	快速使能输出比较通道 4 (Output Compare Channel4 Preload Enable)
11	OC4PEN	R/W	使能输出比较通道 4 缓冲 (Output Compare Channel4 Buffer Enable)
14:12	OC4MOD	R/W	配置输出比较通道 4 模式 (Output Compare Channel4 Mode Configure)
15	OC4CEN	R/W	使能输出通道 4 比较清除 (Output Compare Channel4 Clear Enable)

输入捕获模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC3SEL	R/W	选择输入/捕获通道 3 (Capture/Compare Channel3 Select) 00: CC3 通道为输出 01: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI3 上 10: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI4 上 11: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC3EN=0 时) 可写。
3:2	IC3PSC	R/W	配置输入捕获通道 3 预分频因子 (Input Capture Channel3 Prescaler Configuration) 00: PSC=1 01: PSC=2 10: PSC=4 11: PSC=8 PSC 是预分频因子, 每 PSC 个事件触发一次捕获。
7:4	IC3F	R/W	配置输入捕获通道 3 滤波器 (Input Capture Channel3 Filter Configuration)
9:8	CC4SEL	R/W	选择捕获/比较通道 4 (Capture/Compare Channel4 Select)

位/域	名称	R/W	描述
			00: CC4 通道为输出 01: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TI4 上 10: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TI3 上 11: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC4EN=0 时) 可写。
11:10	IC4PSC	R/W	配置输入捕获通道 4 预分频因子 (Input Capture Channel4 Prescaler Configuration)
15:12	IC4F	R/W	配置输入捕获通道 4 滤波器 (Input Capture Channel4 Filter Configuration)

14.6.9 捕获/比较使能寄存器 (TMRx_CCEN)

偏移地址: 0x20

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CC1EN	R/W	使能捕获/比较通道 1 输出 (Capture/Compare Channel1 Output Enable) 捕获/比较通道 1 配置为输出时: 0: 禁止输出 1: 开启输出 捕获/比较通道 1 配置为输入时: 该位决定了计数器的值 CNT 是否能捕获进入 TMRx_CC1 寄存器中 0: 禁止捕获 1: 开启捕获
1	CC1POL	R/W	配置捕获/比较通道 1 输出极性 (Capture/Compare Channel1 Output Polarity Configure) CC1 通道配置为输出时: 0: OC1 高电平有效 1: OC1 低电平有效 CC1 通道配置为输入时: 0: 不反相: 在 IC1 的上升沿进行捕获, IC1 作为外部触发器时不反相。 1: 反相, 在 IC1 的下降沿进行捕获, IC1 作为外部触发器时反相。 注: 当保护级别为 2 或者 3 时, 该位不能被修改
2	CC1NEN	R/W	使能捕获/比较通道 1 互补输出 (Capture/Compare Channel1 Complementary Output Enable) 0: 禁止 1: 开启
3	CC1NPOL	R/W	捕获/比较通道 1 互补输出极性 (Capture/Compare Channel1 Complementary Output Polarity) 0: OC1N 高电平有效 1: OC1N 低电平有效 注: 当保护级别为 2 或者 3 时, 该位不能被修改
4	CC2EN	R/W	使能捕获/比较通道 2 输出 (Capture/Compare Channel2 Output Enable) 参考 CCEN_CC1EN
5	CC2POL	R/W	配置捕获/比较通道 2 输出极性 (Capture/Compare Channel2 Output Polarity Configure)

位/域	名称	R/W	描述
			参考 CCEN_CC1POL
6	CC2NEN	R/W	使能捕获/比较通道 1 互补输出 (Capture/Compare Channel1 Complementary Output Enable) 参考 CCEN_CC1NEN
7	CC2NPOL	R/W	配置捕获/比较通道 2 互补输出极性 (Capture/Compare Channel2 Complementary Output Polarity Configure) 参考 CCEN_CC1NPOL
8	CC3EN	R/W	使能捕获/比较通道 3 输出 (Capture/Compare Channel3 Output Enable) 参考 CCEN_CC1EN
9	CC3POL	R/W	配置捕获/比较通道 3 输出极性 (Capture/Compare Channel3 Output Polarity Configure) 参考 CCEN_CC1POL
10	CC3NEN	R/W	使能捕获/比较通道 3 互补输出 (Capture/Compare Channel3 Complementary Output Enable) 参考 CCEN_CC1NEN
11	CC3NPOL	R/W	配置捕获/比较通道 3 互补输出极性 (Capture/Compare Channel3 Complementary Output Polarity Configure) 参考 CCEN_CC1NPOL
12	CC4EN	R/W	使能捕获/比较通道 4 输出 (Capture/Compare Channel4 Output Enable) 参考 CCEN_CC1EN
13	CC4POL	R/W	捕获/比较通道 4 输出极性 (Capture/Compare Channel4 Output Polarity) 参考 CCEN_CC1POL
15:14	保留		

14.6.10 计数器寄存器 (TMRx_CNT)

偏移地址: 0x24

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CNT	R/W	计数器数值 (Counter Value)

14.6.11 预分频寄存器 (TMRx_PSC)

偏移地址: 0x28

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	PSC	R/W	预分频器数值 (Prescaler Value) 计数器的时钟频率 (CK_CNT) = $f_{CK_PSC} / (PSC+1)$

14.6.12 自动重装载寄存器 (TMRx_AUTORLD)

偏移地址: 0x2C

复位值: 0xFFFF

位/域	名称	R/W	描述
15:0	AUTORLD	R/W	自动重载数值 (Auto Reload Value) 自动重载的值为空时, 计数器不进行计数。

14.6.13 重复计数寄存器 (TMRx_REPCNT)

偏移地址: 0x30

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
7:0	REPCNT	R/W	重复计数数值 (Repetition Counter Value) 当重复计数器计数值减为 0 时产生更新事件, 计数器重新从 REPCNT 数值开始计数; 新写入该寄存器的新值只有在下次周期更新事件发生时才有效。
15:8	保留		

14.6.14 通道 1 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC1)

偏移地址: 0x34

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC1	R/W	捕获/比较通道 1 数值 (Capture/Compare Channel1 Value) 捕获/比较通道 1 配置为输入模式: CC1 包含上次输入捕获通道 1 事件传输的计数器数值。 捕获/比较通道 1 配置为输出模式: CC1 包含了当前装入捕获/比较寄存器数值 捕获比较通道 1 的值 CC1 与计数器的值 CNT 比较, 在 OC1 上产生输出信号。 当输出比较预装载禁止 (TMRx_CCM1 寄存器的 OC1PEN=0) 时, 写入的数值会立即影响输出比较结果; 当输出比较预装载使能 (TMRx_CCM1 寄存器的 OC1PEN=1) 时, 写入的值会在产生更新事件时影响输出比较结果。

14.6.15 通道 2 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC2)

偏移地址: 0x38

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC2	R/W	捕获/比较通道 2 数值 (Capture/Compare Channel2 Value) 参考 TMRx_CC1

14.6.16 通道 3 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC3)

偏移地址: 0x3C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC3	R/W	捕获/比较通道 3 数值 (Capture/Compare Channel3 Value) 参考 TMRx_CC1

14.6.17 通道 4 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC4)

偏移地址: 0x40

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC4	R/W	捕获/比较通道 4 数值 (Capture/Compare Channel4 Value) 参考 TMRx_CC1

14.6.18 刹车和死区寄存器 (TMRx_BDT)

偏移地址：0x44

复位值：0x0000

注：根据锁定设置，AOEN、BRKPOL、BRKEN、IMOS、RMOS 和 DTS[7:0]位均可被写保护，有必要在第一次写入 TMRx_BDT 寄存器时对它们进行配置。

位/域	名称	R/W	描述
7:0	DTS	R/W	设置互补输出通道的死区持续时间 (Dead Time Setup) DT 为死区持续时间，DT 与寄存器 DTS 的关系如下： DTS[7:5]=0xx=>DT=DTS[7:0]×T_{DTS}, T_{DTS}=TDTS; DTS[7:5]=10x=>DT=(64+DTS[5:0])×T_{DTS}, T_{DTS}=2×T_{DTS}; DTS[7:5]=110=>DT=(32+DTS[4:0])×T_{DTS}, T_{DTS}=8×T_{DTS}; DTS[7:5]=111=>DT=(32+DTS[4:0])×T_{DTS}, T_{DTS}=16×T_{DTS}; 例：假设 T_{DTS}=125ns (8MHz)，死区时间设置如下： 若步长时间为 125ns，可设置死区时间范围是 0 到 15875ns； 若步长时间为 250ns，可设置死区时间范围是 16us 到 31750ns； 若步长时间为 1us，可设置死区时间范围是 32us 到 63us； 若步长时间为 2us，可设置死区时间范围是 64us 到 126us。 注：一旦 LOCK 级别 (TMRx_BDT 寄存器中的 LOCKCFG 位) 设为 1、2 或 3，则不能修改这些位。
9:8	LOCKCFG	R/W	配置锁定写保护模式 (Lock Write Protection Mode Configuration) 00：无锁定写保护，可直接写寄存器 01：锁定写保护级别 1 不能写入 TMRx_BDT 的 DTS、BRKEN、BRKPOL、AOEN 位和 TMRx_CTRL2 寄存器的 OCxOIS 和 OCxNOIS 位。 10：锁定写保护级别保护级别 2 不能写入保护级别 1 的所有位，也不能写入 TMRx_CCEN 寄存器中的 CCxPOL 和 OCxNPOL 位、TMRx_BDT 寄存器的 RMOS 和 IMOS 位。 11：锁定写保护级别保护级别 3 不能写入保护级别 2 的所有位，也不能写入 TMRx_CCMx 的寄存器的 OCxMOD 和 OCxPEN 位。 注意：在系统复位后，只能写一次锁定写保护位。
10	IMOS	R/W	配置空闲模式下的关闭状态 (Idle Mode Off-state Configure) 空闲模式指 MOEN=0，关闭是指 CCxEN=0；该位描述的是在 MOEN=0，CCxEN 由 0 变为 1，配置该位不同的数值，对输出波形的影响。 0：禁止 OCx/OCxN 输出 1：若 CCxEN=1，先在死区期间输出无效电平 (具体电平数值受极性配置影响)，在死区结束后，输出空闲电平
11	RMOS	R/W	配置运行模式下的关闭状态 (Run Mode Off-state Configure) 运行模式指 MOEN=1，关闭是指 CCxEN=0；该位描述的是在 MOEN=1，CCxEN 由 0 变为 1 时，配置该位不同的数值，对输出波形的影响。 0：禁止 OCx/OCxN 输出

位/域	名称	R/W	描述
			1: OCx/OCxN 先输出无效电平（具体电平数值受极性配置影响）
12	BRKEN	R/W	使能刹车功能（Brake Function Enable） 0: 禁止 1: 使能 注：当保护级别为 1 时，该位不能修改。
13	BRKPOL	R/W	配置刹车输入极性（Brake Polarity Configure） 0: 刹车输入 BRK 在低电平有效 1: 刹车输入 BRK 在高电平有效 注：当保护级别为 1 时，该位不能被修改。对该位的写操作需要一个 APB 时钟延迟后才能使用。
14	AOEN	R/W	使能自动输出（Automatic Output Enable） 0: MOEN 只能被软件置 1 1: MOEN 可以被软件置 1 或者在下一个更新事件时自动值置 1（刹车输入无效） 注：当保护级别为 1 时，该位不能修改。
15	MOEN	R/W	使能 PWM 主输出（PWM Main Output Enable） 0: 禁止 OCx 和 OCxN 输出或者强制输出空闲状态 1: 当设置了 TMRx_CCEN 寄存器的 CCxEN 和 CCxNEN 位，开启 OCx 和 OCxN 输出 刹车输入有效时硬件异步清 0。 注：由软件置 1 还是自动置 1 取决于 TMRx_BDT 寄存器的 AOEN 位。

14.6.19 DMA 控制寄存器（TMRx_DCTRL）

偏移地址：0x48

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	DBADDR	R/W	设置 DMA 基地址（DMA Base Address Setup） 这些位定义了 DMA 在连续模式下的基地址（当对 TMRx_DMADDR 寄存器进行读或写时），DBADDR 定义为从 TMRx_CTRL1 寄存器所在地址开始的偏移量： 00000: TMRx_CTRL1 00001: TMRx_CTRL2 00010: TMRx_SMCTRL
7:5			保留
12:8	DBLEN	R/W	设置 DMA 突发传送长度（DMA Burst Transfer Length Setup） 这些位定义 DMA 在连续模式下的传送长度、传输的次数，其中传输的数据可以是 16 位和 8 位。 当读写 TMRx_DMADDR 寄存器时，定时器进行一次连续传输传送： 00000: 1 次传输 00001: 2 次传输 00010: 3 次传输 10001: 18 次传输 传输的地址公式如下：

位/域	名称	R/W	描述
			传输的地址=TMRx_CTRL1 的地址（从地址）+DBADDR+DMA 索引； DMA 索引=DBLEN 例如：DBLEN=7，DBADDR=TMRx_CTRL1（从地址）表示待传输数据的地址，则 TMRx_CTRL1 的地址+DBADDR+7，表示了将要写入/读出数据的地址，数据的传输将发生在：TMRx_CTRL1 的地址+从 DBADDR 开始的 7 个寄存器。 根据设置的 DMA 数据长度不同，数据传输也会发生变化： (1) 当传输数据设置为 16 位时，数据会传输给 7 个寄存器 (2) 当传输数据设置为 8 位时，第一个寄存器的数据是第一个的数据的 MSB 位，第二个寄存器的数据是第一个数据的 LSB 位，数据仍然会传输给 7 个寄存器。
15:13			保留

14.6.20 连续模式的 DMA 地址寄存器（TMRx_DMADDR）

偏移地址：0x4C

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	DMADDR	R/W	DMA 突发传送寄存器（DMA Register for Burst Transfer） TMRx_DMADDR 寄存器的读或写操作访问会导致对以下地址所在寄存器的存取操作： TMRx_CTRL1 地址+（DBADDR+DMA 索引）×4 其中： “TMRx_CTRL1 地址”是控制寄存器 1（TMRx_CTRL1）所在的地址； “DBADDR”是 TMRx_DCTRL 寄存器中定义的基地址； “DMA 索引”是由 DMA 自动控制的偏移量，它取决于 TMRx_DCTRL 寄存器中定义的 DBLEN。

15 通用定时器（TMR2/3/4/5）

15.1 简介

通用定时器以时基单元为核心，拥有输入捕获和输出比较等功能，可以用来测量脉冲宽度、频率和占空比，以及产生输出波形。含有一个 16 位的自动重装载计数器（实现向上、向下和中央对齐计数）。

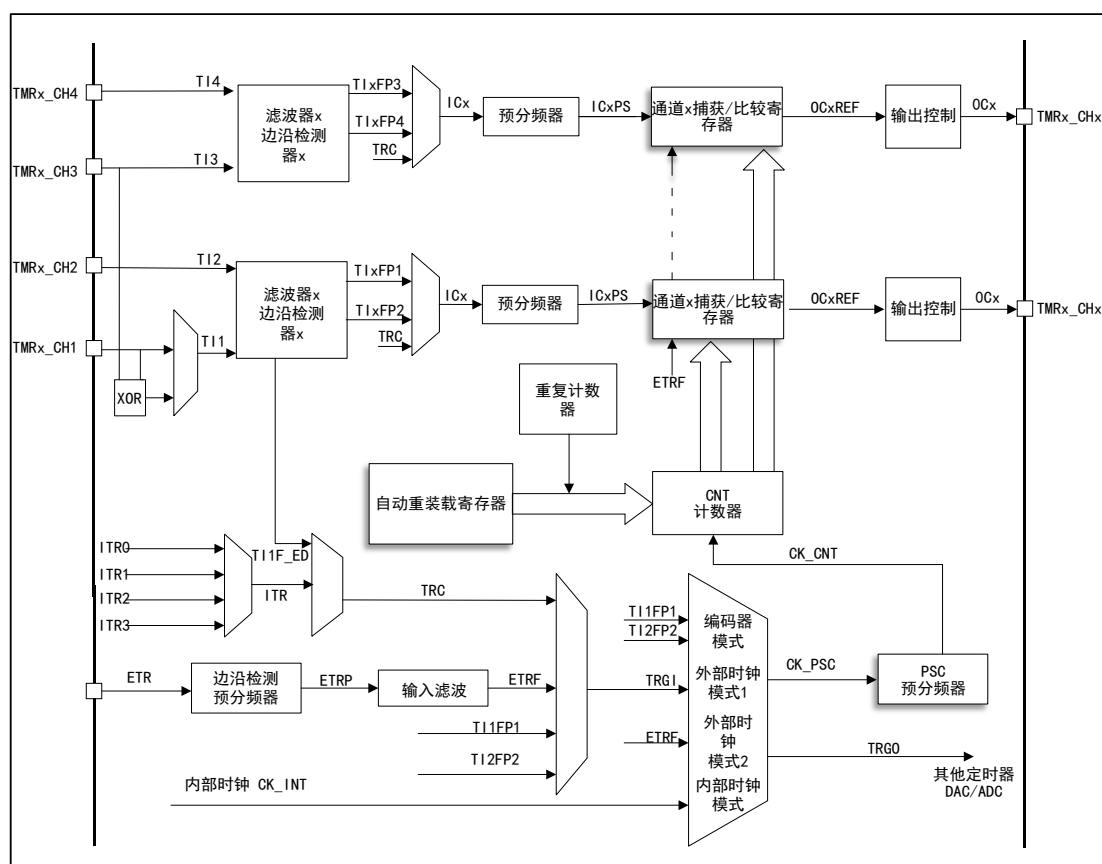
定时器和定时器之间是相互独立的，它们可以实现同步和级联。

15.2 主要特征

- （1） 时基单元
 - 计数器：16 位计数器，可以向上、向下和中央对齐计数。
 - 预分频器：16 位可编程预分频器
 - 自动重装载功能
- （2） 时钟源选择
 - 内部时钟
 - 外部输入
 - 外部触发
 - 内部触发
- （3） 输入捕获功能
 - 计数功能
 - PWM 输入
 - 编码器接口模式
- （4） 输出比较功能
 - PWM 输出模式
 - 强制输出模式
 - 单脉冲模式
- （5） 定时器的主/从模式控制器
 - 定时器之间可以同步和级联
 - 支持多种从模式、同步信号
- （6） 中断和 DMA 请求事件
 - 更新事件（计数器上/下溢出，计数器初始化）
 - 触发事件（计数器启动、停止、内/外部触发）
 - 输入捕获
 - 输出比较

15.3 结构框图

图 43 通用定时器结构框图



15.4 功能描述

15.4.1 时钟源选择

通用定时器一共有四种时钟源。

内部时钟

是来自 RCM 的 TMRx_CLK，即定时器本身的驱动时钟，当禁止从模式控制器，则预分频的时钟源 CK_PSC 由内部时钟 CK_INT 驱动。

外部时钟模式 1

来自定时器自身的输入通道 TI1/2/3/4，经过极性选择和滤波以后生成的触发信号，连接到从模式控制器，进而控制计数器的工作。其中通道 1 的输入经过上升沿、下降沿双沿检测而生成的脉冲信号进行逻辑相或以后的信号就是 TI1F_ED 信号，即 TIF_ED 双边沿信号。特别是 PWM 输入只能由 TI1/2 输入。

外部时钟模式 2

来自于外部触发接口（ETR）经过极性选择、分频、滤波以后的信号，经过触发输入选择器，连接到从模式控制器，从而控制计数器的工作。

内部触发输入

设置定时器工作于从模式，时钟源为其他定时器的输出信号，此时钟源没有滤波，可以实现定时器之间的同步或级联。主模式的定时器可以对从模式定时器执行复位、启动、停止或提供时钟。

15.4.2 时基单元

通用定时器里的时基单元包含三个寄存器

- 计数器寄存器（CNT）16 位
- 自动重载寄存器（AUTORLD）16 位
- 预分频器（PSC）16 位

计数器 CNT

通用定时器中的计数器中一共有三种计数模式

- 向上计数模式
- 向下计数模式
- 中央对齐模式

向上计数模式

通过配置控制寄存器（TMRx_CTRL1）中的 CNTDIR 位，设置为向上计数模式。

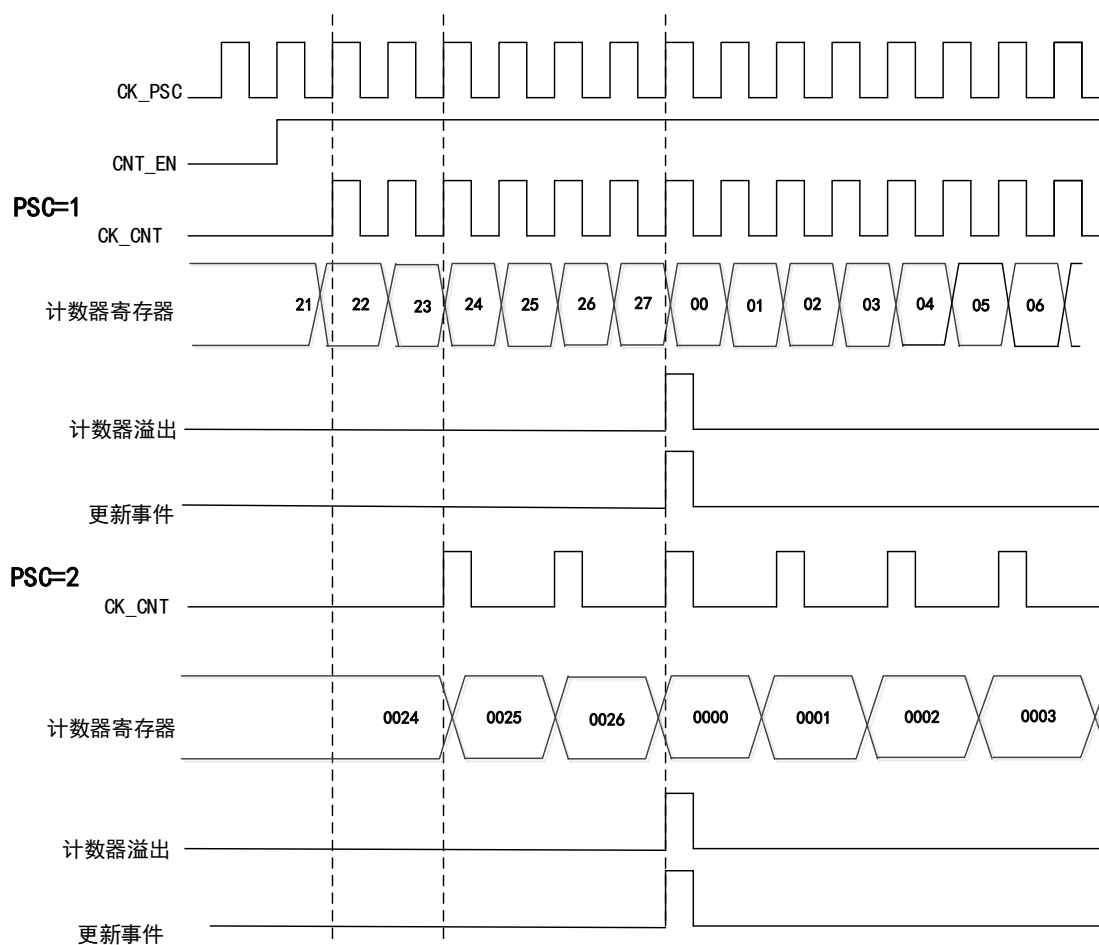
当计数器处于向上计数模式时，计数器从 0 开始向上计数，当每来一个脉冲计数器就会增加 1，一直到计数器（TMRx_CNT）值与自动重载

（TMRx_AUTORLD）的值相等时，计数器会再次从 0 开始计数，此时产生一个计数器向上溢出事件，其中自动重载的值（TMRx_AUTORLD）是提前写入的。

当计数器溢出时，会产生更新事件，此时自动重载的影子寄存器和预分频的缓冲区都将会被更新。可以通过配置控制寄存器 TMRx_CTRL1 中的 UD 位，禁止更新事件。

下图为向上计数模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图：

图 44 向上计数模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图



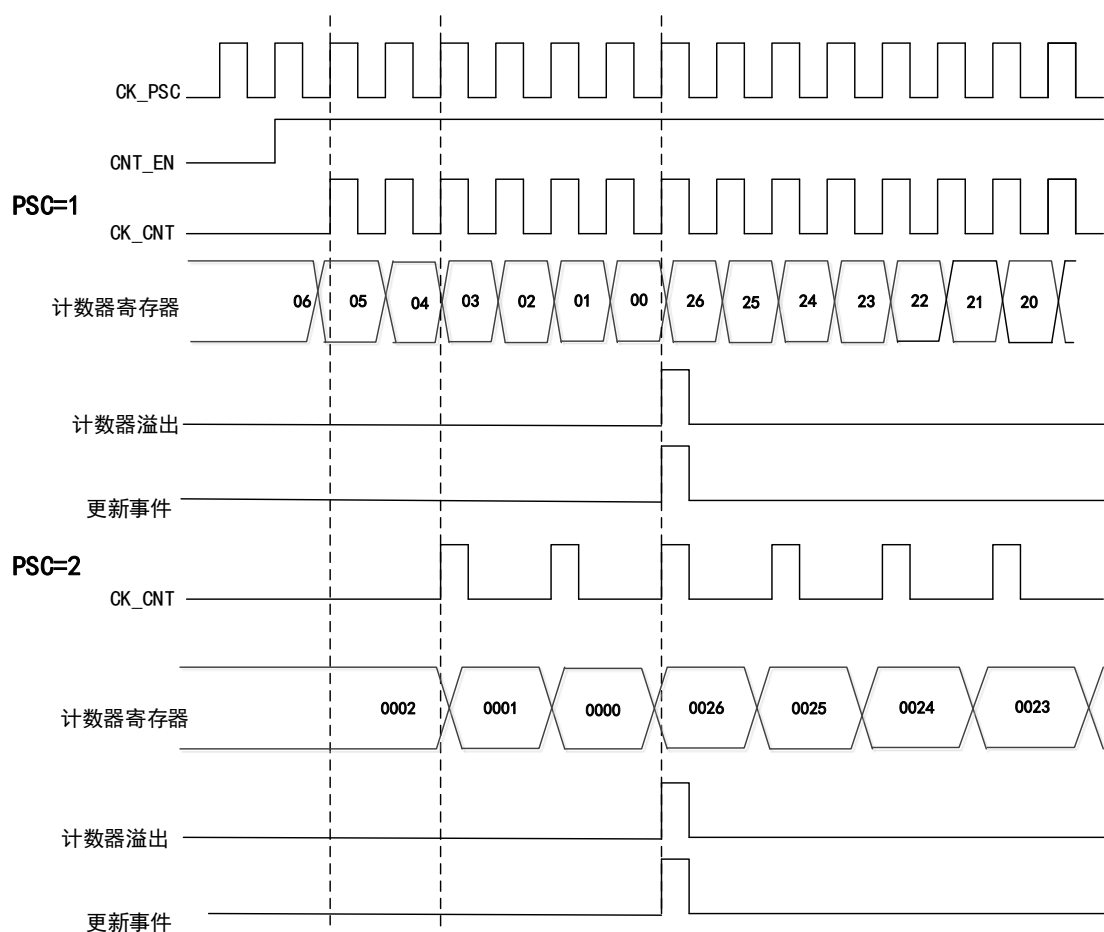
向下计数模式

通过配置控制寄存器（TMRx_CTRL1）中的 CNTDIR 位，设置为向下计数模式。

当计数器处于向下计数模式时，计数器从自动重载的值（TMRx_AUTORLD）开始向下计数，当每来一个脉冲计数器就会减 1，一直减到 0 时，计数器会重新从（TMRx_AUTORLD）开始计数，与此同时便会产生一个计数器向下溢出事件，自动重载的值（TMRx_AUTORLD）是提前写入的。

计数器溢出时，会产生更新事件，此时，自动重载的影子寄存器和预分频的缓冲区都将会被更新。可以配置 TMRx_CTRL1 寄存器中的 UD 位，禁止更新事件。

图 45 向下计数模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图

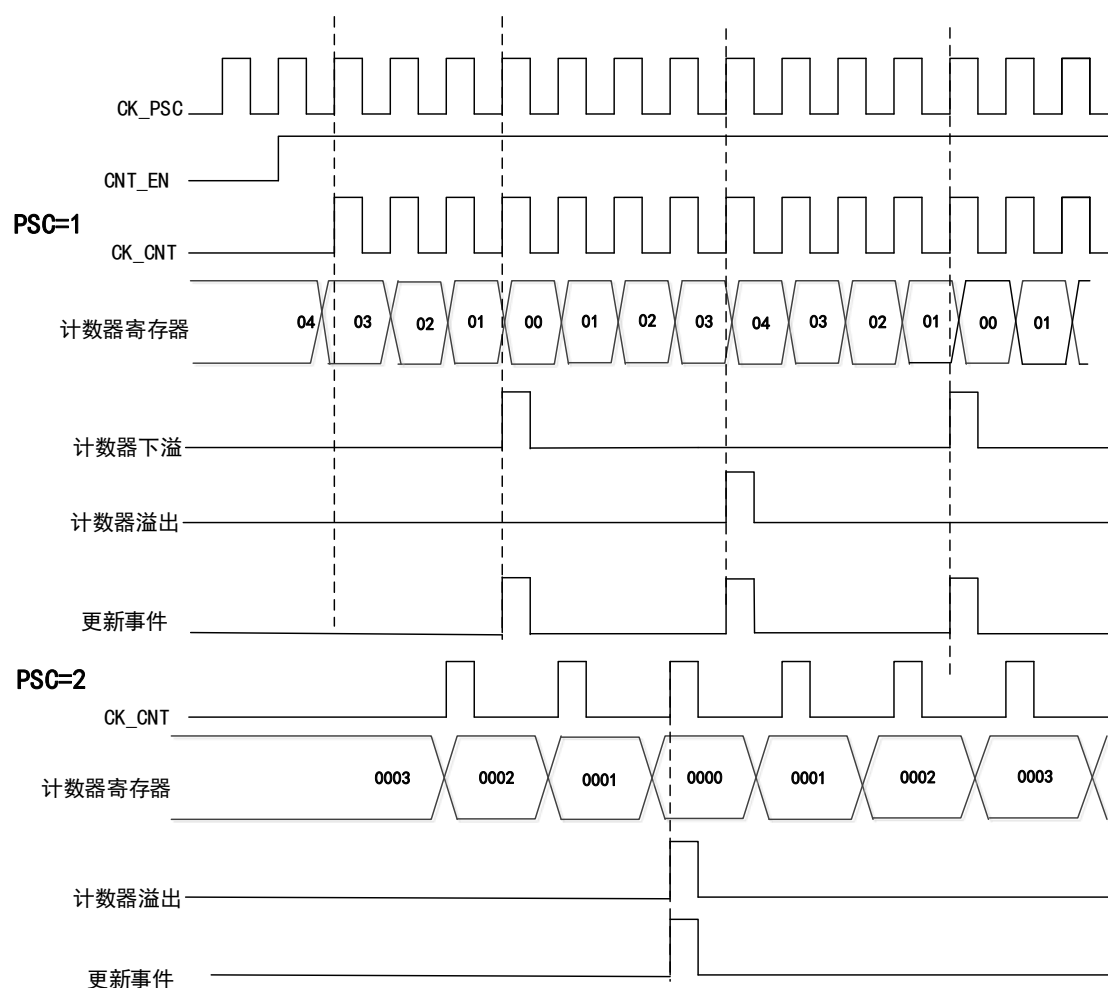


中央对齐模式

通过配置控制寄存器（TMRx_CTRL1）中的 CNTDIR 位，设置为中央对齐模式。

当计数器处于中央对齐模式时，计数器从 0 开始向上计数到自动重载的值（TMRx_AUTORLD），然后从自动重载的值（TMRx_AUTORLD）再向下计数到 0，以此往复；在向上计数时，当计数器的值为（AUTORLD-1）时会产生一个计数器上溢事件；在向下计数时，计数器的值为 1 时会产生一个计数器下溢事件。

图 46 中央对齐模式下，分频因子为 1 或 2 的时序图



预分频器 PSC

预分频器是 16 位的且是可编程的，它可以将计数器的时钟频率进行 1~65536 之间任意值的分频（由 **TMRx_PSC** 寄存器控制），经过分频后的时钟将会驱动计数器 **CNT** 计数。预分频器带有缓冲器，它能够在运行中被改变。

15.4.3 输入捕获

输入捕获通道

通用定时器有四个独立的捕获/比较独立通道，每一个捕获/比较的通道都围绕着一个捕获/比较寄存器。

在输入捕获中，被测量的信号会从定时器的外部引脚 **T1/2/3/4** 进入首先经过边沿检测器和输入滤波器，然后进入捕获通道，每个捕获通道都有相对应的捕获寄存器，当发生捕获时，计数器 **CNT** 的值将会被锁存在捕获寄存器 **CCx** 中。在进入捕获寄存器之前，信号还会经过预分频器，用于设定经过多少事件进行一次捕获。

输入捕获应用

输入捕获用来捕获外部事件，并且可以赋予时间标记表明事件的发生时刻，可以测量脉冲跳变沿事件（测量频率或者脉宽），如：在输入引脚上如果出现了被选择的边沿，TMRx_CCx 寄存器会捕获计数器当前的值，同时状态寄存器 TMRx_STS 的 CCxIFLG 位被置 1，如果 CCxIEN=1，便会产生中断。

捕获模式下可以测量一个波形的时序、频率、周期和占空比。在输入捕获模式中将边沿选择设定为上升沿检测，当捕获通道出现上升沿时，发生第一次捕获，此时计数器 CNT 的值会被锁存在捕获寄存器 CCx 中，同时会进入捕获中断，在中断服务程序中记录一次捕获，记下此时的值，当检测到下一个上升沿时，发生第二次捕获，计数器 CNT 的值会再次锁存在捕获寄存器 CCx 中，此时再次进入捕获中断，读取捕获寄存器的值，通过捕获就会得出此脉冲信号的周期。

15.4.4 输出比较

输出比较一共有八种模式：冻结、匹配时通道 x 为有效电平、匹配时通道 x 为无效电平、翻转、强制为无效、强制为有效、PWM 模式 1 和 PWM 模式 2，由 TMRx_CCMx 寄存器中的 OCxMOD 位配置，在输出比较模式中可以控制输出信号的波形。

输出比较应用

输出比较模式中，定时器产生脉冲的位置、极性、频率和时间都是可以控制的。

当计数器的值和捕获/比较寄存器的值相等时，通过配置 TMRx_CCMx 寄存器中的 OCxMOD 位和输出极性 TMRx_CCEN 寄存器中的 CCxPOL 位，通道的输出可以被置高电平、低电平或者翻转。

在 TMRx_STS 寄存器中的 CCxIFLG=1 时，如果 TMRx_DIEN 寄存器中的 CCxIEN=1 产生中断；TMRx_CTRL2 寄存器中的 CCDSEL=1 产生 DMA 请求。

15.4.5 PWM 输出模式

PWM 模式是定时器对外输出可以调节的脉冲信号，其中信号的脉宽是由比较寄存器 CCx 的值决定，周期是由自动重载 AUTORLD 的值决定。

PWM 输出模式分为 PWM 模式 1 和 PWM 模式 2；PWM 模式 1 和 PWM 模式 2 分为向上计数和向下计数和中央对齐计数；PWM 模式 1 中如果计数器 CNT 的值小于比较寄存器 CCx 的值，输出有效电平，否则反之。

设置 $CCx=5, AUTORLD=7$, 在 PWM 模式 1 下的时序图

图 47 PWM1 向上计数模式的时序图

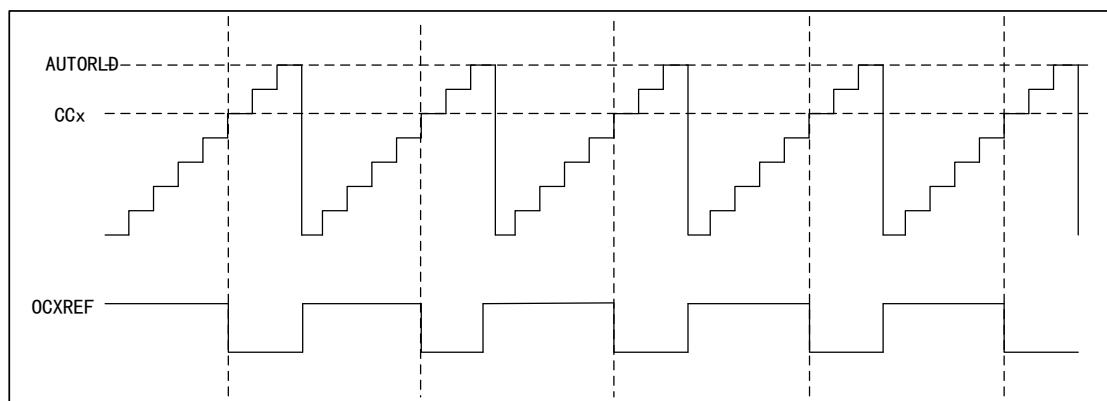


图 48 PWM1 向下计数模式的时序图

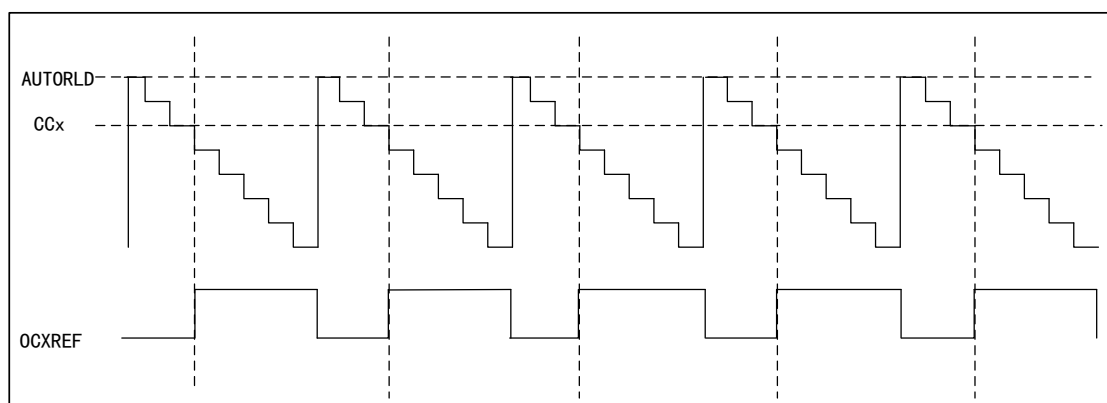
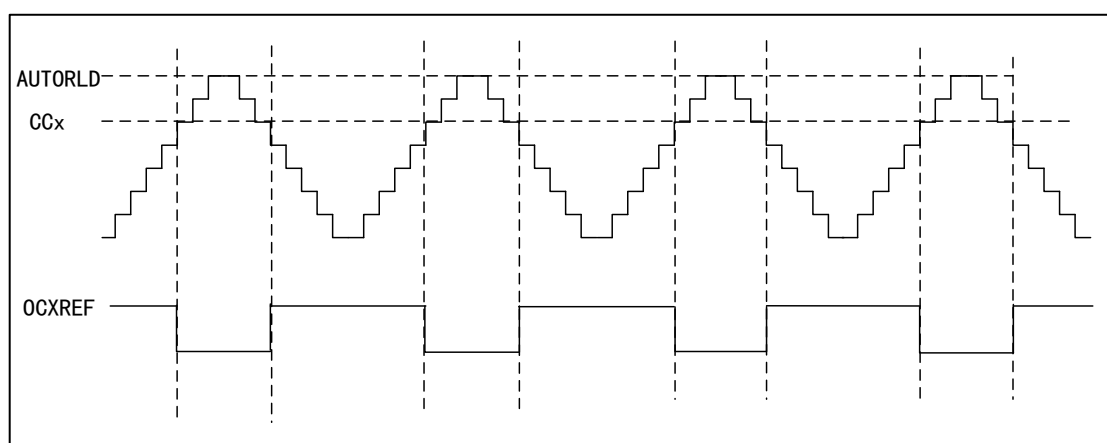


图 49 PWM1 中央对齐模式的时序图



PWM 模式 2 中如果计数器 CNT 的值小于比较寄存器 CCx 的值，输出无效电平，否则反之。

设置 CCx=5,AUTORLD=7,在 PWM 模式 2 下的时序图

图 50 PWM2 向上计数模式的时序图

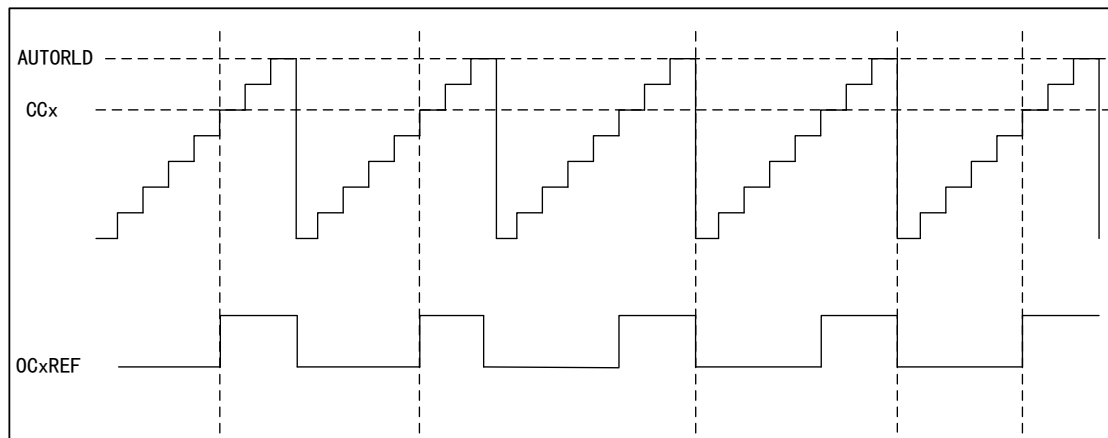


图 51 PWM2 向下计数模式的时序图

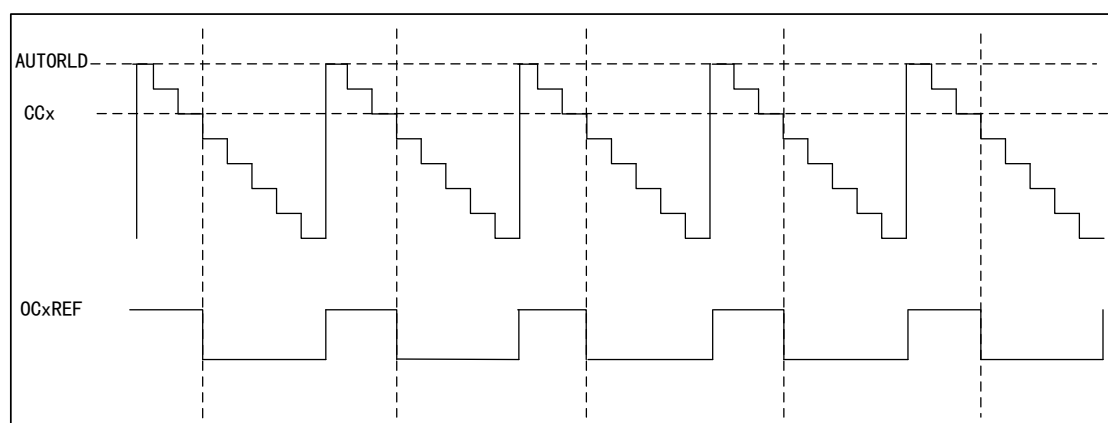
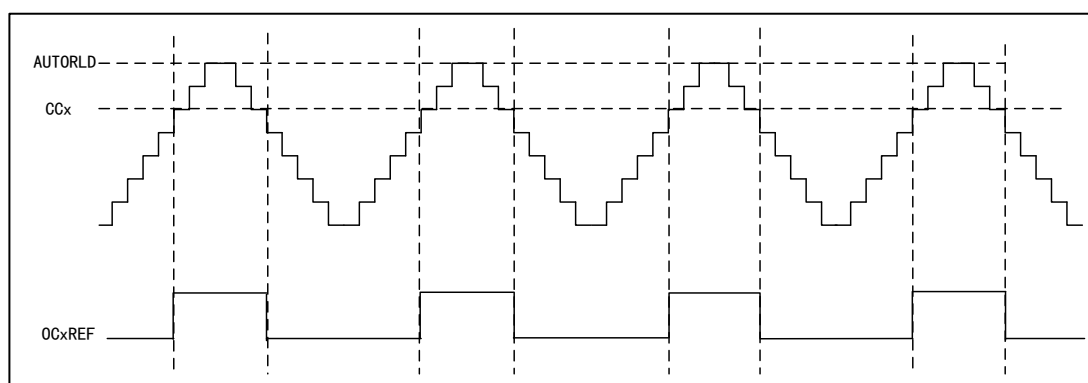


图 52 PWM2 中央对齐模式的时序图



15.4.6 PWM 输入模式

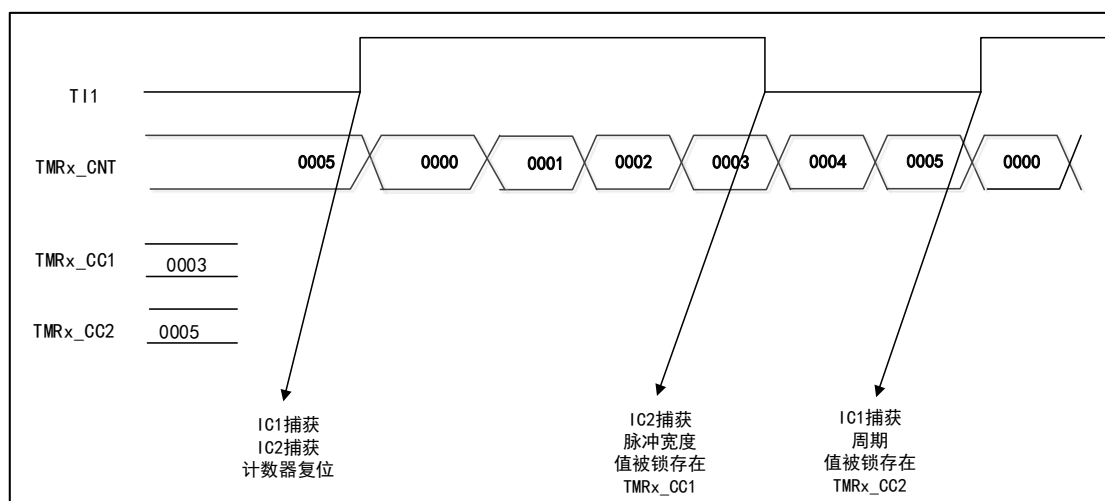
PWM 输入模式是输入捕获的一个特例。

PWM 输入模式，只有 TI1FP1、TI1FP2 连接到了从模式控制器，所以只能从通道 TMRx_CH1 和 TMRx_CH2 输入，且需要占用 CH1、CH2 的捕获寄存器。

在 PWM 输入模式中，PWM 信号从 TMRx_CH1 进入，信号会被分成两路，一路可以测量周期，一路可以测量占空比。在配置中只需设置其中一路的极性，另一路会自动配置相反的极性。

在此模式中，从模式控制器要配置成复位模式（TMRx_SMCTRL 寄存器的 SMFSEL 位）

图 53 PWM 输入模式时序图



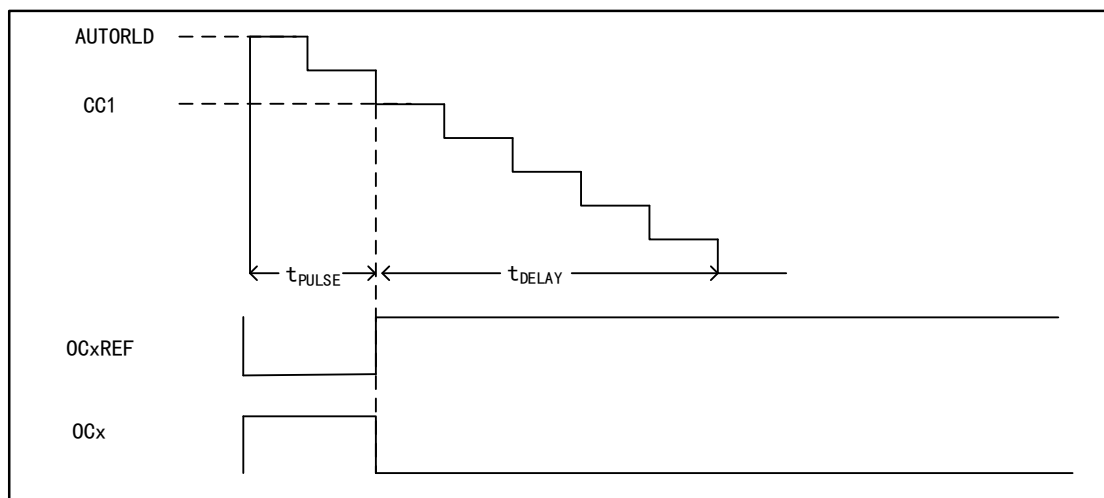
15.4.7 单脉冲模式

单脉冲模式是定时器比较输出中一种特殊情况，也是 PWM 输出模式的特例。

设置 TMRx_CTRL1 寄存器的 SPMEN 位选择单脉冲模式，计数器启动后，在未发生更新事件之前有一定个数的脉冲输出，当发生更新事件后计数器停止计数，后续不再有变化的 PWM 波形输出。

单脉冲模式通过程序在一定可控延迟后，产生一个脉宽可控的脉冲，延时时间由 TMRx_CCx 寄存器的值定义；在增计数模式下延时时间为 CCx，脉冲宽度为 AUTORLD-CCx；在减计数模式下延时时间为 AUTORLD-CCx，脉冲宽度为 CCx。

图 54 单脉冲模式下的时序图



15.4.8 强制输出模式

强制输出模式下无视比较结果，直接根据配置指令输出相应电平。

- TMRx_CCMx 寄存器的 CCxSEL=00, 设定 CCx 通道为输出
- TMRx_CCMx 寄存器的 OCxMOD=100/101, 设定强制 OCxREF 信号为无效/有效状态

在此模式中仍旧会产生相应的中断和 DMA 请求。

15.4.9 编码器接口模式

编码器接口模式相当于是一个带有方向选择的外部时钟，在编码器接口模式中，计数器的内容可一直指示编码器的位置。

选择编码器接口的方法如下：

- 通过设置 TMRx_SMCTRL 寄存器的 SMFSEL 位，可以设定计数器是在 TI1 通道/TI2 通道边沿计数，或者同时在 TI1 和 TI2 的边沿计数。
- 通过设置 TMRx_CCEN 寄存器中的 CC1POL 和 CC2POL 位，可以选择 TI1 和 TI2 的极性。
- 通过设置 TMRx_CCM1 寄存器中的 IC1F 和 IC2F 位，可以选择是否进行滤波。

两个输入 TI1 和 TI2 可以作为增量编码器的接口，计数器由在 TI1 和 TI2 经过滤波和边沿选择后的信号 TI1FP1 和 TI2FP2 的有效跳变驱动。

根据 TI1 和 TI2 的输入信号，产生计数脉冲和方向信号

- 根据输入信号的跳变顺序, 计数器会向上/向下计数
- 将控制寄存器 TMRx_CTRL1 的 CNTDIR 设置为只读（任一输入端的跳变都会重新计算 CNTDIR）

计数器计数方向改变机制如下图

表格 55 计数方向与编码器的关系

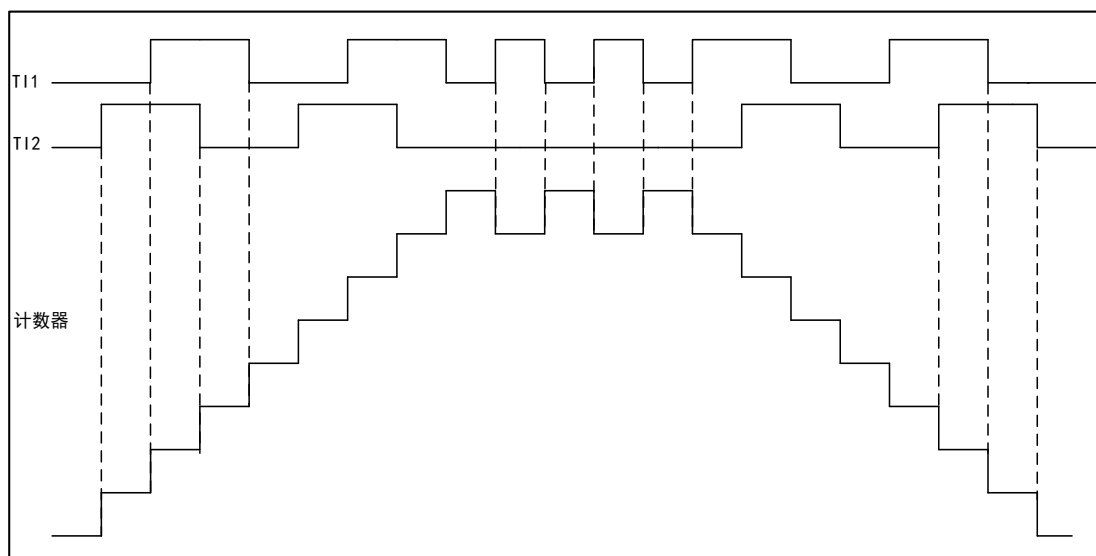
有效边沿		仅在 T11 计数		仅在 T12 计数		在 T11 和 T12 计数	
相对信号的电平		高	低	高	低	高	低
T11FP1	上升沿	—		向下计数	向上计数	向下计数	向上计数
	下降沿			向上计数	向下计数	向上计数	向下计数
T12FP2	上升沿	向上计数	向下计数	—		向上计数	向下计数
	下降沿	向下计数	向上计数			向下计数	向上计数

外部的增量编码器可以不用外部接口逻辑直接与 MCU 连接，所以使用比较器将编码器的差动输出转换到数字信号来增加抗噪声干扰。

在下图的实例中，

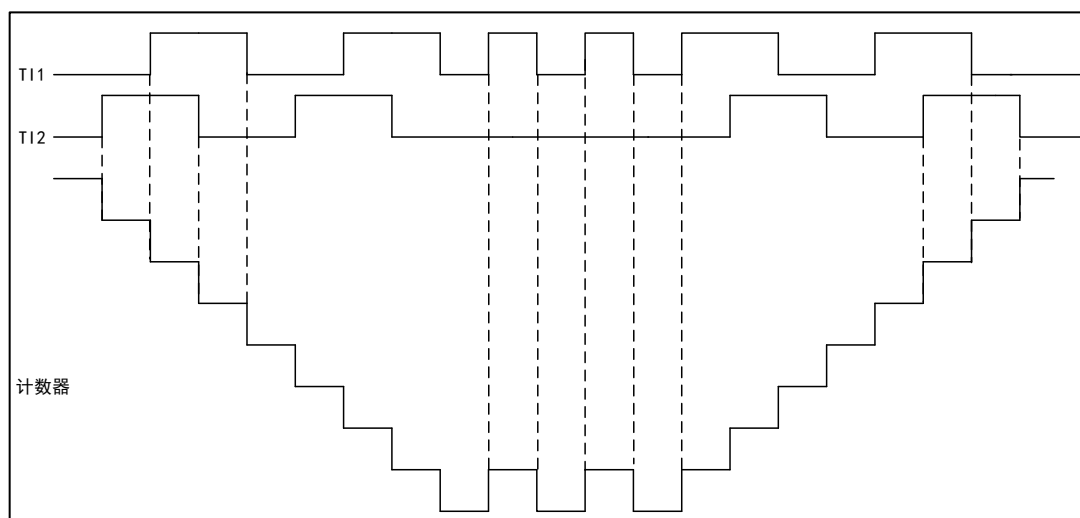
- 将 IC1FP1 映射到 T11
- 将 IC2FP2 映射到 T12
- IC1FP1 和 IC2FP2 都不反相
- 输入信号在上升沿和下降沿有效
- 使能计数器

图 55 编码器模式下的计数器操作实例



例如：当 T11 处在低电平时，如果 T12 出现上升沿状态，计数器向上计数。

图 56 IC1FP1 反相的编码器接口模式实例



例如：当 TI1 处于低电平时，TI2 发生上升沿跳变，计数器向下计数。

15.4.10 从模式

TMRx 定时器可以进行外部的触发同步

- 复位模式
- 门控模式
- 触发模式

可设置 TMRx_SMCTRL 寄存器中的 SMFSEL 位来选择是哪种模式

SMFSEL=100 设定复位模式，SMFSEL=101 设定门控模式，SMFSEL=110 设定触发模式。

复位模式下，在发生一个触发输入事件时，计数器和预分频器会被初始化，选中的触发输入（TRGI）的上升沿重新初始化计数器，并且产生一个更新寄存器的信号。

门控模式下，计数器的使能依赖于选中的输入端的高电平，当触发输入为高时，计数器的时钟开启，一旦触发输入变为低，则计数器停止（但不复位），计数器的启动和停止都是受控制的。

触发模式下，计数器的使能依赖于选中的输入端上的事件，计数器在触发输入的上升沿启动（但不复位），只有计数器的启动是受控制的。

15.4.11 定时器互连

详情见 14.4.14 定时器互连

15.4.12 中断和 DMA 请求

定时器在工作时产生事件时会发生中断

- 更新事件（计数器上/下溢出，计数器初始化）
- 触发事件（计数器启动、停止、内/外部触发）
- 捕获/比较事件

其中一些内部中断事件可以产生 DMA 请求，还有专门的接口允许或者禁止触发 DMA 请求。

15.4.13 调试模式

TMR2/3/4/5 可以在调试模式下配置，选择停止还是继续工作。取决于 DBGMCU_CFG 寄存器的对应的 TMRx_STS 位。

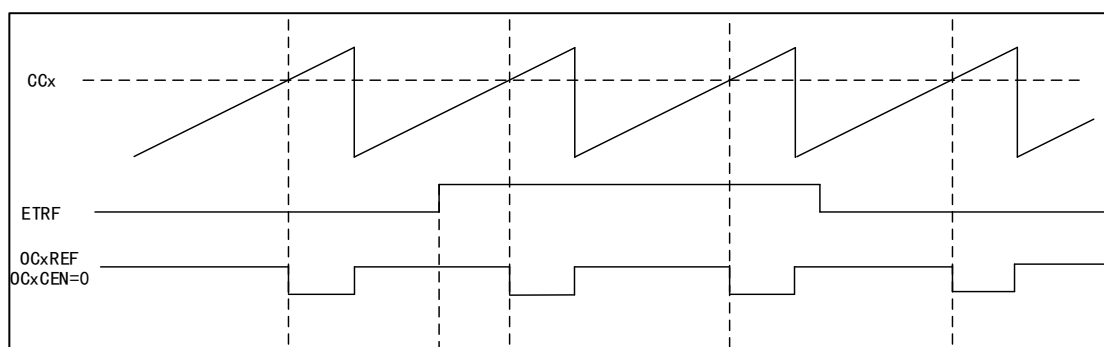
15.4.14 在外部事件时清除 OCxREF 信号

此功能是用用于输出比较和 PWM 模式。

在一个通道中，用 ETRF 输入端口的高电平将 OCxREF 的信号降为低电平，捕获/比较寄存器 TMRx_CCMx 中的 OCxCEN 的位置 1，OCxREF 信号会保持为低电平直到下一次发生更新事件。

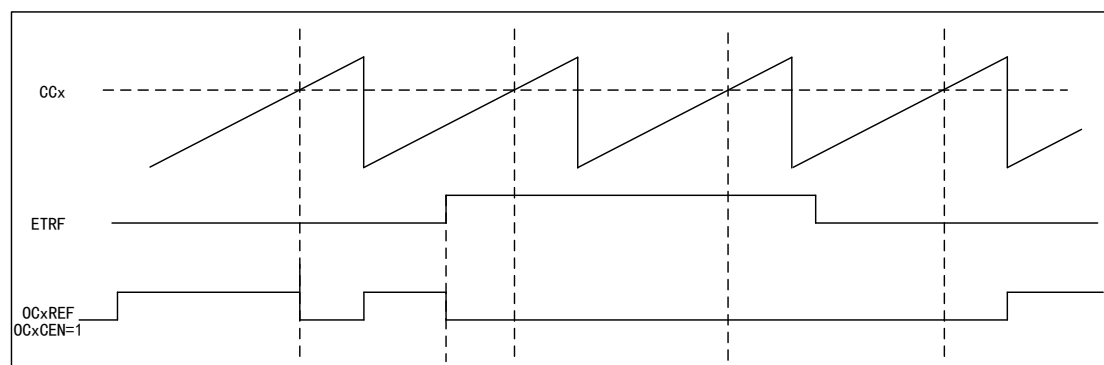
将 TMRx 置于 PWM 模式，关闭外部触发预分频器，禁止外部触发模式 2，当 ETRF 输入为高时，通过设置 OCxCEN=0，输出的 OCxREF 信号如下图。

图 57 OCxREF 时序图



将 TMRx 置于 PWM 模式，关闭外部触发预分频器，禁止外部触发模式 2，当 ETRF 输入为高时，通过设置 OCxCEN=1，输出的 OCxREF 信号如下图。

图 58 OCxREF 时序图



15.5 寄存器地址映射

下表中将通用定时器的所有寄存器映射到一个 16 位可寻址（编址）空间。

表格 56 通用定时器寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
TMRx_CTRL1	控制寄存器 1	0x00
TMRx_CTRL2	控制寄存器 2	0x04
TMRx_SMCTRL	从模式控制寄存器	0x08
TMRx_DIEN	DMA/中断使能寄存器	0x0C
TMRx_STS	状态寄存器	0x10
TMRx_CEG	控制事件产生寄存器	0x14
TMRx_CCM1	捕获/比较模式寄存器 1	0x18
TMRx_CCM2	捕获/比较模式寄存器 2	0x1C
TMRx_CCEN	捕获/比较使能寄存器	0x20
TMRx_CNT	计数器寄存器	0x24
TMRx_PSC	预分频寄存器	0x28
TMRx_AUTORLD	自动重载寄存器	0x2C
TMRx_CC1	通道 1 捕获/比较寄存器	0x34
TMRx_CC2	通道 2 捕获/比较寄存器	0x38
TMRx_CC3	通道 3 捕获/比较寄存器	0x3C
TMRx_CC4	通道 4 捕获/比较寄存器	0x40
TMRx_DCTRL	DMA 控制寄存器	0x48
TMRx_DMADDR	连续模式的 DMA 地址寄存器	0x4C

15.6 寄存器功能描述

15.6.1 控制寄存器 1 (TMRx_CTRL1)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CNTEN	R/W	使能计数器 (Counter Enable) 0: 禁止 1: 使能 定时器配置为外部时钟、门控模式和编码器模式时, 需要通过软件对该位写 1 启动定期工作; 配置为触发模式时, 可硬件写 1。
1	UD	R/W	禁止更新 (Update Disable) 更新事件可引起 AUTORLD、PSC、CCx 产生更新设置的数值。 0: 允许更新事件 (UEV) 更新事件可以由以下任一情况产生: 计数器溢出/下溢; 设置 UEG 位; 从模式控制器产生的更新。

位/域	名称	R/W	描述
			1: 禁止更新事件
2	URSSEL	R/W	更新请求源 (Update Request Source Select) 如果使能了中断或 DMA, 更新事件可产生更新中断或 DMA 请求, 通过该位可选择不同的更新请求源。 0: 计数器上溢或下溢 设置 UEG 位 通过从模式控制器产生的更新 1: 计数器上溢或下溢
3	SPMEN	R/W	使能单脉冲模式 (Single Pulse Mode Enable) 产生更新事件时, 可改变通道的输出电平; 在该模式下, 会清除 CNTEN 位, 停止计数器, 后续不再改变通道的输出电平。 0: 禁用 1: 使能
4	CNTDIR	R/W	配置计数器计数方向 (Counter Direction), 当计数器配置为中央对齐模式或编码器模式时, 该位为只读。 0: 向上计数 1: 向下计数
6:5	CAMSEL	R/W	选择中央对齐模式 (Center Aligned Mode Select), 中央对齐模式下, 计数器交替的向上向下计数; 否则只向上或向下计数。 不同的中央对齐模式, 影响输出通道的输出比较中断标志位置 1 的时机; 在计数器禁止时 (CNTEN=0) 时, 选择中央对齐模式。 00: 边沿对齐模式 01: 中心对齐模式 1 (在向下计数时, 输出通道的输出比较中断标志位置 1) 10: 中心对齐模式 2 (在向上计数时, 输出通道的输出比较中断标志位置 1) 11: 中心对齐模式 3 (在向上/下计数时, 输出通道的输出比较中断标志位置 1)
7	ARPEN	R/W	TMRx_AUTORLD 寄存器自动重载缓冲使能 (Auto-reload Preload Enable) 禁止缓存区时, 程序修改 TMRx_AUTORLD 会立刻修改装入计数器的数值; 使能缓存区时, 程序修改 TMRx_AUTORLD 会在下一个更新事件修改装入计数器的数值。 0: 禁止 1: 使能
9:8	CLKDIV	R/W	时钟分频系数 (Clock Division) 死区、数字滤波器的配置由 CK_INT 提供时钟, 通过设置该位可调整死区时间、数字滤波器的采用时钟。 00: $t_{DTS}=t_{CK_INT}$ 01: $t_{DTS}=2 \times t_{CK_INT}$ 10: $t_{DTS}=4 \times t_{CK_INT}$ 11: 保留
15:10	保留		

15.6.2 控制寄存器 2 (TMRx_CTRL2)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
2:0	保留		
3	CCDSEL	R/W	选择发出捕获/比较的 DMA 请求 (Capture/compare DMA Select) 0: 当发生 CCx 事件时, 发出 CCx 的 DMA 请求 1: 当发生更新事件时, 发出 CCx 的 DMA 请求
6:4	MMSEL	R/W	选择定时器主模式下用于 TRGO 的信号 (Master Mode Signal Select) 工作在主模式的定时器的信号可用于 TRGO, 从而影响处在从模式且与主定时器级联的定时器工作, 具体影响可从模式的定时器配置有关。 000: 复位, 主模式定时器的复位信号用于 TRGO 001: 使能, 主模式定时器的计数器使能信号用于 TRGO 010: 更新, 主模式定时器的更新事件用于 TRGO 011: 比较脉冲, 主模式定时器捕获/比较成功 (CCxIFLG=1) 时输出一个脉冲信号用于 TRGO 100: 比较模式 1, OC1REF 用于触发 TRGO 101: 比较模式 2, OC2REF 用于触发 TRGO 110: 比较模式 3, OC3REF 用于触发 TRGO 111: 比较模式 4, OC4REF 用于触发 TRGO
7	TI1SEL	R/W	TI1 选择 (Timer Input 1 Selection) 0: TMRx_CH1 引脚连到 TI1 输入 1: TMRx_CH1、TMRx_CH2 和 TMRx_CH3 引脚经异或后连到 TI1 输入
15:8	保留		

15.6.3 从模式控制寄存器 (TMRx_SMCTRL)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
2:0	SMFSEL	R/W	选择从模式功能 (Slave Mode Function Select) 000: 禁止从模式, 定时器可作为主模式定时器影响从模式定时器的的工作; 如果 CTRL1_CNTEN=1, 则预分频器直接由内部时钟驱动。 001: 编码器模式 1, 根据 TI1FP1 的电平, 计数器在 TI2FP2 的边沿计数。 010: 编码器模式 2, 根据 TI2FP2 的电平, 计数器在 TI1FP1 的边沿计数。 011: 编码器模式 3, 根据另一个信号的输入电平, 计数器在 TI1FP1、TI2FP2 的边沿计数。 100: 复位模式, 从模式定时器在收到 TRGI 的上升沿信号后复位计数器, 并产生更新寄存器的信号。 101: 门控模式, 从模式定时器在收到 TRGI 高电平信号时, 启动计数器工作; 收到 TRGI 低电平时停止计数器工作; 再收到 TRGI 高电平信号时, 继续工作; 整个期间不复位计数器。 110: 触发模式, 从模式定时器在收到 TRGI 的上升沿信号后, 启动计数器工作。 111: 外部时钟模式 1, 选择 TRGI 的上升沿信号作为时钟源驱动计数器工作。
3	保留		

位/域	名称	R/W	描述
6:4	TRGSEL	R/W	选择触发输入信号（Trigger Input Signal Select） 为了避免在改变该位值时产生错误的边沿检测，须在 SMFSEL=0 时改变。 000: 内部触发 ITR0 001: 内部触发 ITR1 010: 内部触发 ITR2 011: 内部触发 ITR3 100: 通道 1 输入边沿检测器 TIF_ED 101: 通道 1 滤波后定时器输入 TI1FP1 110: 通道 2 滤波后的定时器输入 TI2FP2 111: 外部触发输入（ETRF）
7	MSMEN	R/W	使能主/从模式（Master/slave Mode Enable） 0: 无效 1: 使能主/从模式
11:8	ETFCFG	R/W	配置外部触发滤波器（External Trigger Filter Configure） 0000: 禁用滤波器，以 f_{DTS} 采样 0001: DIV=1, N=2 0010: DIV=1, N=4 0011: DIV=1, N=8 0100: DIV=2, N=6 0101: DIV=2, N=8 0110: DIV=4, N=6 0111: DIV=4, N=8 1000: DIV=8, N=6 1001: DIV=8, N=8 1010: DIV=16, N=5 1011: DIV=16, N=6 1100: DIV=16, N=8 1101: DIV=32, N=5 1110: DIV=32, N=6 1111: DIV=32, N=8 采样频率=定时器时钟频率/DIV；滤波长度=N，每 N 个事件产生一个跳变。
13:12	ETPCFG	R/W	配置外部触发信号预分频器（External Trigger Prescaler Configure） ETR（外部触发输入）的信号经过分频后为 ETRP，ETRP 的信号频率最多是 TMRxCLK 频率的 1/4；当 ETR 频率过高时，须经过分频降低 ETRP 的频率。 00: 禁用预分频器 01: ETR 信号 2 分频 10: ETR 信号 4 分频 11: ETR 信号 8 分频
14	ECEN	R/W	使能外部时钟模式 2（External Clock Mode2 Enable） 0: 禁止 1: 使能 设置 ECEN 位与选择外部时钟模式 1 将 TRG1 连接到 ETRF 具有相同作用；从模式（复位、门控、触发）可以与外部时钟模式 2 同时使用，但此时 TRGI 不能连到 ETRF；当外部时钟模式 1 和外部时钟模式 2 同时使能时，外部时钟的输入是 ETRF。

位/域	名称	R/W	描述
15	ETPOL	R/W	配置外部触发极性（External Trigger Polarity Configure） 该位决定外部触发 ETR 是否反相。 0：外部触发 ETR 不反相，高电平或上升沿有效 1：外部触发 ETR 反相，低电平或下降沿有效

表格 57 TMRx 内部触发连接

从定时器	ITR0 (TS=000)	ITR1 (TS=001)	ITR2 (TS=010)	ITR3 (TS=011)
TMR2	TMR1	TMR8	TMR3	TMR4
TMR3	TMR1	TMR2	TMR5	TMR4
TMR4	TMR1	TMR2	TMR3	TMR8
TMR5	TMR2	TMR3	TMR4	TMR8

15.6.4 DMA/中断使能寄存器（TMRx_DIEN）

偏移地址：0x0C

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	UIEN	R/W	使能更新中断（Update Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
1	CC1IEN	R/W	使能捕获/比较通道 1 中断（Capture/Compare Channel1 Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
2	CC2IEN	R/W	使能捕获/比较通道 2 中断（Capture/Compare Channel2 Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
3	CC3IEN	R/W	使能捕获/比较通道 3 中断（Capture/Compare Channel3 Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
4	CC4IEN	R/W	使能捕获/比较通道 4 中断（Capture/Compare Channel4 Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
5	保留		
6	TRGIEN	R/W	使能触发中断（Trigger Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
7	保留		
8	UDIEN	R/W	使能更新的 DMA 请求（Update DMA Request Enable） 0：禁止 1：使能

位/域	名称	R/W	描述
9	CC1DEN	R/W	使能捕获/比较通道 1 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel1 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
10	CC2DEN	R/W	使能捕获/比较通道 2 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel2 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
11	CC3DEN	R/W	使能捕获/比较通道 3 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel3 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
12	CC4DEN	R/W	使能捕获/比较通道 4 的 DMA 请求 (Capture/Compare Channel4 DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
13	保留		
14	TRGDEN	R/W	使能触发 DMA 请求 (Trigger DMA Request Enable) 0: 禁止 1: 使能
15	保留		

15.6.5 状态寄存器 (TMRx_STS)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	UIFLG	RC_W0	产生更新事件中断标志位 (Update Event Interrupt Generate Flag) 0: 没有发生更新事件中断 1: 发生更新事件中断 计数器数值重新装载或重新初始化时, 会产生更新事件, 该位由硬件置 1, 软件清 0; 更新事件的产生的情况有以下情况: (1) TMRx_CTRL1 寄存器的 UD=0, 上/下溢时产生更新事件; (2) TMRx_CTRL1 寄存器的 URSEL=0 和 UD=0, 配置 TMRx_CEG 寄存器的 UG=1 产生更新事件, 需要通过软件初始化计数器; (3) TMRx_CTRL1 寄存器的 URSEL=0 和 UD=0, 计数器被触发事件初始化时产生更新事件。
1	CC1IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 1 中断标志 (Capture/Compare Channel1 Interrupt Flag) 当捕获比较通道 1 配置为输出时: 0: 无匹配发生 1: TMRx_CNT 的值与 TMRx_CC1 的值相匹配 当捕获比较通道 1 配置为输入时: 0: 没有发生输入捕获 1: 发生输入捕获

位/域	名称	R/W	描述
			捕获事件发生时由硬件置 1，可以由软件清 0 或者读 TMRx_CC1 寄存器时清 0。
2	CC2IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 2 中断标志 (Captuer/Compare Channel2 new Interrupt Flag) 参考 STS_CC1IFLG
3	CC3IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 3 中断标志 (Captuer/Compare Channel3 Interrupt Flag) 参考 STS_CC1IFLG
4	CC4IFLG	RC_W0	捕获/比较通道 4 中断标志 (Captuer/Compare Channel4 Interrupt Flag) 参考 STS_CC1IFLG
5	保留		
6	TRGIFLG	RC_W0	产生触发事件中断标志 (Trigger Event Interrupt Generate Flag) 0: 没有发生触发事件中断 1: 发生触发事件中断 发生触发事件时，该位由硬件置 1，软件清 0。
8:7	保留		
9	CC1RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 1 重复捕获标志 (Captuer/Compare Channel1 Repetition Capture Flag) 0: 没有发生重复捕获 1: 发生重复捕获 计数器的值被捕获到 TMRx_CC1 寄存器中，此时 CC1IFLG=1；只有当通道被配置为输入捕获时，该位由硬件置 1，软件清 0。
10	CC2RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 2 重复捕获标志 (Captuer/compare Channel2 Repetition Capture Flag) 参考 STS_CC1RCFLG
11	CC3RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 3 重复捕获标志 (Captuer/compare Channel3 Repetition Capture Flag) 参考 STS_CC1RCFLG
12	CC4RCFLG	RC_W0	捕获/比较通道 4 重复捕获标志 (Captuer/compare Channel4 Repetition Capture Flag) 参考 STS_CC1RCFLG
15:13	保留		

15.6.6 控制事件产生寄存器 (TMRx_CEG)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	UEG	W	产生更新事件 (Update Event Generate) 0: 无效 1: 初始化计数器，产生更新事件 此位由软件置 1，硬件清 0。 注意: 产生更新事件时，预分频器的计数器会清 0，但是预分频系数不变。 如果在向下计数模式下计数器会读取 TMRx_AUTORLD 的值；如果在中央对齐模式下或者向上计数模式中计数器会被清 0。

位/域	名称	R/W	描述
1	CC1EG	W	产生捕获/比较通道 1 事件 (Capture/Compare Channel1 Event Generation) 0: 无效 1: 产生捕获/比较事件 该位由软件置 1, 硬件自动清 0。 如果通道 1 处于输出模式 当 CC1IFLG=1 时, 如果设置了 CC1IEN 和 CC1DEN 位, 则产生相应的中断和 DMA 请求。 如果通道 1 处于输入模式 捕获计数器的值存储在 TMRx_CC1 寄存器中; 配置 CC1IFLG=1, 如果还设置了 CC1IEN 和 CC1DEN 位, 则产生相应的中断和 DMA 请求; 如果此时 CC1IFLG=1, 则需要配置 CC1RCFLG=1。
2	CC2EG	W	产生捕获/比较通道 2 事件 (Capture/Compare Channel2 Event Generation) 参考 CC1EG 描述
3	CC3EG	W	产生捕获/比较通道 3 事件 (Capture/Compare Channel3 Event Generation) 参考 CC1EG 描述
4	CC4EG	W	产生捕获/比较通道 4 事件 (Capture/Compare Channel4 Event Generation) 参考 CC1EG 描述
5	保留		
6	TEG	W	产生触发事件 (Trigger Event Generate) 0: 无效 1: 产生触发事件 该位由软件置 1, 硬件自动清 0。
15:7	保留		

15.6.7 捕获/比较模式寄存器 1 (TMRx_CCM1)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000

可通过 CCxSEL 位配置定时器为输入 (捕获模式) 或输出 (比较模式)。该寄存器其它位的作用在输入和输出模式下不同, 同一个位在输出模式和输入模式下的功能是不同的。寄存器中的 OCx 描述了通道在输出模式下的功能, 寄存器中的 ICx 描述了通道在输入模式下的功能。

输出比较模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC1SEL	R/W	选择捕获/比较通道 1 (Capture/Compare Channel1 Selection) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC1 通道为输出 01: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI1 上 10: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI2 上 11: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC1EN=0 时) 可写。

位/域	名称	R/W	描述
2	OC1FEN	R/W	快速使能输出比较通道 1 (Output Compare Channel1 Fast Enable) 0: 禁止 1: 使能 该位用来提高捕获/比较输出对触发输入事件的响应。
3	OC1PEN	R/W	使能输出比较通道 1 预装载 (Output Compare Channel1 Preload Enable) 0: 禁止预装载功能, 通过程序写入 TMRx_CC1 寄存器的数值, 会马上起作用。 1: 启用预装载功能, 通过程序写入 TMRx_CC1 寄存器的数值, 会在产生更新事件后起作用。 注: 当保护级别为 3 级时且通道配置为输出时, 该位不能被修改。当不确定预装载寄存器情况, 仅在单脉冲模式 (SPMEN=1) 下, 可以使用 PWM 模式, 否则不确定其接下来的输出比较结果。
6:4	OC1MOD	R/W	配置输出比较通道 1 模式 (Output Compare Channel1 Mode Configure) 000: 冻结。输出比较对 OC1REF 无影响 001: 匹配时输出置为高。计数器的值和捕获比较寄存器的值 CCx 发生匹配时, 强制 OC1REF 为高电平 010: 匹配时输出置为低。计数器的值和捕获比较寄存器的值发生匹配时, 强制 OC1REF 为低电平 011: 匹配时输出翻转。计数器的值和捕获比较寄存器的值发生匹配时, 翻转 OC1REF 的电平 100: 强制输出为低。强制 OC1REF 为低电平 101: 强制输出为高。强制 OC1REF 为高电平 110: PWM 模式 1 (计数器值<输出比较值时置为高, 否则反之) 111: PWM 模式 2 (计数器值>输出比较值时置为高, 否则反之) 注: 当保护级别为 3 级时且通道配置为输出时, 该位不能被修改。在 PWM 模式 1 和 2 中, OC1REF 电平在比较结果改变或者输出比较模式从冻结模式转换到 PWM 模式时改变。
7	OC1CEN	R/W	使能输出比较通道 1 清除 (Output Compare Channel1 Clear Enable) 0: OC1REF 不受 ETRF 输入影响。 1: 检测到 ETRF 输入高电平时, OC1REF=0
9:8	CC2SEL	R/W	通道 2 模式选择 (Capture/Compare Channel2 Select) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC2 通道为输出 01: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI2 上 10: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI1 上 11: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC2EN=0 时) 可写。
10	OC2FEN	R/W	快速使能输出比较通道 2 (Output Compare Channel2 Preload Enable)
11	OC2PEN	R/W	使能输出比较通道 2 缓冲 (Output Compare Channel2 Buffer Enable)
14:12	OC2MOD	R/W	输出比较通道 2 模式 (Output Compare Channel1 Mode)
15	OC2CEN	R/W	使能输出通道 2 比较清除 (Output Compare Channel2 Clear Enable)

输入捕获模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC1SEL	R/W	选择输入/捕获通道 1 (Capture/Compare Channel1 Select) 00: CC1 通道为输出 01: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI1 上 10: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TI2 上 11: CC1 通道为输入, IC1 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC1EN=0 时) 可写。
3:2	IC1PSC	R/W	配置输入捕获通道 1 预分频因子 (Input Capture Channel1 Perscaler Configure) 00: PSC=1 01: PSC=2 10: PSC=4 11: PSC=8 PSC 是预分频因子, 每 PSC 个事件触发一次捕获。
7:4	IC1F	R/W	配置输入捕获通道 1 滤波器 (Input Capture Channel1 Filter Configuration) 0000: 禁用滤波器, 以 f_{DTS} 采样 0001: DIV=1, N=2 0010: DIV=1, N=4 0011: DIV=1, N=8 0100: DIV=2, N=6 0101: DIV=2, N=8 0110: DIV=4, N=6 0111: DIV=4, N=8 1000: DIV=8, N=6 1001: DIV=8, N=8 1010: DIV=16, N=5 1011: DIV=16, N=6 1100: DIV=16, N=8 1101: DIV=32, N=5 1110: DIV=32, N=6 1111: DIV=32, N=8 采样频率=定时器时钟频率/DIV; 滤波器长度=N, 表示每 N 个事件产生一个跳变。
9:8	CC2SEL	R/W	选择捕获/比较通道 2 (Capture/Compare Channel2 Select) 00: CC2 通道为输出 01: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI1 上 10: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TI2 上 11: CC2 通道为输入, IC2 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC2EN=0 时) 可写。
11:10	IC2PSC	R/W	配置输入捕获通道 2 预分频因子 ((Input Capture Channel2 Perscaler Configuration)
15:12	IC2F	R/W	配置输入捕获通道 2 滤波器 (Input Capture Channel2 Filter Configuration)

15.6.8 捕获/比较模式寄存器 2 (TMRx_CCM2)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0000

参看以上 CCM1 寄存器的描述。

输出比较模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC3SEL	R/W	选择捕获/比较通道 3 (Capture/Compare Channel1 Selection) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC3 通道为输出 01: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI3 上 10: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI4 上 11: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC3EN=0 时) 可写。
2	OC3FEN	R/W	快速使能输出比较通道 3 (Output Compare Channel3 Fast Enable) 0: 禁止 1: 使能 该位用来提高捕获/比较输出对触发输入事件的响应。
3	OC3PEN	R/W	使能输出比较通道 3 预装载 (Output Compare Channel3 Preload Enable)
6:4	OC3MOD	R/W	配置输出比较通道 3 模式 (Output Compare Channel3 Mode Configure)
7	OC3CEN	R/W	使能输出比较通道 3 清除 (Output Compare Channel3 Clear Enable) 0: OC3REF 不受 ETRF 输入影响。 1: 检测到 ETRF 输入高电平时, OC1REF=0
9:8	CC4SEL	R/W	选择通道 4 模式 (Capture/compare Channel4 Selection) 该位定义了输入/输出的方向以及选择输入引脚。 00: CC4 通道为输出 01: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TI4 上 10: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TI3 上 11: CC4 通道为输入, IC4 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC4EN=0 时) 可写。
10	OC4FEN	R/W	快速使能输出比较通道 4 (Output Compare Channel4 Preload Enable)
11	OC4PEN	R/W	使能输出比较通道 4 缓冲 (Output Compare Channel4 Buffer Enable)
14:12	OC4MOD	R/W	配置输出比较通道 4 模式 (Output Compare Channel4 Mode Configure)
15	OC4CEN	R/W	使能输出通道 4 比较清除 (Output Compare Channel4 Clear Enable)

输入捕获模式:

位/域	名称	R/W	描述
1:0	CC3SEL	R/W	选择输入/捕获通道 3 (Capture/Compare Channel3 Select) 00: CC3 通道为输出 01: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI3 上 10: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TI4 上 11: CC3 通道为输入, IC3 映射在 TRC 上, 仅工作在内部触发输入 注意: 该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC3EN=0 时) 可写。
3:2	IC3PSC	R/W	配置输入捕获通道 3 预分频因子 (Input Capture Channel3 Prescaler Configuration)

位/域	名称	R/W	描述
			00: PSC=1 01: PSC=2 10: PSC=4 11: PSC=8 PSC 是预分频因子，每 PSC 个事件触发一次捕获。
7:4	IC3F	R/W	配置输入捕获通道 3 滤波器 (Input Capture Channel3 Filter Configuration)
9:8	CC4SEL	R/W	选择捕获/比较通道 4 (Capture/Compare Channel4 Select) 00: CC4 通道为输出 01: CC4 通道为输入，IC4 映射在 TI4 上 10: CC4 通道为输入，IC4 映射在 TI3 上 11: CC4 通道为输入，IC4 映射在 TRC 上，仅工作在内部触发输入 注意：该位仅在通道关闭时 (TMRx_CCEN 寄存器的 CC4EN=0 时) 可写。
11:10	IC4PSC	R/W	配置输入捕获通道 4 预分频因子 ((Input Capture Channel4 Perscaler Configuration)
15:12	IC4F	R/W	配置输入捕获通道 4 滤波器 (Input Capture Channel4 Filter Configuration)

15.6.9 使能捕获/比较通道寄存器 (TMRx_CCEN)

偏移地址: 0x20

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CC1EN	R/W	使能捕获/比较通道 1 输出 (Capture/Compare Channel1 Output Enable) 捕获/比较通道 1 配置为输出时: 0: 禁止输出 1: 开启输出 捕获/比较通道 1 配置为输入时: 该位决定了计数器的值 CNT 是否能捕获进入 TMRx_CC1 寄存器中 0: 禁止捕获 1: 开启捕获
1	CC1POL	R/W	配置捕获/比较通道 1 输出极性 (Capture/Compare Channel1 Output Polarity Configure) CC1 通道配置为输出时: 0: OC1 高电平有效 1: OC1 低电平有效 CC1 通道配置为输入时: 0: 不反相: 在 IC1 的上升沿进行捕获, IC1 作为外部触发器时不反相。 1: 反相, 在 IC1 下降沿进行捕获, IC1 作为外部触发器时反相。 注: 当保护级别为 2 或者 3 时, 该位不能被修改
2	保留		
3	CC1NPOL	R/W	捕获/比较通道 1 互补输出极性 (Capture/Compare Channel1 Complementary Output Polarity)

位/域	名称	R/W	描述
			CC1 通道配置为输出时： CC1NPOL 一直保持清除状态 CC1 通道配置为输入时： 该位与 CC1POL 同时控制触发或捕获的信号 TI1FP1 和 TI2FP1 的极性。
4	CC2EN	R/W	使能捕获/比较通道 2 输出（Capture/Compare Channel2 Output Enable） 参考 CCEN_CC1EN
5	CC2POL	R/W	配置捕获/比较通道 2 输出极性（Capture/Compare Channel2 Output Polarity Configure） 参考 CCEN_CC1POL
6	保留		
7	CC2NPOL	R/W	捕获/比较通道 2 互补输出极性（Capture/Compare Channel2 Complementary Output Polarity） 参考 CCEN_CC1NPOL。
8	CC3EN	R/W	使能捕获/比较通道 3 输出（Capture/Compare Channel3 Output Enable） 参考 CCEN_CC1EN
9	CC3POL	R/W	配置捕获/比较通道 3 输出极性（Capture/Compare Channel3 Output Polarity Configure） 参考 CCEN_CC1POL
10	保留		
11	CC3NPOL	R/W	捕获/比较通道 3 互补输出极性（Capture/Compare Channel3 Complementary Output Polarity） 参考 CCEN_CC1NPOL。
12	CC4EN	R/W	使能捕获/比较通道 4 输出（Capture/Compare Channel4 Output Enable） 参考 CCEN_CC1EN
13	CC4POL	R/W	捕获/比较通道 4 输出极性（Capture/Compare Channel4 Output Polarity） 参考 CCEN_CC1POL
14	保留		
15	CC4NPOL	R/W	捕获/比较通道 4 互补 输出极性（Capture/Compare Channel4 Complementary Output Polarity） 参考 CCEN_CC1NPOL。

表格 58 标准 OCx 通道的输出控制位

CCxEN 位	OCx 输出状态
0	禁止输出（OCx=0, OCx_EN=0）
1	OCx=OCxREF+极性, OCx_EN=1

注意：连接到标准 OCx 通道的外部 I/O 引脚状态，取决于 OCx 通道状态和 GPIO 以及 AFIO 寄存器。

15.6.10 计数器寄存器（TMRx_CNT）

偏移地址：0x24

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CNT	R/W	计数器数值 (Counter Value)
31:16	CNT	R/W	计数器数值 (Counter Value) (仅 TMR2)

15.6.11 预分频寄存器 (TMRx_PSC)

偏移地址: 0x28

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	PSC	R/W	预分频器数值 (Prescaler Value) 计数器的时钟频率 (CK_CNT) = $f_{CK_PSC} / (PSC+1)$

15.6.12 自动重装载寄存器 (TMRx_AUTORLD)

偏移地址: 0x2C

复位值: 0xFFFF

位/域	名称	R/W	描述
15:0	AUTORLD	R/W	自动重装载数值 (Auto Reload Value) 自动重装载的值为空时, 计数器不进行计数。
31:16	AUTORLD	R/W	自动重装载数值 (Auto Reload Value) (仅 TMR2)

15.6.13 通道 1 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC1)

偏移地址: 0x34

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC1	R/W	捕获/比较通道 1 数值 (Capture/Compare Channel1 Value) 捕获/比较通道 1 配置为输入模式: CC1 包含上次输入捕获通道 1 事件传输的计数器数值。 捕获/比较通道 1 配置为输出模式: CC1 包含了当前装入捕获/比较寄存器数值 捕获比较通道 1 的值 CC1 与计数器的值 CNT 比较, 在 OC1 上产生输出信号。 当输出比较预装载禁止 (TMRx_CCM1 寄存器的 OC1PEN=0) 时, 写入的数值会立即影响输出比较结果; 当输出比较预装载使能 (TMRx_CCM1 寄存器的 OC1PEN=1) 时, 写入的值会在产生更新事件时影响输出比较结果。
31:16	CC1	R/W	捕获/比较通道 1 数值 (Capture/Compare Channel1 Value) (仅 TMR2)

15.6.14 通道 2 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC2)

偏移地址: 0x38

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC2	R/W	捕获/比较通道 2 数值 (Capture/Compare Channel2 Value) 参考 TMRx_CC1
31:16	CC2	R/W	捕获/比较通道 2 数值 (Capture/Compare Channel2 Value) (仅 TMR2)

15.6.15 通道 3 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC3)

偏移地址: 0x3C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC3	R/W	捕获/比较通道 3 数值 (Capture/Compare Channel3 Value) 参考 TMRx_CC1
31:16	CC3	R/W	捕获/比较通道 3 数值 (Capture/Compare Channel3 Value) (仅 TMR2)

15.6.16 通道 4 捕获/比较寄存器 (TMRx_CC4)

偏移地址: 0x40

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CC4	R/W	捕获/比较通道 4 数值 (Capture/Compare Channel4 Value) 参考 TMRx_CC1
31:16	CC4	R/W	捕获/比较通道 4 数值 (Capture/Compare Channel4 Value) (仅 TMR2)

15.6.17 DMA 控制寄存器 (TMRx_DCTRL)

偏移地址: 0x48

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	DBADDR	R/W	设置 DMA 基地址 (DMA Base Address Setup) 这些位定义了 DMA 在连续模式下的基地址 (当对 TMRx_DMADDR 寄存器进行读或写时), DBADDR 定义为从 TMRx_CTRL1 寄存器所在地址开始的偏移量: 00000: TMRx_CTRL1 00001: TMRx_CTRL2 00010: TMRx_SMCTRL
7:5			保留
12:8	DBLEN	R/W	设置 DMA 突发传送长度 (DMA Burst Transfer Length Setup) 这些位定义 DMA 在连续模式下的传送长度、传输的次数, 其中传输的数据可以是 16 位和 8 位。 当读写 TMRx_DMADDR 寄存器时, 定时器进行一次连续传输传送; 00000: 1 次传输 00001: 2 次传输 00010: 3 次传输 10001: 18 次传输 传输的地址公式如下: 传输的地址=TMRx_CTRL1 的地址 (从地址)+DBADDR+DMA 索引; DMA 索引=DBLEN 例如: DBLEN=7, DBADDR=TMR2_CTRL1 (从地址) 表示待传输数据的地址, 则 TMRx_CTRL1 的地址+DBADDR+7, 表示了将要写入/读出数据的地址, 数据的传输将发生在: TMRx_CTRL1 的地址+从 DBADDR 开始的 7 个寄存器。

位/域	名称	R/W	描述
			根据设置的 DMA 数据长度不同，数据传输也会发生变化： 1) 当传输数据设置为 16 位时，数据会传输给 7 个寄存器 2) 当传输数据设置为 8 位时，第一个寄存器的数据是第一个的数据的 MSB 位，第二个寄存器的数据是第一个数据的 LSB 位，数据仍然会传输给 7 个寄存器。
15:13			保留

15.6.18 连续模式的 DMA 地址寄存器 (TMRx_DMADDR)

偏移地址：0x4C

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	DMADDR	R/W	DMA 突发传送寄存器 (DMA Register for Burst Transfer) TMRx_DMADDR 寄存器的读或写操作访问会导致对以下地址所在寄存器的存取操作： $TMRx_CTRL1 \text{ 地址} + (DBADDR + \text{DMA 索引}) \times 4$ 其中： “TMRx_CTRL1 地址”是控制寄存器 1 (TMRx_CTRL1) 所在的地址； “DBADDR”是 TMRx_DCTRL 寄存器中定义的基地址； “DMA 索引”是由 DMA 自动控制的偏移量，它取决于 TMRx_DCTRL 寄存器中定义的 DBLEN。

15.6.19 TMR2 选项寄存器 (TMR2_OPT)

偏移地址：0x50

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
9:0			保留
10	RMPSEL	R/W	定时器 2 内部触发 1 重映射选择 (Timer2 Internal Trigger 1 Remap Select) 0: TMR8_TRGOUT 1: OTG_FS SOF 连接到 TMR2_I TR1 输入 注意：通过软件清除。
15:11			保留

16 看门狗定时器（WDT）

16.1 简介

看门狗是用来监测由软件错误引起的系统故障。片上一共有两个看门狗设备：独立看门狗和窗口看门狗，它们提高了安全性、使时间更加精确以及使用变得更加灵活。

独立看门狗只有在计数器减到 0 时，会复位，在没有减到 0 之前，刷新计数器的值不会发生复位。

窗口看门狗在计数器减到 0x3F 时会发生复位，当计数器计数的值在配置寄存器的窗口值之前，刷新计数器也会发生复位。

16.2 独立看门狗定时器（IWDG）

16.2.1 简介

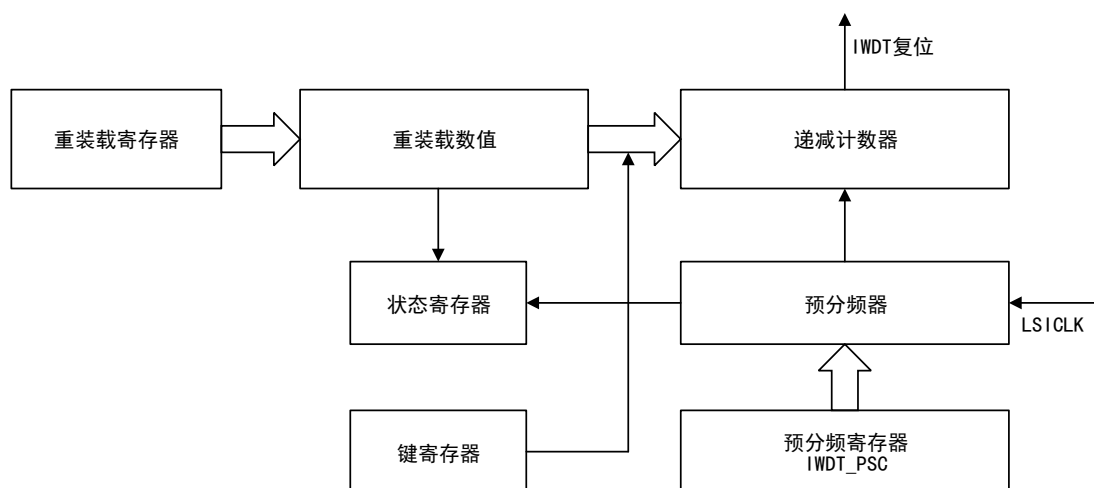
独立看门狗是由一个八位预分频器 IWDG_PSC、12 位递减计数器、12 位重载寄存器 IWDG_CNTRLD、键寄存器 IWDG_KEY 和状态寄存器 IWDG_STS 组成。

独立看门狗有独立的时钟源，即使是在主时钟失效的情况下，它仍然有效。

独立看门狗适用于需要独立的环境但对精确度要求不高的场所。

16.2.2 结构框图

图 59 独立看门狗结构框图



注：看门狗功能处于 V_{DD} 供电区，可以在停机或者待机模式下正常工作。

16.2.3 功能描述

16.2.3.1 键寄存器

在键寄存器中写入 0xCCCC 开启独立看门狗，此时计数器开始向下计数，当计数器计数到 0x000 时，产生一次复位。

在键寄存器中写入 0xAAAA，重装载寄存器的值会被重新加载到计数器，以此来阻止看门狗复位。

在键寄存器中写入 0x5555，用来改写预分频寄存器和重装载寄存器的值。

16.2.3.2 寄存器访问保护

预分频寄存器和重装载寄存器具有写保护功能，如果要改写这两个寄存器则需要写 0x5555 到键寄存器中，如果将其他的值写入键寄存器将会再次启动对寄存器的保护。

写 0xAAAA 到键寄存器中，也会启动写保护功能。

16.2.3.3 硬件看门狗

启动了“硬件看门狗”功能之后，当系统上电复位，看门狗会自动运行。如果没有向键寄存器中写入 0xAAAA，计数器计数结束后，产生复位。

16.2.3.4 调试模式

独立看门狗可以在调试模式下配置，选择停止还是继续工作。取决于 DBGMCU_CFG 寄存器的 IWDG_STG 位。

16.3 窗口看门狗定时器（WWDT）

16.3.1 简介

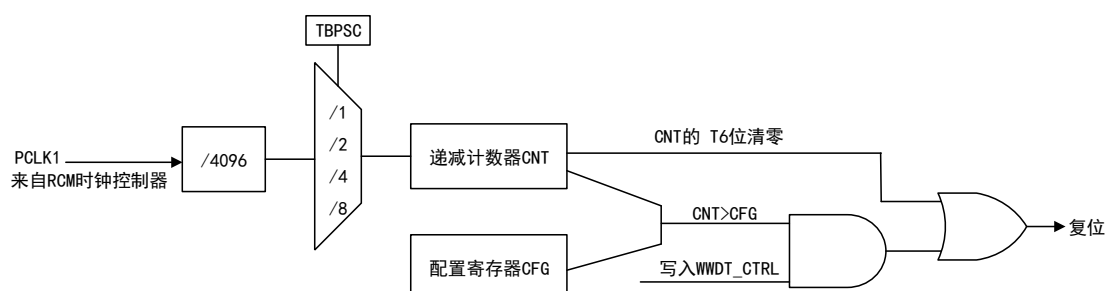
窗口看门狗含有一个 7 位自由运行递减计数器、预分频器、控制寄存器 WWDT_CTRL、配置寄存器 WWDT_CFG 和状态寄存器 WWDT_STS。

窗口看门狗时钟来自 PCLK1，计数器时钟由 CK 计数器时钟经过预分频分频得到（由配置寄存器配置）。

窗口看门狗适用于需要精确计时的场合。

16.3.2 结构框图

图 60 窗口看门狗结构框图



16.3.3 功能描述

使能窗口看门狗定时器，复位条件：

- 计数器计数小于 0x40 时，产生复位。
- 计数器计数到窗口寄存器的值之前，重载计数器产生复位。

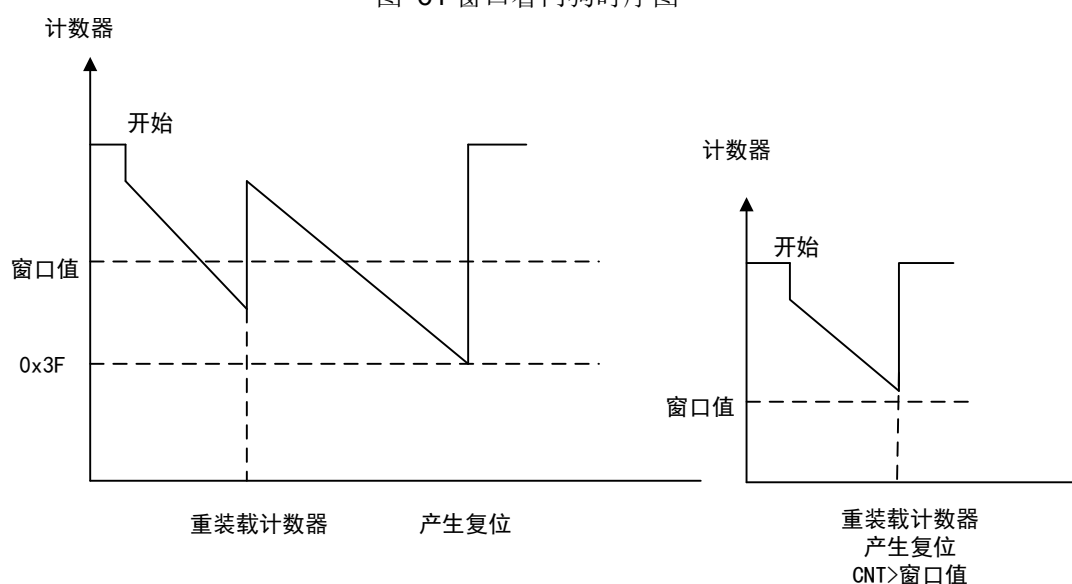
发生复位后，看门狗总是关闭状态，需要设置 WWDT_CTRL 控制寄存器的 WWDTEN 位才能开启看门狗。

窗口看门狗的计数器是自由状态，在看门狗禁止的情况下，计数器仍然继续递减计数。计数器必须要在窗口寄存器的值和 0x40 之间重载，来避免复位。

设置配置寄存器的 EWIEEN 位可以开启提前唤醒中断，当计数到 0x40 会产生中断，进入中断服务程序（ISTS）可以用来防止窗口看门狗复位。如果要清除 EWIEEN 中断需要在状态寄存器中写入 0。

窗口看门狗特有的窗口可以有效地监测程序是否故障，例如：假定一个程序段运行的时间是 T，设定窗口寄存器的值稍稍小于 (TR-T) 如果在窗口内没有重载寄存器，说明程序出现了故障，当计数器计数到 0x3F 时，则会产生复位。

图 61 窗口看门狗时序图



窗口看门狗定时器超时的计算公式：

$$T_{WWDT} = T_{PCLK1} \times 2^{TBPSC} \times (CNT[5:0] + 1)$$

其中：

- T_{WWDT} : WWDT 超时时间
- T_{PCLK1} : APB1 以 ms 为单位的时钟周期

在 PCLK1=60MHz 时的最小/最大超时值

TBPSC	最小超时值	最大超时值
0	67.8μs	4.368ms
1	136.2μs	8.736ms
2	273μs	17.472ms
3	546μs	15.15ms

16.4 IWDt 寄存器地址映射

表格 59 IWDt 寄存器映射

寄存器名	描述	偏移地址
IWDt_KEY	关键字寄存器	0x00
IWDt_PSC	预分频寄存器	0x04
IWDt_CNTRLd	计数器重装载寄存器	0x08
IWDt_STS	状态寄存器	0x0C

16.5 IWDt 寄存器功能描述

可以用半字（16 位）或字（32 位）的方式操作这些外设寄存器。

16.5.1 关键字寄存器（IWDt_KEY）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 0000（在待机模式复位）

位/域	名称	R/W	描述
15:0	KEY	W	允许访问 IWDt 寄存器键值（Allow Access IWDt Register Key Value） 写入 0x5555 表示允许访问 IWDt_PSC 和 IWDt_CNTRLd 寄存器； 软件写入 0XaAAA 表示执行重装载计数器，需要一定的间隔写入，防止看门狗复位。 写入 0XcCCC，启动看门狗（硬件看门狗不受此命令字限制）； 该寄存器只写，读出值为 0x0000。
31:16	保留		

16.5.2 预分频寄存器（IWDt_PSC）

偏移地址：0x04

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
2:0	PSC	R/W	配置预分频系数（Prescaler Factor Configure）

位/域	名称	R/W	描述
			有写保护功能，向 IWDT_KEY 寄存器写入 0x5555 时允许访问该寄存器；写该寄存器过程中，当 IWDT_STS 寄存器的 PSCUFLG=0 时，才能改变预分频因子；读该寄存器过程中，当 PSCUFLG=0 时，读取 PSC 寄存器的数值才有效。 000: PSC=4 001: PSC=8 010: PSC=16 011: PSC=32 100: PSC=64 101: PSC=128 110: PSC=256 111: PSC=256
31:3	保留		

16.5.3 计数器重装载寄存器 (IWDT_CNTRLD)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000 0FFF (待机模式时复位)

位/域	名称	R/W	描述
11:0	CNTRLD	R/W	设置看门狗计数器重装载值 (Watchdog Counter Reload Value Setup) 有写保护功能，定义 IWDT_KEY 寄存器写入 0XaAAA 时载入看门狗计数器的值；在写该寄存器过程中，CNTUFLG=0 时，才能对此寄存器进行修改。在读该寄存器过程中，当 IWDT_STS 寄存器中的 CNTUFLG=0 时，读取的数值才是有效的。 看门狗超时周期可通过此重装载值和时钟预分频值来计算。
31:12	保留		

16.5.4 状态寄存器 (IWDT_STS)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000 0000 (待机模式时不复位)

位/域	名称	R/W	描述
0	PSCUFLG	R	更新看门狗预分频器系数标志 (Watchdog Prescaler Factor Update Flag) 更新预分频器系数时，由硬件置 1；预分频器系数更新结束后，由硬件清 0；预分频器系数只有在 PSCUFLG 位被清 0 时更新。
1	CNTUFLG	R	更新看门狗计数器重装载值标志 (Watchdog Counter Reload Value Update Flag) 更新计数器重装载值时，由硬件置 1；计数器重装载值更新结束后，由硬件清 0；计数器重装载值只有在 CNTUFLG 位被清 0 时更新。
31:2	保留		

16.6 WWDT 寄存器地址映射

表格 60 WWDT 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
WWDT_CTRL	控制寄存器	0x00

寄存器名	描述	偏移地址
WWDT_CFG	配置寄存器	0x04
WWDT_STS	状态寄存器	0x08

16.7 WWDT 寄存器功能描述

可以用半字（16 位）或字（32 位）的方式操作这些外设寄存器。

16.7.1.1 控制寄存器（WWDT_CTRL）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 007F

位/域	名称	R/W	描述
6:0	CNT	R/W	设置计数器数值（Counter Value Setup） 该计数器是 7 位，CNT6 是最高有效位 这些位用来存储看门狗的计数器值，当计数值从 0x40 减到 0x3F 时，产生 WWDT 复位。
7	WWDTEN	R/S	使能窗口看门狗（Window Watchdog Enable） 该位由软件置 1 且只能在复位后由硬件清除。当 WWDTEN=1, WWDT 可以产生复位。 0：禁止 1：使能
31:8	保留		

16.7.1.2 配置寄存器（WWDT_CFG）

偏移地址：0x04

复位值：0x0000 007F

位/域	名称	R/W	描述
6:0	WIN	R/W	设置窗口值（Window Value Setup） 该窗口值是 7 位，用来和向下计数器作比较。
8:7	TBPSC	R/W	配置时基预分频系数（Timer Base Prescaler Factor Configure） PCLK1/4096 的基础上再分频 00：不分频 01：2 分频 10：4 分频 11：8 分频
9	EWIEN	R/S	使能提前唤醒中断（Early Wakeup Interrupt Enable） 0：无作用 1：则当计数器值达到 0x40 时，即产生中断；此中断在复位后由硬件清除。
31:10	保留		

16.7.1.3 状态寄存器（WWDT_STS）

偏移地址：0x08

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	EWIFLG	RC_W0	发生提前唤醒中断标志（Early Wakeup Interrupt Occur Flag） 0：未发生 1：当计数器值达到 0x40 时由硬件置 1；若中断未被使能，该位也会被置 1；由软件写 0 清除。
31:1	保留		

17 实时时钟（RTC）

17.1 术语全称、缩写描述

表格 61 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
秒	Second	SEC
闹钟	Alarm	ALR
溢出	Overflow	OVR
预分频器	Prescaler	PSC
时机时钟	Time Basic Clock	TBCLK

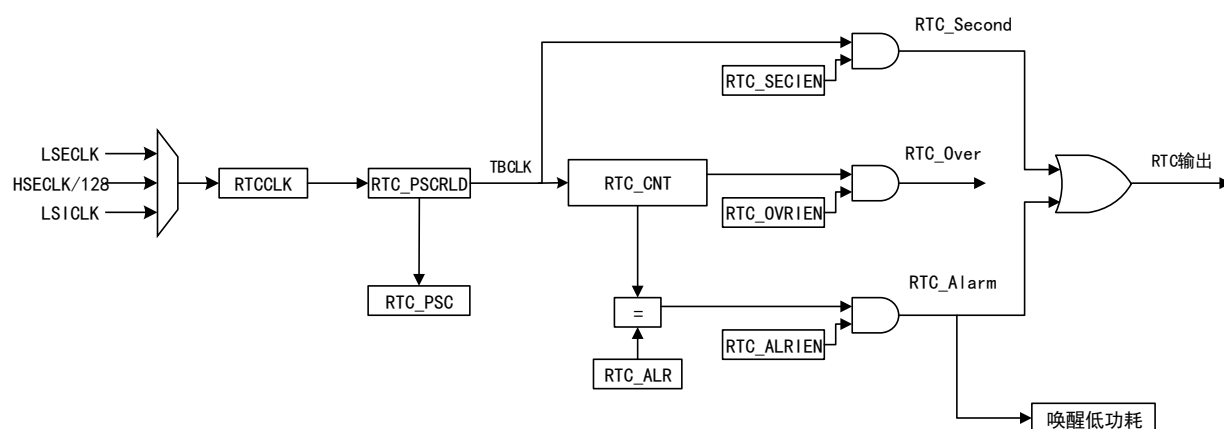
17.2 主要特征

实时时钟（RTC）是一个主电源掉电后自动切换备份电源，维持运行的定时器。

- （1） 时基单元
- （2） 可编程的 32 位计数器
- （3） 多种中断控制
- （4） 低功耗自动唤醒

17.3 结构框图

图 62 RTC 结构框图



17.4 功能描述

17.4.1 时基单元

时钟源

RTC 有 3 个时钟源：

- 外部 LSECLK 晶振
- 外部 HSECLK 晶振 128 分频
- 内部 LSICLK

通过配置时钟控制器 CCM 的寄存器选择不同时钟源。

预分频器

RTC 预分频器包含了一个 20 位的可编程分频器，可编程产生最长为 1 秒的 RTC 时间基准。

17.4.2 RTC 寄存器配置

为防止意外写入 RTC 寄存器导致计数异常，RTC 采用写保护机制，只有解除写保护才能对具有写保护功能的寄存器进行操作。

配置 RTC 时钟时需要先把电源控制寄存器的（PMU_CTRL）的 BPWEN 位置“1”才能进行配置，配置 RTC_CSTS 寄存器的 CFGMFLG 位，使 RTC 进入配置模式，才能配置 RTC_PSCRLD、RTC_CNT、RTC_ALR 寄存器；清除 RTC_CSTS 寄存器的 CFGMFLG 位，退出配置模式。

对 RTC 任何寄存器的写操作，需前一次写操作结束后（可通过查询 RTC_CSTS 的 OCFLG 判断）才能进行。

17.4.3 可编程的闹钟

作为一个实时时钟，RTC 内部集成闹钟功能，主要通过闹钟寄存器和计数器运作，通过寄存器 RTC_ALR 配置闹钟时间，使能闹钟功能后，当计数器值等于闹钟值时触发，闹钟标志置起，如果开启了闹钟中断，则触发中断处理，通过配置外部 17 线中断可以利用 RTC 闹钟唤醒低功耗。

17.4.4 RTC 输出

RTC 可以输出通过 PC13 引脚，把内部的 RTC 秒脉冲、闹钟信号和校准时钟输出给外部，通过配置 BAKPR_CLKCAL 寄存器可以选择输出的脉冲。

17.4.5 中断

RTC 可以产生秒中断、闹钟中断和溢出中断，当产生 20 位预分频器溢出、闹钟事件和 32 位计数器溢出时会把相应的状态标志位挂起，配置 RTC_CTRL 寄存器可产生对应的中断。

要使能 RTC 闹钟中断，需按照以下顺序操作：

- 将 EINT 线 17 配置为中断模式并将其使能，然后选择上升沿有效。
- 配置 NVIC 中的 RTC_Alarm 通道并将其使能。
- 配置 RTC 以生成 RTC 闹钟。

17.5 寄存器地址映射

表格 62 RTC 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
RTC_CTRL	RTC 控制寄存器	0x00
RTC_CSTS	RTC 控制/状态寄存器	0x04
RTC_PSCRLDH	RTC 预分频装载寄存器高位	0x08
RTC_PSCRLDL	RTC 预分频装载寄存器低位	0x0C
RTC_PSCH	RTC 预分频器余数寄存器高位	0x10
RTC_PSCL	RTC 预分频器余数寄存器低位	0x14
RTC_CNTH	RTC 计数器寄存器高位	0x18
RTC_CNTL	RTC 计数器寄存器低位	0x1C
RTC_ALRH	RTC 闹钟寄存器高位	0x20
RTC_ALRL	RTC 闹钟寄存器低位	0x24

17.6 寄存器功能描述

17.6.1 RTC 控制寄存器（RTC_CTRL）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	SECIEN	R/W	使能秒中断（Second Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
1	ALRIEN	R/W	使能闹钟中断（Alarm Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
2	OVRIEN	R/W	使能溢出中断（Overflow Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能
15:3	保留		

17.6.2 RTC 控制/状态寄存器（RTC_CSTS）

偏移地址：0x04

复位值：0x0020

位/域	名称	R/W	描述
0	SECFLG	RC_W0	秒标志 (Second Flag) 此标志可为 RTC 计数器提供一个周期性的信号 (通常为 1 秒)。 当 32 位可编程预分频器溢出时, 由硬件置 1, 同时 RTC 计数器加 1; 只能由软件写 0 清除。 0: 无秒标志 1: 有秒标志
1	ALRFLG	RC_W0	发生闹钟标志 (Alarm Occur Flag) 当计数器达到 RTC_ALR 数值时, 由硬件置 1; 只能软件写 0 清除。 0: 无闹钟 1: 有闹钟
2	OVRFLG	RC_W0	发生溢出标志 (Overflow Occur Flag) 当计数器溢出时, 由硬件置 1; 只能软件写 0 清除。 0: 无溢出 1: 32 位可编程计数器溢出
3	RSYNCFLG	RC_W0	寄存器已被同步标志 (Registers Synchronized Flag) 当 RTC_CNT、RTC_PSCRLD、RTC_ALR 寄存器已同步时, 硬件置 1; 由软件写 0 清除。 在 APB1 时钟复位或停止后, 此位必须由软件清 0, 用户程序需等待由硬件置 1, 才能正确读取 RTC_CNT、RTC_PSCRLD、RTC_ALR 的数值。 0: 未被同步 1: 已被同步
4	CFGMFLG	R/W	使能配置模式标志 (Configure Mode Enable Flag) 由软件写 1 进入配置模式, 才可以对 RTC_CNT、RTC_ALR 或 RTC_PSCRLD 寄存器进行写操作; 软件写 0 退出配置模式。 0: 退出配置模式 (开始更新 RTC 寄存器) 1: 使能配置模式
5	OCFLG	R	RTC 操作完成标志 (RTC Operation Complete Flag) 表示对上一次写 RTC 寄存器的状态。 0: 未完成, 无法执行下一次的写操作 1: 已完成, 可以执行下一次的写操作
15:6	保留		

17.6.3 RTC 预分频器重载寄存器 (RTC_PSCRLD)

该寄存器保存 RTC 预分频器的周期计数值, 仅当 OCFLG 值为 1 时允许执行写操作。

RTC 预分频装载寄存器高位 (RTC_PSCRLDH)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
3:0	PSCRLDH[19:16]	W	设置 RTC 预分频器重载值高位 (RTC Prescaler Reload Value High Setup) 根据以下公式, 这些位用来定义时基时钟频率: $f_{TBCLK} = f_{RTCLK} / (RLD[19:0] + 1)$

位/域	名称	R/W	描述
15:4	保留		

RTC 预分频装载寄存器低位 (RTC_PSCRLDL)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x8000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	PSCRLDL[15:0]	W	设置 RTC 预分频器重载值低位 (RTC Prescaler Reload Value Low Setup) 根据以下公式, 这些位用来定义时基时钟频率: $f_{TBCLK} = f_{RTCCLK} / (RLD[19:0] + 1)$ 。

注: 如果输入时钟频率是 32.768kHz (f_{RTCCLK}), 这个寄存器中写入 7FFFh 可获得周期为 1 秒钟的信号。

17.6.4 RTC 预分频器寄存器 (RTC_PSC)

该寄存器保存 RTC_PSCRLD 的数值, 只读, 在 RTC_PSCRLD 或 RTC_CNT 寄存器发生改变后, 由硬件重新装载。

RTC 预分频器寄存器高位 (RTC_PSCH)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
3:0	PSCH[19:16]	R	设置 RTC 时钟预分频器余数高位 (RTC Clock Prescaler High Setup)
15:4	保留		

RTC 预分频器寄存器低位 (RTC_PSCL)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x8000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	PSCL[15:0]	R	设置 RTC 时钟预分频器低位 (RTC Clock Prescaler Low Setup)

17.6.5 RTC 计数器寄存器 (RTC_CNT)

当 OCFLG 值为 1 时允许执行写操作; 当进行读操作时, 直接返回计数器内的计数值 (系统时间)。

RTC 计数器寄存器高位 (RTC_CNTH)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CNTH[31:16]	R/W	设置 RTC 计数器高位 (RTC Counter High Setup)

RTC 计数器寄存器低位 (RTC_CNTL)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CNTL[15:0]	R/W	设置 RTC 计数器低位 (RTC Counter Low Setup)

17.6.6 RTC 闹钟值寄存器 (RTC_ALR)

当 OCFLG 值为 1 时允许执行写操作。

RTC 闹钟值寄存器高位 (RTC_ALRH)

偏移地址: 0x20

复位值: 0xFFFF

位/域	名称	R/W	描述
15:0	ALRH[31:16]	W	设置 RTC 闹钟值高位 (RTC Alarm Value High Setup)

RTC 闹钟值寄存器低位 (RTC_ALRL)

偏移地址: 0x24

复位值: 0xFFFF

位/域	名称	R/W	描述
15:0	ALRL[15:0]	W	设置 RTC 闹钟值低位 (RTC Alarm Value Low Setup)

18 通用同步异步收发器 (USART)

18.1 术语全称、缩写描述

表格 63 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
清除发送	Clear to Send	CTS
请求发送	Request to Send	RTS
最高有效位	Most Significant Bit	MSB
最低有效位	Least Significant Bit	LSB
保护	Guard	GRD
过载	Overrun	OVR

18.2 简介

USART (通用同步异步收发器) 是一个可以灵活地与外部设备进行全双工、半双工数据交换的串行通信设备, 且同时满足外部设备对工业标准 NRZ 异步串行数据格式的要求。USART 还提供宽范围的波特率选择, 且支持多处理器通信。

USART 不仅支持标准的异步收发模式, 也支持一些其他的串行数据交换模式, 如 LIN 协议、智能卡协议、IrDA SIR ENDEC 规范和硬件流控制模式。

USART 还支持使用 DMA 功能, 以实现高速数据通信。

18.3 主要特征

- (1) 全双工异步通信
- (2) 单线半双工通信
- (3) NRZ 标准格式
- (4) 可编程的串口特性:
 - 数据位: 8 位或 9 位
 - 校验位: 偶校验、奇校验、无校验
 - 支持 0.5、1、1.5、2 个停止位
- (5) 校验控制
 - 发送校验位
 - 校验接收的数据
- (6) 独立的发送器和接收器使能位
- (7) 可编程的波特率发生器, 波特率最高可达 4.5Mbits/s

- (8) 多处理器通信：
 - 若地址不匹配，则进入静默模式
 - 通过空闲总线检测或地址标记检测，从静默模式中唤醒
- (9) 同步传输模式
- (10) LIN 断开帧的生成与检测
- (11) 支持 ISO7816-3 标准的智能卡接口
- (12) 支持 IrDA 协议
- (13) 支持硬件流控制
- (14) 可利用 DMA 连续通信
- (15) 状态标志位：
 - 传输检测标志：发送寄存器为空、接收寄存器不为空、发送完成
 - 错误检测标志：溢出错误、噪音错误、奇偶校验错误、帧错误
- (16) 多个中断源：
 - 发送寄存器为空
 - 发送完成
 - CTS 改变
 - 接收寄存器不为空
 - 过载错误
 - 总线空闲
 - 奇偶校验错误
 - LIN 断开检测
 - 噪音错误
 - 溢出错误
 - 帧错误

18.4 功能描述

表格 64 USART 引脚描述

引脚	类型	描述
USART_RX	输入	数据接收
USART_TX	输出 I/O（单线模式/智能卡模式）	数据发送 当发送器被使能且不发送数据时，默认为高电平
USART_CK	输出	时钟输出
USART_nRTS	输出	硬件流控制模式中请求发送
USART_nCTS	输入	硬件流控制模式中清除发送
IrDA_RDI	输入	IrDA 模式中的数据输入
IrDA_TDO	输出	IrDA 模式中的数据输出

18.4.1 单线半双工通信

USART_CTRL3 寄存器的 HDEN 位（配置此位需要 USART 未使能）决定是否进入单线半双工模式。

当 USART 进入单线半双工模式时：

- USART_CTRL2 寄存器的 CLKEN 位、LINMEN 位，USART_CTRL3 寄存器的 IREN 位、SCEN 位必须清 0。
- TX 引脚和 RX 引脚会在芯片内部连接在一起，RX 引脚会与物理 IO 断开，TX 引脚应配置成开漏输出。
- 发送数据和接收数据不可同时进行，在数据发送前，不可以接收数据。若需要接收数据，必须在 USART_STS 寄存器的 TXCFLG 位置 1 后方可开启使能接收。
- 若总线上出现数据冲突，需要使用软件管理分配通信过程。

18.4.2 帧格式

通过 USART_CTRL1 寄存器控制数据帧的帧格式

- DBLCFG 位控制字符长度，可设置为 8 位或 9 位。
- PCEN 位控制是否开启校验位。
- PCFG 位控制校验位为奇校验还是偶校验。

表格 65 帧格式

DBLCFG 位	PCEN 位	USART 数据帧
0	0	起始位+8 位数据+停止位
0	1	起始位+7 位数据+奇偶检验位+停止位
1	0	起始位+9 位数据+停止位
1	1	起始位+8 位数据+奇偶检验位+停止位

可配置的停止位

可以通过 USART_CTRL2 寄存器的 STOPCFG 位来配置 4 种不同的停止位。

- 1 个停止位：默认的停止位。
- 0.5 个停止位：智能卡模式里接收数据时使用。
- 2 个停止位：常规模式、单线模式、硬件流控制模式使用。
- 1.5 个停止位：智能卡模式里发送与接收数据时使用。

校验位

将 USART_CTRL1 的 PCEN 位置 1 使能校验控制，通过 USART_CTRL1 的 PCFG 位决定奇偶校验位，当 PCFG=0 时，为偶校验，反之为奇校验。

- 偶校验：帧数据和校验位 1 的个数为偶数时，偶校验位为 0，否则为 1。
- 奇校验：帧数据和校验位 1 的个数为偶数时，奇校验位为 1，否则为 0。

18.4.3 发送器

当寄存器 USART_CTRL1 的 TXEN 位被设置时，发送移位寄存器将通过 TX 脚输出数据，相应的时钟脉冲通过 CK 脚输出。

18.4.3.1 字符发送

USART 发送期间，数据的最低有效位会先被 TX 引脚移出。在此模式下，USART_DATA 寄存器有一个缓冲器，处于内部总线和发送移位寄存器之间。

一个数据帧由起始位、字符、停止位组成的，所以每个字符前面都有一个低电平的起始位；之后有一个数目可配置的高电平的停止位。

发送配置步骤

- 通过设置 USART_CTRL1 寄存器的 DBLCFG 位来决定字长。
- 通过设置 USART_CTRL2 寄存器的 STOPCFG 位来决定停止位位数。
- 若选择多缓冲器通信，需在 USART_CTRL3 寄存器中使能 DMA。
- 置位 USART_CTRL1 寄存器的 UEN 位，使能 USART。
- 在 USART_BR 寄存器中设置通信的波特率。
- 使能 USART_CTRL1 寄存器的 TXEN 位，发送一个空闲帧。
- 等待 USART_STS 寄存器的 TXBEFLG 位置 1。
- 向 USART_DATA 寄存器写入数据（如果未使能 DMA，则每个需要发送的字节都要重复步骤 7-8）。
- 等待 USART_STS 寄存器的 TXCFLG 位置 1，表示发送完成。

注意：不能在发送数据期间复位 TXEN 位，否则 TX 脚上的数据会被破坏，因为波特率发生器停止计数，正在传输的数据也将丢失。

18.4.3.2 单字节通信

对 USART_DATA 寄存器进行写操作可以将 TXBEFLG 位清零。当 TXBEFLG 位被硬件置位时，移位寄存器接收到由数据发送寄存器转移过来的数据，数据发送就开始了，此时数据发送寄存器被清空。可以在数据寄存器中写入下一个数据，且不会覆盖前面的数据。

- (1) 若 USART_CTRL1 寄存器中的 TXBEIEN 置 1，则会产生一个中断。
- (2) 若 USART 处于发送数据的状态时，对数据寄存器进行写操作，把数据存到 DATA 寄存器，并在当前数据发送结束时把该数据转移到移位寄存器中。
- (3) 若 USART 处于空闲状态时，对数据寄存器进行写操作，把数据放到移位寄存器中，开始发送数据，TXBEFLG 位置 1。
- (4) 当一个数据发送完成并设置了 TXBEFLG 位时，TXCFLG 位被置 1，此时若 USART_CTRL1 寄存器中的 TXCIEN 位被置 1，则会产生一个中断。
- (5) 在 USART_DATA 寄存器中写入最后一个数据后，在进入低功耗模式之前或关闭 USART 模块之前，必须先等待 TXCFLG 置 1。

18.4.3.3 断开帧

断开帧被视为在一个帧周期内全部收到 0。设置 USART_CTRL1 寄存器的 TXBF 位可发送一个断开帧，断开帧的长度由 USART_CTRL1 寄存器的 DBLCFG 位决定。若将 TXBF 位置位，则当前数据发送完成后，TX 线上将发送一个断开帧，断开帧发送完成时 TXBF 位被复位。在断开帧结束时，发送器再插入 1 或 2 个停止位来应答起始位。

注意：若开始发送断开帧之前就复位了 TXBF 位，将不再发送断开帧。若要发送两个连续的断开帧，应该在前一个断开符的停止位之后置起 TXBF 位。

18.4.3.4 空闲帧

空闲帧被视为完全由 1 组成的一个完整的数据帧，后面跟着包含了数据的下一帧的开始位。将 USART_CTRL1 寄存器的 TXEN 位置 1，可以在第一个数据帧前发送一个空闲帧。

18.4.4 接收器

18.4.4.1 字符接收

USART 接收期间，RX 脚会首先引进数据的最低有效位。在此模式下，USART_DATA 寄存器有一个缓冲器，处于内部总线和接收移位寄存器之间。数据一位一位地送入缓冲器，接收满后，对应的接收寄存器不为空，此时用户可读取 USART_DATA。

接收配置步骤

- 置位 USART_CTRL1 寄存器的 UEN 位，使能 USART。
- 通过设置 USART_CTRL1 寄存器的 DBLCFG 位来决定字长。
- 通过设置 USART_CTRL2 寄存器的 STOPCFG 位来决定停止位位数。
- 若选择多缓冲器通信，需在 USART_CTRL3 寄存器中使能 DMA。
- 在 USART_BR 寄存器中设置通信的波特率。
- 设置 USART_CTRL1 的 RXEN 位，使能接收。

注意：

- (1) 不能在接收数据期间复位 RXEN 位，否则将丢失正在接收的字节。
- (2) 接收器在接收一个数据帧的过程中，若检测到溢出错误、噪音错误、帧错误等，错误标志被置 1。
- (3) 当数据从移位寄存器中被转移到 USART_DATA 寄存器中时，USART_STS 寄存器的 RXBNEFLG 位被硬件置位。
- (4) 若设置 RXBNEIEN 位将产生一个中断。
- (5) 单缓冲器模式中，软件读取 USART_DATA 寄存器能清除 RXBNEFLG 位，也可对其写 0 清除。
- (6) 多缓冲器模式中，每个字节被接收后，USART_STS 寄存器的 RXBNEFLG 位都会被置 1，且 DMA 对数据寄存器进行读操作而清零。

18.4.4.2 断开帧

当接收器接收到一个断开帧时，USART 会像接收到帧错误一样处理它。

18.4.4.3 空闲帧

当接收器接收到一个空闲帧时，USART 会像接收到普通数据帧一样处理它，如果设置 USART_CTRL1 的 IDLEIEN 位，将产生一个中断。

18.4.4.4 溢出错误

若 USART_STS 寄存器的 RXBNEFLG 位置 1，同时接收到一个新的字符，则会产生溢出错误。只有当 RXBNEFLG 复位后才能把数据从移位寄存器转移到 DATA 寄存器。接收到字节后 RXBNEFLG 位会置 1。该位需要在接收到下一个数据或还没服务先前的 DMA 请求前复位，否则将产生溢出错误。

当产生溢出错误时

- USART_STS 的 OVREFLAG 位置 1。
- 不会丢失 DATA 寄存器中的数据。
- 覆盖之前接收到的移位寄存器中的数据，但不会保存后面接收到的数据。
- 若 USART_CTRL1 的 RXBNEIEN 位置 1，则会产生一个中断。
- 当 OVREFLAG 位置 1 时，表明已经有数据丢失。可分为两种可能：
 - 当 RXBNEFLG=1 时，上一个有效数据还在 DATA 寄存器上，可以进行读操作。
 - 当 RXBNEFLG=0 时，DATA 寄存器中没有有效数据。
- 对 USART_STS 和 USART_DATA 寄存器依次进行读操作，可以复位 OVREFLAG 位。

18.4.4.5 噪音错误

当接收器在接收过程中检测到噪音时：

- 在 USART_STS 寄存器的 RXBNEFLG 位的上升沿设置 NEFLAG 标志。
- 无效数据从移位寄存器发送到 USART_DATA 寄存器。

18.4.4.6 帧错误

若因为噪音过大或没有同步而没有在预计的接收时间接收和识别到停止位，会检测到帧错误。

当接收器在接收过程中检测到帧错误时：

- (1) 置位 USART_STS 寄存器的 FEFLAG 位。
- (2) 无效数据从移位寄存器发送到 USART_DATA 寄存器。
- (3) 在单字节通信时不会产生中断，但在多缓冲区通信时置位 USART_CTRL3 寄存器的 ERRIEN 位就会产生一个中断。

18.4.5 波特率发生器

波特率分频系数（USARTDIV）是一个 16 位的数字，包含 12 位整数部分和 4 位小数部分。它与系统时钟的关系：

$$\text{波特率} = \text{PCLK} / 16 \times (\text{USARTDIV})$$

USART2/3 的系统时钟为 PCLK1，USART1 的系统时钟为 PCLK2。必须在时钟控制单元使能系统时钟之后再使能 USART。

18.4.6 多处理器通信

在多处理器通信中，多个 USART 连接组成一个网络。在该网络中，两个设备进行通信，其余不参与通信的设备，为减轻 USART 的负担，可启用静默模式。在静默模式中，不会设置任何接收状态位，禁止所有接收中断。

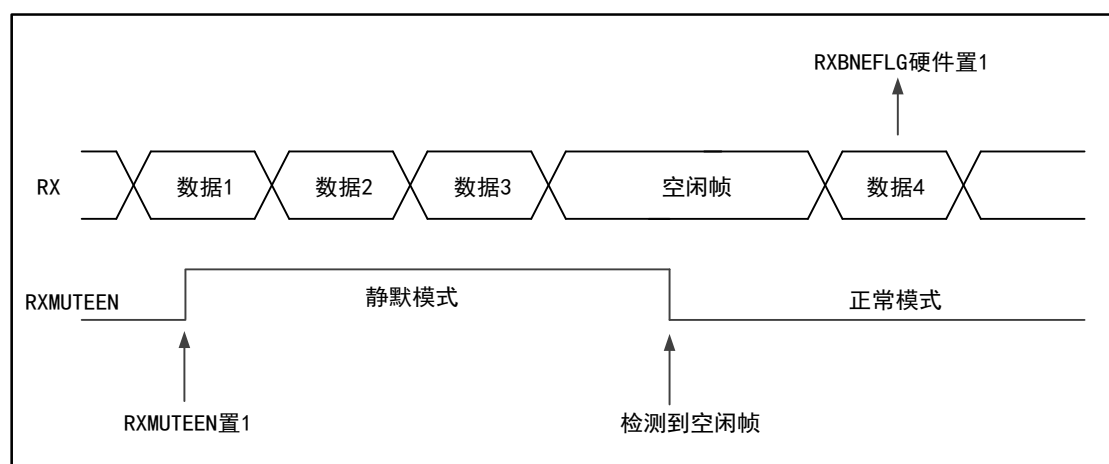
当启用静默模式后，有两种方法可退出静默模式：

- WUPMCFG 位被清除，总线空闲可退出静默模式。
- WUPMCFG 位被置位，收到地址标记可退出静默模式。

空闲总线检测（WUPMCFG=0）

当 RXMUTEEN 置 1 时，USART 则进入静默模式，当检测到空闲帧时，能从静默模式中被唤醒，同时 RXMUTEEN 位被硬件清 0。RXMUTEEN 还可以通过软件清 0。

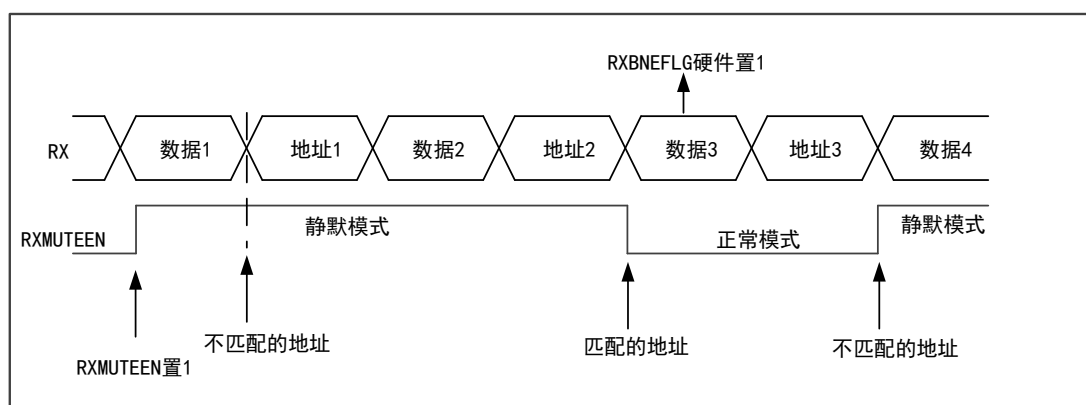
图 63 空闲总线退出静默模式



地址标记检测（WUPMCFG=1）

如果地址标志位为 1，该字节被认为是地址。地址字节低 4 位存放地址，当接收器收到地址字节时，会先与自己的地址作比较。若地址不匹配，则进入静默模式，若地址匹配，则接收器从静默模式中被唤醒，并准备接收下一个字节。若退出静默模式后再次收到地址字节，但地址与自己的地址不匹配，则接收器会再次进入静默模式。

图 64 地址标记退出静默模式



18.4.7 同步模式

同步模式支持主模式下的全双工同步串行通信，比异步模式多了一个可以输出同步时钟的信号线 `USART_CK`。

`USART_CTRL2` 寄存器的 `CLKEN` 位决定是否进入同步模式。

当 `USART` 进入同步模式时：

- `USART_CTRL2` 寄存器的 `LINMEN` 位，`USART_CTRL3` 寄存器的 `IREN`, `HDEN` 和 `SCEN` 位必须清 0。
- 数据帧的起始位和停止位无时钟输出。
- 数据帧的最后一个数据位是否产生 `USART_CK` 时钟，由寄存器 `USART_CTRL2` 的 `LBCPOEN` 位决定。
- `USART_CK` 的时钟极性由 `USART_CTRL2` 寄存器的 `CPOL` 位决定。
- `USART_CK` 的相位由 `USART_CTRL2` 寄存器的 `CPHA` 位决定。
- 总线空闲或出现断开帧时不能激活外部 `CK` 时钟。

图 65 USART 同步传输的例子

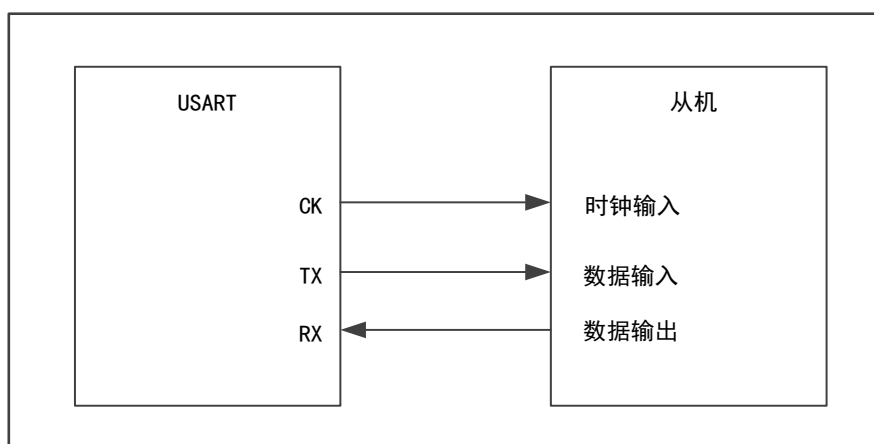


图 66 USART 同步传输时序图 (DBLCFG=0)

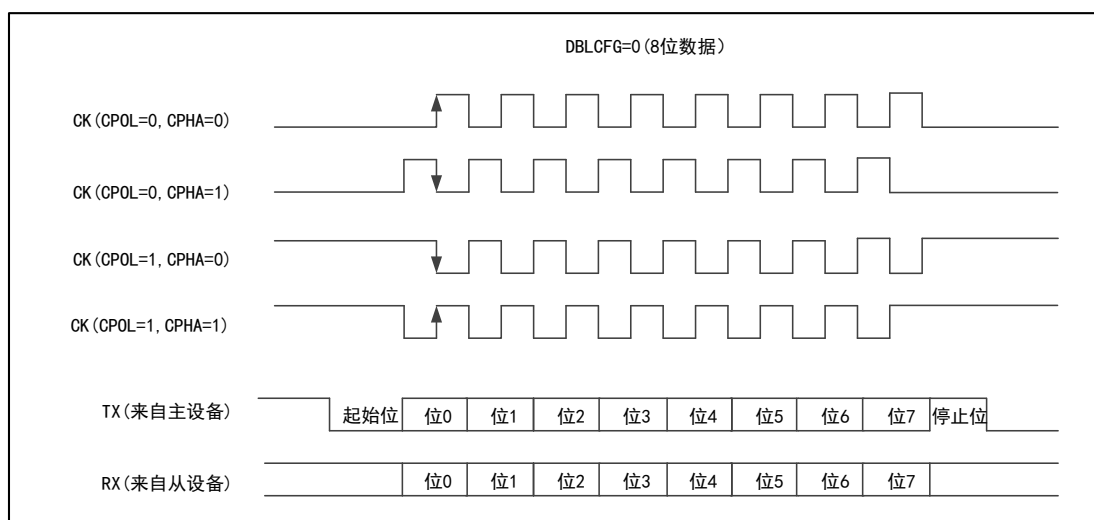
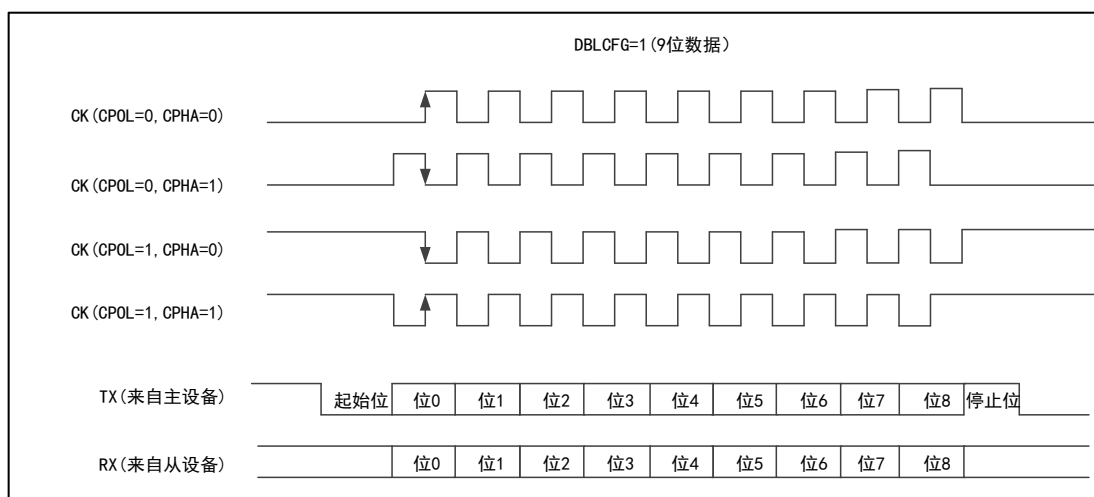


图 67 USART 同步传输时序图 (DBLCFG=1)



18.4.8 LIN 模式

USART_CTRL2 寄存器的 LINMEN 位决定是否进入 LIN 模式。

当进入 LIN 模式时：

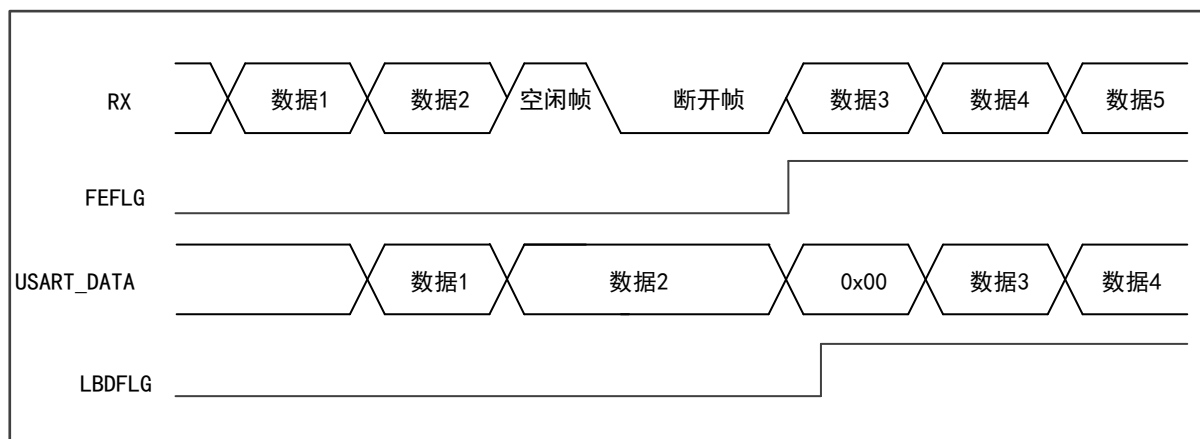
- 数据帧都为 8 位数据位和 1 位停止位。
- USART_CTRL2 寄存器的 CLKEN 位、STOPCFG 位，USART_CTRL3 寄存器的 IREN 位、HDEN 位和 SCEN 位都需要清 0。

USART 在 LIN 主模式下能生成断开帧，断开帧检测长度可通过 USART_CTRL2 的 LBDLCFG 位设置为 10 位、11 位。断开帧检测电路独立于 USART 接收器，无论是空闲状态，还是数据传输状态，RX 脚都会检测到断开帧，且 USART_STS 寄存器的 LBDLFLG 位置 1，若此时使能 USART_CTRL2 的 LBDIEN 位，则会产生中断。

空闲状态检测断开帧

在空闲状态下，若 RX 脚上检测到断开帧，接收器会接收到一个为 0 的数据帧并会产生 FEFLG。

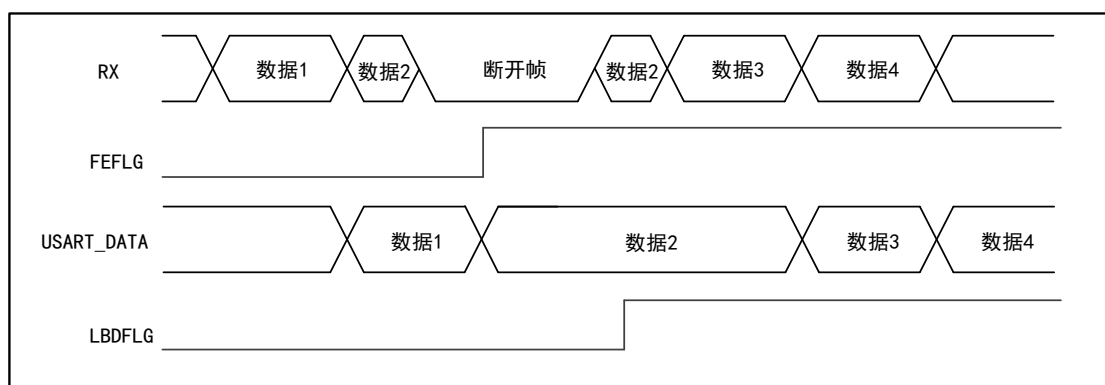
图 68 空闲状态检测断开帧



数据传输状态检测断开帧

在数据传输的过程中，若 RX 脚检测到断开帧，则当前传输的数据帧会产生 FEFLG。

图 69 数据传输状态检测断开帧



18.4.9 智能卡模式

智能卡模式是一种采用单线半双工通信的模式，该接口支持 ISO7816-3 标准协议，能控制读写符合该标准协议的智能卡。

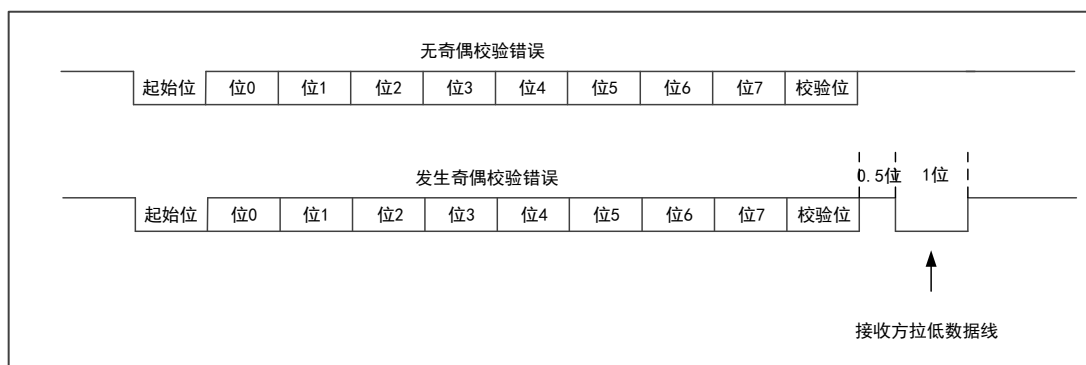
USART_CTRL3 寄存器的 SCEN 位决定是否进入智能卡模式。

当 USART 进入智能卡模式时：

- USART_CTRL2 寄存器的 LINMEN 位，USART_CTRL3 寄存器的 IREN 位、HDEN 位必须清 0。
- 数据帧格式为 8 个数据位加 1 个校验位，使用 0.5 或 1.5 个停止位。
(为了避免在两种配置间转换，建议在发送和接收数据时使用 1.5 个停止位)

- 可以置位 USART_CTRL2 寄存器的 CLKEN 位，为智能卡提供时钟。
- 在通信期间，当接收方检测到奇偶校验错误时，为了通知发送方未成功接收数据，数据线会在半个波特率时钟后被拉低，并保持拉低 1 个波特率时钟。
- 断开帧在智能卡模式里没有意义，一个带帧错误的 00h 数据将被当成数据而不是断开符号。

图 70 ISO7816-3 标准协议



18.4.10 红外 (IrDA SIR) 功能模式

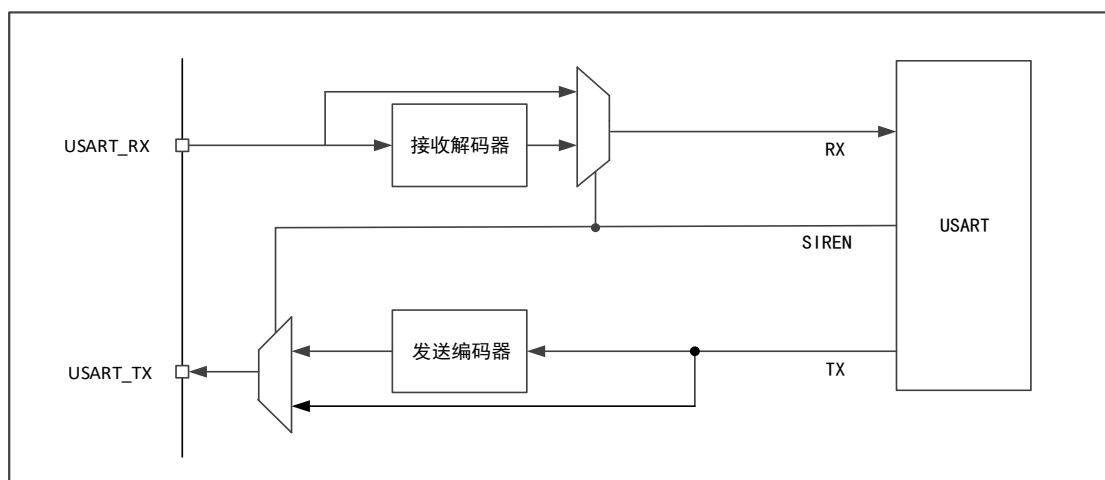
IrDA 模式是一个半双工协议，发送数据和接收数据不能同时进行，且数据发送与接收之间需要延时 10ms 以上。

USART_CTRL3 寄存器的 IREN 位决定是否进入 IrDA 模式。

当 USART 进入 IrDA 模式时：

- USART_CTRL2 寄存器的 CLKEN 位、STOPCFG 位和 LINMEN 位，USART_CTRL3 寄存器的 HDEN 位、SCEN 位都必须清 0。
- 数据帧使用 1 个停止位，波特率小于 115200Hz。
- 使用红外光脉冲 (RZI) 表示逻辑 0，所以在正常模式下，他的脉宽为 3/16 个波特率周期。IrDA 低功耗模式下，为确保 IrDA 正常检测到该脉冲，建议脉宽大于 3 个 DIV 分频时钟。

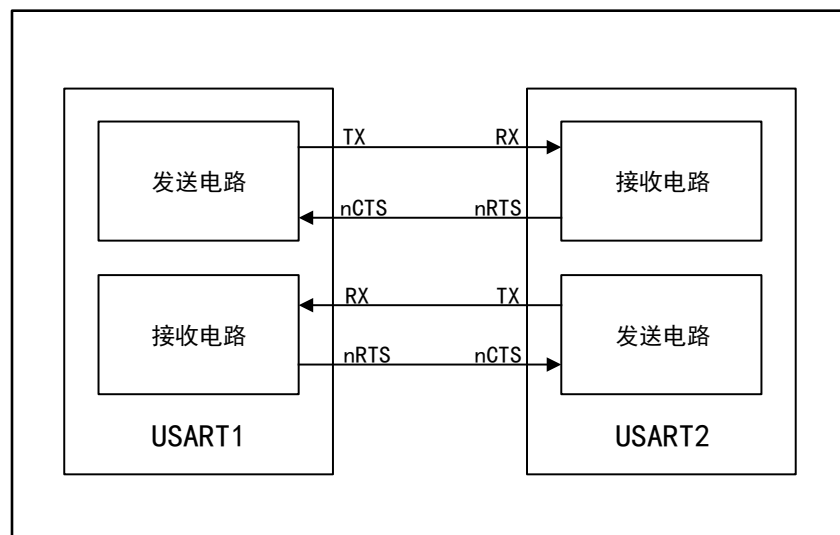
图 71 IrDA 模式框图



18.4.11 硬件流控制

硬件流控制功能是通过 NCTS 引脚和 NRTS 引脚来控制两个设备间的串行数据流。

图 72 两个 USART 之间的硬件流控制



CTS 流控制

USART_CTRL3 寄存器的 CTSEN 位决定是否使能 CTS 流控制，若使能 CTS 流控制，发送器会检测 NCTS 引脚的数据帧是否可以被发送。若 USART_STS 寄存器的 TXBEFLG 位=0 且 NCTS 被拉成低电平，则数据帧可以被发送。若 NCTS 在传输期间变为高电平，那么在当前的数据帧发送完成后，发送器将停止发送。

RTS 流控制

USART_CTRL3 寄存器的 RTSEN 位决定是否使能 RTS 流控制，若使能 RTS 流控制，当接收器接收数据时，NRTS 被拉成低电平，当一个数据帧接收完成时，NRTS 变为高电平以通知发送器停止发送数据帧。

18.4.12 DMA 多缓冲器通信

为了减轻处理器的负担，USART 可以用 DMA 方式访问数据缓冲区。

使用 DMA 方式发送

USART_CTRL3 寄存器上的 DMATXEN 位决定是否使用 DMA 方式发送。当用 DMA 发送时，在指定的 SRAM 区的数据会被 DMA 传输到发送缓冲区。

用 DMA 方式发送的配置步骤：

- 清零 USART_STS 寄存器的 TXCFLG 位。
- 把存放数据的 SRAM 存储器的地址设置为 DMA 源地址。
- 把 USART_DATA 寄存器的地址设置为 DMA 目的地址。
- 设置要传输的数据字节数。

- 设置通道优先级。
- 设置中断使能。
- 使能 DMA 通道。
- 等待 USART_STS 寄存器的 TXCFLG 位置 1，表示发送完成。

使用 DMA 方式接收

USART_CTRL3 寄存器的 DMARXEN 位决定是否使用 DMA 方式接收，当用 DMA 接收时，每收到一个字节，接收缓冲区的数据会被 DMA 传输到指定的 SRAM 区。

用 DMA 方式接收的配置步骤：

- 把 USART_DATA 寄存器的地址设置为 DMA 源地址。
- 把存放数据的 SRAM 存储器的地址设置为 DMA 目的地址。
- 设置要传输的数据字节数。
- 设置通道优先级。
- 设置中断使能。
- 使能 DMA 通道。

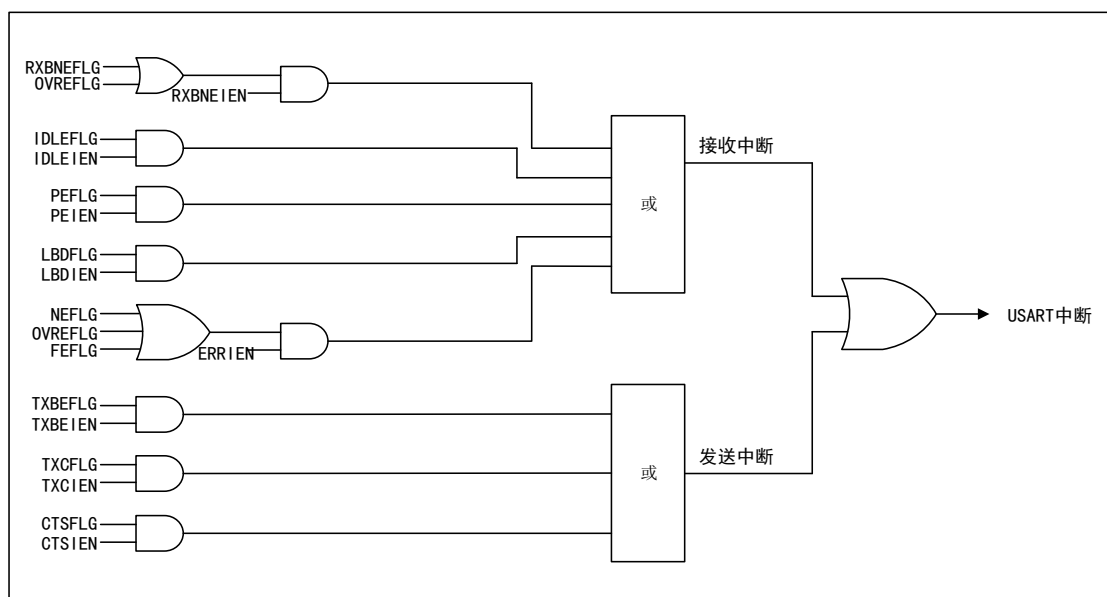
18.4.13 中断请求

表格 66 USART 中断请求

中断事件		事件标志位	使能位
接收寄存器不为空		RXBNEFLG	RXBNEIEN
过载错误		OVREFLG	
检测到线路空闲		IDLEFLG	IDLEIEN
奇偶检验错误		PEFLG	PEIEN
LIN 断开帧标志		LBDFLG	LBDIEN
DMA 模式下的接收错误	噪音错误	NEFLG	ERRIEN
	溢出错误	OVREFLG	
	帧错误	FEFLG	
数据发送寄存器空		TXBEFLG	TXBEIEN
发送完成		TXCFLG	TXCIEN
CTS 标志		CTSFLG	CTSIEN

USART 的中断请求都连接在同一个中断控制器上，中断请求在发送到中断控制器之前都是逻辑或关系。

图 73 USART 中断映射



18.4.14 USART 支持功能对比

表格 67 USART 支持功能对比

USART 模式	USART1	USART2	USART3	UART4
异步模式	√	√	√	√
硬件流控制	√	√	√	—
多缓存通讯 (DMA)	√	√	√	√
多处理器通讯	√	√	√	√
同步	√	√	√	—
智能卡	√	√	√	—
半双工 (单线模式)	√	√	√	√
IrDA	√	√	√	√
LIN	√	√	√	√

注意：“√”表示支持该功能，“—”表示不支持该功能。

18.5 寄存器地址映射

表格 68 USART 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
USART_STS	状态寄存器	0x00
USART_DATA	数据寄存器	0x04
USART_BR	波特率寄存器	0x08
USART_CTRL1	控制寄存器 1	0x0C

寄存器名	描述	偏移地址
USART_CTRL2	控制寄存器 2	0x10
USART_CTRL3	控制寄存器 3	0x14
USART_GTPSC	保护时间和预分频寄存器	0x18

18.6 寄存器功能描述

18.6.1 状态寄存器（USART_STS）

偏移地址：0x00

复位值：0x00C0

位/域	名称	R/W	描述
0	PEFLG	R	发生校验错误标志（Parity Error Occur Flag） 0：无错误 1：出现校验错误 在接收模式中，当出现奇偶校验错误时，由硬件置 1； 由软件清 0，需等 RXBNEFLG 置位后，先读取 USART_STS 寄存器，再读 USART_DATA 寄存器完成清 0。
1	FEFLG	R	发生帧错误标志（Frame Error Occur Flag） 0：无帧错误 1：出现帧错误或断开符 当出现同步错位、过多噪音或断开符时，由硬件置 1； 由软件清 0，先读取 USART_STS 寄存器，再读 USART_DATA 寄存器完成清 0。
2	NEFLG	R	发生噪音错误标志（Noise Error Occur Flag） 0：无噪音 1：出现噪音错误 当出现噪音错误时，由硬件置 1； 由软件清 0，先读取 USART_STS 寄存器，再读 USART_DATA 寄存器完成清 0。
3	OVREFLG	R	发生过载错误标志（Overrun Error Occur Flag） 0：无过载错误 1：出现过载错误 当 RXBNEFLG 位被置位，且移位寄存器中的数据要传输到接收寄存器时，由硬件置 1； 由软件清 0，先读取 USART_STS 寄存器，再读 USART_DATA 寄存器完成清 0。
4	IDLEFLG	R	检测到空闲总线标志（IDLE Line Detected Flag） 0：未检测到空闲总线 1：检测到空闲总线 当检测到空闲总线时，由硬件置 1； 由软件清 0，先读取 USART_STS 寄存器，再读 USART_DATA 寄存器完成清 0。

位/域	名称	R/W	描述
5	RXBNEFLG	RC_W0	接收数据缓冲器不为空标志 (Receive Data Buffer Not Empty Flag) 0: 接收数据缓冲器为空 1: 接收数据缓冲器不为空 当数据寄存器接收到接收移位寄存器传输的数据时, 由硬件置 1; 由软件清 0, 读取 USART_DATA 成清 0, 或者对该位写 0 清除。
6	TXCFLG	RC_W0	发送数据完成标志 (Transmit Data Complete Flag) 0: 发送数据未完成 1: 发送数据完成 当数据的最后一帧发送完成且 TXBEFLG 置位时, 由硬件置 1; 由软件清 0, 先读取 USART_STS 寄存器、再写 USART_DATA 寄存器完成清 0, 或者对该位写 0 清除。
7	TXBEFLG	R	发送数据缓冲器为空标志 (Transmit Data Buffer Empty Flag) 0: 发送数据缓冲器不为空 1: 发送数据缓冲器为空 当移位寄存器接收到发送数据寄存器传输的数据时, 由硬件置 1; 由软件清 0, 写 USART_DATA 寄存器完成清 0。
8	LBDFLG	RC_W0	检测到 LIN 断开标志 (LIN Break Detected Flag) 0: 没有检测到 LIN 断开 1: 检测到 LIN 断开 当检测到 LIN 断开时, 由硬件置 1; 由软件清 0, 对该位写 0 清除。
9	CTSFLG	RC_W0	CTS 变化标志 (CTS Change Flag) 0: NCTS 状态线上没有变化 1: NCTS 状态线上发生变化 若 CTSEN 位置位, 当 NCTS 输入切换时, 由硬件置 1; 由软件清 0, 对该位写 0 清除。
31:10	保留		

18.6.2 数据寄存器 (USART_DATA)

偏移地址: 0x04

复位值: 0xFFFF XXXX, X=未定义位

位/域	名称	R/W	描述
8:0	DATA	R/W	数据值(Data Value) 发送数据值或接收数据值; 接收数据时从中读取, 发送数据时向该寄存器写入数据。 如果使能了奇偶校验位, 如果是 9 个数据位, 则 DATA 的第 8 位是校验位; 如果是 8 个数据位, 则 DATA 的第 7 位是奇偶校验位。
31:9	保留		

18.6.3 波特率寄存器 (USART_BR)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
3:0	FBR[3:0]	R/W	USART 波特率分频系数的小数部分 (Fraction of USART Baud Rate Divider factor) USART 波特率分频系数的小数部分由这 4 位决定。
15:4	IBR[15:4]	R/W	USART 波特率分频系数的整数部分 (Integer of USART Baud Rate Divider factor) USART 波特率分频系数的整数部分由这 12 位决定。
31:16	保留		

18.6.4 控制寄存器 1 (USART_CTRL1)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TXBF	R/W	发送断开帧 (Transmit Break Frame) 0: 未发送 1: 将要发送 此位可由软件置位, 在发送断开帧的停止位时, 由硬件将其清 0。
1	RXMUTEEN	R/W	使能接收静默模式 (Receive Mute Mode Enable) 0: 正常工作模式 1: 静默模式 此位由软件置位或清 0, 或当检测到唤醒序列时, 硬件将其清 0。 USART 要先接收一个数据才可置于静默模式, 这样才能被空闲总线检测唤醒。 在地址标记检测唤醒中, 若置位 RXBNEFLG 位, 则 RXMUTEEN 位不能被软件修改。
2	RXEN	R/W	使能接收 (Receive Enable) 0: 禁止 1: 使能, 并开始检测 RX 引脚上的起始位
3	TXEN	R/W	使能发送 (Transmit Enable) 0: 禁止 1: 使能 除了在智能卡模式下, 任何时候发送数据时, 如果此位上有个 0 脉冲, 那么在当前数据发送完成后, 会发送一个空闲总线。 置位此位后, 会延迟一个比特时间发送。
4	IDLEIEN	R/W	使能 IDLE 中断 (IDLE Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 当 IDLEFLG 置位时, 产生中断
5	RXBNEIEN	R/W	使能接收缓冲区非空中断 (Receive Buffer Not Empty Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 当 OVREFLG 或 RXBNEFLG 置位时, 产生中断
6	TXCIEN	R/W	使能发送完成中断 (Transmit Complete Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 当 TXCFLG 置位时, 产生中断
7	TXBEIEN	R/W	使能发送缓冲区空中断 (Transmit Buffer Empty Interrupt Enable) 0: 禁止产生中断 1: 当 TXBEFLG 置位时, 产生中断

位/域	名称	R/W	描述
8	PEIEN	R/W	使能校验错误中断 (Parity Error Interrupt Enable) 0: 禁止产生中断 1: 当 PEFLG 置位时, 产生中断
9	PCFG	R/W	配置奇偶校验位 (Odd/Even Parity Configure) 0: 偶校验 1: 奇校验 需要等当前正在传输的字节完成后, 选择才会生效。
10	PCEN	R/W	使能检验控制 (Parity Control Enable) 0: 禁止 1: 使能 若置位此位, 发送数据时在最高位插入一个校验位; 接收数据时, 检查接收的数据的校验位是否正确。 需要等当前正在传输的字节完成后, 校验控制才会生效。
11	WUPMCFG	R/W	配置唤醒方式 (Wakeup Method Configure) 0: 空闲总线唤醒 1: 地址标记唤醒
12	DBLCFG	R/W	配置数据位长度 (Data Bits Length Configure) 0: 1 个起始位, 8 个数据位, n 个停止位 1: 1 个起始位, 9 个数据位, n 个停止位 传输数据时不能修改此位。
13	UEN	R/W	使能 USART (USART Enable) 0: 禁用 USART 分频器和输出 1: 使能 USART 模块
31:14	保留		

18.6.5 控制寄存器 2 (USART_CTRL2)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
3:0	ADDR[3:0]	R/W	设置 USART 设备节点地址 (USART Device Node Address Setup) 此位只作用于多处理器通信下的静默模式, 依据检测到的地址标记是否一致来决定进入静默模式还是唤醒。
4	保留		
5	LBDLCFG	R/W	配置 LIN 断开符检测长度 (LIN Break Detection Length Configure) 0: 10 位 1: 11 位
6	LBDIEN	R/W	使能 LIN 断开符检测中断 (LIN Break Detection Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 当 LBDFLG 位置位, 产生中断
7	保留		
8	LBCPOEN	R/W	使能输出最后一位时钟脉冲 (Last Bit Clock Pulse Output Enable) 0: 不从 CK 输出 1: 从 CK 输出 此位只作用于同步模式; UART4 上不存在此位。

位/域	名称	R/W	描述
9	CPHA	R/W	配置时钟相位（Clock Phase Configure） 此位表明在第几个时钟边沿进行采样 0：第一个 1：第二个 此位只作用于同步模式；UART4 上不存在此位。
10	CPOL	R/W	配置时钟极性（Clock Polarity Configure） 当 USART 处于空闲状态时，CK 引脚的状态 0：低电平 1：高电平 此位只作用于同步模式，UART4 上不存在此位。
11	CLKEN	R/W	使能时钟（CK 引脚）（Clock Enable（CK pin）） 0：禁止 1：使能 UART4 上不存在此位。
13:12	STOPCFG	R/W	配置停止位（STOP Bit Configure） 00：1 个停止位 01：0.5 个停止位 10：2 个停止位 11：1.5 个停止位 UART4 上不存在此位。
14	LINMEN	R/W	使能 LIN 模式（LIN Mode Enable） 0：禁止 1：使能
31:15	保留		

注意：在使能发送后不能改写这三个位（CPOL、CPHA、LBCPOEN）。

18.6.6 控制寄存器 3（USART_CTRL3）

偏移地址：0x14

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	ERRIEN	R/W	使能错误中断（Error Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能，当 DMARXEN 置位并且 FEFLG、OVREFLAG 或 NEFLG 其中一个置位时，产生中断。
1	IREN	R/W	使能红外功能（IrDA Function Enable） 0：禁止 1：使能
2	IRLPEN	R/W	使能红外低功耗模式（IrDA Low-power Mode Enable） 0：普通模式 1：低功耗模式
3	HDEN	R/W	使能半双工模式（Half-duplex Mode Enable） 0：禁止 1：使能

位/域	名称	R/W	描述
4	SCNACKEN	R/W	在智能卡功能下，使能出现校验错误时传输 NACK（NACK Transmit Enable During Parity Error in Smartcard Function） 0：不发送 NACK 1：发送 NACK UART4 上不存在此位。
5	SCEN	R/W	使能智能卡功能（Smartcard Function Enable） 0：禁止 1：使能 UART4 上不存在此位。
6	DMARXEN	R/W	使能 DMA 接收（DMA Receive Enable） 0：禁止 1：使能 UART4 上不存在此位。
7	DMATXEN	R/W	使能 DMA 发送（DMA Transmit Enable） 0：禁止 1：使能 UART4 上不存在此位。
8	RTSEN	R/W	使能 RTS 硬件流控制功能（RTS Hardware Flow Control Function Enable） 0：禁止 1：使能 RTS 中断 RTS: Require To Send 发送请求，为输出信号，说明已准备好接收。当接收缓冲区有空间时才请求接收数据；当可以接收数据时，RTS 输出被拉至低电平。 UART4 上不存在此位。
9	CTSEN	R/W	使能 CTS 硬件流控制功能（CTS Hardware Flow Control Function Enable） 0：禁止 1：使能 CTS: Clear To Send 发送清除，为输入信号 当 CTS 输入信号为低电平时，才能发送数据，否则无法发送数据；若在传输数据时，CTS 信号被拉高，那么当这个数据发送完成后，将停止数据传输；如果在 CTS 为高电平时对数据寄存器进行写操作，则要等 CTS 有效时才会将这个数据发送出去。 UART4 上不存在此位。
10	CTSIEN	R/W	使能 CTS 中断（CTS Interrupt Enable） 0：禁止 1：CTSFLG 置位时产生中断 UART4 上不存在此位。
31:11	保留		

18.6.7 保护时间和预分频寄存器（USART_GTPSC）

偏移地址：0x18

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
7:0	PSC	R/W	设置预分频系数（Prescaler Factor Setup） 对系统时钟进行分频提供时钟；在不同的工作模式下，PSC 的有效位存在差异，具体如下： 在红外低功耗模式下： PSC[7:0]有效。 00000000：保留 00000001：1 分频 00000010：2 分频 11111111：255 分频 在红外的正常模式下： PSC 只能设置为 00000001 在智能卡模式下： PSC[7:5]无效，PSC[4:0]有效 00000：保留 00001：2 分频 00010：4 分频 00011：6 分频 11111：62 分频 UART4 上不存在此位。
15:8	GRDT	R/W	设置保护时间值（Guard Time Value Setup） 在发送数据完成后，需等待保护时间才将 TXCFLG 置位；时间单位是波特时钟；可应用于智能卡模式；UART4 上不存在此位。
31:16	保留		

19 内部集成电路接口（I2C）

19.1 术语全称、缩写描述

表格 69 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
串行数据线	Serial Data	SDA
串行时钟线	Serial Clock	SCL
系统管理总线	System Management Bus	SMBus
时钟	Clock	CLK
高速串行时钟	Serial Clock High	SCLH
低速串行时钟	Serial Clock Low	SCLL
地址解析协议	Address Resolution Protocol	ARP
否认应答	Negative Acknowledgement	NACK
数据包出错检测	Packet Error Checking	PEC

19.2 简介

I2C 是一种短距离总线通信协议，物理实现上，I2C 总线由两根信号线（SDA 与 SCL）和一个地线组成，两根信号线为双向传输的。

- 两根信号线，SCL 时钟线、SDA 数据线。由 SCL 为 SDA 提供时序，SDA 串行发送/接收数据
- SCL、SDA 这两根信号线均为双向
- 两个系统使用 I2C 总线通信时共地

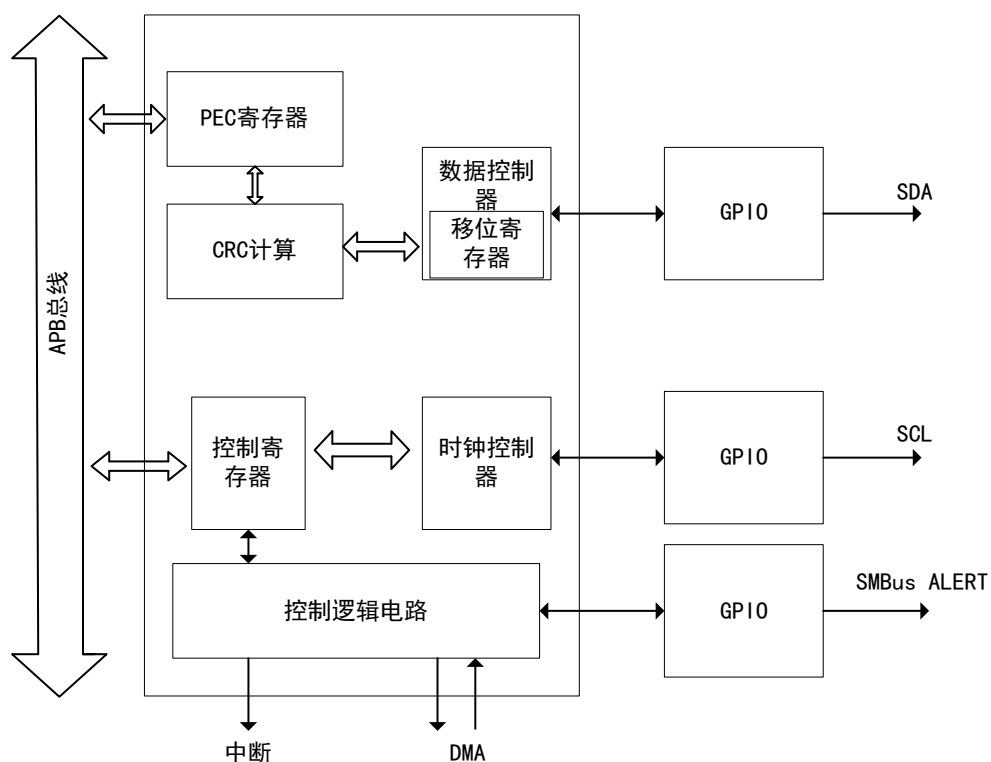
19.3 主要特征

- （1）多主机功能
- （2）主机可产生时钟、起始位和停止位
- （3）从机功能
 - 可编程的 I2C 地址检测
 - 双地址模式
 - 检测停止位
- （4）7 位和 10 位寻址模式
- （5）响应广播
- （6）两种通信速度
 - 标准模式

- 快速模式
- (7) 可编程的时钟延长
- (8) 状态标志
 - 发送器/接收器模式标志
 - 字节发送结束标志
 - 总线忙标志
- (9) 错误标志
 - 仲裁丢失
 - 应答错误
 - 检测到错误的起始位或停止位
- (10) 中断源
 - 地址/数据通信成功
 - 错误中断
- (11) 支持 DMA 功能
- (12) 可编程的 PEC
 - 发送模式中最后传输
 - 接收最后一个字节后进行 PEC 错误校验
- (13) SMBus 特定功能
 - 硬件 PEC
 - 地址解析协议

19.4 结构框图

图 74 I2C 功能结构图



接口可配置为以下模式：

- 从机发送
- 从机接收
- 主机发送
- 主机接收

当 I2C 接口初始状态下，工作模式为从机模式。当 I2C 接口发送起始信号后，将自动从从机模式转换为主机模式。

19.5 功能描述

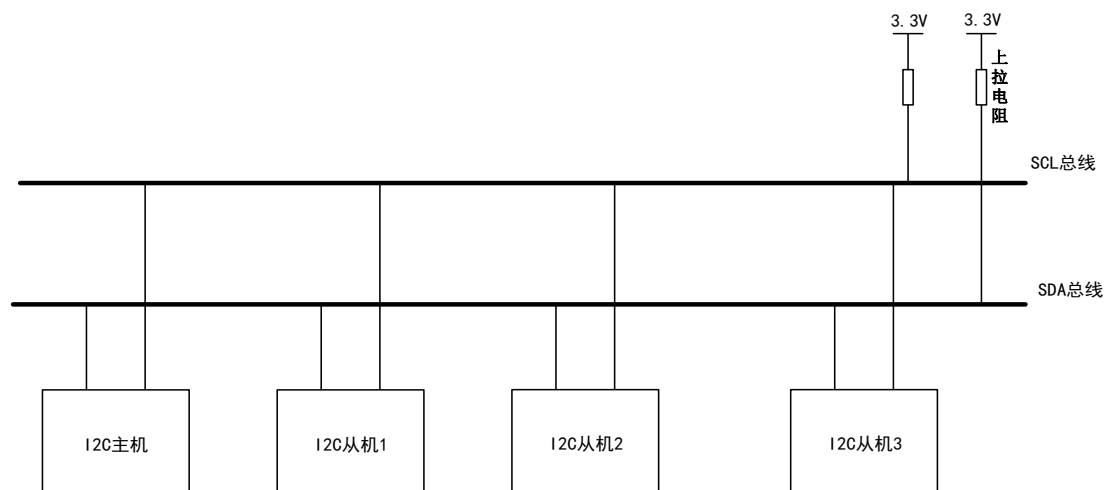
表格 70 I2C 总线专有名词说明

专有名词	说明
发送器	发送数据到总线的设备
接收器	从总线接收数据的设备
主机	初始化数据传输，产生时钟信号和结束数据传输的设备
从机	由主机寻址的设备
多主	不破坏信息的前提下同时控制总线的多个主机
同步	同步两个或更多设备之间的时钟信号的过程

19.5.1 I2C 物理层

I2C 通讯设备之间的常用连接方式如下图：

图 75 常见 I2C 通信连接图



物理层特点：

- (1) 支持多设备的总线（多个设备共用的信号线），在 I2C 通信总线中，可连接多个通信主机与通信从机。
- (2) 一个 I2C 总线只使用两条总线线路，一条双向串行数据线（SDA），一条串行时钟线（SCL）。数据线用于传输数据，时钟线用于数据收发同步。
- (3) 每一个连接在总线上的设备都具有独立的地址（七位或十位），主机根据设备地址寻址访问从设备。
- (4) 总线需要接上拉电阻到电源，I2C 总线空闲状态下，输出为高阻态，所有设备空闲时，都输出高阻态，上拉电阻把总线拉成高电平。
- (5) 三种通信模式：标准模式（高达 100KHz）快速模式（高达 400KHz）超快速模式（高达 1MHz）。
- (6) 多主机同时使用总线时，防止数据冲突，采取总线仲裁方式决定哪个设备占用总线。
- (7) 可编程建立和保持时间，可对 I2C 中 SCL 的高电平时间与低电平时间进行编程。

19.5.2 I2C 协议层

协议层特点

- (1) 数据以帧的形式传输，每一帧中由 1 个字节(8 位)组成。

- (2) 在 SCL 的上升沿阶段,SDA 需要保持稳定,SDA 在 SCL 为低期间作出改变。
- (3) 除了数据帧, I2C 总线还有起始信号,停止信号,应答信号。
- 起始位: 在 SCL 为稳定的高电平期间, SDA 的一个下降沿启动传输。
 - 停止位: 在 SCL 为稳定的高电平期间, SDA 的一个上升沿停止传输。
 - 应答位: 用于表示一个字节传输成功。总线发送器(无论主机还是从机), 在发送 8 个位的数据后, SDA 将释放(由输出变为输入),在第九个时钟脉冲期间, 接收器将 SDA 拉低, 来应答接收到了数据。

I2C 通信读写过程

图 76 主机写数据到从机

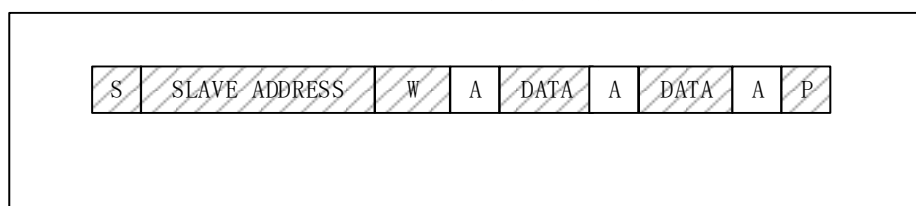
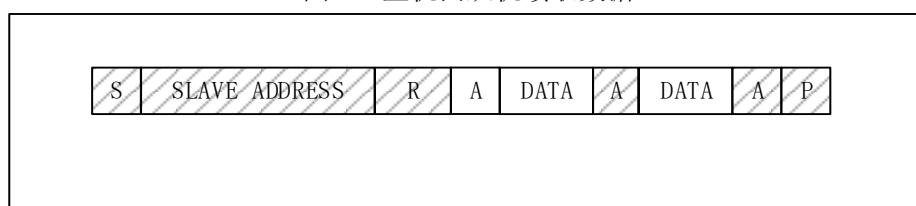


图 77 主机由从机读取数据



备注:

- (1) :此数据由主机传输到从机
- (2) S:起始信号
- (3) SLAVE ADDRESS:从机地址
- (4) :此数据由从机传输到主机
- (5) R/W :传输方向选择位
- (6) 1 为读取
- (7) 0 为写入
- (8) P: 停止信号

起始信号产生后, 所有从机都将等待主机发送的从机地址信号, I2C 总线中, 每个设备的地址都是唯一的, 当地址信号与设备地址匹配后, 从机将被选中, 没被选中的从机将忽略以后的数据信号。

主机方向为写数据时

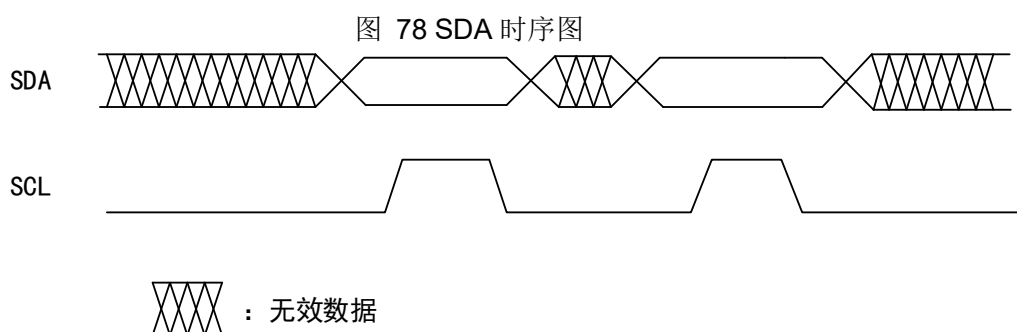
广播完地址后，接收到应答信号，主机向从机发传输数据，数据长度为一个字节，主机每次发完一个字节数据后，都需等待从机发送的应答信号，当传输的所有字节完成后，主机向从机发送一个停止信号（STOP），表示为传输完成。

主机方向为读数据时

广播完地址后，接收到应答信号，从机开始向主机传输数据，数据包的大小为 8 位，从机每发送完一个字节数据,都要等待主机的应答信号，当主机想停止接收数据时，需要向从机返回一个非应答信号，则从机自动停止数据传输。

19.5.3 数据有效性

数据发送过程中，时钟信号 SCL 高电平期间，SDA 线上数据必须稳定，只有当 SCL 在低电平期间 SDA 的电平状态才能发生改变，每个数据比特传输都需要一个时钟脉冲。



19.5.4 起始和停止信号

所有数据传输都必定有起始信号（START）和停止信号（STOP）。

图 79 START 信号定义为：SCL 为高电平时，SDA 由高电平向低电平转换

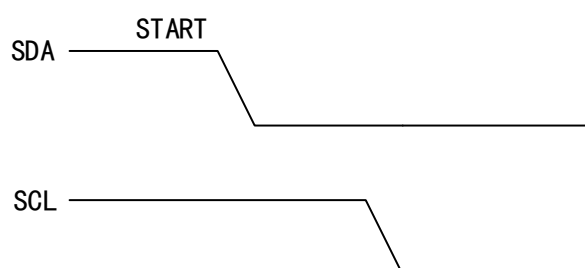
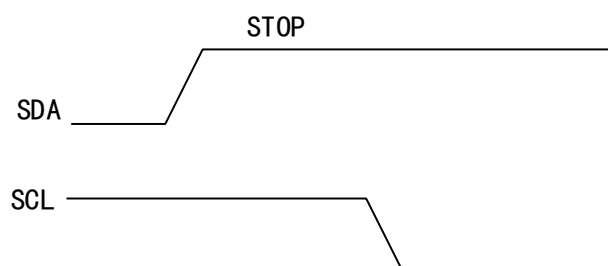


图 80 STOP 信号定义为：SCL 为高电平时，SDA 由低电平向高电平转换



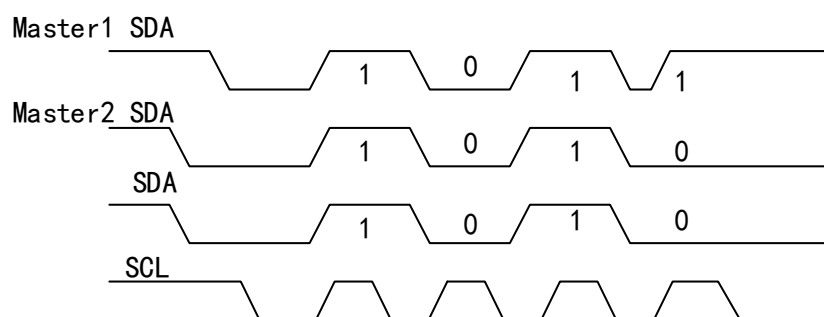
19.5.5 仲裁

仲裁是为了解决多主机情况下的总线控制冲突。仲裁过程在主机发生，与从机无关。

只有在总线空闲时，主机才可以启动传输。两个主机可能在 **START** 信号的最短保持时间内在总线上产生一个有效的 **START** 信号。这种情况需要仲裁决定哪个主机完成传输。

仲裁是按位来进行的，在每一位仲裁期间，当 **SCL** 为高，每个主机都会检查 **SDA** 电平是否和自己发送的相同，仲裁过程需要持续很多位。理论上，如果两个主机传输的内容完全相同，那他们能够成功传输而不发生仲裁失败。如果一个主机发送高电平，但是检测到 **SDA** 为低电平，则发生仲裁失败错误，关闭自身 **SDA** 输出，另一个主机完成自身传输。

图 81 SDA 时序图



注：Master1 仲裁失败

19.5.6 SMBus 特定功能

系统管理总线(System Management Bus, 简称 SMBus), 结构简单的单端双线制总线, 可实现轻量级的通信需求。

SMBus 常见于计算机主板, 主要用于电源传输 ON/OFF 指令。SMBus 为 I2C 的衍生总线。主要用于计算机主板上的低带宽设备通信, 与电源相关芯片。

地址解析协议

SMBus 规范中包含一个地址解析协议, 可实现动态地址分配。动态识别硬件和软件使得总线能够支持热拔插, 总线设备被自动识别并分配唯一地址。

SMBus 警报

SMBus 报警是一个带中断线的可选信号, 用于那些希望扩展它们控制能力而牺牲的引脚。

19.5.7 错误标志位

表格 71 I2C 通信存在以下几种错误标志位

错误标志位	错误标志位说明
应答错误标志位(AEFLG)	没有收到应答
总线错误标志位(BERRFLG)	检测到一个外部的停止或起始条件
仲裁丢失标志位(ALFLG)	接口检测到仲裁丢失
过载/欠载错误标志位(OVRURFLG)	从模式下, 接收数据未读出, 下一个数据已经到达, 发生过载错误。发送数据时钟已经到达, 数据仍未写入 DATA 寄存器, 发生欠载错误。
超时或 Tlow 错误标志位(TTEFLG)	SCL 拉低超过一定时间
PEC 比较错误标志位(PECEFLG)	CRC 值不相等

19.5.8 报文错误检验(PEC)

I2C 模块具有一个 PEC 模块, 通过 CRC-8 计算器来进行对 I2C 数据的报文检验, 计算器使用的 CRC-8 多项式为: $C(x) = X^8 + X^2 + X + 1$ 。

将 PECEN 位置 1, 使能 PEC 功能, PEC 模块会把 I2C 总线发送的所有数据都计算, 其中包括地址数据。

19.5.9 DMA 模式

根据 I2C 的软件流程, 当发送寄存器为空或者接收寄存器满时, MCU 需要写入或者读取字节, 此时我们通过 I2C 的 DMA 功能, 能够更快速的完成该操作。

DMA 发送

设置 I2C_CTRL2 寄存器中的 DMAEN 位使能 DMA 模式, 当发送寄存器为空时 (TXBEFLG 置 1), 数据将通过 DMA 从存储区直接载入到 DATA 寄存器。

DMA 接收

设置 I2C_CTRL2 寄存器中的 DMAEN 位使能 DMA 模式, 当接收寄存器满时 (RXBNEFLG 置 1), DMA 将 DATA 寄存器数据传输到设定的存储区。

19.5.10 I2C 中断

表格 72 I2C 中断请求

中断事件	事件标志位	中断控制位
发送起始位完成	STARTFLG	EVIEN
发送完成/地址匹配地址信号	ADDRFLG	
10 位地址头段发送完成	ADDR10FLG	
接收到停止信号	STOPFLG	
数据字节传输完成	BTCFLG	

中断事件	事件标志位	中断控制位
接收缓冲器非空	RXBNEFLG	EVIEN 和 BUFEN
发送缓冲区空	TXBEFLG	
总线错误	BERRFLG	ERRIEN
仲裁丢失	ALFLG	
应答失败	AEFLG	
过载/欠载	OVRURFLG	
PEC 错误	PECEFLG	
超时或 Tlow 错误	TTEFLG	
SMBus 提醒	ALERTEN	

19.6 寄存器地址映射

表格 73 I2C 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
I2C_CTRL1	控制寄存器 1	0x00
I2C_CTRL2	控制寄存器 2	0x04
I2C_SADDR1	从机地址寄存器 1	0x08
I2C_SADDR2	从机地址寄存器 2	0x0C
I2C_DATA	数据寄存器	0x10
I2C_STS1	状态寄存器 1	0x14
I2C_STS2	状态寄存器 2	0x18
I2C_CLKCTRL	主机时钟控制寄存器	0x1C
I2C_RISEMAX	MRT 寄存器	0x20

19.7 寄存器功能描述

19.7.1 控制寄存器 1 (I2C_CTRL1)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	I2CEN	R/W	使能 I2C (I2C Enable) 0: 禁止 1: 使能
1	SMBEN	R/W	使能 SMBus 模式 (SMBus Mode Enable) 0: I2C 模式 1: SMBus 模式

位/域	名称	R/W	描述
2	保留		
3	SMBTCFG	R/W	配置 SMBus 类型 (SMBus Type Configure) 0: SMBus 设备 1: SMBus 主机
4	ARPEN	R/W	使能 ARP (ARP Enable) 0: 禁止 1: 使能 如果 SMBTCFG=0, 使用 SMBus 设备的默认地址 如果 SMBTCFG=1, 使用 SMBus 的主地址
5	PECEN	R/W	使能 PEC (PEC Enable) 0: 禁止 1: 使能
6	SRBEN	R/W	使能从机响应广播 (Slave Responds Broadcast Enable) 0: 禁止 1: 使能 注意: 广播地址是 0X00
7	CLKSTRECHD	R/W	禁止从机模式时钟延长时间 (Slave Mode Clock Stretching Disable) 0: 使能 1: 禁止 在从机模式下允许延长时钟低电平时间可避免发生过载和欠载错误。
8	START	R/W	发送起始位 (Start Bit Transfer) 可软件置 1、清 0, 当发送起始位或 I2CEN=0 时, 由硬件清 0。 0: 不发送 1: 发送
9	STOP	R/W	发送停止位 (Stop Bit Transfer) 可软件置 1、清 0; 当发送停止位时, 由硬件清 0; 当检测到超时错误时, 由硬件置 1。 0: 不发送 1: 发送
10	ACKEN	R/W	发送应答使能 (Acknowledge Transfer Enable) 可软件置 1、清 0; 当 I2CEN=0 时, 由硬件清除。 0: 不发送 1: 发送
11	ACKPOS	R/W	配置接收数据应答/PEC 位置 (Acknowledge /PEC Position Configure) 可软件置 1、清 0; 当 I2CEN=0 时, 由硬件清除。 0: 接收当前字节时是否发送 NACK/ACK, PEC 是否处于移位寄存器中 1: 接收下一个字节时是否发送 NACK/ACK, PEC 是否处于移位寄存器的下一字节

位/域	名称	R/W	描述
12	PEC	R/W	使能传输 PEC (Packet Error Check Transfer Enable) 可软件置 1、清 0；当传送 PEC 后，或发送起始位、停止位，或当 I2CEN=0 时，由硬件清 0。 0：禁止 1：使能
13	ALERTEN	R/W	使能 SMBus 提醒 (SMBus Alert Enable) 可软件置 1、清 0；当 I2CEN=0 时，由硬件清 0。 0：释放 SMBAlert 引脚使其变高，提醒发送 NACK 信号后即时发送响应地址头 1：驱动 SMBAlert 引脚使其变低，提醒发送 ACKEN 信号后即时发送响应地址头
14	保留		
15	SWRST	R/W	软件配置 I2C 处于软件复位状态 (Software Configure I2C under Reset State) 0：未复位 1：复位，在复位 I2C 前应确保 I2C 引脚被释放、总线是空闲状态。

19.7.2 控制寄存器 2 (I2C_CTRL2)

偏移地址：0x04

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
5:0	CLKFCFG	R/W	配置 I2C 时钟频率 (I2C Clock Frequency Configure) 该时钟频率是指 I2C 模块的时钟，即从 APB 总线输入的时钟。 000000：禁用 000001：禁用 000010：2MHz ... 110010：50MHz 大于 110010：禁用。 I2C 总线最小的时钟频率：标准模式为 1MHz,快速模式为 4MHz。
7:6	保留		
8	ERRIEN	R/W	使能出错中断 (Error Interrupt Enable) 0：禁止 1：使能以下任何状态寄存器中的位置 1 时，将产生该中断：SMBALTF LG、TTEFLG、PECEFLG、OVRURFLG、AEFLG、ALFLG、STS1_BERRFLG
9	EVIEN	R/W	使能事件中断 (Event Interrupt Enable) 0：禁止 1：使能，以下任何状态寄存器中的位置 1 时，将产生该中断：STARTFLG、ADDRFLG、ADDR10FLG、STOPFLG、BTCFLG、TXBEFLG 置 1 且 BUFIEN 置 1、RXBNEFLG 置 1 且 BUFIEN 置 1。
10	BUFIEN	R/W	使能缓冲器中断 (Buffer Interrupt Enable) 0：禁止 1：使能，以下任何状态寄存器中的位置 1 时，将产生该中断：TXBEFLG、RXBNEFLG

位/域	名称	R/W	描述
11	DMAEN	R/W	使能 DMA 请求 (DMA Requests Enable) 0: 禁止 1: 当 TXBEFLG=1 或 RXBNEFLG=1 时, 使能 DMA 请求
12	LTCFG	R/W	配置 DMA 最后一次传输 (DMA Last Transfer Configure) 配置下一次 DMA 的 EOT 是否为接收的最后一次传输, 只用于主机接收模式。 0: 不是 1: 是
15:13	保留		

19.7.3 从机模式地址寄存器 1 (I2C_SADDR1)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	ADDR[0]	R/W	设置从机地址 (Slave Address Setup) 地址模式为 7 位时, 该位无效; 地址模式为 10 位时, 该位是地址的第 0 位。
7:1	ADDR[7:1]	R/W	设置从机地址 (Slave Address Setup) 从机地址的第 7:1 位
9:8	ADDR[9:8]	R/W	设置从机地址 (Slave Address Setup) 地址模式为 7 位时, 该位无效; 地址模式为 10 位时, 该位是地址的第 9:8 位。
14:10	保留		
15	ADDRLLEN	R/W	配置从机地址长度 (Slave Address Length Configure) 0: 7 位地址模式 1: 10 位地址模式

19.7.4 从机模式地址寄存器 2 (I2C_SADDR2)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	ADDRNUM	R/W	配置从机地址数量 (Slave Address Number Configure) 从机 7 位地址模式下, 可配置为识别单地址模式、双地址模式; 单地址模式下只识别 ADDR1; 双地址模式下识别 ADDR1 和 ADDR2 在 7 位地址模式下可识别单个或双地址寄存器, 具体情况如下: 0: 识别 1 个地址 (ADDR1) 1: 识别 2 个地址 (ADDR1 和 ADDR2)
7:1	ADDR2[7:1]	R/W	设置从机双地址模式地址 (Slave Dual Address Mode Address Setup) 在双地址模式下地址的 7:1 位
15:8	保留		

19.7.5 数据寄存器 (I2C_DATA)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
7:0	DATA	R/W	数据寄存器（Data Register） 在 I2C 发送模式下，将要发送的数据写到这个寄存器；在 I2C 接收模式下，从这个寄存器读取接收到的数据。
15:8	保留		

19.7.6 状态寄存器 1 (I2C_STS1)

偏移地址：0x14

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	STARTFLG	R	发送起始位完成标志（Start Bit Sent Finished Flag） 0：未发送 1：已发送 发出起始位时，由硬件置 1；软件先读 STS1 寄存器、再写 DATA 寄存器可清除该位；当 I2CEN=0 时由硬件清 0。
1	ADDRFLG	R	地址发送完成/接收匹配标志（Address Transfer Complete /Receive Match Flag） 从机模式是否接收到匹配地址： 0：未接收到 1：已接收 主机模式地址发送是否完成： 0：未完成 1：已完成 该位由硬件置 1；软件先读 STS1 寄存器、再读 STS2 寄存器可清除该位；当 I2CEN=0 时由硬件清 0。
2	BTCFLG	R	完成数据字节传输标志（Byte Transfer Complete Flag） 0：未完成 1：已完成 在接收数据时，如果未读取 DATA 寄存器中收到的数据，此时又收到一个新的数据时，由硬件置 1； 发送数据时，DATA 寄存器为空的情况下，将要发送移位寄存器中的数据时，由硬件置 1。 软件先读 STS1 寄存器、再对 DATA 寄存器执行读或写操作可清除该位；在传输中发送一个起始位、停止位，或当 I2CEN=0 时由硬件清 0。
3	ADDR10FLG	R	主机已发送 10 位地址的地址头标志（10-Bit Address Header Sent Flag） 0：未发送 1：已发送 该位由硬件置 1；软件先读 STS1 寄存器、再写 DATA 寄存器可清除该位；I2CEN=0 时由硬件清 0。
4	STOPFLG	R	停止位检测标志（Stop Bit Detection Flag） 0：未检测到 1：检测到 如果 ACKEN=1，在一个应答之后，当从机在总线上检测到停止位时，由硬件置 1； 软件读取 STS1 寄存器后、对 CTRL1 寄存器进行写操作可清除该位；当 I2CEN=0 时由硬件清 0。

位/域	名称	R/W	描述
5	保留		
6	RXBNEFLG	R	接收缓冲器不为空标志 (Receive Buffer Not Empty Flag) 0: 接收缓冲器为空 1: 接收缓冲器不为空 当 DATA 寄存器有数据时, 由硬件置 1; 当 BTCFLG 置 1 时, 由于数据寄存器仍然为满, 读取 DATA 寄存器不能清除 RXBNEFLG 位; 软件读写 DATA 寄存器可清除该位; 当 I2CEN=0 时由硬件清 0。
7	TXBEFLG	R	发送缓冲器为空标志 (Transmit Buffer Empty Flag) 0: 发送缓冲器不为空 1: 发送缓冲器为空 DATA 寄存器的内容为空时由硬件置 1; 软件写第 1 个数据到 DATA 寄存器时, 会立刻将数据搬移到移位寄存器中, 此时 DATA 寄存器的数据为空, 无法清除该位; 软件写数据到 DATA 寄存器可清除该位; 发送起始位、停止位, 或当 I2CEN=0 时由硬件清 0。
8	BERRFLG	RC_W0	总线错误标志 (Bus Error Flag) 0: 未发生总线错误 1: 发生总线错误 总线错误是指起始位、停止位异常; 检测到错误时由硬件置 1; 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。
9	ALFLG	RC_W0	主模式下的仲裁丢失标志 (Master Mode Arbitration Lost Flag) 0: 未发生仲裁丢失 1: 发生仲裁丢失, I2C 接口自动切换回从模式 “主模式下的仲裁丢失”是指该主机失去对总线的控制; 该位由硬件置 1; 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。
10	AEFLG	RC_W0	应答错误标志 (Acknowledge Error Flag) 0: 未发生应答错误 1: 发生应答错误 由硬件置 1; 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。
11	OVRURFLG	RC_W0	发生过载或欠载标志 (Overrun/Underrun Flag) 0: 未发生 1: 发生 CLKSTRETCHD=1、且满足以下条件之一时由硬件置 1: (1) 从机接收模式下, DATA 寄存器中的数据未被读出时, 又收到新的数据 (该数据会丢失), 此时发生过载; (2) 从机发送模式中, DATA 寄存器没有写入数据, 依然要发送数据 (相同的数据会发送 2 次), 此时发生欠载。 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。
12	PECEFLG	RC_W0	接收时出现 PEC 错误标志 (PEC Error in Reception Flag) 0: 无 PEC 错误: 在 ACKEN=1 的情况下接收到 PEC 后接收器返回 ACKEN 1: 有 PEC 错误: 不管 ACKEN 是什么值, 只要接收到 PEC 后接收器都会返回 NACK 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。
13	保留		

位/域	名称	R/W	描述
14	TTEFLG	RC_W0	超时或 Tlow 错误标志 (Timeout or Tlow Error Flag) 0: 无超时错误 1: 发生超时错误, 从模式下, 从机复位, 总线被释放; 主模式下, 硬件发送停止位。 以下情况之一发生超时错误, 由硬件置 1: (1) SCL 保持低电平大于 25ms; (2) 主设备的 SCL 低电平扩展时间累计超过 10ms; (3) 从设备的 SCL 低电平扩展时间累计超过 25ms。 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。
15	SMBALTF LG	RC_W0	发生 SMBus 警报标志 (SMBus Alert Occur Flag) 0: SMBus 主机模式, 无警报; SMBus 从机模式, 无警报, SMBAlert 引脚电平不变 1: SMBus 主机模式, 在引脚上产生警报; SMBus 从机模式, 收到警报, 引起 SMBAlert 引脚电平变低 由硬件置 1; 软件写 0 可清除该位; I2CEN=0 时由硬件清 0。

19.7.7 状态寄存器 2 (I2C_STS2)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	MSFLG	R	主从模式标志 (Master Slave Mode Flag) 0: 从机模式 1: 主机模式 配置 I2C 为主模式时, 由硬件置 1; 以下条件之一硬件清 0: (1) 产生停止位 (2) 丢失总线仲裁 (3) I2CEN=0
1	BUSBSYFLG	R	总线忙碌标志 (Bus Busy Flag) 0: 总线空闲 (无通信) 1: 总线忙 (正在通信) SDA 或 SCL 为低电平时, 由硬件置 1; 产生停止位后, 硬件清 0。
2	TRFLG	R	发送器模式/接收器模式标志 (Transmitter / Receiver Mode Flag) 0: 设备是接收器模式 (读) 1: 设备是发送器模式 (写) 依据 R/W 位定位的数值; 满足以下条件之一由硬件清 0: (1) 产生停止位 (2) 产生重复的起始位 (3) 总线仲裁丢失 (4) I2CEN=0
3	保留		
4	GENCALLFLG	R	从模式接收到广播地址 (0x00) 标志 (Slave Mode Received General Call Address Flag) 0: 未收到广播地址 1: 收到广播地址

位/域	名称	R/W	描述
			由硬件置 1，满足以下条件之一由硬件清 0： (1) 产生停止位 (2) 产生重复的起始位 (3) I2CEN=0
5	SMBDADDRFLG	R	SMBus 设备从模式接收到默认地址标志 (SMBus Device Received Default Address Flag in Slave Mode) 0: 未收到默认地址 1: 当 ARPEN=1 时，收到默认地址 由硬件置 1，满足以下条件之一由硬件清 0： (1) 产生停止位 (2) 产生重复的起始位 (3) I2CEN=0
6	SMMHADDR	R	SMBus 设备从模式收到主机头地址标志 (SMBus Device Received Master Header Flag in Slave Mode) 0: 未收到主机头地址 1: 当同时满足 SMBTSEL=1 和 ARPEN=1 时，收到主机头地址 由硬件置 1，满足以下条件之一由硬件清 0： (1) 产生停止位 (2) 产生重复的起始位 (3) I2CEN=0
7	DUALADDRFLG	R	从模式接收到双地址匹配标志 (Slave Mode Received Dual Address Match Flag) 0: 接收到的地址与 ADDR1 寄存器的内容匹配 1: 接收到的地址与 ADDR2 寄存器的内容匹配 由硬件置 1，满足以下条件之一由硬件清 0： (1) 产生停止位 (2) 产生重复的起始位 (3) I2CEN=0
15:8	PECVALUE	R	存储 PEC 值 (Save Packet Error Checking Value) 当 PECEN=1 时，内部的 PEC 的值存放在 PECVALUE 里。

19.7.8 主机时钟控制寄存器 (I2C_CLKCTRL)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
11:0	CLKS [11:0]	R/W	设置主模式下快速/标准模式的时钟 (Clock Setup in Fast/Standard Master Mode) 在 I2C 标准模式或 SMBus 模式中: $T_{high}=CLKS \times T_{PCLK1}$ $T_{low}=CLKS \times T_{PCLK1}$ I2C 快速模式中: 当 FDUTYCFG=0 时: $T_{high}=CLKS \times T_{PCLK1}$ $T_{low}=2 \times CLKS \times T_{PCLK1}$ 当 FDUTYCFG=1 时: $T_{high}=9 \times CLKS \times T_{PCLK1}$ $T_{low}=16 \times CLKS \times T_{PCLK1}$

位/域	名称	R/W	描述
13:12	保留		
14	FDUTYCFG	R/W	配置快速模式下的占空比（Fast Mode Duty Cycle Configure） 此处定义占空比= t_{low}/t_{high} 0: SCLK 占空比 2 1: SCLK 占空比 16/9
15	SPEEDCFG	R/W	配置主模式速度（Master Mode Speed Configure） 0: 标准模式 1: 快速模式

19.7.9 最大上升时间寄存器（I2C_RISETMAX）

偏移地址：0x20

复位值：0x0002

位/域	名称	R/W	描述
5:0	RISETMAX	R/W	主模式下快速/标准模式的最大上升时间（Master Mode Maximum Rise Time in Fast/Standard Mode） 时间单位是 T_{PCLK1} ，RISETMAX 为 SCL 最大上升时间单位加 1。
15:6	保留		

20 串行外设接口/片上音频接口（SPI/I2S）

20.1 术语全称、缩写描述

表格 74 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
最高有效位	Most Significant Bit	MSB
最低有效位	Least Significant Bit	LSB
主机输出从机输入	Master Out Slave In	MOSI
主机输入从机输出	Master In Slave Out	MISO
串行时钟线	Serial Clock	SCK
串行数据	Serial Data	SD
主时钟	Master Clock	MCK
字选	Word Select	WS
脉冲编制调制	Pulse-code Modulation	PCM
片间传递音讯	Inter-IC Sound	I2S
发送	Transmit	TX
接收	Receive	RX
忙	Busy	BSY

20.2 简介

SPI 接口可以配置为支持 SPI 协议和 I2S 音频协议，默认工作在 SPI 模式，I2S 模式可以通过软件将功能切换。

串行外设接口（SPI）提供了基于 SPI 协议的数据发送和数据接收功能,允许芯片与外部设备以半双工、全双工、同步和串行方式通信，可以工作于主机或者从机模式。

片上音频接口（I2S）支持四种音频标准：飞利浦 I2S 标准、MSB 对齐标准、LSB 对齐标准以及 PCM 标准。在半双工通讯中，可以工作在主从模式下。

20.3 主要特征

20.3.1 SPI 主要特征

- （1） 具有 3 线全双工同步传输接收的主从操作
- （2） 2 线可实现（第三根双向数据线可选带/不带）单工同步传输
- （3） 选择 8 位或者 16 位传输帧格式

- (4) 具有多主设备模式
- (5) 具有专用的发送和接收标志，可触发中断
- (6) 具有 SPI 总线忙状态标志
- (7) 主从模式的快速通信，最高可达 18MHz
- (8) 时钟的极性和相位可编程
- (9) 数据顺序可编程，选择 MSB 或者 LSB 在前
- (10) 主模式故障、过载以及 CRC 错误标志可触发中断
- (11) 具有 DMA 传输和接收缓冲器
- (12) 通过硬件 CRC 进行计算、发送和校验

20.3.2 I2S 主要特征

- (1) 具有单工通信（仅发送/接收）的主从模式
- (2) 四种音频标准
 - I2S 飞利浦标准
 - MSB 对齐标准
 - LSB 对齐标准
 - PCM 标准
- (3) 可选 16/24/32 位数据长度
- (4) 16 位或 32 位的通道长度
- (5) 时钟极性可编程
- (6) 16 位数据寄存器用于发送和接收
- (7) 数据方向一直都是 MSB 在先
- (8) 发送和接收支持 DMA 功能

20.4 SPI 功能描述

20.4.1 SPI 信号线描述

表格 75 SPI 信号线描述

引脚名称	描述
SCK	主设备：SPI 时钟输出 从设备：SPI 时钟输入
MISO	主设备：输入引脚，接收数据 从设备：输出引脚，发送数据 数据方向：从设备到主设备

引脚名称	描述
MOSI	主设备：输出引脚，发送数据 从设备：输入引脚，接收数据 数据方向：主设备到从设备
NSS	软件 NSS 模式：NSS 引脚可以它用。 主设备硬件 NSS 模式：为 NSS 输出，单主模式。 NSS 关闭输出：允许操作多主环境。 从设备硬件 NSS 模式：NSS 信号设置为低电平，作为从机的片选信号。

20.4.2 时钟信号的相位和极性

时钟极性和时钟相位是 SPI_CTRL1 寄存器的 CPOL 和 CPHA 位。

时钟极性 CPOL 是指 SPI 处于空闲状态时，SCK 信号线的电平信号。

- CPOL=0 时，SCK 信号线在空闲状态为低电平
- CPOL=1 时，SCK 信号线在空闲状态为高电平

时钟相位 CPHA 是指数据的采样时刻

- CPHA=0 时，MOSI 或 MISO 数据线上的信号将会在 SCK 时钟线的“奇数边沿”被采样。
- CPHA=1 时，MOSI 或 MISO 数据线上的信号将会在 SCK 时钟线的“偶数边沿”被采样。

根据时钟相位 CPHA 和时钟极性 CPOL 的不同状态，可以将 SPI 分成四种模式。

表格 76 SPI 的四种模式

SPI 模式	CPHA	CPOL	采样时刻	空闲时 SCK 时钟
0	0	0	奇数边沿	低电平
1	0	1	奇数边沿	高电平
2	1	0	偶数边沿	低电平
3	1	1	偶数边沿	高电平

20.4.3 数据帧格式

通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 LSBSEL 位，设定是 MSB 在先还是 LSB 在先。

通过配置 SPI_CTRL1 寄存器的 DFLSEL 位，选择是 8/16 位数据帧格式进行发送/接收。

20.4.4 NSS 模式

软件 NSS 模式：通过配置 SPI_CTRL1 寄存器的 SSEN 位来选择启动或者禁止此模式，内部 NSS 信号电平由 SPI_CTRL1 寄存器的 ISSEL 位驱动。

硬件 NSS 模式：

- 启动 NSS 输出：SPI 处于主模式时，使能 SSOEN 位，NSS 引脚被拉至低电平，SPI 将自动进入从机模式。

- 关闭 NSS 输出：允许操作在多主环境。

20.4.5 SPI 模式

20.4.5.1 SPI 主模式

在主模式中，在 SCK 引脚产生串行时钟

主模式配置

- 配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 MSMSEL=1
- 通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 CPOL 和 CPHA 位，选择极性和相位。
- 通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 DFLSEL 位选择 8/16 位数据帧格式
- 通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中 LSBSEL 选择是 LSB 先行还是 MSB 先行
- NSS 配置：
 - NSS 引脚工作在输入模式：硬件模式下，需要在整个数据帧传输期间把 NSS 引脚连接在高电平；软件模式下，需要设置 SPI_CTRL1 寄存器中的 SSEN 位和 ISSEL 位
 - NSS 工作在输出模式中，需要配置 SPI_CTRL2 寄存器的 SSOEN 位
- 配置 SPI_CTRL1 寄存器中 SPIEN 位，使能 SPI

在主模式中：MOSI 引脚是数据输出，MISO 是数据输入

20.4.5.2 SPI 从模式

在从模式中，SCK 引脚接收主设备传来的串行时钟

从模式配置

- 配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 MSMSEL=0
- 通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 CPOL 和 CPHA 位，选择极性和相位。
- 通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 DFLSEL 位选择 8/16 位数据帧格式
- 通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中 LSBSEL 选择是 LSB 先行还是 MSB 先行
- NSS 配置：
 - 硬件模式下：在完整的数据帧传输过程中 NSS 引脚必须为低电平
 - 软件模式下：设置 SPI_CTRL1 寄存器中的 SSEN 位并清除 ISSEL 位
- 配置 SPI_CTRL1 寄存器中 SPIEN 位，使能 SPI

在从模式中：MOSI 引脚是数据输入，MISO 引脚是数据输出

20.4.5.3 SPI 的半双工通信

一条时钟线加一条双向数据线

- 通过设置 SPI_CTRL1 寄存器的 BMEN 启动此模式
- 通过设置 SPI_CTRL1 寄存器的 BMOEN 位控制数据线是输入还是输出

- SCK 引脚作为时钟，主设备中使用 MOSI 引脚传输数据，从设备中使用 MISO 引脚传输数据

20.4.5.4 SPI 的单工通信

一条时钟线和一条单向数据线

此模式中，SPI 模块只接收或者只发送

只发送模式：

- 数据在发送引脚上传输（主模式下是 MOSI、从模式下是 MISO）
- 此时接收引脚可以作为通用 I/O 使用（主模式下是 MISO，从模式下是 MOSI）。

只接收模式：

- 主模式下，使能 SPI 启动通信，清除 SPI_CTRL1 寄存器的 SPEN 位可以立即停止接收数据，不需要读取 BSYFLG 标志（一直为 1）。
- 从模式下：NSS 拉至低电平，只要 SCK 由时钟脉冲，SPI 会一直接收。

只接收模式中可以通过设置 SPI_CTRL1 寄存器中 RXOMEN 位关闭 SPI 输出功能，此时，释放发送引脚（主模式下是 MOSI，从模式下是 MISO），可以作为其它功能使用。

20.4.6 SPI 不同模式下数据发送和接收过程

表格 77 SPI 的运行模式

模式	配置	数据引脚
主设备的全双工模式	BMEN=0, RXOMEN=0	MOSI 发送；MISO 接收
主设备的单向接收模式	BMEN=0, RXOMEN=1	MOSI 不使用；MISO 接收
主设备的双向发送模式	BMEN=1, BMOEN=1	MOSI 发送；MISO 不使用
主设备的双向接收模式	BMEN=1, BMOEN=0	MOSI 不使用；MISO 接收
从设备的全双工模式	BMEN=0, RXOMEN=0	MOSI 接收，MISO 发送
从设备的单向接收模式	BMEN=0, RXOMEN=1	MOSI 接收，MISO 不使用
从设备的双向发送模式	BMEN=1, BMOEN=1	MOSI 不使用，MISO 发送
从设备的双向接收模式	BMEN=1, BMOEN=0	MOSI 接收，MISO 不使用

图 82 全双工模式连接

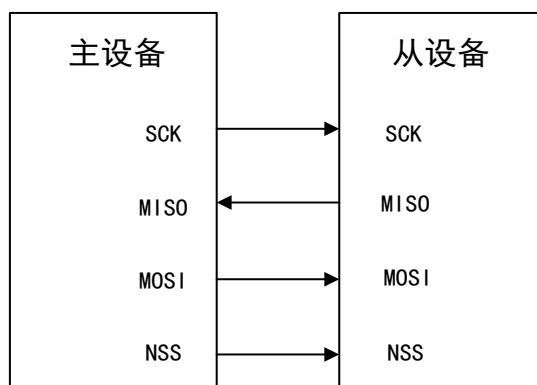


图 83 单工模式连接（主机用来接收，从机用来发送）

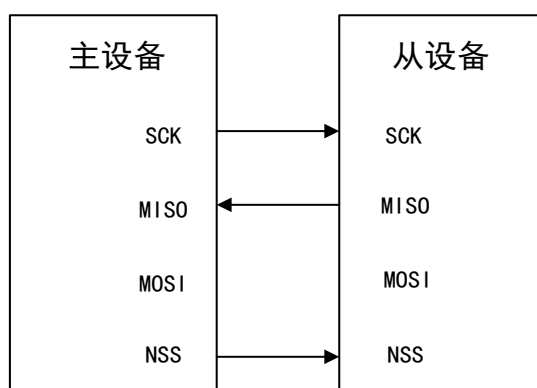


图 84 单工模式连接（主机只发送，从机接收）

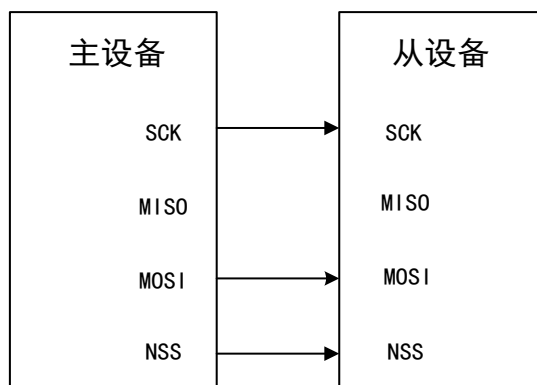
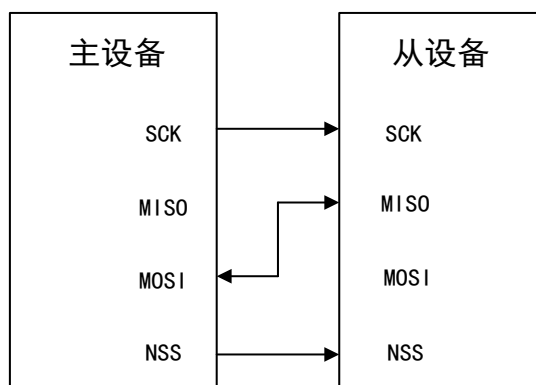


图 85 双向线连接



20.4.6.1 处理数据的发送与接收

数据发送

完成模式配置之后，SPI 模块使能保持在空闲状态。

主模式下：软件写入一个数据帧到发送缓冲器中，发送过程开始

从模式下：SCK 引脚上的 SCK 信号开始跳变，与此同时 NSS 引脚电平位低，发送过程开始（数据开始发送前，确保数据已提前写入发送缓冲区）。

SPI 发送一个数据帧时，会将数据帧从数据缓冲区加载到移位寄存器中，之后开始发送数据。数据帧发送一位后，TXBEFLG 置 1，如果需要连续发送数据，软件需要等到 TXBEFLG=1 向 SPI_DATA 寄存器中写入数据。（TXBEFLG 标志是由硬件置 1，软件清零）。

数据接收

在数据接收过程中 BSYFLG 标志会一直置 1。

在采样时钟的最后一个边沿，接收到的数据从移位寄存器传送到接收缓冲区，设置 RXBNEFLG 标志，软件通过读取数据寄存器（SPI_DATA）中的数据获取接收缓冲区中的内容，如果设置了 SPI_CTRL2 寄存器的 RXBNEIEN 位，此时会产生中断，在读取数据之后会自动清除 BSYFLG 标志。

20.4.6.2 主/从设备下的全双工发送和接收模式

主设备下的全双工模式

- 写数据到 SPI_DATA 寄存器（发送缓冲器）后，开始数据传输。
- SPI 发送第一位数据时，数据从发送缓冲器传送到移位寄存器中，按照顺序被串行的传送到 MOSI 引脚中。
- MISO 引脚上接收的数据，按照顺序被串行的传送到 SPI_DATA 寄存器（接收缓冲器）中。

发送和接收是同时进行的。

从设备下的全双工模式

- 从设备接收到时钟信号，MOSI 引脚出现第一个数据位时，开始数据传输，之后的数据位会被依次传送到移位寄存器中。
- SPI 发送第一位数据时，数据从发送缓冲器传送到移位寄存器中，按照顺序被串行的传送到 MISO 引脚中。
- 软件必须保证在 SPI 主设备开始传输数据之前确保已写入要发送的数据。

发送和接收是同步进行的。

主/从设备下的全双工发送和接收过程

- (1) 使能 SPI 模块：配置 SPI_CTRL1 寄存器的 SPIEN=1。
- (2) 将第一个要发送的数据写入 SPI_DATA 寄存器中，会清除 TXBEFLG 标志。
- (3) 等待 TXBEFLG 标志位置 1（硬件控制），写入需要发送的第二个数据位。
- (4) 等待 RXBNEFLG 标志位置 1（硬件控制）读出 SPI_DATA 寄存器中的第一个接收的数据，与此同时清除 RXBNEFLG 标志（软件清零）。重复操作，同时发送和接收数据。
- (5) 等待 RXBNEFLG=1，接收最后一个数据。
- (6) 等待 TXBEFLG=1，在 BSYFLG=0 之后关闭 SPI 模块。

20.4.6.3 主/从设备下的双向发送模式

主设备下的双向发送

- 数据写入到 SPI_DATA 寄存器后，开始传输
- 发送缓冲器中的数据并行的传送到移位寄存器中，之后按顺序串行传送到 MOSI 引脚上。

从设备下的双向发送

- 从设备接收到时钟信号，MISO 引脚出现第一个数据位时，开始数据传输。
- 与此同时，发送缓冲器需要发送的数据并行的传送到移位寄存器中，随后被串行发送到 MISO 引脚上，（数据开始发送前，确保数据已提前写入发送缓冲区）。

主/从设备下的双向发送过程

- (1) 使能 SPI 模块：配置 SPI_CTRL1 寄存器的 SPIEN=1。
- (2) 将第一个要发送的数据写入 SPI_DATA 寄存器中，会清除 TXBEFLG 标志。

- (3) 等待 TXBEFLG=1, 写入第二个数据, 重复操作, 发送后面的数据。
- (4) 写入最后一个数据后, 等待 TXBEFLG=1、BSYFLG=0, 发送完成。

20.4.6.4 主/从设备下的单向/双向接收模式

- (1) 使能 SPI 模块: 配置 SPI_CTRL1 寄存器的 SPIEN=1。
- (2) 主设备中: 立即产生 SCK 时钟, SPI 关闭之前, 不断接收数据。
- (3) 从设备中: SPI 主设备拉低 NSS 且产生时钟时, 接收数据。
- (4) 等到 RXBNEFLG 标志置 1, 通过 SPI_DATA 读取数据, 重复操作接收数据。

20.4.7 CRC 功能

SPI 模块含有两个 CRC 计算单元分别用来数据接收和数据发送。

CRC 计算单元是在 SPI_CRCPOLY 寄存器来定义多项式。

通过配置 SPI_CTRL1 寄存器中的 CRCEN 位使能 CRC 计算; 同时复位 CRC 寄存器 (SPI_RXCRC 和 SPI_TXCRC)。

为了得到传输计算的 CRC 值, 当最后一个数据写入发送缓冲器后, 需要设置 SPI_CTRL1 的 CRCNXT 位; 指示硬件在发送最后一个数据之后, 发送 CRC 数值, CRCNXT 位被清除; 与此同时比较 CRC 和 SPI_RXCRC 的值, 如果出现了不匹配的情况, 需要设置 SPI_STS 寄存器的 CRCEFLG 位, 在设置了 SPI_CTRL2 寄存器的 ERRIEN 位时, 会发生中断。

注意:

- (1) 当 SPI 处于从设备下并且使用了 CRC 功能, 在 NSS 引脚时高电平时 CRC 计算仍会继续。例如: 当主设备与多个从设备交替通信时, 就会出现上述情况, 则需要避免 CRC 的错误操作。
- (2) 一个从设备从未选中 (NSS 为高电平) 到选中 (NSS 为低电平 0) 过程中, 需要清除主从两端的 CRC 数值, 来保持主从设备端下次 CRC 计算结果的同步。
- (3) 当 SPI 处于从设备模式时, 要在时钟稳定之后再使能 CRC 计算。
- (4) 当 SPI 时钟频率过高时, CPU 的操作会影响 SPI 的带宽, 建议采用 DMA 模式避免 SPI 速度的降低。
- (5) 当 SPI 时钟频率过高时, 在 CRC 传输期间内, 减少 CPU 的使用频率, 在发送 CRC 过程中禁止函数调用来避免接收最后的数据和 CRC 时出错。
- (6) 在从模式下使用了 NSS 硬件模式, NSS 引脚应该在数据传输和 CRC 传输期间保持为低。

清除 CRC 数值顺序

- (1) 关闭 SPI (SPIEN=0)
- (2) 将 CRCEN 位清零
- (3) 将 CRCEN 位置 1

(4) 使能 SPI (SPIEN=1)

20.4.8 DMA 功能

SPI 中的请求/应答 DMA 机制，方便了高速率的数据传输，提高了系统效率，能够及时向 SPI 发送缓冲器传送数据，同时接收缓冲器也能及时读取数据防止溢出。

SPI 只发送数据时，只需要使能 DMA 的发送通道；SPI 只接收数据时，只需要使能 DMA 的接收通道。

通过配置 SPI_CTRL2 寄存器的 TXDEN 和 RXDEN 位，使能 SPI 模式的 DMA 功能。

- 发送时：TXBEFLG 标志位置 1 时发出 DMA 请求，DMA 控制器写数据到 SPI_DATA 寄存器中，此时 TXBEFLG 标志位被清除。
- 接收时：RXBNEFLG 标志位置 1 时发出 DMA 请求，DMA 控制器从 SPI_DATA 寄存器中读取数据，此时 RXBNEFLG 标志位被清除。

通过监视 BSYFLG 标志位确认在发送模式下 DMA 传送所有需要发送的数据后 SPI 通信是否结束，可以避免破坏最后一个数据的传输。

带 CRC 的 DMA 功能

结束通信时，如果 SPI 同时使能 CRC 运算和 DMA 功能，CRC 字节的发送和接收会自动完成。

在数据和 CRC 传输结束时，如果 SPI_STS 寄存器中的 CRCEFLG 标志位置 1，说明传输期间发生了错误。

20.4.9 关闭 SPI

数据传输结束后，通过关闭 SPI 模块结束通讯。在一些配置中，如果在数据还没有传输完成下关闭了 SPI，可能会造成数据传输错误。不同的运行模式需要不同的方法关闭 SPI

主/从设备下的全双工模式

- (1) 等待 RXBNEFLG 标志位置 1，接收最后一个数据
- (2) 等待 TXBEFLG 标志位置 1
- (3) 等待 BSYFLG 标志位清零
- (4) 关闭 SPI (设置 SPI_CTRL1 寄存器的 SPIEN=0)

主/从设备下的单向/双向只接收模式

- (1) 等待第 n-1 个 RXBNEFLG 标志位置 1
- (2) 在关闭 SPI (设置 SPI_CTRL1 寄存器的 SPIEN=0) 之前等待一个 SPI 时钟周期

(3) 在进入停机模式之前等待最后一个 RXBNEFLG 标志位置 1

从模式下的只接收/双向的接收模式

在任意时刻都可以关闭 SPI（设置 SPI_CTRL1 寄存器的 SPIEN=0），会在传输结束后关闭。如果要进入停机模式，需要等到 BSYFLG 标志位清零。

20.4.10 SPI 中断

20.4.10.1 状态标志位

完全监控 SPI 总线的状态有三个标志位

发送缓冲器空标志 TXBEFLG

TXBEFLG=1 说明发送缓冲器位空，可以写入下一个待发送的数据，当数据写入 SPI_DATA 寄存器时，清除 TXBEFLG 标志位。

接收缓冲器非空标志 RXBNEFLG

RXBNEFLG=1 说明接收缓冲器中含有有效数据，可以通过 SPI_DATA 寄存器来读取数据，清除 RXBNEFLG 标志

忙标志 BSYFLG

BSYFLG 标志由硬件设置和清除，可以表明 SPI 通信层的状态，BSYFLG=1 时，表明 SPI 正在通信，但是在主设备下的双线接收模式，在接收数据期间 BSYFLG=0。

使用 BSYFLG 标志可以检测传输是否结束，避免破坏最后一次传输数据。

BSYFLG 标志位可以用于在多主模式下避免写入数据的冲突。

当出现传输结束（主模式的连续通信除外）、SPI 关闭以及主模式失效的情况，BSYFLG 标志将会清零。

通讯不连续时，在数据项和数据项之间，BSYFLG=0。

通讯连续时：

- 主模式中：传输的整个过程，BSYFLG=1
- 从模式中：每个数据的传输之间，BSYFLG 在一个 SCK 时钟周期保持为低

注意：最好使用 TXBEFLG 和 RXBNEFLG 标志来处理每一个数据项的发送和接收。

20.4.10.2 错误标志位

主模式错误 MEFLG

MEFLG 是一个错误标志位。主模式错误发生在：在硬件 NSS 模式中，主设备的 NSS 引脚被拉低；在软件 NSS 模式中，ISSEL 位被清零时；MEFLG 位被自动置位。

主模式失效的影响：MEFLG 置 1，在设置了 ERRIEN 的情况下，产生 SPI 中断；SPIEN 被清零，（输出停止，关闭 SPI 接口）；MSMSEL 被清零，设备强制进入从模式。

清除 MEFLG 标志位的操作：MEFLG 标志位置 1 时，需要对 SPI_STS 寄存器进行读或者写操作，然后写入 SPI_CTRL1 寄存器。

MEFLG 标志位为 1 时，不允许设置 SPIEN 和 MSMSEL 位。

溢出错误 OVRFLG

溢出错误：当主设备发送了数据之后，RXBNEFLG 标志位还为 1，说明此时发生为溢出错误。此时 OVRFLG 位置 1，如果还设置了 ERRIEN 位，将会产生中断。

发生溢出错误后，接受缓冲器的数据不是主设备发送的数据，此时读取 SPI_DATA 寄存器的值是之前没有读取的数据，而在之后的发送的数据不会被读取。

根据顺序读出 SPI_DATA 寄存器和 SPI_STS 寄存器可以清除 OVRFLG 标志。

CRC 错误标志 CRCEFLG

通过设置 SPI_CTRL1 寄存器的 CRCEN 位，启动 CRC 计算，CRC 错误标志，可以核对接收的数据是否有效。

当 SPI_TXCRC 寄存器发送的值与 SPI_RXCRC 寄存器中的数值不匹配时，产生 CRC 错误，此时 SPI_STS 寄存器中的 CRCEFLG 标志位置 1。

对 SPI_STS 寄存器的 CRCEFLG 位写 0，清除 CRCEFLG。

表格 78 SPI 中断请求

中断标志	中断事件	使能控制位	清除方式
TXBEFLG	发送缓冲器空标志	TXBEIEN	写 SPI_DATA 寄存器
RXBNEFLG	接收缓冲器非空标志	RXBNEIEN	读 SPI_DATA 寄存器
MEFLG	主模式错误标志	ERRIEN	读/写 SPI_STS 寄存器，然后写 SPI_CTRL1 寄存器
OVFLG	溢出错误标志		读 SPI_DATA 寄存器，然后读 SPI_STS 寄存器
CRCEFLG	CRC 错误标志		写 0 到 CRCEFLG 位

20.5 I2S 功能描述

通过设置 SPI_I2SCFG 的 I2SMOD 位，使能 I2S 功能。

I2S 与 SPI 共用三个引脚：

- SD：串行数据，发送和接收 2 路时分复用通道的数据
- WS：片选，切换左右声道的数据

- CK: 串行时钟，主模式下时钟信号输出，从模式下时钟信号输入
- MCK: 主时钟，在主模式下时并且 SPI_I2SPSC 寄存器的 MCOEN 位置 1 时，可以作为输出额外的时钟信号引脚使用。

20.5.1 I2S 音频标准

I2S 的音频标准是通过设置 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SSSEL 位和 PFSSEL 位来选择，一共可以选择四种音频标准：I2S 飞利浦标准，MSB 对齐标准，LSB 对齐标准和 PCM 标准。其中除了 PCM 标准其他的音频标准都是两个通道：左声道和右声道。

数据长度和通道长度可以通过 SPI_I2SCFG 寄存器中 DATALEN 和 CHLEN 位来配置。其中通道长度必须大于或者等于数据长度，有四种数据格式发送数据：16 位数据打包进 16 位帧，16 位数据打包进 32 位帧，24 位数据打包进 32 位帧，32 位数据打包进 32 位帧。

当 16 位的数据扩展到 32 位时，前 16 位的数据是有效数据，后 16 位强制为 0，此过程中不需要任何外部干预。

因为用于发送和接收的数据缓冲器都是 16 位，因此当 24 位和 32 位数据传输时，SPI_DATA 需要进行两次读/写操作，如果使用了 DMA 则需要两次 DMA 传输。

对于所有的通讯标准和数据格式，数据的最高位总是最先发送。

对于时分复用，总是先发送左通道，然后发送右通道。

20.5.1.1 I2S 飞利浦标准

在 I2S 飞利浦标准下，引脚 WS 可以说明正在发送的数据来自左通道还是右通道。

在 I2S 飞利浦标准中，WS 和 SD 都是在 CK 时钟信号的下降沿变化。

发送方会在时钟信号 CK 的下降沿改变数据，接收方会在时钟信号 CK 的上升沿改变数据。

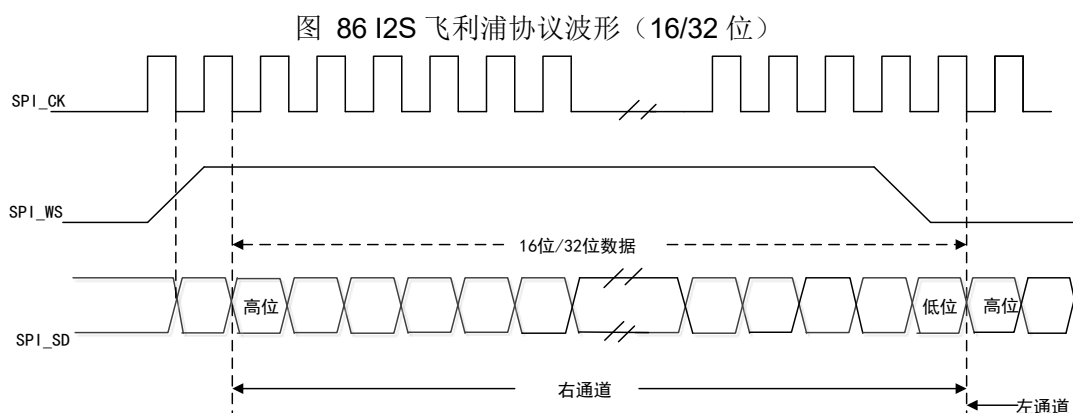
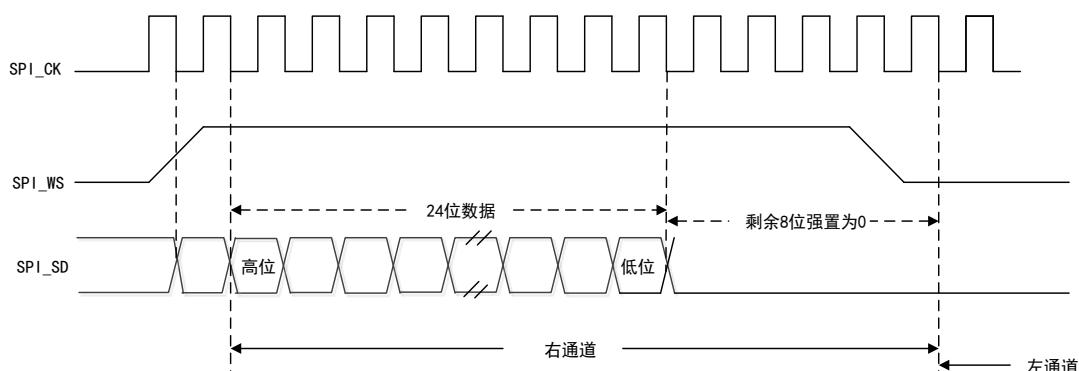


图 87 I2S 飞利浦协议波形（24 位）



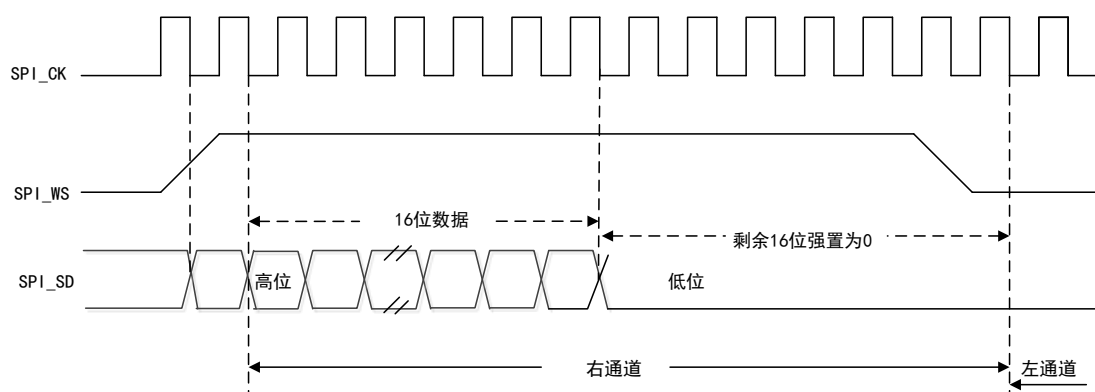
在 I2S 飞利浦标准下，如果要发送/接收 24 位和 32 位的数据需要对 SPI_DATA 寄存器进行两次读/写操作；例如：

- 需要发送 0x9FBB88（24 位数据时），第一次将 0x9FBB 写入 SPI_DATA 寄存器，第二次将 0x88XX 写入寄存器。
- 需要接收 0x9FBB88（24 位数据时），第一次从 SPI_DATA 寄存器中读出 0x9FBB，第二次从寄存器中读出 0x8800。

在 I2S 配置时，选择将 16 位数据扩展到 32 位数据帧的帧格式时，需要访问一次 SPI_DATA 寄存器，剩下的 16 位数据会被硬件强制置位 0X0000；例如：

- 需要接收或者发送的数据是 0x62D8 扩展到 32 位是 0x62D80000，需要将 0x62D8 写入 SPI_DATA 寄存器或者从 SPI_DATA 寄存器中读出。

图 88 I2S 飞利浦协议波形（16 位扩展至 32 位）



在发送过程中，要将 MSB 写入寄存器 SPI_DATA，在 TXBEFLG 标志位置 1 时可以写入新数据；如果有相应的中断，可以产生中断。

在接收过程中，每收到 MSB，RXBNEFLG 标志位置 1；如果还有相应的中断，可以产生中断。

20.5.1.2 MSB 对齐标准

在 MSB 标准中，WS 信号和第一个数据位同时产生。

在发送过程中，在时钟信号的下降沿改变数据；在接收过程中，在时钟信号的上升沿读取数据。

图 89 MSB 对齐标准波形（16/32 位数据）

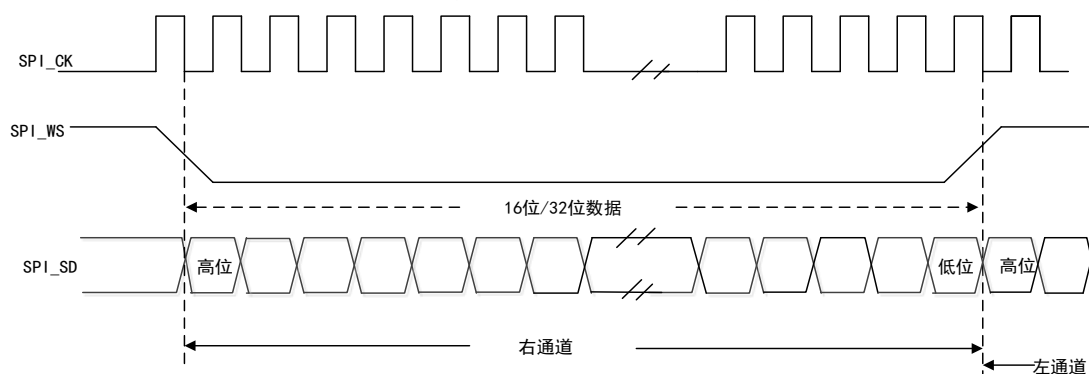


图 90 MSB 对齐标准波形（24 位数据）

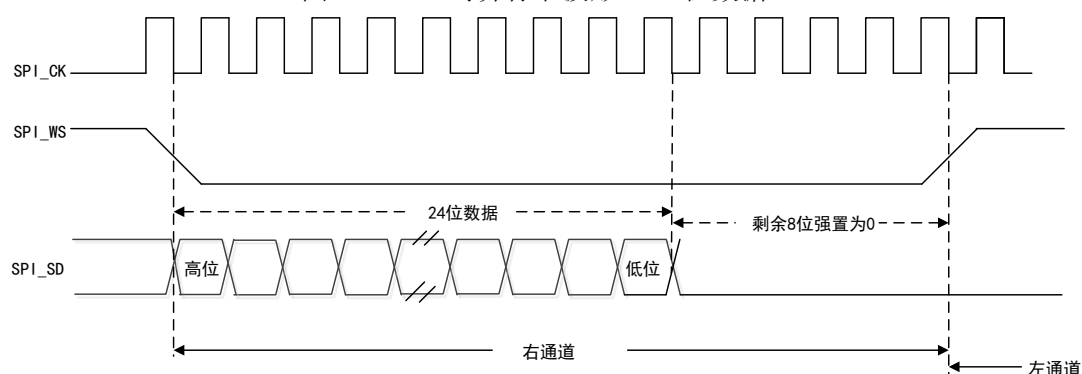
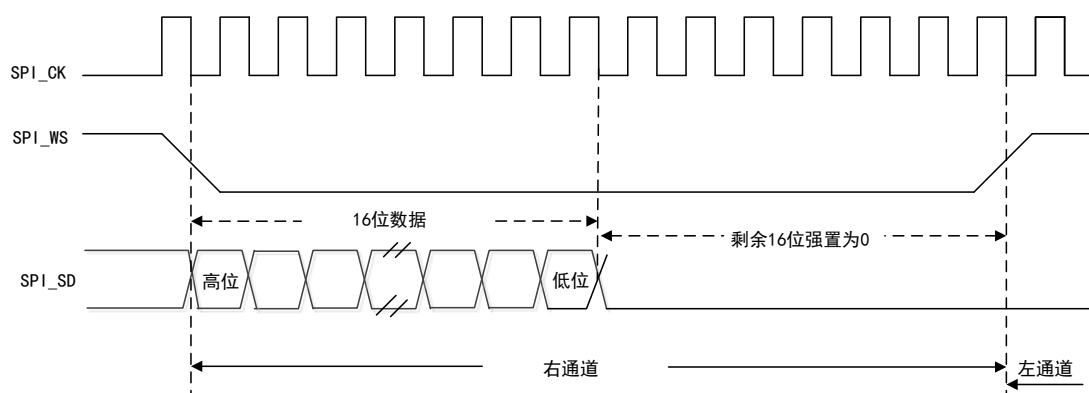


图 91 MSB 对齐标准波形（16 位扩展至 32 位）



20.5.1.3 LSB 对齐标准

LSB 对齐标准的发送过程中，在时钟信号的下降沿改变数据；在接收过程中，在时钟信号的上升沿读取数据。当通道长度和数据长度一样时，LSB 对齐标准和 MSB 对齐标准相同，如果通道长度大于数据长度，LSB 对齐标准的有效数据与最低位对齐。

图 92 LSB 对齐标准波形（16/32 位数据）

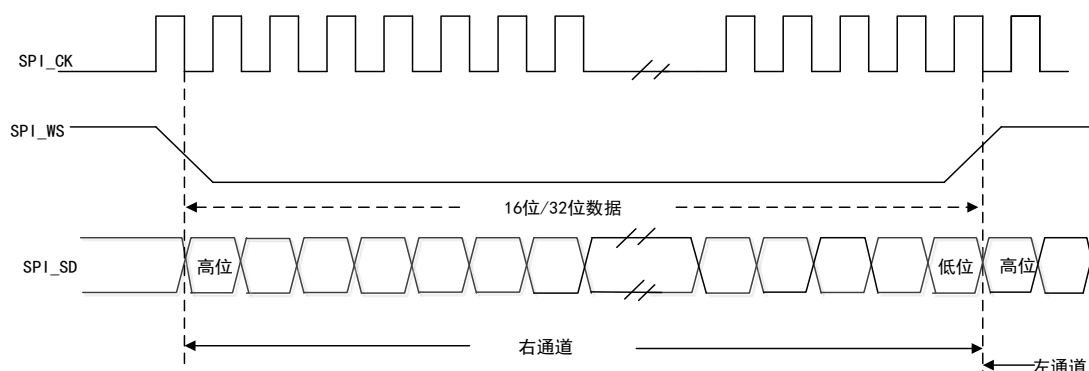
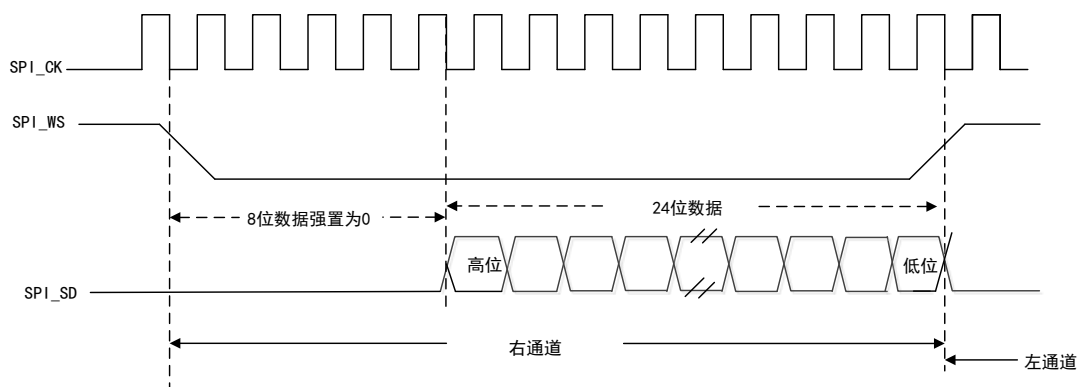


图 93 LSB 对齐标准波形（24 位数据）



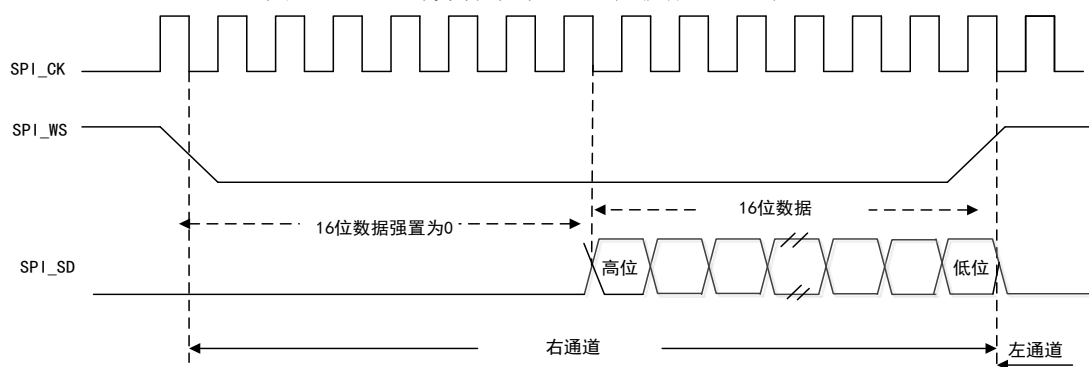
在发送过程中，如果要发送/接收 24 位数据时，需要对 SPI_DATA 寄存器进行 2 次读/写操作；例如：

- 需要发送 0x56EA98 时，第一次将 0xXX56 写进 SPI_DATA 寄存器，第二次将 0xEA98 写进 SPI_DATA 寄存器。
- 需要接收 0x56EA98 时，第一次将 0x0056 从 SPI_DATA 寄存器中读出，第二次将 0xEA98 从 SPI_DATA 寄存器中读出。

在 I2S 配置时，选择将 16 位数据扩展到 32 位数据帧的帧格式时，需要访问一次 SPI_DATA 寄存器，高 16 位数据会被硬件强制置位 0x0000；例如：

- 需要接收或者发送的数据是 0x98A5 扩展到 32 位是 0x000098A5，需要将 0x98A5 写入 SPI_DATA 寄存器或者从 SPI_DATA 寄存器中读出。

图 94 LSB 对齐标准下（16 位扩展至 32 位）

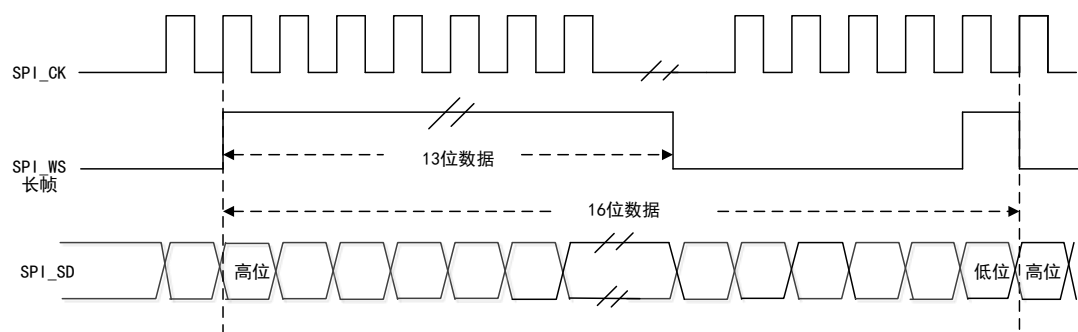


20.5.1.4 PCM 标准

在 PCM 标准中，没有声道选择。通过配置 SPI_I2SCFG 寄存器中的 PFSSEL 位来选择 PCM 标准的短帧和长帧。

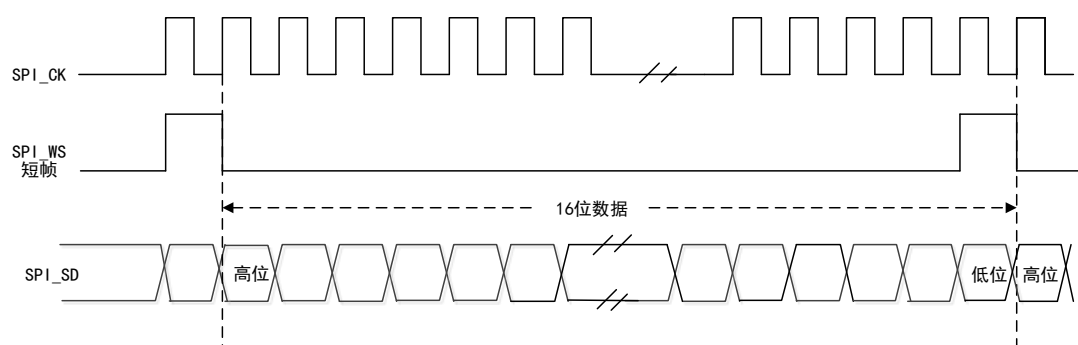
长帧结构在主模式中，同步的 WS 信号有效的时间为 13 位。

图 95 PCM 标准波形



短帧结构在主模式中，同步的 WS 信号长度有 1 位。

图 96 PCM 标准波形



20.5.2 I2S 时钟

I2SxCLK 的时钟来源为系统时钟（AHB 时钟的 HSICLK、HSECLK 或者 PLL）

I2S 的比特率确定了 I2S 数据线上的数据流和 I2S 的时钟信号频率。

- I2S 比特率=每个声道的比特数×声道数目×音频采样频率
- 有左右两声道是 16 位音频信号：I2S 比特率=16×2×Fs

音频的采样频率（Fs）和 I2S 比特率（I2S）的关系由以下公式定义：

表格 79 音频采样频率（Fs）公式

MCOEN	CHLEN	音频采样频率（Fs）
1	0	$I2SxCLK / [(16 \times 2) * ((2 \times I2SPSC) + ODDPSC) * 8]$
1	1	$I2SxCLK / [(32 \times 2) * ((2 \times I2SPSC) + ODDPSC) * 4]$
0	0	$I2SxCLK / [(16 \times 2) * ((2 \times I2SPSC) + ODDPSC)]$
0	1	$I2SxCLK / [(32 \times 2) * ((2 \times I2SPSC) + ODDPSC)]$

20.5.3 I2S 模式

表格 80 I2S 运行模式

运行模式	SD	WS	CK	MCK
主机发送	输出	输出	输出	输出/不使用
主机接收	输入	输出	输出	输出/不使用
从机发送	输出	输入	输入	输出/不使用
从机接收	输入	输入	输入	输出/不使用

20.5.3.1 I2S 主模式配置流程

- (1) 配置 SPI_I2SPSC 寄存器的 I2SPSC 位和 ODDPSC 位，定义与音频采样频率相符的串行时钟波特率和实际分频系数。
- (2) 配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 CPOL 位，定义 SPI 在空闲状态的时钟极性。
- (3) 配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SMOD 位激活 I2S 功能，配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SMOD 和 PFSSEL 位，选择 I2S 标准，配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 DATALEN 位选择声道的数据位数，进而 I2SMOD 位选择 I2S 主模式以及是发送端/接收端。
- (4) 配置 SPI_CTRL2 寄存器选择是否开启中断和 DMA 功能（可以选择是否需要）。
- (5) 将 WS 引脚和 CK 引脚配置成输出模式，当 SPI_I2SPSC 的 MCOEN 位为 1 时，MCK 引脚也要配置成输出模式。
- (6) 通过配置 SPI_I2SCFG 的 I2SMOD 的位，设置 I2S 的运行模式。
- (7) 将 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SEN 位置 1。

20.5.3.2 I2S 主模式发送流程

当数据写入发送缓冲器时，此时开始发送，数据会从发送缓冲器传送到移位寄存器，此时 TXBEFLG 标志位置 1，其中 SCHDIR 标志位提示当前传输的数据所对应的声道。并且 SCHDIR 标志位的值会在 TXBEFLG 标志位为 1 时更新。

在发送第一位数据时，16 位的数据被并行的传送到 16 位移位寄存器中，之后串行的从引脚 MISO/SD 发出。下一个数据需要在 TXBEFLG 标志位为 1 时写入 SPI_DATA 寄存器，如果 SPI_CTRL2 的 TXBEIEN 的位为 1，则产生中断。

在当前数据传输完成之前，写入下一个待传输的数据，保证音频数据连续传输。

关闭 I2S 时，I2SEN 要等待标志位 TXBEFLG 为 1 且 BSYFLG 为 0 后清零。

20.5.3.3 I2S 主模式接收流程

RXBNEFLG 标志用来控制接收序列，RXBNEFLG 标志表示接收缓冲器是否为空，当填满接收缓存器后，RXBNEFLG 标志位置 1，如果配置了 SPI_CTRL2 寄存器的 RXBNEIEN 位，则发生中断，用户将数据从 SPI_DATA 寄存器中读出后，RXBNEFLG 标志位清零。一定要在读操作结束后，接收新数据，否则会发生上溢，OVRFLG 标志位被置 1。

在接收数据以后要立即更新 SCHDIR 的值，它取决于 I2S 产生的 WS 信号。

其中不管是哪种数据和声道长度，音频数据总是以 16 位的形式接收。根据配置的数据和声道长度，数据需要通过一次或者两次把数据传送到接收缓冲器中。

关闭 I2S 功能，不同的音频协议，数据长度和通道长度的操作步骤如下：

数据长度为 16 位，32 位通道长度（DATALEN=00, CHLEN=1, I2SSSEL=10）在 LSB 对齐模式下：

- 等到倒数第二个 RXBNEFLG 置 1
- 等到 17 个 I2S 时钟周期（软件延迟）
- I2SEN 标志位清零

数据长度 16 位，32 位通道长度（DATALEN=00, CHLEN=1, I2SSSEL=10）在 MSB 对齐模式下：

- 等到最后一个 RXBNEFLG 置 1
- 等到 1 个 I2S 时钟周期（软件延迟）
- I2SEN 标志位清零

其他的所有情况：

- 等到倒数第二个 RXBNEFLG 置 1
- 等到 1 个 I2S 时钟周期（软件延迟）
- I2SEN 标志位清零

在数据传输期间 BSYFLG 标志时钟为低。

20.5.3.4 I2S 从模式配置流程

从模式的配置方法和主模式的配置方法基本一样，在从模式中，不需要 I2S 提供时钟，是由外部 I2S 设备提供时钟信号和 WS 信号。

- (1) 配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SMOD 位激活 I2S 功能。
- (2) 配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SSSEL 位选择使用的 I2S 标准；配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 DATALEN[1:0] 位选择数据的比特数，配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 CHLEN 位选择每个声道的数据位数，配置 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SMOD 位选择 I2S 从模式是发送端/接收端。
- (3) 配置 SPI_CTRL2 寄存器选择是否开启中断和 DMA 功能（可以选择是否需要）。
- (4) 将 SPI_I2SCFG 寄存器的 I2SEN 位置 1。

20.5.3.5 I2S 从模式发送流程

使能从设备，将数据写入 I2S 数据寄存器中，外部主设备开始通信，外部主设备发送时钟信号，当数据传输开始时，发送流程开始。

发送第一位数据时，16 位的数据并行的传送到 16 位移位寄存器中，然后串行的从引脚 MOSI/SD 发出，当数据从数据寄存器传送到移位寄存器中时，TXBEFLG 标志位置 1，如果此时设置了 SPI_CTRL2 寄存器的 TXBEIEN 位，则会产生中断。为了保证数据传输的连续性，要在数据完成传输之前，向 SPI_DATA 寄存器写入下一个数据，否则会发生“下溢”，UDRFLG 标志位置 1。

SPI_STS 寄存器的 SCHDIR 位表明了传输的数据所对应的声道，在从模式中 SCHDIR 位是由外部主设备 WS 信号决定的。

I2S 的 MSB 和 LSB 对齐模式，第一个写进数据寄存器的数据对应左声道的数据。

关闭 I2S，需要等待 TXBEFLG 标志位置 1，BSYFLG 标志位清零。

20.5.3.6 I2S 从模式接收流程

RXBNEFLG 标志用来控制接收序列，RXBNEFLG 标志表示接收缓冲器是否为空，当填满接收缓存器后，RXBNEFLG 标志位置 1，如果配置了 SPI_CTRL2 寄存器的 RXBNEIEN 位，则发生中断，将数据从 SPI_DATA 寄存器中读出后，RXBNEFLG 标志位清零，一定要在读操作结束后，接收新数据，否则会发生“上溢”，OVRFLG 标志位被置 1。

在接收数据以后要立即更新 SCHDIR 的值，它取决于 I2S 产生的 WS 信号。

其中不管是哪种数据和声道长度，音频数据总是以 16 位的形式接收。根据配置的数据和声道长度，数据需要通过一次或者两次把数据传送到接收缓冲器中。

关闭 I2S，在接收最后一个 RXBNEFLG 置 1 时，将 I2SEN 标志位清零。

20.5.4 I2S 中断

20.5.4.1 状态标志位

在 I2S 中有三个状态标志位监控 I2S 总线的状态。

发送缓存器空标志位 TXBEFLG

当 TXBEFLG 标志位为 1 时表明发送缓冲器为空，可以向发送缓冲器写入待发送数据，当写入数据后 TXBEFLG 标志位清 0。（关闭 I2S 时，TXBEFLG 标志位为 0）。

接收缓冲器非空标志位 RXBNEFLG

当 RXBNEFLG 标志位为 1 时表明接收缓冲器此时有待接受的数据，当对 SPI_DATA 寄存器进行读操作后，RXBNEFLG 标志位清零。

忙标志位 BSYFLG

BSYFLG 标志位为 1 时表明此时 I2S 正处于通讯状态（由硬件设置和清除），但是在主接收模式中，接收期间 BSYFLG 标志始终为 0。

当关闭 I2S 和数据传输结束时，BSYFLG 标志位清 0。

连续通信时

- 主发送模式时，传输期间，BSYFLG 标志位始终为高。
- 从模式时，每个数据项传输之间，BSYFLG 标志位在 1 个 I2S 时钟周期内置 0。

声道标志位 SCHDIR

发送模式中，SCHDIR 标志位表明了此时 SD 引脚上发送的数据处在左声道还是右声道，此标志位在 TXBEFLG=1 时刷新。

在从模式的发送流程中如果发生了下溢错误，SCHDIR 标志位的值失效，如果需要重新开始通讯，需要把 I2S 功能关闭再打开。

在接收模式中，SCHDIR 标志位表明了此时接收的数据是来自左声道还是右声道。此标志位在 SPI_DATA 寄存器接收到数据时刷新。

在接收模式中如果发生上溢错误，SCHDIR 标志位失效，如果需要重新开始通讯，需要把 I2S 功能关闭在打开。

在 PCM 标准中，因为没有声道的选择，所以 SCHDIR 标志位无意义。

当 SPI_STS 寄存器的 OVRFLG 和 UDRFLG 标志位为 1 时，且 SPI_CTRL2 的 ERRIEN=1 时，会产生中断。通过读取 SPI_STS 寄存器的值可以清除中断标志。

20.5.4.2 错误标志位

I2S 中含有两个错误标志位。

下溢标志位 UDRFLG

在发送模式中，如果没有在数据发送之前，向 SPI_DATA 寄存器写入新的待发送数据，UDRFLG 标志位会置 1；此时如果 SPI_CTRL2 寄存器的 ERRIEN 位置 1，会产生中断。

此标志位在 SPI_I2SCFG 的 I2SMOD 位置 1 后，才会生效。通过读 SPI_STS 寄存器清除 UDRFLG 标志位。

上溢标志位 OVRFLG

在接收模式中，如果在没有读出数据之前又接收到新的数据，OVRFLG 标志位会置 1。此时如果 SPI_CTRL2 寄存器的 ERRIEN 位置 1，会产生中断表明发生了错误。

读取 SPI_DATA 寄存器返回最后一个正确接收的数据，其他所有新接收的数据都会丢失。可以通过先读 SPI_STS 寄存器然后再读 SPI_DATA 寄存器清除 OVRFLG 标志。

表格 81 I2S 中断请求

中断标志	中断事件	使能控制位	清除方法
TXBEFLG	发送缓冲器空标志	TXBEIEN	写 SPI_DATA 寄存器
RXBNEFLG	接收缓冲器非空标志	RXBNEIEN	读 SPI_DATA 寄存器
OVRFLG	下溢标志位	ERRIEN	读 SPI_STS 寄存器

中断标志	中断事件	使能控制位	清除方法
UDRFLG	上溢标志位		读 SPI_STS 寄存器 再读 SPI_DATA 寄存器

20.5.4.3 DMA 功能

在 I2S 模式中 DMA 的工作方式除了 CRC 功能没有之外和 SPI 相同。

20.6 寄存器地址映射

表格 82 SPI 和 I2S 寄存器映射

寄存器名	描述	偏移地址
SPI_CTRL1	SPI 控制寄存器 1	0x00
SPI_CTRL2	SPI 控制寄存器 2	0x04
SPI_STS	SPI 状态寄存器	0x08
SPI_DATA	SPI 数据寄存器	0x0C
SPI_CRCPOLY	SPI CRC 多项式寄存器	0x10
SPI_RXCRC	SPI 接收 CRC 寄存器	0x14
SPI_TXCRC	SPI 发送 CRC 寄存器	0x18
SPI_I2S_CFG	SPI I2S 配置寄存器	0x1C
SPI_I2SPSC	SPI I2S 预分频寄存器	0x20

20.7 寄存器功能描述

可以用半字（16 位）或字（32 位）的方式操作这些外设寄存器。

20.7.1 SPI 控制寄存器 1（SPI_CTRL1）（I2S 模式下不使用）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CPHA	R/W	配置时钟相位（Clock Phase Configure） 该位表明在几个时钟边沿开始采样 0：在第 1 个时钟边沿 1：在第 2 个时钟边沿 注：通信进行时，不能修改该位。
1	CPOL	R/W	配置时钟极性（Clock Polarity Configure） 当 SPI 处于空闲状态时，SCK 保持的电平状态。 0：低电平 1：高电平 注：通信进行时，不能修改该位

位/域	名称	R/W	描述
2	MSMCFG	R/W	配置主/从模式 (Master/Slave Mode Configure) 0: 配置为从模式 1: 配置为主模式 注: 通信进行时, 不能修改该位
5:3	BRSEL	R/W	选择波特率分频系数 (Baud Rate Divider Factor Select) 000: DIV=2 001: DIV=4 010: DIV=8 011: DIV=16 100: DIV=32 101: DIV=64 110: DIV=128 111: DIV=256 波特率= F_{PCLK}/DIV 注: 通信进行时, 不能修改该位
6	SPIEN	R/W	使能 SPI 设备 (SPI Device Enable) 0: 禁用 1: 使能 注: 当关闭 SPI 设备时, 请按照关闭 SPI 的过程操作。
7	LSBSEL	R/W	选择 LSB 首位传输 (LSB First Transfer Select) 0: 先发送最高有效位 (MSB) 1: 先发送最低有效位 (LSB)
8	ISSEL	R/W	选择内部从设备 (Internal Slave Device Select) 当 CTRL1_SSEN=1 时 (软件 NSS 模式), 可配置该位选择内部 NSS 电平 0: 内部 NSS 为低电平 1: 内部 NSS 为高电平
9	SSEN	R/W	使能软件从设备 (Software Slave Device Enable) 0: 禁止软件 NSS 模式, 内部 NSS 电平由外部 NSS 引脚决定 1: 启用软件 NSS 模式, 内部 NSS 电平由外部 ISSEL 引脚决定
10	RXOMEN	R/W	使能仅接收模式 (Receive Only Mode Enable) 0: 同时发送和接收 1: 仅接收模式 RXOMEN 位和 BMEN 位一起决定了双线双向模式下的传输方向, 在多个从设备的配置中, 为了避免数据传输冲突的发生, 需要在未被访问的从设备上使 RXOMEN 位置 1。
11	DFLSEL	R/W	选择数据帧长度 (Data Frame Length Format Select) 0: 8 位数据帧格式 1: 16 位数据帧格式 只有在 SPIEN=0 时, 才能写入该位, 改变数据帧长度。
12	CRCNXT	R/W	使能下一个传输数据是 CRC (CRC Transfer Next Enable) 0: 下一个传输数据来自发送缓冲区 1: 下一个传输数据来自 CRC 寄存器 注: 在 SPI_DATA 寄存器写入最后一个数据后, 马上设置 CRCNXT 位。

位/域	名称	R/W	描述
13	CRCEN	R/W	使能 CRC 校验 (CRC Calculate Enable) 0: 禁止 1: 使能 CRC 校验功能仅应用于全双工模式; 只有在 SPIEN=0 时, 才能改变该位。
14	BMOEN	R/W	使能双向模式的输出 (Bidirectional Mode Output Enable) 0: 禁止, 即仅接收模式 1: 使能, 即仅发送模式 在 BMEN=1 即单线双线模式下, 该位决定传输线的传输方向。
15	BMEN	R/W	使能双向模式 (Bidirectional Mode Enable) 0: 双线单向模式 1: 单线双向模式 单线双向传输指: 数据主机的 MOSI 引脚和从机的 MISO 引脚之间传输

20.7.2 SPI 控制寄存器 2 (SPI_CTRL2)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	RXDEN	R/W	使能接收缓冲区 DMA (Receive Buffer DMA Enable) 当 RXDEN=1 时, RXBNEFLG 标志一旦被置位就发出 DMA 请求。 0: 禁止 1: 启动
1	TXDEN	R/W	使能发送缓冲区 DMA (Transmit Buffer DMA Enable) 当该位被设置时, TXBEFLG 标志一旦被置位就发出 DMA 请求。 0: 禁止 1: 启动
2	SSOEN	R/W	使能 SS 输出 (SS Output Enable) SS 输出在主模式下 0: 禁止 SS 输出, 可以工作在多主机模式。 1: 开启 SS 输出, 不能工作在多主机模式。 注: I2S 模式下不使用。
4:3	保留		
5	ERRIEN	R/W	使能错误中断 (Error Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 使能 产生错误时, ERRIEN 位控制是否产生中断。
6	RXBNEIEN	R/W	使能接收缓冲区非空中断 (Receive Buffer Not Empty Interrupt Enable) 0: 禁止 1: 允许 当 RXBNEFLG 标志位置 1 时产生中断请求

位/域	名称	R/W	描述
7	TXBEIEN	R/W	使能发送缓冲区空中断（Transmit Buffer Empty Interrupt Enable） 0：禁止 1：使能 当 TXBEFLG 标志位置 1 时产生中断请求
15:8	保留		

20.7.3 SPI 状态寄存器（SPI_STS）

偏移地址：0x08

复位值：0x0002

位/域	名称	R/W	描述
0	RXBNEFLG	R	接收缓冲非空标志（Receive Buffer Not Empty Flag） 0：空 1：非空
1	TXBEFLG	R	发送缓冲器为空标志（Transmit Buffer Empty Flag） 0：非空 1：空
2	SCHDIR	R	声道方向标志（Sound Channel Direction Flag） 0：表明左声道正在传输或者接收需要的数据 1：表明右声道正在传输或者接收需要的数据 注：在 SPI 模式下不使用，在 PCM 模式下无左右声道。
3	UDRFLG	R	发生欠载标志（Underrun Occur Flag） 0：未发生 1：发生 该标志位由硬件置位，软件对该位写 0 清除。 在 SPI 模式下不使用。
4	CRCEFLG	RC_W0	发生 CRC 错误标志（CRC Error Occur Flag） 该位表示接收的 CRC 值和 RXCRC 寄存器的值是否匹配。 0：匹配 1：不匹配 该位由硬件置位，软件对该位写 0 清除；在 I2S 模式下不使用。
5	MEFLG	R	发生模式错误标志（Mode Error Occur Flag） 0：未发生 1：发生 由硬件置位，软件对该位写 0 清除；在 I2S 模式下不使用。
6	OVRFLG	R	发生过载标志（Overrun Occur Flag） 0：未发生 1：发生 由硬件置位，软件对该位写 0 清除。
7	BSYFLG	R	SPI 忙标志（SPI Busy Flag） 0：SPI 空闲 1：SPI 正在通信 由硬件置位或者清除。
15:8	保留		

20.7.4 SPI 数据寄存器 (SPI_DATA)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	DATA	R/W	发送接收数据寄存器 (Transmit Receive Data register) 写该寄存器时, 会将数据写入发送缓冲区; 读该寄存器时, 是读取接收缓冲区的数据。 缓冲区的大小和数据帧的长度保持一致, 即对于 8 位数据, 发送、接收数据时只会用到 DATA[7:0], DATA[15:8]是无效; 对于 16 位数据, 发送、接收时会用到 DATA[15:0]。

20.7.5 SPI CRC 多项式寄存器 (SPI_CRCPOLY) (I2S 模式下不使用)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0007

位/域	名称	R/W	描述
15:0	CRCPOLY	R/W	设置 CRC 多项式数值 (CRC Polynomial Value Setup) 该寄存器是包含了于 CRC 计算的 CRC 多项式, 可修改, 复位值是 0x0007。

20.7.6 SPI 接收 CRC 寄存器 (SPI_RXCRC) (I2S 模式下不使用)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	RXCRC	R	接收数据的 CRC 数值 (Receive Data CRC Value) 硬件计算接收数据的 CRC 数据存储在改寄存器; 位数和数据帧的长度一致, 即如果接收数据是 8 位的, CRC 计算按 CRC8 方式; 如果接收数据是 16 位的, CRC 计算按 CRC16 计算。 当 CRCEN 置位时, 硬件清除该寄存器。 注意: 当 BSYFLG 位置 1 时, 读取 RXCRC 寄存器数值有可能错误。

20.7.7 SPI 发送 CRC 寄存器 (SPI_TXCRC)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	TXCRC	R	发送数据的 CRC 数值 (Transmit Data CRC Value) 硬件计算发送数据的 CRC 数据存储在改寄存器; 位数和数据帧的长度一致, 即如果发送数据是 8 位的, CRC 计算按 CRC8 方式; 如果发送数据是 16 位的, CRC 计算按 CRC16 计算。 当 CRCEN 置位时, 硬件清除该寄存器。 注意: 当 BSYFLG 位置 1 时, 读取 RXCRC 寄存器数值有可能错误。

20.7.8 SPI_I2S 配置寄存器 (SPI_I2SCFG)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CHLEN	R/W	配置声道长度（Channel Length Configure） 声道长度是指每个音频声道的数据位数。 0: 16 位宽 1: 32 位宽 声道长度大于数据长度时，才能成功配置声道长度，否则硬件会自动调整声道长度；当 I2SEN=0 时才能配置该位，在 SPI 模式下不使用。
2:1	DATALEN	R/W	配置待传输数据长度（Configure the Length of the sData to Be Transferred） 00: 16 位数据长度 01: 24 位数据长度 10: 32 位数据长度 11: 不允许 当 I2SEN=0 时才能配置该位，在 SPI 模式下不使用。
3	CPOL	R/W	配置空闲状态时钟极性（Idle State Clock Polarity Configure） 0: 低电平 1: 高电平 当 I2SEN=0 时才能配置该位，在 SPI 模式下不使用。
5:4	I2SSSEL	R/W	选择 I2S 标准（I2S Standard Selection） 00: I2S 飞利浦标准 01: 高字节对齐标准（左对齐） 10: 低字节对齐标准（右对齐） 11: PCM 标准 当 I2SEN=0 时才能配置该位，在 SPI 模式下不使用。
6	保留		
7	PFSSSEL	R/W	选择 PCM 帧同步模式（PCM Frame Synchronization Mode Select） 0: 短帧同步 1: 长帧同步 只适用 PCM 标准（I2SSSEL=11）；当 I2SEN=0 时才能配置该位，在 SPI 模式下不使用。
9:8	I2SMOD	R/W	配置 I2 主/从、发送/接收模式（I2S Master/Slave Transmit/Receive Mode Configure） 00: 从设备发送 01: 从设备接收 10: 主设备发送 11: 主设备接受 当 I2SEN=0 时才能配置该位，在 SPI 模式下不使用。
10	I2SEN	R/W	使能 I2S（I2S Enable） 0: 关闭 I2S 1: 使能 I2S 注：在 SPI 模式下不使用。
11	MODESEL	R/W	选择 SPI/I2S 模式（SPI/I2S Mode Select） 0: 选择 SPI 模式 1: 选择 I2S 模式 注：该位只有在关闭了 SPI 或者 I2S 时才能设置。
15:12	保留		

20.7.9 SPI_I2S 预分频寄存器 (SPI_I2SPSC) (在 SPI 模式下不使用)

偏移地址: 0x20

复位值: 0x0002

位/域	名称	R/W	描述
7:0	I2SPSC	R/W	配置 I2S 线性预分频系数 (I2S Linear Prescaler Factor Configure) I2SPSC 不能设置为 0 和 1; 当 I2SEN=0 时才能配置该位, 在 SPI 模式下不使用。
8	ODDPSC	R/W	配置预分频系数为奇数 (Configure the prescaler factor to be odd) 0: 实际分频系数=I2SPSC*2 1: 实际分频系数= (I2SPSC*2) +1 当 I2SEN=0 时才能配置该位, 在 SPI 模式下不使用。
9	MCOEN	R/W	使能主设备时钟输出 (Master Device Clock Output Enable) 0: 关闭 1: 使能 当 I2SEN=0 时才能配置该位, 在 SPI 模式下不使用。
15:10	保留		

21 控制器局域网（CAN）

21.1 术语全称、缩写描述

表格 83 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
先进先出队列	First Input First Output	FIFO
请求	Request	REQ

21.2 简介

CAN 是控制器局域网络 Controller Area Network 的缩写，是 ISO 国际标准化的串行通信协议，支持 CAN 协议 2.0A 和 2.0B。在 CAN 协议中，发送者以广播形式把报文发送给所有接收者，节点在接收报文时，会经过过滤器组根据标识符决定是否需要该报文，这种设计节省了 CPU 的开销。

21.3 主要特性

- (1) 支持 CAN 协议 2.0A 和 2.0B
- (2) 通信波特率最大为 1Mbit/s
- (3) 发送功能
 - 有 3 个发送邮箱
 - 发送报文优先级可配置
 - 可记录发送时间
- (4) 接收功能
 - 有 2 个 3 级深度的接收 FIFO
 - 有 28 个过滤器组
 - 可记录接收时间
- (5) 存储器
 - CAN1 与 CAN2 共用 512-Byte SRAM
 - CAN1 和 CAN2 可同时使用

21.4 功能描述

21.4.1 CAN 物理层特性

CAN 总线上可以有多个通讯节点，每个节点由一个 CAN 的控制器和收发器组成，控制器和收发器之间通过 CAN_TX 和 CAN_RX 连接传输逻辑信号，收发器和总线之间通过 CAN_High 和 CAN_Low 连接传输差分信号。

21.4.2 报文结构

图 97 标准数据帧

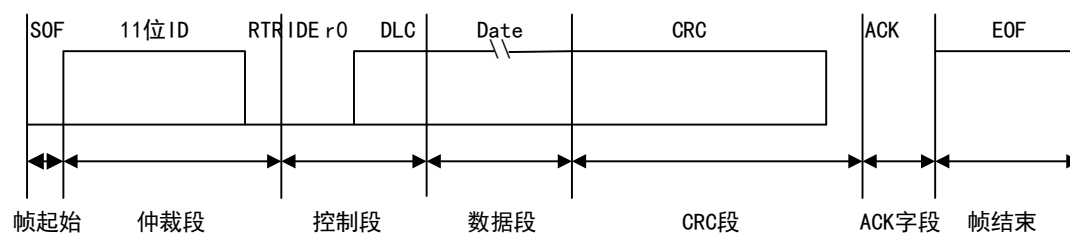
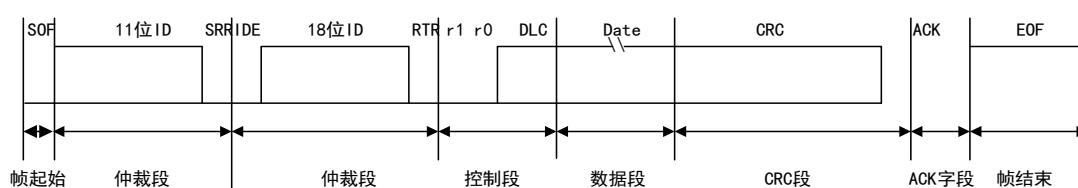


图 98 扩展数据帧



注意:

- (1) 帧起始：用来通知各个节点将有数据传输。
- (2) 仲裁段：有多个报文被发送时，用来决定哪个报文能被传输。此段主要内容是 ID 信息，标准格式下 ID 为 11 位，扩展格式下 ID 为 29 位。
- (3) 控制段：此段最主要的是数据长度码（DLC），用来表示报文中的数据段有多少个字节。数据段最多 8 个字节。
- (4) 数据段：包含节点要发送的数据信息。
- (5) CRC 段：CRC 校验码用来确保报文正确传输。
- (6) ACK 段：此段包含 ACK 槽位和 ACK 界定符位，ACK 槽中发送节点发送隐性位，接收节点将在这一位发送显性位表示应答。
- (7) 帧结束：由发送节点发送的 7 个隐性位表示结束。

21.4.3 工作模式

CAN 有三个主要的工作模式：初始化模式、正常模式和睡眠模式。

21.4.3.1 初始化模式

配置寄存器 CAN_MCTRL 的 INITREQ 位置 1 请求进入初始化模式，INITFLG 位清 0 确认进入初始化模式。

配置寄存器 CAN_MCTRL 的 INITREQ 位清 0 请求退出初始化模式，INITFLG 位清 0 确认退出初始化模式。

初始化模式下，禁止报文接收和发送。

21.4.3.2 正常模式

通过软件配置寄存器 CAN_MCTRL 的 INITREQ 位清 0 请求从初始化模式进入正

常模式，等待硬件对 INITFLG 位清 0 确认进入正常模式。

正常模式下，可以正常接收和发送报文。

21.4.3.3 睡眠模式

配置寄存器 CAN_MCTRL 的 SLEEPREQ 位置 1 请求进入睡眠模式。

睡眠模式下 CAN 的时钟停止工作，软件可以正常访问邮箱寄存器，此时 CAN 处于低功耗状态。

21.4.4 通信模式

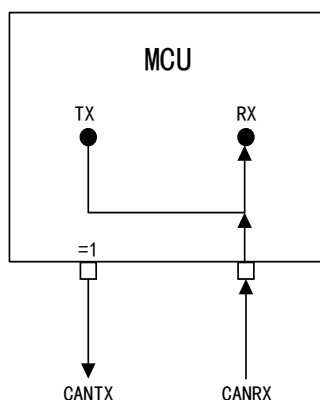
有四种通信模式分别是：静默模式、环回模式、静默环回模式和正常模式。只能在初始化模式下选择不同的通信模式。

21.4.4.1 静默模式

配置寄存器 CAN_BITTIM 的 SILMEN 位置 1，选择静默模式。

该模式下，只能向总线发送隐性位（逻辑 1），不能发送显性位（逻辑 0），可以从总线接收数据。

图 99 CAN 工作在静默模式

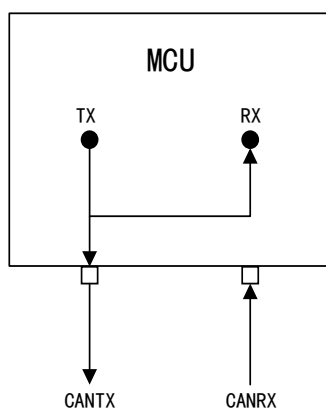


21.4.4.2 环回模式

配置寄存器 CAN_BITTIM 的 LBKMEN 位置 1，选择环回模式。

该模式下，发送的数据直接传到输入端接收，不从总线上接收数据，可以向总线发送所有数据。

图 100 CAN 工作在环回模式

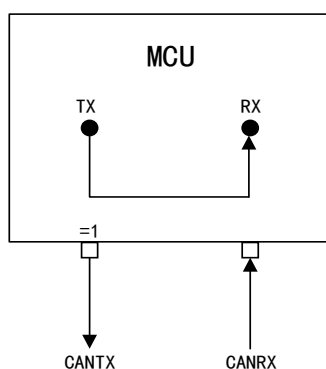


21.4.4.3 环回静默模式

配置寄存器 CAN_BITTIM 的 LBKMEN 和 SILMEN 位同时置 1，选择环回静默模式。

该模式下，发送的数据直接传到输入端接收，不从总线上接收数据，只能向总线发送隐性位（逻辑 1），不能发送显性位（逻辑 0）。

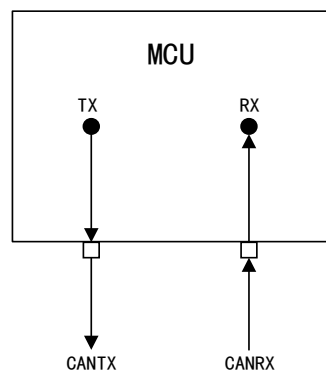
图 101 CAN 工作在静默环回模式



21.4.4.4 正常模式

该模式下，可以向总线发送数据和接收数据。

图 102 CAN 工作在正常模式



21.4.5 数据发送

21.4.5.1 发送邮箱状态转换

发送邮箱状态转换过程：

- (1) 先选择空置邮箱进行设置，通过配置寄存器 CAN_TXMIDx 的 TXMREQ 位置 1 向 CAN 总线控制器提交发送请求，然后邮箱马上进入挂号状态。
- (2) 多个邮箱在挂号状态情况下，进行优先级调度，当邮箱成为最高优先级时，进入预定状态。
- (3) 当发送邮箱中的报文向总线发送时，进入发送状态。
- (4) 报文发送成功后，邮箱重新变成空置状态。

21.4.5.2 发送优先级

当有多个报文同时等待发送时，通过配置寄存器 CAN_MCTRL 的 TXFPCFG 位决定发送顺序：

- 当 TXFPCFG 位置 0 时，优先级由报文标识符决定，标识符最小，优先级最高，标识符相等，则邮箱号小的先被发送
- 当 TXFPCFG 位置 1 时，优先级由发送请求的顺序来决定

21.4.5.3 中止

通过配置寄存器 CAN_TXSTS 的 ABREQFLG 位置 1，发送中止请求。

若邮箱处于挂号或预定状态，立马中止发送请求；若邮箱处于发送状态，两种状况：一种是邮箱发送成功，则邮箱变为空置状态，此时，CAN_TXSTS 寄存器的 TXSUSFLG 位由硬件置 1；另一种是邮箱发送失败，则邮箱变为预定状态，发送请求被中止。

21.4.5.4 禁止自动重传

一般在时间触发通信模式下，需要禁止自动重传。

在禁止自动重传模式下，报文只被发送一次，不管发送的结果如何（成功、出错或仲裁丢失），硬件不会再自动发送报文。

当发送过程结束后，CAN_TXSTS 寄存器的 REQCFGL 位置 1，发送的结果会在 TXSUSFLG、ARBLSTFLG 和 TXERRFLG 位上

21.4.6 数据接收

21.4.6.1 接收 FIFO

CAN 一共有两个接收 FIFO，每个 FIFO 有三个邮箱，寄存器 CAN_RXF 的 FMNUM[1:0]位反映当前存放的报文数目；RFOM 位置 1 来释放接收 FIFO 的输出邮箱；FFULLFLG 为满状态标志位；FOVRFLG 为溢出状态标志位。

21.4.6.2 接收 FIFO 状态转换

一开始 FIFO 处于空状态，接收到报文后变为挂号状态。

当 FIFO 处于挂号状态但 3 个邮箱已满时，接收下一个有效报文变为溢出状态，

溢出状态的报文丢弃分两种情况：

- 若禁用 FIFO 锁定功能，则最后收到的报文被新报文覆盖
- 若启用 FIFO 锁定功能，则新收到的报文被丢弃

21.4.7 过滤机制

过滤器的作用：在接收节点根据报文标识符决定是否需要此报文，过滤后只接收需要的报文。CAN 控制器有 28 个过滤器组。

21.4.7.1 位宽

每个过滤器组都可以配置两种位宽。

图 103 1 个 32 位过滤器

ID	CAN_FiBANK1[31:24]	CAN_FiBANK1[23:16]	CAN_FiBANK1[15:8]	CAN_FiBANK1[7:0]
映像	STDID[10:3]	STDID[2:0]	EXTID[17:13]	EXTID[12:5]
				EXTID[4:0] IDTYP ESEL TXRFR EQ 0

图 104 2 个 16 位过滤器

ID	CAN_FiBANK1[15:8]	CAN_FiBANK1[7:0]	CAN_FiBANK2[15:8]	CAN_FiBANK2[7:0]
映像	STDID[10:3]	STDID [2:0] TXRF REQ IDTYP ESEL EXTID [17:15]	STDID[10:3]	STDID [2:0] TXRF REQ IDTYP ESEL EXTID [17:15]

21.4.7.2 过滤模式

屏蔽位模式

该模式下，只需要把报文标识符的某几位作为列表形成掩码，报文 ID 需要与掩码相同才能被接收。掩码 1 为“必须匹配”，掩码 0 为“不用关心”。

表格 84 屏蔽位模式举例

ID	1	0	1	1	0	0	1	0	
掩码	1	0	1	1	1	0	0	1	
筛选的 ID	1	X	1	1	0	X	X	0	

标识符列表模式

该模式下，报文 ID 的每一位都需要与过滤器标识符相同才能被接收。

表格 85 标识符列表模式举例

ID	1	1	1	0	1	0	0	1	1
ID	1	1	1	0	1	0	0	1	1
筛选的 ID	1	1	1	0	1	0	0	1	1

21.4.7.3 过滤器优先级

优先级规则如下：

- 位宽 32 位过滤器优先级高于位宽 16 位的
- 位宽相同情况下，标识符列表模式优先级高于屏蔽位模式
- 位宽和模式都相同情况下，过滤序号小的优先级高

21.4.8 位时序及波特率

21.4.8.1 位时序

APM32 的 CAN 外设位时序中包含三段：同步段（SYNC_SEG）、时间段 1（BS1）、时间段 2（BS2），采样点位于 BS1 及 BS2 段的交界处。

- 同步段（SYNC_SEG）：此段占用一个时间单元
- 时间段 1（BS1）：此段占用 1 到 16 个时间单元，它包含 CAN 标准里的 PROP_SEG 和 PHASE_SEG1
- 时间段 2（BS2）：此段占用 1 到 8 个时间单元，它代表 CAN 标准里的 PHASE_SEG2

21.4.8.2 波特率的计算

BS1 段时间： $T_{s1} = T_q * (TIMSEG1[3:0] + 1)$

BS2 段时间： $T_{s2} = T_q * (TIMSEG2[2:0] + 1)$

一个数据位的时间： $T_{1bit} = 1T_q + T_{s1} + T_{s2}$

波特率 = $1 / T_{1bit}$

$T_q = (BRPSC + 1) * T_{PCLK}$

21.4.9 出错管理

通过配置寄存器 CAN_ERRSTS 的 TXERRCNT 位发送错误计数器和寄存器 CAN_ERRSTS 的 RXERRCNT 位接收错误计数器来反映 CAN 总线的错误管理。

通过配置寄存器 CAN_INTEN 的 ERRIEN 位来控制错误状态下产生中断。

21.4.9.1 离线恢复

当 CAN 错误状态寄存器的 TXERRCNT 大于 255 时，CAN 总线控制器就进入离线状态，此时寄存器 CAN_ERRSTS 的 BOFLG 位置 1，该状态下 CAN 总线控制器不能接收和发送报文。

通过配置寄存器 CAN_MCTRL 的 ALBOFFM 位来决定离线恢复方式：

- 若 ALBOFFM 位置 1，一旦硬件检测到 128 次 11 位连续的隐性位，则自动退出离线状态；
- 若 ALBOFFM 位置 0，软件先请求进入初始化模式，然后再退出初始化模式，随后退出离线状态。

21.4.10 中断

产生发送中断的事件：

- 硬件将寄存器 CAN_TXSTS 的 REQCFLG0 位置 1，发送邮箱 0 变为空置状态
- 硬件将寄存器 CAN_TXSTS 的 REQCFLG1 位置 1，发送邮箱 1 变为空置状态
- 硬件将寄存器 CAN_TXSTS 的 REQCFLG2 位置 1，发送邮箱 2 变为空置状态

产生 FIFO0 中断的事件：

- 硬件将配置寄存器 CAN_RXF0 的 FMNUM0[1:0]位为非 0 时，FIFO0 接收到一个新的报文
- 硬件将寄存器 CAN_RXF0 的 FFULLFLG0 位置 1，FIFO0 满
- 硬件将寄存器 CAN_RXF0 的 FOVRFLG0 位置 1，FIFO0 溢出

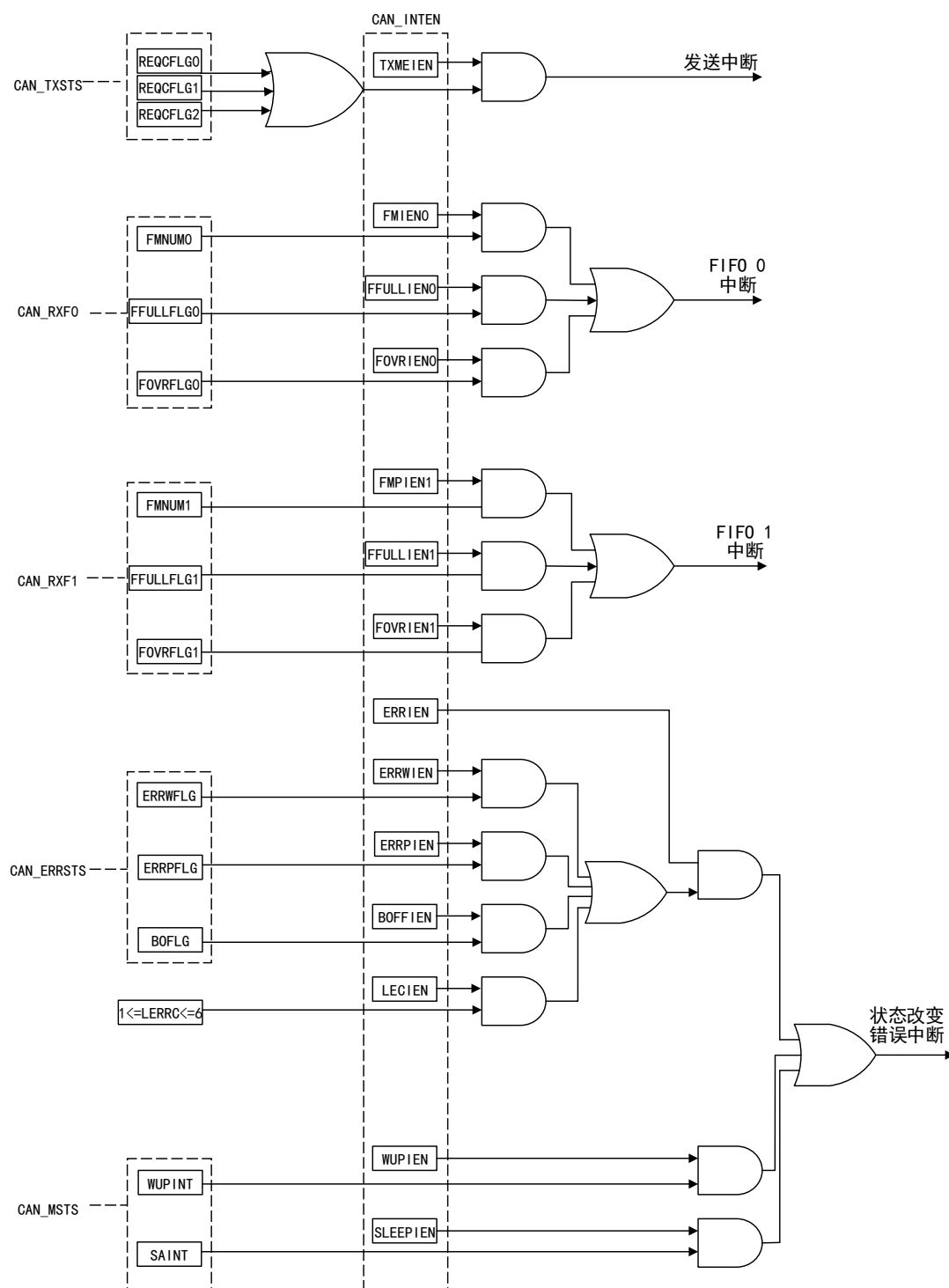
产生 FIFO1 中断的事件：

- 硬件将配置寄存器 CAN_RXF1 的 FMNUM1[1:0]位为非 0 时，FIFO1 接收到一个新的报文
- 硬件将寄存器 CAN_RXF1 的 FFULLFLG1 位置 1，FIFO1 满
- 硬件将寄存器 CAN_RXF1 的 FOVRFLG1 位置 1，FIFO1 溢出

产生状态改变和错误中断的事件：

- 硬件将寄存器 CAN_INTEN 的 SLEEPEN 位置 1，进入睡眠模式
- 硬件将寄存器 CAN_INTEN 的 WUPIEN 位置 1，唤醒中断使能
- 硬件将寄存器 CAN_ERRSTS 的 ERRWFLG 位置 1，表示出错次数已达到阈值
- 硬件将寄存器 CAN_ERRSTS 的 ERRPFLG 位置 1，表示出错次数达到被动错误的阈值
- 硬件将配置寄存器 CAN_ERRSTS 的 LERRC[2:0]位，表明上次出错的情况

图 105 事件标志和中断产生



21.5 寄存器地址映射

CAN1 基地址: 0x4000_6400

CAN2 基地址: 0x4000_6800

注: CAN1 和 CAN2 除基地址外寄存器及偏移地址完全相同, 偏移地址 0x200~0x31C 仅对 CAN1 有效。

表格 86 CAN 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
CAN_MCTRL	CAN 主控制寄存器	0x00
CAN_MSTS	CAN 主状态寄存器	0x04
CAN_TXSTS	CAN 发送状态寄存器	0x08
CAN_RXF0	CAN 接收 FIFO 0 寄存器	0x0C
CAN_RXF1	CAN 接收 FIFO 1 寄存器	0x10
CAN_INTEN	CAN 中断使能寄存器	0x14
CAN_ERRSTS	CAN 错误状态寄存器	0x18
CAN_BITTIM	CAN 位时序寄存器	0x1C
CAN_TXMIDx	发送邮箱标识符寄存器	0x180, 0x190, 0x1A0
CAN_TXDLENx	发送邮箱数据长度寄存器	0x184, 0x194, 0x1A4
CAN_TXMDLx	发送邮箱低字节数据寄存器	0x188, 0x198, 0x1A8
CAN_TXMDHx	发送邮箱高字节数据寄存器	0x18C, 0x19C, 0x1AC
CAN_RXMIDx	接收 FIFO 邮箱标识符寄存器	0x1B0, 0x1C0
CAN_RXDLENx	接收 FIFO 邮箱数据长度寄存器	0x1B4, 0x1C4
CAN_RXMDLx	接收 FIFO 邮箱低字节数据寄存器	0x1B8, 0x1C8
CAN_RXMDHx	接收 FIFO 邮箱高字节数据寄存器	0x1BC, 0x1CC
CAN_FCTRL	CAN 过滤器主控寄存器	0x200
CAN_FMCFG	CAN 过滤器模式寄存器	0x204
CAN_FSCFG	CAN 过滤器位宽寄存器	0x20C
CAN_FFASS	CAN 过滤器 FIFO 关联寄存器	0x214
CAN_FACT	CAN 过滤器激活寄存器	0x21C
CAN_FiBANKx	CAN 过滤器组 i 的寄存器 x	0x240..0x31C

21.6 寄存器功能描述

21.6.1 CAN 控制和状态寄存器

21.6.1.1 CAN 主控制寄存器 (CAN_MCTRL)

偏移地址: 0x00

复位值: 0x0001 0002

位/域	名称	R/W	描述
0	INITREQ	R/W	请求进入初始化模式 (Request to Enter Initialization Mode) 0: 从初始化模式进入正常工作模式 1: 从正常工作模式进入初始化模式
1	SLEEPREQ	R/W	请求进入睡眠模式 (Request to Enter Sleep Mode)

位/域	名称	R/W	描述
			0: 退出睡眠模式 1: 请求进入睡眠模式 若 AWUPCFG 位置 1, 当 RX 信号检测到 CAN 报文时, 该位由硬件清零; 复位后该位置 1, 复位后处于睡眠模式。
2	TXFPCFG	R/W	配置发送 FIFO 优先级 (Transmit FIFO Priority Configure) 该位用来决定在多个报文同时等待发送时, 由哪些参数决定发送优先级。 0: 由报文的标识符来决定 1: 由发送请求的顺序来决定
3	RXFLOCK	R/W	配置接收 FIFO 锁定模式 (Receive FIFO Locked Mode Configure) 该位用来决定接收溢出时 FIFO 是否被锁定, 且当接收 FIFO 的报文未被读出时, 下一个收到的报文如何处理。 0: 未被锁定, 当接收 FIFO 的报文未被读出, 下一个收到的报文会覆盖原有的报文 1: 被锁定, 当接收 FIFO 的报文未被读出, 下一个收到的报文会被丢弃
4	ARTXMD	R/W	禁止自动重传报文 (Automatic Retransmission Message Disable) 0: 使能自动重传, 报文将一直自动重传直到发送成功 1: 禁止自动重传, 报文只被发送一次
5	AWUPCFG	R/W	配置自动唤醒模式 (Automatic Wakeup Mode Configure) 0: 软件唤醒睡眠模式, 通过清除 CAN_MCTRL 寄存器的 SLEEPREQ 位唤醒 1: 硬件唤醒睡眠模式, 通过检测 CAN 报文唤醒
6	ALBOFFM	R/W	自动退出离线状态条件管理 (Automatic Leaving Bus-Off Status Condition Management) 0: 软件对 CAN_MCTRL 寄存器的 INITREQ 位进行置 1 随后清 0 后, 当硬件检测到 128 次 11 位连续的隐性位, 则退出离线状态 1: 当硬件检测到 128 次 11 位连续的隐性位, 则自动退出离线状态
14:7	保留		
15	SWRST	R/S	软件复位 CAN (Software Reset CAN) 0: 正常工作 1: CAN 被强行复位, 复位后 CAN 进入睡眠模式, 硬件自动对该位清 0
16	DBGFRZE	R/W	冻结调试 (Debug Freeze) 0: 无效 1: 调试时, CAN 的接收/发送无法工作, 但仍可以正常读写和控制接收 FIFO
31:17	保留		

21.6.1.2 CAN 主状态寄存器 CAN_MSTS)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0C02

位/域	名称	R/W	描述
0	INITFLG	R	正处于初始化模式标志 (Being Initialization Mode Flag) 该位由硬件置 1 和清 0。 0: 退出初始化模式 1: 处于初始化模式, 该位是对 CAN_MCTRL 寄存器初始化请求位的确认。

位/域	名称	R/W	描述
1	SLEEPFLG	R	正处于睡眠模式标志 (Being Sleep Mode Flag) 该位由硬件置 1 和清 0 0: 退出睡眠模式 1: 处于睡眠模式, 该位是对 CAN_MCTRL 寄存器睡眠模式请求位的确认。
2	ERRIFLG	RC_W1	发生错误中断标志 (Error Interrupt Occur Flag) 该位由硬件置 1, 软件写 1 清 0。 0: 未发生 1: 发生
3	WUIFLG	RC_W1	发生唤醒中断标志 (Wakeup Interrupt Occur Flag) 当进入睡眠模式且检测到 SOF 唤醒时, 该位由硬件置 1; 软件写 1 清 0。 0: 未从睡眠模式唤醒 1: 从睡眠模式唤醒
4	SLEEIFLG	RC_W1	已进入睡眠模式中断标志 (Being Sleep Mode Interrupt Flag) 当进入睡眠模式时, 该位由硬件置 1, 触发相应的中断; 退出睡眠模式是由硬件清 0, 软件写 1 清 0。 0: 未进入睡眠模式 1: 进入睡眠模式
7:5	保留		
8	TXMFLG	R	正处于发送模式标志 (Being Transmit Mode Flag) 0: CAN 不处于发送模式 1: CAN 处于发送模式
9	RXMFLG	R	正处于接收模式标志 (Being Receive Mode Flag) 0: CAN 不处于接收模式 1: CAN 处于接收模式
10	LSAMVALUE	R	CAN 接收引脚上次采样值 (CAN Rx Pin Last Sample Value)
11	RXSIGL	R	CAN 接收引脚信号电平 (CAN Rx Pin Signal Level)
31:12	保留		

21.6.1.3 CAN 发送状态寄存器 (CAN_TXSTS)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x1C00 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	REQCFLG0	RC_W1	邮箱 0 请求完成标志 (Mailbox 0 Request Completed Flag) 当邮箱 0 的上次请求发送或中止完成时, 该位由硬件置 1; 当收到发送请求时, 由硬件清 0; 软件写 1 清 0。 0: 正在发送 1: 完成发送
1	TXSUSFLG0	RC_W1	邮箱 0 发送成功标志 (Mailbox 0 Transmission Success Flag) 当邮箱 0 发送尝试成功后, 由硬件置 1; 软件写 1 清 0。 0: 上次发送尝试失败 1: 上次发送尝试成功

位/域	名称	R/W	描述
2	ARBLSTFLG0	RC_W1	邮箱 0 仲裁丢失标志 (Mailbox 0 Arbitration Lost Flag) 当邮箱 0 仲裁丢失时由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：无意义 1：丢失
3	TXERRFLG0	RC_W1	邮箱 0 发送失败标志 (Mailbox 0 Transmission Error Flag) 当邮箱 0 发送失败时，由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：无意义 1：发送失败
6:4	保留		
7	ABREQFLG0	R/S	邮箱 0 放弃请求标志 (Mailbox 0 Abort Request Flag) 若邮箱 0 中没有等待发送的报文，则该位无效。 0：邮箱 0 的发送报文被清除，由硬件清 0 1：置 1 中止邮箱 0 的发送请求
8	REQCFLG1	RC_W1	邮箱 1 请求完成标志 (Mailbox 1 Request Completed Flag) 当邮箱 1 的上次请求发送或中止完成时，该位由硬件置 1；当收到发送请求时，由硬件清 0；软件写 1 清 0。 0：正在发送 1：完成发送
9	TXSUSFLG1	RC_W1	邮箱 1 发送成功标志 (Mailbox 1 Transmission Success Flag) 当邮箱 1 发送尝试成功后，由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：上次发送尝试失败 1：上次发送尝试成功
10	ARBLSTFLG1	RC_W1	邮箱 1 仲裁丢失标志 (Mailbox 1 Arbitration Lost Flag) 当邮箱 1 仲裁丢失时由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：无意义 1：丢失
11	TXERRFLG1	RC_W1	邮箱 1 发送失败标志 (Mailbox 1 Transmission Error Flag) 当邮箱 1 发送失败时，由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：无意义 1：发送失败
14:12	保留		
15	ABREQFLG1	R/S	邮箱 1 放弃请求标志 (Mailbox 1 Abort Request Flag) 若邮箱 1 中没有等待发送的报文，则该位无效。 0：邮箱 1 的发送报文被清除，由硬件清 0 1：置 1 中止邮箱 1 的发送请求
16	REQCFLG2	RC_W1	邮箱 2 请求完成标志 (Mailbox 2 Request Completed Flag) 当邮箱 2 的上次请求发送或中止完成时，该位由硬件置 1；当收到发送请求时，由硬件清 0；软件写 1 清 0。 0：正在发送 1：完成发送
17	TXSUSFLG2	RC_W1	邮箱 2 发送成功标志 (Mailbox 2 Transmission Success Flag) 当邮箱 2 发送尝试成功后，由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：上次发送尝试失败 1：上次发送尝试成功

位/域	名称	R/W	描述
18	ARBLSTFLG2	RC_W1	邮箱 2 仲裁丢失标志 (Mailbox 2 Arbitration Lost Flag) 当邮箱 2 仲裁丢失时由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：无意义 1：丢失
19	TXERRFLG2	RC_W1	邮箱 2 发送失败标志 (Mailbox 2 Transmission Error Flag) 当邮箱 2 发送失败时，由硬件置 1；软件写 1 清 0。 0：无意义 1：发送失败
22:20	保留		
23	ABREQFLG2	R/S	邮箱 2 放弃请求标志 (Mailbox 2 Abort Request Flag) 若邮箱 2 中没有等待发送的报文，则该位无效。 0：邮箱 2 的发送报文被清除，由硬件清 0 1：置 1 中止邮箱 2 的发送请求
25:24	EMNUM[1:0]	R	空邮箱编号 (Empty Mailbox Number) 该位适用于存在空邮箱的情况。当所有的发送邮箱全空时，表示优先级最低的发送邮箱编号；当邮箱非空但不是全空时，表示下一个要发送的邮箱编号。
26	TXMEFLG0	R	发送邮箱 0 为空标志 (Transmit Mailbox 0 Empty Flag) 发送邮箱 0 为空时，该位由硬件置 1。 0：邮箱 0 中有待发送的报文 1：邮箱 0 中没有待发送的报文
27	TXMEFLG1	R	发送邮箱 1 空标志 (Transmit Mailbox 1 Empty Flag) 发送邮箱 1 为空时，该位由硬件置 1。 0：邮箱 1 中有待发送的报文 1：邮箱 1 中没有待发送的报文
28	TXMEFLG2	R	发送邮箱 2 空标志 (Transmit Mailbox 2 Empty Flag) 发送邮箱 2 为空时，该位由硬件置 1。 0：邮箱 2 中有待发送的报文 1：邮箱 2 中没有待发送的报文
29	LOWESTP0	R	邮箱 0 的发送优先级最低标志 (The Lowest Transmission Priority Flag For Mailbox 0) 0：无意义 1：邮箱 0 的优先级在等待发送报文的邮箱中最低 注：若只有 1 个邮箱在等待，则 LOWESTP[2:0]被清 0。
30	LOWESTP1	R	邮箱 1 的发送优先级最低标志 (The Lowest Transmission Priority Flag For Mailbox 1) 0：无意义 1：邮箱 1 的优先级在等待发送报文的邮箱中最低
31	LOWESTP2	R	邮箱 2 的发送优先级最低标志 (The Lowest Transmission Priority Flag For Mailbox 2) 0：无意义 1：邮箱 2 的优先级在等待发送报文的邮箱中最低

21.6.1.4 CAN 接收 FIFO 0 寄存器 (CAN_RXF0)

偏移地址：0x0C

复位值：0x00

位/域	名称	R/W	描述
1:0	FMNUM0[1:0]	R	接收 FIFO0 中的报文数目 (The number of Message in receive FIFO0) 这些位用来反映当前接收 FIFO0 中存放的报文数目。每新接收到 1 个报文, FMNUM0 位加 1; 每释放输出邮箱的报文, FMNUM0 位减 1。
2	保留		
3	FFULLFLG0	RC_W1	接收 FIFO 0 满标志 (Receive FIFO0 Full Flag) 当 FIFO0 中有 3 个报文时, 表明 FIFO0 已满; 该位由硬件置 1, 软件写 1 清 0。 0: 未满 1: 已满
4	FOVRFLG0	RC_W1	接收 FIFO0 溢出标志 (Receive FIFO 0 Overrun Flag) 当 FIFO0 中有 3 个报文时, 此时又收到新报文, 表明 FIFO0 溢出; 该位由硬件置 1, 软件写 1 清 0。 0: 未产生溢出 1: 产生溢出
5	RFOM0	R/S	释放接收 FIFO0 输出邮箱以接收报文 (Release Receive FIFO0 Output Mailbox to Receive Message) 该位由硬件置 1, 软件清 0。若 FIFO 中无报文, 则无效。当 FIFO 中有 2 个以上的报文时, 想要访问第 2 个报文必须先释放输出邮箱。 0: 无意义 1: 释放接收 FIFO0 的输出邮箱
31:6	保留		

21.6.1.5 CAN 接收 FIFO 1 寄存器 (CAN_RXF1)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x00

位/域	名称	R/W	描述
1:0	FMNUM1[1:0]	R	接收 FIFO1 中的报文数目 (The number of Message in receive FIFO1) 这些位用来反映当前接收 FIFO1 中存放的报文数目。每新接收到 1 个报文, FMNUM1 位加 1; 每释放输出邮箱的报文, FMNUM1 位减 1。
2	保留		
3	FFULLFLG1	RC_W1	接收 FIFO1 满标志 (Receive FIFO0 Full Flag) 当 FIFO1 中有 3 个报文时, 表明 FIFO1 已满; 该位由硬件置 1, 软件写 1 清 0。 0: 未满 1: 已满
4	FOVRFLG1	RC_W1	接收 FIFO1 溢出标志 (Receive FIFO1 Overrun Flag) 当 FIFO1 中有 3 个报文时, 此时又收到新报文, 表明 FIFO1 溢出; 该位由硬件置 1, 软件写 1 清 0。 0: 未产生溢出 1: 产生溢出
5	RFOM1	R/S	释放接收 FIFO1 输出邮箱以接收报文 (Release Receive FIFO1 Output Mailbox to Receive Message)

位/域	名称	R/W	描述
			该位由硬件置 1，软件清 0。若 FIFO 中无报文，则无效。当 FIFO 中有 2 个以上的报文时，想要访问第 2 个报文必须先释放输出邮箱。 0：无意义 1：释放接收 FIFO1 的输出邮箱
31:6	保留		

21.6.1.6 CAN 中断使能寄存器 (CAN_INTEN)

偏移地址：0x14

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TXMEIEN	R/W	使能发送邮箱为空中断 (Transmit Mailbox Empty Interrupt Enable) 当 REQCFGx 位置 1 时，表明已完成发送，发送邮箱为空，若该位置 1 则产生中断。 0：不产生中断 1：产生中断
1	FMIEEN0	R/W	使能 FIFO0 中报文数量为非 0 时产生中断 (Interrupt Enable When The Number Of FIFO0 Message Is Not 0) 当 FIFO0 的 FMNUM0[1:0]位为非 0 时，表明 FIFO0 的报文数量非 0，若该位置 1 则产生中断。 0：不产生中断 1：产生中断
2	FFULLIEN0	R/W	使能 FIFO0 满中断 (FIFO0 Full Interrupt Enable) 当 FIFO0 的 FFULLFLG0 位置 1 时，表明 FIFO0 的报文已满，若该位置 1 则产生中断。 0：不产生中断 1：产生中断
3	FOVRIEN0	R/W	使能 FIFO0 过载中断 (FIFO0 Overrun Interrupt Enable) 当 FIFO0 的 FOVRFLG0 位置 1 时，表明已 FIFO0 已过载，若该位置 1 则产生中断。 0：不产生中断 1：产生中断
4	FMPIEN1	R/W	使能 FIFO1 中报文数量为非 0 时产生中断 (Interrupt Enable When The Number Of FIFO1 Message Is Not 0) 当 FIFO1 的 FMNUM1[1:0]位为非 0 时，表明 FIFO1 的报文数量非 0，若该位置 1 则产生中断。 0：不产生中断 1：产生中断
5	FFULLIEN1	R/W	使能 FIFO1 满中断 (FIFO1 Full Interrupt Enable) 当 FIFO1 的 FFULLFLG1 位置 1 时，表明 FIFO1 的报文已满，若该位置 1 则产生中断。 0：不产生中断 1：产生中断

位/域	名称	R/W	描述
6	FOVRIEN1	R/W	使能 FIFO 1 过载中断 (FIFO1 Overrun Interrupt Enable) 当 FIFO1 的 FOVRFLG1 位置 1 时, 表明已 FIFO1 已过载, 若该位置 1 则产生中断。 0: 不产生中断 1: 产生中断
7	保留		
8	ERRWIEN	R/W	使能错误警告中断 (Error Warning Interrupt Enable) 当 ERRWFLG 位置 1 时, 出现错误警告; 若该位置 1, 则设置 ERRIFLG, 产生警告错误中断。 0: 不设置 ERRIFLG 位 1: ERRIFLG 位置 1
9	ERRPIEN	R/W	使能被动错误中断 (Error Passive Interrupt Enable) 当 ERRPFLG 位置 1 时, 出现被动错误; 若该位置 1, 则设置 ERRIFLG, 产生被动错误中断。 0: 不设置 ERRIFLG 位 1: ERRIFLG 位置 1
10	BOFFIEN	R/W	使能离线中断 (Bus-Off Interrupt Enable) 当 BOFFFLG 位置 1 时, 出现离线; 若该位置 1, 则设置 ERRIFLG, 产生离线中断。 0: 不设置 ERRIFLG 位 1: ERRIFLG 位置 1
11	LECIEN	R/W	使能上次错误号中断 (Last Error Code Interrupt Enable) 当将测到错误、硬件设置 LERRC[2:0], 记录上次错误代码, 如果该位置 1, 则设置 ERRIFLG, 产生上次错误中断。 0: 不设置 ERRIFLG 位 1: ERRIFLG 位置 1
14:12	保留		
15	ERRIEN	R/W	使能错误中断 (Error Interrupt Enable) 当对应的错误状态寄存器置 1 时, 若该位置 1, 则产生错误中断。 0: 不产生中断 1: 产生中断
16	WUPIEN	R/W	使能唤醒中断 (Wakeup Interrupt Enable) 当 WUPINT 位置 1 时, 若该位置 1, 则产生唤醒中断。 0: 不产生中断 1: 产生中断
17	SLEEPIEN	R/W	使能睡眠中断 (Sleep Interrupt Enable) 当 SLEEPFLG 位置 1 时, 若该位置 1, 则产生睡眠中断。 0: 不产生中断 1: 产生中断
31:18	保留		

21.6.1.7 CAN 错误状态寄存器 (CAN_ERRSTS)

偏移地址: 0x18

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	ERRWFLG	R	出现错误警告标志 (Error Warning Occur Flag) 当接收错误计数器或发送错误计数器的值 ≥ 96 时, 该位由硬件置 1。 0: 未出现错误警告 1: 出现错误警告
1	ERRPFLG	R	出现被动错误标志 (Error Passive Occur Flag) 当接收错误计数器或发送错误计数器的值 >127 时, 该位由硬件置 1。 0: 未出现被动错误 1: 出现被动错误
2	BOFLG	R	进入离线标志 (Enter Bus-Off Flag) 当发送错误计数器 TXERRCNT 的值 >255 时, CAN 进入离线状态, 该位由硬件置 1。 0: CAN 未进入离线状态 1: CAN 进入离线状态
3	保留		
6:4	LERRC	R/W	记录上次错误代码 (Record Last Error Code) 当检测到 CAN 总线上的错误时, 依据错误类别由硬件设置; 当正确发送或接收报文时, 由硬件清 0。 000: 没有错误 001: 位填充错 010: 格式 (Form) 错 011: 确认 (ACK) 错 100: 隐性位错 101: 显性位错 110: CRC 错 111: 由软件设置
15:7	保留		
23:16	TXERRCNT	R	9 位发送错误计数器的低 8 位 (Least Significant Byte Of The 9-Bit Transmit Error Counter) 此计数器依据 CAN 协议的故障界定机制的发送部分实现。
31:24	RXERRCNT	R	接收错误计数器 (Receive Error Counter) 接收错误计数器是依据 CAN 协议的故障界定机制的接收部分实现, 当出现接收错误时, 根据出错的条件, 计数器加 1 或加 8, 接收成功后减 1, 当计数器的值 >127 , 设置计数器值为 120。

21.6.1.8 CAN 位时序寄存器 (CAN_BITTIM)

偏移地址: 0x1C

复位值: 0x0123 0000

位/域	名称	R/W	描述
9:0	BRPSC	R/W	配置波特率预分频器系数 (Baud Rate Prescaler Factor Setup) 时间单元 $t_q = (BRPSC+1) \times t_{CLK}$
15:10	保留		
19:16	TIMSEG1	R/W	设置时间段 1 (Time Segment1 Setup) 时间段 1 占用的时间 $t_{BS1} = t_{CAN} \times (TIMSEG1+1)$ 。
22:20	TIMSEG2	R/W	设置时间段 2 (Time Segment2 Setup)

			时间段 2 占用的时间 $t_{BS2} = t_{CAN} \times (TIMSEG2+1)$ 。
23	保留		
25:24	RSYNJW	R/W	重新同步跳跃宽度 (Resynchronization Jump Width) CAN 硬件在每位中可以延长或缩短多少的时间 $t_{RJW}=t_{CAN} \times (RSYNJW+1)$ 。
29:26	保留		
30	LBKMEN	R/W	使能环回模式 (Loop Back Mode Enable) 0: 禁止 1: 使能
31	SILMEN	R/W	使能静默模式 (Silent Mode Enable) 0: 正常状态 1: 静默模式

注：当 CAN 处于初始化模式时，该寄存器只能由软件访问

21.6.2 CAN 邮箱寄存器

本节描述发送和接收邮箱寄存器。

除了下述例外，发送和接收邮箱几乎一样：

- CAN_RXDLENx 寄存器的 FMIDX 域；
- 接收邮箱是只读的；
- 发送邮箱只有在它为空闲时才是可写的，CAN_TXSTS 寄存器的相应 TXMEFLG 位为 1，表示发送邮箱为空闲。

共有 3 个发送邮箱和 2 个接收邮箱。每个接收邮箱为 3 级深度的 FIFO，并且只能访问 FIFO 中最先收到的报文。

21.6.2.1 发送邮箱标识符寄存器 (CAN_TXMIDx) (x=0..2)

偏移地址：0x180, 0x190, 0x1A0

复位值：0xFFFF XXXX, X=未定义位 (除了第 0 位，复位时 TXMREQ=0)

位/域	名称	R/W	描述
0	TXMREQ	R/W	请求发送邮箱数据 (Transmit Mailbox Data Request) 0: 邮箱中的数据发送完成时，邮箱为空闲，该位由硬件清 0 1: 软件写 1，使能请求发送邮箱数据
1	TXRFREQ	R/W	请求发送远程帧 (Transmit Remote Frame Request) 0: 数据帧 1: 远程帧
2	IDTYPESEL	R/W	选择标识符类型 (Identifier Type Select) 0: 标准标识符 1: 扩展标识符
20:3	EXTID[17:0]	R/W	设置扩展标识符 (Extended Identifier Setup) 扩展身份标识的低字节。
31:21	STDID[10:0]/EXTID[28:18]	R/W	标准标识符或扩展标识符 (Standard Identifier Or Extended Identifier) 根据 IDTYPESEL 位的内容，这些位是标准标识符 STDID[10:0]，还是扩展标识符的高字节 EXTID[28:18]。

注：1 当其所属的邮箱处在等待发送的状态时，该寄存器是写保护的

2 该寄存器实现了发送请求控制功能 (第 0 位) — 复位值为 0

21.6.2.2 发送邮箱数据长度寄存器 (CAN_TXDLENx) (x=0..2)

当邮箱不在空置状态时，该寄存器的所有位为写保护。

偏移地址：0x184, 0x194, 0x1A4

复位值：0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
3:0	DLCODE	R/W	设置发送数据长度码 (Transmit Data Length Code Setup)
31:4	保留		

21.6.2.3 发送邮箱低字节数据寄存器 (CAN_TXMDLx) (x=0..2)

当邮箱不在空置状态时，该寄存器的所有位为写保护，报文包含 0 到 7 个字节数据，且从字节 0 开始。

偏移地址：0x188, 0x198, 0x1A8

复位值：0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
7:0	DATABYTE0	R/W	报文数据字节 0 (Data Byte 0 of the Message)
15:8	DATABYTE1	R/W	报文数据字节 1 (Data Byte 1 of the Message)
23:16	DATABYTE2	R/W	报文数据字节 2 (Data Byte 2 of the Message)
31:24	DATABYTE3	R/W	报文数据字节 3 (Data Byte 3 of the Message)

21.6.2.4 发送邮箱高字节数据寄存器 (CAN_TXMDHx) (x=0..2)

当邮箱不在空置状态时，该寄存器的所有位为写保护。

偏移地址：0x18C, 0x19C, 0x1AC

复位值：0xFFFF XXXX, X=未定义位

位/域	名称	R/W	描述
7:0	DATABYTE4	R/W	报文数据字节 4 (Data Byte 4 of the Message)。
15:8	DATABYTE5	R/W	报文数据字节 5 (Data Byte 5 of the Message)
23:16	DATABYTE6	R/W	报文数据字节 6 (Data Byte 6 of the Message)
31:24	DATABYTE7	R/W	报文数据字节 7 (Data Byte 7 of the Message)

21.6.2.5 接收 FIFO 邮箱标识符寄存器 (CAN_RXMIDx) (x=0..1)

偏移地址：0x1B0, 0x1C0

复位值：0xFFFF XXXX, X=未定义位

位/域	名称	R/W	描述
0	保留		
1	RFTXREQ	R	发送请求远程帧 (Remote Frame Transmission Request) 0: 数据帧 1: 远程帧
2	IDTYPESEL	R	选择标识符类型 (Identifier Type Select) 0: 标准标识符 1: 扩展标识符

位/域	名称	R/W	描述
20:3	EXTID[17:0]	R	设置扩展标识符 (Extended Identifier Setup) 扩展标识符的低字节。
31:21	STDID[10:0]/EXTID[28:18]	R	标准标识符或扩展标识符 (Standard Identifier Or Extended Identifier) 根据 IDTYPESEL 位的内容, 这些位是标准标识符 STDID[10:0], 还是扩展标识符的高字节 EXTID[28:18]。

注: 所有接收邮箱寄存器都是只读的。

21.6.2.6 接收 FIFO 邮箱数据长度寄存器 (CAN_RXDLENx) (x=0..1)

偏移地址: 0x1B4, 0x1C4

复位值: 0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
3:0	DLCODE	R	设置接收数据长度码 (Receive Data Length Code Setup) 该位表示帧内的数据长度; 对于远程帧, DLCODE 恒为 0。
7:4			保留
15:8	FMIDX	R	设置过滤器匹配序号 (Filter Match Index Setup)
31:16			保留

注: 所有接收邮箱寄存器都是只读的。

21.6.2.7 接收 FIFO 邮箱低字节数据寄存器 (CAN_RXMDLx) (x=0..1)

偏移地址: 0x1B8, 0x1C8, 报文包含 0 到 8 个字节数据, 且从字节 0 开始。

复位值: 0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
7:0	DATABYTE0	R	报文数据字节 0 (Data Byte 0 of the Message)
15:8	DATABYTE1	R	报文数据字节 1 (Data Byte 1 of the Message)
23:16	DATABYTE2	R	报文数据字节 2 (Data Byte 2 of the Message)
31:24	DATABYTE3	R	报文数据字节 3 (Data Byte 3 of the Message)

注: 所有接收邮箱寄存器都是只读的。

21.6.2.8 接收 FIFO 邮箱高字节数据寄存器 (CAN_RXMDHx) (x=0..1)

偏移地址: 0x1BC, 0x1CC

复位值: 0xFFFF XXXX, X=未定义位

位/域	名称	R/W	描述
7:0	DATABYTE4	R	报文数据字节 4 (Data Byte 4 of the Message)
15:8	DATABYTE5	R	报文数据字节 5 (Data Byte 5 of the Message)
23:16	DATABYTE6	R	报文数据字节 6 (Data Byte 6 of the Message)
31:24	DATABYTE7	R	报文数据字节 7 (Data Byte 7 of the Message)

注: 所有接收邮箱寄存器都是只读的。

21.6.3 CAN 过滤器寄存器

21.6.3.1 CAN 过滤器控制寄存器 (CAN_FCTRL)

偏移地址: 0x200

复位值: 0x2A1C 0E01

位/域	名称	R/W	描述
0	FINITEN	R/W	使能过滤器初始化模式 (Filter Init Mode Enable) 0: 正常模式 1: 初始化模式
7:1	保留		
13:8	CAN2SB	R/W	CAN2 起始存储区 (CAN2 Start Bank) 该位用来定义 CAN2 的起始存储区, 范围: 0-27 注: (1) 当 CAN2SB=28d 时, CAN1 的所有过滤器都可以使用; 当 CAN2SB=0 时, CAN2 的所有过滤器都可以使用。
31:14	保留		

注: 该寄存器的非保留位完全由软件控制。

21.6.3.2 CAN 过滤器模式配置寄存器 (CAN_FMCFG)

偏移地址: 0x204

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
27:0	FMCFGx	R/W	配置过滤器 x 模式 (Filter Mode Configure) x 取值为 0-27。 0: 标识符屏蔽位模式 1: 标识符列表模式
31:28	保留		

注: 只有在设置 CAN_FCTRL (FINITEN=1), 使过滤器处于初始化模式下, 才能对该寄存器写入。

21.6.3.3 CAN 过滤器位宽配置寄存器 (CAN_FSCFG)

偏移地址: 0x20C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
27:0	FSCFGx	R/W	配置过滤器 x 位宽 (Filterx Scale Configure) x 取值为 0-27。 0: 2 个 16 位 1: 单个 32 位
31:28	保留		

注: 只有在设置 CAN_FCTRL (FINITEN=1), 使过滤器处于初始化模式下, 才能对该寄存器写入。

21.6.3.4 CAN 过滤器 FIFO 关联寄存器 (CAN_FFASS)

偏移地址: 0x214

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
27:0	FFASSx	R/W	配置过滤器 x 与 FIFO 关联 (Configure Filterx Associated with FIFO) x 取值为 0-27。 0: 过滤器与 FIFO0 关联 1: 过滤器与 FIFO1 关联
31:28	保留		

注：只有在设置 CAN_FCTRL (FINITEN=1)，使过滤器处于初始化模式下，才能对该寄存器写入。

21.6.3.5 CAN 过滤器激活寄存器 (CAN_FACT)

偏移地址：0x21C

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
27:0	FACTx	R/W	激活过滤器 x (Filterx Active) x 取值为 0-27。 0: 禁用 1: 激活
31:28	保留		

21.6.3.6 CAN 过滤器组 i 的寄存器 x (CAN_FiBANKx) (i=0..27; x=1..2)

偏移地址：0x240..0x31C

复位值：0xFFFF XXXX

位/域	名称	R/W	描述
31:0	FBIT[31:0]	R/W	设置过滤器位 (Filter Bits Setup) 标识符列表模式： 0: FBITx 为显性位 1: FBITx 位为隐性位 标识符屏蔽位模式： 0: FBITx 不用于比较 1: FBITx 必须匹配 说明：x 取值为 0~31，表示 FBIT 的位编号。

注：在产品中共有 28 组过滤器：i=0..27。每组过滤器由 2 个 32 位的寄存器，CAN_FiBANK[2:1]组成。只有在 CAN_FACT 寄存器相应的 FACTx 位清 0，或 CAN_FCTRL 寄存器的 FINITEN 位为 1 时，才能修改相应的过滤器寄存器。

22 USB_OTG

22.1 简介

该芯片一共内嵌一个 USB_OTG_FS 控制器，可同时支持主机和从机功能，符合 USB 2.0 规范的 On-The-Go 补充标准，也可配置为“仅主机”或“仅从机”模式，完全符合 USB 2.0 规范，支持主机协商协议(HNP) 和会话请求协议(SRP)。主机模式下，支持全速（FS，12Mb/s）和低速（LS，1.5Mb/s）传输，从机模式下，仅支持全速（FS，12Mb/s）传输。

22.2 OTG_FS 全局寄存器地址映射

表格 87OTG_FS 全局寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
OTG_FS_GCTRLSTS	全速 OTG 控制状态寄存器	0x00
OTG_FS_GINT	全速 OTG 中断寄存器	0x04
OTG_FS_GAHBCFG	全速 OTG AHB 配置寄存器	0x08
OTG_FS_GUSBCFG	全速 OTG USB 配置寄存器	0x0C
OTG_FS_GRSTCTRL	全速 OTG 复位控制寄存器	0x10
OTG_FS_GCINT	全速 OTG 模块中断寄存器	0x14
OTG_FS_GINTMASK	全速 OTG 模块中断屏蔽寄存器	0x18
OTG_FS_GRXSTS	全速 OTG 读取调试接收状态寄存器	0x1C
OTG_FS_GRXSTSP	全速 OTG 状态读取和出栈寄存器	0x20
OTG_FS_GRXFIFO	全速 OTG 接收 FIFO 大小寄存器	0x24
OTG_FS_GTXFCFG	全速 OTG TXFIFO 配置寄存器	0x28
OTG_FS_GNPTXFQSTS	全速 OTG 非周期性 TXFIFO 队列状态寄存器	0x2C
OTG_FS_GGCCFG	全速 OTG 通用模块配置寄存器	0x38
OTG_FS_GCID	全速 OTG 模块 ID 寄存器	0x3C
OTG_FS_GHPTXFSIZE	全速 OTG 主机周期性 TXFIFO 大小寄存器	0x100
OTG_FS_DTXFIFO1	全速 OTG 设备 IN 端点 TXFIFO 大小寄存器 1	0x104
OTG_FS_DTXFIFO2	全速 OTG 设备 IN 端点 TXFIFO 大小寄存器 2	0x108
OTG_FS_DTXFIFO3	全速 OTG 设备 IN 端点 TXFIFO 大小寄存器 3	0x10C

22.3 OTG_FS 全局寄存器功能描述

22.3.1 全速 OTG 控制状态寄存器（OTG_FS_GCTRLSTS）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 0800

位/域	名称	R/W	描述
0	SREQSUC	R	会话请求成功 (Session Request Success) 0: 会话请求失败 1: 会话请求成功 注意：只能在设备模式下使用
1	SREQ	R/W	请求会话 (Session Request) 0: 无请求会话 1: 请求会话 当设置 OTG_FS_GINT 寄存器中的 HNSUCCHG 位时，写 0 清除该位。 当 HNSUCCHG 清 0 时，该位也会清 0。 当使用 USB 1.1 全速串行收发器接口来会话请求时，要在该寄存器的 BSVD 位清 0 后，等待 V _{BUS} 放电到 0.2 V。 注意：只能在设备模式下使用
7:2	保留		
8	HNSUC	R	主机协商成功 (Host Negotiation Success) 该寄存器中的 HNPREQ 置 1 时，该位清 0 0: 主机协商失败 1: 主机协商成功 注意：只能在设备模式下使用
9	HNPREQ	R/W	HNP 请求 (Host Negotiation Protocol Request) 0: 不发送 HNP 请求 1: 发送 HNP 请求 当设置 OTG_FS_GINT 寄存器中的 HNSUCCHG 位时，写 0 清除该位。 当 HNSUCCHG 清 0 时，该位也会清 0。 注意：只能在设备模式下使用
10	HHNPEN	R/W	使能主机设置 HNP (Host Set HNP Enable) 0: 禁止 1: 使能 注意：只能在主机模式下使用
11	DHNPEN	R/W	使能设备 HNP (Device HNP Enable) 0: 禁止 1: 使能 注意：只能在设备模式下使用
15:12	保留		
16	CIDSTS	R	连接器 ID 状态 (Connector ID Status) 0: OTG_FS 控制器处于 A 设备模式 1: OTG_FS 控制器处于 B 设备模式 注意：在设备以及主机模式下均可使用
17	LSDEBT	R	长/短去抖动时间 (Long/Short Debounce Time) 指示检测到的去抖动时间。长的用于物理连接，短的用于软 (程序) 连接。 0: 长去抖动时间 (100ms+2.5μs) 1: 短去抖动时间 (2.5μs) 注意：仅可在主机模式下使用

位/域	名称	R/W	描述
18	ASVD	R	A 会话有效 (A-Session Valid) 0: 无效 1: 有效 注意: 只能在主机模式下访问
19	BSVD	R	B 会话有效 (B-Session Valid) 在 OTG 模式下, 此位可用于确认设备是否处于连接状态。 0: 无效 1: 有效 注意: 只能在设备模式下访问
31:20	保留		

22.3.2 全速 OTG 中断寄存器 (OTG_FS_GINT)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
1:0	保留		
2	SEFLG	RC_W1	会话结束标志位 (Session End Flag) 当 $V_{BUS} < 0.8V$ 时, 表示 V_{BUS} 不用于 B 会话, 该位置 1。
7:3	保留		
8	SREQSUCCHG	RC_W1	改变会话请求成功位 (Session Request Success Bit Change) 如果 SREQSUC 位的值有所改变, 此位置 1。
9	HNSUCCHG	RC_W1	改变主机协商成功位 (Host Negotiation Success Bit Change) 如果 HNSUC 位的值有所改变, 此位置 1。
16:10	保留		
17	HNFLG	RC_W1	主机协商标志位 (Host Negotiation Flag) 当检测到 USB 主机协商请求时该位置 1。
18	ADTOFLG	RC_W1	A 器件超时标志位 (A-Device Timeout Flag) 此位如果置 1, 则表示 A 器件等待 B 器件连接时超时。
19	DEBDFLG	RC_W1	去抖动完成标志位 (Debounce Done Flag) 设备连接且去抖动结束时该位置 1; 产生中断后, USB 复位。 该位仅在 OTG_FS_GUSBCFG 寄存器中的 HNPEN 和 SRPEN 位置 1 时有效。 注意: 只能在主机模式下访问
31:20	保留		

22.3.3 全速 OTG AHB 配置寄存器 (OTG_FS_GAHBCFG)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	GINTMASK	R/W	屏蔽全局中断 (Global Interrupt Mask) 0: 屏蔽全局中断 1: 取消屏蔽全局中断
6:1	保留		

位/域	名称	R/W	描述
7	TXFEL	R/W	TXFIFO 空级别 (TXFIFO Empty Level) 设备模式下: 0: TXFE 中断表示 IN 端点 TXFIFIO 为半空 1: TXFE 中断表示 IN 端点 TXFIFIO 为全空 主机模式下: 0: NPTXFEM 中断表示非周期性 TXFIFO 为半空 1: NPTXFEM 中断表示非周期性 TXFIFO 为全空
8	PTXFEL	R/W	周期性 TXFIFO 空级别 (Periodic TXFIFO Empty Level) 0: PTXFE 中断表示周期性 TXFIFIO 为半空 1: PTXFE 中断表示周期性 TXFIFIO 为全空 注意: 只能在主机模式下访问
31:9	保留		

22.3.4 全速 OTG USB 配置寄存器 (OTG_FS_GUSBCFG)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000 0A00

位/域	名称	R/W	描述
2:0	SEFLG	R/W	校准 FS 超时 (FS Timeout Calibrate) PHY 的额外延迟包含 PHY 的时钟数量以及 FS 超时间隔, 数据线的状态会因 PHY 的不同存在差异。 OTG_FS 的超时值为 16~18 个位时间。
5:3	保留		
6	FSSTSEL	W	选择全速串行收发器 (Full-Speed Serial Transceiver Select) 0: USB2.0 全速 ULPI PHY 1: USB1.1 全速串行收发器 此位始终为 1。
7	保留		
8	SRPEN	R/W	使能 SRP (SRP Enable) 0: 禁止 1: 使能 如果禁止了 SRP 功能, 则无法请求连接器件激活 V _{BUS} , 也不能开始会话。
9	HNPEN	R/W	使能 HNP (HNP Enable) 0: 禁止 1: 使能
13:10	TRTIM	R/W	USB 周转时间 (USB Turnaround Time) $f_{PHYCLK}=48MHz$, 以 f_{PHYCLK} 为单位。 $TRTIM=4 \times f_{AHBCLK} / f_{PHYCLK}$ 例: 当 $f_{AHBCLK}=72MHz$ 时, TRTIM 设置为 7
28:14	保留		
29	FHMODE	R/W	强制主机模式 (Forced Host Mode) 0: 正常模式 1: 主机模式

位/域	名称	R/W	描述
30	FDMODE	R/W	强制设备模式 (Forced Device Mode) 0: 正常模式 1: 设备模式
31	CTXP	R/W	发送数据包损坏 (Corrupt TX Packet) 调试位, 禁止置 1 注意: 在设备和主机模式下进行访问

22.3.5 全速 OTG 复位寄存器 (OTG_FS_GRSTCTRL)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x2000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	CSRST	R/S	软件复位模块 (Core Soft Reset) 该位控制 HCLK 和 PCLK 复位 除以下各位外, 将各个中断和所有控制状态寄存器位清零: —OTG_FS_PCGCTRL 中的 GCLK 位 —OTG_FS_PCGCTRL 中的 PCLKSTOP 位 —OTG_FS_HCFG 中的 PHYCLKSEL 位 —OTG_FS_DCFG 中的 DSPDSEL 位 将 AHB 从机复位为空闲状态, 清空 TXFIFO 和 RXFIFO, 当结束 AHB 传输后, 应尽快中止 AHB 的所有事务, 立即中止 USB 上的所有事务。 一般在以下两种情况下使用软件复位: - 软件开发期间。 - 用户动态更改以上所列 USB 配置寄存器中的 PHY 选择位后。用户更改 PHY 时, 将为 PHY 选择相应的时钟并用于 PHY 域中。一旦选择了新的时钟, 则必须复位 PHY 域, 才能保证正常运行。
1	HSRST	R/S	软件复位 HCLK (HCLK Soft Reset) 该位用于刷新 AHB 时钟域的控制逻辑。 清除该中断时, 需要清除对应的屏蔽中断状态控制位; 当中断状态位未清零时, 可以读取该位置 1 后的事件状态。
2	HFCNTRST	R/S	复位主机帧计数器 (Host Frame Counter Reset) 通过写该位复位主机中的帧数计数器, 复位后后续发送的 SOF 帧号为 0。 注意: 只在主机模式下访问。
3	保留		
4	RXFFLU	R/S	刷新 RXFIFO (RXFIFO Flush) 该位用于刷新整个 RXFIFO, 在对该位执行写操作之前, 需要确保模块未对 RXFIFO 执行读写操作。 该位清 0 后, 其他操作才可执行 (通常需要等待 8 个时钟周期)。
5	TXFFLU	R/S	刷新 TXFIFO (TXFIFO Flush) 该位用于刷新一个或所有 TXFIFO, 在对该位执行写操作之前, 需要确保模块未对 TXFIFO 执行读写操作。
10:6	TXFNUM	R/W	TXFIFO 编号 (TXFIFO Number) 使用 TXFIFO 刷新位刷新 FIFO 编号, 这些位只能在刷新 TXFFIO 清 0 后更改。 主机模式下:

位/域	名称	R/W	描述
			00000: 刷新非周期性 TXFIFO 00001: 刷新周期性 TXFIFO 10000: 刷新所有 TXFIFO 设备模式下: 00000: 刷新 TXFIFO 0 00001: 刷新 TXFIFO 1 00101: 刷新 TXFIFO 15 10000: 刷新所有 TXFIFO
30:11	保留		
31	AHBMIDL	R	AHB 主设备空闲 (AHB Master Idle) 该位表示 AHB 主设备是否处于空闲状态。

22.3.6 全速 OTG 模块中断寄存器 (OTG_FS_GCINT)

偏移地址: 0x14

复位值: 0x0400 0020

为了避免在初始化前产生中断, 软件必须在使能中断位前将此寄存器清零。

位/域	名称	R/W	描述
0	CURMOSEL	R	选择当前工作模式 (Current Mode of Operation Select) 0: 设备模式 1: 主机模式
1	MMIS	RC_W1	模式不匹配中断 (Mode Mismatch Interrupt) 访问以下寄存器时, 该位置 1: ● 在设备模式下访问主机模式寄存器 ● 在主机模式下访问设备模式寄存器
2	OTG	R	OTG 中断 (OTG Interrupt) 该位被置 1 时表示发生 OTG 协议事件。 通过读取 OTG_FS_GINT 寄存器确定引发 OTG 中断的事件, 在清除该寄存器的相应位后才能清零此位。
3	SOF	RC_W1	帧起始中断 (Start of Frame Interrupt) 当此位被置位时: ● 主机模式下, 表示 USB 已发送一个 SOF (FS) 或者 Keep-Alive (LS); ● 设备模式下, 表示 USB 已接收到一个 SOF, 可以通过读取设备状态寄存器获取当前的帧编号。仅在 FS 模式运行下产生中断。
4	RXFNONE	R	RXFIFO 非空中断 (RXFIFO Nonempty Interrupt) 该位表示 RXFIFO 中还有数据包没有被读取。
5	NPTXFEM	R	非周期性 TXFIFO 空中断 (Nonperiodic TXFIFO Empty Interrupt) 当非周期性 TXFIFO 为非空且请求队列中存在可写入条目的空间时, 将触发此中断。 注意: 仅在主机模式下访问
6	GINNPNAKE	R	全局非周期性 IN NAK 有效中断 (Global IN Nonperiodic NAK Effective Interrupt) 该位表示 OTG_FS_DCTRL 寄存器的 GINAKSET 位有效; 可以通过清除 OTG_FS_DCTRL 寄存器的 GINAKCLR 位, 清除该位。

位/域	名称	R/W	描述
			由于 STALL 优先级高于 NAK 位，所以产生此中断并不能说明 USB 已发送 NAK 信号。 注意：仅在设备模式下访问
7	GONAKE	R	全局 OUT NAK 有效中断 (Global OUT NAK Effective Interrupt) 该位表示 OTG_FS_DCTRL 寄存器的 GONAKSET 有效；可以通过清除 OTG_FS_DCTRL 中的 GONALCLR 位，清除该位。 注意：仅在设备模式下访问
9:8	保留		
10	ESUS	RC_W1	早期挂起中断 (Early Suspend Interrupt) 当 USB 处于空闲状态已经达到 3ms 时，该位置 1。 注意：仅在设备模式下访问
11	USBSUS	RC_W1	USB 挂起中断 (USB Suspend Interrupt) 当检测到 USB 挂起时，该位置 1；当 USB 空闲状态保持 3ms 时，USB 进入挂起状态。 注意：仅在设备模式下访问
12	USBRST	RC_W1	USB 复位中断 (USB Reset Interrupt) 当在 USB 上检测到复位时，该位置 1。 注意：仅在设备模式下访问
13	ENUMD	RC_W1	枚举完成中断 (Enumeration Done Interrupt) 当完成速度枚举时，该位置 1。 注意：仅在设备模式下访问
14	ISOPD	RC_W1	丢弃同步 OUT 数据包中断 (Isochronous OUT Packet Dropped Interrupt) 当 RXFIFO 空间不足，模块无法向 RXFIFO 写入同步 OUT 数据包时，该位置 1。 注意：仅在设备模式下访问
15	EOPF	RC_W1	周期性帧结束中断 (End of Periodic Frame Interrupt) 该位表示当前帧达到 OTG_FS_DCFG 寄存器中的 PFITV 位所指定的周期。 注意：仅在设备模式下访问
17:16	保留		
18	INEP	R	IN 端点中断 (IN Endpoint Interrupt) 当一个 IN 端点存在挂起中断时，该位置 1 通过读取 OTG_FS_DAEPINT 寄存器确定发生中断的 IN 端点的编号，通过读取 OTG_FS_DIEPINTx 寄存器确定触发中断的原因。 如果要清除该位，要先清除 OTG_FS_DIEPINTx 寄存器的相应状态位。 注意：仅在设备模式下访问
19	ONEP	R	OUT 端点中断 (OUT Endpoint Interrupt) 当一个 OUT 端点存在挂起中断时，该位置 1 通过读取 OTG_FS_DAEPINT 寄存器确定发生中断的 OUT 端点的编号，通过读取 OTG_FS_DOEPINTx 寄存器确定触发中断的原因。 如果要清除该位，要先清除 OTG_FS_DOEPINTx 寄存器的相应状态位。 注意：仅在设备模式下访问

位/域	名称	R/W	描述
20	IIINTX	RC_W1	未完成 IN 同步传输中断（Incomplete Isochronous IN Transfer Interrupt） 当前帧中至少有一个同步 IN 端点上的传输未完成时，该位置 1。 该中断与 EOPF 同时触发。 注意：仅在设备模式下访问
21	IP_OUTTX	RC_W1	未完成周期性传输中断（Incomplete Periodic Transfer Interrupt） 此位在不同模式下，此位置 1 时指示的中断不同。 在主机模式下，计划在当前帧应完成的周期性事务仍处于挂起状态（即未完成），将触发未完成周期性传输中断。 在设备模式下，当前帧中至少有一个同步 OUT 端点上的传输未完成时，将触发未完成 OUT 同步传输中断，该中断与 EOPF 同时触发。
23:22	保留		
24	HPORT	R	主机端口中断（Host Port Interrupt） 当主机模式下全速 OTG 控制器端口的状态发生变化时，该位置 1。 注意：仅在主机模式下访问
25	HCHAN	R	主机通道中断（Host Channels Interrupt） 当主机通道上存在挂起中断时，该位置 1。 注意：仅在主机模式下访问
26	PTXFE	R	周期性 TXFIFO 空中断（Periodic TXFIFO Empty Interrupt） 当周期性 TXFIFO 为空且请求队列中存在可写入条目的空间时，将触发此中断。 注意：仅在主机模式下访问
27	保留		
28	CINSTSCHG	RC_W1	连接器 ID 线更改状态中断（Connector ID Status Change Interrupt） 当连接器 ID 线状态发生更改时，该位置 1。 注意：在主机和设备模式下均可访问
29	DEDIS	RC_W1	断开连接中断（Device Disconnect Interrupt） 当检测到设备断开连接时，该位置 1。 注意：仅在主机模式下访问
30	SREQ	RC_W1	会话请求/新会话中断（Session Request/New Session Interrupt） 在不同模式下，触发此中断的条件： ● 主机模式下，检测到会话请求 ● 设备模式下，V_{BUS} 在 B 器件的范围内
31	RWAKE	RC_W1	恢复/远程唤醒中断（Resume/Remote Wakeup Interrupt） 在不同模式下，触发此中断的条件： ● 主机模式下，在 USB 上检测到远程唤醒信号 ● 设备模式下，在 USB 总线上检测到恢复信号

22.3.7 全速 OTG 模块中断屏蔽寄存器（OTG_FS_GINTMASK）

偏移地址：0x18

复位值：0x0000 0000

此寄存器用于屏蔽中断，但中断寄存器的相应位仍会置 1。

位/域	名称	R/W	描述
0	保留		
1	MMISM	R/W	屏蔽模式不匹配中断 (Mode Mismatch Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
2	OTGM	R/W	屏蔽 OTG 中断 (OTG Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
3	SOFM	R/W	屏蔽帧起始中断 (Frame Start Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
4	RXFNONEM	R/W	屏蔽 RXFIFO 非空中断 (RXFIFO Nonempty Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
5	NPTXFEMM	R/W	屏蔽非周期性 TXFIFO 空中断 (Nonperiodic TXFIFO Empty Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在主机模式下访问
6	GINNPNAKEM	R/W	屏蔽全局非周期性 IN NAK 有效中断 (Global IN Nonperiodic NAK Effective Interrupt Make) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
7	GONAKEM	R/W	屏蔽全局 OUT NAK 有效中断 (Global OUT NAK Effective Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
9:8	保留		
10	ESUSM	R/W	屏蔽早期挂起中断 (Early Suspend Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
11	USBSUSM	R/W	屏蔽 USB 挂起中断 (USB Suspend Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
12	USBRSTM	R/W	屏蔽 USB 复位中断 (USB Reset Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
13	ENUMDM	R/W	屏蔽完成枚举中断 (Enumeration Done Interrupt Mask)

位/域	名称	R/W	描述
			0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
14	ISOPDM	R/W	屏蔽丢弃同步 OUT 数据包中断 (Isochronous OUT Packet Dropped Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
15	EOPFM	R/W	屏蔽周期性帧结束中断 (End of Periodic Frame Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
16	保留		
17	EPMISM	R/W	屏蔽端点不匹配中断 (Endpoint Mismatch Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
18	INEPM	R/W	屏蔽 IN 端点中断 (IN Endpoint Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
19	OUTEPM	R/W	屏蔽 OUT 端点中断 (OUT Endpoint Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
20	IIINTXM	R/W	屏蔽未完成 IN 同步传输中断 (Incomplete Isochronous IN Transfer Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
21	IP_OUTTXM	R/W	屏蔽未完成周期性传输中断 (Incomplete Periodic Transfer Interrupt Mask) 主机模式下, 此位控制是否屏蔽未完成周期性传输中断。 设备模式下, 此位控制是否屏蔽未完成 OUT 同步传输中断。 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
23:22	保留		
24	HPORTM	R/W	屏蔽主机端口中断 (Host Port Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在主机模式下访问
25	HCHM	R/W	屏蔽主机通道中断 (Host Channels Interrupt Mask)

位/域	名称	R/W	描述
			0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在主机模式下访问
26	PTXFEM	R/W	屏蔽周期性 TXFIFO 空中断 (Periodic TXFIFO Empty Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在主机模式下访问
27	保留		
28	CIDSTSCM	R/W	屏蔽连接器 ID 线更改状态中断 (Connector ID Status Change Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 在主机和设备模式下均可访问
29	DEDISM	R/W	屏蔽断开连接中断 (Device Disconnect Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 仅在设备模式下访问
30	SREQM	R/W	屏蔽会话请求/新会话中断 (Session Request/New Session Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
31	RWAKEM	R/W	屏蔽恢复/远程唤醒中断 (Resume/Remote Wakeup Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽 注意: 在主机和设备模式下均可访问

22.3.8 全速 OTG 读取调试接收状态寄存器/全速 OTG 状态读取和出栈寄存器 (OTG_FS_GRXSTS/OTG_FS_GRXSTSP)

读取偏移地址: 0x1C

出栈偏移地址: 0x20

复位值: 0x0000 0000

主机模式

位/域	名称	R/W	描述
3:0	CHNUM	R	通道编号 (Channel Number) 该位表示接受的数据包是由哪个通道传输的。
14:4	BCNT	R	字节计数 (Byte Count) 该位表示接收的 IN 数据包的字节数。
16:15	DPID	R	数据 PID (Data Packet ID) 该位表示接收的数据包的 ID (PID) 00: DATA0 10: DATA1

位/域	名称	R/W	描述
			01: DATA2 11: MDATA
20:17	PSTS	R	数据包状态 (Packet Status) 该位表示接收的数据包的状态。 0010: 接收到 IN 数据包 0011: IN 传输完成 0101: 数据同步错误 0111: 通道停止 其他: 保留
31:21	保留		

设备模式

位/域	名称	R/W	描述
3:0	EPNUM	R	端点编号 (Endpoint Number) 该位表示接受的数据包是由哪个端点传输的。
14:4	BCNT	R	字节计数 (Byte Count) 该位表示接收的数据包的字节数
16:15	DPID	R	数据 PID (Data PID) 该位表示接收的数据包的 ID (PID) 00: DATA0 10: DATA1 01: DATA2 11: MDATA
20:17	PSTS	R	数据包状态 (Packet Status) 该位表示接收的数据包的状态 0001: 全局 OUT NAK 0010: 接收到 OUT 数据包 0011: OUT 传输完成 0100: 完成 SETUP 事件 0110: 接收到 SETUP 数据包 其他: 保留
24:21	FNUM	R	帧编号 (Frame Number) 支持同步 OUT 端点时这些位有效。 这些位是 USB 上接收的数据包帧编号的 4 个最低有效位
31:25	保留		

22.3.9 全速 OTG 接收 FIFO 大小寄存器 (OTG_FS_GRXFIFO)

偏移地址: 0x24

复位值: 0x0000 0200

位/域	名称	R/W	描述
15:0	RXFDEP	R/W	RXFIFO 深度 (RXFIFO Depth) RXFIFO 以字为单位, 深度范围: 16~256。
31:16	保留		

22.3.10 全速 OTG TXFIFO 配置寄存器 (OTG_FS_GTXFCFG)

偏移地址: 0x28

复位值: 0x0000 0200

主机模式

位/域	名称	R/W	描述
15:0	NPTXSA	R/W	非周期性 TXFIFO RAM 起始地址 (Nonperiodic TXFIFO RAM Start Address) 该位表示非周期性 TXFIFO RAM 的起始地址。
31:16	NPTXFDEP	R/W	非周期性 TXFIFO 深度 (Nonperiodic TXFIFO Depth) TXFIFO 以字为单位, 深度范围为: 16~256。

设备模式

位/域	名称	R/W	描述
15:0	EPTXSA	R/W	端点 0 TXFIFO RAM 起始地址 (Endpoint0 TXFIFO RAM Start Address) 该位表示端点 0 的 TXFIFO RAM 的起始地址。
31:16	EPTXFDEP	R/W	端点 0 TXFIFO 深度 (Endpoint0 TXFIFO Depth) TXFIFO 以字为单位, 深度范围为: 16~256。

22.3.11 全速 OTG 非周期性 TXFIFO 队列状态寄存器 (OTG_FS_GNPTXFQSTS)

偏移地址: 0x2C

复位值: 0x0008 0200

位/域	名称	R/W	描述
15:0	NPTXFSA	R	非周期性 TXFIFO 可用空间 (Nonperiodic TXFIFO Space Available) 这些位表示非周期性 TXFIFO 的可用空间的大小。(以 32 位字为单位) 0x0: 非周期性 TXFIFO 满 0x1: 1 个字 0x2: 2 个字 0xn: n 个字可用 ($0 \leq n \leq 256$) 其他: 保留
23:16	NPTXRSA	R	非周期性发送请求队列可用空间 (Nonperiodic Transmit Request Space Available) 该位表示非周期性发送请求队列的可用空间大小。 主机模式下: 保存 IN 和 OUT 请求 设备模式下: 只有 IN 请求 0x0: 队列已满 0x0: 1 个位置 0x2: 2 个位置 0xn: n 位置可用 ($0 \leq n \leq 8$) 其他: 保留

位/域	名称	R/W	描述
30:24	NPTXRQ	R	非周期性发送请求队列 (Nonperiodic Transmit Request Queue) 位 24: 终止 (选定通道/端点的最后数据) 位[26:25]: 00: IN/OUT 令牌 01: 发送数据包长度为 0 (设备模式下 IN/主机模式下 OUT) 10: PING/CPLIT 令牌 11: 停止通道指令 位[30:27]: 通道/端点编号
31	保留		

22.3.12 全速 OTG 通用模块配置寄存器 (OTG_FS_GGCCFG)

偏移地址: 0x38

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	保留		
16	PWEN	R/W	使能掉电 (Power Down Enable) 该位用于激活收发器。 0: 掉电激活 1: 掉电失活 (激活收发器)
17	保留		
18	ADVBSSEN	R/W	使能 A 设备 V _{BUS} 感应功能 (A Device V _{BUS} Sensing Enable) 0: 禁止 1: 使能
19	BDVBSSEN	R/W	使能 B 设备 V _{BUS} 感应功能 (B Device V _{BUS} Sensing Enable) 0: 禁止 1: 使能
20	SOFPOUT	R/W	PAD 输出 SOF 脉冲 (SOF Pulse Available on PAD Output) 该位选择 SOF 脉冲能否从 PAD 输出。 0: 不能 1: 能
21	VBSDIS	R/W	禁止 V _{BUS} 感应 (VBUS Sensing Disable) 0: 支持 V _{BUS} 感应 1: 禁止 V _{BUS} 感应
31:22	保留		

22.3.13 全速 OTG 模块 ID 寄存器 (OTG_FS_GCID)

偏移地址: 0x3C

复位值: 0x0000 1100

位/域	名称	R/W	描述
31:0	PID	R/W	产品 ID (Product ID) 可以通过该位编程产品的 ID。

22.3.14 全速 OTG 主机周期性 TXFIFO 大小寄存器 (OTG_FS_GHPTXFSIZE)

偏移地址: 0x100

复位值: 0x0200 0600

位/域	名称	R/W	描述
15:0	HPDPTXFS	R/W	主机周期性 TXFIFO 起始地址 (Host Periodic TXFIFO Start Address)
31:16	HPDPTXFD	R/W	主机周期性 TXFIFO 深度 (Host Periodic TXFIFO Depth) TXFIFO 以字为单位, 最小值为 16。

22.3.15 全速 OTG 设备 IN 端点 TXFIFO 大小寄存器 x (OTG_FS_DIEPTXFIFOx) (x=1~3)

偏移地址: 0x104+4(x-1)

复位值: 0x0200 0400

x 为 FIFO 编号。

位/域	名称	R/W	描述
15:0	INEPTXFRSA	R/W	IN 端点 TXFIFOx RAM 起始地址 (IN Endpoint TXFIFOx Transmit RAM Start Address) 这些位表示 IN 端点 TXFIFOx RAM 的起始地址, 需要与 32 位存储器对齐。
31:16	INEPTXFDEP	R/W	IN 端点 TXFIFO 深度 (IN Endpoint TXFIFO Depth) TXFIFO 以字为单位, 最小值为 16。

22.4 OTG_FS 主机模式寄存器地址映射

表格 88 OTG_FS 主机模式寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
OTG_FS_HCFG	全速 OTG 主机配置寄存器	0x400
OTG_FS_HFIVL	全速 OTG 主机帧间隔寄存器	0x404
OTG_FS_HFIFM	全速 OTG 主机帧信息寄存器	0x408
OTG_FS_HPTXSTS	全速 OTG 主机定期发送状态寄存器	0x410
OTG_FS_HACHINT	全速 OTG 主机所有通道中断寄存器	0x414
OTG_FS_HACHIMASK	全速 OTG 主机所有通道中断屏蔽寄存器	0x418
OTG_FS_HPORTCSTS	全速 OTG 主机端口控制状态寄存器	0x440
OTG_FS_HCHX	全速 OTG 主机通道 X 特性寄存器(X=0...7)	0x500+0x20*X
OTG_FS_HCHINTX	全速 OTG 主机通道 X 中断寄存器(X=0...7)	0x508+0x20*X
OTG_FS_HCHIMASKX	全速 OTG 主机通道 X 中断屏蔽寄存器(X=0...7)	0x50C+0x20*X
OTG_FS_HCHTSIZE	全速 OTG 主机通道 X 传输大小寄存器(X=0...7)	0x510+0x20*X

22.5 OTG_FS 主机模式寄存器功能描述

22.5.1 全速 OTG 主机配置寄存器 (OTG_FS_HCFG)

偏移地址: 0x400

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
1:0	PHYCLKSEL	R/W	选择 FS/LS PHY 时钟 (FS/LS PHY Clock Select) - 处于 FS 模式时: 01: PHY 时钟为 48MHz - 其他: 保留 - 处于 LS 模式时: 00: 保留 01: PHY 时钟为 48MHz 10: PHY 时钟为 6MHz 11: 保留 注意: 此位的值被更改后需要进行软件复位。
2	FSSPT	R	支持 FS (FS Support) 主机连接设备后, 可选择主机是否跟随设备支持的最大速度。若此位置 1, 那么就算设备支持 HS 模式, 主机最高支持 FS。 0: 主机可支持 HS/FS/LS 1: 主机仅支持 FS/LS
31:3	保留		

22.5.2 全速 OTG 主机帧间隔寄存器 (OTG_FS_HFIVL)

偏移地址: 0x404

复位值: 0x0000 EA60

只有使能了端口 (将 OTG_FS_HPORTCSTS 寄存器的 PEN 位置 1) 后, 才能编辑此寄存器。

位/域	名称	R/W	描述
15:0	FIVL	R/W	帧间隔 (Frame Interval) 此位用于控制两个连续 SOF (FS)、micro-SOF (HS)、Keep-Alive (LS) 之间的时间间隔。 时间间隔 = 帧持续时间 × PHY 时钟
31:16	保留		

22.5.3 全速 OTG 主机帧信息寄存器 (OTG_FS_HFIFM)

偏移地址: 0x408

复位值: 0x0000 3FFF

位/域	名称	R/W	描述
15:0	FNUM	R	帧序号 (Frame Number) 此位用于指示当前的帧序号。当达到 0x3FFF 则此位清零。
31:16	FRTIME	R	帧剩余时间 (Frame Remaining Time) 此位用于指示当前的帧剩余时间。初始值为 OTG_FS_HFIVL 的值, 每过去一个 PHY 时钟, 此位的值减 1, 当达到 0 时此位重新装载帧间隔的值。

22.5.4 全速 OTG 主机定期发送状态寄存器 (OTG_FS_HPTXSTS)

偏移地址: 0x410

复位值: 0x0008 0100

位/域	名称	R/W	描述
15:0	FSPACE	R/W	周期性发送数据 FIFO 空余空间 (Periodic Transmit Data FIFO Available Space) 此位表示周期性 TXFIFO 的空闲空间 (以 32 位字为单位)。 0x0: TXFIFO 已满 0x1: 1 个字 0x2: 2 个字 0xn: n 个字可用 (0<n<512) 其他: 保留
23:16	QSPACE	R	周期性发送请求队列可用空间 (Periodic Transmit Request Queue Available Space) 此位表示周期性发送请求队列的可用空间。 0x0: 队列已满 0x1: 1 个位置 0x2: 2 个位置 0xn: n 个位置可用 (0<n<8) 其他: 保留
31:24	QTOP	R	周期性发送队列头 (Top of the Periodic Transmit Request Queue) 此位表示周期性发送请求队列中正在处理的事务。 [24]: 结束 [26:25]: 类型 00: IN/OUT 01: 零长度数据包 11: 禁用通道命令 [30:27]: 通道/端点序号 [31]: 奇/偶帧 0: 偶数帧 1: 奇数帧

22.5.5 全速 OTG 主机所有通道中断寄存器 (OTG_FS_HACHINT)

偏移地址: 0x414

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	ACHINT	R	所有通道中断 (All Channels Interrupts) 第 X 位代表通道 X 的中断。最多有 16 个通道。
31:16	保留		

22.5.6 全速 OTG 主机所有通道中断屏蔽寄存器 (OTG_FS_HACHIMASK)

偏移地址: 0x418

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	ACHIMASK	R/W	屏蔽所有通道中断 (All Channels Interrupts Mask) 第 X 位代表通道 X 的中断屏蔽。最多有 16 个通道。 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
31:16	保留		

22.5.7 全速 OTG 主机端口控制状态寄存器 (OTG_FS_HPORTCSTS)

偏移地址: 0x440

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	PCNNTFLG	R	端口连接标志 (Port Connect Flag) 0: 端口未连接 1: 端口已连接
1	PCINTFLG	RC_W1	端口连接中断标志 (Port Connect Interrupt Flag) 当端口连接到设备时, 此位置 1。
2	PEN	RC_W0	使能端口 (Port Enable) 端口复位序列后, 程序无法对此位进行写操作, 只能通过模块使能端口, 对此位清零则禁止端口。 0: 禁止 1: 使能
3	PENCHG	RC_W1	改变端口使能位 (PEN Bit Change) 此寄存器的 PEN 位改变时, 此位置 1。
4	POVC	R	端口过载 (Port Overcurrent) 此位表示端口有无过载。 0: 无过载 1: 过载
5	POVCCHG	RC_W1	改变端口过载位 (POVC Bit Change) POVC 位改变时, 此位置 1。
6	PRS	R/W	端口恢复 (Port Resume) 0: 未驱动恢复信号 1: 驱动恢复信号
7	PSUS	R/S	挂起端口 (Port Suspend) 0: 端口未挂起 1: 端口挂起
8	PRST	R/W	复位端口 (Port Reset) 此位置 1 并保持 10ms 以上, 端口才启动复位。 0: 未处于复位状态 1: 处于复位状态
9	保留		
11:10	PDLSTS	R	端口数据队列状态 (Port Data Line Status) 此位表示此时 USB 数据线的逻辑电平。 [10]位表示 OTG_FS_FS_DP [11]位表示 OTG_FS_FS_DM

位/域	名称	R/W	描述
12	PP	R/W	端口电源 (Port Power) 此位控制端口的电源通电情况，如果有过载，则会掉电 (清 0)。 0: 掉电 1: 通电
16:13	PTSEL	R/W	选择端口测试模式 (Port Test Mode Select) 0000: 禁止测试 0001: Test_J 0010: Test_K 0011: Test_SE0_NAK 0100: Test_Packet 0101: Test_Force_Enable 其他: 保留
18:17	PSPDSEL	R	选择端口速度 (Port Speed Select) 01: 全速 10: 低速 11: 保留
31:19	保留		

22.5.8 全速 OTG 主机通道 X 特性寄存器 (OTG_FS_HCHX) (X=0...7)

偏移地址: 0x500+0x20*X

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
10:0	MAXPSIZE	R/W	最大数据包大小 (Maximum Data Packet Size) 此位表示连接主机的设备端点的最大数据包的大小。
14:11	EDPNUM	R/W	端点序号 (Endpoint Number) 此位表示连接主机的设备端点的序号。
15	EDPDRT	R/W	端点方向 (Endpoint Direction) 0: OUT 1: IN
16	保留		
17	LSDV	R/W	低速设备 (Low-speed Device) 此位表示连接了低速设备。
19:18	EDPTYP	R/W	端点类型 (Endpoint Type) 此位选择端点的传输类型。 00: 控制 01: 同步 10: 批量 11: 中断
21:20	CNTSEL	R/W	选择计数器作用 (Count Function Select) 此寄存器中，这个位只用作表示周期性端点每帧必须执行的事务数。 00: 保留 01: 1 个 10: 2 个 11: 3 个

位/域	名称	R/W	描述
28:22	DVADDR	R/W	设备地址 (Device Address) 此位表示连接主机的设备地址。
29	ODDF	R/W	奇数帧 (Odd Frame) 此位控制 OTG 主机是否以奇数帧传输。 0: 偶数帧 1: 奇数帧 注意: 只适用于周期性事务。
30	CHINT	R/S	通道中断 (Channel Interrupt) 0: 不中断 1: 停止通过通道传输数据
31	CHEN	R/S	使能通道 (Channel Enable) 0: 禁止 1: 使能

22.5.9 全速 OTG 主机通道 X 中断寄存器 (OTG_FS_HCHINTX) (X=0...7)

偏移地址: 0x508+0x20*X

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TSFCMPN	RC_W1	传输正常完成 (Transfer Complete Normally)
1	TSFCMPAN	RC_W1	传输异常完成 (Transfer Complete Abnormally)
2	保留		
3	RXSTALL	RC_W1	收到 STALL 响应中断 (STALL Response Received Interrupt)
4	RXNAK	RC_W1	收到 NAK 响应中断 (NAK Response Received Interrupt)
5	RXTXACK	RC_W1	收到/发送 ACK 响应中断 (ACK Response Received/Transmitted Interrupt)
6	保留		
7	TERR	RC_W1	事务中断 (Transaction Error) 表示发生以下错误: CRC 校验失败 超时 位填充错误 EOP 错误
8	BABBLE	RC_W1	串扰错误 (Babble Error)
9	FOVR	RC_W1	帧溢出错误 (Frame Overrun Error)
10	DTOG	RC_W1	数据翻转错误 (Data Toggle Error)
31:11	保留		

22.5.10 全速 OTG 主机通道 X 中断屏蔽寄存器 (OTG_FS_HCHIMASKX) (X=0...7)

偏移地址: 0x50C+0x20*X

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TSFCMPNM	R/W	屏蔽传输正常完成 (Transfer Complete Normally Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
1	TSFCMPANM	R/W	屏蔽传输异常完成 (Transfer Complete Abnormally Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
2	保留		
3	RXSTALLM	R/W	屏蔽收到 STALL 响应中断 (STALL Response Received Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
4	RXNAKM	R/W	屏蔽收到 NAK 响应中断 (NAK Response Received Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
5	RXTXACKM	R/W	屏蔽收到/发送 ACK 响应中断 (ACK Response Received/Transmitted Interrupt) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
6	RXNYETM	R/W	屏蔽收到 NYET 响应中断 (NYET Response Received Interrupt Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
7	TERRM	R/W	屏蔽事务中断 (Transaction Error Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
8	BABBLEM	R/W	屏蔽串扰错误 (Babble Error Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
9	FOVRM	R/W	屏蔽帧溢出错误 (Frame Overrun Error Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
10	DTOGM	R/W	屏蔽数据翻转错误 (Data Toggle Error Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
31:11	保留		

22.5.11 全速 OTG 主机通道 X 传输大小寄存器 (OTG_FS_HCHTSIZEX) (X=0...7)

偏移地址: 0x510+0x20*X

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
18:0	TSFSIZE	R/W	传输大小 (Transfer Size) ● 对于 IN: 此位的值为保留给传输缓冲区的大小, 一般为最大数据包的整数倍。 ● 对于 OUT: 此位的值为主机要传输的字节数。
28:19	PCKTCNT	R/W	数据包计数 (Packet Count) 此位表示发送或接收的数据包的值, 每传输一个数据包, 此位的值减 1, 当减为 0 时, 表示传输完成。
30:29	DATAPID	R/W	数据 PID (Data PID) 此位为数据通信的初始 PID。 00: DATA0 01: DATA2 10: DATA1 11: MDATA (控制传输) / SETUP (非控制传输)
31	保留		

22.6 OTG_FS 设备模式寄存器地址映射

表格 89 OTG_FS 设备模式寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
OTG_FS_DCFG	全速 OTG 设备配置寄存器	0x800
OTG_FS_DCTRL	全速 OTG 设备控制寄存器	0x804
OTG_FS_DSTS	全速 OTG 设备状态寄存器	0x808
OTG_FS_DINIMASK	全速 OTG 设备 IN 端点中断屏蔽寄存器	0x810
OTG_FS_DOUTIMASK	全速 OTG 设备 OUT 端点中断屏蔽寄存器	0x814
OTG_FS_DAEPINT	全速 OTG 设备所有端点中断寄存器	0x818
OTG_FS_DAEPIMASK	全速 OTG 设备所有端点中断屏蔽寄存器	0x81C
OTG_FS_DVBUSDTIM	全速 OTG 设备 VBUS 释放时间寄存器	0x828
OTG_FS_DVBUSPTIM	全速 OTG 设备 VBUS 脉冲时间寄存器	0x82C
OTG_FS_DIEIMASK	全速 OTG 设备 IN 端点 FIFO 空中断屏蔽寄存器	0x834
OTG_FS_DIEPCTRL0	全速 OTG 设备 IN 端点 0 控制寄存器	0x900
OTG_FS_DIEPCTRLx	全速 OTG 设备 IN 端点 x 控制寄存器	0x900+0x20*x
OTG_FS_DIEPINTx	全速 OTG 设备 IN 端点 x 中断寄存器 (x=0...3)	0x908+0x20*x
OTG_FS_DIEPTRS0	全速 OTG 设备 IN 端点 0 传输大小寄存器	0x910
OTG_FS_DIEPTRSx	全速 OTG 设备 IN 端点 x 传输大小寄存器 (x=1...3)	0x910+0x20*x
OTG_FS_DITXFSTSx	全速 OTG 设备 IN 端点 XtxfFIFO 状态寄存器 (x=0...3)	0x918+0x20*x
OTG_FS_DOEPCTRL0	全速 OTG 设备 OUT 端点 0 控制寄存器	0xB00
OTG_FS_DOEPCTRLx	全速 OTG 设备 OUT 端点 x 控制寄存器 (x=1...3)	0xB00+0x20*x

寄存器名	描述	偏移地址
OTG_FS_DOEPINTx	全速 OTG 设备 OUT 端点 x 中断寄存器 (x=0...3)	0xB08+0x20*x
OTG_FS_DOEPTRSO	全速 OTG 设备 OUT 端点 0 传输大小寄存器	0xB10
OTG_FS_DOEPTRsx	全速 OTG 设备 OUT 端点 x 传输大小寄存器 (x=1...3)	0xB10+0x20*x

22.7 OTG_FS 设备模式寄存器功能描述

22.7.1 全速 OTG 设备配置寄存器 (OTG_FS_DCFG)

偏移地址: 0x800

复位值: 0x0220 0000

位/域	名称	R/W	描述
1:0	DSPDSEL	R/W	选择设备速度 (Device Speed Select) 此位选择连接主机的设备最大枚举速度, 11: FS (48MHz) 其他: 保留
2	SENDOUT	R/W	在非零长度状态发送接收 OUT 数据包 (Send the Received OUT Packet on Nonzero-length Status) 0: 接收到 OUT 数据包后将数据包发送给应用程序, 并根据端点的 NAK 和 STALL 位回复握手信号 1: 接收到 OUT 数据包 (非零长度) 后, 回复 STALL 握手信号
3	保留		
10:4	DADDR	R/W	设备地址 (Device Address) 此位存储设备的地址, 参数来源于 SetAddress 命令。
12:11	PFITV	R/W	周期性微帧间隔 (Periodic (Micro)Frame Interval) 此位配置确定周期性帧中断程序的时间点, 可以确定帧的同步通信是否全部完成。 00: 80%帧间隔 01: 85%帧间隔 10: 90%帧间隔 11: 95%帧间隔
31:13	保留		

22.7.2 全速 OTG 设备控制寄存器 (OTG_FS_DCTRL)

偏移地址: 0x804

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	RWKUPS	R/W	远程唤醒信号 (Remote Wakeup Signaling) 程序通过将此位置 1 使模块退出挂起状态, 唤醒 USB 主机。 注意: 根据协议, 此位置 1 后, 需在 1~15ms 内清 0。
1	SDCNNT	R/W	软断开 (Soft Disconnect) 软断开是指主机接收不到“设备已连接”的信号, 设备也接收不到信号。 0: 正常。主机能收到设备连接事件 1: 软断开

位/域	名称	R/W	描述
2	GINAKSTS	R	全局 IN 应答状态 (Global IN NAK Status) 此位决定是否根据 TXFIFO 中的数据可用性回复握手信号。 0: 是 1: 否, 所有非周期性 IN 端点都回复握手信号
3	GONAKSTS	R	全局 OUT 应答状态 (Global OUT NAK Status) 0: 根据 FIFO 状态和 NAK 和 STALL 位的状态发送握手信号 1: 不接收数据, 除 SETUP 事务外的所有数据包都回复 NAK 信号
6:4	TESTSEL	R/W	选择测试模式 (Test Mode Select) 000: 禁止测试 001: Test_J 010: Test_K 011: Test_SE0_NAK 100: Test_Packet 101: Test_Force_Enable 其他: 保留
7	GINAKSET	W	设置全局 IN 应答 (Global IN NAK Setup) 将全局非周期性 IN NAK 置 1, 使非周期性 IN 端点发送 NAK 信号。 只有 OTG_FS_GCINT 寄存器的 GINNPNAKE 位清 0 时, 此位才能置 1。
8	GINAKCLR	W	清除全局 IN 应答 (Global IN NAK Clear) 将全局非周期性 IN NAK 清 0。
9	GONAKSET	W	设置全局 OUT 应答 (Global OUT NAK Setup) 将全局 OUT NAK 置 1, 使 OUT 端点发送 NAK 信号。 只有 OTG_FS_GCINT 寄存器的 GONAKE 位清 0 时, 此位才能置 1。
10	GONAKCLR	W	清除全局 OUT 应答 (Global OUT NAK Clear) 将全局 OUT NAK 清 0。
11	POPROGCMP	R/W	上电编程完成 (Power-on Programming Complete) 此位表示寄存器被唤醒后完成了编程操作。
31:12	保留		

22.7.3 全速 OTG 设备状态寄存器 (OTG_FS_DSTS)

偏移地址: 0x808

复位值: 0x0000 0010

位/域	名称	R/W	描述
0	SUSSTS	R	挂起状态 (Suspend Status) 当 USB 总线被闲置 3ms 以上, 模块就进入挂起状态, 此位置 1。当 USB 线上有活动或模块接收到远程唤醒信号时, 模块会退出挂起状态。
2:1	ENUMSPD	R	枚举速度 (Enumerated Speed) 通过 chirp 序列检测后, 全速 OTG 的枚举速度。 11: 全速 (48MHz) 其他: 保留
3	ERTERR	R	不规则错误 (Erratic Error)

位/域	名称	R/W	描述
			如果出现任何不规则错误，此位置 1，此时只有执行软断开才能恢复通信。
7:4	保留		
21:8	SOFNUM	R	接收 SOF 的帧序号（Frame Number of the Received SOF）
31:22	保留		

22.7.4 全速 OTG 设备 IN 端点中断屏蔽寄存器（OTG_FS_DINIMASK）

偏移地址：0x810

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TSFCMPM	R/W	屏蔽传输完成中断（Transfer Completed Interrupt Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
1	EPDISM	R/W	屏蔽端点禁止中断（Endpoint Disable Interrupt Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
2	保留		
3	TOM	R/W	屏蔽超时中断（Timeout Interrupt Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
4	ITXEMPM	R/W	屏蔽 TXFIFO 空时接收到 IN 令牌中断（IN Token Received when TxFIFO Empty Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
5	IEPMMM	R/W	屏蔽接收到端点不匹配的 IN 令牌中断（IN Token Received with Endpoint Mismatch Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
6	IEPNAKEM	R/W	屏蔽 IN 端点 NAK 有效中断（IN Endpoint NAK Effective Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
31:7	保留		

22.7.5 全速 OTG 设备 OUT 端点中断屏蔽寄存器（OTG_FS_DOUTIMASK）

偏移地址：0x814

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	TSFCMPM	R/W	屏蔽传输完成中断（Transfer Completed Interrupt Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽
1	EPDISM	R/W	屏蔽端点禁止中断（Endpoint Disable Interrupt Mask） 0：屏蔽 1：不屏蔽

位/域	名称	R/W	描述
2	保留		
3	SETPCMPPM	R/W	屏蔽 SETUP 阶段完成中断 (SETUP Phase Complete Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
4	OTXEMPM	R/W	屏蔽端点被禁止时接收到 OUT 令牌中断 (OUT Token Received when Endpoint Disabled Mask) 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
31:5	保留		

22.7.6 全速 OTG 设备所有端点中断寄存器 (OTG_FS_DAEPINT)

偏移地址: 0x818

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	INEPINT	R	所有 IN 端点中断 (All IN Endpoint Interrupts) 第 X 位代表 IN 端点 X 的中断。最多有 16 个 IN 端点。
31:16	OUTEPINT	R	所有 OUT 端点中断 (All OUT Endpoint Interrupts) 第 X 位代表 OUT 端点 (X-16) 的中断。最多有 16 个 OUT 端点。

22.7.7 全速 OTG 设备所有端点中断屏蔽寄存器 (OTG_FS_DAEPIMASK)

偏移地址: 0x81C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	AINM	R/W	屏蔽所有 IN 端点中断 (All IN Endpoint Interrupts Mask) 第 X 位代表 IN 端点 X 的中断屏蔽。最多有 16 个 IN 端点。 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
31:16	AOUTM	R/W	屏蔽所有 OUT 端点中断 (All OUT Endpoint Interrupts Mask) 第 X 位代表 OUT 端点 (X-16) 的中断屏蔽。最多有 16 个 OUT 端点。 0: 屏蔽 1: 不屏蔽

22.7.8 全速 OTG 设备 V_{BUS} 释放时间寄存器 (OTG_FS_DVBUSDTIM)

偏移地址: 0x828

复位值: 0x0000 17D7

位/域	名称	R/W	描述
15:0	VBUSDTIM	R/W	设备 V _{BUS} 释放时间 (Device V _{BUS} Discharge Time) SRP 期间 V _{BUS} 发出脉冲后的放电时间。 值=放电时间 (PHY 时钟数) / 1024
31:16	保留		

22.7.9 全速 OTG 设备 V_{BUS} 脉冲时间寄存器 (OTG_FS_DVBUSPTIM)

偏移地址: 0x82C

复位值：0x0000 05B8

位/域	名称	R/W	描述
11:0	VBUSPTIM	R/W	设备 V _{BUS} 脉冲时间 (Device VBUS Pulsing Time) SRP 期间 V _{BUS} 脉冲时间。 值=脉冲时间 (PHY 时钟数) /1024
31:12	保留		

22.7.10 全速 OTG 设备 IN 端点 FIFO 空中断屏蔽寄存器 (OTG_FS_DIEIMASK)

偏移地址：0x834

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	INEM	R/W	屏蔽 IN 端点发送空的 FIFO 中断 (IN Endpoint Tx FIFO Empty Interrupt Mask) 第 X 位代表 IN 端点 X 的 TXFE 中断屏蔽。最多有 16 个 IN 端点。 0: 屏蔽 1: 不屏蔽
31:16	保留		

22.7.11 全速 OTG 设备 IN 端点 0 控制寄存器 (OTG_FS_DIEPCTRL0)

偏移地址：0x900

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
1:0	MAXPS	R/W	最大数据包大小 (Maximum Packet Size) 此位配置端点的最大数据包的大小。 00: 64 字节 01: 32 字节 10: 16 字节 11: 8 字节
14:2	保留		
15	USBAEP	R	USB 活动端点 (USB Active Endpoint) 该位表示是否在当前配置和接口中端点是否被激活。 此位总置 1。
16	保留		
17	NAKSTS	R	NAK 状态 (NAK Status) 0: 模块根据 FIFO 状态回复非 NAK 握手信号 1: 模块在此端点上回复 NAK 握手信号, 此时即使 TXFIFO 还有空间, 模块仍然会停止发送数据。
19:18	EPTYPE	R	端点类型 (Endpoint Type) 此位由硬件置 00, 表示端点为控制类型。
20	保留		
21	STALLH	R/S	STALL 握手 (STALL Handshake) 程序只能将此位置 1, 直到端点接收到 SETUP 令牌, 此位清 0。 STALL 的优先级高于 NAK。

位/域	名称	R/W	描述
25:22	TXFNUM	R/W	TXFIFO 编号 (TXFIFO Number) 为 IN 端点 0 设置单独的 FIFO 编号。
26	NAKCLR	W	清除 NAK (NAK Clear) 对该位进行写操作时端点 0 的 NAK 位清 0。
27	NAKSET	W	设置 NAK (NAK Set) 对该位进行写操作使 NAK 位置 1。
29:28	保留		
30	EPDIS	R	禁止端点 (Endpoint Disable) 可以通过该位置 1 停止端点上的数据发送。 该位需要端点禁止中断位置 1 前清 0; 该位只能在 EPEN 置 1 后才能置 1。
31	EPEN	R	使能端点 (Endpoint Enable) 该位置 1 后, 端点开始发送数据。 当触发以下任一中断时, 此位清 0: ● SETUP 完成 ● 禁止端点 ● 传输完成

22.7.12 全速 OTG 设备 IN 端点 x 控制寄存器 (OTG_FS_DIEPCTRLx) (x=1~3, 端点编号)

偏移地址: 0x900+0x20*x; x=1~3

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
10:0	MAXPS	R/W	最大数据包大小 (Maximum Packet Size) 此位配置端点的最大数据包的大小 (以字节为单位)。
14:11	保留		
15	USBAEP	R/W	USB 活动端点 (USB Active Endpoint) 该位表示是否在当前配置和接口中端点是否被激活。 当 USB 复位后, 该位清 0 (端点 0 除外)。
16	EOF_PID	R	奇偶帧 (Even Odd Frame) 此位用于指示端点发送/接收的帧编号 (对于同步 IN) 或数据包的 PID (对于中断/批量 IN)。 用于同步 IN 端点: 0: 偶数帧 1: 奇数帧 端点数据 PID (Endpoint Data PID) 用于中断/批量 IN 端点: 0: DATA0 1: DATA1
17	NAKSTS	R	NAK 状态 (NAK Status) 0: 模块根据 FIFO 状态回复非 NAK 握手信号 1: 模块在此端点上回复 NAK 握手信号, 此时对于非同步 IN: 即使 TXFIFO 还有可用数据, 模块仍然会停止发送数据; 对于同步 IN, 即使 TXFIFO 还有可用数据, 模块也会发送零长度数据包

位/域	名称	R/W	描述
			注意：模块总是通过 ACK 握手响应 SETUP 数据包。
19:18	EPTYPE	R/W	选择端点类型（Endpoint Type） 00：控制 01：同步 10：批量 11：中断
20	保留		
21	STALLH	RW/RS	STALL 握手（STALL Handshake） ● 用于非控制、非同步 IN 端点（读写方式为 R/W）： 此位置 1 时，设备对来自 USB 主机所有的令牌都回复 STALL。此位只能由软件清 0。 ● 用于控制端点（读写方式为 R/S）： 此位置 1 时，表示模块接收到 SETUP 令牌。
25:22	TXFNUM	R/W	TXFIFO 编号（TXFIFO Number） 这些位表示与端点相关联的 FIFO 编号，需要为每个有效的 IN 端点设置单独的 FIFO 编号
26	NAKCLR	W	清除 NAK（NAK Clear） 对该位进行写操作时，端点的 NAK 位清 0。
27	NAKSET	W	设置 NAK（NAK Set） 对该位进行写操作时，端点的 NAK 位置 1。 该位可以控制 NAK 握手信号的发送。
28	DPIDSET	W	设置 DATA0 PID（DATA0 PID Set） ● 用于中断/批量 IN 端点： 对该位进行写操作时将 PID 设置为 DATA0。 设置偶数帧（Even Frame Set） ● 用于同步 IN 端点： 对该位进行写操作会将 EOF_PID 设置为偶数帧。
29	OFSET	W	设置奇数帧（Odd Frame Set） 用于同步 IN 端点，对该位进行写操作会将 EOF_PID 设置为奇数帧。
30	EPDIS	R/S	禁止端点（Endpoint Disable） 可以通过该位置 1 停止端点上的数据发送。 该位需要端点禁止中断位置 1 前清 0；该位只能在 EPEN 置 1 后才能置 1。
31	EPEN	R/S	使能端点（Endpoint Enable） 该位置 1 后，端点开始发送数据。 当触发以下任一中断时，此位清 0： ● SETUP 完成 ● 禁止端点 ● 传输完成

22.7.13 全速 OTG 设备 IN 端点 x 中断寄存器（OTG_FS_DIEPINTx） （x=0~3，端点编号）

偏移地址：0x908+0x20*x；x=0~3

复位值：0x0000 0080

OTG_FS_GCINT 寄存器的 ONEP 位置 1 时，读取该寄存器；

读取 OTG_FS_DAEPINT 寄存器获取设备端点 x 中断寄存器的准确端点编号，之后读取该寄存器；只有当该寄存器的相应位清 0 后 OTG_FS_DAEPINT 寄存器和 OTG_FS_GCINT 寄存器的相应位才可以清 0。

位/域	名称	R/W	描述
0	TSFCMP	RC_W1	传输完成中断（Transfer Complete Interrupt） 此位表示该端点上的传输已完成。
1	EPDIS	RC_W1	禁止端点中断（Endpoint Interrupt Disable） 此位表示已禁止端点。
2	保留		
3	TO	RC_W1	超时中断（Timeout Interrupt） 此位只适用于控制 IN 端点，表示对最近收到的 IN 令牌响应已超时。
4	ITXEMP	RC_W1	FIFO 为空时接收 IN 令牌中断（Receive IN Token Interrupt） 此位只适用于非周期性 IN 端点，表示当端点对应的 TXFIFO 为空时，接收到 IN 令牌。
5	保留		
6	IEPNAKE	RC_W1	IN 端点 NAK 有效（IN Endpoint NAK Effective） 此位表示模块对 NAK 采样，即 IN 端点的 NAK 位已经生效。 当 OTG_FS_DIEPCTRLx 寄存器的 NAKCLR 位被写时，此位清 0。
7	TXFE	R	TXFIFO 为空中断（TXFIFO Empty Interrupt） 当该端点的 TXFIFO 为空时，产生中断。
31:8	保留		

22.7.14 全速 OTG 设备 IN 端点 0 传输大小寄存器（OTG_FS_DIEPTRS0）

偏移地址：0x910

复位值：0x0000 0000

OTG_FS_DIEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位置 1 后，该寄存器才可以进行修改；

OTG_FS_DIEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位清 0 后，才可以读取该寄存器

位/域	名称	R/W	描述
6:0	EPTRS	R/W	端点传输大小（Endpoint Transfer Size） 此位表示端点 0 在一次数据传输中包含的数据量。
18:7	保留		
20:19	EPPCNT	R/W	端点数据包计数（Endpoint Packet Count） 此位表示端点 0 在一次数据传输中包含的数据包数量。
31:21	保留		

22.7.15 全速 OTG 设备 IN 端点 x 传输大小寄存器（OTG_FS_DIEPTRSx）

（x=1~3，端点编号）

偏移地址：0x910+0x20*x；x=1~3

复位值：0x0000 0000

OTG_FS_DIEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位置 1 后，该寄存器才可以进行修改；

OTG_FS_DIEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位清 0 后，才可以读取该寄存器

位/域	名称	R/W	描述
18:0	EPTRS	R/W	端点传输大小 (Endpoint Transfer Size) 此位表示端点 x 在一次数据传输中包含的数据量 (以字节为单位)。
28:19	EPPCNT	R/W	端点数据包计数 (Endpoint Packet Count) 此位表示端点 x 在一次数据传输中包含的数据包数量。
30:29	TXDCNT	R/W	计数发送数据包 (Transmit PacketCount) - 对于周期性 IN 端点, 此位表示在 USB 上每帧必须发送的数据包数目。 - 对于计算同步 IN 端点, 此位计算端点的数据 PID。 01: 1 个 10: 2 个 11: 3 个
31	保留		

22.7.16 全速 OTG 设备 In 端点 XtxfFIFO 状态寄存器 (OTG_FS_DITXFSTSx) (x=0~3, 端点编号)

偏移地址: 0x918+0x20*x; x=0~3

位/域	名称	R/W	描述
15:0	INEPTXFSA	R	IN 端点 TXFIFO 可用空间 (IN Endpoint TXFIFO Space Available) 此位表示 IN 端点 TXFIFO 的可用空间 (以字为单位)。 0x0: IN 端点 TXFIFO 已满 0x1: 1 个字节 0x2: 2 个字节 0xn: n 个字节可用 (0<n<512) 其他值: 保留
31:16	保留		

22.7.17 全速 OTG 设备 OUT 端点 0 控制寄存器 (OTG_FS_DOEPCTRL0)

偏移地址: 0xB00

复位值: 0x0000 8000

位/域	名称	R/W	描述
1:0	MAXPS	R	最大数据包大小 (Maximum Packet Size) 此位配置端点的最大数据包的大小。 00: 64 字节 01: 32 字节 10: 16 字节 11: 8 字节
14:2	保留		
15	USBAEP	R	USB 活动端点 (USB Active Endpoint) 该位表示是否在当前配置和接口中端点是否被激活。 此位总置 1。
16	保留		
17	NAKSTS	R	NAK 状态 (NAK Status) 0: 模块根据 FIFO 状态回复非 NAK 握手信号

位/域	名称	R/W	描述
			1: 模块在此端点上回复 NAK 握手信号, 此时即使 RXFIFO 还有空间, 模块仍然会停止接收数据。
19:18	EPTYPE	R	端点类型 (Endpoint Type) 该位由硬件置 00, 表示端点为控制类型。
20	SNMEN	R/W	使能监听模式 (Snoop Mode Enable) 在监听模式下, 在 OUT 数据包传输到存储区之前不检查其正确性。
21	STALLH	R/S	STALL 握手 (STALL Handshake) 程序只能将此位置 1, 直到端点接收到 SETUP 令牌, 此位清 0。 STALL 的优先级高于 NAK。
25:22	保留		
26	NAKCLR	W	清除 NAK (NAK Clear) 对此位进行写操作时端点 0 的 NAK 位清 0。
27	NAKSET	W	设置 NAK (NAK Set) 对此位进行写操作时使 NAK 位置 1。
29:28	保留		
30	EPDIS	R	禁止端点 (Endpoint Disable) 可以通过该位置 1 停止端点上的数据发送。 该位需要端点禁止中断位置 1 前清 0; 该位只能在 EPEN 置 1 后才能置 1。
31	EPEN	W	使能端点 (Endpoint Enable) 该位置 1 后, 端点开始发送数据。 当触发以下任一中断时, 此位清 0: ● SETUP 完成 ● 禁止端点 ● 传输完成

22.7.18 全速 OTG 设备 OUT 端点 x 控制寄存器 (OTG_FS_DOEPCTRLx) (x=1~3, 端点编号)

偏移地址: 0xB00+0x20*x; x=1~3

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
10:0	MAXPS	R/W	最大数据包大小 (Maximum Packet Size) 此位配置端点的最大数据包的大小 (以字节为单位)。
14:11	保留		
15	USBAEP	R/W	USB 活动端点 (USB Active Endpoint) 该位表示是否在当前配置和接口中端点是否被激活。 当 USB 复位后, 该位清 0 (端点 0 除外)。
16	EOF_PID	R	奇偶帧 (Even Odd Frame) 此位用于指示端点发送/接收的帧编号 (对于同步 IN) 或数据包的 PID (对于中断/批量 IN)。 用于同步 IN 端点: 0: 偶数帧 1: 奇数帧 端点数据 PID (Endpoint Data PID)

位/域	名称	R/W	描述
			用于中断/批量 IN 端点： 0: DATA0 1: DATA1
17	NAKSTS	R	NAK 状态 (NAK Status) 0: 模块根据 FIFO 状态回复非 NAK 握手信号 1: 模块在此端点上回复 NAK 握手信号，此时，对于 OUT 端点，即使 RXFIFO 还有剩余空间，模块仍然会停止接收数据 注意：模块总是通过 ACK 握手响应 SETUP 数据包。
19:18	EPTYPE	R/W	选择端点类型 (Endpoint Type) 00: 控制 01: 同步 10: 批量 11: 中断
20	SNMEN	R/W	使能监听模式 (Snoop Mode Enable) 在监听模式下，在 OUT 数据包传输到存储区之前不检查其正确性。
21	STALLH	RW/RS	STALL 握手 (STALL Handshake) ● 用于非控制、非同步 IN 端点 (读写方式为 R/W): 此位置 1 时，设备对来自 USB 主机所有的令牌都回复 STALL。此位只能由软件清 0。 ● 用于控制端点 (读写方式为 R/S): 此位置 1 时，表示模块接收到 SETUP 令牌。
25:22	保留		
26	NAKCLR	W	清除 NAK (NAK Clear) 对该位进行写操作时端点的 NAK 位清 0。
27	NAKSET	W	设置 NAK (NAK Set) 对该位进行写操作时，端点的 NAK 位置 1。 该位可以控制 NAK 握手信号的发送。
28	DPIDSET	W	设置 DATA0 PID (DATA0 PID Set) ● 用于中断/批量 IN 端点： 对该位进行写操作时将 PID 设置为 DATA0。 设置偶数帧 (Even Frame Set) ● 用于同步 IN 端点： 对该位进行写操作会将 EOF_PID 设置为偶数帧。
29	OFSET	W	设置奇数帧 (Odd Frame Set) ● 用于同步 OUT 端点： 对该位进行写操作会将 EOF_PID 设置为奇数帧。 ● 用于中断/批量 OUT 端点： 对该位进行写操作时将 PID 设置为 DATA1。
30	EPDIS	R/S	禁止端点 (Endpoint Disable) 可以通过该位置 1 停止端点上的数据发送。 该位需要端点禁止中断位置 1 前清 0；该位只能在 EPEN 置 1 后才能置 1。
31	EPEN	R/S	使能端点 (Endpoint Enable) 该位置 1 后，端点开始发送数据。 当触发以下任一中断时，此位清 0：

位/域	名称	R/W	描述
			● SETUP 完成 ● 禁止端点 ● 传输完成

22.7.19 全速 OTG 设备 OUT 端点 x 中断寄存器 (OTG_FS_DOEPINTx) (x=0~3, 端点编号)

偏移地址: 0xB08+0x20*x; x=0~3

复位值: 0x0000 0080

OTG_FS_GCINT 寄存器的 ONEP 位置 1 时, 读取该寄存器;

读取 OTG_FS_DAEPINTx 寄存器获取设备端点 x 中断寄存器的准确端点编号, 之后读取该寄存器; 只有当该寄存器的相应位清 0 后, OTG_FS_DAEPINT 寄存器和 OTG_FS_GCINT 寄存器的相应位才可以清 0。

位/域	名称	R/W	描述
0	TSFCMP	RC_W1	传输完成中断 (Transfer Complete Interrupt) 此位表示该端点上的传输已完成。
1	EPDIS	RC_W1	禁止端点中断 (Endpoint Interrupt Disable) 此位表示已禁止端点。
2	保留		
3	SETPCMP	RC_W1	完成 SETUP 阶段中断 (SETUP Phase Complete Interrupt) 此位只适用于控制 OUT 端点, 表示已完成 SETUP 阶段, 产生中断后可以对接接收的 SETUP 数据进行解码。
4	RXOTDIS	RC_W1	禁止时接收 OUT 令牌中断 (Receive OUT Token When Disable Interrupt) 此位只适用于控制 OUT 端点, 表示未使能端点就接收到 OUT 令牌。
5	保留		
6	RXBSP	RC_W1	接收连续的 SETUP 数据包中断 (Receive Back-to-Back SETUP Packet Interrupt) 此位只适用于控制 OUT 端点, 表示端点已收到连续三个以上的 SETUP 数据包。
31:7	保留		

22.7.20 全速 OTG 设备 OUT 端点 0 传输大小寄存器 (OTG_FS_DOEPTR0)

偏移地址: 0xB10

复位值: 0x0000 0000

OTG_FS_DOEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位置 1 后, 该寄存器才可以进行修改;

OTG_FS_DOEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位清 0 后, 才可以读取该寄存器

位/域	名称	R/W	描述
6:0	EPTRS	R/W	端点传输大小 (Endpoint Transfer Size) 此位表示端点 0 在一次数据传输中包含的数据量 (以字节为单位)。
18:7	保留		

位/域	名称	R/W	描述
19	EPPCNT	R/W	端点数据包计数 (Endpoint Packet Count) 当 RXFIFO 被写入一个数据包后, 此位被减为 0。
28:20	保留		
30:29	SPCNT	R/W	SETUP 数据包计数 (SETUP Packet Count) 这些位表示可以连续接收 SETUP 数据包的数量 01: 1 个 10: 2 个 11: 3 个
31	保留		

22.7.21 全速 OTG 设备 OUT 端点 x 传输大小寄存器 (OTG_FS_DOEPTRsx) (x=1~3, 端点编号)

偏移地址: 0xB10+0x20*x; x=1~3

复位值: 0x0000 0000

OTG_FS_DOEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位置 1 后, 该寄存器才可以进行修改;

OTG_FS_DOEPCTRLx 寄存器的 EPEN 位清 0 后, 才可以读取该寄存器

位/域	名称	R/W	描述
18:0	EPTRS	R/W	端点传输大小 (Endpoint Transfer Size) 此位表示端点 x 在一次数据传输中包含的数据量 (以字节为单位)。
28:19	EPPCNT	R/W	端点数据包计数 (Endpoint Packet Count) 此位表示端点 x 在一次数据传输中包含的数据包数量。
30:29	PID_SPCNT	R/W	接收数据 PID 或计数 SETUP 数据包 (Receive Data PID or SETUP Packet Count) - 对于同步 OUT 端点, 此位表示上一个接收的数据包 PID。 00: DATA0 01: DATA2 10: DATA1 11: MDATA - 对于控制 OUT 端点, 此位表示端点能连续收到的 SETUP 数据包的数目。 01: 1 个 10: 2 个 11: 3 个
31	保留		

22.8 全速 OTG 电源和时钟门控控制寄存器

(OTG_FS_PCGCTRL)

偏移地址: 0xE00

复位值: 0x0000 0000

此寄存器适用于主机模式和设备模式。

位/域	名称	R/W	描述
0	PCLKSTOP	R/W	PHY 时钟停止 (PHY Clock Stop) 0: 当 USB 通信恢复或会话重新启动时, 允许启动 PHY 时钟 1: 当挂起 USB 通信、会话无效或设备断开连接时, 停止 PHY 时钟
1	GCLK	R/W	门控 HCLK (Gate HCLK) 0: 当 USB 通信恢复或会话重新启动时, 允许对除了 AHB 总线从接口、主接口和唤醒之外的模块停止提供时钟 1: 当挂起 USB 通信或会话无效时, 对除了 AHB 总线从接口、主接口和唤醒之外的模块停止提供时钟
3:2	保留		
4	PHYSUS	R/W	挂起 PHY (PHY Suspend) 该位表示 PHY 挂起。
31:5	保留		

23 模数转换器（ADC）

23.1 术语全称、缩写描述

表格 90 ADC 术语全称、缩写描述

中文全称	英文全称	英文缩写
模拟看门狗	Analog watchdog	AWD
转换	Conversion	C
注入	Injected	INJ
规则	Regular	REG
开始	Start	S
扫描	Scan	SCAN
单个	Single	SINGLE
自动	Automatic	A
组	Group	G
间断	Discontinuous	DISC
计数	Count	CNT
双数	Dual	DUAL
连续	Continuous	C
校准	Calibration	CAL
复位	Reset	RST
对齐	Alignment	ALIGN
外部	External	EXT
事件	Event	E
触发	Trigger	TRG
温度	Temperature	T
传感器	Sensor	S
时间	Time	TIM
采样	Sample	SMP
偏移	Offset	OF
高	High	H
低	Low	L
阈值	Threshold	T
序列	Sequence	SEQ

中文全称	英文全称	英文缩写
长度	Length	LEN
-		
规则通道	Regular Channels	REG
注入通道	Injected Channel	INJ
注入组	Injected Group	INJG
自动	Automatic	A
转换	Conversion	C
模拟看门狗	Analog Watchdog	AWD
间断模式	Discontinuous Mode	DISC
扫描模式	Scan Mode	SCAN
-		
连续转换	Continuous Conversion	CONTC
单次转换	Single Conversion	SINGLEC
外部	External	EXT
外部触发	External Trigger	EXTTRG
采样时间	Sample Time	SMPTIM
序列	Sequence	SEQ
数目	Number	NUM

23.2 简介

系列产品有 2 个 ADC，精度为 12 位，每个 ADC 最多有 16 个外部通道和 2 个内部通道。各通道 A/D 转换模式有单次、连续、扫描或间断，ADC 转换结果可以左对齐或右对齐存储在 16 位数据寄存器中。

23.3 主要特征

- (1) ADC 供电要求：2.4V 到 3.6V，一般电源电压为 3.3V。
- (2) ADC 输入范围： $V_{REF-} \leq V_{IN} \leq V_{REF+}$ 。
- (3) 12 位分辨率
- (4) ADC 转换时间
 - 公式： $T_{CONV} = \text{采样时间} + 12.5 \text{ 个周期}$
 - 采样时间由 $SMPCYCCFGx[2:0]$ 位控制，最小采样周期为 1.5 个，当 $ADCCLK = 14\text{MHz}$ ，采样时间为 1.5 周期： $T_{CONV} = 1.5 \text{ 周期} + 12.5 \text{ 周期} = 14 \text{ 周期} = 1 \mu\text{s}$ 。

- (5) 模式输入通道类别
 - 外部 GPIO 输入通道
 - 1 个内部温度传感 (V_{SENSE}) 输入通道
 - 1 个内部参考电压 (V_{REFINT}) 输入通道
- (6) 通道转换模式
 - 单个通道转换模式: 单次转换模式、连续转换模式
 - 输入通道分类: 规则通道、注入通道
 - 一组通道转换模式: 扫描模式、间断模式、注入通道管理
 - ADC 模式: 独立 ADC 模式、双重 ADC 模式
- (7) 触发方式
 - 片上定时器信号触发
 - 外部引脚信号触发
 - 软件触发
- (8) 数据寄存器
 - 规则数据寄存器
 - 注入数据寄存器
- (9) 中断
 - 转换结束中断
 - 模拟看门狗中断
- (10) 支持规则数据转换的 DMA 请求
- (11) 数据对齐
 - 数据寄存器 ADC_CTRL2 的 DALIGNCFG 位可配置数据对齐方式为左对齐或右对齐。
- (12) 自校准
 - 通过设置 ADC_CTRL2 寄存器的 CAL 位启动校准。在校准期间 CAL 位置 1, 校准结束硬件清零, 每次上电前都重新执行一次校准操作。

23.4 功能描述

23.4.1 ADC 引脚

表格 91 ADC 引脚

名称	说明	信号类型
V_{REF+}	ADC 使用的高端/正极参考电压, $2.4V \leq V_{REF+} \leq V_{DDA}$	输入, 模拟参考正极
$V_{DDA}^{(1)}$	等效于 V_{DD} 的模拟电源且: $2.4V \leq V_{DDA} \leq V_{DD}(3.6V)$	输入, 模拟电源
V_{REF-}	ADC 使用的低端/负极参考电压, $V_{REF-} = V_{SSA}$	输入, 模拟参考负极
$V_{SSA}^{(1)}$	等效于 V_{SS} 的模拟电源地	输入, 模拟电源地
ADCx_IN[15:0]	16 个模拟输入通道	模拟输入信号

注: 1. V_{DDA} 和 V_{SSA} 应该分别连接到 V_{DD} 和 V_{SS} 。

23.4.2 ADC 转换模式

产品内置多个 ADC、多个通道（具体数量参考数据手册），可以组合出多种转换模式。

内置多个 ADC，依据 ADC 的数量，转换模式可以分为独立 ADC 模式、双重 ADC 模式；内置多个通道，可以将通道 2 类组别，即规则通道、注入通道，在每组内部转换模式分为扫描模式、间断模式；对于每个组内部的通道，转换模式分为单次转换模式、连续转换模式。

在应用中，依据实际应用需求，可结合 ADC 的数量、转换的通道数、每个通道的转换方式设计出满足需求的 ADC 转换方式。

23.4.2.1 单个 ADC 工作、单个通道的转换方式

单次转换模式

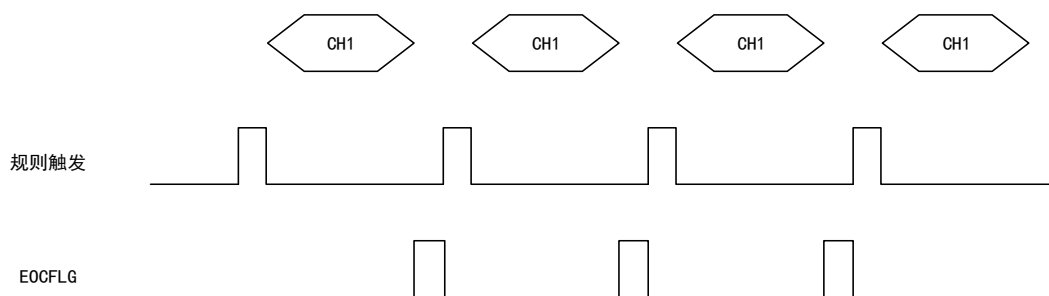
该模式对单个通道而言之只对此通道进行一次转换，对多通道而言只对此组通道进行一次转换。

该模式通过配置寄存器 ADC_CTRL2 的 ADCEN 位启动或外部触发启动。

规则通道一次转换结束，转换数据将存储到 16 位 ADC_REGDATA 寄存器，EOCFLG 位置 1，若配置 EOCIEN 位置 1，则产生中断。

注入通道一次转换结束，转换数据将存储到 16 位 ADC_INJDATA1 寄存器，INJEOCFLG 位置 1，若配置 INJEOCIEN 位置 1，则产生中断。

图 106 单次转换模式时序图



连续转换模式

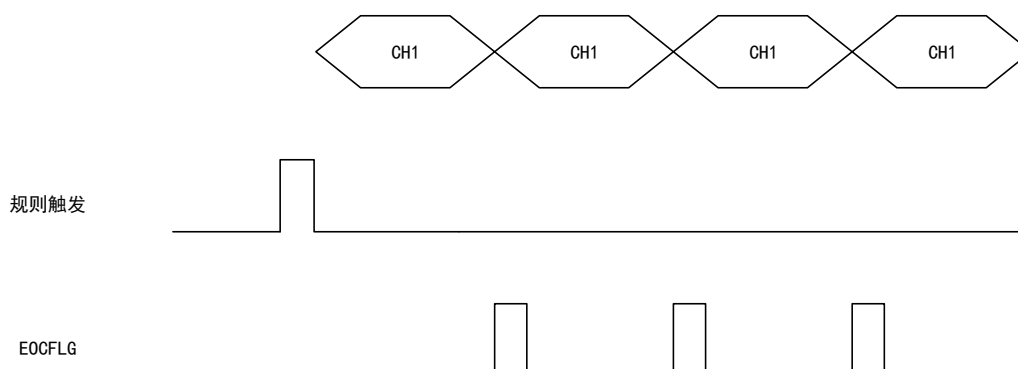
该模式对单通道而言之对此通道进行连续转换。

该模式通过配置寄存器 ADC_CTRL2 的 ADCEN 位启动或外部触发启动。

一个规则通道转换结束，转换数据将存储到 16 位 ADC_REGDATA 寄存器，EOCFLG 位置 1，若配置 EOCIEN 位置 1，则产生中断。

一个注入通道转换结束，转换数据将存储到 16 位 ADC_INJDATA1 寄存器，INJEOCFLG 位置 1，若配置 INJEOCIEN 位置 1，则产生中断。

图 107 连续转换模式时序图



23.4.2.2 单个 ADC、一组通道转换方式

模拟输入通道分类

规则通道组

- 规则组由 16 个通道组成
- 规则通道转换顺序通过配置寄存器 `ADC_REGSEQx` 决定
- 规则组转换通道的总数通过配置寄存器 `ADC_REGSEQ1` 的 `REGSEQLEN[3:0]` 位决定

注入通道组

- 注入组由 4 个通道组成
- 注入通道转换顺序通过配置寄存器在 `ADC_INJSEQ` 决定
- 注入组转换通道的总数通过配置寄存器在 `ADC_INJSEQ` 的 `INJSEQLEN[1:0]` 位决定

内部输入通道

温度传感器:

- 温度传感器用来测量芯片内部的温度
- 温度传感器选择 `ADC1_IN16` 输入通道
- 通过配置寄存器 `ADC_CTRL2` 的 `TSVREFEN` 位启动
- 可选择采样时间

温度传感器用于测量产品的接点温度，传感器将电压值通过 `ADC_IN16` 传输到 ADC，通过 ADC 转换成数值。

配置过程

- 使能 ADC，选择输入通道
- 选择采样时间（17.1us）
- 通过配置 `ADC_CTRL2` 寄存器的 `TSVREFEN` 位使能温度传感器
- 通过配置 `ADC_CTRL2` 寄存器的 `ADCEN` 位开启转换
- 读取 `ADC_INJDATAx` 寄存器或 `ADC_REGDATA` 中的转换结果
- 使用公式将结果转换为温度 T

$$T(^{\circ}\text{C}) = 25 + \frac{V_{25} - V_{\text{sensor}}}{\text{Slope}}$$

注：（1） V_{25} ：25℃下 V_{sensor} 的值，详见数据手册；

（2）Slope: V_{sensor} 和温度的平均斜率值（单位：mV/℃），详见数据手册。

（3）配置启动时间时，需要在同时配置 ADCEN 位 和 TSVREFEN 位。

内部参考电压 V_{REFINT} ：

- 内部参考电压用来提供一个稳定的电压输出给 ADC
- 内部参考电压 V_{REFINT} 选择 ADC1_IN17 输入通道

通道转换顺序

规则序列寄存器配置：

- 配置寄存器 ADC_REGSEQ3 的 REGSEQC1[4:0]~REGSEQC6[4:0]位设置第 1~6 个转换通道
- 配置寄存器 ADC_REGSEQ2 的 REGSEQC7[4:0]~REGSEQC12[4:0]位设置第 7~12 个转换通道
- 配置寄存器 ADC_REGSEQ1 的 REGSEQC13[4:0]~REGSEQC16[4:0]位设置第 13~16 个转换通道
- 配置寄存器 ADC_REGSEQ1 的 REGSEQLEN[3:0]设置需要转换的通道数目

注入序列寄存器配置：

- 配置寄存器 ADC_INJSEQ 的 INJSEQC1[4:0]~INJSEQC4[4:0]位设置第 1~4 个转换通道
- 配置寄存器 ADC_INJSEQ 的 INJSEQLEN[1:0]设置需要转换的通道数目
- 若 INJSEQLEN 的值小于 4，则转换顺序不同，转换顺序从（4-INJSEQLEN）开始。

通道转换模式

扫描模式

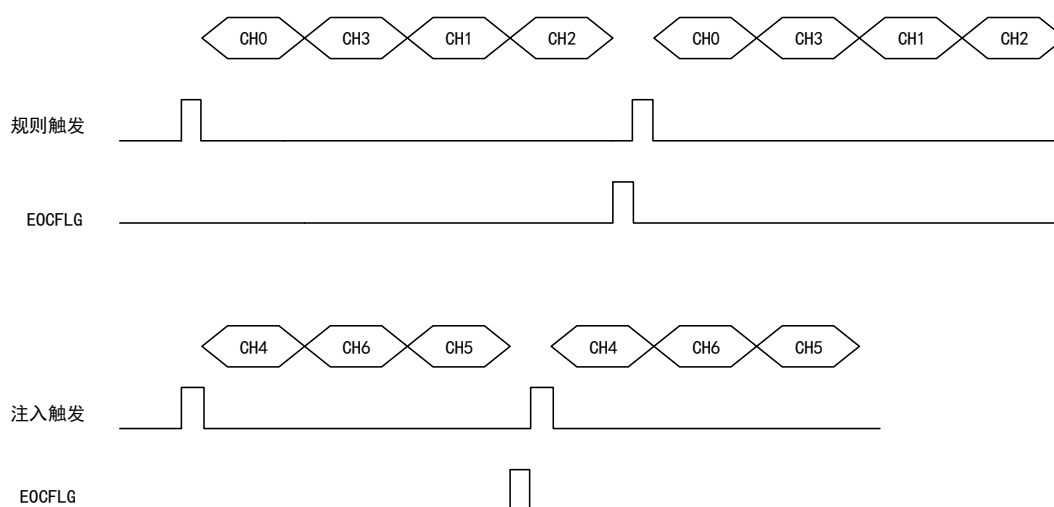
该模式适用于一组通道，相当于在一组通道的每个通道上进行单次转换。

该模式通过配置寄存器 ADC_CTRL1 的 SCANEN 位启动，启动后 ADC 扫描所有的按序列寄存器 ADC_REGSEQ 或 ADC_INJSEQ 排好顺序的通道，每个通道转换完成后将自动转换该组下一个通道。

若配置 CONTCEN 位置 1，当该组最后一个通道转换完成后将继续从该组第一个通道开始转换。

若配置 DMAEN 位置 1，每次通道转换完成后，DMA 控制器将规则通道的转换数据传输到 SRAM。

图 108 扫描模式时序图



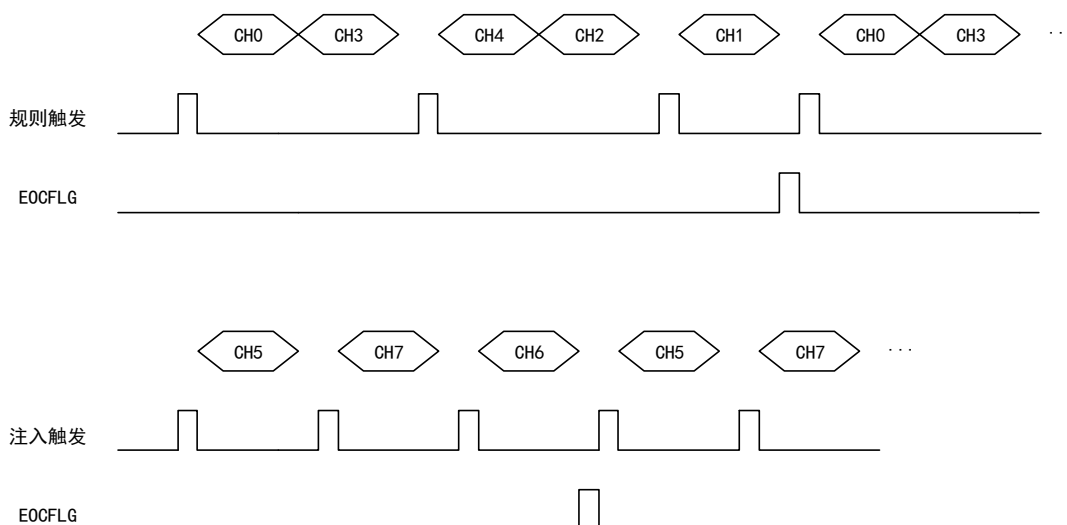
间断模式

该模式适用于一组通道，相当于对一组通道里的多个通道进行连续转换。

对于规则组，该模式通过配置寄存器 **ADC_CTRL1** 的 **REGDISCEN** 位启动，启动后进行一次 n 个通道的短序列转换 ($n \leq 8$)， n 通过配置寄存器 **ADC_CTRL1** 的 **DISCNUMCFG[2:0]** 决定；通过软件控制或外部触发源可以启动下一轮 n 个通道的转换，直到该组通道全部转换完成，**EOCFLG** 位置 1。

对于注入组，该模式通过配置寄存器 **ADC_CTRL1** 的 **INJDISCEN** 位启动，启动后按序列寄存器配置顺序进行一个通道的转换，通过软件控制或外部触发源可以按顺序启动下一个通道的转换，直到该组通道全部转换完成，**EOCFLG** 位和 **INJEOCFLG** 位置 1。

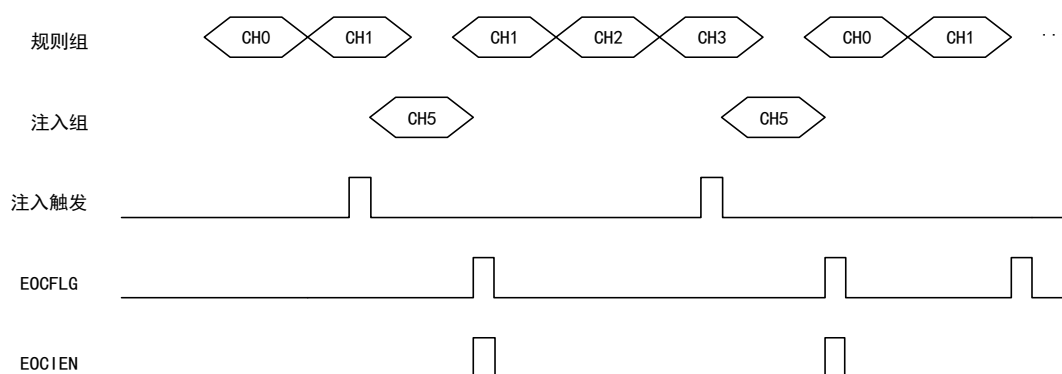
图 109 间断模式时序图



注入通道管理

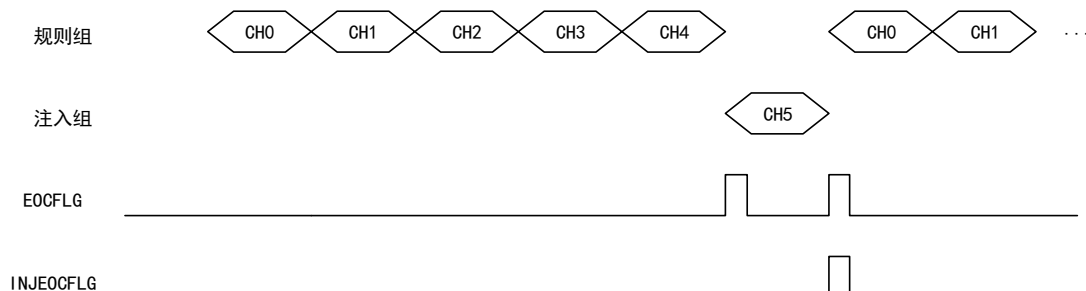
触发注入：通过清除寄存器 **ADC_CTRL1** 的 **INJGACEN** 位并配置 **SCANEN** 位启动，在规则组通道转换期间若产生一个软件触发或外部触发将启动触发注入转换，此时规则通道转换停止，注入通道序列开始转换，在注入组通道转换完成后恢复规则组通道转换。

图 110 触发注入时序图



自动注入：需要配置寄存器 **ADC_CTRL1** 的 **INJGACEN** 位启动，在规则组通道转换完成后，注入组通道自动开始转换，自动注入模式下，注入组通道的外部触发必须禁止；若还配置了寄存器 **ADC_CTRL2** 的 **CONTEN** 位，规则组和注入组的所有通道按序列进行连续转换。

图 111 自动注入时序图



23.4.2.3 双重 ADC 模式、一组通道转换模式

两个或两个以上 ADC 模块的产品，使用双重 ADC 模式，**ADC1** 默认为主 ADC，其他默认为从 ADC，通过配置 **ADC1_CTRL1** 寄存器中 **DUALMCFG[2:0]** 位设置双 ADC 模式。

当配置由外部事件触发时，需要设置为仅触发主 ADC，然后配置从 ADC 为软件触发。（主和从的外部触发必须同时发生）

双重 ADC 有以下 8 种可能的模式：

（1）同时规则模式

同时规则模式即 **ADC1** 和 **ADC2** 同时转换一个规则通道组。两个 ADC 不能同时转换一个通道。

外部触发事件由寄存器 ADC1_CTRL2 的 REGEXTTRGSEL[2:0]决定。

ADC 转换结束产生 DMA 传输请求，ADC1 转换数据放在寄存器 ADC1_REGDATA 的低 16 位，ADC2 转换数据放在寄存器 ADC1_REGDATA 的高 16 位。

所有 ADC 规则通道转换完后，产生 EOCFLG 中断。

(2) 同时注入模式

同时注入模式即 ADC1 和 ADC2 同时转换一个注入通道组。两个 ADC 不能同时转换一个通道。

外部触发事件由寄存器 ADC1_CTRL2 的 INJGEXTTRGSEL[2:0]决定。

ADC 转换结束，转换数据存储在寄存器 ADC_INJDATAx。

所有 ADC 注入通道转换完成后，产生 INJEOCFLG 中断。

(3) 快速交叉模式

快速交叉模式即 ADC1 和 ADC2 交替采集一个规则通道组，间隔时间短。

外部触发事件由寄存器 ADC_CTRL2 的 REGEXTTRGSEL[2:0]决定，触发产生后 ADC2 启动，ADC1 延时 7 个 ADC 时钟周期后启动。

采样时间要小于 7 个 ADC 时钟周期。

(4) 慢速交叉模式

快速慢速交叉模式即 ADC1 和 ADC2 交替采集一个规则通道组，间隔时间长。

外部触发事件由寄存器 ADC_CTRL2 的 REGEXTTRGSEL[2:0]决定，触发产生后 ADC2 启动，ADC1 延时 14 个 ADC 时钟周期后启动。

采样时间要小于 14 个 ADC 时钟周期。

(5) 交替触发模式

交替触发模式即 ADC1 和 ADC2 轮流采集注入通道组。

外部触发事件由寄存器 ADC1_CTRL2 的 INJGEXTTRGSEL[2:0]决定，触发产生后 ADC1 开始转换直到所有通道都转换完成 ADC2 才开始转换。

若 ADC1 和 ADC2 使能间断模式，触发产生后 ADC1 开始转换第一个注入通道，第二个触发产生后 ADC2 开始转换第一个注入通道，以此类推。

(6) 混合的同时规则/注入模式

混合同同时规则/注入模式即同时规则模式被中断后启动同时注入模式。

该模式中，必须转换相同长度的序列或设置触发间隔时间能够转换完成较长序列。

(7) 混合的同时规则+交替触发模式

混合的同时规则+交替触发模式即同时规则模式被中断后启动交替触发模式。

该模式中，必须转换相同长度的序列或设置触发间隔时间能够转换完成较长序列。

(8) 混合同时注入+交叉模式

混合同时注入+交叉模式即交叉模式被中断后启动同时注入模式。

23.4.3 外部触发

外部触发的寄存器配置如下：

- 规则组通道的外部事件触发通过配置寄存器 ADC_CTRL2 的 REGEXTTRGSEL[2:0]位启动
- 注入组通道的外部事件触发通过配置寄存器 ADC_CTRL2 的 INJGEXTTRGSEL[2:0]位启动

表格 92 规则通道外部触发

触发源	REGEXTTRGSEL[2:0]	触发类型
TMR1_CC1	000	来自片上定时器的内部信号
TMR1_CC2	001	
TMR1_CC3	010	
TMR2_CC2	011	
TMR3_TRGO	100	
TMR4_CC4	101	
EINT 线 11/TMR8_TRGO	110	外部引脚/来自片上定时器的内部信号
REGSWSC	111	软件控制位

表格 93 注入通道外部触发

触发源	INJGEXTTRGSEL[2:0]	触发类型
TMR1_TRGO	000	来自片上定时器的内部信号
TMR1_CC4	001	
TMR2_TRGO	010	
TMR2_CC1	011	
TMR3_CC4	100	
TMR4_TRGO	101	
EINT 线 15/TMR8_CC4	110	外部引脚/来自片上定时器的内部信号
INJSWSC	111	软件控制位

23.4.4 数据寄存器

23.4.4.1 规则数据寄存器

ADC_REGDATA 是一个 32 位的 ADC 规则数据寄存器，单 ADC 模式下只使用低 16 位存储转换数据，双 ADC 模式下低 16 位存储 ADC1 的转换数据，高 16 位存储 ADC2 的转换数据，数据对齐方式为左对齐和右对齐。

通过配置寄存器 ADC_CTRL2 的 DALIGNCFG 位决定是否使用 DMA 传输，其中规则通道最多有 16 个，但规则数据寄存器只有 1 个，所以在多通道转换时将产生数据覆盖问题，此时就需要使用 DMA 传输。

23.4.4.2 注入数据存储器

ADC_INJDATAx (x=1,2,3,4) 是 ADC 注入数据寄存器，有四个 32 位的寄存器，其低 16 位有效，高 16 位保留。注入通道最多有 4 个，注入数据寄存器也有四个，在多通道转换时不会发生数据覆盖问题，数据对齐方式为左对齐和右对齐。

23.4.5 中断

23.4.5.1 转换结束中断

规则组通道转换结束中断

规则通道转换结束后产生中断，在中断函数中读取规则数据寄存器的值。

通过配置寄存器 ADC_STS 的 EOCFLG 位决定。

注入组通道转换结束中断

注入通道转换结束后产生中断，在中断函数中读取规则数据寄存器的值。

通过配置寄存器 ADC_STS 的 INJEOCFLG 位决定。

23.4.5.2 模拟看门狗中断

若输入的模拟电压不在阈值范围内将产生模拟看门狗中断。

通过配置寄存器 ADC_STS 的 AWDFLG 位决定。

23.4.6 DMA

规则通道转换结束后产生 DMA 请求，可以将转换的数据结果从 ADC_REGDATA 寄存器传输到存储器中。

只有 ADC1 可以产生 DMA 请求，ADC2 的转换结果通过 ADC1 的 DMA 功能传输。

23.5 寄存器地址映射

表格 94 ADC 寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
ADC_STS	ADC 状态寄存器	0x00
ADC_CTRL1	ADC 控制寄存器 1	0x04
ADC_CTRL2	ADC 控制寄存器 2	0x08
ADC_SMPTIM1	ADC 采样时间寄存器 1	0x0C
ADC_SMPTIM2	ADC 采样时间寄存器 2	0x10
ADC_INJDOFx	ADC 注入通道数据偏移寄存器 x	0x14-0x20
ADC_AWDHT	模拟看门狗高阈值寄存器	0x24
ADC_AWDLT	模拟看门狗低阈值寄存器	0x28
ADC_REGSEQ1	ADC 规则序列寄存器 1	0x2C
ADC_REGSEQ2	ADC 规则序列寄存器 2	0x30
ADC_REGSEQ3	ADC 规则序列寄存器 3	0x34
ADC_INJSEQ	ADC 注入序列寄存器	0x38
ADC_INJDATAx	ADC 注入数据寄存器 x	0x3C-0x48
ADC_REGDATA	ADC 规则数据寄存器	0x4C

23.6 寄存器功能描述

23.6.1 ADC 状态寄存器（ADC_STS）

偏移地址：0x00

复位值：0x0000 000

位/域	名称	R/W	描述
0	AWDFLG	RC_W0	发生模拟看门狗事件标志位（Analog Watchdog Occur Flag） 该位由硬件置 1，软件清 0，表示是否发生模拟看门狗事件。 0：没有发生 1：发生
1	EOCFLG	RC_W0	转换结束标志（End Of Conversion Flag） 0：未完成 1：完成
2	INJEOCFLG	RC_W0	注入通道转换结束标志（Injected Channel End Of Conversion Flag） 0：未完成 1：完成
3	INJCSFLG	RC_W0	注入通道转换开始标志（Injected Channel Conversion Start Flag） 0：未开始 1：开始

位/域	名称	R/W	描述
4	REGCSFLG	RC_W0	规则通道转换开始标志 (Regular Channel Conversion Start Flag) 0: 未开始 1: 开始
31:5	保留		

23.6.2 ADC 控制寄存器 1 (ADC_CTRL1)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	AWDCHSEL	R/W	选择模拟看门狗通道 (Analog Watchdog Channel Select) 00000: ADC 模拟输入通道 0 00001: ADC 模拟输入通道 1 01111: ADC 模拟输入通道 15 10000: ADC 模拟输入通道 16 10001: ADC 模拟输入通道 17 其它值: 保留 关于该寄存器, 注意如下: (1) ADC1 的模拟输入通道 16 和通道 17 在芯片内部分别连到了温度传感器和 V_{REFINT} (2) ADC2 的模拟输入通道 16 和通道 17 在芯片内部连到了 V_{SS}
5	EOCIEN	R/W	使能 EOC 中断 (EOC Interrupt Enable) 用于使能转换结束后产生中断。 0: 禁止 1: 使能
6	AWDIEN	R/W	使能模拟看门狗中断 (Analog Watchdog Interrupt Enable) 若该位被设置且处于扫描模式下, 当看门狗检测到数值超过阈值时, 产生中断并中止扫描。 0: 禁止 1: 使能
7	INJEOCIEN	R/W	使能注入通道转换结束中断 (Interrupt Enable For Injected Channels End Of Conversion Flag) 0: 禁止 1: 使能
8	SCANEN	R/W	使能扫描模式 (Scan Mode Enable) 在扫描模式中, 转换由 ADC_REGSEQX 或 ADC_INJSEQX 寄存器选中的通道。 0: 禁止 1: 使能 注: 如果分别设置了 EOCINTEN 或 INJEOCINTEN 位, 只在最后一个通道转换完毕后才产生 EOC 或 INJEOC 中断。
9	AWDSGLEN	R/W	扫描模式下, 在单一通道上使能看门狗 (Enable The Watchdog On A Single Channel In Scan Mode) 该通道由 AWDCHSEL[4:0]位指定。 0: 在所有的通道上使能 1: 在单一通道上使能

位/域	名称	R/W	描述
10	INJGACEN	R/W	使能注入通道组自动转换（Automatic Injected Group Conversion Enable） 用于使能规则通道组转换结束后注入通道组自动转换。 0：禁止 1：使能
11	REGDISCEN	R/W	使能规则通道上的间断模式（Discontinuous Mode On Regular Channels Enable） 0：禁止 1：使能
12	INJDISCEN	R/W	使能注入通道上的间断模式（Discontinuous Mode On Injected Channels Enable） 0：禁止 1：使能
15:13	DISCNUMCFG	R/W	配置间断模式通道数据（Discontinuous Mode Channel Number Configure） 000：1 个通道 001：2 个通道 111：8 个通道
19:16	DUALMCFG	R/W	配置双 ADC 模式（Dual ADC Mode Configure） 0000：独立模式 0001：混合的同步规则+注入同步模式 0010：混合的同步规则+交替触发模式 0011：混合同步注入+快速交叉模式 0100：混合同步注入+慢速交叉模式 0101：注入同步模式 0110：规则同步模式 0111：快速交叉模式 1000：慢速交叉模式 1001：交替触发模式 其它：保留 在 ADC2 中这些位为保留位；在双 ADC 模式中，改变通道的配置会产生一个重新开始的条件，这将导致同步丢失，建议在进行任何配置改变前关闭双 ADC 模式（即配置为独立模式）。
21:20	保留		
22	INJAWDEN	R/W	使能注入通道的模拟看门狗功能（Enable the Analog Watchdog Function On the Injected Channels） 0：禁止 1：使能
23	REGAWDEN	R/W	使能规则通道上的模拟看门狗功能（Enable the Analog Watchdog Function On the Regular Channels） 0：禁止 1：使能
31:24	保留		

23.6.3 ADC 控制寄存器 2（ADC_CTRL2）

偏移地址：0x08

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	ADCEN	R/W	使能 ADC (ADC Enable) (1) 该位为 0 时, 写为 1 将给 ADC 上电, 并启动 ADC 转换 (2) 该位为 1 时, 写 1 将启动转换 0: 禁止进行 ADC 转换和校准, 进入掉电模式 1: 使能 ADC 并且开始转换 注: 为防止触发错误的转换, 若此寄存器中有其他位与该位都被改变, 则转换不会被触发。
1	CONTGEN	R/W	使能连续转换模式 (Continuous Conversion Mode Enable) 0: 单次转换模式 1: 连续转换模式
2	CAL	R/W	A/D 校准 (A/D Calibration) 该位由软件置 1 开始校准, 校准完成时硬件清 0。 0: 校准完成 1: 开始校准
3	CALRST	R/W	复位校准 (Calibration Reset) 该位有软件置 1, 校准寄存器复位完成后由硬件清 0。 0: 表明复位校准寄存器已完成 1: 复位校准寄存器
7:4	保留		
8	DMAEN	R/W	使能 DMA 模式 (DMA Mode Enable) 0: 禁止 1: 使能 注: 只有 ADC1 能产生 DMA 请求。
10:9	保留		
11	DALIGNCFG	R/W	配置数据对齐方式 (Data Alignment Mode Configure) 0: 右对齐 1: 左对齐
14:12	INJEXTTRGSEL	R/W	选择启动注入组转换的外部事件 (Select the External Trigger Event to Start the Injected Group Conversion) 000: 定时器 1 的 TRGO 事件 001: 定时器 1 的 CC4 事件 010: 定时器 2 的 TRGO 事件 011: 定时器 2 的 CC1 事件 100: 定时器 3 的 CC4 事件 101: 定时器 4 的 TRGO 事件 110: EINT 线 15 111: INJSWSC
15	INJEXTTRGEN	R/W	使能注入通道的外部触发转换模式 (Enable the External Trigger Conversion Mode of the Injected Channels) 0: 禁止 1: 使能
16	保留		
19:17	REGEXTTRGSEL	R/W	选择启动规则组转换的外部事件 (Select the External Trigger Event to Start the Regular Group Conversion)

位/域	名称	R/W	描述
			000: 定时器 1 的 CC1 事件 001: 定时器 1 的 CC2 事件 010: 定时器 1 的 CC3 事件 011: 定时器 2 的 CC2 事件 100: 定时器 3 的 TRGO 事件 101: 定时器 4 的 CC4 事件 110: EINT 线 11 111: REGSWSC
20	REGEXTTRGEN	R/W	使能规则通道的外部触发转换模式 (Enable the External Trigger Conversion Mode of the Regular Channels) 0: 禁止 1: 使能
21	INJSWSC	R/W	软件启动转换注入通道 (Software Start Conversion Injected Channels) 如果在 INJEXESEL[2:0]位中选择 INJSWSC 作为触发事件, 该位用于启动一组注入通道的转换; 该位软件可置 1、清 0; 启动转换后硬件清 0。 0: 复位状态 1: 启动转换注入通道
22	REGSWSC	R/W	软件启动转换规则通道 (Software Start Conversion Regular Channels) 如果在 REGEXTSEL[2:0]位中选择了 REGSWSC 为触发事件, 该位用于启动一组规则通道的转换; 该位软件可置 1、清 0; 启动转换后硬件清 0。 0: 复位状态 1: 开始转换规则通道
23	TSVREFEN	R/W	使能温度传感器和 V_{REFINT} 通道 (Temperature Sensor And V_{REFINT} Channel Enable) 该位仅在 ADC1 中有效。 该位由软件置 1 和清 0, 在多个 ADC 的器件中, 该位仅出现在 ADC1 中。 0: 禁止 1: 使能
31:24	保留		

23.6.4 ADC 采样时间寄存器 1 (ADC_SMPTIM1)

偏移地址: 0x0C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
2:0	SMPCYCCFG10	R/W	配置通道 10 的采样周期 (Channel 10 Sample Cycles Configure) 000: 1.5 周期 001: 7.5 周期 010: 13.5 周期 011: 28.5 周期 100: 41.5 周期 101: 55.5 周期 110: 71.5 周期

位/域	名称	R/W	描述
			111: 239.5 周期
5:3	SMPCYCCFG11	R/W	配置通道 11 的采样周期 (Channel 11 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
8:6	SMPCYCCFG12	R/W	配置通道 12 的采样周期 (Channel 12 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
11:9	SMPCYCCFG13	R/W	配置通道 13 的采样周期 (Channel 13 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
14:12	SMPCYCCFG14	R/W	配置通道 14 的采样周期 (Channel 14 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
17:15	SMPCYCCFG15	R/W	配置通道 15 的采样周期 (Channel 15 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
20:18	SMPCYCCFG16	R/W	配置通道 16 的采样周期 (Channel 16 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
23:21	SMPCYCCFG17	R/W	配置通道 17 的采样周期 (Channel 17 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
31:24	保留		

23.6.5 ADC 采样时间寄存器 2 (ADC_SMPTIM2)

偏移地址: 0x10

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
2:0	SMPCYCCFG0	R/W	配置通道 0 的采样周期 (Channel 0 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
5:3	SMPCYCCFG1	R/W	配置通道 1 的采样周期 (Channel 1 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
8:6	SMPCYCCFG2	R/W	配置通道 2 的采样周期 (Channel 2 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
11:9	SMPCYCCFG3	R/W	配置通道 3 的采样周期 (Channel 3 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
14:12	SMPCYCCFG4	R/W	配置通道 4 的采样周期 (Channel 4 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
17:15	SMPCYCCFG5	R/W	配置通道 5 的采样周期 (Channel 5 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
20:18	SMPCYCCFG6	R/W	配置通道 6 的采样周期 (Channel 6 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
23:21	SMPCYCCFG7	R/W	配置通道 7 的采样周期 (Channel 7 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
26:24	SMPCYCCFG8	R/W	配置通道 8 的采样周期 (Channel 8 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
29:27	SMPCYCCFG9	R/W	配置通道 9 的采样周期 (Channel 9 Sample Cycles Configure) 参考 SMPCYCCFG10 的描述。
31:30	保留		

23.6.6 ADC 注入通道数据偏移寄存器 x (ADC_INJDOFx) (x=1..4)

偏移地址: 0x14-0x20

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
11:0	INJDOFx	R/W	注入通道 x 的数据偏移 (Data Offset For Injected Channel x) 当转换注入通道时, 这些位定义了用于从原始转换数据中减去的数值, 转换的结果可以在 ADC_INJDATAx 寄存器中读出。
31:12	保留		

23.6.7 模拟看门狗高阈值寄存器 (ADC_AWDHT)

偏移地址: 0x24

复位值: 0x0000 0FFF

位/域	名称	R/W	描述
11:0	AWDHT[11:0]	R/W	模拟看门狗高阈值 (Analog Watchdog High Threshold)
31:12	保留		

23.6.8 模拟看门狗低阈值寄存器 (ADC_AWDLT)

偏移地址: 0x28

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
11:0	AWDLT[11:0]	R/W	模拟看门狗低阈值 (Analog Watchdog Low Threshold)
31:12	保留		

23.6.9 ADC 规则序列寄存器 1 (ADC_REGSEQ1)

偏移地址: 0x2C

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	REGSEQC13	R/W	规则序列中的第 13 个转换 (13 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 13 个转换的通道编号 (0~17)
9:5	REGSEQC14	R/W	规则序列中的第 14 个转换 (14 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 14 个转换的通道编号 (0~17)
14:10	REGSEQC15	R/W	规则序列中的第 15 个转换 (15 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 15 个转换的通道编号 (0~17)
19:15	REGSEQC16	R/W	规则序列中的第 16 个转换 (16 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 16 个转换的通道编号 (0~17)
23:20	REGSEQLEN	R/W	规则通道序列长度 (Regular Channel Sequence Length) 这些位由软件定义在规则通道转换序列中的通道数目。 0000: 1 个转换 0001: 2 个转换 1111: 16 个转换
31:24	保留		

23.6.10 ADC 规则序列寄存器 2 (ADC_REGSEQ2)

偏移地址: 0x30

复位值: 0x0000 000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	REGSEQC7	R/W	规则序列中的第 7 个转换 (7 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 7 个转换的通道编号 (0~17)
9:5	REGSEQC8	R/W	规则序列中的第 8 个转换 (8 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 8 个转换的通道编号 (0~17)
14:10	REGSEQC9	R/W	规则序列中的第 9 个转换 (9 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 9 个转换的通道编号 (0~17)
19:15	REGSEQC10	R/W	规则序列中的第 10 个转换 (10 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 10 个转换的通道编号 (0~17)
24:20	REGSEQC11	R/W	规则序列中的第 11 个转换 (11 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 11 个转换的通道编号 (0~17)
29:25	REGSEQC12	R/W	规则序列中的第 12 个转换 (12 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 12 个转换的通道编号 (0~17)
31:30	保留		

23.6.11 ADC 规则序列寄存器 3 (ADC_REGSEQ3)

偏移地址: 0x34

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	REGSEQC1	R/W	规则序列中的第 1 个转换 (1 st Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 1 个转换的通道编号 (0~17)
9:5	REGSEQC2	R/W	规则序列中的第 2 个转换 (2 nd Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 2 个转换的通道编号 (0~17)
14:10	REGSEQC3	R/W	规则序列中的第 3 个转换 (3 rd Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 3 个转换的通道编号 (0~17)
19:15	REGSEQC4	R/W	规则序列中的第 4 个转换 (4 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 4 个转换的通道编号 (0~17)
24:20	REGSEQC5	R/W	规则序列中的第 5 个转换 (5 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 5 个转换的通道编号 (0~17)
29:25	REGSEQC6	R/W	规则序列中的第 6 个转换 (6 th Conversion In Regular Sequence) 定义规则序列中第 6 个转换的通道编号 (0~17)
31:30	保留		

23.6.12 ADC 注入序列寄存器 (ADC_INJSEQ)

偏移地址: 0x38

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
4:0	INJSEQC1	R/W	注入序列中的第 1 个转换 (1 st Conversion In Injected Sequence) 定义注入序列中第 1 个转换的通道编号 (0~17)

位/域	名称	R/W	描述
9:5	INJSEQC2	R/W	注入序列中的第 2 个转换（2 nd Conversion In Injected Sequence） 定义注入序列中第 2 个转换的通道编号（0~17）
14:10	INJSEQC3	R/W	注入序列中的第 3 个转换（3 rd Conversion In Injected Sequence） 定义注入序列中第 3 个转换的通道编号（0~17）
19:15	INJSEQC4	R/W	注入序列中的第 4 个转换（4 th Conversion In Injected Sequence） 定义注入序列中第 4 个转换的通道编号（0~17）
21:20	INJSEQLEN	R/W	注入通道序列长度（Injected Channel Sequence Length） 这些位由软件定义在注入通道转换序列中的通道数目，其转换序列是： INJSEQC _(4-INJSEQLEN) →INJSEQ _(5-INJSEQLEN) →INJSEQC _(6-INJSEQLEN) →INJSEQC _(7-INJSEQLEN) ，具体情况如下： 00: 1 个转换，只转换 INJSEQC4 01: 2 个转换，转换顺序是 INJSEQC3→INJSEQC4 10: 3 个转换，转换序列是 INJSEQC2→INJSEQC3→INJSEQC4 11: 4 个转换，转换序列是 INJSEQC1→INJSEQC2→INJSEQC3→INJSEQC4
31:22	保留		

23.6.13 ADC 注入数据寄存器 x（ADC_INJDATAx）（x= 1..4）

偏移地址：0x3C–0x48

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	INJDATA	R	注入转换的数据（Injected Conversion Data） 注入通道的转换结果，只读。
31:16	保留		

23.6.14 ADC 规则数据寄存器（ADC_REGDATA）

偏移地址：0x4C

复位值：0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
15:0	REGDATA	R	规则转换的数据（Regular Conversion Data） 规则通道的转换结果，只读。
31:16	ADC2DATA	R	ADC2 转换的数据（ADC2 Conversion Data） （1）在 ADC1 中该位有效，表示双 ADC 模式下，ADC2 规则通道转换的结果； （2）ADC2 中，该位保留。

24 循环冗余校验计算单元（CRC）

24.1 简介

循环冗余校验（CRC）计算单元可将输入数据经过固定的生成多项式计算得到 32 位的 CRC 计算结果，主要用来检测或校验数据传输或者保存后的正确性与完整性。

24.2 功能描述

24.2.1 计算方式

使用 CRC-32（以太网）多项式：0x4C11DB7

$$(X^{32}+X^{26}+X^{23}+X^{22}+X^{16}+X^{12}+X^{11}+X^{10}+X^8+X^7+X^5+X^4+X^2+X+1)$$

24.2.2 计算时间

其计算时间为 4 个 AHB 时钟周期。

每写入一次新数据，其结果是上一次的计算结果和新的计算结果的组合。（对整个字进行运算）。在计算期间，会暂停 CPU 的写操作，因此可以对寄存器 CRC_DATA 进行“背靠背”写入或连续地“读-写”操作。

24.3 寄存器地址映射

表格 95 CRC 计算单元寄存器地址映射

寄存器名	描述	偏移地址
DATA	数据寄存器	0x00
INDATA	独立数据寄存器	0x04
CTRL	控制寄存器	0x08

24.4 寄存器功能描述

CRC 计算单元包括 2 个数据寄存器和 1 个控制寄存器。

24.4.1 数据寄存器（CRC_DATA）

偏移地址：0x00

复位值：0xFFFF FFFF

位/域	名称	R/W	描述
31:0	DATA	R/W	32 位数据寄存器（32bit Data Register） 执行写操作时，作为 CRC 计算的新数据输入口；执行读操作时，返回 CRC 计算的结果。

24.4.2 独立数据寄存器 (CRC_INDATA)

偏移地址: 0x04

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
7:0	INDATA	R/W	独立 8 位数据寄存器 (Independent 8bit Data Register) 可用于临时存放 1 字节的数据; 寄存器 CRC_CTRL 的 RST 位产生的 CRC 复位对本寄存器没有影响。
31:8	保留。		

注: 此寄存器不参与 CRC 计算, 可以存放任何数据。

24.4.3 控制寄存器 (CRC_CTRL)

偏移地址: 0x08

复位值: 0x0000 0000

位/域	名称	R/W	描述
0	RST	W	复位 CRC 计算单元 (Reset CRC Calculation Unit) 复位后设置数据寄存器为 0xFFFF FFFF, 对该位只能软件写 1、硬件自动清 0。
31:1	保留		

25 芯片电子签名

芯片电子签名包括主存储器 Flash 容量信息、96 位唯一芯片 ID，出厂前写入芯片的系统存储区，用户只读且不可修改。

25.1 主存储区容量寄存器

25.1.1 闪存容量寄存器（16 位）

基地址：0x1FFF F7E0

只读，其值在出厂时编写

位/域	名称	R/W	描述
15:0	F_SIZE	R	闪存存储器容量（Flash Size） 表示产品的主存储区的容量（以 K 字节为单位）。 例：0x0080=128 K 字节

25.2 96 位唯一芯片 ID

唯一 ID 的用途可以有：

- 作为序列号（例如 OTG_FS 字符序列号或其他终端应用）
- 作为密码，在编写闪存时，将此唯一标识与软件加解密算法结合使用，提高代码在闪存存储器内的安全性
- 用于激活带安全机制的启动过程
- 身份标识所提供的参考号码对任一 MCU 微控制器系列都是唯一的，无论在什么情况下，用户都不能改变这唯一的身份标识。根据不同用法，用户可以选择以字节、半字或全字为单位读取身份标识。

基地址：0x1FFF F7E8

偏移地址：0x00

只读，其值在出厂时编写

位/域	名称	R/W	描述
15:0	U_ID[15:0]	R	唯一身份标志 15:0 位

偏移地址：0x02

只读，其值在出厂时编写

位/域	名称	R/W	描述
15:0	U_ID[31:16]	R	唯一身份标志 31:16 位

偏移地址：0x04

只读，其值在出厂时编写

位/域	名称	R/W	描述
31:0	U_ID[63:32]	R	唯一身份标志 63:32 位

偏移地址：0x08

只读，其值在出厂时编写

位/域	名称	R/W	描述
31:0	U_ID[95:64]	R	唯一身份标志 95:64 位

26 版本历史

表格 96 文件版本历史

日期	版本	变更历史
2025.2	1.0	新建

声明

本手册由珠海极海半导体有限公司（以下简称“极海”）制订并发布，所列内容均受商标、著作权、软件著作权相关法律法规保护，极海保留随时更正、修改本手册的权利。使用极海产品前请仔细阅读本手册，一旦使用产品则表明您（以下称“用户”）已知悉并接受本手册的所有内容。用户必须按照相关法律法规和本手册的要求使用极海产品。

1、权利所有

本手册仅应当被用于与极海所提供的对应型号的芯片产品、软件产品搭配使用，未经极海许可，任何单位或个人均不得以任何理由或方式对本手册的全部或部分内容进行复制、抄录、修改、编辑或传播。

本手册中所列带有“®”或“™”的“极海”或“Geehy”字样或图形均为极海的商标，其他在极海产品上显示的产品或服务名称均为其各自所有者的财产。

2、无知识产权许可

极海拥有本手册所涉及的全部权利、所有权及知识产权。

极海不应因销售、分发极海产品及本手册而被视为将任何知识产权的许可或权利明示或默示地授予用户。

如果本手册中涉及任何第三方的产品、服务或知识产权，不应被视为极海授权用户使用前述第三方产品、服务或知识产权，也不应被视为极海对第三方产品、服务或知识产权提供任何形式的保证，包括但不限于任何第三方知识产权的非侵权保证，除非极海在销售订单或销售合同中另有约定。

3、版本更新

用户在下单购买极海产品时可获取相应产品的最新版的手册。

如果本手册中所述的内容与极海产品不一致的，应以极海销售订单或销售合

同中的约定为准。

4、信息可靠性

本手册相关数据经极海实验室或合作的第三方测试机构批量测试获得，但本手册相关数据难免会出现校正笔误或因测试环境差异所导致的误差，因此用户应当理解，极海对本手册中可能出现的该等错误无需承担任何责任。本手册相关数据仅用于指导用户作为性能参数参照，不构成极海对任何产品性能方面的保证。

用户应根据自身需求选择合适的极海产品，并对极海产品的应用适用性进行有效验证和测试，以确认极海产品满足用户自身的需求、相应标准、安全或其它可靠性要求；若因用户未充分对极海产品进行有效验证和测试而致使用户损失的，极海不承担任何责任。

5、合规要求

用户在使用本手册及所搭配的极海产品时，应遵守当地所适用的所有法律法规。用户应了解产品可能受到产品供应商、极海、极海经销商及用户所在地等各国有关出口、再出口或其它法律的限制，用户（代表其本身、子公司及关联企业）应同意并保证遵守所有关于取得极海产品及/或技术与直接产品的出口和再出口适用法律与法规。

6、免责声明

本手册由极海“按原样”（as is）提供，在适用法律所允许的范围内，极海不提供任何形式的明示或暗示担保，包括但不限于对产品适销性和特定用途适用性的担保。

极海产品并非设计、授权或担保适合用于军事、生命保障系统、污染控制或有害物质管理系统中的关键部件，亦非设计、授权或担保适合用于在产品失效或故障时可导致人员受伤、死亡、财产或环境损害的应用。

如果产品未标明“汽车级”，则表示不适用于汽车应用。如果用户对产品的应用超出极海提供的规格、应用领域、规范，极海不承担任何责任。

用户应该确保对产品的应用符合相应标准以及功能安全、信息安全、环境标

准等要求。用户对极海产品的选择和使用负全部的责任。对于用户后续在针对极海产品进行设计、使用的过程中所引起的任何纠纷，极海概不承担责任。

7、责任限制

在任何情况下，除非适用法律要求或书面同意，否则极海和/或以“按原样”形式提供本手册及产品的任何第三方均不承担损害赔偿 responsibility，包括任何一般、特殊因使用或无法使用本手册及产品而产生的直接、间接或附带损害（包括但不限于数据丢失或数据不准确，或用户或第三方遭受的损失），这涵盖了可能导致的人身安全、财产或环境损害等情况，对于这些损害极海概不承担责任。

8、适用范围

本手册的信息用以取代本手册所有早期版本所提供的信息。

©2025 珠海极海半导体有限公司 – 保留所有权利