| 文档版本 | V1. 0. 0 |
|------|----------|
| 发布日期 | 20221026 |

APT32F110x 基于 CSI 库 CORET 应用指南

.'.I?1'



目录

| 1 | 概述 | 1 |
|----|--------------|---|
| 2. | 适用的硬件 | 1 |
| 3. | 应用方案代码说明 | 1 |
| | 3.1 CORET 配置 | 1 |
| | 3.2 定时输出 | 2 |
| 4. | 程序下载和运行 | 4 |

1 概述

本文介绍了在APT32F110x中CORET模块的应用。

2. 适用的硬件

该例程使用于 APT32F110x 系列学习板

3. 应用方案代码说明

基于 APT32F110x 完整的 CSI 库文件系统,进行 CORET 配置

3.1CORET 配置

● 硬件配置:

系统定时器CORET提供了一个24 位循环递减的计数器,当计数器递减到0 时,会向中断 控制器发起中断请求。可以作为简单的计时,也可作为操作系统的SYSTICK定时器。

● 注意:

1.CORET的计数器不具有复位清零功能。在每次复位后,需要通过软件进行初始化。

2.在不配置中断优先级的前提下,产生的中断具有最高的优先级

● 模块框图:



图 3.1.1 模块框图

● 软件配置:

在工程文件夹下 \apt32f10x\sdk110_v1.0.3\components\chip\drivers\sys\tick.c

```
csi_error_t csi_tick_init(void)
{
    csi_tick = 0U;
    csi_vic_set_prio(CORET_IRQ_NUM, 0U);
    csi_coret_config((soc_get_coret_freq()/ CONFIG_SYSTICK_HZ), CORET_IRQ_NUM);
    csi_vic_enable_irq((uint32_t)CORET_IRQ_NUM);
    g_tCoreTick.callback = NULL;
    return CSI_OK;
}
```

● 代码说明:

csi_vic_set_prio(CORET_IRQ_NUM, OU);

----设置中断优先级最高

csi_coret_config((soc_get_coret_freq()/ CONFIG_SYSTICK_HZ), CORET_IRQ_NUM); ---设置中断时间

csi_vic_enable_irq((uint32_t)CORET_IRQ_NUM); ---使能中断

3.2 定时输出

| attribute((weak)) void tick_irqhandler(void) | | | | |
|---|--|--|--|--|
| { | | | | |
| csi_tick++; | | | | |
| CORET->CTRL; | | | | |
| g32flg =0x01; | | | | |
| if(g_tCoreTick.callback) | | | | |
| g_tCoreTick.callback((void *)csi_tick); //User callback function | | | | |
|) | | | | |
| | | | | |
| csi_error_t csi_tick_init(void) | | | | |
| { | | | | |
| csi_tick = 0U; | | | | |
| csi_vic_set_prio(CORET_IRQ_NUM, 0U); | | | | |
| csi_coret_config((soc_get_coret_freq()/ CONFIG_SYSTICK_HZ), CORET_IRQ_NUM); | | | | |
| csi_vic_enable_irq((uint32_t)CORET_IRQ_NUM); | | | | |
| g_tCoreTick.callback = NULL; | | | | |
| return CSI_OK; | | | | |

| } | | | | | | | |
|--------|-------------------------------------|--|--|--|--|--|--|
| int me | ain() | | | | | | |
| { | | | | | | | |
| | system_init() | y de la constante de | | | | | |
| | board_init(); | | | | | | |
| | csi_pin_set_mux(PA06, PA06_OUTPUT); | | | | | | |
| | csi_pin_set_high(PA06); | | | | | | |
| | while(1) | | | | | | |
| | { | | | | | | |
| | if(g32 | 2flg==0x01) | | | | | |
| | { | | | | | | |
| | | g32flg = 0; | | | | | |
| | | csi_pin_toggle(PA06); | | | | | |
| | } | | | | | | |
| | } | | | | | | |
| r | eturn 0; | | | | | | |
| } | | | | | | | |

● 波形输出:

| RIGOL TO H 10.0ms \$0.0MSals | | | | | | ~ • | D 622.800000ms | | | |
|------------------------------|-----------------------------------|---|--------|--|--|-----|------------------|---------------|---|--|
| * * | AX: = AY: = BX: = BY: = | 602.6ms 6.040 V 627.8ms -1.960 V | | | | (| | . 49.7671 | Hz | |
| 1 | BX-AX: = BY-AY: = 1/jdX(: = | 25.20ms -8.000 V 39.68 Hz | | | | | | | | |
| , 1996 | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | н-р-р-р-р-р-р-р- | * * * * * * * | - 1 - 1 | |
| | | | | | | | | | | |
| Alka | | | ······ | | | | | | The second se | |

图 3.2.1 输出波形

4. 程序下载和运行

- 1. 将目标板与仿真器连接,分别为 VDD SCLK SWIO GND
- 2. 程序编译后仿真运行或下载进芯片
- 3. 通过示波器或逻辑分析仪查看输出波形。