

**GigaDevice Semiconductor Inc.**

**GD32C10x**  
**ARM® Cortex™-M4 32-bit MCU**

**固件库  
使用指南**

1.3 版本  
(2023 年 12 月)

# 目录

|                            |            |
|----------------------------|------------|
| 目录 .....                   | 2          |
| 图索引 .....                  | 5          |
| 表索引 .....                  | 6          |
| <b>1. 介绍 .....</b>         | <b>21</b>  |
| <b>1.1. 文档和固件库规则 .....</b> | <b>21</b>  |
| 1.1.1. 外设缩写 .....          | 21         |
| 1.1.2. 命名规则 .....          | 22         |
| <b>2. 固件库概述 .....</b>      | <b>23</b>  |
| <b>2.1. 文件组织结构 .....</b>   | <b>23</b>  |
| 2.1.1. Examples 文件夹 .....  | 24         |
| 2.1.2. Firmware 文件夹 .....  | 24         |
| 2.1.3. Template 文件夹 .....  | 24         |
| 2.1.4. Utilities 文件夹 ..... | 27         |
| <b>2.2. 固件库文件描述 .....</b>  | <b>28</b>  |
| <b>3. 外设固件库 .....</b>      | <b>29</b>  |
| <b>3.1. 外设固件库概述 .....</b>  | <b>29</b>  |
| <b>3.2. ADC .....</b>      | <b>29</b>  |
| 3.2.1. 外设寄存器描述 .....       | 29         |
| 3.2.2. 外设库函数说明 .....       | 30         |
| <b>3.3. BKP .....</b>      | <b>58</b>  |
| 3.3.1. 外设寄存器说明 .....       | 58         |
| 3.3.2. 外设库函数说明 .....       | 59         |
| <b>3.4. CAN .....</b>      | <b>70</b>  |
| 3.4.1. 外设寄存器说明 .....       | 70         |
| 3.4.2. 外设库函数说明 .....       | 71         |
| <b>3.5. CRC .....</b>      | <b>95</b>  |
| 3.5.1. 外设寄存器说明 .....       | 95         |
| 3.5.2. 外设库函数说明 .....       | 95         |
| <b>3.6. CTC .....</b>      | <b>99</b>  |
| 3.6.1. 外设寄存器说明 .....       | 99         |
| 3.6.2. 外设库函数说明 .....       | 99         |
| <b>3.7. DAC .....</b>      | <b>112</b> |
| 3.7.1. 外设寄存器说明 .....       | 113        |
| 3.7.2. 外设库函数说明 .....       | 113        |

|                         |            |
|-------------------------|------------|
| <b>3.8. DBG .....</b>   | <b>127</b> |
| 3.8.1. 外设寄存器说明 .....    | 127        |
| 3.8.2. 外设库函数说明 .....    | 128        |
| <b>3.9. DMA .....</b>   | <b>133</b> |
| 3.9.1. 外设寄存器说明 .....    | 133        |
| 3.9.2. 外设库函数说明 .....    | 133        |
| <b>3.10. EXMC .....</b> | <b>153</b> |
| 3.10.1. 外设寄存器说明 .....   | 153        |
| 3.10.2. 外设库函数说明 .....   | 154        |
| <b>3.11. EXTI.....</b>  | <b>159</b> |
| 3.11.1. 外设寄存器说明 .....   | 159        |
| 3.11.2. 外设库函数说明 .....   | 159        |
| <b>3.12. FMC .....</b>  | <b>167</b> |
| 3.12.1. 外设寄存器说明 .....   | 167        |
| 3.12.2. 外设库函数说明 .....   | 167        |
| <b>3.13. FWDGT.....</b> | <b>188</b> |
| 3.13.1. 外设寄存器说明 .....   | 188        |
| 3.13.2. 外设库函数说明 .....   | 188        |
| <b>3.14. GPIO .....</b> | <b>193</b> |
| 3.14.1. 外设寄存器说明 .....   | 193        |
| 3.14.2. 外设库函数说明 .....   | 194        |
| <b>3.15. I2C .....</b>  | <b>207</b> |
| 3.15.1. 外设寄存器说明 .....   | 207        |
| 3.15.2. 外设库函数说明 .....   | 208        |
| <b>3.16. MISC .....</b> | <b>234</b> |
| 3.16.1. 外设寄存器说明 .....   | 234        |
| 3.16.2. 外设库函数说明 .....   | 235        |
| <b>3.17. PMU.....</b>   | <b>242</b> |
| 3.17.1. 外设寄存器说明 .....   | 242        |
| 3.17.2. 外设库函数说明 .....   | 242        |
| <b>3.18. RCU.....</b>   | <b>249</b> |
| 3.18.1. 外设寄存器说明 .....   | 250        |
| 3.18.2. 外设库函数说明 .....   | 250        |
| <b>3.19. RTC .....</b>  | <b>282</b> |
| 3.19.1. 外设寄存器描述 .....   | 282        |
| 3.19.2. 外设库函数描述 .....   | 282        |
| <b>3.20. SPI.....</b>   | <b>292</b> |
| 3.20.1. 外设寄存器说明 .....   | 292        |
| 3.20.2. 外设库函数说明 .....   | 292        |

---

|              |                    |            |
|--------------|--------------------|------------|
| <b>3.21.</b> | <b>TIMER .....</b> | <b>318</b> |
| 3.21.1.      | 外设寄存器说明 .....      | 318        |
| 3.21.2.      | 外设库函数说明 .....      | 318        |
| <b>3.22.</b> | <b>USART .....</b> | <b>375</b> |
| 3.22.1.      | 外设寄存器说明 .....      | 375        |
| 3.22.2.      | 外设库函数说明 .....      | 375        |
| <b>3.23.</b> | <b>WWDGT .....</b> | <b>410</b> |
| 3.23.1.      | 外设寄存器说明 .....      | 410        |
| 3.23.2.      | 外设库函数说明 .....      | 410        |
| <b>4.</b>    | <b>版本历史.....</b>   | <b>415</b> |

## 图索引

|                                 |    |
|---------------------------------|----|
| 图 2-1. GD32C10x 固件库文件组织结构 ..... | 23 |
| 图 2-2. 选择外设例程文件 .....           | 25 |
| 图 2-3. 拷贝外设例程文件 .....           | 26 |
| 图 2-4. 打开工程文件 .....             | 26 |
| 图 2-5. 配置工程文件 .....             | 27 |
| 图 2-6. 编译调试下载 .....             | 27 |

# 表索引

|   |    |
|---|----|
| 表 1-1. 外设缩写 .....   | 21 |
| 表 2-1. 固件函数库文件描述 .....                                    | 28 |
| 表 3-1. 外设固件库函数描述格式 .....                                  | 29 |
| 表 3-2. ADC 寄存器 .....                                      | 29 |
| 表 3-3. ADC 库函数 .....                                      | 30 |
| 表 3-4. 函数 adc_deinit .....                                | 31 |
| 表 3-5. 函数 adc_mode_config .....                           | 31 |
| 表 3-6. 函数 adc_special_function_config .....               | 33 |
| 表 3-7. 函数 adc_data_alignment_config .....                 | 33 |
| 表 3-8. 函数 adc_enable .....                                | 34 |
| 表 3-9. 函数 adc_disable .....                               | 35 |
| 表 3-10. 函数 adc_calibration_enable .....                   | 35 |
| 表 3-11. 函数 adc_tempsensor_vrefint_enable .....            | 36 |
| 表 3-12. 函数 adc_tempsensor_vrefint_disable .....           | 36 |
| 表 3-13. 函数 adc_resolution_config .....                    | 37 |
| 表 3-14. 函数 adc_oversample_mode_config .....               | 37 |
| 表 3-15. 函数 adc_oversample_mode_enable .....               | 39 |
| 表 3-16. 函数 adc_oversample_mode_disable .....              | 40 |
| 表 3-17. 函数 adc_dma_mode_enable .....                      | 40 |
| 表 3-18. 函数 adc_dma_mode_disable .....                     | 41 |
| 表 3-19. 函数 adc_discontinuous_mode_config .....            | 41 |
| 表 3-20. 函数 adc_channel_length_config .....                | 42 |
| 表 3-21. 函数 adc_regular_channel_config .....               | 43 |
| 表 3-22. 函数 adc_inserted_channel_config .....              | 44 |
| 表 3-23. 函数 adc_inserted_channel_offset_config .....       | 45 |
| 表 3-24. 函数 adc_external_trigger_source_config .....       | 45 |
| 表 3-25. 函数 adc_external_trigger_config .....              | 47 |
| 表 3-26. 函数 adc_software_trigger_enable .....              | 48 |
| 表 3-27. 函数 adc_regular_data_read .....                    | 49 |
| 表 3-28. 函数 adc_inserted_data_read .....                   | 50 |
| 表 3-29. 函数 adc_sync_mode_convert_value_read .....         | 50 |
| 表 3-30. 函数 adc_watchdog_single_channel_enable .....       | 51 |
| 表 3-31. 函数 adc_watchdog_group_channel_enable .....        | 51 |
| 表 3-32. 函数 adc_watchdog_disable .....                     | 52 |
| 表 3-33. 函数 adc_watchdog_threshold_config .....            | 53 |
| 表 3-34. 函数 adc_flag_get .....                             | 53 |
| 表 3-35. 函数 adc_flag_clear .....                           | 54 |
| 表 3-36. 函数 adc_regular_software_startconv_flag_get .....  | 55 |
| 表 3-37. 函数 adc_inserted_software_startconv_flag_get ..... | 55 |
| 表 3-38. 函数 adc_interrupt_flag_get .....                   | 56 |

|   |    |
|---|----|
| 表 3-39. 函数 adc_interrupt_flag_clear .....                   | 56 |
| 表 3-40. 函数 adc_interrupt_enable .....                       | 57 |
| 表 3-41. 函数 adc_interrupt_disable .....                      | 58 |
| 表 3-42. BKP 寄存器 .....                                       | 58 |
| 表 3-43. BKP 库函数 .....                                       | 59 |
| 表 3-44. 函数 bkp_deinit .....                                 | 59 |
| 表 3-45. 函数 bkp_data_write .....                             | 60 |
| 表 3-46. 函数 bkp_data_read .....                              | 60 |
| 表 3-47. 函数 bkp_rtc_calibration_output_enable .....          | 61 |
| 表 3-48. 函数 bkp_rtc_calibration_output_disable .....         | 61 |
| 表 3-49. 函数 bkp_rtc_signal_output_enable .....               | 62 |
| 表 3-50. 函数 bkp_rtc_signal_output_disable .....              | 62 |
| 表 3-51. 函数 bkp_rtc_output_select .....                      | 63 |
| 表 3-52. 函数 bkp_rtc_clock_output_select .....                | 63 |
| 表 3-53. 函数 bkp_rtc_clock_calibration_direction_select ..... | 64 |
| 表 3-54. 函数 bkp_rtc_calibration_value_set .....              | 65 |
| 表 3-55. 函数 bkp_tamper_detection_enable .....                | 65 |
| 表 3-56. 函数 bkp_tamper_detection_disable .....               | 66 |
| 表 3-57. 函数 bkp_tamper_active_level_set .....                | 66 |
| 表 3-58. 函数 bkp_interrupt_enable .....                       | 67 |
| 表 3-59. 函数 bkp_interrupt_disable .....                      | 67 |
| 表 3-60. 函数 bkp_flag_get .....                               | 68 |
| 表 3-61. 函数 bkp_flag_clear .....                             | 68 |
| 表 3-62. 函数 bkp_interrupt_flag_get .....                     | 69 |
| 表 3-63. 函数 bkp_interrupt_flag_clear .....                   | 69 |
| 表 3-64. CAN 寄存器 .....                                       | 70 |
| 表 3-65. CAN 库函数 .....                                       | 71 |
| 表 3-66. 结构体 can_parameter_struct .....                      | 71 |
| 表 3-67. 结构体 can_transmit_message_struct .....               | 72 |
| 表 3-68. 结构体 can_receive_message_struct .....                | 72 |
| 表 3-69. 结构体 can_filter_parameter_struct .....               | 73 |
| 表 3-70. 结构体 can_fd_tdc_struct .....                         | 73 |
| 表 3-71. 结构体 can_fdframe_struct .....                        | 73 |
| 表 3-72. 函数 can_deinit .....                                 | 74 |
| 表 3-73. 函数 can_struct_para_init .....                       | 74 |
| 表 3-74. 函数 can_init .....                                   | 75 |
| 表 3-75. 函数 can_fd_init .....                                | 75 |
| 表 3-76. 函数 can_filter_init .....                            | 76 |
| 表 3-77. 函数 can_filter_mask_mode_init .....                  | 77 |
| 表 3-78. 函数 can_monitor_mode_set .....                       | 77 |
| 表 3-79. 函数 can_fd_function_enable .....                     | 78 |
| 表 3-80. 函数 can_fd_function_disable .....                    | 79 |
| 表 3-81. 函数 can1_filter_start_bank .....                     | 79 |
| 表 3-82. 函数 can_debug_freeze_enable .....                    | 80 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-83. 函数 can_debug_freeze_disable .....               | 80  |
| 表 3-84. 函数 can_time_trigger_mode_enable .....           | 81  |
| 表 3-85. 函数 can_time_trigger_mode_disable .....          | 81  |
| 表 3-86. 函数 can_message_transmit .....                   | 82  |
| 表 3-87. 函数 can_transmit_states .....                    | 82  |
| 表 3-88. 函数 can_transmission_stop .....                  | 83  |
| 表 3-89. 函数 can_message_receive .....                    | 83  |
| 表 3-90. 函数 can_fifo_release .....                       | 84  |
| 表 3-91. 函数 can_receive_message_length_get .....         | 85  |
| 表 3-92. 函数 can_working_mode_set .....                   | 85  |
| 表 3-93. 函数 can_wakeup .....                             | 86  |
| 表 3-94. 函数 can_error_get .....                          | 87  |
| 表 3-95. 函数 can_receive_error_number_get .....           | 87  |
| 表 3-96. 函数 can_transmit_error_number_get .....          | 88  |
| 表 3-97. 函数 can_interrupt_enable .....                   | 88  |
| 表 3-98. 函数 can_interrupt_disable .....                  | 89  |
| 表 3-99. 函数 can_flag_get .....                           | 90  |
| 表 3-100. 函数 can_flag_clear .....                        | 91  |
| 表 3-101. 函数 can_interrupt_flag_get .....                | 92  |
| 表 3-102. 函数 can_interrupt_flag_clear .....              | 93  |
| 表 3-103. CRC 寄存器 .....                                  | 95  |
| 表 3-104. CRC 库函数 .....                                  | 95  |
| 表 3-105. 函数 crc_deinit .....                            | 95  |
| 表 3-106. 函数 crc_data_register_reset .....               | 96  |
| 表 3-107. 函数 crc_data_register_read .....                | 96  |
| 表 3-108. 函数 crc_free_data_register_read .....           | 97  |
| 表 3-109. 函数 crc_free_data_register_write .....          | 97  |
| 表 3-110. 函数 crc_single_data_calculate .....             | 98  |
| 表 3-111. 函数 crc_block_data_calculate .....              | 98  |
| 表 3-112. CTC 寄存器 .....                                  | 99  |
| 表 3-113. CTC 库函数 .....                                  | 99  |
| 表 3-114. 函数 ctc_deinit .....                            | 100 |
| 表 3-115. 函数 ctc_counter_enable .....                    | 101 |
| 表 3-116. 函数 ctc_counter_disable .....                   | 101 |
| 表 3-117. 函数 ctc_irc48m_trim_value_config .....          | 101 |
| 表 3-118. 函数 ctc_software_refsource_pulse_generate ..... | 102 |
| 表 3-119. 函数 ctc_hardware_trim_mode_config .....         | 102 |
| 表 3-120. 函数 ctc_refsource_polarity_config .....         | 103 |
| 表 3-121. 函数 ctc_refsource_signal_select .....           | 104 |
| 表 3-122. 函数 ctc_refsource_prescaler_config .....        | 104 |
| 表 3-123. 函数 ctc_clock_limit_value_config .....          | 105 |
| 表 3-124. 函数 ctc_counter_reload_value_config .....       | 106 |
| 表 3-125. 函数 ctc_counter_capture_value_read .....        | 106 |
| 表 3-126. 函数 ctc_counter_direction_read .....            | 107 |



|   |     |
|---|-----|
| 表 3-127. 函数 ctc_counter_reload_value_read .....         | 107 |
| 表 3-128. 函数 ctc_irc48m_trim_value_read .....            | 108 |
| 表 3-129. 函数 ctc_interrupt_enable.....                   | 108 |
| 表 3-130. 函数 ctc_interrupt_disable.....                  | 109 |
| 表 3-131. 函数 ctc_interrupt_flag_get .....                | 109 |
| 表 3-132. 函数 ctc_interrupt_flag_clear .....              | 110 |
| 表 3-133. 函数 ctc_flag_get.....                           | 111 |
| 表 3-134. 函数 ctc_flag_clear .....                        | 112 |
| 表 3-135. DAC 寄存器.....                                   | 113 |
| 表 3-136. DAC 库函数.....                                   | 113 |
| 表 3-137. 函数 dac_deinit .....                            | 114 |
| 表 3-138. 函数 dac_enable .....                            | 114 |
| 表 3-139. 函数 dac_disable .....                           | 115 |
| 表 3-140. 函数 dac_dma_enable .....                        | 115 |
| 表 3-141. 函数 dac_dma_disable .....                       | 116 |
| 表 3-142. 函数 dac_output_buffer_enable.....               | 117 |
| 表 3-143. 函数 dac_output_buffer_disable.....              | 117 |
| 表 3-144. 函数 dac_output_value_get.....                   | 118 |
| 表 3-145. 函数 dac_data_set.....                           | 118 |
| 表 3-146. 函数 dac_trigger_enable .....                    | 119 |
| 表 3-147. 函数 dac_trigger_disable .....                   | 120 |
| 表 3-148. 函数 dac_trigger_source_config .....             | 120 |
| 表 3-149. 函数 dac_software_trigger_enable .....           | 121 |
| 表 3-150. 函数 dac_wave_mode_config .....                  | 122 |
| 表 3-151. 函数 dac_lfsr_noise_config .....                 | 123 |
| 表 3-152. 函数 dac_triangle_noise_config .....             | 123 |
| 表 3-153. 函数 dac_concurrent_enable .....                 | 124 |
| 表 3-154. 函数 dac_concurrent_disable .....                | 125 |
| 表 3-155. 函数 dac_concurrent_software_trigger_enable..... | 125 |
| 表 3-156. 函数 dac_concurrent_output_buffer_enable.....    | 126 |
| 表 3-157. 函数 dac_concurrent_output_buffer_disable.....   | 126 |
| 表 3-158. 函数 dac_concurrent_data_set.....                | 127 |
| 表 3-159. DBG 寄存器.....                                   | 128 |
| 表 3-160. DBG 库函数.....                                   | 128 |
| 表 3-161. 枚举类型 dbg_periph_enum.....                      | 128 |
| 表 3-162. 函数 dbg_id_get.....                             | 129 |
| 表 3-163. 函数 dbg_low_power_enable .....                  | 129 |
| 表 3-164. 函数 dbg_low_power_disable .....                 | 130 |
| 表 3-165. 函数 dbg_periph_enable .....                     | 130 |
| 表 3-166. 函数 dbg_periph_disable .....                    | 131 |
| 表 3-167. 函数 dbg_trace_pin_enable .....                  | 132 |
| 表 3-168. 函数 dbg_trace_pin_disable .....                 | 132 |
| 表 3-169. DMA 寄存器 .....                                  | 133 |
| 表 3-170. DMA 库函数 .....                                  | 133 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-171. 结构体 dma_parameter_struct .....                 | 134 |
| 表 3-172. 函数 dma_deinit .....                            | 134 |
| 表 3-173. 函数 dma_struct_para_init .....                  | 135 |
| 表 3-174. 函数 dma_init .....                              | 135 |
| 表 3-175. 函数 dma_circulation_enable .....                | 136 |
| 表 3-176. 函数 dma_circulation_disable .....               | 137 |
| 表 3-177. 函数 dma_memory_to_memory_enable .....           | 138 |
| 表 3-178. 函数 dma_memory_to_memory_disable .....          | 138 |
| 表 3-179. 函数 dma_channel_enable .....                    | 139 |
| 表 3-180. 函数 dma_channel_disable .....                   | 140 |
| 表 3-181. 函数 dma_periph_address_config .....             | 140 |
| 表 3-182. 函数 dma_memory_address_config .....             | 141 |
| 表 3-183. 函数 dma_transfer_number_config .....            | 142 |
| 表 3-184. 函数 dma_transfer_number_get .....               | 142 |
| 表 3-185. 函数 dma_priority_config .....                   | 143 |
| 表 3-186. 函数 dma_memory_width_config .....               | 144 |
| 表 3-187. 函数 dma_periph_width_config .....               | 145 |
| 表 3-188. 函数 dma_memory_increase_enable .....            | 145 |
| 表 3-189. 函数 dma_memory_increase_disable .....           | 146 |
| 表 3-190. 函数 dma_periph_increase_enable .....            | 147 |
| 表 3-191. 函数 dma_periph_increase_disable .....           | 147 |
| 表 3-192. 函数 dma_transfer_direction_config .....         | 148 |
| 表 3-193. 函数 dma_flag_get .....                          | 148 |
| 表 3-194. 函数 dma_flag_clear .....                        | 149 |
| 表 3-195. 函数 dma_interrupt_flag_get .....                | 150 |
| 表 3-196. 函数 dma_interrupt_flag_clear .....              | 151 |
| 表 3-197. 函数 dma_interrupt_enable .....                  | 152 |
| 表 3-198. 函数 dma_interrupt_disable .....                 | 152 |
| 表 3-199. EXMC 寄存器 .....                                 | 153 |
| 表 3-200. EXMC 库函数 .....                                 | 154 |
| 表 3-201. 结构体 exmc_norsram_timing_parameter_struct ..... | 154 |
| 表 3-202. 结构体 exmc_norsram_parameter_struct .....        | 154 |
| 表 3-203. 函数 exmc_norsram_deinit .....                   | 155 |
| 表 3-204. 函数 exmc_norsram_init .....                     | 155 |
| 表 3-205. 函数 exmc_norsram_struct_para_init .....         | 157 |
| 表 3-206. 函数 exmc_norsram_enable .....                   | 157 |
| 表 3-207. 函数 exmc_norsram_disable .....                  | 158 |
| 表 3-208. 函数 exmc_norsram_page_size_config .....         | 158 |
| 表 3-209. EXTI 寄存器 .....                                 | 159 |
| 表 3-210. EXTI 库函数 .....                                 | 159 |
| 表 3-211. 枚举类型 exti_line_enum .....                      | 160 |
| 表 3-212. 枚举类型 exti_mode_enum .....                      | 160 |
| 表 3-213. 枚举类型 exti_trig_type_enum .....                 | 161 |
| 表 3-214. 函数 exti_deinit .....                           | 161 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-215. 函数 exti_init.....                        | 161 |
| 表 3-216. 函数 exti_interrupt_enable.....            | 162 |
| 表 3-217. 函数 exti_interrupt_disable.....           | 162 |
| 表 3-218. 函数 exti_event_enable .....               | 163 |
| 表 3-219. 函数 exti_event_disable .....              | 163 |
| 表 3-220. 函数 exti_software_interrupt_enable .....  | 164 |
| 表 3-221. 函数 exti_software_interrupt_disable ..... | 164 |
| 表 3-222. 函数 exti_flag_get.....                    | 165 |
| 表 3-223. 函数 exti_flag_clear.....                  | 165 |
| 表 3-224. 函数 exti_interrupt_flag_get .....         | 166 |
| 表 3-225. 函数 exti_interrupt_flag_clear .....       | 166 |
| 表 3-226. FMC 寄存器.....                             | 167 |
| 表 3-227. FMC 固件库函数 .....                          | 167 |
| 表 3-228. 枚举类型 fmc_state_enum .....                | 168 |
| 表 3-229. 枚举类型 fmc_int_enum.....                   | 168 |
| 表 3-230. 枚举类型 fmc_flag_enum.....                  | 169 |
| 表 3-231. 枚举类型 fmc_interrupt_flag_enum.....        | 169 |
| 表 3-232. 函数 fmc_wsnt_set.....                     | 169 |
| 表 3-233. 函数 fmc_prefetch_enable .....             | 170 |
| 表 3-234. 函数 fmc_prefetch_disable .....            | 170 |
| 表 3-235. 函数 fmc_ibus_enable .....                 | 171 |
| 表 3-236. 函数 fmc_ibus_disable .....                | 171 |
| 表 3-237. 函数 fmc_dbus_enable .....                 | 172 |
| 表 3-238. 函数 fmc_dbus_disable .....                | 172 |
| 表 3-239. 函数 fmc_ibus_reset .....                  | 173 |
| 表 3-240. 函数 fmc_dbus_reset.....                   | 173 |
| 表 3-241. 函数 fmc_program_width_set .....           | 174 |
| 表 3-242. 函数 fmc_unlock.....                       | 174 |
| 表 3-243. 函数 fmc_lock.....                         | 175 |
| 表 3-244. 函数 fmc_page_erase .....                  | 175 |
| 表 3-245. 函数 fmc_mass_erase .....                  | 176 |
| 表 3-246. 函数 fmc_doubleword_program .....          | 176 |
| 表 3-247. 函数 fmc_word_program.....                 | 177 |
| 表 3-248. 函数 ob_unlock.....                        | 177 |
| 表 3-249. 函数 ob_lock.....                          | 178 |
| 表 3-250. 函数 ob_erase .....                        | 178 |
| 表 3-251. 函数 ob_write_protection_enable.....       | 179 |
| 表 3-252. 函数 ob_security_protection_config.....    | 179 |
| 表 3-253. 函数 ob_user_write .....                   | 180 |
| 表 3-254. 函数 ob_data_program .....                 | 180 |
| 表 3-255. 函数 ob_user_get .....                     | 181 |
| 表 3-256. 函数 ob_data_get.....                      | 181 |
| 表 3-257. 函数 ob_write_protection_get.....          | 182 |
| 表 3-258. 函数 ob_security_protection_flag_get ..... | 182 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-259. 函数 <code>fmc_interrupt_enable</code> .....         | 183 |
| 表 3-260. 函数 <code>fmc_interrupt_disable</code> .....        | 183 |
| 表 3-261. 函数 <code>fmc_flag_get</code> .....                 | 184 |
| 表 3-262. 函数 <code>fmc_flag_clear</code> .....               | 185 |
| 表 3-263. 函数 <code>fmc_interrupt_flag_get</code> .....       | 185 |
| 表 3-264. 函数 <code>fmc_interrupt_flag_clear</code> .....     | 186 |
| 表 3-265. 函数 <code>fmc_state_get</code> .....                | 187 |
| 表 3-266. 函数 <code>fmc_ready_wait</code> .....               | 187 |
| 表 3-267. FWDGT 寄存器 .....                                    | 188 |
| 表 3-268. FWDGT 库函数 .....                                    | 188 |
| 表 3-269. 函数 <code>fwdgt_write_enable</code> .....           | 188 |
| 表 3-270. 函数 <code>fwdgt_write_disable</code> .....          | 189 |
| 表 3-271. 函数 <code>fwdgt_enable</code> .....                 | 189 |
| 表 3-272. 函数 <code>fwdgt_prescaler_value_config</code> ..... | 190 |
| 表 3-273. 函数 <code>fwdgt_reload_value_config</code> .....    | 191 |
| 表 3-274. 函数 <code>fwdgt_counter_reload</code> .....         | 191 |
| 表 3-275. 函数 <code>fwdgt_config</code> .....                 | 192 |
| 表 3-276. 函数 <code>fwdgt_flag_get</code> .....               | 192 |
| 表 3-277. GPIO 寄存器.....                                      | 193 |
| 表 3-278. GPIO 库函数.....                                      | 194 |
| 表 3-279. 函数 <code>gpio_deinit</code> .....                  | 195 |
| 表 3-280. 函数 <code>gpio_afio_deinit</code> .....             | 195 |
| 表 3-281. 函数 <code>gpio_init</code> .....                    | 196 |
| 表 3-282. 函数 <code>gpio_bit_set</code> .....                 | 197 |
| 表 3-283. 函数 <code>gpio_bit_reset</code> .....               | 197 |
| 表 3-284. 函数 <code>gpio_bit_write</code> .....               | 198 |
| 表 3-285. 函数 <code>gpio_port_write</code> .....              | 199 |
| 表 3-286. 函数 <code>gpio_input_bit_get</code> .....           | 199 |
| 表 3-287. 函数 <code>gpio_input_port_get</code> .....          | 200 |
| 表 3-288. 函数 <code>gpio_output_bit_get</code> .....          | 200 |
| 表 3-289. 函数 <code>gpio_output_port_get</code> .....         | 201 |
| 表 3-290. 函数 <code>gpio_pin_remap_config</code> .....        | 201 |
| 表 3-291. 函数 <code>gpio_exti_source_select</code> .....      | 203 |
| 表 3-292. 函数 <code>gpio_event_output_config</code> .....     | 204 |
| 表 3-293. 函数 <code>gpio_event_output_enable</code> .....     | 205 |
| 表 3-294. 函数 <code>gpio_event_output_disable</code> .....    | 205 |
| 表 3-295. 函数 <code>gpio_pin_lock</code> .....                | 205 |
| 表 3-296. 函数 <code>gpio_compensation_config</code> .....     | 206 |
| 表 3-297. 函数 <code>gpio_compensation_flag_get</code> .....   | 207 |
| 表 3-298. I2C 寄存器 .....                                      | 207 |
| 表 3-299. I2C 库函数 .....                                      | 208 |
| 表 3-300. 枚举类型 <code>i2c_flag_enum</code> .....              | 209 |
| 表 3-301. 枚举类型 <code>i2c_interrupt_flag_enum</code> .....    | 209 |
| 表 3-302. 枚举类型 <code>i2c_interrupt_enum</code> .....         | 210 |

|  |     |
|--|-----|
| 表 3-303. 函数 i2c_deinit .....                         | 210 |
| 表 3-304. 函数 i2c_clock_config .....                   | 211 |
| 表 3-305. 函数 i2c_mode_addr_config .....               | 211 |
| 表 3-306. 函数 i2c_smbus_type_config .....              | 212 |
| 表 3-307. 函数 i2c_ack_config .....                     | 213 |
| 表 3-308. 函数 i2c_ackpos_config .....                  | 214 |
| 表 3-309. 函数 i2c_master_addressing .....              | 214 |
| 表 3-310. 函数 i2c_dualaddr_enable .....                | 215 |
| 表 3-311. 函数 i2c_dualaddr_disable .....               | 215 |
| 表 3-312. 函数 i2c_enable .....                         | 216 |
| 表 3-313. 函数 i2c_disable .....                        | 216 |
| 表 3-314. 函数 i2c_start_on_bus .....                   | 217 |
| 表 3-315. 函数 i2c_stop_on_bus .....                    | 217 |
| 表 3-316. 函数 i2c_data_transmit .....                  | 218 |
| 表 3-317. 函数 i2c_data_receive .....                   | 219 |
| 表 3-318. 函数 i2c_dma_config .....                     | 219 |
| 表 3-319. 函数 i2c_dma_last_transfer_config .....       | 220 |
| 表 3-320. 函数 i2c_stretch_scl_low_config .....         | 220 |
| 表 3-321. 函数 i2c_slave_response_to_gcall_config ..... | 221 |
| 表 3-322. 函数 i2c_software_reset_config .....          | 222 |
| 表 3-323. 函数 i2c_pec_config .....                     | 222 |
| 表 3-324. 函数 i2c_pec_transfer_config .....            | 223 |
| 表 3-325. 函数 i2c_pec_value_get .....                  | 223 |
| 表 3-326. 函数 i2c_smbus_alert_config .....             | 224 |
| 表 3-327. 函数 i2c_smbus_arp_config .....               | 225 |
| 表 3-328. 函数 i2c_sam_enable .....                     | 225 |
| 表 3-329. 函数 i2c_sam_disable .....                    | 226 |
| 表 3-330. 函数 i2c_sam_timeout_enable .....             | 226 |
| 表 3-331. 函数 i2c_sam_timeout_disable .....            | 227 |
| 表 3-332. 函数 i2c_flag_get .....                       | 227 |
| 表 3-333. 函数 i2c_flag_clear .....                     | 229 |
| 表 3-334. 函数 i2c_interrupt_enable .....               | 230 |
| 表 3-335. 函数 i2c_interrupt_disable .....              | 230 |
| 表 3-336. 函数 i2c_interrupt_flag_get .....             | 231 |
| 表 3-337. 函数 i2c_interrupt_flag_clear .....           | 232 |
| 表 3-338. NVIC 寄存器 .....                              | 234 |
| 表 3-339. SysTick 寄存器 .....                           | 234 |
| 表 3-340. 枚举类型 IRQn_Type .....                        | 235 |
| 表 3-341. MISC 库函数 .....                              | 237 |
| 表 3-342. 函数 nvic_priority_group_set .....            | 237 |
| 表 3-343. 函数 nvic_irq_enable .....                    | 238 |
| 表 3-344. 函数 nvic_irq_disable .....                   | 239 |
| 表 3-345. 函数 nvic_vector_table_set .....              | 239 |
| 表 3-346. 函数 system_lowpower_set .....                | 240 |

|  |     |
|--|-----|
| 表 3-347. 函数 system_lowpower_reset .....          | 240 |
| 表 3-348. 函数 systick_clksource_set.....           | 241 |
| 表 3-349. PMU 寄存器.....                            | 242 |
| 表 3-350. PMU 库函数.....                            | 242 |
| 表 3-351. 函数 pmu_deinit.....                      | 242 |
| 表 3-352. 函数 pmu_lvd_select.....                  | 243 |
| 表 3-353. 函数 pmu_ldo_output_select .....          | 244 |
| 表 3-354. 函数 pmu_lvd_disable .....                | 244 |
| 表 3-355. 函数 pmu_to_sleepmode .....               | 245 |
| 表 3-356. 函数 pmu_to_deepsleepmode .....           | 245 |
| 表 3-357. 函数 pmu_to_standbymode.....              | 246 |
| 表 3-358. 函数 pmu_wakeup_pin_enable .....          | 246 |
| 表 3-359. 函数 pmu_wakeup_pin_disable .....         | 247 |
| 表 3-360. 函数 pmu_backup_write_enable.....         | 247 |
| 表 3-361. 函数 pmu_backup_write_disable .....       | 248 |
| 表 3-362. 函数 pmu_flag_get .....                   | 248 |
| 表 3-363. 函数 pmu_flag_clear .....                 | 249 |
| 表 3-364. RCU 寄存器.....                            | 250 |
| 表 3-365. RCU 库函数.....                            | 250 |
| 表 3-366. 枚举类型 rcu_periph_enum.....               | 251 |
| 表 3-367. 枚举类型 rcu_periph_sleep_enum.....         | 253 |
| 表 3-368. 枚举类型 rcu_periph_reset_enum .....        | 253 |
| 表 3-369. 枚举类型 rcu_flag_enum .....                | 254 |
| 表 3-370. 枚举类型 rcu_int_flag_enum.....             | 254 |
| 表 3-371. 枚举类型 rcu_int_flag_clear_enum.....       | 255 |
| 表 3-372. 枚举类型 rcu_int_enum .....                 | 255 |
| 表 3-373. 枚举类型 rcu_osci_type_enum.....            | 256 |
| 表 3-374. 枚举类型 rcu_clock_freq_enum .....          | 256 |
| 表 3-375. 函数 rcu_deinit.....                      | 256 |
| 表 3-376. 函数 rcu_periph_clock_enable .....        | 257 |
| 表 3-377. 函数 rcu_periph_clock_disable .....       | 257 |
| 表 3-378. 函数 rcu_periph_clock_sleep_enable.....   | 258 |
| 表 3-379. 函数 rcu_periph_clock_sleep_disable.....  | 258 |
| 表 3-380. 函数 rcu_periph_reset_enable .....        | 259 |
| 表 3-381. 函数 rcu_periph_reset_disable .....       | 259 |
| 表 3-382. 函数 rcu_bkp_reset_enable .....           | 260 |
| 表 3-383. 函数 rcu_bkp_reset_disable .....          | 260 |
| 表 3-384. 函数 rcu_system_clock_source_config ..... | 261 |
| 表 3-385. 函数 rcu_system_clock_source_get.....     | 261 |
| 表 3-386. 函数 rcu_ahb_clock_config .....           | 262 |
| 表 3-387. 函数 rcu_apb1_clock_config .....          | 262 |
| 表 3-388. 函数 rcu_apb2_clock_config .....          | 263 |
| 表 3-389. 函数 rcu_ckout0_config .....              | 264 |
| 表 3-390. 函数 rcu_pll_config .....                 | 265 |



|   |     |
|---|-----|
| 表 3-391. 函数 rcu_pllpresele_config .....             | 265 |
| 表 3-392. 函数 rcu_predv0_config .....                 | 266 |
| 表 3-393. 函数 rcu_predv1_config .....                 | 267 |
| 表 3-394. 函数 rcu_pll1_config .....                   | 267 |
| 表 3-395. 函数 rcu_pll2_config .....                   | 268 |
| 表 3-396. 函数 rcu_adc_clock_config .....              | 268 |
| 表 3-397. 函数 rcu_usb_clock_config .....              | 269 |
| 表 3-398. 函数 rcu_rtc_clock_config .....              | 270 |
| 表 3-399. 函数 rcu_i2s1_clock_config .....             | 271 |
| 表 3-400. 函数 rcu_i2s2_clock_config .....             | 271 |
| 表 3-401. 函数 rcu_ck48m_clock_config .....            | 272 |
| 表 3-402. 函数 rcu_flag_get .....                      | 272 |
| 表 3-403. 函数 rcu_all_reset_flag_clear .....          | 273 |
| 表 3-404. 函数 rcu_interrupt_flag_get .....            | 273 |
| 表 3-405. 函数 rcu_interrupt_flag_clear .....          | 274 |
| 表 3-406. 函数 rcu_interrupt_enable .....              | 274 |
| 表 3-407. 函数 rcu_interrupt_disable .....             | 275 |
| 表 3-408. 函数 rcu_lxtal_drive_capability_config ..... | 276 |
| 表 3-409. 函数 rcu_oscistab_wait .....                 | 277 |
| 表 3-410. 函数 rcu_oscion .....                        | 277 |
| 表 3-411. 函数 rcu_oscioff .....                       | 278 |
| 表 3-412. 函数 rcu_oscibypass_mode_enable .....        | 278 |
| 表 3-413. 函数 rcu_oscibypass_mode_disable .....       | 279 |
| 表 3-414. 函数 rcu_hxtal_clock_monitor_enable .....    | 279 |
| 表 3-415. 函数 rcu_hxtal_clock_monitor_disable .....   | 280 |
| 表 3-416. 函数 rcu_irc8m_adjust_value_set .....        | 280 |
| 表 3-417. 函数 rcu_deepsleep_voltage_set .....         | 281 |
| 表 3-418. 函数 rcu_clock_freq_get .....                | 281 |
| 表 3-419. RTC 寄存器 .....                              | 282 |
| 表 3-420. RTC 库函数 .....                              | 282 |
| 表 3-421. 函数 rtc_configuration_mode_enter .....      | 283 |
| 表 3-422. 函数 rtc_configuration_mode_exit .....       | 283 |
| 表 3-423. 函数 rtc_counter_set .....                   | 284 |
| 表 3-424. 函数 rtc_prescaler_set .....                 | 284 |
| 表 3-425. 函数 rtc_lwoff_wait .....                    | 285 |
| 表 3-426. 函数 rtc_register_sync_wait .....            | 286 |
| 表 3-427. 函数 rtc_alarm_config .....                  | 286 |
| 表 3-428. 函数 rtc_counter_get .....                   | 287 |
| 表 3-429. 函数 rtc_divider_get .....                   | 287 |
| 表 3-430. 函数 rtc_flag_get .....                      | 288 |
| 表 3-431. 函数 rtc_flag_clear .....                    | 288 |
| 表 3-432. 函数 rtc_flag_get .....                      | 289 |
| 表 3-433. 函数 rtc_interrupt_flag_clear .....          | 290 |
| 表 3-434. 函数 rtc_interrupt_enable .....              | 290 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-435. 函数 rtc_interrupt_disable .....             | 291 |
| 表 3-436. SPI/I2S 寄存器 .....                          | 292 |
| 表 3-437. SPI/I2S 库函数 .....                          | 292 |
| 表 3-438. 结构体 spi_parameter_struct .....             | 293 |
| 表 3-439. 函数 spi_i2s_deinit .....                    | 294 |
| 表 3-440. 函数 spi_struct_para_init .....              | 294 |
| 表 3-441. 函数 spi_init .....                          | 295 |
| 表 3-442. 函数 spi_enable .....                        | 296 |
| 表 3-443. 函数 spi_disable .....                       | 296 |
| 表 3-444. 函数 i2s_init .....                          | 297 |
| 表 3-445. 函数 i2s_psc_config .....                    | 298 |
| 表 3-446. 函数 i2s_enable .....                        | 299 |
| 表 3-447. 函数 i2s_disable .....                       | 300 |
| 表 3-448. 函数 spi_nss_output_enable .....             | 300 |
| 表 3-449. 函数 spi_nss_output_disable .....            | 301 |
| 表 3-450. 函数 spi_nss_internal_high .....             | 301 |
| 表 3-451. 函数 spi_nss_internal_low .....              | 302 |
| 表 3-452. 函数 spi_dma_enable .....                    | 302 |
| 表 3-453. 函数 spi_dma_disable .....                   | 303 |
| 表 3-454. 函数 spi_i2s_data_frame_format_config .....  | 303 |
| 表 3-455. 函数 spi_i2s_data_transmit .....             | 304 |
| 表 3-456. 函数 spi_i2s_data_receive .....              | 305 |
| 表 3-457. 函数 spi_bidirectional_transfer_config ..... | 305 |
| 表 3-458. 函数 spi_crc_polynomial_set .....            | 306 |
| 表 3-459. 函数 spi_crc_polynomial_get .....            | 306 |
| 表 3-460. 函数 spi_crc_on .....                        | 307 |
| 表 3-461. 函数 spi_crc_off .....                       | 307 |
| 表 3-462. 函数 spi_crc_next .....                      | 308 |
| 表 3-463. 函数 spi_crc_get .....                       | 308 |
| 表 3-464. 函数 spi_ti_mode_enable .....                | 309 |
| 表 3-465. 函数 spi_ti_mode_disable .....               | 309 |
| 表 3-466. 函数 spi_nssp_mode_enable .....              | 310 |
| 表 3-467. 函数 spi_nssp_mode_disable .....             | 310 |
| 表 3-468. 函数 spi_quad_enable .....                   | 311 |
| 表 3-469. 函数 spi_quad_disable .....                  | 311 |
| 表 3-470. 函数 spi_quad_write_enable .....             | 312 |
| 表 3-471. 函数 spi_quad_read_enable .....              | 312 |
| 表 3-472. 函数 spi_quad_io23_output_enable .....       | 313 |
| 表 3-473. 函数 spi_quad_io23_output_disable .....      | 313 |
| 表 3-474. 函数 spi_i2s_interrupt_enable .....          | 314 |
| 表 3-475. 函数 spi_i2s_interrupt_disable .....         | 315 |
| 表 3-476. 函数 spi_i2s_interrupt_flag_get .....        | 315 |
| 表 3-477. 函数 spi_i2s_flag_get .....                  | 316 |
| 表 3-478. 函数 spi_crc_error_clear .....               | 317 |



|  |     |
|--|-----|
| 表 3-479. TIMER 寄存器 .....                                     | 318 |
| 表 3-480. TIMER 库函数 .....                                     | 318 |
| 表 3-481. 结构体 timer_parameter_struct.....                     | 321 |
| 表 3-482. 结构体 timer_break_parameter_struct.....               | 321 |
| 表 3-483. 结构体 timer_oc_parameter_struct .....                 | 321 |
| 表 3-484. 结构体 timer_ic_parameter_struct.....                  | 322 |
| 表 3-485. 函数 timer_deinit .....                               | 322 |
| 表 3-486. 函数 timer_struct_para_init .....                     | 323 |
| 表 3-487. 函数 timer_init.....                                  | 323 |
| 表 3-488. 函数 timer_enable.....                                | 324 |
| 表 3-489. 函数 timer_disable.....                               | 324 |
| 表 3-490. 函数 timer_auto_reload_shadow_enable.....             | 325 |
| 表 3-491. 函数 timer_auto_reload_shadow_disable.....            | 325 |
| 表 3-492. 函数 timer_update_event_enable .....                  | 326 |
| 表 3-493. 函数 timer_update_event_disable .....                 | 326 |
| 表 3-494. 函数 timer_counter_alignment.....                     | 327 |
| 表 3-495. 函数 timer_counter_up_direction .....                 | 328 |
| 表 3-496. 函数 timer_counter_down_direction.....                | 328 |
| 表 3-497. 函数 timer_prescaler_config .....                     | 329 |
| 表 3-498. 函数 timer_repetition_value_config .....              | 330 |
| 表 3-499. 函数 timer_autoreload_value_config .....              | 330 |
| 表 3-500. 函数 timer_counter_value_config .....                 | 331 |
| 表 3-501. 函数 timer_counter_read.....                          | 331 |
| 表 3-502. 函数 timer_prescaler_read.....                        | 332 |
| 表 3-503. 函数 timer_single_pulse_mode_config.....              | 332 |
| 表 3-504. 函数 timer_update_source_config .....                 | 333 |
| 表 3-505. 函数 timer_dma_enable.....                            | 334 |
| 表 3-506. 函数 timer_dma_disable.....                           | 335 |
| 表 3-507. 函数 timer_channel_dma_request_source_select .....    | 335 |
| 表 3-508. 函数 timer_dma_transfer_config .....                  | 336 |
| 表 3-509. 函数 timer_event_software_generate .....              | 338 |
| 表 3-510. 函数 timer_break_struct_para_init.....                | 339 |
| 表 3-511. 函数 timer_break_config .....                         | 339 |
| 表 3-512. 函数 timer_break_enable .....                         | 340 |
| 表 3-513. 函数 timer_break_disable .....                        | 341 |
| 表 3-514. 函数 timer_automatic_output_enable.....               | 341 |
| 表 3-515. 函数 timer_automatic_output_disable.....              | 342 |
| 表 3-516. 函数 timer_primary_output_config .....                | 342 |
| 表 3-517. 函数 timer_channel_control_shadow_config.....         | 343 |
| 表 3-518. 函数 timer_channel_control_shadow_update_config ..... | 343 |
| 表 3-519. 函数 timer_channel_output_struct_para_init.....       | 344 |
| 表 3-520. 函数 timer_channel_output_config.....                 | 345 |
| 表 3-521. 函数 timer_channel_output_mode_config.....            | 345 |
| 表 3-522. 函数 timer_channel_output_pulse_value_config .....    | 347 |

|  |     |
|--|-----|
| 表 3-523. 函数 timer_channel_output_shadow_config .....                 | 347 |
| 表 3-524. 函数 timer_channel_output_fast_config .....                   | 348 |
| 表 3-525. 函数 timer_channel_output_clear_config .....                  | 349 |
| 表 3-526. 函数 timer_channel_output_polarity_config .....               | 350 |
| 表 3-527. 函数 timer_channel_complementary_output_polarity_config ..... | 351 |
| 表 3-528. 函数 timer_channel_output_state_config .....                  | 351 |
| 表 3-529. 函数 timer_channel_complementary_output_state_config .....    | 352 |
| 表 3-530. 函数 timer_channel_input_struct_para_init .....               | 353 |
| 表 3-531. 函数 timer_input_capture_config .....                         | 354 |
| 表 3-532. 函数 timer_channel_input_capture_prescaler_config .....       | 354 |
| 表 3-533. 函数 timer_channel_capture_value_register_read .....          | 355 |
| 表 3-534. 函数 timer_input_pwm_capture_config .....                     | 356 |
| 表 3-535. 函数 timer_hall_mode_config .....                             | 357 |
| 表 3-536. 函数 timer_input_trigger_source_select .....                  | 358 |
| 表 3-537. 函数 timer_master_output_trigger_source_select .....          | 359 |
| 表 3-538. 函数 timer_slave_mode_select .....                            | 360 |
| 表 3-539. 函数 timer_master_slave_mode_config .....                     | 361 |
| 表 3-540. 函数 timer_external_trigger_config .....                      | 361 |
| 表 3-541. 函数 timer_quadrature_decoder_mode_config .....               | 362 |
| 表 3-542. 函数 timer_internal_clock_config .....                        | 363 |
| 表 3-543. 函数 timer_internal_trigger_as_external_clock_config .....    | 364 |
| 表 3-544. 函数 timer_external_trigger_as_external_clock_config .....    | 365 |
| 表 3-545. 函数 timer_external_clock_mode0_config .....                  | 366 |
| 表 3-546. 函数 timer_external_clock_mode1_config .....                  | 367 |
| 表 3-547. 函数 timer_external_clock_mode1_disable .....                 | 368 |
| 表 3-548. 函数 timer_write_chxval_register_config .....                 | 368 |
| 表 3-549. 函数 timer_output_value_selection_config .....                | 369 |
| 表 3-550. 函数 timer_interrupt_enable .....                             | 369 |
| 表 3-551. 函数 timer_interrupt_disable .....                            | 370 |
| 表 3-552. 函数 timer_interrupt_flag_get .....                           | 371 |
| 表 3-553. 函数 timer_interrupt_flag_clear .....                         | 372 |
| 表 3-554. 函数 timer_flag_get .....                                     | 373 |
| 表 3-555. 函数 timer_flag_clear .....                                   | 374 |
| 表 3-556. USART 寄存器 .....   | 375 |
| 表 3-557. USART 库函数 .....   | 375 |
| 表 3-558. 枚举类型 usart_flag_enum .....                                  | 377 |
| 表 3-559. 枚举类型 usart_interrupt_flag_enum .....                        | 377 |
| 表 3-560. 枚举类型 usart_interrupt_enum .....                             | 378 |
| 表 3-561. 枚举类型 usart_invert_enum .....                                | 378 |
| 表 3-562. 函数 usart_deinit .....                                       | 378 |
| 表 3-563. 函数 usart_baudrate_set .....                                 | 379 |
| 表 3-564. 函数 usart_parity_config .....                                | 379 |
| 表 3-565. 函数 usart_word_length_set .....                              | 380 |
| 表 3-566. 函数 usart_stop_bit_set .....                                 | 381 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-567. 函数 usart_enable.....                             | 381 |
| 表 3-568. 函数 usart_disable.....                            | 382 |
| 表 3-569. 函数 usart_transmit_config .....                   | 382 |
| 表 3-570. 函数 usart_receive_config .....                    | 383 |
| 表 3-571. 函数 usart_data_first_config .....                 | 384 |
| 表 3-572. 函数 usart_invert_config.....                      | 384 |
| 表 3-573. 函数 usart_receiver_timeout_enable .....           | 385 |
| 表 3-574. 函数 usart_receiver_timeout_disable .....          | 386 |
| 表 3-575. 函数 usart_receiver_timeout_threshold_config ..... | 386 |
| 表 3-576. 函数 usart_data_transmit.....                      | 387 |
| 表 3-577. 函数 usart_data_receive.....                       | 387 |
| 表 3-578. 函数 usart_address_config.....                     | 388 |
| 表 3-579. 函数 usart_mute_mode_enable .....                  | 389 |
| 表 3-580. 函数 usart_mute_mode_disable .....                 | 389 |
| 表 3-581. 函数 usart_mute_mode_wakeup_config.....            | 390 |
| 表 3-582. 函数 usart_lin_mode_enable.....                    | 390 |
| 表 3-583. 函数 usart_lin_mode_disable.....                   | 391 |
| 表 3-584. 函数 usart_lin_break_dection_length_config .....   | 391 |
| 表 3-585. 函数 usart_send_break .....                        | 392 |
| 表 3-586. 函数 usart_halfduplex_enable.....                  | 393 |
| 表 3-587. 函数 usart_halfduplex_disable .....                | 393 |
| 表 3-588. 函数 usart_synchronous_clock_enable.....           | 394 |
| 表 3-589. 函数 usart_synchronous_clock_disable.....          | 394 |
| 表 3-590. 函数 usart_synchronous_clock_config.....           | 395 |
| 表 3-591. 函数 usart_guard_time_config.....                  | 395 |
| 表 3-592. 函数 usart_smartcard_mode_enable .....             | 396 |
| 表 3-593. 函数 usart_smartcard_mode_disable.....             | 397 |
| 表 3-594. 函数 usart_smartcard_mode_nack_enable .....        | 397 |
| 表 3-595. 函数 usart_smartcard_mode_nack_disable .....       | 398 |
| 表 3-596. 函数 usart_smartcard_autoretry_config .....        | 398 |
| 表 3-597. 函数 usart_block_length_config.....                | 399 |
| 表 3-598. 函数 usart_irda_mode_enable .....                  | 399 |
| 表 3-599. 函数 usart_irda_mode_disable .....                 | 400 |
| 表 3-600. 函数 usart_prescaler_config .....                  | 400 |
| 表 3-601. 函数 usart_irda_lowpower_config.....               | 401 |
| 表 3-602. 函数 usart_hardware_flow_rts_config.....           | 401 |
| 表 3-603. 函数 usart_hardware_flow_cts_config .....          | 402 |
| 表 3-604. 函数 usart_dma_receive_config .....                | 403 |
| 表 3-605. 函数 usart_dma_transmit_config .....               | 403 |
| 表 3-606. 函数 usart_hardware_flow_coherence_config .....    | 404 |
| 表 3-607. 函数 usart_flag_get.....                           | 405 |
| 表 3-608. 函数 usart_flag_clear.....                         | 405 |
| 表 3-609. 函数 usart_interrupt_enable .....                  | 406 |
| 表 3-610. 函数 usart_interrupt_disable.....                  | 407 |

|   |     |
|---|-----|
| 表 3-611. 函数 <code>usart_interrupt_flag_get</code> .....   | 408 |
| 表 3-612. 函数 <code>usart_interrupt_flag_clear</code> ..... | 409 |
| 表 3-613. WWDGT 寄存器.....                                   | 410 |
| 表 3-614. WWDGT 库函数.....                                   | 410 |
| 表 3-615. 函数 <code>wwdgt_deinit</code> .....               | 411 |
| 表 3-616. 函数 <code>wwdgt_enable</code> .....               | 411 |
| 表 3-617. 函数 <code>wwdgt_counter_update</code> .....       | 412 |
| 表 3-618. 函数 <code>wwdgt_config</code> .....               | 412 |
| 表 3-619. 函数 <code>wwdgt_interrupt_enable</code> .....     | 413 |
| 表 3-620. 函数 <code>wwdgt_flag_get</code> .....             | 413 |
| 表 3-621. 函数 <code>wwdgt_flag_clear</code> .....           | 414 |
| 表 4-1. 版本历史 .....   | 415 |

## 1. 介绍

本手册介绍了32位基于ARM微控制器GD32C10x固件库。

该固件库是一个固件函数包，它由程序、数据结构和宏组成，包括了GD32C10x所有外设的性能特征。该固件库还包括每一个外设的驱动描述和基于评估板的固件库使用例程。通过使用本固件库，用户无需深入掌握细节，也可以轻松应用每一个外设。使用本固件库可以大大减少用户的编程时间，从而降低开发成本。

每个外设驱动都由一组函数组成，这组函数覆盖了该外设所有功能。可以通过调用一组通用API(application programming interface应用编程界面)来实现对外设的驱动，这些API的结构、函数名称和参数名称都进行了标准化规范。

所有的驱动源代码都符合“MISRA-C:2004”标准（例程文件符合扩充ANSI-C标准），不会受到来自开发环境差异带来的影响。仅有启动文件取决于开发环境。

因为该固件库是通用的，并且包括了所有外设的功能，所以应用程序代码的大小和执行速度可能不是最优的。对大多数应用程序来说，用户可以直接使用之，对于那些在代码大小和执行速度方面有严格要求的应用程序，该固件库可以作为如何设置外设的一份参考资料，可以根据实际需求对其进行调整。

此份固件库使用手册的整体架构如下：

- 文档和固件库规则；
- 固件库概述；
- 外设固件库具体描述，外设固件库例程使用说明。

### 1.1. 文档和固件库规则

#### 1.1.1. 外设缩写

表 1-1. 外设缩写

| 外设缩写 | 说明         |
|------|------------|
| ADC  | 模数转换器      |
| BKP  | 备份寄存器      |
| CAN  | 局域网控制器模块   |
| CRC  | 循环冗余校验计算单元 |
| CTC  | 时钟校准控制器    |
| DAC  | 数模转换器      |
| DBG  | 调试模块       |
| DMA  | 直接存储器访问控制器 |
| EXMC | 外部存储器控制器   |
| EXTI | 外部中断事件控制器  |

| 外设缩写      | 说明            |
|-----------|---------------|
| FMC       | 闪存控制器         |
| FWDGT     | 独立看门狗         |
| GPIO/AFIO | 通用和备用输入/输出接口  |
| I2C       | 内部集成电路总线接口    |
| MISC      | 嵌套中断向量列表控制器   |
| PMU       | 电源管理单元        |
| RCU       | 复位和时钟单元       |
| RTC       | 实时时钟          |
| SPI/I2S   | 串行外设接口/片上音频接口 |
| TIMER     | 定时器           |
| USART     | 通用同步异步收发器     |
| WWDGT     | 窗口看门狗         |
| USBFS     | 通用串行总线全速接口    |

### 1.1.2. 命名规则

固件库遵从以下命名规则：

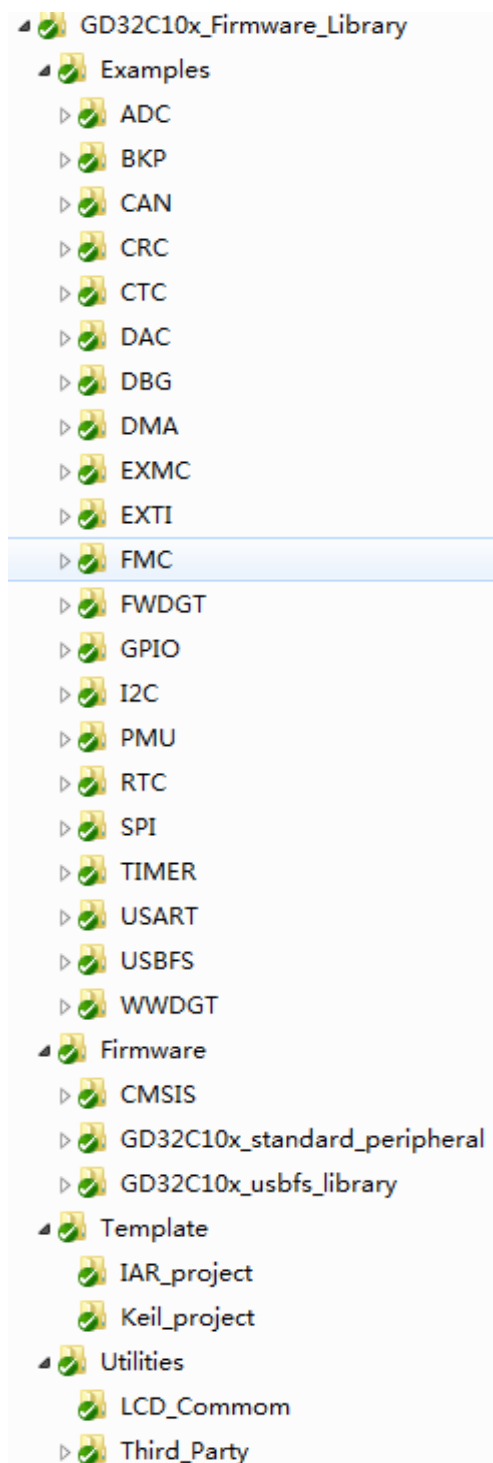
- XXX表示任一外设缩写，例如：ADC。更多缩写相关信息参阅[外设缩写](#)；
- 源文件和头文件命名都以“gd32c10x\_”作为开头，例如：gd32c10x\_adc.h；
- 常量仅被应用于一个文件的，定义于该文件中；被应用于多个文件的，在对应头文件中定义。所有常量都由英文字母大写书写；
- 寄存器作为常量处理。他们的命名都由英文字母大写书写。在大多数情况下，寄存器缩写规范与本用户手册一致；
- 变量名采用全部小写，有多个单词组成的，在单词之间以下划线分隔；
- 外设函数的命名以该外设的缩写加下划线为开头，有多个单词组成的，在单词之间以下划线分隔，所有外设函数都由英文字母小写书写。

## 2. 固件库概述

### 2.1. 文件组织结构

GD32C10x\_Firmware\_Library，文件组织结构见下图：

图 2-1. GD32C10x 固件库文件组织结构



### 2.1.1. Examples 文件夹

文件夹**Examples**，对应每一个GD32外设均包含一个子文件夹。每个子文件夹包含了关于本外设的一个或多个例程，来示范如何使用对应外设。每个例程子文件夹包含如下文件：

- **readme.txt**: 关于本例程的简单描述和使用说明；
- **gd32c10x\_libopt.h**: 该头文件可以设置例程所使用到的外设，由不同的“**DEFINE**”语句组成（默认情况下，所有外设均打开）；
- **gd32c10x\_it.c**: 该源文件包含了所有的中断处理程序（如果未使用到中断，则所有的函数体都为空）；
- **gd32c10x\_it.h**: 该头文件包含了所有的中断处理程序的原形；
- **systick.c**: 该源文件包含了使用**systick**的精准延时程序；
- **systick.h**: 该头文件包含了使用**systick**的精准延时程序的原形；
- **main.c**: 例程代码注：所有的例程的使用，都不受不同软件开发环境的影响。

### 2.1.2. Firmware 文件夹

**Firmware**文件夹包含组成固件库核心的所有子文件夹和文件：

- **CMSIS**子文件夹包含有**Cortex M4**内核的支持文件、基于**Cortex M4**内核处理器的启动代码和库引导文件以及基于**GD32C10x**的全局头文件和系统配置文件；
- **GD32C10x\_standard\_peripheral**子文件夹：
  - **Include**子文件夹包含了固件函数库所需的头文件，用户无需修改该文件夹；
  - **Source**子文件夹包含了固件函数库所需的源文件，用户无需修改该文件夹；
- **GD32C10x\_usbfs\_driver**子文件夹包含了关于**USBFS**外设的所有文件；用户无需修改该文件夹；

**注：**所有代码都按照 **MISRA-C:2004**标准书写，都不受不同软件开发环境的影响。

### 2.1.3. Template 文件夹

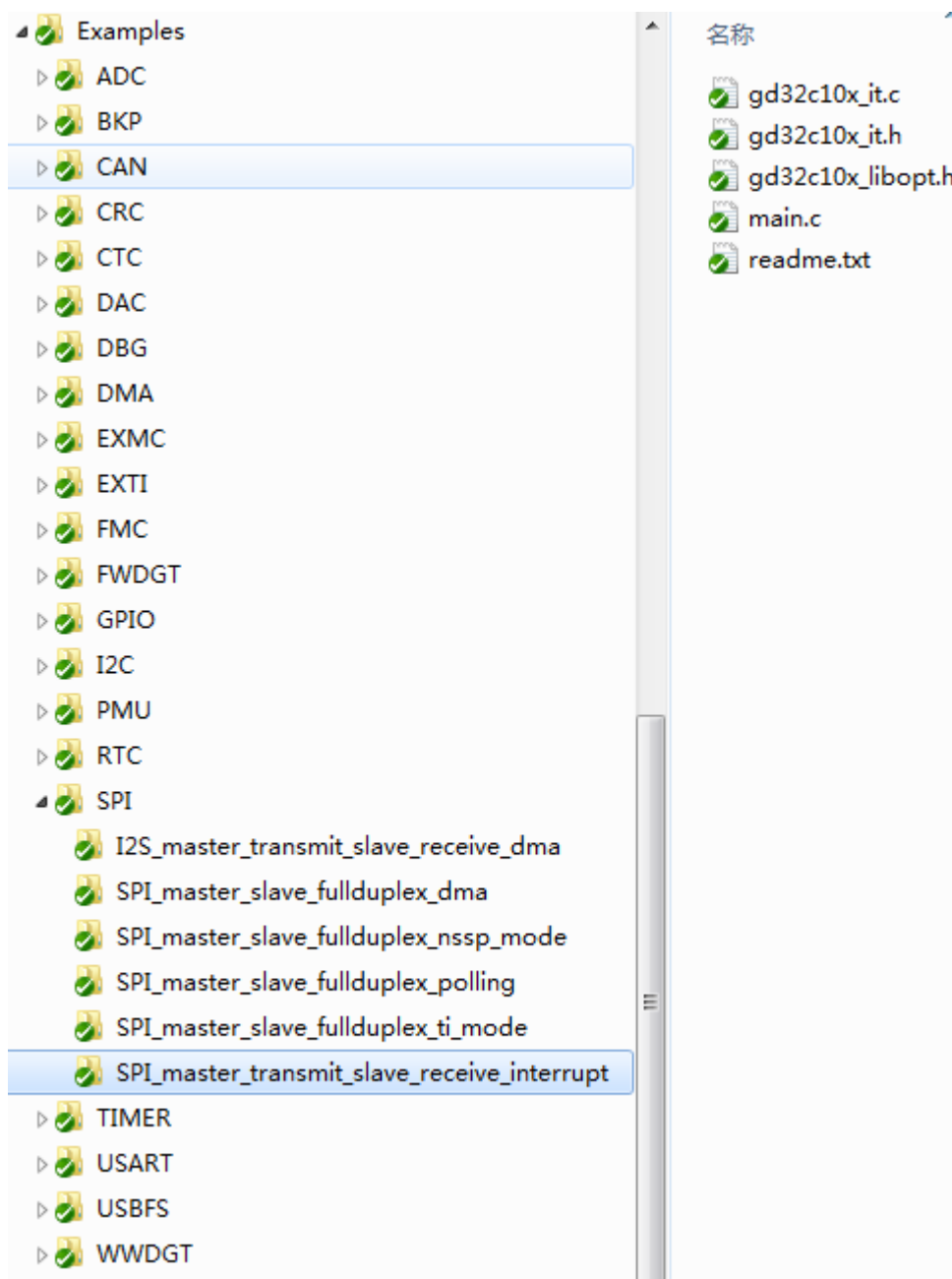
**Template**文件夹包含一个关于使用**LED**、**USART**打印、按键控制的简单例程，（**IAR\_project**用于**IAR**编译环境，**Keil\_project**用于**Keil4**编译环境）。用户可以使用该工程模板进行固件库例程的移植编译，具体使用方法见下：

#### 选择文件

打开“**Examples**”文件夹，选择需要测试的模块，如**SPI**，打开“**SPI**”文件夹，选择**SPI**的一个例程，如“**SPI\_master\_transmit\_slave\_receive\_interrupt**”，如下图所示：



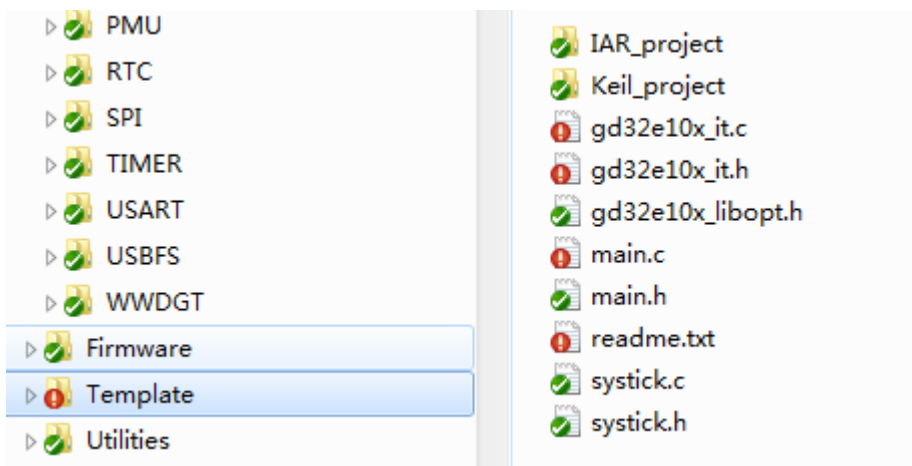
图 2-2. 选择外设例程文件



### 拷贝文件

打开“Template”文件夹，将“ IAR\_project”和“ Keil\_project”两个文件夹保留，其他文件都删除，然后将“SPI\_master\_transmit\_slave\_receive\_interrupt”文件夹中的所有文件拷到“Template”文件夹子目录下，如下图所示：

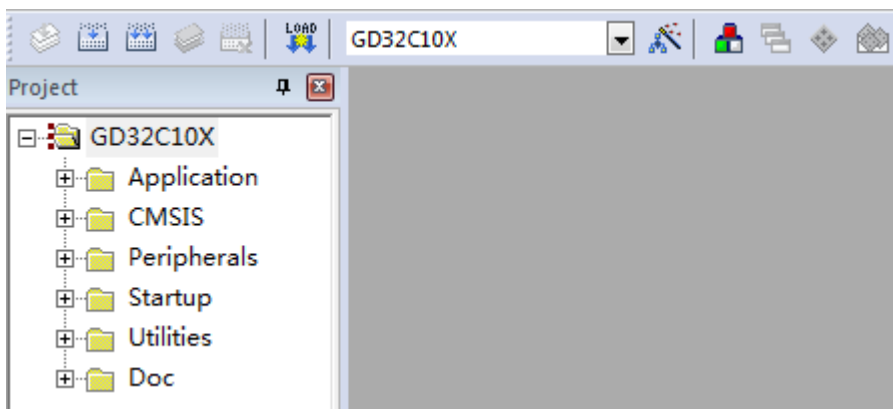
图 2-3. 拷贝外设例程文件



### 打开工程

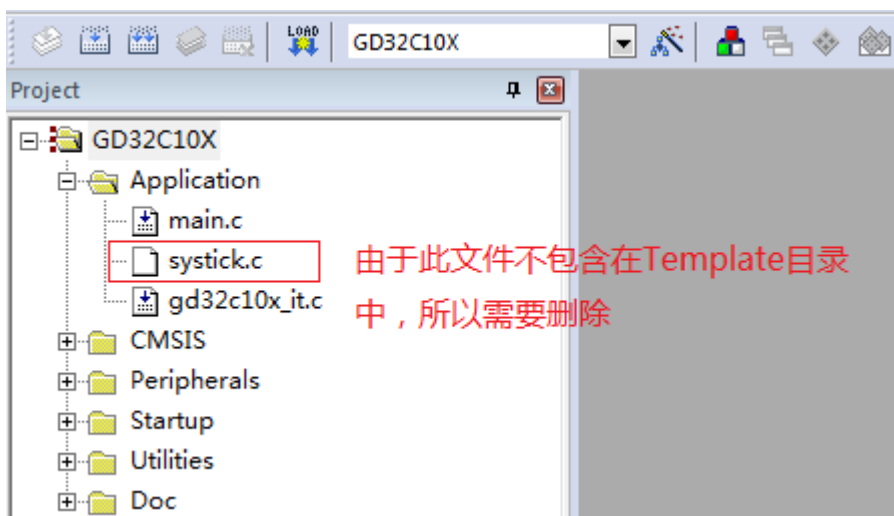
GD 提供 Keil 和 IAR 两种版本的工程，根据客户所安装的软件，打开不同的 project，如“Keil\_project”，打开\Template\Keil\_project\Project.uvproj，如下图所示：

图 2-4. 打开工程文件



由于不同的模块、不同的功能，会使用到不同的文件，需要根据客户选择拷贝的文件，对工程里的文件进行增加或删除，如下图所示：

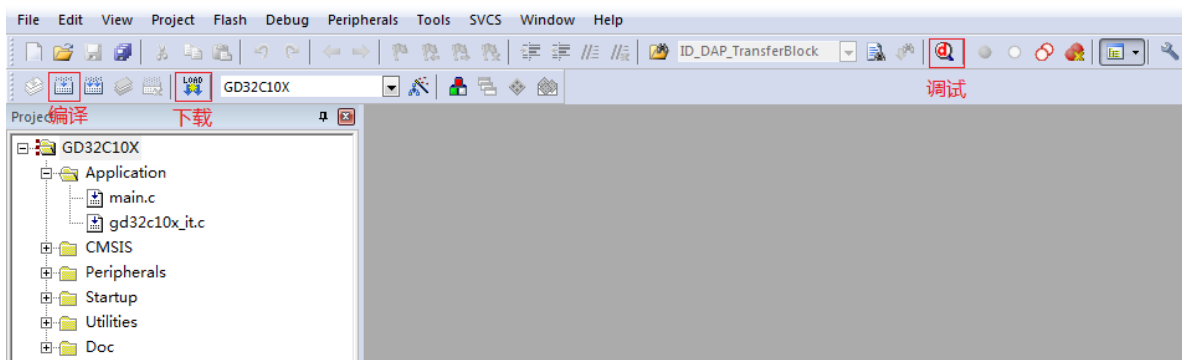
图 2-5. 配置工程文件



### 编译调试下载

首先编译整个工程，如果无错误，按照readme中的介绍，选择正确的跳线及连线，然后再将程序下载到目标板上，则会有如readme中描述的现象。IDE的具体使用，请参考相应的软件使用说明。如客户使用的是Keil，可见下图所示：

图 2-6. 编译调试下载



#### 2.1.4. Utilities 文件夹

Utilities文件夹包含运行固件库例程评估板的文件：

- LCD\_Commom及Third\_Party子文件夹包含有USB测试所需文件；
- gd32c10x\_eval.h及gd32c10x\_lcd\_eval.h文件是运行固件库例程所需关于评估板的头文件；
- gd32c10x\_eval.c及gd32c10x\_lcd\_eval.c文件是运行固件库例程所需关于评估板的源文件。

注：所有代码都按照 MISRA-C:2004标准书写，都不受不同软件开发环境的影响。

## 2.2. 固件库文件描述

下表列举和描述了固件库使用的主要文件。

**表 2-1. 固件函数库文件描述**

| 文件名               | 描述   |
|-------------------|--|
| gd32c10x_libopt.h | 包含了所有外设的头文件的头文件。它是唯一一个用户需要包括在自己应用中的文件，起到应用和库之间界面的作用。                                     |
| main.c            | 主函数体示例。  |
| gd32c10x_it.h     | 头文件，包含所有中断处理函数原形。  |
| gd32c10x_it.c     | 外设中断函数文件。用户可以加入自己的中断程序代码。对于指向同一个中断向量的多个不同中断请求，可以利用函数通过判断外设的中断标志位来确定准确的中断源。固件库提供了这些函数的名称。 |
| gd32c10x_xxx.h    | 外设PPP的头文件。包含外设PPP函数的定义，以及这些函数使用的变量。  |
| gd32c10x_xxx.c    | 由C语言编写的外设PPP的驱动源程序文件。  |
| systick.h         | systick.c的头文件。包含systick配置函数的定义，以及外部用延时函数的定义。   |
| systick.c         | systick配置与延时函数源文件。   |
| readme.txt        | 固件库例程使用及配置说明文档。  |

### 3. 外设固件库

#### 3.1. 外设固件库概述

外设固件库函数的描述格式如下表：

表 3-1. 外设固件库函数描述格式

|           |              |
|-----------|--------------|
| 函数名称      | 外设函数的名称      |
| 函数原型      | 原型声明         |
| 功能描述      | 简要解释函数是如何执行的 |
| 先决条件      | 调用函数前应满足的要求  |
| 被调用函数     | 其他被该函数调用的库函数 |
| 输入参数{in}  |              |
| XXX       | 输入参数描述       |
| XX        | 输入参数可选宏描述    |
| 输出参数{out} |              |
| XXX       | 输出参数描述       |
| 返回值       |              |
| XXX       | 函数的返回值       |

#### 3.2. ADC

12位ADC是一种采用逐次逼近方式的模拟数字转换器。章节[3.2.1](#)描述了ADC的寄存器列表，章节[3.2.2](#)对ADC库函数进行说明。

##### 3.2.1. 外设寄存器描述

ADC寄存器列表如下表所示：

表 3-2. ADC 寄存器

| 寄存器名称              | 寄存器描述        |
|--------------------|--------------|
| ADC_STAT           | 状态寄存器        |
| ADC_CTL0           | 控制寄存器0       |
| ADC_CTL1           | 控制寄存器1       |
| ADC_SAMPT0         | 采样时间寄存器0     |
| ADC_SAMPT1         | 采样时间寄存器1     |
| ADC_IOFFx (x=0..3) | 注入通道数据偏移寄存器x |
| ADC_WDHT           | 看门狗高阈值寄存器    |
| ADC_WDLT           | 看门狗低阈值寄存器    |
| ADC_RSQ0           | 规则序列寄存器0     |
| ADC_RSQ1           | 规则序列寄存器1     |

| 寄存器名称              | 寄存器描述    |
|--------------------|----------|
| ADC_RSQ2           | 规则序列寄存器2 |
| ADC_ISQ            | 注入序列寄存器  |
| ADC_IDATAx(x=0..3) | 注入数据寄存器x |
| ADC_RDATA          | 规则数据寄存器  |
| ADC_OVSAMPCTL      | 过采样控制寄存器 |

### 3.2.2. 外设库函数说明

ADC库函数列表如下表所示：

**表 3-3. ADC 库函数**

| 库函数名称                              | 库函数描述                      |
|------------------------------------|----------------------------|
| adc_deinit                         | 复位ADCx外设                   |
| adc_mode_config                    | 配置ADC同步模式                  |
| adc_special_function_config        | 使能或禁能ADC特殊功能               |
| adc_data_alignment_config          | 配置ADC数据对齐方式                |
| adc_enable                         | 使能ADCx外设                   |
| adc_disable                        | 禁能ADCx外设                   |
| adc_calibration_enable             | ADCx校准复位                   |
| adc_tempsensor_vrefint_enable      | 温度传感器和Vrefint通道使能          |
| adc_tempsensor_vrefint_disable     | 温度传感器和Vrefint通道禁能          |
| adc_resolution_config              | 配置ADCx分辨率                  |
| adc_oversample_mode_config         | 配置ADCx过采样模式                |
| adc_oversample_mode_enable         | 使能ADCx过采样                  |
| adc_oversample_mode_disable        | 禁能ADCx过采样                  |
| adc_dma_mode_enable                | ADCx DMA请求使能               |
| adc_dma_mode_disable               | ADCx DMA请求禁能               |
| adc_discontinuous_mode_config      | 配置ADC间断模式                  |
| adc_channel_length_config          | 配置规则通道组或注入通道组的长度           |
| adc_regular_channel_config         | 配置ADC规则通道组                 |
| adc_inserted_channel_config        | 配置ADC注入通道组                 |
| adc_inserted_channel_offset_config | 配置ADC注入通道组数据偏移值            |
| adc_external_trigger_source_config | 配置ADC外部触发源                 |
| adc_external_trigger_config        | 配置ADC外部触发                  |
| adc_software_trigger_enable        | ADC软件触发使能                  |
| adc_regular_data_read              | 读ADC规则组数据寄存器               |
| adc_inserted_data_read             | 读ADC注入组数据寄存器               |
| adc_sync_mode_convert_value_read   | 在同步模式下，读ADC0和ADC1最近的一次转换结果 |
| adc_watchdog_single_channel_enable | 配置ADC模拟看门狗单通道有效            |
| adc_watchdog_group_channel_enable  | 配置ADC模拟看门狗在通道组有效           |

| 库函数名称                                    | 库函数描述               |
|--|---------------------|
| e  |                     |
| adc_watchdog_disable                     | ADC模拟看门狗禁能          |
| adc_watchdog_threshold_config            | 配置ADC模拟看门狗阈值        |
| adc_flag_get                             | 获取ADC标志位            |
| adc_flag_clear                           | 清除ADC标志位            |
| adc_regular_software_startconv_flag_get  | 获取ADC规则通道组软件触发转换开始位 |
| adc_inserted_software_startconv_flag_get | 获取ADC注入通道组软件触发转换开始位 |
| adc_interrupt_flag_get                   | 获取ADC中断标志位          |
| adc_interrupt_flag_clear                 | 清除ADC中断标志位          |
| adc_interrupt_enable                     | ADC中断使能             |
| adc_interrupt_disable                    | ADC中断禁能             |

### 函数 adc\_deinit

函数adc\_deinit描述见下表：

表 3-4. 函数 adc\_deinit

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | adc_deinit   |
| 函数原形        | void adc_deinit(uint32_t adc_periph);              |
| 功能描述        | 复位ADCx外设   |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}    |  |
| adc_periph  | ADC外设  |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如：

```
/* reset ADC0 */
adc_deinit (ADC0);
```

### 函数 adc\_mode\_config

函数adc\_mode\_config描述见下表：

表 3-5. 函数 adc\_mode\_config

|      |                                      |
|------|--------------------------------------|
| 函数名称 | adc_mode_config                      |
| 函数原形 | void adc_mode_config(uint32_t mode); |

|  |                           |
|--|---------------------------|
| 功能描述   | 配置ADC同步模式                 |
| 先决条件   | -                         |
| 被调用函数  | -                         |
| 输入参数{in}   |                           |
| mode   | ADC 运行模式                  |
| ADC_MODE_FREE                                    | 所有ADC运行于独立模式              |
| ADC_DUAL_REGULAR_PARALLEL_INSERTED_PARALLEL      | ADC0和ADC1运行在规则并行+注入并行组合模式 |
| ADC_DUAL_REGULAR_PARALLEL_INSERTED_ROTATION      | ADC0和ADC1运行在规则并行+交替触发组合模式 |
| ADC_DUAL_INSERTED_PARALLEL_REGULAR_FOLLOWUP_FAST | ADC0和ADC1运行在注入并行+快速交叉组合模式 |
| ADC_DUAL_INSERTED_PARALLEL_REGULAR_FOLLOWUP_SLOW | ADC0和ADC1运行在注入并行+慢速交叉组合模式 |
| ADC_DUAL_INSERTED_PARALLEL                       | ADC0和ADC1运行在注入并行模式        |
| ADC_DUAL_REGULAR_PARALLEL                        | ADC0和ADC1运行在规则并行模式        |
| ADC_DUAL_REGULAR_FOLLOWUP_FAST                   | ADC0和ADC1运行在快速交叉模式        |
| ADC_DUAL_REGULAR_FOLLOWUP_SLOW                   | ADC0和ADC1运行在慢速交叉模式        |
| ADC_DUAL_INSERTED_TRIGGER_ROTATION               | ADC0和ADC1运行在交替触发模式        |
| 输出参数{out}  |                           |
| -  | -                         |
| 返回值  |                           |
| -  | -                         |

例如:

```
/* configure the ADC sync mode */
```

```
adc_mode_config(ADC_MODE_FREE);
```



**函数 adc\_special\_function\_config**

函数adc\_special\_function\_config描述见下表：

**表 3-6. 函数 adc\_special\_function\_config**

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | adc_special_function_config   |
| 函数原形                      | void adc_special_function_config(uint32_t adc_periph, uint32_t function, ControlStatus newvalue); |
| 功能描述                      | 使能或禁能ADC特殊功能  |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| adc_periph                | ADC外设   |
| ADCx(x=0,1)               | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}                  |   |
| function                  | 功能配置  |
| ADC_SCAN_MODE             | 扫描模式选择  |
| ADC_INSERTED_CHANNEL_AUTO | 注入组自动转换   |
| ADC_CONTINUOUS_MODE       | 连续模式选择  |
| 输入参数{in}                  |   |
| newvalue                  | 功能使能禁能  |
| ENABLE                    | 使能  |
| DISABLE                   | 禁能  |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如：

```
/* enable ADC0 scan mode */
```

```
adc_special_function_config(ADC0, ADC_SCAN_MODE, ENABLE);
```

**函数 adc\_data\_alignment\_config**

函数adc\_alignment\_config描述见下表：

**表 3-7. 函数 adc\_data\_alignment\_config**

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | adc_data_alignment_config   |
| 函数原形 | void adc_data_alignment_config(uint32_t adc_periph, uint32_t data_alignment); |
| 功能描述 | 配置ADCx数据对齐方式  |
| 先决条件 | -   |

|                            |          |
|----------------------------|----------|
| 被调用函数                      | -        |
| 输入参数{in}                   |          |
| <b>adc_periph</b>          | ADC外设    |
| <i>ADCx(x=0,1)</i>         | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                   |          |
| <b>data_alignment</b>      | 数据对齐方式选择 |
| <i>ADC_DATAALIGN_RIGHT</i> | LSB 对齐   |
| <i>ADC_DATAALIGN_LEFT</i>  | MSB 对齐   |
| 输出参数{out}                  |          |
| -                          | -        |
| 返回值                        |          |
| -                          | -        |

例如：

```
/* configure ADC0 data alignment */
```

```
adc_data_alignment_config(ADC0, ADC_DATAALIGN_RIGHT);
```

### 函数 **adc\_enable**

函数adc\_enable描述见下表：

表 3-8. 函数 **adc\_enable**

|                    |                                       |
|--------------------|---------------------------------------|
| 函数名称               | adc_enable                            |
| 函数原形               | void adc_enable(uint32_t adc_periph); |
| 功能描述               | 使能ADCx外设                              |
| 先决条件               | -                                     |
| 被调用函数              | -                                     |
| 输入参数{in}           |                                       |
| <b>adc_periph</b>  | ADC外设                                 |
| <i>ADCx(x=0,1)</i> | ADC外设选择                               |
| 输出参数{out}          |                                       |
| -                  | -                                     |
| 返回值                |                                       |
| -                  | -                                     |

例如：

```
/* enable ADC0 */
```

```
adc_enable(ADC0);
```

**函数 adc\_disable**

函数adc\_disable描述见下表：

**表 3-9. 函数 adc\_disable**

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | adc_disable                            |
| 函数原形        | void adc_disable(uint32_t adc_periph); |
| 功能描述        | 禁能ADCx外设                               |
| 先决条件        | -                                      |
| 被调用函数       | -                                      |
| 输入参数{in}    |  |
| adc_periph  | ADC外设                                  |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择                                |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -                                      |
| 返回值         |  |
| -           | -                                      |

例如：

```
/* disable ADC0 */
```

```
adc_disable(ADC0);
```

**函数 adc\_calibration\_enable**

函数adc\_calibration\_enable描述见下表：

**表 3-10. 函数 adc\_calibration\_enable**

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | adc_calibration_enable                            |
| 函数原形        | void adc_calibration_enable(uint32_t adc_periph); |
| 功能描述        | ADCx校准复位  |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| adc_periph  | ADC外设   |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如：

```
/* ADC0 calibration and reset calibration */
```

```
adc_calibration_enable(ADC0);
```

## 函数 adc\_tempsensor\_vrefint\_enable

函数adc\_tempsensor\_vrefint\_enable描述见下表：

**表 3-11. 函数 adc\_tempsensor\_vrefint\_enable**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | adc_tempsensor_vrefint_enable             |
| 函数原形      | void adc_tempsensor_vrefint_enable(void); |
| 功能描述      | 温度传感器和Vrefint通道使能                         |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* enable the temperature sensor and Vrefint channel */
```

```
adc_tempsensor_vrefint_enable();
```

## 函数 adc\_tempsensor\_vrefint\_disable

函数adc\_tempsensor\_vrefint\_disable描述见下表：

**表 3-12. 函数 adc\_tempsensor\_vrefint\_disable**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | adc_tempsensor_vrefint_disable             |
| 函数原形      | void adc_tempsensor_vrefint_disable(void); |
| 功能描述      | 温度传感器和Vrefint通道禁能                          |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* disable the temperature sensor and Vrefint channel */
```

```
adc_tempsensor_vrefint_disable();
```

## 函数 `adc_resolution_config`

函数`adc_resolution_config`描述见下表：

**表 3-13. 函数 `adc_resolution_config`**

|                                 |  |
|---------------------------------|--|
| 函数名称                            | <code>adc_resolution_config</code>   |
| 函数原形                            | <code>void adc_resolution_config(uint32_t adc_periph, uint32_t resolution);</code> |
| 功能描述                            | 配置ADCx分辨率  |
| 先决条件                            | -  |
| 被调用函数                           | -  |
| 输入参数{in}                        |  |
| <code>adc_periph</code>         | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>        | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                        |  |
| <code>resolution</code>         | ADC分辨率   |
| <code>ADC_RESOLUTION_12B</code> | 12位分辨率   |
| <code>ADC_RESOLUTION_10B</code> | 10位分辨率   |
| <code>ADC_RESOLUTION_8B</code>  | 8位分辨率  |
| <code>ADC_RESOLUTION_6B</code>  | 6位分辨率  |
| 输出参数{out}                       |  |
| -                               | -  |
| 返回值                             |  |
| -                               | -  |

Example:

```
/* configure ADC0 data alignment */
```

```
adc_data_alignment_config(ADC0, ADC_DATAALIGN_RIGHT);
```

## 函数 `adc_oversample_mode_config`

函数`adc_oversample_mode_config`描述见下表：

**表 3-14. 函数 `adc_oversample_mode_config`**

|       |  |
|-------|--|
| 函数名称  | <code>adc_oversample_mode_config</code>  |
| 函数原形  | <code>void adc_oversample_mode_config(uint32_t adc_periph, uint32_t mode, uint16_t shift, uint8_t ratio);</code> |
| 功能描述  | 配置ADCx过采样模式  |
| 先决条件  | -  |
| 被调用函数 | -  |

| 输入参数{in}                          |                         |
|-----------------------------------|-------------------------|
| <b>adc_periph</b>                 | ADC外设                   |
| $ADCx(x=0,1)$                     | ADC外设选择                 |
| 输入参数{in}                          |                         |
| <b>mode</b>                       | ADC过采样触发模式              |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_ALL\_CONVERT$ | 在一个触发之后，对一个通道连续进行过采样转换  |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_ONE\_CONVERT$ | 在一个触发之后，对一个通道只进行一次过采样转换 |
| 输入参数{in}                          |                         |
| <b>shift</b>                      | ADC过滤采样移位               |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_NONE$  | 不移位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_1B$    | 移1位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_2B$    | 移2位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_3B$    | 移3位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_4B$    | 移4位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_5B$    | 移5位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_6B$    | 移6位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_7B$    | 移7位                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_SHIFT\_8B$    | 移8位                     |
| 输入参数{in}                          |                         |
| <b>ratio</b>                      | ADC过采样率                 |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_RATIO\_MUL2$  | 2x                      |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_RATIO\_MUL4$  | 4x                      |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_RATIO\_MUL8$  | 8x                      |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_RATIO\_MUL16$ | 16x                     |
| $ADC\_OVERSAMPLING\_RATIO\_MUL32$ | 32x                     |

|                               |      |
|-------------------------------|------|
| ADC_OVERSAMPLING_RATIO_MUL64  | 64x  |
| ADC_OVERSAMPLING_RATIO_MUL128 | 128x |
| ADC_OVERSAMPLING_RATIO_MUL256 | 256x |
| 输出参数{out}                     |      |
| -                             | -    |
| 返回值                           |      |
| -                             | -    |

Example:

```
/* configure ADC1 oversample mode: 16 times sample, 4 bits shift */
adc_oversample_mode_config(ADC1, ADC_OVERSAMPLING_ALL_CONVERT,
ADC_OVERSAMPLING_SHIFT_4B, ADC_OVERSAMPLING_RATIO_MUL16);
```

### 函数 adc\_oversample\_mode\_enable

函数adc\_oversample\_mode\_enable描述见下表:

表 3-15. 函数 adc\_oversample\_mode\_enable

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | adc_oversample_mode_enable                            |
| 函数原形        | void adc_oversample_mode_enable(uint32_t adc_periph); |
| 功能描述        | 使能ADCx过采样   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| adc_periph  | ADC外设   |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

Example:

```
/* enable ADC0 oversample mode */
adc_oversample_mode_enable (ADC0);
```

### 函数 adc\_oversample\_mode\_disable

函数adc\_oversample\_mode\_disable描述见下表:

表 3-16. 函数 `adc_oversample_mode_disable`

|                          |   |
|--------------------------|---|
| 函数名称                     | <code>adc_oversample_mode_disable</code>                            |
| 函数原形                     | <code>void adc_oversample_mode_disable(uint32_t adc_periph);</code> |
| 功能描述                     | 禁能ADCx过采样   |
| 先决条件                     | -   |
| 被调用函数                    | -   |
| 输入参数{in}                 |   |
| <code>adc_periph</code>  | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code> | ADC外设选择   |
| 输出参数{out}                |   |
| -                        | -   |
| 返回值                      |   |
| -                        | -   |

Example:

```
/* disable ADC0 oversample mode */
adc_oversample_mode_disable (ADC0);
```

### 函数 `adc_dma_mode_enable`

函数`adc_dma_mode_enable`描述见下表:

表 3-17. 函数 `adc_dma_mode_enable`

|                          |   |
|--------------------------|---|
| 函数名称                     | <code>adc_dma_mode_enable</code>                            |
| 函数原形                     | <code>void adc_dma_mode_enable(uint32_t adc_periph);</code> |
| 功能描述                     | ADCx DMA请求使能  |
| 先决条件                     | -   |
| 被调用函数                    | -   |
| 输入参数{in}                 |   |
| <code>adc_periph</code>  | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code> | ADC外设选择   |
| 输出参数{out}                |   |
| -                        | -   |
| 返回值                      |   |
| -                        | -   |

例如:

```
/* enable ADC0 DMA request */
adc_dma_mode_enable(ADC0);
```

### 函数 `adc_dma_mode_disable`

函数`adc_dma_mode_disable`描述见下表:



表 3-18. 函数 `adc_dma_mode_disable`

|                          |  |
|--------------------------|--|
| 函数名称                     | <code>adc_dma_mode_disable</code>                            |
| 函数原形                     | <code>void adc_dma_mode_disable(uint32_t adc_periph);</code> |
| 功能描述                     | ADCx DMA请求禁能   |
| 先决条件                     | -  |
| 被调用函数                    | -  |
| 输入参数{in}                 |  |
| <code>adc_periph</code>  | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code> | ADC外设选择  |
| 输出参数{out}                |  |
| -                        | -  |
| 返回值                      |  |
| -                        | -  |

例如:

```
/* disable ADC0 DMA request */
adc_dma_mode_disable(ADC0);
```

### 函数 `adc_discontinuous_mode_config`

函数`adc_discontinuous_mode_config`描述见下表:

表 3-19. 函数 `adc_discontinuous_mode_config`

|   |  |
|---|--|
| 函数名称                                    | <code>adc_discontinuous_mode_config</code>   |
| 函数原形                                    | <code>void adc_discontinuous_mode_config(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel_group, uint8_t length);</code> |
| 功能描述                                    | 配置ADC间断模式  |
| 先决条件                                    | -  |
| 被调用函数                                   | -  |
| 输入参数{in}                                |  |
| <code>adc_periph</code>                 | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>                | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                                |  |
| <code>adc_channel_group</code>          | 通道组选择  |
| <code>ADC_REGULAR_CHANNEL</code>        | 规则通道组  |
| <code>ADC_INSERTED_CHANNEL</code>       | 注入通道组  |
| <code>ADC_CHANNEL_DISCON_DISABLE</code> | 规则通道组和注入通道组间断模式禁能  |
| 输入参数{in}                                |  |
| <code>length</code>                     | 间断模式下的转换数目, 规则通道组取值为1..8, 注入通道组取值无意义   |

| 输出参数{out} |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* configure ADC0 discontinuous mode */
adc_discontinuous_mode_config(ADC0, ADC_REGULAR_CHANNEL, 6);
```

### 函数 `adc_channel_length_config`

函数`adc_channel_length_config`描述见下表：

表 3-20. 函数 `adc_channel_length_config`

| 函数名称                              | <code>adc_channel_length_config</code>  |
|-----------------------------------|---|
| 函数原形                              | <code>void adc_channel_length_config(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel_group, uint32_t length);</code> |
| 功能描述                              | 配置规则通道组或注入通道组的长度  |
| 先决条件                              | -   |
| 被调用函数                             | -   |
| 输入参数{in}                          |   |
| <b>adc_periph</b>                 | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>          | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| <b>adc_channel_group</b>          | 通道组选择   |
| <code>ADC_REGULAR_CHANNEL</code>  | 规则通道组   |
| <code>ADC_INSERTED_CHANNEL</code> | 注入通道组   |
| 输入参数{in}                          |   |
| <b>length</b>                     | 通道长度，规则通道组为1-16，注入通道组为1-4   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |
| 返回值                               |   |
| -                                 | -   |

例如：

```
/* configure the length of ADC0 regular channel */
adc_channel_length_config(ADC0, ADC_REGULAR_CHANNEL, 4);
```

函数 `adc_regular_channel_config`

函数`adc_regular_channel_config`描述见下表：

表 3-21. 函数 `adc_regular_channel_config`

|                                       |   |
|---------------------------------------|---|
| 函数名称                                  | <code>adc_regular_channel_config</code>   |
| 函数原形                                  | <code>void adc_regular_channel_config(uint32_t adc_periph, uint8_t rank, uint8_t adc_channel, uint32_t sample_time);</code> |
| 功能描述                                  | 配置ADC规则通道组  |
| 先决条件                                  | -   |
| 被调用函数                                 | -   |
| 输入参数{in}                              |   |
| <code>adc_periph</code>               | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>              | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}                              |   |
| <code>rank</code>                     | 规则组通道序列，取值范围为0~15   |
| 输入参数{in}                              |   |
| <code>adc_channel</code>              | ADC通道选择   |
| <code>ADC_CHANNEL_x(x=0..17)</code>   | ADC 通道x (x=0..17)(只有ADC0，可取值x=16和17 )   |
| 输入参数{in}                              |   |
| <code>sample_time</code>              | 采样时间  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_1POINT5</code>   | 1.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_7POINT5</code>   | 7.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_13POINT5</code>  | 13.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_28POINT5</code>  | 28.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_41POINT5</code>  | 41.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_55POINT5</code>  | 55.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_71POINT5</code>  | 71.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_239POINT5</code> | 239.5 周期  |
| 输出参数{out}                             |   |
| -                                     | -   |
| 返回值                                   |   |
| -                                     | -   |

例如：

```
/* configure ADC0 regular channel */
```

```
adc_regular_channel_config(ADC0, 1, ADC_CHANNEL_0, ADC_SAMPLETIME_7POINT5);
```

### 函数 `adc_inserted_channel_config`

函数 `adc_inserted_channel_config` 描述见下表:

**表 3-22. 函数 `adc_inserted_channel_config`**

|                                       |  |
|---------------------------------------|--|
| 函数名称                                  | <code>adc_inserted_channel_config</code>   |
| 函数原形                                  | <code>void adc_inserted_channel_config(uint32_t adc_periph, uint8_t rank, uint8_t adc_channel, uint32_t sample_time);</code> |
| 功能描述                                  | 配置ADC注入通道组   |
| 先决条件                                  | -  |
| 被调用函数                                 | -  |
| 输入参数{in}                              |  |
| <b>adc_periph</b>                     | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>              | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                              |  |
| <b>rank</b>                           | 注入组通道序列, 取值范围为0~3  |
| 输入参数{in}                              |  |
| <b>adc_channel</b>                    | ADC通道选择  |
| <code>ADC_CHANNEL_x(x=0..17)</code>   | ADC 通道x (x=0..17)(只有ADC0, 可取值x=16和17)  |
| 输入参数{in}                              |  |
| <b>sample_time</b>                    | 采样时间   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_1POINT5</code>   | 1.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_7POINT5</code>   | 7.5 周期   |
| <code>ADC_SAMPLETIME_13POINT5</code>  | 13.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_28POINT5</code>  | 28.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_41POINT5</code>  | 41.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_55POINT5</code>  | 55.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_71POINT5</code>  | 71.5 周期  |
| <code>ADC_SAMPLETIME_239POINT5</code> | 239.5 周期   |
| 输出参数{out}                             |  |
| -                                     | -  |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* configure ADC0 inserted channel */
```

```
adc_inserted_channel_config(ADC0, 1, ADC_CHANNEL_0, ADC_SAMPLETIME_7POINT5);
```

### 函数 `adc_inserted_channel_offset_config`

函数`adc_inserted_channel_offset_config`描述见下表：

**表 3-23. 函数 `adc_inserted_channel_offset_config`**

|   |   |
|---|---|
| 函数名称  | <code>adc_inserted_channel_offset_config</code>   |
| 函数原形  | <code>void adc_inserted_channel_offset_config(uint32_t adc_periph, uint8_t inserted_channel, uint16_t offset);</code> |
| 功能描述  | 配置ADC注入通道组数据偏移值   |
| 先决条件  | -   |
| 被调用函数                                       | -   |
| 输入参数{in}                                    |   |
| <code>adc_periph</code>                     | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>                    | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}                                    |   |
| <code>inserted_channel</code>               | 注入通道选择  |
| <code>ADC_INSERTED_CHANNEL_x(x=0..3)</code> | 注入通道，x=0,1,2,3  |
| 输入参数{in}                                    |   |
| <code>offset</code>                         | 数据偏移值，取值范围为0~4095   |
| 输出参数{out}                                   |   |
| -   | -   |
| 返回值   |   |
| -   | -   |

例如：

```
/* configure ADC0 inserted channel offset */
```

```
adc_inserted_channel_offset_config(ADC0, ADC_INSERTED_CHANNEL_0, 100);
```

### 函数 `adc_external_trigger_source_config`

函数`adc_external_trigger_source_config`描述见下表：

**表 3-24. 函数 `adc_external_trigger_source_config`**

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | <code>adc_external_trigger_source_config</code>   |
| 函数原形 | <code>void adc_external_trigger_source_config(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel_group, uint32_t external_trigger_source);</code> |

|                                |                    |
|--------------------------------|--------------------|
| 功能描述                           | 配置ADC外部触发源         |
| 先决条件                           | -                  |
| 被调用函数                          | -                  |
| 输入参数{in}                       |                    |
| adc_periph                     | ADC外设              |
| ADCx(x=0,1)                    | ADC外设选择            |
| 输入参数{in}                       |                    |
| adc_channel_group              | 通道组选择              |
| ADC_REGULAR_CHANNEL            | 规则通道组              |
| ADC_INSERTED_CHANNEL           | 注入通道组              |
| 输入参数{in}                       |                    |
| external_trigger_source        | 规则通道组或注入通道组触发源     |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T0_CH0  | TIMER0 CH0事件（规则组）  |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T0_CH1  | TIMER0 CH1事件（规则组）  |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T0_CH2  | TIMER0 CH2事件（规则组）  |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T1_CH1  | TIMER1 CH1事件（规则组）  |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T2_TRGO | TIMER2 TRGO事件（规则组） |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T3_CH3  | TIMER3 CH3事件（规则组）  |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T7_TRGO | TIMER7 TRGO事件（规则组） |
| ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_EXTI_11 | 外部中断线11（规则组）       |
| ADC2_EXTTRIG_REGULAR_T2_CH0    | TIMER2 CH0事件（规则组）  |
| ADC0_1_EXTTRIG                 | 软件触发（规则组）          |

|  |                    |
|--|--------------------|
| <code>_REGULAR_NONE</code>                   |                    |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T0_TRGO</code> | TIMER0 TRGO事件（注入组） |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T0_CH3</code>  | TIMER0 CH3事件（注入组）  |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T1_TRGO</code> | TIMER1 TRGO事件（注入组） |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T1_CH0</code>  | TIMER1 CH0事件（注入组）  |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T2_CH3</code>  | TIMER2 CH3事件（注入组）  |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T3_TRGO</code> | TIMER3 TRGO事件（注入组） |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_EXTI_15</code> | 外部中断线15（注入组）       |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_T7_CH3</code>  | TIMER7 CH3事件（注入组）  |
| <code>ADC0_1_EXTTRIG_INSERTED_NONE</code>    | 软件触发（注入组）          |
| 输出参数{out}                                    |                    |
| -  | -                  |
| 返回值  |                    |
| -  | -                  |

例如：

```
/* configure ADC0 regular channel external trigger source */
```

```
adc_external_trigger_source_config(ADC0,ADC_REGULAR_CHANNEL,  
ADC0_1_EXTTRIG_REGULAR_T0_CH0);
```

### 函数 `adc_external_trigger_config`

函数`adc_external_trigger_config`描述见下表：

**表 3-25. 函数 `adc_external_trigger_config`**

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | <code>adc_external_trigger_config</code> |
|------|--|

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数原形                 | void adc_external_trigger_config(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel_group, ControlStatus newvalue); |
| 功能描述                 | 配置ADC外部触发   |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| adc_periph           | ADC外设   |
| ADCx(x=0,1)          | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}             |   |
| adc_channel_group    | 通道组选择   |
| ADC_REGULAR_CHANNEL  | 规则通道组   |
| ADC_INSERTED_CHANNEL | 注入通道组   |
| 输入参数{in}             |   |
| newvalue             | 通道使能禁能  |
| ENABLE               | 使能  |
| DISABLE              | 禁能  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* enable ADC0 inserted channel group external trigger */
```

```
adc_external_trigger_config(ADC0, ADC_INSERTED_CHANNEL_0, ENABLE);
```

### 函数 adc\_software\_trigger\_enable

函数adc\_software\_trigger\_enable描述见下表：

表 3-26. 函数 adc\_software\_trigger\_enable

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | adc_software_trigger_enable   |
| 函数原形        | void adc_software_trigger_enable(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel_group); |
| 功能描述        | ADC软件触发使能   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| adc_periph  | ADC外设   |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}    |   |



|                             |       |
|-----------------------------|-------|
| <b>adc_channel_group</b>    | 通道组选择 |
| <i>ADC_REGULAR_CHANNEL</i>  | 规则通道组 |
| <i>ADC_INSERTED_CHANNEL</i> | 注入通道组 |
| 输出参数{out}                   |       |
| -                           | -     |
| 返回值                         |       |
| -                           | -     |

例如：

```
/* enable ADC0 regular channel group software trigger */
adc_software_trigger_enable(ADC0, ADC_REGULAR_CHANNEL);
```

### 函数 **adc\_regular\_data\_read**

函数adc\_inserted\_regular\_data\_read描述见下表：

**表 3-27. 函数 **adc\_regular\_data\_read****

|                    |  |
|--------------------|--|
| <b>函数名称</b>        | adc_regular_data_read                                |
| <b>函数原形</b>        | uint16_t adc_regular_data_read(uint32_t adc_periph); |
| <b>功能描述</b>        | 读ADC规则组数据寄存器   |
| <b>先决条件</b>        | -  |
| <b>被调用函数</b>       | -  |
| 输入参数{in}           |  |
| <b>adc_periph</b>  | ADC外设  |
| <i>ADCx(x=0,1)</i> | ADC外设选择  |
| 输出参数{out}          |  |
| -                  | -  |
| 返回值                |  |
| <b>uint16_t</b>    | ADC转换值 (0-0xFFFF)                                    |

例如：

```
/* read ADC0 regular group data register */
uint16_t adc_value = 0;
adc_value = adc_regular_data_read(ADC0);
```

### 函数 **adc\_inserted\_data\_read**

函数adc\_inserted\_regular\_data\_read描述见下表：

表 3-28. 函数 `adc_inserted_data_read`

|   |  |
|---|--|
| 函数名称  | <code>adc_inserted_data_read</code>  |
| 函数原形  | <code>uint16_t adc_inserted_data_read(uint32_t adc_periph, uint8_t inserted_channel);</code> |
| 功能描述  | 读ADC注入组数据寄存器   |
| 先决条件  | -  |
| 被调用函数                                       | -  |
| 输入参数{in}                                    |  |
| <code>adc_periph</code>                     | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>                    | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                                    |  |
| <code>inserted_channel</code>               | 注入通道选择   |
| <code>ADC_INSERTED_CHANNEL_x(x=0..3)</code> | 注入通道x, x=0,1,2,3   |
| 输出参数{out}                                   |  |
| -   | -  |
| 返回值   |  |
| <code>uint16_t</code>                       | ADC转换值(0-0xFFFF)   |

例如:

```
/* read ADC0 inserted group data register */
```

```
uint16_t adc_value = 0;
```

```
adc_value = adc_inserted_data_read (ADC0, ADC_INSERTED_CHANNEL_0);
```

### 函数 `adc_sync_mode_convert_value_read`

函数`adc_sync_mode_convert_value_read`描述见下表:

表 3-29. 函数 `adc_sync_mode_convert_value_read`

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | <code>adc_sync_mode_convert_value_read</code>                 |
| 函数原形                  | <code>uint32_t adc_sync_mode_convert_value_read(void);</code> |
| 功能描述                  | 在同步模式下, 读ADC0和ADC1最近的一次转换结果                                   |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | -   |
| 输入参数{in}              |   |
| -                     | -   |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |
| 返回值                   |   |
| <code>uint32_t</code> | ADC转换值 (0-0xFFFFFFFF)   |

例如:

```
/* read the last ADC0 and ADC1 conversion result data in sync mode */
```

```
uint32_t adc_value = 0;
```

```
adc_value = adc_sync_mode_convert_value_read ();
```

### 函数 `adc_watchdog_single_channel_enable`

函数 `adc_watchdog_single_channel_enable` 描述见下表：

**表 3-30. 函数 `adc_watchdog_single_channel_enable`**

|                                     |   |
|-------------------------------------|---|
| 函数名称                                | <code>adc_watchdog_single_channel_enable</code>   |
| 函数原形                                | <code>void adc_watchdog_single_channel_enable(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel);</code> |
| 功能描述                                | 配置ADC模拟看门狗单通道有效   |
| 先决条件                                | -   |
| 被调用函数                               | -   |
| 输入参数{in}                            |   |
| <b>adc_periph</b>                   | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>            | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}                            |   |
| <b>adc_channel</b>                  | 选择ADC通道   |
| <code>ADC_CHANNEL_x(x=0..17)</code> | ADC Channelx(x=0..17) (只有ADC0, 可取值x=16和17)  |
| 输出参数{out}                           |   |
| -                                   | -   |
| 返回值                                 |   |
| -                                   | -   |

例如：

```
/* configure ADC0 analog watchdog single channel */
```

```
adc_watchdog_single_channel_enable(ADC0, ADC_CHANNEL_1);
```

### 函数 `adc_watchdog_group_channel_enable`

函数 `adc_watchdog_group_channel_enable` 描述见下表：

**表 3-31. 函数 `adc_watchdog_group_channel_enable`**

|                          |  |
|--------------------------|--|
| 函数名称                     | <code>adc_watchdog_group_channel_enable</code>   |
| 函数原形                     | <code>void adc_watchdog_group_channel_enable(uint32_t adc_periph, uint8_t adc_channel_group);</code> |
| 功能描述                     | 配置ADC模拟看门狗在通道组有效   |
| 先决条件                     | -  |
| 被调用函数                    | -  |
| 输入参数{in}                 |  |
| <b>adc_periph</b>        | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code> | ADC外设选择  |

| 输入参数{in}                            |            |
|-------------------------------------|------------|
| <b>adc_channel_group</b>            | 通道组使用模拟看门狗 |
| <i>ADC_REGULAR_CHANNEL</i>          | 规则通道组      |
| <i>ADC_INSERTED_CHANNEL</i>         | 注入通道组      |
| <i>ADC_REGULAR_INSERTED_CHANNEL</i> | 规则和注入通道组   |
| 输出参数{out}                           |            |
| -                                   | -          |
| 返回值                                 |            |
| -                                   | -          |

例如：

```
/* configure ADC0 analog watchdog group channel */
```

```
adc_watchdog_group_channel_enable(ADC0, ADC_REGULAR_CHANNEL);
```

### 函数 **adc\_watchdog\_disable**

函数adc\_watchdog\_disable描述见下表：

**表 3-32. 函数 **adc\_watchdog\_disable****

| <b>函数名称</b>        | adc_watchdog_disable                            |
|--------------------|---|
| <b>函数原形</b>        | void adc_watchdog_disable(uint32_t adc_periph); |
| <b>功能描述</b>        | ADC模拟看门狗禁能                                      |
| <b>先决条件</b>        | -   |
| <b>被调用函数</b>       | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| <b>adc_periph</b>  | ADC外设   |
| <i>ADCx(x=0,1)</i> | ADC外设选择   |
| 输出参数{out}          |   |
| -                  | -   |
| 返回值                |   |
| -                  | -   |

例如：

```
/* disable ADC0 analog watchdog */
```

```
adc_watchdog_disable(ADC0);
```

函数 `adc_watchdog_threshold_config`

函数`adc_watchdog_threshold_config`描述见下表:

表 3-33. 函数 `adc_watchdog_threshold_config`

|                             |  |
|-----------------------------|--|
| 函数名称                        | <code>adc_watchdog_threshold_config</code>   |
| 函数原形                        | <code>void adc_watchdog_threshold_config(uint32_t adc_periph, uint16_t low_threshold, uint16_t high_threshold);</code> |
| 功能描述                        | 配置ADC模拟看门狗阈值   |
| 先决条件                        | -  |
| 被调用函数                       | -  |
| 输入参数{in}                    |  |
| <code>adc_periph</code>     | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>    | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                    |  |
| <code>low_threshold</code>  | 模拟看门狗低阈值, 0..4095  |
| 输入参数{in}                    |  |
| <code>high_threshold</code> | 模拟看门狗高阈值, 0..4095  |
| 输出参数{out}                   |  |
| -                           | -  |
| 返回值                         |  |
| -                           | -  |

例如:

```
/* configure ADC0 analog watchdog threshold */
```

```
adc_watchdog_threshold_config(ADC0, 0x0400, 0x0A00);
```

函数 `adc_flag_get`

函数`adc_flag_get`描述见下表:

表 3-34. 函数 `adc_flag_get`

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | <code>adc_flag_get</code>   |
| 函数原形                      | <code>FlagStatus adc_flag_get(uint32_t adc_periph, uint32_t adc_flag);</code> |
| 功能描述                      | 获取ADC标志位  |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| <code>adc_periph</code>   | ADC外设   |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>  | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}                  |   |
| <code>adc_flag</code>     | ADC标志位  |
| <code>ADC_FLAG_WDE</code> | 模拟看门狗事件标志位  |
| <code>ADC_FLAG_EOC</code> | 组转换结束标志位  |

|               |              |
|---------------|--------------|
| ADC_FLAG_EOIC | 注入通道组转换结束标志位 |
| ADC_FLAG_STIC | 注入通道组转换开始标志位 |
| ADC_FLAG_STRC | 规则通道组转换开始标志位 |
| 输出参数{out}     |              |
| -             | -            |
| 返回值           |              |
| FlagStatus    | SET 或 RESET  |

例如:

```
/* get the ADC0 analog watchdog flag bits*/
```

```
FlagStatus flag_value;
```

```
flag_value = adc_flag_get(ADC0, ADC_FLAG_WDE);
```

### 函数 adc\_flag\_clear

函数adc\_flag\_clear描述见下表:

表 3-35. 函数 adc\_flag\_clear

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | adc_flag_clear   |
| 函数原形          | void adc_flag_clear(uint32_t adc_periph, uint32_t adc_flag); |
| 功能描述          | 清除ADC标志位   |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| adc_periph    | ADC外设  |
| ADCx(x=0,1)   | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}      |  |
| adc_flag      | ADC标志位   |
| ADC_FLAG_WDE  | 模拟看门狗事件标志位   |
| ADC_FLAG_EOC  | 组转换结束标志位   |
| ADC_FLAG_EOIC | 注入通道组转换结束标志位   |
| ADC_FLAG_STIC | 注入通道组转换开始标志位   |
| ADC_FLAG_STRC | 规则通道组转换开始标志位   |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如:

```
/* clear the ADC0 analog watchdog flag bits*/
```

```
adc_flag_clear(ADC0, ADC_FLAG_WDE);
```

## 函数 adc\_regular\_software\_startconv\_flag\_get

函数adc\_regular\_software\_startconv\_flag\_get描述见下表:

**表 3-36. 函数 adc\_regular\_software\_startconv\_flag\_get**

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | adc_regular_software_startconv_flag_get                                  |
| 函数原形        | FlagStatus adc_regular_software_startconv_flag_get(uint32_t adc_periph); |
| 功能描述        | 获取ADC规则通道组软件触发转换开始位  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| adc_periph  | ADC外设  |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| FlagStatus  | SET或RESET  |

例如:

```
/* get the bit state of ADC0 software regular channel start conversion */
```

```
FlagStatus flag_value;
```

```
flag_value = adc_regular_software_startconv_flag_get(ADC0);
```

## 函数 adc\_inserted\_software\_startconv\_flag\_get

函数adc\_inserted\_software\_startconv\_flag\_get描述见下表:

**表 3-37. 函数 adc\_inserted\_software\_startconv\_flag\_get**

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | adc_inserted_software_startconv_flag_get                                  |
| 函数原形        | FlagStatus adc_inserted_software_startconv_flag_get(uint32_t adc_periph); |
| 功能描述        | 获取ADC规则注入组软件触发转换开始位   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| adc_periph  | ADC外设   |
| ADCx(x=0,1) | ADC外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| FlagStatus  | SET或RESET   |

例如:

```
/* get the bit state of ADC0 software inserted channel start conversion */
```

```
FlagStatus flag_value;
```

```
flag_value = adc_inserted_software_startconv_flag_get(ADC0);
```

### 函数 `adc_interrupt_flag_get`

函数`adc_interrupt_flag_get`描述见下表:

**表 3-38. 函数 `adc_interrupt_flag_get`**

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | <code>adc_interrupt_flag_get</code>  |
| 函数原形                      | <code>FlagStatus adc_interrupt_flag_get(uint32_t adc_periph, uint32_t adc_interrupt);</code> |
| 功能描述                      | 获取ADC中断标志位   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| <b>adc_periph</b>         | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>  | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                  |  |
| <b>adc_interrupt</b>      | ADC中断标志位   |
| <code>ADC_INT_WDE</code>  | 模拟看门狗中断标志位   |
| <code>ADC_INT_EOC</code>  | 组转换结束中断标志位   |
| <code>ADC_INT_EOIC</code> | 注入通道组转换结束中断标志位   |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| <b>FlagStatus</b>         | SET 或 RESET  |

例如:

```
/* get the ADC0 analog watchdog interrupt bits*/
```

```
FlagStatus flag_value;
```

```
flag_value = adc_interrupt_flag_get(ADC0, ADC_INT_WDE);
```

### 函数 `adc_interrupt_flag_clear`

函数`adc_interrupt_flag_clear`描述见下表:

**表 3-39. 函数 `adc_interrupt_flag_clear`**

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | <code>adc_interrupt_flag_clear</code>  |
| 函数原形              | <code>void adc_interrupt_flag_clear(uint32_t adc_periph, uint32_t adc_interrupt);</code> |
| 功能描述              | 清除ADC中断标志位   |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>adc_periph</b> | ADC外设  |



|                      |                |
|----------------------|----------------|
| $ADCx(x=0,1)$        | ADC外设选择        |
| 输入参数{in}             |                |
| <b>adc_interrupt</b> | ADC中断标志位       |
| $ADC\_INT\_WDE$      | 模拟看门狗中断标志位     |
| $ADC\_INT\_EOC$      | 组转换结束中断标志位     |
| $ADC\_INT\_EOIC$     | 注入通道组转换结束中断标志位 |
| 输出参数{out}            |                |
| -                    | -              |
| 返回值                  |                |
| -                    | -              |

例如：

```
/* clear the ADC0 analog watchdog interrupt bits*/
```

```
adc_interrupt_flag_clear(ADC0, ADC_INT_WDE);
```

### 函数 **adc\_interrupt\_enable**

函数adc\_interrupt\_enable描述见下表：

**表 3-40. 函数 **adc\_interrupt\_enable****

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | adc_interrupt_enable  |
| 函数原形                 | void adc_interrupt_enable(uint32_t adc_periph, uint32_t adc_interrupt); |
| 功能描述                 | ADC中断使能   |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| <b>adc_periph</b>    | ADC外设   |
| $ADCx(x=0,1)$        | ADC外设选择   |
| 输入参数{in}             |   |
| <b>adc_interrupt</b> | ADC中断标志位  |
| $ADC\_INT\_WDE$      | 模拟看门狗中断标志位  |
| $ADC\_INT\_EOC$      | 组转换结束中断标志位  |
| $ADC\_INT\_EOIC$     | 注入通道组转换结束中断标志位  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* enable ADC0 analog watchdog interrupt */
```

```
adc_interrupt_enable(ADC0, ADC_INT_WDE);
```

函数 `adc_interrupt_disable`

函数`adc_interrupt_disable`描述见下表：

表 3-41. 函数 `adc_interrupt_disable`

|                            |  |
|----------------------------|--|
| 函数名称                       | <code>adc_interrupt_disable</code>   |
| 函数原形                       | <code>void adc_interrupt_enable(uint32_t adc_periph, uint32_t adc_interrupt);</code> |
| 功能描述                       | ADC中断禁能  |
| 先决条件                       | -  |
| 被调用函数                      | -  |
| 输入参数{in}                   |  |
| <code>adc_periph</code>    | ADC外设  |
| <code>ADCx(x=0,1)</code>   | ADC外设选择  |
| 输入参数{in}                   |  |
| <code>adc_interrupt</code> | ADC中断标志位   |
| <code>ADC_INT_WDE</code>   | 模拟看门狗中断标志位   |
| <code>ADC_INT_EOC</code>   | 组转换结束中断标志位   |
| <code>ADC_INT_EOIC</code>  | 注入通道组转换结束中断标志位   |
| 输出参数{out}                  |  |
| -                          | -  |
| 返回值                        |  |
| -                          | -  |

例如：

```
/* disable ADC0 interrupt */
adc_interrupt_disable(ADC0, ADC_INT_WDE);
```

### 3.3. BKP

位于备份域中的备份寄存器可在 $V_{DD}$ 电源关闭时由 $V_{BAT}$ 供电，备份寄存器有42个16位（84字节）寄存器可用于存储并保护用户应用数据，从待机模式唤醒或系统复位也不会对这些寄存器造成影响。章节[3.3.1](#)描述了BKP的寄存器列表，章节[3.3.2](#)对BKP库函数进行说明。

#### 3.3.1. 外设寄存器说明

BKP寄存器列表如下表所示：

表 3-42. BKP 寄存器

| 寄存器名称                            | 寄存器描述        |
|----------------------------------|--------------|
| <code>BKP_DATAx (x=0..41)</code> | 备份数据寄存器      |
| <code>BKP_OCTL</code>            | RTC信号输出控制寄存器 |
| <code>BKP_TPCTL</code>           | 侵入引脚控制寄存器    |

| 寄存器名称    | 寄存器描述     |
|----------|-----------|
| BKP_TPCS | 侵入控制状态寄存器 |

## 3.3.2. 外设库函数说明

BKP库函数列表如下表所示：

**表 3-43. BKP 库函数**

| 库函数名称                                      | 库函数描述                     |
|--|---------------------------|
| bkp_deinit                                 | 复位备份数据寄存器                 |
| bkp_data_write                             | 写备份数据寄存器                  |
| bkp_data_read                              | 读备份数据寄存器                  |
| bkp_rtc_calibration_output_enable          | RTC时钟校准输出使能               |
| bkp_rtc_calibration_output_disable         | RTC时钟校准输出失能               |
| bkp_rtc_signal_output_enable               | RTC闹钟或秒信号输出使能             |
| bkp_rtc_signal_output_disable              | RTC闹钟或秒信号输出失能             |
| bkp_rtc_output_select                      | RTC输出选择，RTC输出可选择为闹钟脉冲或秒脉冲 |
| bkp_rtc_clock_output_select                | RTC时钟输出选择                 |
| bkp_rtc_clock_calibration_direction_select | RTC时钟校准方向选择               |
| bkp_rtc_calibration_value_set              | RTC时钟校准值                  |
| bkp_tamper_detection_enable                | TAMPER引脚使能                |
| bkp_tamper_detection_disable               | TAMPER引脚失能                |
| bkp_tamper_active_level_set                | TAMPER引脚有效电平设置            |
| bkp_interrupt_enable                       | TAMPER中断使能                |
| bkp_interrupt_disable                      | TAMPER中断失能                |
| bkp_flag_get                               | 获取标志位                     |
| bkp_flag_clear                             | 清除标志位                     |
| bkp_interrupt_flag_get                     | 获取中断标志位                   |
| bkp_interrupt_flag_clear                   | 清除中断标志位                   |

### 函数 bkp\_deinit

函数bkp\_deinit描述见下表：

**表 3-44. 函数 bkp\_deinit**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | bkp_deinit                                   |
| 函数原型      | void bkp_deinit(void);                       |
| 功能描述      | 复位备份数据寄存器                                    |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | rcu_bkp_reset_enable / rcu_bkp_reset_disable |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如：

```
/* reset BKP registers */
```

```
bkp_deinit();
```

### 函数 bkp\_data\_write

函数bkp\_data\_write描述见下表：

表 3-45. 函数 bkp\_data\_write

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | bkp_data_write  |
| 函数原型                  | void bkp_data_write(bkp_data_register_enum register_number, uint16_t data); |
| 功能描述                  | 写备份数据寄存器  |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | -   |
| 输入参数{in}              |   |
| register_number       | 参考枚举bkp_data_register_enum  |
| BKP_DATA_x(x = 0..41) | BKP数据寄存器x   |
| 输入参数{in}              |   |
| Data                  | 待写入BKP数据寄存器的数据  |
| 0-0xffff              | 数值  |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |
| 返回值                   |   |
| -                     | -   |

例如：

```
/* write BKP data register */
```

```
bkp_data_write(BKP_DATA_0, 0x1226);
```

### 函数 bkp\_data\_read

函数bkp\_data\_read描述见下表：

表 3-46. 函数 bkp\_data\_read

|       |   |
|-------|---|
| 函数名称  | bkp_data_read   |
| 函数原型  | uint16_t bkp_data_read(bkp_data_register_enum register_number); |
| 功能描述  | 读备份数据寄存器  |
| 先决条件  | -   |
| 被调用函数 | -   |

| 输入参数{in}              |                            |
|-----------------------|----------------------------|
| register_number       | 参考枚举bkp_data_register_enum |
| BKP_DATA_x(x = 0..41) | BKP数据寄存器x                  |
| 输出参数{out}             |                            |
| -                     | -                          |
| 返回值                   |                            |
| uint16_t              | 0-0xffff                   |

例如:

```
/* read BKP data register */
```

```
uint16_t data;
```

```
data = bkp_data_read(BKP_DATA_0);
```

### 函数 bkp\_rtc\_calibration\_output\_enable

函数bkp\_rtc\_calibration\_output\_enable描述见下表:

表 3-47. 函数 bkp\_rtc\_calibration\_output\_enable

| 函数名称      | bkp_rtc_calibration_output_enable             |
|-----------|---|
| 函数原型      | void bkp_rtc_calibration_output_enable(void); |
| 功能描述      | RTC时钟校准输出使能                                   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如:

```
/* enable RTC clock calibration output */
```

```
bkp_rtc_calibration_output_enable();
```

### 函数 bkp\_rtc\_calibration\_output\_disable

函数bkp\_rtc\_calibration\_output\_disable描述见下表:

表 3-48. 函数 bkp\_rtc\_calibration\_output\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | bkp_rtc_calibration_output_disable             |
| 函数原型 | void bkp_rtc_calibration_output_disable(void); |
| 功能描述 | RTC时钟校准输出失能                                    |

|           |   |
|-----------|---|
| 先决条件      | - |
| 被调用函数     | - |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | - |
| 输出参数{out} |   |
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* disable RTC clock calibration output */
```

```
bkp_rtc_calibration_output_disable();
```

### 函数 bkp\_rtc\_signal\_output\_enable

函数bkp\_rtc\_signal\_output\_enable描述见下表：

表 3-49. 函数 bkp\_rtc\_signal\_output\_enable

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | bkp_rtc_signal_output_enable              |
| 函数原型      | void bkp_rtc_signal_output_enable (void); |
| 功能描述      | RTC闹钟或秒信号输出使能                             |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* enable RTC alarm or second signal output */
```

```
bkp_rtc_signal_output_enable();
```

### 函数 bkp\_rtc\_signal\_output\_disable

函数bkp\_rtc\_signal\_output\_disable描述见下表：

表 3-50. 函数 bkp\_rtc\_signal\_output\_disable

|       |  |
|-------|--|
| 函数名称  | bkp_rtc_signal_output_disable              |
| 函数原型  | void bkp_rtc_signal_output_disable (void); |
| 功能描述  | RTC闹钟或秒信号输出失能                              |
| 先决条件  | -  |
| 被调用函数 | -  |

| 输入参数{in}  |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 输出参数{out} |   |
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* disable RTC alarm or second signal output */
```

```
bkp_rtc_signal_output_disable();
```

### 函数 bkp\_rtc\_output\_select

函数bkp\_rtc\_output\_select描述见下表：

表 3-51. 函数 bkp\_rtc\_output\_select

| 函数名称                           | bkp_rtc_output_select                            |
|--------------------------------|--|
| 函数原型                           | void bkp_rtc_output_select (uint16_t outputsel); |
| 功能描述                           | RTC输出选择，RTC输出可选择为闹钟脉冲或秒脉冲                        |
| 先决条件                           | -  |
| 被调用函数                          | -  |
| 输入参数{in}                       |  |
| <b>outputsel</b>               | RTC输出选择  |
| <i>RTC_OUTPUT_ALARM_PULSE</i>  | RTC闹钟脉冲被选择为RTC输出                                 |
| <i>RTC_OUTPUT_SECOND_PULSE</i> | RTC秒脉冲被选择为RTC输出                                  |
| 输出参数{out}                      |  |
| -                              | -  |
| 返回值                            |  |
| -                              | -  |

例如：

```
/* select RTC output alarm signal output */
```

```
bkp_rtc_output_select (RTC_OUTPUT_ALARM_PULSE);
```

### 函数 bkp\_rtc\_clock\_output\_select

函数bkp\_rtc\_clock\_output\_select描述见下表：

表 3-52. 函数 bkp\_rtc\_clock\_output\_select

| 函数名称 | bkp_rtc_clock_output_select                          |
|------|--|
| 函数原型 | void bkp_rtc_clock_output_select(uint16_t clocksel); |
| 功能描述 | RTC时钟输出选择，RTC时钟输出可选择为不分频或64分频                        |

|                  |                 |
|------------------|-----------------|
| 先决条件             | -               |
| 被调用函数            | -               |
| 输入参数{in}         |                 |
| clocksel         | RTC时钟输出选择       |
| RTC_CLOCK_DIV_64 | RTC时钟输出被选择为64分频 |
| RTC_CLOCK_DIV_1  | RTC时钟输出被选择为不分频  |
| 输出参数{out}        |                 |
| -                | -               |
| 返回值              |                 |
| -                | -               |

例如：

```
/* select RTC clock divided 64 to output */
```

```
bkp_rtc_clock_output_select (RTC_CLOCK_DIV_64);
```

### 函数 bkp\_rtc\_clock\_calibration\_direction\_select

函数bkp\_rtc\_clock\_calibration\_direction\_select描述见下表：

表 3-53. 函数 bkp\_rtc\_clock\_calibration\_direction\_select

|                       |  |
|-----------------------|--|
| 函数名称                  | bkp_rtc_clock_calibration_direction_select                           |
| 函数原型                  | void bkp_rtc_clock_calibration_direction_select(uint16_t direction); |
| 功能描述                  | RTC时钟校准方向选择，RTC时钟校准方向可选择为变快或变慢                                       |
| 先决条件                  | -  |
| 被调用函数                 | -  |
| 输入参数{in}              |  |
| direction             | RTC时钟校准方向  |
| RTC_CLOCK_SLOWED_DOWN | RTC时钟变慢  |
| RTC_CLOCK_SPEED_UP    | RTC时钟变快  |
| 输出参数{out}             |  |
| -                     | -  |
| 返回值                   |  |
| -                     | -  |

例如：

```
/* set RTC clock slowed down */
```

```
bkp_rtc_clock_calibration_direction_select (RTC_CLOCK_SLOWED_DOWN);
```



## 函数 bkp\_rtc\_calibration\_value\_set

函数bkp\_rtc\_calibration\_value\_set描述见下表：

**表 3-54. 函数 bkp\_rtc\_calibration\_value\_set**

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | bkp_rtc_calibration_value_set                      |
| 函数原型        | void bkp_rtc_calibration_value_set(uint8_t value); |
| 功能描述        | RTC时钟校准值   |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| value       | RTC时钟校准值   |
| 0x00 - 0x7F | 校准值  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如：

```
/* set RTC clock calibration value */
```

```
bkp_rtc_calibration_value_set (0x7f);
```

## 函数 bkp\_tamper\_detection\_enable

函数bkp\_tamper\_detection\_enable描述见下表：

**表 3-55. 函数 bkp\_tamper\_detection\_enable**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | bkp_tamper_detection_enable              |
| 函数原型      | void bkp_tamper_detection_enable (void); |
| 功能描述      | TAMPER引脚使能                               |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* enable tamper pin detection */
```

```
bkp_tamper_detection_enable();
```

**函数 bkp\_tamper\_detection\_disable**

函数bkp\_tamper\_detection\_disable描述见下表:

**表 3-56. 函数 bkp\_tamper\_detection\_disable**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | bkp_tamper_detection_disable              |
| 函数原型      | void bkp_tamper_detection_disable (void); |
| 功能描述      | TAMPER引脚失能                                |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如:

```
/* disable tamper pin detection */
bkp_tamper_detection_disable ();
```

**函数 bkp\_tamper\_active\_level\_set**

函数bkp\_tamper\_active\_level\_set描述见下表:

**表 3-57. 函数 bkp\_tamper\_active\_level\_set**

|                        |  |
|------------------------|--|
| 函数名称                   | bkp_tamper_active_level_set                        |
| 函数原型                   | void bkp_tamper_active_level_set (uint16_t level); |
| 功能描述                   | TAMPER引脚有效电平设置                                     |
| 先决条件                   | -  |
| 被调用函数                  | -  |
| 输入参数{in}               |  |
| level                  | TAMPER引脚有效电平                                       |
| TAMPER_PIN_ACTIVE_HIGH | TAMPER引脚高电平有效                                      |
| TAMPER_PIN_ACTIVE_LOW  | TAMPER引脚低电平有效                                      |
| 输出参数{out}              |  |
| -                      | -  |
| 返回值                    |  |
| -                      | -  |

例如:

```
/* set tamper pin active level high */
```

bkp\_tamper\_active\_level\_set (TAMPER\_PIN\_ACTIVE\_HIGH);

### 函数 bkp\_interrupt\_enable

函数bkp\_interrupt\_enable描述见下表:

表 3-58. 函数 bkp\_interrupt\_enable

|           |                                   |
|-----------|-----------------------------------|
| 函数名称      | bkp_interrupt_enable              |
| 函数原型      | void bkp_interrupt_enable (void); |
| 功能描述      | TAMPER中断使能                        |
| 先决条件      | -                                 |
| 被调用函数     | -                                 |
| 输入参数{in}  |                                   |
| -         | -                                 |
| 输出参数{out} |                                   |
| -         | -                                 |
| 返回值       |                                   |
| -         | -                                 |

例如:

```
/* enable tamper pin interrupt */
```

```
bkp_interrupt_enable ();
```

### 函数 bkp\_interrupt\_disable

函数bkp\_interrupt\_disable描述见下表:

表 3-59. 函数 bkp\_interrupt\_disable

|           |                                    |
|-----------|------------------------------------|
| 函数名称      | bkp_interrupt_disable              |
| 函数原型      | void bkp_interrupt_disable (void); |
| 功能描述      | TAMPER中断失能                         |
| 先决条件      | -                                  |
| 被调用函数     | -                                  |
| 输入参数{in}  |                                    |
| -         | -                                  |
| 输出参数{out} |                                    |
| -         | -                                  |
| 返回值       |                                    |
| -         | -                                  |

例如:

```
/* disable tamper pin interrupt */
```

```
bkp_interrupt_disable ();
```

## 函数 bkp\_flag\_get

函数bkp\_flag\_get描述见下表:

表 3-60. 函数 bkp\_flag\_get

|            |                                |
|------------|--------------------------------|
| 函数名称       | bkp_flag_get                   |
| 函数原型       | FlagStatus bkp_flag_get(void); |
| 功能描述       | 获取标志位                          |
| 先决条件       | -                              |
| 被调用函数      | -                              |
| 输入参数{in}   |                                |
| -          | -                              |
| 输出参数{out}  |                                |
| -          | -                              |
| 返回值        |                                |
| FlagStatus | SET或RESET                      |

例如:

```
/* get BKP flag state */
FlagStatus status;

status = bkp_flag_get ();
```

## 函数 bkp\_flag\_clear

函数bkp\_flag\_clear描述见下表:

表 3-61. 函数 bkp\_flag\_clear

|           |                            |
|-----------|----------------------------|
| 函数名称      | bkp_flag_clear             |
| 函数原型      | void bkp_flag_clear(void); |
| 功能描述      | 清除标志位                      |
| 先决条件      | -                          |
| 被调用函数     | -                          |
| 输入参数{in}  |                            |
| -         | -                          |
| 输出参数{out} |                            |
| -         | -                          |
| 返回值       |                            |
| -         | -                          |

例如:

```
/* clear BKP flag state */
bkp_flag_clear ();
```

## 函数 bkp\_interrupt\_flag\_get

函数bkp\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-62. 函数 bkp\_interrupt\_flag\_get

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | bkp_interrupt_flag_get                   |
| 函数原型       | FlagStatus bkp_interrupt_flag_get(void); |
| 功能描述       | 获取中断标志位                                  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| -          | -  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| FlagStatus | SET或RESET                                |

例如：

```
/* get BKP interrupt flag state */
```

```
bkp_interrupt_flag_get ();
```

## 函数 bkp\_interrupt\_flag\_clear

函数bkp\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

表 3-63. 函数 bkp\_interrupt\_flag\_clear

|           |                                      |
|-----------|--------------------------------------|
| 函数名称      | bkp_interrupt_flag_clear             |
| 函数原型      | void bkp_interrupt_flag_clear(void); |
| 功能描述      | 清除中断标志位                              |
| 先决条件      | -                                    |
| 被调用函数     | -                                    |
| 输入参数{in}  |                                      |
| -         | -                                    |
| 输出参数{out} |                                      |
| -         | -                                    |
| 返回值       |                                      |
| -         | -                                    |

例如：

```
/* clear BKP interrupt flag state */
```

```
bkp_interrupt_flag_clear ();
```

## 3.4. CAN

CAN（Controller Area Network）总线是一种可以在无主机情况下实现微处理器或者设备之间相互通信的总线标准。章节[3.4.1](#)描述了CAN的寄存器列表，章节[3.4.2](#)对CAN库函数进行说明

### 3.4.1. 外设寄存器说明

CAN寄存器列表如下表所示：

**表 3-64. CAN 寄存器**

| 寄存器名称                | 寄存器描述            |
|----------------------|------------------|
| CAN_CTL              | 控制寄存器            |
| CAN_STAT             | 状态寄存器            |
| CAN_TSTAT            | 发送状态寄存器          |
| CAN_RFIFO0           | 接收FIFO0寄存器       |
| CAN_RFIFO1           | 接收FIFO1寄存器       |
| CAN_INTEN            | 中断使能寄存器          |
| CAN_ERR              | 错误寄存器            |
| CAN_BT               | 位时序寄存器           |
| CAN_FDCTL            | FD控制寄存器          |
| CAN_FDSTAT           | FD状态寄存器          |
| CAN_FDTDC            | FD传输延迟补偿寄存器      |
| CAN_DBT              | 数据位时序寄存器         |
| CAN_TMIx             | 发送邮箱标识符寄存器       |
| CAN_TMPx             | 发送邮箱属性寄存器        |
| CAN_TMDATA0x         | 发送邮箱data0寄存器     |
| CAN_TMDATA1x         | 发送邮箱data1寄存器     |
| CAN_RFIFOMIx         | 接收FIFO邮箱标识符寄存器   |
| CAN_RFIFOMPx         | 接收FIFO邮箱属性寄存器    |
| CAN_RFIFOMDAT<br>A0x | 接收FIFO邮箱data0寄存器 |
| CAN_RFIFOMDAT<br>A1x | 接收FIFO邮箱data1寄存器 |
| CAN_FCTL             | 过滤器控制寄存器         |
| CAN_FMCFG            | 过滤器模式配置寄存器       |
| CAN_FSCFG            | 过滤器位宽配置寄存器       |
| CAN_FAFIFO           | 过滤器关联FIFO寄存器     |
| CAN_FW               | 过滤器激活寄存器         |
| CAN_FxDATAy          | 过滤器(x)数据(y)寄存器   |

### 3.4.2. 外设库函数说明

CAN库函数列表如下表所示：

**表 3-65. CAN 库函数**

| 库函数名称                          | 库函数描述              |
|--------------------------------|--------------------|
| can_deinit                     | 复位外设CAN            |
| can_struct_para_init           | CAN外设库使用到的各类结构体初始化 |
| can_init                       | 初始化外设CAN           |
| can_fd_init                    | CAN FD功能初始化        |
| can_filter_init                | CAN过滤器初始化          |
| can_filter_mask_mode_init      | CAN过滤器掩码模式初始化      |
| can_monitor_mode_set           | CAN总线监听模式配置        |
| can_fd_function_enable         | FD功能使能             |
| can_fd_function_disable        | FD功能关闭             |
| can1_filter_start_bank         | CAN1过滤器序起始编号设置     |
| can_debug_freeze_enable        | CAN调试冻结使能          |
| can_debug_freeze_disable       | CAN调试冻结关闭          |
| can_time_trigger_mode_enable   | CAN时间触发模式使能        |
| can_time_trigger_mode_disable  | CAN时间触发模式关闭        |
| can_message_transmit           | CAN传输报文            |
| can_transmit_states            | 获取CAN传输状态          |
| can_transmission_stop          | CAN邮箱停止发送          |
| can_message_receive            | CAN接收报文            |
| can_fifo_release               | CAN释放FIFO          |
| can_receive_message_length_get | 获取CAN接收帧的数量        |
| can_working_mode_set           | CAN工作模式设置          |
| can_wakeup                     | 从睡眠模式中唤醒CAN        |
| can_error_get                  | 获取CAN总线错误          |
| can_receive_error_number_get   | 获取CAN接收错误          |
| can_transmit_error_number_get  | 获取CAN发送错误          |
| can_interrupt_enable           | CAN中断使能            |
| can_interrupt_disable          | CAN中断关闭            |
| can_flag_get                   | 获取CAN标志位状态         |
| can_flag_clear                 | 清除CAN标志位状态         |
| can_interrupt_flag_get         | 获取CAN中断标志位状态       |
| can_interrupt_flag_clear       | 清除CAN中断标志位状态       |

#### 结构体 can\_parameter\_struct

**表 3-66. 结构体 can\_parameter\_struct**

| 成员名称         | 功能描述 |
|--------------|------|
| working_mode | 工作模式 |

| 成员名称                  | 功能描述       |
|-----------------------|------------|
| resync_jump_width     | 再同步补偿宽度    |
| time_segment_1        | 位段1        |
| time_segment_2        | 位段2        |
| time_triggered        | 时间触发通信模式   |
| auto_bus_off_recovery | 自动离线恢复     |
| auto_wake_up          | 自动唤醒       |
| auto_retrans          | 自动重传       |
| rec_fifo_overwrite    | 接收FIFO满时覆盖 |
| trans_fifo_order      | 发送FIFO顺序   |
| prescaler             | 波特率分频系数    |

### 结构体 can\_trasmit\_message\_struct

表 3-67. 结构体 can\_trasmit\_message\_struct

| 成员名称        | 功能描述          |
|-------------|---------------|
| tx_sfids    | 标准格式帧标识符      |
| tx_efids    | 扩展格式帧标识符      |
| tx_ff       | 帧格式：标准格式/扩展格式 |
| tx_ft       | 帧类型：数据帧/远程帧   |
| tx_dlen     | 数据长度          |
| tx_data[64] | 数据值           |
| fd_flag     | FD帧标志位        |
| fd_brs      | 位速率转换开关       |
| fd_esi      | 错误状态指示        |

### 结构体 can\_receive\_message\_struct

表 3-68. 结构体 can\_receive\_message\_struct

| 成员名称        | 功能描述          |
|-------------|---------------|
| rx_sfids    | 标准格式帧标识符      |
| rx_efids    | 扩展格式帧标识符      |
| rx_ff       | 帧格式：标准格式/扩展格式 |
| rx_ft       | 帧类型：数据帧/远程帧   |
| rx_dlen     | 数据长度          |
| rx_data[64] | 数据值           |
| rx_fi       | 过滤器索引         |
| fd_flag     | FD帧标志位        |
| fd_brs      | 位速率转换开关       |
| fd_esi      | 错误状态指示        |



结构体 `can_filter_parameter_struct`表 3-69. 结构体 `can_filter_parameter_struct`

| 成员名称                            | 功能描述           |
|---------------------------------|----------------|
| <code>filter_list_high</code>   | 过滤器列表数高位       |
| <code>filter_list_low</code>    | 过滤器列表数低位       |
| <code>filter_mask_high</code>   | 过滤器掩码数高位       |
| <code>filter_mask_low</code>    | 过滤器掩码数低位       |
| <code>filter_fifo_number</code> | 接收FIFO编号       |
| <code>filter_number</code>      | 过滤器索引号         |
| <code>filter_mode</code>        | 过滤模式：列表模式/掩码模式 |
| <code>filter_bits</code>        | 过滤器位宽          |
| <code>filter_enable</code>      | 过滤器是否工作        |

结构体 `can_fd_tdc_struct`表 3-70. 结构体 `can_fd_tdc_struct`

| 成员名称                    | 功能描述       |
|-------------------------|------------|
| <code>tdc_mode</code>   | 传输延迟补偿工作模式 |
| <code>tdc_filter</code> | 传输延迟补偿过滤器  |
| <code>tdc_offset</code> | 传输延迟补偿偏移   |

结构体 `can_fdframe_struct`表 3-71. 结构体 `can_fdframe_struct`

| 成员名称                                | 功能描述   |
|-------------------------------------|--|
| <code>fd_frame</code>               | FD功能开关   |
| <code>excp_event_detect</code>      | 协议异常事件检测功能   |
| <code>delay_compensation</code>     | 传输延迟补偿   |
| <code>p_delay_compensation</code>   | 传输延迟补偿配置结构体指针，详见 <a href="#">表3-70. 结构体can_fd_tdc_struct</a> |
| <code>iso_bosch</code>              | ISO/Bosch模式选择  |
| <code>esi_mode</code>               | 错误状态指示模式   |
| <code>data_resync_jump_width</code> | 数据域再同步补偿宽度   |
| <code>data_time_segment_1</code>    | 数据域位段1   |
| <code>data_time_segment_2</code>    | 数据域位段2   |
| <code>data_prescaler</code>         | 数据域波特率预分频器   |

函数 `can_deinit`

函数`can_deinit`描述见下表：

表 3-72. 函数 can\_deinit

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | can_deinit  |
| 函数原型        | void can_deinit(uint32_t can_periph);             |
| 功能描述        | 复位外设CAN   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | rcu_periph_reset_enable/ rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}    |   |
| can_periph  | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如:

```
/* CAN0 deinitialize */
can_deinit (CAN0);
```

### 函数 can\_struct\_para\_init

函数can\_struct\_para\_init描述见下表:

表 3-73. 函数 can\_struct\_para\_init

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | can_struct_para_init   |
| 函数原型                      | void can_struct_para_init(can_struct_type_enum type, void* p_struct) |
| 功能描述                      | CAN外设库使用到的各类结构体初始化   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| type                      | 需要初始化的结构体类型，仅可选择唯一参数   |
| CAN_INIT_STRUC<br>T       | 初始化结构体   |
| CAN_FILTER_STR<br>UCT     | 过滤器初始化结构体  |
| CAN_FD_FRAME_<br>STRUCT   | FD帧初始化结构体  |
| CAN_TX_MESSAG<br>E_STRUCT | 存储发送帧结构体   |
| CAN_RX_MESSAG<br>E_STRUCT | 接收帧结构体   |
| 输出参数{out}                 |  |
| p_struct                  | 对应的需要初始化的结构体指针   |
| 返回值                       |  |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如:

```
/* Initialize CAN parameter struct */

can_parameter_struct can_init;

can_struct_para_init (CAN_INIT_STRUCT, &can_init);
```

### 函数 can\_init

函数can\_init描述见下表:

表 3-74. 函数 can\_init

|                    |  |
|--------------------|--|
| 函数名称               | can_init   |
| 函数原型               | ErrStatus can_init(uint32_t can_periph, can_parameter_struct* can_parameter_init); |
| 功能描述               | 初始化外设CAN   |
| 先决条件               | can_struct_para_init()   |
| 被调用函数              | -  |
| 输入参数{in}           |  |
| can_periph         | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)        | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}           |  |
| can_parameter_init | 初始化结构体, 结构体成员参考 <a href="#">表3-66. 结构体can_parameter_struct</a>                     |
| 输出参数{out}          |  |
| -                  | -  |
| 返回值                |  |
| ErrStatus          | SUCCESS / ERROR  |

例如:

```
/* CAN0 initialize */

can_init (CAN0);
```

### 函数 can\_fd\_init

函数can\_fd\_init描述见下表:

表 3-75. 函数 can\_fd\_init

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | can_fd_init   |
| 函数原型 | ErrStatus can_fd_init(uint32_t can_periph, can_fdframe_struct* can_fdframe_init); |
| 功能描述 | 初始化外设CAN FD功能   |
| 先决条件 | can_struct_para_init()  |

|                  |   |
|------------------|---|
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| can_periph       | CAN外设   |
| CANx(x=0,1)      | CAN外设选择                                       |
| 输入参数{in}         |   |
| can_fdframe_init | 初始化FD功能结构体，结构体成员参考 <a href="#">错误!未找到引用源。</a> |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| ErrStatus        | SUCCESS / ERROR                               |

例如：

```
/* CAN0 FD initialize */
can_fdframe_struct fd_init_para;
can_fd_init(CAN0, &fd_init_para);
```

### 函数 can\_filter\_init

函数can\_filter\_init描述见下表：

表 3-76. 函数 can\_filter\_init

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | can_filter_init   |
| 函数原型                      | void can_filter_init(can_filter_parameter_struct* can_filter_parameter_init); |
| 功能描述                      | CAN过滤器初始化   |
| 先决条件                      | can_struct_para_init()  |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| can_filter_parameter_init | 过滤器初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-69. 结构体 can filter parameter struct</a>      |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如：

```
/* initialize CAN filter */
can_filter_init(&can_filter);
```

### 函数 can\_filter\_mask\_mode\_init

函数can\_filter\_mask\_mode\_init描述见下表：

表 3-77. 函数 `can_filter_mask_mode_init`

|                                 |   |
|---------------------------------|---|
| 函数名称                            | <code>can_filter_mask_mode_init</code>  |
| 函数原型                            | <code>void can_filter_mask_mode_init(uint32_t id, uint32_t mask, can_format_fifo_enum format_fifo, uint16_t filter_number)</code> |
| 功能描述                            | CAN过滤器掩码模式初始化   |
| 先决条件                            | -   |
| 被调用函数                           | <code>can_filter_init()</code>  |
| 输入参数{in}                        |   |
| <b>id</b>                       | 取值范围 (0x00000000 - 0xFFFFFFFF)  |
| 输入参数{in}                        |   |
| <b>mask</b>                     | 取值范围 (0x00000000 - 0xFFFFFFFF)  |
| 输入参数{in}                        |   |
| <b>format_fifo</b>              | 帧格式及FIFO选择, 仅可选择唯一参数  |
| <code>CAN_STANDARD_FIFO0</code> | 使用标准帧格式, FIFO0存储  |
| <code>CAN_STANDARD_FIFO1</code> | 使用标准帧格式, FIFO1存储  |
| <code>CAN_EXTENDED_FIFO0</code> | 使用扩展帧格式, FIFO0存储  |
| <code>CAN_EXTENDED_FIFO1</code> | 使用扩展帧格式, FIFO1存储  |
| 输入参数{in}                        |   |
| <b>filter_number</b>            | 使用过滤器序号, 取值范围 (0x00 - 0x1C)   |
| 输出参数{out}                       |   |
| -                               | -   |
| 返回值                             |   |
| -                               | -   |

例如:

```
/* CAN filter mask mode initialization */
```

```
can_filter_mask_mode_init(0x11, 0x11, CAN_STANDARD_FIFO0, 0);
```

### 函数 `can_monitor_mode_set`

函数`can_monitor_mode_set`描述见下表:

表 3-78. 函数 `can_monitor_mode_set`

|          |  |
|----------|--|
| 函数名称     | <code>can_monitor_mode_set</code>  |
| 函数原型     | <code>ErrStatus can_monitor_mode_set(uint32_t can_periph, uint8_t mode)</code> |
| 功能描述     | CAN总线监听模式配置  |
| 先决条件     | -  |
| 被调用函数    | -  |
| 输入参数{in} |  |

|                                 |                 |
|---------------------------------|-----------------|
| <b>can_periph</b>               | CAN外设           |
| <i>CANx(x=0,1)</i>              | CAN外设选择         |
| <b>输入参数{in}</b>                 |                 |
| <b>mode</b>                     | 监听模式，仅可选择唯一参数   |
| <i>CAN_NORMAL_MODE</i>          | 正常模式            |
| <i>CAN_LOOPBACK_MODE</i>        | 回环通讯模式          |
| <i>CAN_SILENT_MODE</i>          | 静默通讯模式          |
| <i>CAN_SILENT_LOOPBACK_MODE</i> | 静默回环通讯模式        |
| <b>输出参数{out}</b>                |                 |
| -                               | -               |
| <b>返回值</b>                      |                 |
| <b>ErrStatus</b>                | SUCCESS / ERROR |

例如：

```
/* CAN communication mode configure */
```

```
can_monitor_mode_set(CAN0, CAN_NORMAL_MODE);
```

### 函数 can\_fd\_function\_enable

函数can\_fd\_function\_enable描述见下表：

**表 3-79. 函数 can\_fd\_function\_enable**

|                    |  |
|--------------------|--|
| <b>函数名称</b>        | can_fd_function_enable                           |
| <b>函数原型</b>        | void can_fd_function_enable(uint32_t can_periph) |
| <b>功能描述</b>        | CAN FD功能使能                                       |
| <b>先决条件</b>        | -  |
| <b>被调用函数</b>       | -  |
| <b>输入参数{in}</b>    |  |
| <b>can_periph</b>  | CAN外设  |
| <i>CANx(x=0,1)</i> | CAN外设选择  |
| <b>输出参数{out}</b>   |  |
| -                  | -  |
| <b>返回值</b>         |  |
| -                  | -  |

例如：

```
/* CAN0 FD frame function enable */
```

```
can_fd_function_enable(CAN0);
```

## 函数 can\_fd\_function\_disable

函数can\_fd\_function\_disable描述见下表：

表 3-80. 函数 can\_fd\_function\_disable

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | can_fd_function_disable                           |
| 函数原型        | void can_fd_function_disable(uint32_t can_periph) |
| 功能描述        | CAN FD功能关闭  |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| can_periph  | CAN外设   |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如：

```
/* CAN0 FD frame function disable */
```

```
can_fd_function_disable(CAN0);
```

## 函数 can1\_filter\_start\_bank

函数can1\_filter\_start\_bank描述见下表：

表 3-81. 函数 can1\_filter\_start\_bank

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | can1_filter_start_bank                           |
| 函数原型       | void can1_filter_start_bank(uint8_t start_bank); |
| 功能描述       | CAN1过滤器序起始编号设置                                   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| start_bank | CAN1过滤器序起始编号                                     |
| 1..27      | 可选的编号  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* set CAN1 filter start bank number 15*/
```

```
can1_filter_start_bank (15);
```

**函数 can\_debug\_freeze\_enable**

函数can\_debug\_freeze\_enable描述见下表：

**表 3-82. 函数 can\_debug\_freeze\_enable**

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | can_debug_freeze_enable                            |
| 函数原型        | void can_debug_freeze_enable(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | CAN调试冻结使能  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | dbg_periph_enable                                  |
| 输入参数{in}    |  |
| can_periph  | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如：

```
/* enable CAN0 debug freeze */
can_debug_freeze_enable (CAN0);
```

**函数 can\_debug\_freeze\_disable**

函数can\_debug\_freeze\_disable描述见下表：

**表 3-83. 函数 can\_debug\_freeze\_disable**

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | can_debug_freeze_disable                            |
| 函数原型        | void can_debug_freeze_disable(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | CAN调试冻结关闭   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | dbg_periph_disable                                  |
| 输入参数{in}    |   |
| can_periph  | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如：

```
/* disable CAN0 debug freeze */
can_debug_freeze_disable (CAN0);
```



## 函数 can\_time\_trigger\_mode\_enable

函数can\_time\_trigger\_mode\_enable描述见下表:

表 3-84. 函数 can\_time\_trigger\_mode\_enable

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | can_time_trigger_mode_enable                            |
| 函数原型        | void can_time_trigger_mode_enable(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | CAN时间触发模式使能   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| can_periph  | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如:

```
/* enable CAN0 time trigger mode */
can_time_trigger_mode_enable (CAN0);
```

## 函数 can\_time\_trigger\_mode\_disable

函数can\_time\_trigger\_mode\_disable描述见下表:

表 3-85. 函数 can\_time\_trigger\_mode\_disable

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | can_time_trigger_mode_disable                            |
| 函数原型        | void can_time_trigger_mode_disable(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | CAN时间触发模式关闭  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| can_periph  | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如:

```
/* disable CAN0 time trigger mode */
can_time_trigger_mode_disable (CAN0);
```

**函数 can\_message\_transmit**

函数can\_message\_transmit描述见下表：

**表 3-86. 函数 can\_message\_transmit**

|                  |  |
|------------------|--|
| 函数名称             | can_message_transmit   |
| 函数原型             | uint8_t can_message_transmit(uint32_t can_periph,<br>can_transmit_message_struct* transmit_message); |
| 功能描述             | CAN传输报文  |
| 先决条件             | can_struct_para_init()   |
| 被调用函数            | -  |
| 输入参数{in}         |  |
| can_periph       | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)      | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}         |  |
| transmit_message | 报文发送结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-67. 结构体 can_transmit_message_struct</a>                               |
| 输出参数{out}        |  |
| -                | -  |
| 返回值              |  |
| uint8_t          | 0x00-0x03  |

例如：

```
/* CAN0 transmit message and return the mailbox number */
```

```
uint8_t transmit_mailbox = 0;
```

```
transmit_mailbox = can_message_transmit(CAN0, &transmit_message);
```

**函数 can\_transmit\_states**

函数can\_transmit\_states描述见下表：

**表 3-87. 函数 can\_transmit\_states**

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | can_transmit_states  |
| 函数原型           | can_transmit_state_enum can_transmit_states(uint32_t can_periph, uint8_t<br>mailbox_number); |
| 功能描述           | 获取CAN传输状态  |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| can_periph     | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)    | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}       |  |
| mailbox_number | 邮箱标号   |

|                         |                       |
|-------------------------|-----------------------|
| CAN_MAILBOXx            | CAN_MAILBOXx(x=0,1,2) |
| 输出参数{out}               |                       |
| -                       | -                     |
| 返回值                     |                       |
| can_transmit_state_enum | 0..4                  |

例如:

```
/* CAN0 mailbox0 transmit state */
```

```
uint8_t transmit_state = 0;
```

```
transmit_state = can_transmit_states (CAN0, CAN_MAILBOX0);
```

### 函数 can\_transmission\_stop

函数can\_transmission\_stop描述见下表:

表 3-88. 函数 can\_transmission\_stop

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | can_transmission_stop  |
| 函数原型           | void can_transmission_stop(uint32_t can_periph, uint8_t mailbox_number); |
| 功能描述           | CAN邮箱停止发送  |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| can_periph     | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)    | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}       |  |
| mailbox_number | 邮箱标号   |
| CAN_MAILBOXx   | CAN_MAILBOXx(x=0,1,2)  |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| -              | -  |

例如:

```
/* stop CAN0 mailbox0 transmission */
```

```
can_transmission_stop (CAN0, CAN_MAILBOX0);
```

### 函数 can\_message\_receive

函数can\_message\_receive描述见下表:

表 3-89. 函数 can\_message\_receive

|      |                     |
|------|---------------------|
| 函数名称 | can_message_receive |
|------|---------------------|

|                 |  |
|-----------------|--|
| 函数原型            | void can_message_receive(uint32_t can_periph, uint8_t fifo_number, can_receive_message_struct* receive_message); |
| 功能描述            | CAN接收报文  |
| 先决条件            | can_struct_para_init()   |
| 被调用函数           | -  |
| 输入参数{in}        |  |
| can_periph      | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)     | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}        |  |
| fifo_number     | FIFO编号   |
| CAN_FIFOx       | CAN_FIFOx(x=0,1)   |
| 输入参数{in}        |  |
| receive_message | 接收报文结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-68. 结构体 can_receive_message_struct</a>  |
| 输出参数{out}       |  |
| -               | -  |
| 返回值             |  |
| -               | -  |

例如：

```
/* CAN0 FIFO0 receive message */
```

```
can_message_receive(CAN0, CAN_FIFO0, &receive_message);
```

### 函数 can\_fifo\_release

函数can\_fifo\_release描述见下表：

表 3-90. 函数 can\_fifo\_release

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | can_fifo_release   |
| 函数原型        | void can_fifo_release(uint32_t can_periph, uint8_t fifo_number); |
| 功能描述        | CAN释放FIFO  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| can_periph  | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}    |  |
| fifo_number | FIFO编号   |
| CAN_FIFOx   | CAN_FIFOx(x=0,1)   |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如:

```
/* CAN0 release FIFO0 */  
  
can_fifo_release (CAN0, CAN_FIFO0);
```

### 函数 can\_receive\_message\_length\_get

函数can\_receive\_message\_length\_get描述见下表:

表 3-91. 函数 can\_receive\_message\_length\_get

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | can_receive_message_length_get  |
| 函数原型        | uint8_t can_receive_message_length_get(uint32_t can_periph, uint8_t fifo_number); |
| 功能描述        | 获取CAN接收帧的数量   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| can_periph  | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择   |
| 输入参数{in}    |   |
| fifo_number | FIFO编号  |
| CAN_FIFOx   | CAN_FIFOx(x=0,1)  |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| uint8_t     | 0..3  |

例如:

```
/* CAN0 FIFO0 receive message length */  
  
uint8_t frame_number = 0;  
  
frame_number = can_receive_message_length_get (CAN0, CAN_FIFO0);
```

### 函数 can\_working\_mode\_set

函数can\_working\_mode\_set描述见下表:

表 3-92. 函数 can\_working\_mode\_set

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | can_working_mode_set   |
| 函数原型       | ErrStatus can_working_mode_set(uint32_t can_periph, uint8_t working_mode); |
| 功能描述       | CAN工作模式设置  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| can_periph | CAN 外设   |

|                     |                 |
|---------------------|-----------------|
| CANx(x=0,1)         | CAN外设选择         |
| 输入参数{in}            |                 |
| can_working_mode    | 模式选择            |
| CAN_MODE_INITIALIZE | 初始化模式           |
| CAN_MODE_NORMAL     | 正常模式            |
| CAN_MODE_SLEEP      | 睡眠模式            |
| 输出参数{out}           |                 |
| -                   | -               |
| 返回值                 |                 |
| ErrStatus           | SUCCESS / ERROR |

例如:

```
/* set CAN0 working at initialize mode */
```

```
can_working_mode_set (CAN0, CAN_MODE_INITIALIZE);
```

### 函数 can\_wakeup

函数can\_wakeup描述见下表:

表 3-93. 函数 can\_wakeup

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | can_wakeup                                 |
| 函数原型        | ErrStatus can_wakeup(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | 从睡眠模式中唤醒CAN                                |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| can_periph  | CAN 外设                                     |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择                                    |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| ErrStatus   | SUCCESS / ERROR                            |

例如:

```
/* wake up CAN0 */
```

```
can_wakeup (CAN0);
```

## 函数 can\_error\_get

函数can\_error\_get描述见下表:

**表 3-94. 函数 can\_error\_get**

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | can_error_get                                      |
| 函数原型           | can_error_enum can_error_get(uint32_t can_periph); |
| 功能描述           | 获取CAN总线错误  |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| can_periph     | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)    | CAN外设选择  |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| can_error_enum | 0..7   |

例如:

```
/* get CAN0 error type */
can_error_enum err_type;
err_type = can_error_get (CAN0);
```

## 函数 can\_receive\_error\_number\_get

函数can\_receive\_error\_number\_get描述见下表:

**表 3-95. 函数 can\_receive\_error\_number\_get**

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | can_receive_error_number_get                               |
| 函数原型        | uint8_t can_receive_error_number_get(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | 获取CAN接收错误  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| can_periph  | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| uint8_t     | 0..255   |

例如:

```
/* get CAN0 receive error number */
```

```
uint8_t error_num;
```

```
error_num = can_receive_error_number_get (CAN0);
```

### 函数 can\_transmit\_error\_number\_get

函数can\_transmit\_error\_number\_get描述见下表:

表 3-96. 函数 can\_transmit\_error\_number\_get

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | can_transmit_error_number_get                               |
| 函数原型        | uint8_t can_transmit_error_number_get(uint32_t can_periph); |
| 功能描述        | 获取CAN发送错误   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| can_periph  | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1) | CAN外设选择   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| uint8_t     | 0..255  |

例如:

```
/* get CAN0 transmit error number */
```

```
uint8_t error_num;
```

```
error_num = can_transmit_error_number_get (CAN0);
```

### 函数 can\_interrupt\_enable

函数can\_interrupt\_enable描述见下表:

表 3-97. 函数 can\_interrupt\_enable

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | can_interrupt_enable  |
| 函数原型          | void can_interrupt_enable(uint32_t can_periph, uint32_t interrupt); |
| 功能描述          | CAN中断使能   |
| 先决条件          | -   |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| can_periph    | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1)   | CAN外设选择   |
| 输入参数{in}      |   |
| interrupt     | 中断类型  |
| CAN_INT_TME   | 发送邮箱空中断使能   |
| CAN_INT_RFNE0 | 接收FIFO0非空中断使能   |



|               |               |
|---------------|---------------|
| CAN_INT_RFF0  | 接收FIFO0满中断使能  |
| CAN_INT_RFO0  | 接收FIFO0溢出中断使能 |
| CAN_INT_RFNE1 | 接收FIFO1非空中断使能 |
| CAN_INT_RFF1  | 接收FIFO1满中断使能  |
| CAN_INT_RFO1  | 接收FIFO1溢出中断使能 |
| CAN_INT_WERR  | 警告错误中断使能      |
| CAN_INT_PERR  | 被动错误中断使能      |
| CAN_INT_BO    | 离线中断使能        |
| CAN_INT_ERRN  | 错误种类中断使能      |
| CAN_INT_ERR   | 错误中断使能        |
| CAN_INT_WU    | 唤醒中断使能        |
| CAN_INT_SLPW  | 睡眠中断使能        |
| 输出参数{out}     |               |
| -             | -             |
| 返回值           |               |
| -             | -             |

例如：

```
/* CAN0 transmit mailbox empty interrupt enable */
```

```
can_interrupt_enable (CAN0, CAN_INT_TME);
```

## 函数 can\_interrupt\_disable

函数can\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-98. 函数 can\_interrupt\_disable

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | can_interrupt_disable  |
| 函数原型          | void can_interrupt_disable(uint32_t can_periph, uint32_t interrupt); |
| 功能描述          | CAN中断关闭  |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| can_periph    | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)   | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}      |  |
| interrupt     | 中断类型   |
| CAN_INT_TME   | 发送邮箱空中断使能  |
| CAN_INT_RFNE0 | 接收FIFO0非空中断使能  |
| CAN_INT_RFF0  | 接收FIFO0满中断使能   |
| CAN_INT_RFO0  | 接收FIFO0溢出中断使能  |
| CAN_INT_RFNE1 | 接收FIFO1非空中断使能  |
| CAN_INT_RFF1  | 接收FIFO1满中断使能   |
| CAN_INT_RFO1  | 接收FIFO1溢出中断使能  |

|              |          |
|--------------|----------|
| CAN_INT_WERR | 警告错误中断使能 |
| CAN_INT_PERR | 被动错误中断使能 |
| CAN_INT_BO   | 离线中断使能   |
| CAN_INT_ERRN | 错误种类中断使能 |
| CAN_INT_ERR  | 错误中断使能   |
| CAN_INT_WU   | 唤醒中断使能   |
| CAN_INT_SLPW | 睡眠中断使能   |
| 输出参数{out}    |          |
| -            | -        |
| 返回值          |          |
| -            | -        |

例如:

```
/* CAN0 transmit mailbox empty interrupt disable */
```

```
can_interrupt_disable(CAN0, CAN_INT_TME);
```

### 函数 can\_flag\_get

函数can\_flag\_get描述见下表:

表 3-99. 函数 can\_flag\_get

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | can_flag_get  |
| 函数原型               | FlagStatus can_flag_get(uint32_t can_periph, can_flag_enum flag); |
| 功能描述               | 获取CAN标志位状态  |
| 先决条件               | -   |
| 被调用函数              | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| can_periph         | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1)        | CAN外设选择   |
| 输入参数{in}           |   |
| flag               | CAN 标志位   |
| CAN_FLAG_MTE2      | 邮箱2发送错误   |
| CAN_FLAG_MTE1      | 邮箱1发送错误   |
| CAN_FLAG_MTE0      | 邮箱0发送错误   |
| CAN_FLAG_MTF2      | 邮箱2发送完成   |
| CAN_FLAG_MTF1      | 邮箱1发送完成   |
| CAN_FLAG_MTF0      | 邮箱0发送完成   |
| CAN_FLAG_RFO0      | 接收FIFO0溢出   |
| CAN_FLAG_RFF0      | 接收FIFO0满  |
| CAN_FLAG_RFO1      | 接收FIFO1溢出   |
| CAN_FLAG_RFF1      | 接收FIFO1满  |
| CAN_FLAG_BOER<br>R | 离线错误  |

|               |             |
|---------------|-------------|
| CAN_FLAG_PERR | 被动错误        |
| CAN_FLAG_WERR | 警告错误        |
| 输出参数{out}     |             |
| -             | -           |
| 返回值           |             |
| FlagStatus    | SET / RESET |

例如：

```
/* get CAN0 mailbox 0 transmit finished flag */
```

```
can_flag_get (CAN0, CAN_FLAG_MTF0);
```

### 函数 can\_flag\_clear

函数can\_flag\_clear描述见下表：

表 3-100. 函数 can\_flag\_clear

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | can_flag_clear  |
| 函数原型          | void can_flag_clear(uint32_t can_periph, can_flag_enum flag); |
| 功能描述          | 清除CAN标志位状态  |
| 先决条件          | -   |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| can_periph    | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1)   | CAN外设选择   |
| 输入参数{in}      |   |
| flag          | CAN 标志位   |
| CAN_FLAG_MTE2 | 邮箱2发送错误   |
| CAN_FLAG_MTE1 | 邮箱1发送错误   |
| CAN_FLAG_MTE0 | 邮箱0发送错误   |
| CAN_FLAG_MTF2 | 邮箱2发送完成   |
| CAN_FLAG_MTF1 | 邮箱1发送完成   |
| CAN_FLAG_MTF0 | 邮箱0发送完成   |
| CAN_FLAG_RFO0 | 接收FIFO0溢出   |
| CAN_FLAG_RFF0 | 接收FIFO0满  |
| CAN_FLAG_RFO1 | 接收FIFO1溢出   |
| CAN_FLAG_RFF1 | 接收FIFO1满  |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -   |
| 返回值           |   |
| -             | -   |

例如：

```
/* clear CAN0 mailbox 0 transmit error flag */
```

can\_flag\_clear (CAN0, CAN\_FLAG\_MTE0);

### 函数 can\_interrupt\_flag\_get

函数can\_interrupt\_flag\_get描述见下表:

表 3-101. 函数 can\_interrupt\_flag\_get

|                    |  |
|--------------------|--|
| 函数名称               | can_interrupt_flag_get   |
| 函数原型               | FlagStatus can_interrupt_flag_get(uint32_t can_periph,<br>can_interrupt_flag_enum flag); |
| 功能描述               | 获取CAN中断标志位状态   |
| 先决条件               | -  |
| 被调用函数              | -  |
| 输入参数{in}           |  |
| can_periph         | CAN 外设   |
| CANx(x=0,1)        | CAN外设选择  |
| 输入参数{in}           |  |
| flag               | CAN中断标志位   |
| CAN_INT_FLAG_SLPIF | 进入睡眠工作模式的状态改变中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_WUIF  | 从睡眠工作模式唤醒的状态改变中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_ERRIF | 错误中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_MTF2  | 邮箱2发送完成中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_MTF1  | 邮箱1发送完成中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_MTF0  | 邮箱0发送完成中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_RFO0  | 接收FIFO0溢出中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_RFF0  | 接收FIFO0满中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_RFO1  | 接收FIFO1溢出中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_RFF1  | 接收FIFO1满中断标志   |
| 输出参数{out}          |  |
| -                  | -  |
| 返回值                |  |
| FlagStatus         | SET / RESET  |

例如:

```
/* get CAN0 mailbox 0 transmit finished interrupt flag */
```

```
can_interrupt_flag_get (CAN0, CAN_INT_FLAG_MTF0);
```

### 函数 can\_interrupt\_flag\_clear

函数can\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

表 3-102. 函数 can\_interrupt\_flag\_clear

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | can_interrupt_flag_clear  |
| 函数原型               | void can_interrupt_flag_clear(uint32_t can_periph, can_interrupt_flag_enum flag); |
| 功能描述               | 清除CAN中断标志位状态  |
| 先决条件               | -   |
| 被调用函数              | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| can_periph         | CAN 外设  |
| CANx(x=0,1)        | CAN外设选择   |
| 输入参数{in}           |   |
| flag               | CAN中断标志位  |
| CAN_INT_FLAG_SLPIF | 进入睡眠工作模式的状态改变中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_WUIF  | 从睡眠工作模式唤醒的状态改变中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_ERRIF | 错误中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_MTF2  | 邮箱2发送完成中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_MTF1  | 邮箱1发送完成中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_MTF0  | 邮箱0发送完成中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_RF00  | 接收FIFO0溢出中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_RFF0  | 接收FIFO0满中断标志  |
| CAN_INT_FLAG_RF01  | 接收FIFO1溢出中断标志   |
| CAN_INT_FLAG_RFF1  | 接收FIFO1满中断标志  |
| 输出参数{out}          |   |
| -                  | -   |
| 返回值                |   |
| -                  | -   |

例如:

```
/* clear CAN0 mailbox 0 transmit finished interrupt flag */  
can_interrupt_flag_clear (CAN0, CAN_INT_FLAG_MTF0);
```

## 3.5. CRC

循环冗余校验码是一种用在数字网络和存储设备上的差错校验码，可以校验原始数据的偶然误差。章节[3.5.1](#)描述了CRC的寄存器列表，章节[3.5.2](#)对CRC库函数进行说明。

### 3.5.1. 外设寄存器说明

CRC寄存器列表如下表所示：

**表 3-103. CRC 寄存器**

| 寄存器名称     | 寄存器描述      |
|-----------|------------|
| CRC_DATA  | CRC数据寄存器   |
| CRC_FDATA | CRC独立数据寄存器 |
| CRC_CTL   | CRC控制寄存器   |

### 3.5.2. 外设库函数说明

CRC库函数列表如下表所示：

**表 3-104. CRC 库函数**

| 库函数名称                        | 库函数描述                          |
|------------------------------|--------------------------------|
| crc_deinit                   | 复位CRC计算单元                      |
| crc_data_register_reset      | 根据数据寄存器的复位值（0xFFFFFFFF）复位数据寄存器 |
| crc_data_register_read       | 读数据寄存器                         |
| crc_free_data_register_read  | 读独立数据寄存器                       |
| crc_free_data_register_write | 写独立数据寄存器                       |
| crc_single_data_calculate    | CRC计算一个32位数据                   |
| crc_block_data_calculate     | CRC计算一个32位数组                   |

#### 函数 `crc_deinit`

函数`crc_deinit`描述见下表：

**表 3-105. 函数 `crc_deinit`**

| 函数名称      | crc_deinit             |
|-----------|------------------------|
| 函数原形      | void crc_deinit(void); |
| 功能描述      | 复位CRC计算单元              |
| 先决条件      | -                      |
| 被调用函数     | -                      |
| 输入参数{in}  |                        |
| -         | -                      |
| 输出参数{out} |                        |
| -         | -                      |
| 返回值       |                        |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* reset crc */
```

```
crc_deinit();
```

### 函数 `crc_data_register_reset`

函数 `crc_data_register_reset` 描述见下表：

**表 3-106. 函数 `crc_data_register_reset`**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | <code>crc_data_register_reset</code>             |
| 函数原形      | <code>void crc_data_register_reset(void);</code> |
| 功能描述      | 根据数据寄存器的复位值（0xFFFFFFFF）复位数据寄存器                   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* reset crc data register */
```

```
crc_data_register_reset ();
```

### 函数 `crc_data_register_read`

函数 `crc_data_register_read` 描述见下表：

**表 3-107. 函数 `crc_data_register_read`**

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | <code>crc_data_register_read</code>                 |
| 函数原形                  | <code>uint32_t crc_data_register_read(void);</code> |
| 功能描述                  | 读数据寄存器  |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | -   |
| 输入参数{in}              |   |
| -                     | -   |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |
| 返回值                   |   |
| <code>uint32_t</code> | 从数据寄存器读取的32位数据 (0-0xFFFFFFFF)                       |



例如：

```
/* read crc data register */

uint32_t crc_value = 0;

crc_value = crc_data_register_read();
```

### 函数 `crc_free_data_register_read`

函数 `crc_free_data_register_read` 描述见下表：

表 3-108. 函数 `crc_free_data_register_read`

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | <code>crc_free_data_register_read</code>                |
| 函数原形                 | <code>uint8_t crc_free_data_register_read(void);</code> |
| 功能描述                 | 读独立数据寄存器  |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| -                    | -   |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| <code>uint8_t</code> | 从独立数据寄存器读取的8位数据 (0-0xFF)                                |

例如：

```
/* read crc free data register */

uint8_t crc_value = 0;

crc_value = crc_free_data_register_read();
```

### 函数 `crc_free_data_register_write`

函数 `crc_free_data_register_write` 描述见下表：

表 3-109. 函数 `crc_free_data_register_write`

|                        |  |
|------------------------|--|
| 函数名称                   | <code>crc_free_data_register_write</code>                          |
| 函数原形                   | <code>void crc_free_data_register_write(uint8_t free_data);</code> |
| 功能描述                   | 写独立数据寄存器   |
| 先决条件                   | -  |
| 被调用函数                  | -  |
| 输入参数{in}               |  |
| <code>free_data</code> | 设定的8位数据  |
| 输出参数{out}              |  |
| -                      | -  |
| 返回值                    |  |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* write the free data register */
crc_free_data_register_write(0x11);
```

### 函数 `crc_single_data_calculate`

函数 `crc_single_data_calculate` 描述见下表：

表 3-110. 函数 `crc_single_data_calculate`

|                 |  |
|-----------------|--|
| 函数名称            | <code>crc_single_data_calculate</code>                           |
| 函数原形            | <code>uint32_t crc_single_data_calculate(uint32_t sdata);</code> |
| 功能描述            | CRC 计算一个 32 位数据  |
| 先决条件            | -  |
| 被调用函数           | -  |
| 输入参数{in}        |  |
| <b>sdata</b>    | 设定的 32 位数据   |
| 输出参数{out}       |  |
| -               | -  |
| 返回值             |  |
| <b>uint32_t</b> | 32 位 CRC 计算结果 (0-0xFFFFFFFF)                                     |

例如：

```
/* CRC calculate a 32-bit data */
uint32_t val = 0, valcrc = 0;
val = (uint32_t) 0xabcd1234;
valcrc = crc_single_data_calculate(val);
```

### 函数 `crc_block_data_calculate`

函数 `crc_block_data_calculate` 描述见下表：

表 3-111. 函数 `crc_block_data_calculate`

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | <code>crc_block_data_calculate</code>  |
| 函数原形         | <code>uint32_t crc_block_data_calculate(uint32_t array[], uint32_t size);</code> |
| 功能描述         | CRC 计算一个 32 位数组  |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| <b>array</b> | 32 位数据数组的指针  |
| 输入参数{in}     |  |
| <b>size</b>  | 数据长度   |

| 输出参数{out} |                           |
|-----------|---------------------------|
| -         | -                         |
| 返回值       |                           |
| uint32_t  | 32位CRC计算结果 (0-0xFFFFFFFF) |

例如:

```
/* CRC calculate a 32-bit data array */

#define BUFFER_SIZE    6

uint32_t valcrc = 0;

static const uint32_t data_buffer[BUFFER_SIZE] = {

0x00001111, 0x00002222, 0x00003333, 0x00004444, 0x00005555, 0x00006666};

valcrc = crc_block_data_calculate((uint32_t *) data_buffer, BUFFER_SIZE);
```

## 3.6. CTC

CTC模块基于外部高精度的参考信号源来校准IRC48M的时钟频率，通过自动的或手动的调整校准值，以得到一个精准的IRC48M时钟。章节[3.6.1](#)描述了CTC的寄存器列表，章节[3.6.2](#)对CTC库函数进行说明。

### 3.6.1. 外设寄存器说明

CTC寄存器列表如下表所示:

表 3-112. CTC 寄存器

| 寄存器名称    | 寄存器描述      |
|----------|------------|
| CTC_CTL0 | CTC控制寄存器0  |
| CTC_CTL1 | CTC控制寄存器1  |
| CTC_STAT | CTC状态寄存器   |
| CTC_INTC | CTC中断清除寄存器 |

### 3.6.2. 外设库函数说明

CTC库函数列表如下表所示:

表 3-113. CTC 库函数

| 库函数名称                               | 库函数描述          |
|-------------------------------------|----------------|
| ctc_deinit                          | 复位CTC单元        |
| ctc_counter_enable                  | 使能CTC校准        |
| ctc_counter_disable                 | 禁能CTC校准        |
| ctc_irc48m_trim_value_config        | 配置IRC48M时钟校准值  |
| ctc_software_refsource_pulse_genera | 产生CTC参考时钟源同步脉冲 |

| 库函数名称                           | 库函数描述          |
|---------------------------------|----------------|
| te                              |                |
| ctc_hardware_trim_mode_config   | CTC硬件自动校准模式配置  |
| ctc_refsource_polarity_config   | CTC参考信号源时钟极性配置 |
| ctc_refsource_signal_select     | CTC参考信号源选择     |
| ctc_refsource_prescaler_config  | CTC参考信号源分频配置   |
| ctc_clock_limit_value_config    | CTC时钟校准时基限值设置  |
| ctc_counter_reload_value_config | CTC计数器重载值配置    |
| ctc_counter_capture_value_read  | 读取CTC计数器捕获值    |
| ctc_counter_direction_read      | 读取CTC校准时钟计数方向  |
| ctc_counter_reload_value_read   | 读取CTC计数器重载值    |
| ctc_irc48m_trim_value_read      | 读取IRC48M校准值    |
| ctc_interrupt_enable            | CTC中断使能        |
| ctc_interrupt_disable           | CTC中断禁能        |
| ctc_interrupt_flag_get          | CTC中断标志获取      |
| ctc_interrupt_flag_clear        | CTC中断标志清除      |
| ctc_flag_get                    | CTC状态标志获取      |
| ctc_flag_clear                  | CTC状态标志清除      |

## 函数 ctc\_deinit

函数ctc\_deinit描述见下表：

表 3-114. 函数 ctc\_deinit

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | ctc_deinit   |
| 函数原形      | void ctc_deinit (void);                            |
| 功能描述      | 复位CTC单元  |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* reset CTC */
ctc_deinit();
```

## 函数 ctc\_counter\_enable

函数ctc\_counter\_enable描述见下表：

表 3-115. 函数 ctc\_counter\_enable

|           |                                 |
|-----------|---------------------------------|
| 函数名称      | ctc_counter_enable              |
| 函数原形      | void ctc_counter_enable (void); |
| 功能描述      | 使能CTC校准计数器                      |
| 先决条件      | -                               |
| 被调用函数     | -                               |
| 输入参数{in}  |                                 |
| -         | -                               |
| 输出参数{out} |                                 |
| -         | -                               |
| 返回值       |                                 |
| -         | -                               |

例如:

```
/* enable CTC trim counter*/
```

```
ctc_counter_enable ();
```

### 函数 ctc\_counter\_disable

函数ctc\_counter\_disable描述见下表:

表 3-116. 函数 ctc\_counter\_disable

|           |                                  |
|-----------|----------------------------------|
| 函数名称      | ctc_counter_disable              |
| 函数原形      | void ctc_counter_disable (void); |
| 功能描述      | 禁能CTC计数器校准                       |
| 先决条件      | -                                |
| 被调用函数     | -                                |
| 输入参数{in}  |                                  |
| -         | -                                |
| 输出参数{out} |                                  |
| -         | -                                |
| 返回值       |                                  |
| -         | -                                |

例如:

```
/* disable CTC trim counter */
```

```
ctc_counter_disable ();
```

### 函数 ctc\_irc48m\_trim\_value\_config

函数ctc\_irc48m\_trim\_value\_config描述见下表:

表 3-117. 函数 ctc\_irc48m\_trim\_value\_config

|      |                              |
|------|------------------------------|
| 函数名称 | ctc_irc48m_trim_value_config |
|------|------------------------------|

|            |  |
|------------|--|
| 函数原形       | void ctc_irc48m_trim_value_config(uint8_t trim_value); |
| 功能描述       | 配置IRC48M时钟校准值  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| trim_value | 0~63   |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* IRC48M trim value configuration */
ctc_irc48m_trim_value_config (0x01);
```

### 函数 ctc\_software\_refsource\_pulse\_generate

函数ctc\_software\_refsource\_pulse\_generate描述见下表：

表 3-118. 函数 ctc\_software\_refsource\_pulse\_generate

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | ctc_software_refsource_pulse_generate             |
| 函数原形      | void ctc_software_refsource_pulse_generate(void); |
| 功能描述      | 产生CTC参考时钟源同步脉冲                                    |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* generate reference source sync pulse */
ctc_software_refsource_pulse_generate ();
```

### 函数 ctc\_hardware\_trim\_mode\_config

函数ctc\_hardware\_trim\_mode\_config描述见下表：

表 3-119. 函数 ctc\_hardware\_trim\_mode\_config

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | ctc_hardware_trim_mode_config                          |
| 函数原形 | void ctc_hardware_trim_mode_config(uint32_t hardmode); |
| 功能描述 | 配置硬件自动校准   |

|                                       |            |
|---------------------------------------|------------|
| 先决条件                                  | -          |
| 被调用函数                                 | -          |
| 输入参数{in}                              |            |
| <b>hardmode</b>                       | 硬件校准开启还是关闭 |
| <i>CTC_HARDWARE_TRIM_MODE_ENABLE</i>  | 硬件校准开启     |
| <i>CTC_HARDWARE_TRIM_MODE_DISABLE</i> | 硬件校准关闭     |
| 输出参数{out}                             |            |
| -                                     | -          |
| 返回值                                   |            |
| -                                     | -          |

例如：

```
/* enable CTC hardware trim */
```

```
ctc_hardware_trim_mode_config (CTC_HARDWARE_TRIM_MODE_ENABLE);
```

### 函数 **ctc\_refsource\_polarity\_config**

函数ctc\_refsource\_polarity\_config描述见下表：

**表 3-120. 函数 ctc\_refsource\_polarity\_config**

|                                       |  |
|---------------------------------------|--|
| 函数名称                                  | ctc_refsource_polarity_config                          |
| 函数原形                                  | void ctc_refsource_polarity_config(uint32_t polarity); |
| 功能描述                                  | CTC参考时钟极性配置  |
| 先决条件                                  | -  |
| 被调用函数                                 | -  |
| 输入参数{in}                              |  |
| <b>polarity</b>                       | 时钟极性   |
| <i>CTC_REFSOURCE_POLARITY_FALLING</i> | 参考信号源的同步极性为下降沿   |
| <i>CTC_REFSOURCE_POLARITY_RISING</i>  | 参考信号源的同步极性为上升沿   |
| 输出参数{out}                             |  |
| -                                     | -  |
| 返回值                                   |  |
| -                                     | -  |

例如：

```
/* set reference source polarity */
```

```
ctc_refsource_polarity_config (CTC_REFSOURCE_POLARITY_RISING);
```

### 函数 ctc\_refsource\_signal\_select

函数ctc\_refsource\_signal\_select描述见下表:

表 3-121. 函数 ctc\_refsource\_signal\_select

|                     |  |
|---------------------|--|
| 函数名称                | ctc_refsource_signal_select                      |
| 函数原形                | void ctc_refsource_signal_select(uint32_t refs); |
| 功能描述                | CTC参考信号源选择                                       |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| refs                | 参考信号源  |
| CTC_REFSOURCE_GPIO  | 选择GPIO输入信号                                       |
| CTC_REFSOURCE_LXTAL | 选择LXTAL时钟  |
| 输出参数{out}           |  |
| -                   | -  |
| 返回值                 |  |
| -                   | -  |

例如:

```
/* reference signal selection */
```

```
ctc_refsource_signal_select (CTC_REFSOURCE_LXTAL);
```

### 函数 ctc\_refsource\_prescaler\_config

函数ctc\_refsource\_prescaler\_config描述见下表:

表 3-122. 函数 ctc\_refsource\_prescaler\_config

|                        |  |
|------------------------|--|
| 函数名称                   | ctc_refsource_prescaler_config                           |
| 函数原形                   | void ctc_refsource_prescaler_config(uint32_t prescaler); |
| 功能描述                   | 参考信号源的分频设置   |
| 先决条件                   | -  |
| 被调用函数                  | -  |
| 输入参数{in}               |  |
| prescaler              | 分频系数   |
| CTC_REFSOURCE_PSC_OFF  | 参考信号不分频  |
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV2 | 参考信号2分频  |



|                          |           |
|--------------------------|-----------|
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV4   | 参考信号4分频   |
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV8   | 参考信号8分频   |
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV16  | 参考信号16分频  |
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV32  | 参考信号32分频  |
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV64  | 参考信号64分频  |
| CTC_REFSOURCE_PSC_DIV128 | 参考信号128分频 |
| 输出参数{out}                |           |
| -                        | -         |
| 返回值                      |           |
| -                        | -         |

例如：

```
/* configure reference signal source prescaler */
```

```
ctc_refsource_prescaler_config(CTC_REFSOURCE_PSC_DIV2);
```

### 函数 ctc\_clock\_limit\_value\_config

函数ctc\_clock\_limit\_value\_config描述见下表：

表 3-123. 函数 ctc\_clock\_limit\_value\_config

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | ctc_clock_limit_value_config                            |
| 函数原形        | void ctc_clock_limit_value_config(uint8_t limit_value); |
| 功能描述        | CTC时钟校准时基限值设置   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| limit_value | 0x00 - 0xFF   |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如：

```
/* configure clock trim base limit value */
```

```
ctc_clock_limit_value_config (0x1F);
```

## 函数 ctc\_counter\_reload\_value\_config

函数ctc\_counter\_reload\_value\_config描述见下表:

表 3-124. 函数 ctc\_counter\_reload\_value\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | ctc_counter_reload_value_config                              |
| 函数原形         | void ctc_counter_reload_value_config(uint16_t reload_value); |
| 功能描述         | CTC计数器重载值设置  |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| reload_value | 0x0000 - 0xFFFF  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* configure CTC counter reload value */
```

```
ctc_counter_reload_value_config (0x00FF);
```

## 函数 ctc\_counter\_capture\_value\_read

函数ctc\_counter\_capture\_value\_read描述见下表:

表 3-125. 函数 ctc\_counter\_capture\_value\_read

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | ctc_counter_capture_value_read                 |
| 函数原形      | uint16_t ctc_counter_capture_value_read(void); |
| 功能描述      | 读取计数器捕获值                                       |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| uint16_t  | 读取计数器捕获值(0x0000 - 0xFFFF)                      |

例如:

```
/* read CTC counter capture value */
```

```
uint16_t ctc_value = 0;
```

```
ctc_value = ctc_counter_capture_value_read ();
```

## 函数 ctc\_counter\_direction\_read

函数ctc\_counter\_direction\_read描述见下表：

表 3-126. 函数 ctc\_counter\_direction\_read

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | ctc_counter_direction_read                   |
| 函数原形       | FlagStatus ctc_counter_direction_read(void); |
| 功能描述       | 读取CTC校准时钟计数方向                                |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| -          | -  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| FlagStatus | SET(向下计数) / RESET(向上计数)                      |

例如：

```
/* read ctc counter direction */

FlagStatus ctc_direction = SET;

ctc_direction = ctc_counter_direction_read ();
```

## 函数 ctc\_counter\_reload\_value\_read

函数ctc\_counter\_reload\_value\_read描述见下表：

表 3-127. 函数 ctc\_counter\_reload\_value\_read

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | ctc_counter_reload_value_read                 |
| 函数原形      | uint16_t ctc_counter_reload_value_read(void); |
| 功能描述      | 读取CTC计数器重载值                                   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| uint16_t  | 读取计数器重载值的16位数据 (0x0000 - 0xFFFF)              |

例如：

```
/* read CTC counter reload value */

uint16_t ctc_reload_value = 0;

ctc_reload_value = ctc_counter_reload_value_read ();
```

**函数 ctc\_irc48m\_trim\_value\_read**

函数ctc\_irc48m\_trim\_value\_read描述见下表：

**表 3-128. 函数 ctc\_irc48m\_trim\_value\_read**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | ctc_irc48m_trim_value_read                |
| 函数原形      | uint8_t ctc_irc48m_trim_value_read(void); |
| 功能描述      | 读IRC48M校准值                                |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| uint8_t   | 6位IRC48M校准值 (0-63)                        |

例如：

```
/* read the IRC48M trim value */

uint8_t ctc_trim_value = 0;

ctc_trim_value = ctc_irc48m_trim_value_read ();
```

**函数 ctc\_interrupt\_enable**

函数ctc\_interrupt\_enable描述见下表：

**表 3-129. 函数 ctc\_interrupt\_enable**

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | ctc_interrupt_enable                           |
| 函数原形           | void ctc_interrupt_enable(uint32_t interrupt); |
| 功能描述           | 使能外设CTC中断                                      |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| interrupt      | CTC中断  |
| CTC_INT_CKOK   | 时钟校准完成中断                                       |
| CTC_INT_CKWARN | 时钟校准警告中断                                       |
| CTC_INT_ERR    | 错误中断   |
| CTC_INT_EREFS  | 期望参考信号中断                                       |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| -              | -  |

例如：

```
/* enable CTC clock trim OK interrupt */

ctc_interrupt_enable (CTC_INT_CKOK);
```

### 函数 ctc\_interrupt\_disable

函数ctc\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-130. 函数 ctc\_interrupt\_disable

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | ctc_interrupt_disable                           |
| 函数原形           | void ctc_interrupt_disable(uint32_t interrupt); |
| 功能描述           | 禁能外设CTC中断                                       |
| 先决条件           | -   |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| interrupt      | CTC中断   |
| CTC_INT_CKOK   | 时钟校准完成中断  |
| CTC_INT_CKWARN | 时钟校准警告中断  |
| CTC_INT_ERR    | 错误中断  |
| CTC_INT_EREFS  | 期望参考信号中断  |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| -              | -   |

例如：

```
/* disable CTC clock trim OK interrupt */

ctc_interrupt_disable (CTC_INT_CKOK);
```

### 函数 ctc\_interrupt\_flag\_get

函数ctc\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-131. 函数 ctc\_interrupt\_flag\_get

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | ctc_interrupt_flag_get                                 |
| 函数原形           | FlagStatus ctc_interrupt_flag_get(uint32_t interrupt); |
| 功能描述           | 获取CTC中断标志位   |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| interrupt      | CTC中断标志  |
| CTC_INT_FLAG_C | 时钟校准完成中断标志位  |

|                                  |             |
|----------------------------------|-------------|
| <i>KOK</i>                       |             |
| <i>CTC_INT_FLAG_C<br/>KWARN</i>  | 时钟校准警告中断标志位 |
| <i>CTC_INT_FLAG_E<br/>RR</i>     | 错误中断标志位     |
| <i>CTC_INT_FLAG_E<br/>REF</i>    | 期望参考信号中断标志位 |
| <i>CTC_INT_FLAG_C<br/>KERR</i>   | 时钟校准错误位     |
| <i>CTC_INT_FLAG_R<br/>EFMISS</i> | 参考同步脉冲信号丢失  |
| <i>CTC_INT_FLAG_T<br/>RIMERR</i> | 校准值错误位      |
| 输出参数{out}                        |             |
| -                                | -           |
| 返回值                              |             |
| <b>FlagStatus</b>                | SET或RESET   |

例如：

```
/* get CTC interrupt flag status */
```

```
FlagStatus state = ctc_interrupt_flag_get (CTC_INT_FLAG_CKOK);
```

### 函数 **ctc\_interrupt\_flag\_clear**

函数ctc\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

**表 3-132. 函数 ctc\_interrupt\_flag\_clear**

|                                 |  |
|---------------------------------|--|
| 函数名称                            | ctc_interrupt_flag_clear                           |
| 函数原形                            | void ctc_interrupt_flag_clear(uint32_t interrupt); |
| 功能描述                            | 清除CTC中断标志位   |
| 先决条件                            | -  |
| 被调用函数                           | -  |
| 输入参数{in}                        |  |
| <b>interrupt</b>                | CTC中断标志  |
| <i>CTC_INT_FLAG_C<br/>KOK</i>   | 时钟校准完成中断标志位  |
| <i>CTC_INT_FLAG_C<br/>KWARN</i> | 时钟校准警告中断标志位  |
| <i>CTC_INT_FLAG_E<br/>RR</i>    | 错误中断标志位  |
| <i>CTC_INT_FLAG_E<br/>REF</i>   | 期望参考信号中断标志位  |
| <i>CTC_INT_FLAG_C</i>           | 时钟校准错误位  |

|  |            |
|--|------------|
| <i>KERR</i>                            |            |
| <i>CTC_INT_FLAG_R</i><br><i>EFMISS</i> | 参考同步脉冲信号丢失 |
| <i>CTC_INT_FLAG_T</i><br><i>RIMERR</i> | 校准值错误位     |
| 输出参数{out}                              |            |
| -                                      | -          |
| 返回值                                    |            |
| -                                      | -          |

例如：

```
/*clear CTC interrupt flag status */
```

```
ctc_interrupt_flag_clear (CTC_INT_FLAG_CKOK);
```

### 函数 ctc\_flag\_get

函数ctc\_flag\_get描述见下表：

表 3-133. 函数 ctc\_flag\_get

|                                     |  |
|-------------------------------------|--|
| 函数名称                                | ctc_flag_get                             |
| 函数原形                                | FlagStatus ctc_flag_get (uint32_t flag); |
| 功能描述                                | 获取CTC状态标志位                               |
| 先决条件                                | -  |
| 被调用函数                               | -  |
| 输入参数{in}                            |  |
| flag                                | CTC状态标志                                  |
| <i>CTC_FLAG_CKOK</i>                | 时钟校准完成标志位                                |
| <i>CTC_FLAG_CKWA</i><br><i>RN</i>   | 时钟校准警告中断标志位                              |
| <i>CTC_FLAG_ERR</i>                 | 错误中断标志位                                  |
| <i>CTC_FLAG_EREf</i>                | 期望参考信号中断标志位                              |
| <i>CTC_FLAG_CKERR</i><br><i>R</i>   | 时钟校准错误位                                  |
| <i>CTC_FLAG_REFMISS</i>             | 参考同步脉冲信号丢失                               |
| <i>CTC_FLAG_TRIMER</i><br><i>RR</i> | 校准值错误位                                   |
| 输出参数{out}                           |  |
| -                                   | -  |
| 返回值                                 |  |
| FlagStatus                          | SET或RESET                                |

例如：

```
/* get CTC flag status */
```

```
FlagStatus state = ctc_flag_get (CTC_FLAG_CKOK);
```

### 函数 `ctc_flag_clear`

函数 `ctc_flag_clear` 描述见下表：

表 3-134. 函数 `ctc_flag_clear`

|                               |   |
|-------------------------------|---|
| 函数名称                          | <code>ctc_flag_clear</code>                       |
| 函数原形                          | <code>void ctc_flag_clear (uint32_t flag);</code> |
| 功能描述                          | 清除CTC状态标志位  |
| 先决条件                          | -   |
| 被调用函数                         | -   |
| 输入参数{in}                      |   |
| <b>flag</b>                   | CTC状态标志   |
| <code>CTC_FLAG_CKOK</code>    | 时钟校准完成标志位   |
| <code>CTC_FLAG_CKWARN</code>  | 时钟校准警告中断标志位                                       |
| <code>CTC_FLAG_ERR</code>     | 错误中断标志位   |
| <code>CTC_FLAG_EREFS</code>   | 期望参考信号中断标志位                                       |
| <code>CTC_FLAG_CKERR</code>   | 时钟校准错误位   |
| <code>CTC_FLAG_REFMISS</code> | 参考同步脉冲信号丢失  |
| <code>CTC_FLAG_TRIMERR</code> | 校准值错误位  |
| 输出参数{out}                     |   |
| -                             | -   |
| 返回值                           |   |
| -                             | -   |

例如：

```
/* clear CTC flag status */
```

```
ctc_flag_clear (CTC_FLAG_CKOK);
```

## 3.7. DAC

数字/模拟转换器可以将12位的数字数据转换为外部引脚上的电压输出，章节[3.7.1](#)描述了DAC的寄存器列表，章节[3.7.2](#)对DAC库函数进行说明。



### 3.7.1. 外设寄存器说明

DAC寄存器列表如下表所示：

**表 3-135. DAC 寄存器**

| 寄存器名称          | 寄存器描述                   |
|----------------|-------------------------|
| DAC_CTL0       | DACx控制寄存器               |
| DAC_SWT        | DACx软件触发寄存器             |
| DAC_OUT0_R12DH | DACx_OUT0 12位右对齐数据保持寄存器 |
| DAC_OUT0_L12DH | DACx_OUT0 12位左对齐数据保持寄存器 |
| DAC_OUT0_R8DH  | DACx_OUT0 8位右对齐数据保持寄存器  |
| DAC_OUT1_R12DH | DACx_OUT1 12位右对齐数据保持寄存器 |
| DAC_OUT1_L12DH | DACx_OUT1 12位左对齐数据保持寄存器 |
| DAC_OUT1_R8DH  | DACx_OUT1 8位右对齐数据保持寄存器  |
| DACC_R12DH     | DACx并发模式12位右对齐数据保持寄存器   |
| DACC_L12DH     | DACx并发模式12位左对齐数据保持寄存器   |
| DACC_R8DH      | DACx并发模式8位右对齐数据保持寄存器    |
| DAC_OUT0_DO    | DACx_OUT0数据输出寄存器        |
| DAC_OUT1_DO    | DACx_OUT1数据输出寄存器        |

### 3.7.2. 外设库函数说明

DAC库函数列表如下表所示：

**表 3-136. DAC 库函数**

| 库函数名称                       | 库函数描述        |
|-----------------------------|--------------|
| dac_deinit                  | DAC外设复位      |
| dac_enable                  | DAC使能        |
| dac_disable                 | DAC禁能        |
| dac_dma_enable              | DAC的DMA功能使能  |
| dac_dma_disable             | DAC的DMA功能禁能  |
| dac_output_buffer_enable    | DAC输出缓冲区使能   |
| dac_output_buffer_disable   | DAC输出缓冲区禁能   |
| dac_output_value_get        | DAC输出数据获取    |
| dac_data_set                | DAC输出数据设置    |
| dac_trigger_enable          | DAC触发使能      |
| dac_trigger_disable         | DAC触发禁能      |
| dac_trigger_source_config   | DAC触发源配置     |
| dac_software_trigger_enable | DAC软件触发使能    |
| dac_wave_mode_config        | DAC噪声波模式配置   |
| dac_lfsr_noise_config       | DAC LFSR模式配置 |
| dac_triangle_noise_config   | DAC三角波模式配置   |
| dac_concurrent_enable       | 并发DAC模式使能    |

| 库函数名称   | 库函数描述          |
|---|----------------|
| <code>dac_concurrent_disable</code>                 | 并发DAC模式禁能      |
| <code>dac_concurrent_software_trigger_enable</code> | 并发DAC模式软件触发使能  |
| <code>dac_concurrent_output_buffer_enable</code>    | 并发DAC模式输出缓冲区使能 |
| <code>dac_concurrent_output_buffer_disable</code>   | 并发DAC模式输出缓冲区禁能 |
| <code>dac_concurrent_data_set</code>                | 并发DAC模式输出数据设置  |

## 函数 `dac_deinit`

函数`dac_deinit`描述见下表：

表 3-137. 函数 `dac_deinit`

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | <code>dac_deinit</code>  |
| 函数原型                    | <code>void dac_deinit(uint32_t dac_periph);</code>                           |
| 功能描述                    | DAC外设复位  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | <code>rcu_periph_reset_enable</code> / <code>rcu_periph_reset_disable</code> |
| 输入参数{in}                |  |
| <code>dac_periph</code> | DAC外设  |
| <code>DACx</code>       | DAC外设选择（ <code>x = 0</code> ）  |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如：

```
/* deinitialize DAC0 */
```

```
dac_deinit(DAC0);
```

## 函数 `dac_enable`

函数`dac_enable`描述见下表：

表 3-138. 函数 `dac_enable`

|                         |   |
|-------------------------|---|
| 函数名称                    | <code>dac_enable</code>   |
| 函数原型                    | <code>void dac_enable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out);</code> |
| 功能描述                    | DAC使能   |
| 先决条件                    | -   |
| 被调用函数                   | -   |
| 输入参数{in}                |   |
| <code>dac_periph</code> | DAC外设   |
| <code>DACx</code>       | DAC外设选择（ <code>x = 0</code> ）                                       |
| 输入参数{in}                |   |
| <code>dac_out</code>    | DAC输出   |

|           |                     |
|-----------|---------------------|
| DAC_OUTx  | DAC输出通道选择 (x = 0,1) |
| 输出参数{out} |                     |
| -         | -                   |
| 返回值       |                     |
| -         | -                   |

例如:

```
/* enable DAC0_OUT0 */
dac_enable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 dac\_disable

函数dac\_disable描述见下表:

表 3-139. 函数 dac\_disable

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | dac_disable   |
| 函数原型       | void dac_disable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述       | DAC禁能   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_periph | DAC外设   |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_out    | DAC输出   |
| DAC_OUTx   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)                                     |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如:

```
/* disable DAC0_OUT0 */
dac_disable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 dac\_dma\_enable

函数dac\_dma\_enable描述见下表:

表 3-140. 函数 dac\_dma\_enable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | dac_dma_enable   |
| 函数原型 | void dac_dma_enable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述 | DAC的DMA功能使能  |
| 先决条件 | -  |

|                   |                     |
|-------------------|---------------------|
| 被调用函数             | -                   |
| 输入参数{in}          |                     |
| <b>dac_periph</b> | DAC外设               |
| <i>DACx</i>       | DAC外设选择 (x = 0)     |
| 输入参数{in}          |                     |
| <b>dac_out</b>    | DAC输出               |
| <i>DAC_OUTx</i>   | DAC输出通道选择 (x = 0,1) |
| 输出参数{out}         |                     |
| -                 | -                   |
| 返回值               |                     |
| -                 | -                   |

例如:

```
/* enable DAC0_OUT0 DMA function */
```

```
dac_dma_enable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 **dac\_dma\_disable**

函数dac\_dma\_disable描述见下表:

**表 3-141. 函数 **dac\_dma\_disable****

|                   |   |
|-------------------|---|
| 函数名称              | dac_dma_disable   |
| 函数原型              | void dac_dma_disable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述              | DAC的DMA功能禁能   |
| 先决条件              | -   |
| 被调用函数             | -   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>dac_periph</b> | DAC外设   |
| <i>DACx</i>       | DAC外设选择 (x = 0)   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>dac_out</b>    | DAC输出   |
| <i>DAC_OUTx</i>   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)   |
| 输出参数{out}         |   |
| -                 | -   |
| 返回值               |   |
| -                 | -   |

例如:

```
/* disable DAC0_OUT0 DMA function */
```

```
dac_dma_disable(DAC0, DAC_OUT0);
```

## 函数 dac\_output\_buffer\_enable

函数dac\_output\_buffer\_enable描述见下表：

表 3-142. 函数 dac\_output\_buffer\_enable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | dac_output_buffer_enable   |
| 函数原型       | void dac_output_buffer_enable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述       | DAC输出缓冲区使能   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| dac_periph | DAC外设  |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)  |
| 输入参数{in}   |  |
| dac_out    | DAC输出  |
| DAC_OUTx   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* enable DAC0_OUT0 output buffer */
dac_output_buffer_enable(DAC0, DAC_OUT0);
```

## 函数 dac\_output\_buffer\_disable

函数dac\_output\_buffer\_disable描述见下表：

表 3-143. 函数 dac\_output\_buffer\_disable

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | dac_output_buffer_disable   |
| 函数原型       | void dac_output_buffer_disable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述       | DAC输出缓冲区禁能  |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_periph | DAC外设   |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_out    | DAC输出   |
| DAC_OUTx   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如:

```
/* disable DAC0_OUT0 output buffer */
dac_output_buffer_disable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 **dac\_output\_value\_get**

函数dac\_output\_value\_get描述见下表:

表 3-144. 函数 **dac\_output\_value\_get**

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | dac_output_value_get   |
| 函数原型       | uint16_t dac_output_value_get(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述       | DAC输出数据获取  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| dac_periph | DAC外设  |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)  |
| 输入参数{in}   |  |
| dac_out    | DAC输出  |
| DAC_OUTx   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| uint16_t   | 外设DACx数据保持寄存器值 (0~4095)  |

例如:

```
/* get the DAC0_OUT0 last data output value */
uint16_t data=0;
data = dac_output_value_get(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 **dac\_data\_set**

函数dac\_data\_set描述见下表:

表 3-145. 函数 **dac\_data\_set**

|       |   |
|-------|---|
| 函数名称  | dac_data_set  |
| 函数原型  | void dac_data_set(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out, uint32_t dac_align, uint16_t data); |
| 功能描述  | DAC输出数据设置   |
| 先决条件  | -   |
| 被调用函数 | -   |

| 输入参数{in}               |                        |
|------------------------|------------------------|
| <b>dac_periph</b>      | DAC外设                  |
| <i>DACx</i>            | DAC外设选择 (x = 0)        |
| 输入参数{in}               |                        |
| <b>dac_out</b>         | DAC输出                  |
| <i>DAC_OUTx</i>        | DAC输出通道选择 (x = 0,1)    |
| 输入参数{in}               |                        |
| <b>dac_align</b>       | DAC对齐模式                |
| <i>DAC_ALIGN_12B_R</i> | 12位数据右对齐               |
| <i>DAC_ALIGN_12B_L</i> | 12位数据左对齐               |
| <i>DAC_ALIGN_8B_R</i>  | 8位数据右对齐                |
| 输入参数{in}               |                        |
| <b>data</b>            | 写入DAC_OUTx的数据 (0~4095) |
| 输出参数{out}              |                        |
| -                      | -                      |
| 返回值                    |                        |
| -                      | -                      |

例如:

```
/* set DAC0_OUT0 data holding register value */
```

```
dac_data_set(DAC0, DAC_OUT0, DAC_ALIGN_8B_R, 0xFF);
```

### 函数 dac\_trigger\_enable

函数dac\_trigger\_enable描述见下表:

表 3-146. 函数 dac\_trigger\_enable

| 函数名称              | dac_trigger_enable   |
|-------------------|--|
| 函数原型              | void dac_trigger_enable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述              | DAC触发使能  |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>dac_periph</b> | DAC外设  |
| <i>DACx</i>       | DAC外设选择 (x = 0)  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>dac_out</b>    | DAC输出  |
| <i>DAC_OUTx</i>   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)  |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如:

```
/* enable DAC0_OUT0 trigger */
dac_trigger_enable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 **dac\_trigger\_disable**

函数dac\_trigger\_disable描述见下表:

**表 3-147. 函数 dac\_trigger\_disable**

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | dac_trigger_disable   |
| 函数原型       | void dac_trigger_disable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| 功能描述       | DAC触发禁能   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_periph | DAC外设   |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_out    | DAC输出   |
| DAC_OUTx   | DAC输出通道选择 (x = 0,1)   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如:

```
/* disable DAC0_OUT0 trigger */
dac_trigger_disable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 **dac\_trigger\_source\_config**

函数dac\_trigger\_source\_config描述见下表:

**表 3-148. 函数 dac\_trigger\_source\_config**

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | dac_trigger_source_config   |
| 函数原型       | void dac_trigger_source_config(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out, uint32_t triggersource); |
| 功能描述       | DAC触发源配置  |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_periph | DAC外设   |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)   |



| 输入参数{in}                               |                     |
|--|---------------------|
| <b>dac_out</b>                         | DAC输出               |
| <i>DAC_OUTx</i>                        | DAC输出通道选择 (x = 0,1) |
| 输入参数{in}                               |                     |
| <b>triggersource</b>                   | DAC触发源              |
| <i>DAC_TRIGGER_T5</i><br><i>_TRGO</i>  | TIMER5 TRGO         |
| <i>DAC_TRIGGER_T2</i><br><i>_TRGO</i>  | TIMER2 TRGO         |
| <i>DAC_TRIGGER_T6</i><br><i>_TRGO</i>  | TIMER6 TRGO         |
| <i>DAC_TRIGGER_T4</i><br><i>_TRGO</i>  | TIMER4 TRGO         |
| <i>DAC_TRIGGER_T1</i><br><i>_TRGO</i>  | TIMER1 TRGO         |
| <i>DAC_TRIGGER_T3</i><br><i>_TRGO</i>  | TIMER3 TRGO         |
| <i>DAC_TRIGGER_EXTI</i><br><i>_TL9</i> | EXTI线9中断            |
| <i>DAC_TRIGGER_SOFTWARE</i>            | 软件触发                |
| 输出参数{out}                              |                     |
| -                                      | -                   |
| 返回值                                    |                     |
| -                                      | -                   |

例如:

```
/* configure DAC0_OUT0 trigger source */
```

```
dac_trigger_source_config(DAC0, DAC_OUT0, DAC_TRIGGER_T1_TRGO);
```

### 函数 **dac\_software\_trigger\_enable**

函数dac\_software\_trigger\_enable描述见下表:

**表 3-149. 函数 **dac\_software\_trigger\_enable****

| <b>函数名称</b>       | dac_software_trigger_enable   |
|-------------------|---|
| <b>函数原型</b>       | void dac_software_trigger_enable(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out); |
| <b>功能描述</b>       | DAC软件触发使能   |
| <b>先决条件</b>       | -   |
| <b>被调用函数</b>      | -   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>dac_periph</b> | DAC外设   |
| <i>DACx</i>       | DAC外设选择 (x = 0)   |

| 输入参数{in}        |                     |
|-----------------|---------------------|
| <b>dac_out</b>  | DAC输出               |
| <i>DAC_OUTx</i> | DAC输出通道选择 (x = 0,1) |
| 输出参数{out}       |                     |
| -               | -                   |
| 返回值             |                     |
| -               | -                   |

例如:

```
/* enable DAC0_OUT0 software trigger */
dac_software_trigger_enable(DAC0, DAC_OUT0);
```

### 函数 **dac\_wave\_mode\_config**

函数dac\_wave\_mode\_config描述见下表:

表 3-150. 函数 **dac\_wave\_mode\_config**

| 函数名称                          | dac_wave_mode_config   |
|-------------------------------|--|
| 函数原型                          | void dac_wave_mode_config(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out, uint32_t wave_mode); |
| 功能描述                          | DAC噪声波模式配置   |
| 先决条件                          | -  |
| 被调用函数                         | -  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>dac_periph</b>             | DAC外设  |
| <i>DACx</i>                   | DAC外设选择 (x = 0)  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>dac_out</b>                | DAC输出  |
| <i>DAC_OUTx</i>               | DAC输出通道选择 (x = 0,1)  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>wave_mode</b>              | 噪声波模式选择  |
| <i>DAC_WAVE_DISABLE</i>       | 噪声波模式禁能  |
| <i>DAC_WAVE_MODE_LFSR</i>     | LFSR噪声波模式  |
| <i>DAC_WAVE_MODE_TRIANGLE</i> | 三角波噪声波模式   |
| 输出参数{out}                     |  |
| -                             | -  |
| 返回值                           |  |
| -                             | -  |

例如:

```
/* configure DAC0_OUT0 wave mode */
```

```
dac_wave_mode_config(DAC0, DAC_OUT0, DAC_WAVE_DISABLE);
```

### 函数 **dac\_lfsr\_noise\_config**

函数dac\_lfsr\_noise\_config描述见下表:

**表 3-151. 函数 dac\_lfsr\_noise\_config**

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | dac_lfsr_noise_config   |
| 函数原型             | void dac_lfsr_noise_config(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out, uint32_t unmask_bits); |
| 功能描述             | DAC LFSR模式配置  |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| dac_periph       | DAC外设   |
| DACx             | DAC外设选择 (x = 0)   |
| 输入参数{in}         |   |
| dac_out          | DAC输出   |
| DAC_OUTx         | DAC输出通道选择 (x = 0,1)   |
| 输入参数{in}         |   |
| unmask_bits      | 噪声波的非屏蔽位宽   |
| DAC_LFSR_BIT0    | LFSR模式位0非屏蔽   |
| DAC_LFSR_BITSx_0 | LFSR模式位[x:0]非屏蔽 (x = 1,2,3..11)   |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| -                | -   |

例如:

```
/* configure DAC0_OUT0 LFSR noise mode */
```

```
dac_lfsr_noise_config(DAC0, DAC_OUT0, DAC_LFSR_BIT0);
```

### 函数 **dac\_triangle\_noise\_config**

函数dac\_triangle\_noise\_config描述见下表:

**表 3-152. 函数 dac\_triangle\_noise\_config**

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | dac_triangle_noise_config   |
| 函数原型 | void dac_triangle_noise_config(uint32_t dac_periph, uint8_t dac_out, uint32_t amplitude); |
| 功能描述 | DAC三角波模式配置  |
| 先决条件 | -   |

|                                 |                               |
|---------------------------------|-------------------------------|
| 被调用函数                           | -                             |
| 输入参数{in}                        |                               |
| <b>dac_periph</b>               | DAC外设                         |
| <i>DACx</i>                     | DAC外设选择 ( $x = 0$ )           |
| 输入参数{in}                        |                               |
| <b>dac_out</b>                  | DAC输出                         |
| <i>DAC_OUTx</i>                 | DAC输出通道选择 ( $x = 0, 1$ )      |
| 输入参数{in}                        |                               |
| <b>amplitude</b>                | 三角波幅值                         |
| <i>DAC_TRIANGLE_AMPLITUDE_x</i> | $x = 2^n - 1$ ( $n = 1..12$ ) |
| 输出参数{out}                       |                               |
| -                               | -                             |
| 返回值                             |                               |
| -                               | -                             |

例如:

```
/* configure DAC0_OUT0 triangle noise mode */
```

```
dac_triangle_noise_config(DAC0, DAC_OUT0, DAC_TRIANGLE_AMPLITUDE_1);
```

### 函数 **dac\_concurrent\_enable**

函数dac\_concurrent\_enable描述见下表:

**表 3-153. 函数 **dac\_concurrent\_enable****

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | dac_concurrent_enable                            |
| 函数原型              | void dac_concurrent_enable(uint32_t dac_periph); |
| 功能描述              | 并发DAC模式使能  |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>dac_periph</b> | DAC外设  |
| <i>DACx</i>       | DAC外设选择 ( $x = 0$ )                              |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如:

```
/* enable DAC0 concurrent mode */
```

```
dac_concurrent_enable(DAC0);
```

**函数 dac\_concurrent\_disable**

函数dac\_concurrent\_disable描述见下表：

**表 3-154. 函数 dac\_concurrent\_disable**

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | dac_concurrent_disable                            |
| 函数原型       | void dac_concurrent_disable(uint32_t dac_periph); |
| 功能描述       | 并发DAC模式禁能   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_periph | DAC外设   |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)                                   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如：

```
/* disable DAC0 concurrent mode */
```

```
dac_concurrent_disable(DAC0);
```

**函数 dac\_concurrent\_software\_trigger\_enable**

函数dac\_concurrent\_software\_trigger\_enable描述见下表：

**表 3-155. 函数 dac\_concurrent\_software\_trigger\_enable**

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | dac_concurrent_software_trigger_enable                            |
| 函数原型       | void dac_concurrent_software_trigger_enable(uint32_t dac_periph); |
| 功能描述       | 并发DAC模式软件触发使能   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| dac_periph | DAC外设   |
| DACx       | DAC外设选择 (x = 0)   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如：

```
/* enable DAC0 concurrent software trigger */
```

```
dac_concurrent_software_trigger_enable(DAC0);
```

## 函数 `dac_concurrent_output_buffer_enable`

函数 `dac_concurrent_output_buffer_enable` 描述见下表：

**表 3-156. 函数 `dac_concurrent_output_buffer_enable`**

|                         |   |
|-------------------------|---|
| 函数名称                    | <code>dac_concurrent_output_buffer_enable</code>                            |
| 函数原型                    | <code>void dac_concurrent_output_buffer_enable(uint32_t dac_periph);</code> |
| 功能描述                    | 并发DAC模式输出缓冲区使能  |
| 先决条件                    | -   |
| 被调用函数                   | -   |
| 输入参数{in}                |   |
| <code>dac_periph</code> | DAC外设   |
| <code>DACx</code>       | DAC外设选择 ( $x = 0$ )   |
| 输出参数{out}               |   |
| -                       | -   |
| 返回值                     |   |
| -                       | -   |

例如：

```
/* enable DAC0 concurrent buffer function */
dac_concurrent_output_buffer_enable(DAC0);
```

## 函数 `dac_concurrent_output_buffer_disable`

函数 `dac_concurrent_output_buffer_disable` 描述见下表：

**表 3-157. 函数 `dac_concurrent_output_buffer_disable`**

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | <code>dac_concurrent_output_buffer_disable</code>                            |
| 函数原型                    | <code>void dac_concurrent_output_buffer_disable(uint32_t dac_periph);</code> |
| 功能描述                    | 并发DAC模式输出缓冲区禁能   |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| <code>dac_periph</code> | DAC外设  |
| <code>DACx</code>       | DAC外设选择 ( $x = 0$ )  |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如：

```
/* disable DAC0 concurrent buffer function */
dac_concurrent_output_buffer_disable(DAC0);
```

函数 `dac_concurrent_data_set`

函数 `dac_concurrent_data_set` 描述见下表：

表 3-158. 函数 `dac_concurrent_data_set`

|                              |   |
|------------------------------|---|
| 函数名称                         | <code>dac_concurrent_data_set</code>  |
| 函数原型                         | <code>void dac_concurrent_data_set(uint32_t dac_periph, uint32_t dac_align, uint16_t data0, uint16_t data1);</code> |
| 功能描述                         | 并发DAC模式输出数据设置   |
| 先决条件                         | -   |
| 被调用函数                        | -   |
| 输入参数{in}                     |   |
| <code>dac_periph</code>      | DAC外设   |
| <code>DACx</code>            | DAC外设选择（ <code>x = 0</code> ）   |
| 输入参数{in}                     |   |
| <code>dac_align</code>       | DAC对齐模式   |
| <code>DAC_ALIGN_8B_R</code>  | 8位数据右对齐   |
| <code>DAC_ALIGN_12B_R</code> | 12位数据右对齐  |
| <code>DAC_ALIGN_12B_L</code> | 12位数据左对齐  |
| 输入参数{in}                     |   |
| <code>data0</code>           | 写入DACx_OUT0的数据（0~4095）  |
| 输入参数{in}                     |   |
| <code>data1</code>           | 写入DACx_OUT1的数据（0~4095）  |
| 输出参数{out}                    |   |
| -                            | -   |
| 返回值                          |   |
| -                            | -   |

例如：

```
/* set DAC0 concurrent mode data holding register value */
```

```
dac_concurrent_data_set(DAC0, DAC_ALIGN_8B_R, 0xFF, 0xFF);
```

## 3.8. DBG

调试系统帮助调试者在低功耗模式下调试或者进行一些外设调试。章节[3.8.1](#)描述了DBG的寄存器列表，章节[3.8.2](#)对DBG库函数进行说明。

### 3.8.1. 外设寄存器说明

DBG寄存器列表如下表所示：

表 3-159. DBG 寄存器

| 寄存器名称   | 寄存器描述     |
|---------|-----------|
| DBG_ID  | DBG ID寄存器 |
| DBG_CTL | DBG控制寄存器  |

### 3.8.2. 外设库函数说明

DBG库函数列表如下表所示：

表 3-160. DBG 库函数

| 库函数名称                 | 库函数描述             |
|-----------------------|-------------------|
| dbg_id_get            | 读DBG_ID寄存器        |
| dbg_low_power_enable  | 使能低功耗模式的MCU调试保持功能 |
| dbg_low_power_disable | 禁能低功耗模式的MCU调试保持功能 |
| dbg_periph_enable     | 使能外设的MCU调试保持功能    |
| dbg_periph_disable    | 禁能外设的MCU调试保持功能    |
| dbg_trace_pin_enable  | 使能跟踪引脚分配          |
| dbg_trace_pin_disable | 禁能跟踪引脚分配          |

### 枚举类型 dbg\_periph\_enum

表 3-161. 枚举类型 dbg\_periph\_enum

| 成员名称             | 功能描述                         |
|------------------|------------------------------|
| DBG_FWDGT_HOLD   | 当内核停止时，保持FWDGT计数器时钟          |
| DBG_WWDGT_HOLD   | 当内核停止时，保持WWDGT计数器时钟          |
| DBG_TIMER0_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER0计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER1_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER1计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER2_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER2计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER3_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER3计数器计数值不变      |
| DBG_CAN0_HOLD    | 当内核停止时，CAN0接收寄存器停止接收数据       |
| DBG_I2C0_HOLD    | 当内核停止时，保持I2C0的SMBUS状态不变，用于调试 |
| DBG_I2C1_HOLD    | 当内核停止时，保持I2C1的SMBUS状态不变，用于调试 |
| DBG_TIMER4_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER4计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER5_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER5计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER6_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER6计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER7_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER7计数器计数值不变      |
| DBG_CAN1_HOLD    | 当内核停止时，CAN1接收寄存器停止接收数据       |
| DBG_TIMER11_HOLD | 当内核停止时，保持TIMER11计数器计数值不变     |
| DBG_TIMER12_HOLD | 当内核停止时，保持TIMER12计数器计数值不变     |
| DBG_TIMER13_HOLD | 当内核停止时，保持TIMER13计数器计数值不变     |
| DBG_TIMER8_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER8计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER9_HOLD  | 当内核停止时，保持TIMER9计数器计数值不变      |
| DBG_TIMER10_HOLD | 当内核停止时，保持TIMER10计数器计数值不变     |



**函数 dbg\_id\_get**

函数dbg\_id\_get描述见下表：

**表 3-162. 函数 dbg\_id\_get**

|           |                            |
|-----------|----------------------------|
| 函数名称      | dbg_id_get                 |
| 函数原形      | uint32_t dbg_id_get(void); |
| 功能描述      | Read DBG_ID code register  |
| 先决条件      | -                          |
| 被调用函数     | -                          |
| 输入参数{in}  |                            |
| -         | -                          |
| 输出参数{out} |                            |
| -         | -                          |
| 返回值       |                            |
| uint32_t  | DBG ID (0-0xFFFFFFFF)      |

例如：

```
/* read DBG_ID code register */
```

```
uint32_t id_value = 0;
```

```
id_value = dbg_id_get();
```

**函数 dbg\_low\_power\_enable**

函数dbg\_low\_power\_enable描述见下表：

**表 3-163. 函数 dbg\_low\_power\_enable**

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | dbg_low_power_enable                               |
| 函数原形                    | void dbg_low_power_enable(uint32_t dbg_low_power); |
| 功能描述                    | 使能低功耗模式的MCU调试保持功能                                  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| dbg_low_power           | 低功耗模式调试保持  |
| DBG_LOW_POWER_SLEEP     | 在睡眠模式下，保持调试器连接，可进行调试                               |
| DBG_LOW_POWER_DEEPSLEEP | 在深度睡眠模式下，保持调试器连接，可进行调试                             |
| DBG_LOW_POWER_STANDBY   | 在待机模式下，保持调试器连接，可进行调试                               |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* enable low power behavior when the mcu is in debug mode */
dbg_low_power_enable(DBG_LOW_POWER_SLEEP);
```

### 函数 dbg\_low\_power\_disable

函数dbg\_low\_power\_disable描述见下表：

表 3-164. 函数 dbg\_low\_power\_disable

|                         |   |
|-------------------------|---|
| 函数名称                    | dbg_low_power_disable                               |
| 函数原形                    | void dbg_low_power_disable(uint32_t dbg_low_power); |
| 功能描述                    | 禁能低功耗模式的MCU调试保持功能                                   |
| 先决条件                    | -   |
| 被调用函数                   | -   |
| 输入参数{in}                |   |
| dbg_low_power           | 低功耗模式调试保持   |
| DBG_LOW_POWER_SLEEP     | 在睡眠模式下，保持调试器连接，可进行调试                                |
| DBG_LOW_POWER_DEEPSLEEP | 在深度睡眠模式下，保持调试器连接，可进行调试                              |
| DBG_LOW_POWER_STANDBY   | 在待机模式下，保持调试器连接，可进行调试                                |
| 输出参数{out}               |   |
| -                       | -   |
| 返回值                     |   |
| -                       | -   |

例如：

```
/* disable low power behavior when the mcu is in debug mode */
dbg_low_power_disable(DBG_LOW_POWER_SLEEP);
```

### 函数 dbg\_periph\_enable

函数dbg\_periph\_enable描述见下表：

表 3-165. 函数 dbg\_periph\_enable

|          |   |
|----------|---|
| 函数名称     | dbg_periph_enable                                   |
| 函数原形     | void dbg_periph_enable(dbg_periph_enum dbg_periph); |
| 功能描述     | 使能外设的MCU调试保持功能                                      |
| 先决条件     | -   |
| 被调用函数    | -   |
| 输入参数{in} |   |

| dbg_periph           | Peripheral refer to <a href="#">表3-161. 枚举类型dbg_periph_enum</a> |
|----------------------|---|
| DBG_FWDGT_HOLD<br>D  | 当内核停止时，保持FWDGT计数器时钟   |
| DBG_WWDGT_HOLD<br>LD | 当内核停止时，保持WWDGT计数器时钟   |
| DBG_CANx_HOLD        | 当内核停止时，CANx接收寄存器停止接收数据  |
| DBG_I2Cx_HOLD        | 当内核停止时，保持I2Cx（x=0,1）的SMBUS状态不变，用于调试                             |
| DBG_TIMERx_HOLD<br>D | 当内核停止时，保持TIMERx计数器计数值不变<br>(x=0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13)  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* enable peripheral behavior when the mcu is in debug mode */
```

```
dbg_periph_enable(DBG_TIMER0_HOLD);
```

### 函数 dbg\_periph\_disable

函数dbg\_periph\_disable描述见下表：

表 3-166. 函数 dbg\_periph\_disable

| 函数名称                 | dbg_periph_disable  |
|----------------------|---|
| 函数原形                 | void dbg_periph_disable(dbg_periph_enum dbg_periph);            |
| 功能描述                 | 禁能外设的MCU调试保持功能  |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| dbg_periph           | Peripheral refer to <a href="#">表3-161. 枚举类型dbg_periph_enum</a> |
| DBG_FWDGT_HOLD<br>D  | 当内核停止时，保持FWDGT计数器时钟   |
| DBG_WWDGT_HOLD<br>LD | 当内核停止时，保持WWDGT计数器时钟   |
| DBG_CANx_HOLD        | 当内核停止时，CANx接收寄存器停止接收数据（x=0,1）                                   |
| DBG_I2Cx_HOLD        | 当内核停止时，保持I2Cx（x=0,1）的SMBUS状态不变，用于调试                             |
| DBG_TIMERx_HOLD<br>D | 当内核停止时，保持TIMERx计数器计数值不变<br>(x=0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13)  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* disable peripheral behavior when the mcu is in debug mode */
```

```
dbg_periph_disable(DBG_TIMER0_HOLD);
```

### 函数 dbg\_trace\_pin\_enable

函数dbg\_trace\_pin\_enable描述见下表:

表 3-167. 函数 dbg\_trace\_pin\_enable

|           |                                  |
|-----------|----------------------------------|
| 函数名称      | dbg_trace_pin_enable             |
| 函数原形      | void dbg_trace_pin_enable(void); |
| 功能描述      | 使能跟踪引脚分配                         |
| 先决条件      | -                                |
| 被调用函数     | -                                |
| 输入参数{in}  |                                  |
| -         | -                                |
| 输出参数{out} |                                  |
| -         | -                                |
| 返回值       |                                  |
| -         | -                                |

例如:

```
/* enable trace pin assignment */
```

```
dbg_trace_pin_enable();
```

### 函数 dbg\_trace\_pin\_disable

函数dbg\_trace\_pin\_disable描述见下表:

表 3-168. 函数 dbg\_trace\_pin\_disable

|           |                                   |
|-----------|-----------------------------------|
| 函数名称      | dbg_trace_pin_disable             |
| 函数原形      | void dbg_trace_pin_disable(void); |
| 功能描述      | 禁能跟踪引脚分配                          |
| 先决条件      | -                                 |
| 被调用函数     | -                                 |
| 输入参数{in}  |                                   |
| -         | -                                 |
| 输出参数{out} |                                   |
| -         | -                                 |
| 返回值       |                                   |
| -         | -                                 |

例如:

```
/* disable trace pin assignment */
```

```
dbg_trace_pin_disable();
```

### 3.9. DMA

DMA控制器提供了一种硬件的方式在外设和存储器之间或者存储器和存储器之间传输数据，而无需CPU的介入，从而使CPU可以专注在处理其他系统功能上。章节[3.9.1](#)描述了DMA的寄存器列表，章节[3.9.2](#)对DMA库函数进行说明。

#### 3.9.1. 外设寄存器说明

DMA寄存器列表如下表所示：

表 3-169. DMA 寄存器

| 寄存器名称                    | 寄存器描述        |
|--------------------------|--------------|
| DMA_INTF                 | 中断标志位寄存器     |
| DMA_INTC                 | 中断标志位清除器     |
| DMA_CHxCTL<br>(x=0..6)   | 通道x控制寄存器     |
| DMA_CHxCNT<br>(x=0..6)   | 通道x计数寄存器     |
| DMA_CHxPADDR<br>(x=0..6) | 通道x外设基地址寄存器  |
| DMA_CHxMADDR<br>(x=0..6) | 通道x存储器基地址寄存器 |

#### 3.9.2. 外设库函数说明

DMA库函数列表如下表所示：

表 3-170. DMA 库函数

| 库函数名称                        | 库函数描述               |
|------------------------------|---------------------|
| dma_deinit                   | 复位外设DMAx的通道y的所有寄存器  |
| dma_struct_para_init         | 将DMA结构体中所有参数初始化为默认值 |
| dma_init                     | 初始化外设DMAx的通道y       |
| dma_circulation_enable       | DMA循环模式使能           |
| dma_circulation_disable      | DMA循环模式禁能           |
| dma_memory_to_memory_enable  | 存储器到存储器DMA传输使能      |
| dma_memory_to_memory_disable | 存储器到存储器DMA传输禁能      |
| dma_channel_enable           | 外设DMAx的通道y传输使能      |
| dma_channel_disable          | 外设DMAx的通道y传输禁能      |
| dma_periph_address_config    | DMAx通道y传输的外设基地址配置   |
| dma_memory_address_config    | DMAx通道y传输的存储器基地址配置  |
| dma_transfer_number_config   | 配置DMAx通道y还有多少数据要传输  |

| 库函数名称                                      | 库函数描述                     |
|--|---------------------------|
| <code>dma_transfer_number_get</code>       | 获取DMAx通道y还有多少数据要传输        |
| <code>dma_priority_config</code>           | DMAx通道y的传输软件优先级配置         |
| <code>dma_memory_width_config</code>       | DMAx通道y传输的存储器数据宽度配置       |
| <code>dma_periph_width_config</code>       | DMAx通道y传输的外设数据宽度配置        |
| <code>dma_memory_increase_enable</code>    | DMAx通道y传输的存储器地址生成算法增量模式使能 |
| <code>dma_memory_increase_disable</code>   | DMAx通道y传输的存储器地址生成算法增量模式禁能 |
| <code>dma_periph_increase_enable</code>    | DMAx通道y传输的外设地址生成算法增量模式使能  |
| <code>dma_periph_increase_disable</code>   | DMAx通道y传输的外设地址生成算法增量模式禁能  |
| <code>dma_transfer_direction_config</code> | DMAx通道y的传输方向配置            |
| <code>dma_flag_get</code>                  | 获取DMAx通道y标志位状态            |
| <code>dma_flag_clear</code>                | 清除DMAx通道y标志位状态            |
| <code>dma_interrupt_flag_get</code>        | 获取DMAx通道y中断标志位状态          |
| <code>dma_interrupt_flag_clear</code>      | 清除DMAx通道y中断标志位状态          |
| <code>dma_interrupt_enable</code>          | DMAx通道y中断使能               |
| <code>dma_interrupt_disable</code>         | DMAx通道y中断禁能               |

## 结构体 `dma_parameter_struct`

表 3-171. 结构体 `dma_parameter_struct`

| 成员名称                      | 功能描述         |
|---------------------------|--------------|
| <code>periph_addr</code>  | 外设基地址        |
| <code>periph_width</code> | 外设数据传输宽度     |
| <code>memory_addr</code>  | 存储器基地址       |
| <code>memory_width</code> | 存储器数据传输宽度    |
| <code>number</code>       | DMA通道数据传输数量  |
| <code>priority</code>     | DMA通道传输软件优先级 |
| <code>periph_inc</code>   | 外设地址生成算法模式   |
| <code>memory_inc</code>   | 存储器地址生成算法模式  |
| <code>direction</code>    | DMA通道数据传输方向  |

## 函数 `dma_deinit`

函数`dma_deinit`描述见下表：

表 3-172. 函数 `dma_deinit`

| 函数名称                            | <code>dma_deinit</code>   |
|---------------------------------|---|
| 函数原型                            | <code>void dma_deinit(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx);</code> |
| 功能描述                            | 复位外设DMAx的通道y的所有寄存器  |
| 先决条件                            | 无   |
| 被调用函数                           | 无   |
| 输入参数{in}                        |   |
| <b><code>dma_periph</code></b>  | DMA外设   |
| <b><code>DMAx(x=0,1)</code></b> | DMA外设选择   |

| 输入参数{in}                                 |         |
|--|---------|
| <b>channelx</b>                          | DMA通道   |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择 |
| 输出参数{out}                                |         |
| -  | -       |
| 返回值                                      |         |
| -  | -       |

例如：

```
/* DMA0 channel0 initialize */
dma_deinit(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_struct\_para\_init

函数dma\_struct\_para\_init描述见下表：

表 3-173. 函数 dma\_struct\_para\_init

| <b>函数名称</b>         | dma_struct_para_init  |
|---------------------|---|
| <b>函数原型</b>         | void dma_struct_para_init(dma_parameter_struct* init_struct); |
| <b>功能描述</b>         | 将DMA结构体中所有参数初始化为默认值   |
| <b>先决条件</b>         | 无   |
| <b>被调用函数</b>        | 无   |
| 输入参数{in}            |   |
| <b>*init_struct</b> | 一个已经定义的dma_parameter_struct结构体变量地址                            |
| 输出参数{out}           |   |
| -                   | -   |
| 返回值                 |   |
| -                   | -   |

例如：

```
/* initialize the parameters of DMA */
dma_parameter_struct dma_init_struct;
dma_struct_para_init(&dma_init_struct);
```

### 函数 dma\_init

函数dma\_init描述见下表：

表 3-174. 函数 dma\_init

|             |   |
|-------------|---|
| <b>函数名称</b> | dma_init  |
| <b>函数原型</b> | void dma_init(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, dma_parameter_struct* init_struct); |
| <b>功能描述</b> | 初始化外设DMAx的通道y   |

|  |  |
|--|--|
| 先决条件                                     | 无  |
| 被调用函数                                    | 无  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设  |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道  |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>init_struct</b>                       | 初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-171. 结构体dma_parameter_struct</a> |
| 输出参数{out}                                |  |
| -  | -  |
| 返回值                                      |  |
| -  | -  |

例如：

```
/* DMA0 channel0 initialize */
dma_parameter_struct dma_init_struct;
dma_deinit(DMA0, DMA_CH0);
dma_struct_para_init(&dma_init_struct);

dma_init_struct.direction = DMA_PERIPHERAL_TO_MEMORY;
dma_init_struct.memory_addr = (uint32_t)g_destbuf;
dma_init_struct.memory_inc = DMA_MEMORY_INCREASE_ENABLE;
dma_init_struct.memory_width = DMA_MEMORY_WIDTH_8BIT;
dma_init_struct.number = TRANSFER_NUM;
dma_init_struct.periph_addr = (uint32_t)BANK0_WRITE_START_ADDR;
dma_init_struct.periph_inc = DMA_PERIPH_INCREASE_ENABLE;
dma_init_struct.periph_width = DMA_PERIPHERAL_WIDTH_8BIT;
dma_init_struct.priority = DMA_PRIORITY_ULTRA_HIGH;
dma_init(DMA0, DMA_CH0, &dma_init_struct);
```

### 函数 dma\_circulation\_enable

函数dma\_circulation\_enable描述见下表：

表 3-175. 函数 dma\_circulation\_enable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | dma_circulation_enable   |
| 函数原型 | void dma_circulation_enable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述 | DMA循环模式使能  |
| 先决条件 | 无  |



|  |         |
|--|---------|
| 被调用函数                                    | 无       |
| 输入参数{in}                                 |         |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设   |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择 |
| 输入参数{in}                                 |         |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道   |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择 |
| 输出参数{out}                                |         |
| -  | -       |
| 返回值                                      |         |
| -  | -       |

例如：

```
/* enable DMA0 channel0 circulation mode */
dma_circulation_enable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_circulation\_disable

函数dma\_circulation\_disable描述见下表：

表 3-176. 函数 dma\_circulation\_disable

|  |   |
|--|---|
| 函数名称                                     | dma_circulation_disable   |
| 函数原型                                     | void dma_circulation_disable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                                     | DMA循环模式禁能   |
| 先决条件                                     | 无   |
| 被调用函数                                    | 无   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设   |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道   |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择   |
| 输出参数{out}                                |   |
| -  | -   |
| 返回值                                      |   |
| -  | -   |

例如：

```
/* disable DMA0 channel0 circulation mode */
```

```
dma_circulation_disable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_memory\_to\_memory\_enable

函数dma\_memory\_to\_memory\_enable描述见下表：

表 3-177. 函数 dma\_memory\_to\_memory\_enable

|   |  |
|---|--|
| 函数名称                                      | dma_memory_to_memory_enable  |
| 函数原型                                      | void dma_memory_to_memory_enable(uint32_t dma_periph,<br>dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                                      | 存储器到存储器DMA传输使能   |
| 先决条件                                      | 无  |
| 被调用函数                                     | 无  |
| 输入参数{in}                                  |  |
| dma_periph                                | DMA外设  |
| DMAx(x=0,1)                               | DMA外设选择  |
| 输入参数{in}                                  |  |
| channelx                                  | DMA通道  |
| DMA_CHx(DMA0:x<br>=0..6; DMA1:<br>x=0..4) | DMA通道选择  |
| 输出参数{out}                                 |  |
| -   | -  |
| 返回值                                       |  |
| -   | -  |

例如：

```
/* enable DMA0 channel0 memory to memory mode */
dma_memory_to_memory_enable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_memory\_to\_memory\_disable

函数dma\_memory\_to\_memory\_disable描述见下表：

表 3-178. 函数 dma\_memory\_to\_memory\_disable

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | dma_memory_to_memory_disable  |
| 函数原形        | void dma_memory_to_memory_disable(uint32_t dma_periph,<br>dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述        | 存储器到存储器DMA传输禁能  |
| 先决条件        | 无   |
| 被调用函数       | 无   |
| 输入参数{in}    |   |
| dma_periph  | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1) | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}    |   |

|  |         |
|--|---------|
| <b>channelx</b>                          | DMA通道   |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择 |
| 输出参数{out}                                |         |
| -  | -       |
| 返回值                                      |         |
| -  | -       |

例如：

```
/* disable DMA0 channel0 memory to memory mode */
dma_memory_to_memory_enable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_channel\_enable

函数dma\_channel\_enable描述见下表：

表 3-179. 函数 dma\_channel\_enable

|  |  |
|--|--|
| 函数名称                                     | dma_channel_enable   |
| 函数原型                                     | void dma_channel_enable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                                     | 外设DMAx的通道y传输使能   |
| 先决条件                                     | 无  |
| 被调用函数                                    | 无  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设  |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道  |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择  |
| 输出参数{out}                                |  |
| -  | -  |
| 返回值                                      |  |
| -  | -  |

例如：

```
/* enable DMA0 channel0 */
dma_channel_enable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_channel\_disable

函数dma\_channel\_disable描述见下表：

表 3-180. 函数 dma\_channel\_disable

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| 函数名称                              | dma_channel_disable   |
| 函数原型                              | void dma_channel_disable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                              | 外设DMAx的通道y传输禁能  |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| dma_periph                        | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| channelx                          | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |
| 返回值                               |   |
| -                                 | -   |

例如：

```
/* disable DMA0 channel0 */
dma_channel_disable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_periph\_address\_config

函数dma\_periph\_address\_config描述见下表：

表 3-181. 函数 dma\_periph\_address\_config

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| 函数名称                              | dma_periph_address_config   |
| 函数原型                              | void dma_periph_address_config(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t address); |
| 功能描述                              | DMAx通道y传输的外设基地址配置   |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| dma_periph                        | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| channelx                          | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输入参数{in}                          |   |

|           |       |
|-----------|-------|
| address   | 外设基地址 |
| 输出参数{out} |       |
| -         | -     |
| 返回值       |       |
| -         | -     |

例如：

```
#define BANK0_WRITE_START_ADDR          ((uint32_t)0x08004000)

dma_periph_address_config(DMA0, DMA_CH0, BANK0_WRITE_START_ADDR);
```

### 函数 dma\_memory\_address\_config

函数dma\_memory\_address\_config描述见下表：

表 3-182. 函数 dma\_memory\_address\_config

|                                   |   |  |
|-----------------------------------|---|--|
| 函数名称                              | dma_memory_address_config   |  |
| 函数原型                              | void dma_memory_address_config(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t address); |  |
| 功能描述                              | DMAx通道y传输的存储器基地址配置  |  |
| 先决条件                              | 无   |  |
| 被调用函数                             | 无   |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |
| dma_periph                        | DMA外设   |  |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |
| channelx                          | DMA通道   |  |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |
| address                           | 存储器基地址  |  |
| 输出参数{out}                         |   |  |
| -                                 | -   |  |
| 返回值                               |   |  |
| -                                 | -   |  |

例如：

```
uint8_t g_destbuf[TRANSFER_NUM];

dma_memory_address_config(DMA0, DMA_CH0, (uint32_t) g_destbuf);
```

### 函数 dma\_transfer\_number\_config

函数dma\_transfer\_number\_config描述见下表：

表 3-183. 函数 dma\_transfer\_number\_config

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| 函数名称                              | dma_transfer_number_config  |
| 函数原型                              | void dma_transfer_number_config(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t number); |
| 功能描述                              | 配置DMAx通道y还有多少数据要传输  |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| dma_periph                        | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| channelx                          | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| number                            | 数据传输数量 (0x0 – 0xFFFF)   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |
| 返回值                               |   |
| -                                 | -   |

例如:

```
#define TRANSFER_NUM                0x400

dma_transfer_number_config(DMA0, DMA_CH0, TRANSFER_NUM);
```

### 函数 dma\_transfer\_number\_get

函数dma\_transfer\_number\_get描述见下表:

表 3-184. 函数 dma\_transfer\_number\_get

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | dma_transfer_number_get   |
| 函数原型           | uint32_t dma_transfer_number_get(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述           | 获取DMAx通道y还有多少数据要传输  |
| 先决条件           | 无   |
| 被调用函数          | 无   |
| 输入参数{in}       |   |
| dma_periph     | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)    | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}       |   |
| channelx       | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x | DMA通道选择   |

|                         |                            |
|-------------------------|----------------------------|
| =0..6; DMA1:<br>x=0..4) |                            |
| 输出参数{out}               |                            |
| -                       | -                          |
| 返回值                     |                            |
| uint32_t                | DMA数据传输剩余数量 (0x0 – 0xFFFF) |

例如:

```
uint32_t number = 0;
```

```
number = dma_transfer_number_get(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_priority\_config

函数dma\_priority\_config描述见下表:

表 3-185. 函数 dma\_priority\_config

|                                   |  |  |
|-----------------------------------|--|--|
| 函数名称                              | dma_priority_config  |  |
| 函数原型                              | void dma_priority_config(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t priority); |  |
| 功能描述                              | DMAx通道y的传输软件优先级配置  |  |
| 先决条件                              | 无  |  |
| 被调用函数                             | 无  |  |
| 输入参数{in}                          |  |  |
| dma_periph                        | DMA外设  |  |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择  |  |
| 输入参数{in}                          |  |  |
| channelx                          | DMA通道  |  |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择  |  |
| 输入参数{in}                          |  |  |
| priority                          | DMA通道软件优先级   |  |
| DMA_PRIORITY_LOW                  | 低优先级   |  |
| DMA_PRIORITY_MEDIUM               | 中优先级   |  |
| DMA_PRIORITY_HIGH                 | 高优先级   |  |
| DMA_PRIORITY_ULTRA_HIGH           | 极高优先级  |  |
| 输出参数{out}                         |  |  |
| -                                 | -  |  |
| 返回值                               |  |  |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
dma_priority_config(DMA0, DMA_CH0, DMA_PRIORITY_ULTRA_HIGH);
```

### 函数 dma\_memory\_width\_config

函数dma\_memory\_width\_config描述见下表：

表 3-186. 函数 dma\_memory\_width\_config

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| 函数名称                              | dma_memory_width_config   |
| 函数原型                              | void dma_memory_width_config (uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t mwidth); |
| 功能描述                              | DMAx通道y传输的存储器数据宽度配置   |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| dma_periph                        | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| channelx                          | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| mwidth                            | 存储器数据传输宽度   |
| DMA_MEMORY_WIDTH_8BIT             | 8位数据传输宽度  |
| DMA_MEMORY_WIDTH_16BIT            | 16位数据传输宽度   |
| DMA_MEMORY_WIDTH_32BIT            | 32位数据传输宽度   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |
| 返回值                               |   |
| -                                 | -   |

例如：

```
dma_memory_width_config(DMA0, DMA_CH0, DMA_MEMORY_WIDTH_8BIT);
```

### 函数 dma\_periph\_width\_config

函数dma\_periph\_width\_config描述见下表：



表 3-187. 函数 dma\_periph\_width\_config

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| 函数名称                              | dma_periph_width_config   |
| 函数原型                              | void dma_periph_width_config (uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t pwidth); |
| 功能描述                              | DMAx通道y传输的外设数据宽度配置  |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| dma_periph                        | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| channelx                          | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| pwidth                            | 外设数据传输宽度  |
| DMA_PERIPHERAL_WIDTH_8BIT         | 8位数据传输宽度  |
| DMA_PERIPHERAL_WIDTH_16BIT        | 16位数据传输宽度   |
| DMA_PERIPHERAL_WIDTH_32BIT        | 32位数据传输宽度   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |
| 返回值                               |   |
| -                                 | -   |

例如:

```
dma_periph_width_config(DMA0, DMA_CH0, DMA_PERIPHERAL_WIDTH_8BIT);
```

### 函数 dma\_memory\_increase\_enable

函数dma\_memory\_increase\_enable描述见下表:

表 3-188. 函数 dma\_memory\_increase\_enable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | dma_memory_increase_enable   |
| 函数原型       | void dma_memory_increase_enable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述       | DMAx通道y传输的存储器地址生成算法增量模式使能  |
| 先决条件       | 无  |
| 被调用函数      | 无  |
| 输入参数{in}   |  |
| dma_periph | DMA外设  |

|                                      |         |
|--------------------------------------|---------|
| $DMAx(x=0,1)$                        | DMA外设选择 |
| 输入参数{in}                             |         |
| <b>channelx</b>                      | DMA通道   |
| $DMA\_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)$ | DMA通道选择 |
| 输出参数{out}                            |         |
| -                                    | -       |
| 返回值                                  |         |
| -                                    | -       |

例如：

```
dma_memory_increase_enable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_memory\_increase\_disable

函数dma\_memory\_increase\_disable描述见下表：

表 3-189. 函数 dma\_memory\_increase\_disable

|                                      |   |
|--------------------------------------|---|
| 函数名称                                 | dma_memory_increase_disable   |
| 函数原型                                 | void dma_memory_increase_disable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                                 | DMAx通道y传输的存储器地址生成算法增量模式禁能   |
| 先决条件                                 | 无   |
| 被调用函数                                | 无   |
| 输入参数{in}                             |   |
| <b>dma_periph</b>                    | DMA外设   |
| $DMAx(x=0,1)$                        | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                             |   |
| <b>channelx</b>                      | DMA通道   |
| $DMA\_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)$ | DMA通道选择   |
| 输出参数{out}                            |   |
| -                                    | -   |
| 返回值                                  |   |
| -                                    | -   |

例如：

```
dma_memory_increase_disable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_periph\_increase\_enable

函数dma\_periph\_increase\_enable描述见下表：

表 3-190. 函数 dma\_periph\_increase\_enable

|                                   |  |
|-----------------------------------|--|
| 函数名称                              | dma_periph_increase_enable   |
| 函数原型                              | void dma_periph_increase_enable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                              | DMAx通道y传输的外设地址生成算法增量模式使能   |
| 先决条件                              | 无  |
| 被调用函数                             | 无  |
| 输入参数{in}                          |  |
| dma_periph                        | DMA外设  |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择  |
| 输入参数{in}                          |  |
| channelx                          | DMA通道  |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择  |
| 输出参数{out}                         |  |
| -                                 | -  |
| 返回值                               |  |
| -                                 | -  |

例如：

```
dma_periph_increase_enable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_periph\_increase\_disable

函数dma\_periph\_increase\_disable描述见下表：

表 3-191. 函数 dma\_periph\_increase\_disable

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| 函数名称                              | dma_periph_increase_disable   |
| 函数原型                              | void dma_periph_increase_disable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx); |
| 功能描述                              | DMAx通道y传输的外设地址生成算法增量模式禁能  |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| dma_periph                        | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| channelx                          | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
dma_periph_increase_disable(DMA0, DMA_CH0);
```

### 函数 dma\_transfer\_direction\_config

函数dma\_transfer\_direction\_config描述见下表：

表 3-192. 函数 dma\_transfer\_direction\_config

| 函数名称                              | dma_transfer_direction_config   |
|-----------------------------------|---|
| 函数原型                              | void dma_transfer_direction_config(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t direction); |
| 功能描述                              | DMAx通道y的传输方向配置  |
| 先决条件                              | 无   |
| 被调用函数                             | 无   |
| 输入参数{in}                          |   |
| <b>dma_periph</b>                 | DMA外设   |
| DMAx(x=0,1)                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| <b>channelx</b>                   | DMA通道   |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |
| 输入参数{in}                          |   |
| <b>direction</b>                  | 数据传输方向  |
| DMA_PERIPHERAL_TO_MEMORY          | 读取外设中数据，写入存储器   |
| DMA_MEMORY_TO_PERIPHERAL          | 读取存储器中数据，写入外设   |
| 输出参数{out}                         |   |
| -                                 | -   |
| 返回值                               |   |
| -                                 | -   |

例如：

```
dma_transfer_direction_config(DMA0, DMA_CH0, DMA_PERIPHERAL_TO_MEMORY);
```

### 函数 dma\_flag\_get

函数dma\_flag\_get描述见下表：

表 3-193. 函数 dma\_flag\_get

| 函数名称 | dma_flag_get |
|------|--------------|
|------|--------------|

|  |   |
|--|---|
| 函数原型                                     | FlagStatus dma_flag_get(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t flag); |
| 功能描述                                     | 获取DMAx通道y标志位状态  |
| 先决条件                                     | 无   |
| 被调用函数                                    | 无   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设   |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道   |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>flag</b>                              | DMA标志   |
| <i>DMA_FLAG_G</i>                        | DMA通道全局中断标志   |
| <i>DMA_FLAG_FTF</i>                      | DMA通道传输完成标志   |
| <i>DMA_FLAG_HTF</i>                      | DMA通道半传输完成标志  |
| <i>DMA_FLAG_ERR</i>                      | DMA通道错误标志   |
| 输出参数{out}                                |   |
| -  | -   |
| 返回值                                      |   |
| <b>FlagStatus</b>                        | SET或RESET   |

例如:

```
FlagStatus flag = RESET;
```

```
flag = dma_flag_get(DMA0, DMA_CH0, DMA_FLAG_FTF);
```

### 函数 dma\_flag\_clear

函数dma\_flag\_clear描述见下表:

表 3-194. 函数 dma\_flag\_clear

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | dma_flag_clear  |
| 函数原型               | void dma_flag_clear(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t flag); |
| 功能描述               | 清除DMAx通道y标志位状态  |
| 先决条件               | 无   |
| 被调用函数              | 无   |
| 输入参数{in}           |   |
| <b>dma_periph</b>  | DMA外设   |
| <i>DMAx(x=0,1)</i> | DMA外设选择   |
| 输入参数{in}           |   |

|  |              |
|--|--------------|
| <b>channelx</b>                          | DMA通道        |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择      |
| <b>输入参数{in}</b>                          |              |
| <b>flag</b>                              | DMA标志        |
| <i>DMA_FLAG_G</i>                        | DMA通道全局中断标志  |
| <i>DMA_FLAG_FTF</i>                      | DMA通道传输完成标志  |
| <i>DMA_FLAG_HTF</i>                      | DMA通道半传输完成标志 |
| <i>DMA_FLAG_ERR</i>                      | DMA通道错误标志    |
| <b>输出参数{out}</b>                         |              |
| -  | -            |
| <b>返回值</b>                               |              |
| -  | -            |

例如：

```
dma_flag_clear(DMA0, DMA_CH0, DMA_FLAG_FTF);
```

### 函数 dma\_interrupt\_flag\_get

函数dma\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-195. 函数 dma\_interrupt\_flag\_get

|  |   |
|--|---|
| <b>函数名称</b>                              | dma_interrupt_flag_get  |
| <b>函数原型</b>                              | FlagStatus dma_interrupt_flag_get(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t flag); |
| <b>功能描述</b>                              | 获取DMAx通道y中断标志位状态  |
| <b>先决条件</b>                              | 无   |
| <b>被调用函数</b>                             | 无   |
| <b>输入参数{in}</b>                          |   |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设   |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择   |
| <b>输入参数{in}</b>                          |   |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道   |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择   |
| <b>输入参数{in}</b>                          |   |
| <b>flag</b>                              | DMA标志   |
| <i>DMA_INT_FLAG_FTF</i>                  | DMA通道传输完成中断标志   |
| <i>DMA_INT_FLAG_HTF</i>                  | DMA通道半传输完成中断标志  |
| <i>DMA_INT_FLAG_E</i>                    | DMA通道错误中断标志   |

|            |           |
|------------|-----------|
| RR         |           |
| 输出参数{out}  |           |
| -          | -         |
| 返回值        |           |
| FlagStatus | SET或RESET |

例如：

```
if(dma_interrupt_flag_get(DMA0, DMA_CH3, DMA_INT_FLAG_FTF)){
    dma_interrupt_flag_clear(DMA0, DMA_CH3, DMA_INT_FLAG_G);
}
```

### 函数 dma\_interrupt\_flag\_clear

函数dma\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

表 3-196. 函数 dma\_interrupt\_flag\_clear

|                                   |   |  |  |
|-----------------------------------|---|--|--|
| 函数名称                              | dma_interrupt_flag_clear  |  |  |
| 函数原型                              | void dma_interrupt_flag_clear(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t flag); |  |  |
| 功能描述                              | 清除DMAx通道y中断标志位状态  |  |  |
| 先决条件                              | 无   |  |  |
| 被调用函数                             | 无   |  |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |  |
| dma_periph                        | DMA外设   |  |  |
| DMAx(x=0, 1)                      | DMA外设选择   |  |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |  |
| channelx                          | DMA通道   |  |  |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |  |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |  |
| flag                              | DMA标志   |  |  |
| DMA_INT_FLAG_G                    | DMA通道全局中断标志   |  |  |
| DMA_INT_FLAG_FTF                  | DMA通道传输完成中断标志   |  |  |
| DMA_INT_FLAG_HTF                  | DMA通道半传输完成中断标志  |  |  |
| DMA_INT_FLAG_ERRR                 | DMA通道错误中断标志   |  |  |
| 输出参数{out}                         |   |  |  |
| -                                 | -   |  |  |
| 返回值                               |   |  |  |
| -                                 | -   |  |  |

例如：

```
if(dma_interrupt_flag_get(DMA0, DMA_CH3, DMA_INT_FLAG_FTF)){
    dma_interrupt_flag_clear(DMA0, DMA_CH3, DMA_INT_FLAG_G);
}
```

### 函数 dma\_interrupt\_enable

函数dma\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-197. 函数 dma\_interrupt\_enable

|                                   |   |  |
|-----------------------------------|---|--|
| 函数名称                              | dma_interrupt_enable  |  |
| 函数原型                              | void dma_interrupt_enable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t source); |  |
| 功能描述                              | DMAx通道y中断使能   |  |
| 先决条件                              | 无   |  |
| 被调用函数                             | 无   |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |
| dma_periph                        | DMA外设   |  |
| DMAx(x=0, 1)                      | DMA外设选择   |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |
| channelx                          | DMA通道   |  |
| DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4) | DMA通道选择   |  |
| 输入参数{in}                          |   |  |
| source                            | DMA中断源  |  |
| DMA_INT_FTF                       | DMA通道传输完成中断   |  |
| DMA_INT_HTF                       | DMA通道半传输完成中断  |  |
| DMA_INT_ERR                       | DMA通道错误中断   |  |
| 输出参数{out}                         |   |  |
| -                                 | -   |  |
| 返回值                               |   |  |
| -                                 | -   |  |

例如：

```
/* DMA0 channel0 interrupt configuration */
dma_interrupt_enable(DMA0, DMA_CH0, DMA_INT_FTF);
```

### 函数 dma\_interrupt\_disable

函数dma\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-198. 函数 dma\_interrupt\_disable

|      |                       |
|------|-----------------------|
| 函数名称 | dma_interrupt_disable |
|------|-----------------------|



|  |  |
|--|--|
| 函数原型                                     | void dma_interrupt_disable(uint32_t dma_periph, dma_channel_enum channelx, uint32_t source); |
| 功能描述                                     | DMAx通道y中断禁能  |
| 先决条件                                     | 无  |
| 被调用函数                                    | 无  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>dma_periph</b>                        | DMA外设  |
| <i>DMAx(x=0,1)</i>                       | DMA外设选择  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>channelx</b>                          | DMA通道  |
| <i>DMA_CHx(DMA0:x=0..6; DMA1:x=0..4)</i> | DMA通道选择  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>source</b>                            | DMA中断源   |
| <i>DMA_INT_FTF</i>                       | DMA通道传输完成中断  |
| <i>DMA_INT_HTF</i>                       | DMA通道半传输完成中断   |
| <i>DMA_INT_ERR</i>                       | DMA通道错误中断  |
| 输出参数{out}                                |  |
| -  | -  |
| 返回值                                      |  |
| -  | -  |

例如：

```
/* DMA0 channel0 interrupt configuration */
```

```
dma_interrupt_disable(DMA0, DMA_CH0, DMA_INT_FTF);
```

## 3.10. EXMC

外部存储器控制器EXMC，用来访问各种片外存储器。章节[3.10.1](#)描述了EXMC的寄存器列表，章节[3.10.2](#)对EXMC库函数进行说明。

### 3.10.1. 外设寄存器说明

EXMC寄存器列表如下表所示：

表 3-199. EXMC 寄存器

| 寄存器名称       | 寄存器描述               |
|-------------|---------------------|
| EXMC_SNCTL  | SRAM/NOR Flash控制寄存器 |
| EXMC_SNTCFG | SRAM/NOR Flash时序寄存器 |

| 寄存器名称        | 寄存器描述                |
|--------------|----------------------|
| EXMC_SNWTCFG | SRAM/NOR Flash写时序寄存器 |

### 3.10.2. 外设库函数说明

EXMC库函数列表如下表所示：

**表 3-200. EXMC 库函数**

| 库函数名称                         | 库函数描述                               |
|-------------------------------|-------------------------------------|
| exmc_norsram_deinit           | 复位NOR/SRAM bank                     |
| exmc_norsram_init             | 初始化NOR/SRAM bank                    |
| exmc_norsram_struct_para_init | 初始化结构体exmc_norsram_parameter_struct |
| exmc_norsram_enable           | 使能EXMC NOR/SRAM bank                |
| exmc_norsram_disable          | 禁用EXMC NOR/SRAM bank                |
| exmc_norsram_page_size_config | 配置CRAM页大小                           |

#### 结构体 exmc\_norsram\_timing\_parameter\_struct

**表 3-201. 结构体 exmc\_norsram\_timing\_parameter\_struct**

| 成员名称                    | 功能描述    |
|-------------------------|---------|
| asyn_access_mode        | 异步访问模式  |
| syn_data_latency        | 数据延迟    |
| syn_clk_division        | 同步时钟分频比 |
| bus_latency             | 总线延迟    |
| asyn_data_setup_time    | 数据建立时间  |
| asyn_address_hold_time  | 地址保持时间  |
| asyn_address_setup_time | 地址建立时间  |

#### 结构体 exmc\_norsram\_parameter\_struct

**表 3-202. 结构体 exmc\_norsram\_parameter\_struct**

| 成员名称            | 功能描述                   |
|-----------------|------------------------|
| write_mode      | 写模式，同步模式或者异步模式         |
| extended_mode   | 使能或者禁用扩展模式             |
| asyn_wait       | 使能或者禁用异步等待功能           |
| nwait_signal    | 在同步突发模式中，使能或者禁用NWAIT信号 |
| memory_write    | 使能或者禁用写操作              |
| nwait_config    | 配置NWAIT信号              |
| wrap_burst_mode | 使能或者禁用非对齐成组模式          |
| nwait_polarity  | 指定NWAIT的极性             |

|                   |                                    |
|-------------------|------------------------------------|
| burst_mode        | 使能或者禁用突发模式                         |
| databus_width     | 指定外部存储器数据总线宽度                      |
| memory_type       | 指定外部存储器的类型                         |
| address_data_mux  | 数据线/地址线复用是否复用                      |
| read_write_timing | 未用扩展模式时，读时序参数和写时序参数；或采用扩展模式时，读时序参数 |
| write_timing      | 未用扩展模式时，写时序参数                      |

## 函数 exmc\_norsram\_deinit

函数exmc\_norsram\_deinit描述见下表：

**表 3-203. 函数 exmc\_norsram\_deinit**

|           |                                 |
|-----------|---------------------------------|
| 函数名称      | exmc_norsram_deinit             |
| 函数原型      | void exmc_norsram_deinit(void); |
| 功能描述      | 复位NOR/SRAM bank                 |
| 先决条件      | -                               |
| 被调用函数     | -                               |
| 输入参数{in}  |                                 |
| -         | -                               |
| 输出参数{out} |                                 |
| -         | -                               |
| 返回值       |                                 |
| -         | -                               |

例如：

```
/* deinitialize EXMC NOR/SRAM bank */
```

```
exmc_norsram_deinit();
```

## 函数 exmc\_norsram\_init

函数exmc\_norsram\_init描述见下表：

**表 3-204. 函数 exmc\_norsram\_init**

|                          |   |
|--------------------------|---|
| 函数名称                     | exmc_norsram_init   |
| 函数原型                     | void exmc_norsram_init(exmc_norsram_parameter_struct*<br>exmc_norsram_init_struct); |
| 功能描述                     | 初始化NOR/SRAM bank  |
| 先决条件                     | -   |
| 被调用函数                    | -   |
| 输入参数{in}                 |   |
| exmc_norsram_init_struct | 初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-202. 结构体 exmc_norsram_parameter_struct</a>            |
| 输出参数{out}                |   |
| -                        | -   |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如:

```

/* initialize EXMC NOR/SRAM bank */

exmc_norsram_parameter_struct lcd_init_struct;

exmc_norsram_timing_parameter_struct lcd_timing_init_struct;

/* configure timing parameter */

lcd_timing_init_struct.asyn_access_mode = EXMC_ACCESS_MODE_A;

lcd_timing_init_struct.syn_data_latency = EXMC_DATA_LAT_2_CLK;

lcd_timing_init_struct.syn_clk_division = EXMC_SYN_CLOCK_RATIO_DISABLE;

lcd_timing_init_struct.bus_latency = 1;

lcd_timing_init_struct.asyn_data_setup_time = 5;

lcd_timing_init_struct.asyn_address_hold_time = 2;

lcd_timing_init_struct.asyn_address_setup_time = 2;

/* configure EXMC bus parameters */

lcd_init_struct.write_mode = EXMC_ASYN_WRITE;

lcd_init_struct.extended_mode = DISABLE;

lcd_init_struct.asyn_wait = DISABLE;

lcd_init_struct.nwait_signal = DISABLE;

lcd_init_struct.memory_write = ENABLE;

lcd_init_struct.nwait_config = EXMC_NWAIT_CONFIG_BEFORE;

lcd_init_struct.wrap_burst_mode = DISABLE;

lcd_init_struct.nwait_polarity = EXMC_NWAIT_POLARITY_LOW;

lcd_init_struct.burst_mode = DISABLE;

lcd_init_struct.databus_width = EXMC_NOR_DATABUS_WIDTH_16B;

lcd_init_struct.memory_type = EXMC_MEMORY_TYPE_SRAM;

lcd_init_struct.address_data_mux = DISABLE;

lcd_init_struct.read_write_timing = &lcd_timing_init_struct;

lcd_init_struct.write_timing = &lcd_timing_init_struct;

exmc_norsram_init(&lcd_init_struct);

```

**函数 exmc\_norsram\_struct\_para\_init**

函数exmc\_norsram\_struct\_para\_init描述见下表：

**表 3-205. 函数 exmc\_norsram\_struct\_para\_init**

|                          |  |
|--------------------------|--|
| 函数名称                     | exmc_norsram_struct_para_init  |
| 函数原型                     | void exmc_norsram_struct_para_init(exmc_norsram_parameter_struct* exmc_norsram_init_struct); |
| 功能描述                     | 初始化结构体exmc_norsram_parameter_struct  |
| 先决条件                     | -  |
| 被调用函数                    | -  |
| 输入参数{in}                 |  |
| exmc_norsram_init_struct | 初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-202. 结构体 exmc_norsram_parameter_struct</a>                     |
| 输出参数{out}                |  |
| -                        | -  |
| 返回值                      |  |
| -                        | -  |

例如：

```
/* initialize the struct nor_init_struct */

exmc_norsram_parameter_struct nor_init_struct;

exmc_norsram_struct_para_init (&nor_init_struct);
```

**函数 exmc\_norsram\_enable**

函数exmc\_norsram\_enable描述见下表：

**表 3-206. 函数 exmc\_norsram\_enable**

|           |                                 |
|-----------|---------------------------------|
| 函数名称      | exmc_norsram_enable             |
| 函数原型      | void exmc_norsram_enable(void); |
| 功能描述      | 使能EXMC NOR/SRAM bank            |
| 先决条件      | -                               |
| 被调用函数     | -                               |
| 输入参数{in}  |                                 |
| -         | -                               |
| 输出参数{out} |                                 |
| -         | -                               |
| 返回值       |                                 |
| -         | -                               |

例如：

```
/* enable EXMC NOR/SRAM bank */
```

```
exmc_norsram_enable();
```

### 函数 `exmc_norsram_disable`

函数 `exmc_norsram_disable` 描述见下表：

表 3-207. 函数 `exmc_norsram_disable`

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | <code>exmc_norsram_disable</code>             |
| 函数原型      | <code>void exmc_norsram_disable(void);</code> |
| 功能描述      | 禁用EXMC NOR/SRAM bank                          |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* disable EXMC NOR/SRAM bank */
```

```
exmc_norsram_disable();
```

### 函数 `exmc_norsram_page_size_config`

函数 `exmc_norsram_page_size_config` 描述见下表：

表 3-208. 函数 `exmc_norsram_page_size_config`

|  |  |
|--|--|
| 函数名称   | <code>exmc_norsram_page_size_config</code>                           |
| 函数原型   | <code>void exmc_norsram_page_size_config(uint32_t page_size);</code> |
| 功能描述   | 配置CRAM页大小  |
| 先决条件   | -  |
| 被调用函数  | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| <code>page_size</code>                               | CRAM页大小  |
| <code>EXMC_CRAM_AUT<br/>O_SPLIT</code>               | 页边界自动突发分割  |
| <code>EXMC_CRAM_PAG<br/>E_SIZE_128_BYTE<br/>S</code> | 页大小128字节   |
| <code>EXMC_CRAM_PAG<br/>E_SIZE_256_BYTE<br/>S</code> | 页大小256字节   |
| <code>EXMC_CRAM_PAG</code>                           | 页大小512字节   |

|                                |           |
|--------------------------------|-----------|
| E_SIZE_512_BYTE<br>S           |           |
| EXMC_CRAM_PAGE_SIZE_1024_BYTES | 页大小1024字节 |
| 输出参数{out}                      |           |
| -                              | -         |
| 返回值                            |           |
| -                              | -         |

例如:

```
/* configure CRAM page size */
```

```
exmc_norsram_page_size_config (EXMC_CRAM_PAGE_SIZE_128_BYTES);
```

## 3.11. EXTI

EXTI是MCU中的中断/事件控制器，包括19个相互独立的边沿检测电路并且能够向处理器内核产生中断请求或唤醒事件。章节[3.11.1](#)描述了EXTI的寄存器列表，章节[3.11.2](#)对EXTI库函数进行说明。

### 3.11.1. 外设寄存器说明

EXTI寄存器列表如下表所示:

表 3-209. EXTI 寄存器

| 寄存器名称      | 寄存器描述      |
|------------|------------|
| EXTI_INTEN | 中断使能寄存器    |
| EXTI_EVEN  | 事件使能寄存器    |
| EXTI_RTEN  | 上升沿触发使能寄存器 |
| EXTI_FTEN  | 下降沿触发使能寄存器 |
| EXTI_SWIEV | 软件中断事件寄存器  |
| EXTI_PD    | 挂起寄存器      |

### 3.11.2. 外设库函数说明

EXTI库函数列表如下表所示:

表 3-210. EXTI 库函数

| 库函数名称                  | 库函数描述      |
|------------------------|------------|
| exti_deinit            | 复位EXTI     |
| exti_init              | 初始化EXTI线x  |
| exti_interrupt_enable  | EXTI线x中断使能 |
| exti_interrupt_disable | EXTI线x中断禁能 |

| 库函数名称                           | 库函数描述          |
|---------------------------------|----------------|
| exti_event_enable               | EXTI线x事件使能     |
| exti_event_disable              | EXTI线x事件禁能     |
| exti_software_interrupt_enable  | EXTI线x软件中断事件使能 |
| exti_software_interrupt_disable | EXTI线x软件中断事件禁能 |
| exti_flag_get                   | 获取EXTI线x中断标志位  |
| exti_flag_clear                 | 清除EXTI线x中断标志位  |
| exti_interrupt_flag_get         | 获取EXTI线x中断标志位  |
| exti_interrupt_flag_clear       | 清除EXTI线x中断标志位  |

### 枚举类型 exti\_line\_enum

表 3-211. 枚举类型 exti\_line\_enum

| 成员名称    | 功能描述      |
|---------|-----------|
| EXTI_0  | EXTI中断线0  |
| EXTI_1  | EXTI中断线1  |
| EXTI_2  | EXTI中断线2  |
| EXTI_3  | EXTI中断线3  |
| EXTI_4  | EXTI中断线4  |
| EXTI_5  | EXTI中断线5  |
| EXTI_6  | EXTI中断线6  |
| EXTI_7  | EXTI中断线7  |
| EXTI_8  | EXTI中断线8  |
| EXTI_9  | EXTI中断线9  |
| EXTI_10 | EXTI中断线10 |
| EXTI_11 | EXTI中断线11 |
| EXTI_12 | EXTI中断线12 |
| EXTI_13 | EXTI中断线13 |
| EXTI_14 | EXTI中断线14 |
| EXTI_15 | EXTI中断线15 |
| EXTI_16 | EXTI中断线16 |
| EXTI_17 | EXTI中断线17 |
| EXTI_18 | EXTI中断线18 |

### 枚举类型 exti\_mode\_enum

表 3-212. 枚举类型 exti\_mode\_enum

| 成员名称           | 功能描述     |
|----------------|----------|
| EXTI_INTERRUPT | EXTI中断模式 |
| EXTI_EVENT     | EXTI事件模式 |



## 枚举类型 `exti_trig_type_enum`

表 3-213. 枚举类型 `exti_trig_type_enum`

| 成员名称              | 功能描述        |
|-------------------|-------------|
| EXTI_TRIG_RISING  | EXTI上升沿触发   |
| EXTI_TRIG_FALLING | EXTI下降沿触发   |
| EXTI_TRIG_BOTH    | EXTI双边沿触发   |
| EXTI_TRIG_NONE    | EXTI双边沿均不触发 |

## 函数 `exti_deinit`

函数`exti_deinit`描述见下表：

表 3-214. 函数 `exti_deinit`

|           |                                      |
|-----------|--------------------------------------|
| 函数名称      | <code>exti_deinit</code>             |
| 函数原形      | <code>void exti_deinit(void);</code> |
| 功能描述      | 复位EXTI                               |
| 先决条件      | -                                    |
| 被调用函数     | -                                    |
| 输入参数{in}  |                                      |
| -         | -                                    |
| 输出参数{out} |                                      |
| -         | -                                    |
| 返回值       |                                      |
| -         | -                                    |

例如：

```
/* deinitialize the EXTI */
```

```
exti_deinit();
```

## 函数 `exti_init`

函数`exti_init`描述见下表：

表 3-215. 函数 `exti_init`

|                    |  |
|--------------------|--|
| 函数名称               | <code>exti_init</code>   |
| 函数原形               | <code>void exti_init(exti_line_enum linex, exti_mode_enum mode, exti_trig_type_enum trig_type);</code> |
| 功能描述               | 初始化EXTI线x  |
| 先决条件               | -  |
| 被调用函数              | -  |
| 输入参数{in}           |  |
| <code>linex</code> | EXTI线x，参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型<code>exti_line_enum</code></a>                                      |
| 输入参数{in}           |  |

|           |   |
|-----------|---|
| mode      | EXTI模式，参考 <a href="#">表3-212. 枚举类型exti_mode_enum</a>    |
| 输入参数{in}  |   |
| trig_type | 触发类型，参考 <a href="#">表3-213. 枚举类型exti_trig_type_enum</a> |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* configure EXTI_0 */
```

```
exti_init(EXTI_0, EXTI_INTERRUPT, EXTI_TRIG_BOTH);
```

### 函数 exti\_interrupt\_enable

函数exti\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-216. 函数 exti\_interrupt\_enable

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | exti_interrupt_enable                                |
| 函数原形      | void exti_interrupt_enable(exti_line_enum linex);    |
| 功能描述      | EXTI线x中断使能   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| linex     | EXTI线x，参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a> |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* enable the interrupts from EXTI line 0 */
```

```
exti_interrupt_enable(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_interrupt\_disable

函数exti\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-217. 函数 exti\_interrupt\_disable

|          |  |
|----------|--|
| 函数名称     | exti_interrupt_disable                             |
| 函数原形     | void exti_interrupt_disable(exti_line_enum linex); |
| 功能描述     | EXTI线x中断禁能   |
| 先决条件     | -  |
| 被调用函数    | -  |
| 输入参数{in} |  |

|           |   |
|-----------|---|
| linex     | EXTI线x, 参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a> |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如:

```
/* disable the interrupts from EXTI line 0 */
```

```
exti_interrupt_disable(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_event\_enable

函数exti\_event\_enable描述见下表:

表 3-218. 函数 exti\_event\_enable

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | exti_event_enable                                     |
| 函数原形      | void exti_event_enable(exti_line_enum linex);         |
| 功能描述      | EXTI线x事件使能  |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| linex     | EXTI线x, 参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a> |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如:

```
/* enable the events from EXTI line 0 */
```

```
exti_event_enable(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_event\_disable

函数exti\_event\_disable描述见下表:

表 3-219. 函数 exti\_event\_disable

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | exti_event_disable                                    |
| 函数原形      | void exti_event_disable(exti_line_enum linex);        |
| 功能描述      | EXTI线x事件禁能  |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| linex     | EXTI线x, 参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a> |
| 输出参数{out} |   |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如：

```
/* disable the events from EXTI line 0 */
```

```
exti_event_disable(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_software\_interrupt\_enable

函数exti\_software\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-220. 函数 exti\_software\_interrupt\_enable

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | exti_software_interrupt_enable                             |
| 函数原形      | void exti_software_interrupt_enable(exti_line_enum linex); |
| 功能描述      | EXTI线x软件中断事件使能   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| linex     | EXTI线x，参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a>       |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* enable EXTI line 0 software interrupt */
```

```
exti_software_interrupt_enable(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_software\_interrupt\_disable

函数exti\_software\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-221. 函数 exti\_software\_interrupt\_disable

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | exti_software_interrupt_disable                             |
| 函数原形      | void exti_software_interrupt_disable(exti_line_enum linex); |
| 功能描述      | EXTI线x软件中断事件禁能  |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| linex     | EXTI线x，参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a>        |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* disable EXTI line 0 software interrupt */
exti_software_interrupt_disable(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_flag\_get

函数exti\_flag\_get描述见下表：

表 3-222. 函数 exti\_flag\_get

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | exti_flag_get   |
| 函数原形       | FlagStatus exti_flag_get(exti_line_enum linex);       |
| 功能描述       | 获取EXTI线x中断标志位   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| linex      | EXTI线x, 参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a> |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| FlagStatus | SET或RESET   |

例如：

```
/* get EXTI line 0 flag status */
FlagStatus state = exti_flag_get(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_flag\_clear

函数exti\_flag\_clear描述见下表：

表 3-223. 函数 exti\_flag\_clear

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | exti_flag_clear                                       |
| 函数原形      | void exti_flag_clear(exti_line_enum linex);           |
| 功能描述      | 清除EXTI线x中断标志位   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| linex     | EXTI线x, 参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a> |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* clear EXTI line 0 flag status */
```

```
exti_flag_clear(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_interrupt\_flag\_get

函数exti\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-224. 函数 exti\_interrupt\_flag\_get

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | exti_interrupt_flag_get                                   |
| 函数原形       | FlagStatus exti_interrupt_flag_get(exti_line_enum linex); |
| 功能描述       | 获取EXTI线x中断标志位   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| linex      | EXTI线x，参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a>      |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| FlagStatus | SET或RESET   |

例如：

```
/* get EXTI line 0 interrupt flag status */
```

```
FlagStatus state = exti_interrupt_flag_get(EXTI_0);
```

### 函数 exti\_interrupt\_flag\_clear

函数exti\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

表 3-225. 函数 exti\_interrupt\_flag\_clear

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | exti_interrupt_flag_clear                             |
| 函数原形      | void exti_interrupt_flag_clear(exti_line_enum linex); |
| 功能描述      | 清除EXTI线x中断标志位   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| linex     | EXTI线x，参考 <a href="#">表3-211. 枚举类型exti_line_enum</a>  |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* clear EXTI line 0 interrupt flag status */
```

```
exti_interrupt_flag_clear(EXTI_0);
```

## 3.12. FMC

FMC是MCU中的Flash控制器，其中包括存储数据的主编程块和选项字节。章节[3.12.1](#)描述了FMC的寄存器列表，章节[3.12.2](#)对FMC库函数进行说明。

### 3.12.1. 外设寄存器说明

FMC寄存器列表如下：

**表 3-226. FMC 寄存器**

| 寄存器        | 描述        |
|------------|-----------|
| FMC_WS     | 等待状态寄存器   |
| FMC_KEY    | 解锁寄存器     |
| FMC_OBKEY  | 选项字节解锁寄存器 |
| FMC_STAT   | 状态寄存器     |
| FMC_CTL    | 控制寄存器     |
| FMC_ADDR   | 地址寄存器     |
| FMC_OBSTAT | 选项字节状态寄存器 |
| FMC_WP     | 写保护寄存器    |
| FMC_PID    | 产品ID寄存器   |

### 3.12.2. 外设库函数说明

FMC固件库函数列举如下表：

**表 3-227. FMC 固件库函数**

| 函数名称                  | 函数描述         |
|-----------------------|--------------|
| fmc_wsctl_set         | 设置FMC等待状态计数值 |
| fmc_prefetch_enable   | 使能pre-fetch  |
| fmc_prefetch_disable  | 失能pre-fetch  |
| fmc_ibus_enable       | 使能IBUS缓存区    |
| fmc_ibus_disable      | 失能IBUS缓存区    |
| fmc_dbus_enable       | 使能DBUS缓存区    |
| fmc_dbus_disable      | 失能DBUS缓存区    |
| fmc_ibus_reset        | 复位IBUS缓存区    |
| fmc_dbus_reset        | 复位DBUS缓存区    |
| fmc_program_width_set | 设置编程位宽       |
| fmc_unlock            | 解锁FMC主编程块操作  |
| fmc_lock              | 锁定FMC主编程块操作  |
| fmc_page_erase        | FMC 页擦除      |

| 函数名称                            | 函数描述        |
|---------------------------------|-------------|
| fmc_mass_erase                  | FMC 全片擦除    |
| fmc_doubleword_program          | 在相应地址双字编程   |
| fmc_word_program                | 在相应地址全字编程   |
| ob_unlock                       | 解锁选项字节操作    |
| ob_lock                         | 锁定选项字节操作    |
| ob_erase                        | 擦除选项字节      |
| ob_write_protection_enable      | 使能写保护       |
| ob_security_protection_config   | 配置安全保护      |
| ob_user_write                   | 写用户选项字节     |
| ob_data_program                 | 写数据选项字节     |
| ob_user_get                     | 获取用户选项字节    |
| ob_data_get                     | 获取数据选项字节    |
| ob_write_protection_get         | 获取写保护选项字节   |
| ob_security_protection_flag_get | 获取安全保护选项字节  |
| fmc_interrupt_enable            | 使能FMC中断     |
| fmc_interrupt_disable           | 除能FMC中断     |
| fmc_flag_get                    | 检查标志位是否置位   |
| fmc_flag_clear                  | 清除FMC标志     |
| fmc_interrupt_flag_get          | 获取FMC中断标志状态 |
| fmc_interrupt_flag_clear        | 清除FMC中断标志状态 |
| fmc_state_get                   | 获取FMC状态     |
| fmc_ready_wait                  | 检查FMC是否准备好  |

### 枚举类型 fmc\_state\_enum

表 3-228. 枚举类型 fmc\_state\_enum

| 枚举名称       | 枚举描述   |
|------------|--------|
| FMC_READY  | 操作完成   |
| FMC_BUSY   | 操作进行中  |
| FMC_PGERR  | 编程错误   |
| FMC_PGAERR | 编程对齐错误 |
| FMC_WPERR  | 写保护错误  |
| FMC_TOERR  | 超时错误   |

### 枚举类型 fmc\_int\_enum

表 3-229. 枚举类型 fmc\_int\_enum

| 枚举名称        | 枚举描述        |
|-------------|-------------|
| FMC_INT_END | 使能FMC编程完成中断 |
| FMC_INT_ERR | 使能FMC错误中断   |



枚举类型 `fmc_flag_enum`表 3-230. 枚举类型 `fmc_flag_enum`

| 枚举名称                | 枚举描述        |
|---------------------|-------------|
| FMC_FLAG_BUSY       | FMC忙碌标志     |
| FMC_FLAG_PGER<br>R  | FMC操作错误标志   |
| FMC_FLAG_PGAE<br>RR | FMC编程对齐错误标志 |
| FMC_FLAG_WPER<br>R  | FMC写保护错误标志  |
| FMC_FLAG_END        | FMC操作完成标志   |
| FMC_FLAG_OBER<br>R  | FMC选项字节错误标志 |

枚举类型 `fmc_interrupt_flag_enum`表 3-231. 枚举类型 `fmc_interrupt_flag_enum`

| 枚举名称                    | 枚举描述          |
|-------------------------|---------------|
| FMC_INT_FLAG_P<br>GERR  | FMC操作错误中断标志   |
| FMC_INT_FLAG_P<br>GAERR | FMC编程对齐错误中断标志 |
| FMC_INT_FLAG_W<br>PERR  | FMC写保护错误中断标志  |
| FMC_INT_FLAG_E<br>ND    | FMC操作完成中断标志   |

函数 `fmc_wscnt_set`

函数 `fmc_wscnt_set` 描述见下表：

表 3-232. 函数 `fmc_wscnt_set`

| 函数名称                          | <code>fmc_wscnt_set</code>   |
|-------------------------------|--|
| 函数原型                          | <code>void fmc_wscnt_set(uint32_t wscnt);</code>                             |
| 功能描述                          | 设置等待状态计数值  |
| 先决条件                          | -  |
| 被调用函数                         | <code>rcu_periph_reset_enable</code> / <code>rcu_periph_reset_disable</code> |
| 输入参数{in}                      |  |
| <code>wscnt</code>            | 等待状态计数值  |
| <code>FMC_WAIT_STATE_0</code> | FMC 0个等待状态   |
| <code>FMC_WAIT_STATE_1</code> | FMC 1个等待状态   |

|                               |            |
|-------------------------------|------------|
| <code>FMC_WAIT_STATE_2</code> | FMC 2个等待状态 |
| <code>FMC_WAIT_STATE_3</code> | FMC 3个等待状态 |
| 输出参数{out}                     |            |
| -                             | -          |
| 返回值                           |            |
| -                             | -          |

例如:

```
/* set the wait state counter value */
fmc_wsctl_set (FMC_WAIT_STATE_1);
```

### 函数 `fmc_prefetch_enable`

函数 `fmc_prefetch_enable` 描述见下表:

表 3-233. 函数 `fmc_prefetch_enable`

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | <code>fmc_prefetch_enable</code>             |
| 函数原型      | <code>void fmc_prefetch_enable(void);</code> |
| 功能描述      | 使能pre-fetch                                  |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如:

```
/* enable pre-fetch */
fmc_prefetch_enable( );
```

### 函数 `fmc_prefetch_disable`

函数 `fmc_prefetch_disable` 描述见下表:

表 3-234. 函数 `fmc_prefetch_disable`

|       |  |
|-------|--|
| 函数名称  | <code>fmc_prefetch_disable</code>              |
| 函数原型  | <code>void fmc_prefetch_disable (void);</code> |
| 功能描述  | 失能pre-fetch                                    |
| 先决条件  | -  |
| 被调用函数 | -  |

| 输入参数{in}  |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 输出参数{out} |   |
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* disable pre-fetch */
```

```
fmc_prefetch_disable( );
```

### 函数 fmc\_ibus\_enable

函数fmc\_ibus\_enable描述见下表：

表 3-235. 函数 fmc\_ibus\_enable

| 函数名称      | fmc_ibus_enable             |
|-----------|-----------------------------|
| 函数原型      | void fmc_ibus_enable(void); |
| 功能描述      | 使能IBUS缓存区                   |
| 先决条件      | -                           |
| 被调用函数     | -                           |
| 输入参数{in}  |                             |
| -         | -                           |
| 输出参数{out} |                             |
| -         | -                           |
| 返回值       |                             |
| -         | -                           |

例如：

```
/* enable IBUS cache */
```

```
fmc_ibus_enable( );
```

### 函数 fmc\_ibus\_disable

函数fmc\_ibus\_disable描述见下表：

表 3-236. 函数 fmc\_ibus\_disable

| 函数名称     | fmc_ibus_disable             |
|----------|------------------------------|
| 函数原型     | void fmc_ibus_disable(void); |
| 功能描述     | 失能IBUS缓存区                    |
| 先决条件     | -                            |
| 被调用函数    | -                            |
| 输入参数{in} |                              |
| -        | -                            |

| 输出参数{out} |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* disable IBUS cache */
```

```
fmc_ibus_disable( );
```

### 函数 fmc\_dbus\_enable

函数fmc\_dbus\_enable描述见下表：

表 3-237. 函数 fmc\_dbus\_enable

| 函数名称      | fmc_dbus_enable             |
|-----------|-----------------------------|
| 函数原型      | void fmc_dbus_enable(void); |
| 功能描述      | 使能DBUS缓存区                   |
| 先决条件      | -                           |
| 被调用函数     | -                           |
| 输入参数{in}  |                             |
| -         | -                           |
| 输出参数{out} |                             |
| -         | -                           |
| 返回值       |                             |
| -         | -                           |

例如：

```
/* enable DBUS cache */
```

```
fmc_dbus_enable( );
```

### 函数 fmc\_dbus\_disable

函数fmc\_dbus\_disable描述见下表：

表 3-238. 函数 fmc\_dbus\_disable

| 函数名称      | fmc_dbus_disable             |
|-----------|------------------------------|
| 函数原型      | void fmc_dbus_disable(void); |
| 功能描述      | 失能DBUS缓存区                    |
| 先决条件      | -                            |
| 被调用函数     | -                            |
| 输入参数{in}  |                              |
| -         | -                            |
| 输出参数{out} |                              |
| -         | -                            |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* disable DBUS cache */
```

```
fmc_dbus_disable( );
```

### 函数 fmc\_ibus\_reset

函数fmc\_ibus\_reset描述见下表：

**表 3-239. 函数 fmc\_ibus\_reset**

|           |                             |
|-----------|-----------------------------|
| 函数名称      | fmc_ibus_reset              |
| 函数原型      | void fmc_ibus_reset (void); |
| 功能描述      | 复位IBUS缓存区                   |
| 先决条件      | -                           |
| 被调用函数     | -                           |
| 输入参数{in}  |                             |
| -         | -                           |
| 输出参数{out} |                             |
| -         | -                           |
| 返回值       |                             |
| -         | -                           |

例如：

```
/* reset IBUS cache */
```

```
fmc_ibus_reset( );
```

### 函数 fmc\_dbus\_reset

函数fmc\_dbus\_reset描述见下表：

**表 3-240. 函数 fmc\_dbus\_reset**

|           |                            |
|-----------|----------------------------|
| 函数名称      | fmc_dbus_reset             |
| 函数原型      | void fmc_dbus_reset(void); |
| 功能描述      | 复位DBUS缓存区                  |
| 先决条件      | -                          |
| 被调用函数     | -                          |
| 输入参数{in}  |                            |
| -         | -                          |
| 输出参数{out} |                            |
| -         | -                          |
| 返回值       |                            |
| -         | -                          |

例如:

```
/* reset DBUS cache */
```

```
fmc_dbus_reset( );
```

### 函数 fmc\_program\_width\_set

函数fmc\_program\_width\_set描述见下表:

表 3-241. 函数 fmc\_program\_width\_set

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | fmc_program_width_set                     |
| 函数原型           | void fmc_program_width_set(uint32_t pgw); |
| 功能描述           | 设置编程位宽                                    |
| 先决条件           | fmc_unlock                                |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| pgw            | 编程宽度                                      |
| FMC_PROG_W_32B | 32-bit编程宽度                                |
| FMC_PROG_W_64B | 64-bit编程宽度                                |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| -              | -   |

例如:

```
/* set program width to flash memory */
```

```
fmc_program_width_set(FMC_PROG_W_32B);
```

### 函数 fmc\_unlock

函数fmc\_unlock描述见下表:

表 3-242. 函数 fmc\_unlock

|           |                        |
|-----------|------------------------|
| 函数名称      | fmc_unlock             |
| 函数原型      | void fmc_unlock(void); |
| 功能描述      | 解锁Flash操作              |
| 先决条件      | -                      |
| 被调用函数     | -                      |
| 输入参数{in}  |                        |
| -         | -                      |
| 输出参数{out} |                        |
| -         | -                      |
| 返回值       |                        |
| -         | -                      |

例如：

```
/* unlock the main FMC operation */
```

```
fmc_unlock( );
```

### 函数 fmc\_lock

函数fmc\_lock描述见下表：

表 3-243. 函数 fmc\_lock

|           |                      |
|-----------|----------------------|
| 函数名称      | fmc_lock             |
| 函数原型      | void fmc_lock(void); |
| 功能描述      | 锁定flash操作            |
| 先决条件      | -                    |
| 被调用函数     | -                    |
| 输入参数{in}  |                      |
| -         | -                    |
| 输出参数{out} |                      |
| -         | -                    |
| 返回值       |                      |
| -         | -                    |

例如：

```
/* lock the main FMC operation */
```

```
fmc_lock( );
```

### 函数 fmc\_page\_erase

函数fmc\_page\_erase描述见下表：

表 3-244. 函数 fmc\_page\_erase

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | fmc_page_erase  |
| 函数原型           | fmc_state_enum fmc_page_erase(uint32_t page_address); |
| 功能描述           | 页擦除   |
| 先决条件           | fmc_unlock  |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait  |
| 输入参数{in}       |   |
| page_address   | 页擦除首地址  |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| fmc_state_enum | <a href="#"><u>FMC状态</u></a>                          |

例如：

```
/* erase page */
```

```
fmc_state_enum state = fmc_page_erase ( 0x08004000);
```

### 函数 fmc\_mass\_erase

函数fmc\_mass\_erase描述见下表:

表 3-245. 函数 fmc\_mass\_erase

|                |                                      |
|----------------|--------------------------------------|
| 函数名称           | fmc_mass_erase                       |
| 函数原型           | fmc_state_enum fmc_mass_erase(void); |
| 功能描述           | 全片擦除                                 |
| 先决条件           | fmc_unlock                           |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait                       |
| 输入参数{in}       |                                      |
| -              | -                                    |
| 输出参数{out}      |                                      |
| -              | -                                    |
| 返回值            |                                      |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>                |

例如:

```
/* erase whole chip */
```

```
fmc_state_enum state = fmc_mass_erase ( );
```

### 函数 fmc\_doubleword\_program

函数fmc\_doubleword\_program描述见下表:

表 3-246. 函数 fmc\_doubleword\_program

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | fmc_doubleword_program  |
| 函数原型           | fmc_state_enum fmc_doubleword_program(uint32_t address, uint64_t data); |
| 功能描述           | 对相应地址双字编程   |
| 先决条件           | fmc_unlock  |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait  |
| 输入参数{in}       |   |
| address        | 编程地址  |
| 输入参数{in}       |   |
| data           | 编程数据  |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>   |

例如:



```
/* program double word at the corresponding address */
```

```
fmc_state_enum state = fmc_word_program(0x08004000, 0xaabbccddeeffgghh);
```

### 函数 fmc\_word\_program

函数fmc\_word\_program描述见下表：

表 3-247. 函数 fmc\_word\_program

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | fmc_word_program  |
| 函数原型           | fmc_state_enum fmc_word_program(uint32_t address, uint32_t data); |
| 功能描述           | 对相应地址全字编程   |
| 先决条件           | fmc_unlock  |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait  |
| 输入参数{in}       |   |
| address        | 编程地址  |
| 输入参数{in}       |   |
| data           | 编程数据  |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>   |

例如：

```
/* program a word at the corresponding address */
```

```
fmc_state_enum state = fmc_word_program (0x08004000, 0xaabbccdd);
```

### 函数 ob\_unlock

函数ob\_unlock描述见下表：

表 3-248. 函数 ob\_unlock

|           |                       |
|-----------|-----------------------|
| 函数名称      | ob_unlock             |
| 函数原型      | void ob_unlock(void); |
| 功能描述      | 解锁选项字节                |
| 先决条件      | fmc_unlock            |
| 被调用函数     | -                     |
| 输入参数{in}  |                       |
| -         | -                     |
| 输出参数{out} |                       |
| -         | -                     |
| 返回值       |                       |
| -         | -                     |

例如：

```
/* unlock the option byte operation */
```

```
ob_unlock ( );
```

### 函数 ob\_lock

函数ob\_lock描述见下表:

**表 3-249. 函数 ob\_lock**

|           |                     |
|-----------|---------------------|
| 函数名称      | ob_lock             |
| 函数原型      | void ob_lock(void); |
| 功能描述      | 锁定选项字节操作            |
| 先决条件      | fmc_lock            |
| 被调用函数     | -                   |
| 输入参数{in}  |                     |
| -         | -                   |
| 输出参数{out} |                     |
| -         | -                   |
| 返回值       |                     |
| -         | -                   |

例如:

```
/* lock the option byte operation */
```

```
ob_lock ( );
```

### 函数 ob\_erase

函数ob\_erase描述见下表:

**表 3-250. 函数 ob\_erase**

|           |                      |
|-----------|----------------------|
| 函数名称      | ob_erase             |
| 函数原型      | void ob_erase(void); |
| 功能描述      | 擦除选项字节               |
| 先决条件      | ob_unlock            |
| 被调用函数     | fmc_ready_wait       |
| 输入参数{in}  |                      |
| -         | -                    |
| 输出参数{out} |                      |
| -         | -                    |
| 返回值       |                      |
| -         | -                    |

例如:

```
/* erase the FMC option byte */
```

```
ob_erase ( );
```

### 函数 ob\_write\_protection\_enable

函数ob\_write\_protection\_enable描述见下表：

表 3-251. 函数 ob\_write\_protection\_enable

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | ob_write_protection_enable                                 |
| 函数原型           | fmc_state_enum ob_write_protection_enable(uint32_t ob_wp); |
| 功能描述           | 使能写保护  |
| 先决条件           | ob_unlock  |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait   |
| 输入参数{in}       |  |
| ob_wp          | 写保护单元  |
| OB_WP_x        | 特定写保护单元 ( x= 0 ...31)                                      |
| OB_WP_ALL      | 全片写保护  |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>                                      |

例如：

```
/* enable write protection */
```

```
fmc_state_enum state = ob_write_protection_enable (OB_WP_7);
```

### 函数 ob\_security\_protection\_config

函数ob\_security\_protection\_config描述见下表：

表 3-252. 函数 ob\_security\_protection\_config

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | ob_security_protection_config                                  |
| 函数原型           | fmc_state_enum ob_security_protection_config (uint8_t ob_spc); |
| 功能描述           | 配置安全保护   |
| 先决条件           | ob_unlock  |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait   |
| 输入参数{in}       |  |
| ob_spc         | 安全保护   |
| FMC_NSPC       | 无安全保护  |
| FMC_USPC       | 安全保护   |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>  |

例如：

```
/* enable security protection */
```

```
fmc_state_enum state = ob_security_protection_config (FMC_USPC);
```

### 函数 ob\_user\_write

函数ob\_user\_write描述见下表:

表 3-253. 函数 ob\_user\_write

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | ob_user_write   |
| 函数原型               | fmc_state_enum ob_user_write(uint8_t ob_fwdgt, uint8_t ob_deepsleep, uint8_t ob_stdby); |
| 功能描述               | 编辑用户选项字节  |
| 先决条件               | ob_unlock   |
| 被调用函数              | fmc_ready_wait  |
| 输入参数{in}           |   |
| ob_fwdgt           | 选项字节看门狗数值   |
| OB_FWDGT_SW        | 软件看门狗   |
| OB_FWDGT_HW        | 硬件看门狗   |
| 输入参数{in}           |   |
| ob_deepsleep       | 选项字节深度睡眠复位值   |
| OB_DEEPSLEEP_N_RST | 进入深度睡眠时不复位  |
| OB_DEEPSLEEP_RST   | 进入深度睡眠时产生复位   |
| 输入参数{in}           |   |
| ob_stdby           | 选项字节待机复位值   |
| OB_STDBY_N_RST     | 进入待机时不复位  |
| OB_STDBY_RST       | 进入待机时产生复位   |
| 输出参数{out}          |   |
| -                  | -   |
| 返回值                |   |
| fmc_state_enum     | <a href="#">FMC状态</a>   |

例如:

```
/* configure user option byte */
```

```
fmc_state_enum state = ob_user_write(OB_FWDGT_HW,OB_DEEPSLEEP_RST,
OB_STDBY_RST);
```

### 函数 ob\_data\_program

函数ob\_data\_program描述见下表:

表 3-254. 函数 ob\_data\_program

|      |                 |
|------|-----------------|
| 函数名称 | ob_data_program |
|------|-----------------|

|                |   |
|----------------|---|
| 函数原型           | fmc_state_enum ob_data_program(uint32_t address, uint8_t data); |
| 功能描述           | 编程数字选项字节  |
| 先决条件           | ob_unlock   |
| 被调用函数          | fmc_ready_wait  |
| 输入参数{in}       |   |
| address        | 编程数字选项字节地址  |
| 输入参数{in}       |   |
| data           | 所编程数值   |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>   |

例如:

```
/* program option bytes data */
```

```
fmc_state_enum state = ob_data_program (0x1ffff804, 0x56);
```

### 函数 ob\_user\_get

函数ob\_user\_get描述见下表:

表 3-255. 函数 ob\_user\_get

|           |                            |
|-----------|----------------------------|
| 函数名称      | ob_user_get                |
| 函数原型      | uint8_t ob_user_get(void); |
| 功能描述      | 获取用户选项字节                   |
| 先决条件      | -                          |
| 被调用函数     | -                          |
| 输入参数{in}  |                            |
| -         | -                          |
| 输出参数{out} |                            |
| -         | -                          |
| 返回值       |                            |
| uint8_t   | 选项字节用户数值 (0xF0 – 0xFF)     |

例如:

```
/* get the FMC user option byte */
```

```
uint8_t user = ob_user_get ( );
```

### 函数 ob\_data\_get

函数ob\_data\_get描述见下表:

表 3-256. 函数 ob\_data\_get

|      |             |
|------|-------------|
| 函数名称 | ob_data_get |
|------|-------------|

|           |                             |
|-----------|-----------------------------|
| 函数原型      | Uint16_t ob_data_get(void); |
| 功能描述      | 获取数据选项字节                    |
| 先决条件      | -                           |
| 被调用函数     | -                           |
| 输入参数{in}  |                             |
| -         | -                           |
| 输出参数{out} |                             |
| -         | -                           |
| 返回值       |                             |
| uint8_t   | 选项字节数据值（0x0 – 0xFF）         |

例如：

```
/* get the FMC data option byte */
```

```
Uint16_t data = ob_data_get ( );
```

### 函数 ob\_write\_protection\_get

函数ob\_write\_protection\_get描述见下表：

表 3-257. 函数 ob\_write\_protection\_get

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | ob_write_protection_get                 |
| 函数原型      | uint32_t ob_write_protection_get(void); |
| 功能描述      | 获取选项字节写保护数值                             |
| 先决条件      | -                                       |
| 被调用函数     | -                                       |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -                                       |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -                                       |
| 返回值       |   |
| uint32_t  | 选项字节写保护数值（0x0 – 0xFFFFFFFF）             |

例如：

```
/* get the FMC option byte write protection */
```

```
uint32_t wp = ob_write_protection_get ( );
```

### 函数 ob\_security\_protection\_flag\_get

函数ob\_security\_protection\_flag\_get描述见下表：

表 3-258. 函数 ob\_security\_protection\_flag\_get

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | ob_security_protection_flag_get                    |
| 函数原型 | FlagStatus ob_security_protection_flag_get (void); |
| 功能描述 | 获取安全保护状态   |

|            |             |
|------------|-------------|
| 先决条件       | -           |
| 被调用函数      | -           |
| 输入参数{in}   |             |
| -          | -           |
| 输出参数{out}  |             |
| -          | -           |
| 返回值        |             |
| FlagStatus | SET 或 RESET |

例如：

```
/* get the FMC option byte security protection */
```

```
FlagStatus spc = ob_security_protection_flag_get ( );
```

### 函数 fmc\_interrupt\_enable

函数fmc\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-259. 函数 fmc\_interrupt\_enable

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | fmc_interrupt_enable                           |
| 函数原型        | void fmc_interrupt_enable(uint32_t interrupt); |
| 功能描述        | 使能FMC中断  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| interrupt   | FMC中断  |
| FMC_INT_END | FMC编程完成中断                                      |
| FMC_INT_ERR | FMC错误中断  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如：

```
/* enable FMC interrupt */
```

```
fmc_interrupt_enable(FMC_INT_END);
```

### 函数 fmc\_interrupt\_disable

函数fmc\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-260. 函数 fmc\_interrupt\_disable

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | fmc_interrupt_disable                           |
| 函数原型 | void fmc_interrupt_disable(uint32_t interrupt); |
| 功能描述 | 除能FMC中断   |

|             |           |
|-------------|-----------|
| 先决条件        | -         |
| 被调用函数       | -         |
| 输入参数{in}    |           |
| interrupt   | FMC中断     |
| FMC_INT_END | FMC编程完成中断 |
| FMC_INT_ERR | FMC错误中断   |
| 输出参数{out}   |           |
| -           | -         |
| 返回值         |           |
| -           | -         |

例如：

```
/* disable FMC interrupt */
```

```
fmc_interrupt_disable(FMC_INT_END);
```

### 函数 fmc\_flag\_get

函数fmc\_flag\_get描述见下表：

表 3-261. 函数 fmc\_flag\_get

|                     |   |
|---------------------|---|
| 函数名称                | fmc_flag_get                            |
| 函数原型                | FlagStatus fmc_flag_get(uint32_t flag); |
| 功能描述                | 检查标志是否置位                                |
| 先决条件                | -                                       |
| 被调用函数               | -                                       |
| 输入参数{in}            |   |
| flag                | 检查FMC标志                                 |
| FMC_FLAG_BUSY       | FMC忙碌标志                                 |
| FMC_FLAG_PGER<br>R  | FMC操作错误标志                               |
| FMC_FLAG_PGAE<br>RR | FMC编程对齐错误标志                             |
| FMC_FLAG_WPER<br>R  | FMC写保护错误标志                              |
| FMC_FLAG_END        | FMC操作完成标志                               |
| 输出参数{out}           |   |
| -                   | -                                       |
| 返回值                 |   |
| FlagStatus          | SET 或 RESET                             |

例如：

```
/* get FMC flag */
```

```
FlagStatus flag = fmc_flag_get(FMC_FLAG_END);
```



函数 **fmc\_flag\_clear**

函数fmc\_flag\_clear描述见下表：

表 3-262. 函数 **fmc\_flag\_clear**

|                     |                                     |
|---------------------|-------------------------------------|
| 函数名称                | fmc_flag_clear                      |
| 函数原型                | void fmc_flag_clear(uint32_t flag); |
| 功能描述                | 清除FMC标志                             |
| 先决条件                | -                                   |
| 被调用函数               | -                                   |
| 输入参数{in}            |                                     |
| flag                | 清除FMC标志                             |
| FMC_FLAG_PGER<br>R  | FMC操作错误标志                           |
| FMC_FLAG_PGAE<br>RR | FMC编程对齐错误标志                         |
| FMC_FLAG_WPER<br>R  | FMC写保护错误标志                          |
| FMC_FLAG_END        | FMC操作完成标志                           |
| 输出参数{out}           |                                     |
| -                   | -                                   |
| 返回值                 |                                     |
| -                   | -                                   |

例如：

```
/* clear FMC flag */
```

```
FlagStatus flag = fmc_flag_clear(FMC_FLAG_END);
```

函数 **fmc\_interrupt\_flag\_get**

函数fmc\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-263. 函数 **fmc\_interrupt\_flag\_get**

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | fmc_interrupt_flag_get   |
| 函数原型                    | FlagStatus fmc_interrupt_flag_get(fmc_interrupt_flag_enum flag); |
| 功能描述                    | 获取FMC中断标志状态  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| flag                    | 中断标志   |
| FMC_INT_FLAG_P<br>GERR  | FMC操作错误标志  |
| FMC_INT_FLAG_P<br>GAERR | FMC编程对齐错误标志  |

|                                |             |
|--------------------------------|-------------|
| <i>FMC_INT_FLAG_W<br/>PERR</i> | FMC写保护错误标志  |
| <i>FMC_INT_FLAG_E<br/>ND</i>   | FMC操作完成标志   |
| 输出参数{out}                      |             |
| -                              | -           |
| 返回值                            |             |
| <b>FlagStatus</b>              | SET 或 RESET |

例如：

```
/* get FMC interrupt flag */
```

```
FlagStatus flag = fmc_interrupt_flag_get (FMC_INT_FLAG_PGERR);
```

### 函数 **fmc\_interrupt\_flag\_clear**

函数fmc\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

**表 3-264. 函数 fmc\_interrupt\_flag\_clear**

|                                 |   |
|---------------------------------|---|
| 函数名称                            | fmc_interrupt_flag_clear  |
| 函数原型                            | FlagStatus fmc_interrupt_flag_clear (fmc_interrupt_flag_enum flag); |
| 功能描述                            | 清除FMC中断标志   |
| 先决条件                            | -   |
| 被调用函数                           | -   |
| 输入参数{in}                        |   |
| <b>flag</b>                     | 清除FMC中断标志   |
| <i>FMC_INT_FLAG_P<br/>GERR</i>  | FMC操作错误标志   |
| <i>FMC_INT_FLAG_P<br/>GAERR</i> | FMC编程对齐错误标志   |
| <i>FMC_INT_FLAG_W<br/>PERR</i>  | FMC写保护错误标志  |
| <i>FMC_INT_FLAG_E<br/>ND</i>    | FMC操作完成标志   |
| 输出参数{out}                       |   |
| -                               | -   |
| 返回值                             |   |
| -                               | -   |

例如：

```
/* clear FMC interrupt flag */
```

```
FlagStatus flag = fmc_interrupt_flag_clear (FMC_INT_FLAG_BANK0_PGERR);
```

**函数 fmc\_state\_get**

函数fmc\_state\_get描述见下表:

**表 3-265. 函数 fmc\_state\_get**

|                |                                     |
|----------------|-------------------------------------|
| 函数名称           | fmc_state_get                       |
| 函数原型           | fmc_state_enum fmc_state_get(void); |
| 功能描述           | 获取FMC状态                             |
| 先决条件           | -                                   |
| 被调用函数          | -                                   |
| 输入参数{in}       |                                     |
| -              | -                                   |
| 输出参数{out}      |                                     |
| -              | -                                   |
| 返回值            |                                     |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>               |

例如:

```
/* get the FMC state */
fmc_state_enum state = fmc_state_get( );
```

**函数 fmc\_ready\_wait**

函数 fmc\_ready\_wait描述见下表:

**表 3-266. 函数 fmc\_ready\_wait**

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | fmc_ready_wait                                   |
| 函数原型           | fmc_state_enum fmc_ready_wait(uint32_t timeout); |
| 功能描述           | 检查FMC是否准备好                                       |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | fmc_state_get                                    |
| 输入参数{in}       |  |
| timeout        | count of loop                                    |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| fmc_state_enum | <a href="#">FMC状态</a>                            |

例如:

```
/* check whether FMC is ready or not */
fmc_state_enum state = fmc_ready_wait (0x00001000 );
```

### 3.13. FWDGT

独立看门狗定时器（FWDGT）是一个硬件计时电路，用来监测由软件故障导致的系统故障。适合于需要独立环境且对计时精度要求不高的场合。章节[3.13.1](#)描述了FWDGT的寄存器列表，章节[3.13.2](#)对FWDGT库函数进行说明。

#### 3.13.1. 外设寄存器说明

FWDGT寄存器列表如下表所示：

表 3-267. FWDGT 寄存器

| 寄存器名称      | 寄存器描述  |
|------------|--------|
| FWDGT_CTL  | 控制寄存器  |
| FWDGT_PSC  | 预分频寄存器 |
| FWDGT_RLD  | 重装载寄存器 |
| FWDGT_STAT | 状态寄存器  |

#### 3.13.2. 外设库函数说明

FWDGT库函数列表如下表所示：

表 3-268. FWDGT 库函数

| 库函数名称                        | 库函数描述                         |
|------------------------------|-------------------------------|
| fwdgt_write_enable           | 使能对寄存器FWDGT_PSC和FWDGT_RLD的写操作 |
| fwdgt_write_disable          | 失能对寄存器FWDGT_PSC和FWDGT_RLD的写操作 |
| fwdgt_enable                 | 使能FWDGT                       |
| fwdgt_prescaler_value_config | 配置独立看门狗定时器预分频值                |
| fwdgt_reload_value_config    | 配置独立看门狗定时器重装载值                |
| fwdgt_counter_reload         | 按照FWDGT_RLD寄存器的值重装载IWDG计数器    |
| fwdgt_config                 | 设置FWDGT重装载值、预分频值              |
| fwdgt_flag_get               | 获取FWDGT标志位状态                  |

#### 函数 fwdgt\_write\_enable

函数fwdgt\_write\_enable描述见下表：

表 3-269. 函数 fwdgt\_write\_enable

| 函数名称     | fwdgt_write_enable             |
|----------|--------------------------------|
| 函数原型     | void fwdgt_write_enable(void); |
| 功能描述     | 使能对寄存器FWDGT_PSC和FWDGT_RLD的写操作  |
| 先决条件     | -                              |
| 被调用函数    | -                              |
| 输入参数{in} |                                |
| -        | -                              |

| 输出参数{out} |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* enable write access to FWDGT_PSC and FWDGT_RLD */
```

```
fwdgt_write_enable ( );
```

### 函数 fwdgt\_write\_disable

函数fwdgt\_write\_disable描述见下表：

表 3-270. 函数 fwdgt\_write\_disable

| 函数名称      | fwdgt_write_disable             |
|-----------|---------------------------------|
| 函数原型      | void fwdgt_write_disable(void); |
| 功能描述      | 失能对寄存器FWDGT_PSC和FWDGT_RLD的写操作   |
| 先决条件      | -                               |
| 被调用函数     | -                               |
| 输入参数{in}  |                                 |
| -         | -                               |
| 输出参数{out} |                                 |
| -         | -                               |
| 返回值       |                                 |
| -         | -                               |

例如：

```
/* disable write access to FWDGT_PSC and FWDGT_RLD */
```

```
fwdgt_write_disable ( );
```

### 函数 fwdgt\_enable

函数fwdgt\_enable描述见下表：

表 3-271. 函数 fwdgt\_enable

| 函数名称      | fwdgt_enable             |
|-----------|--------------------------|
| 函数原型      | void fwdgt_enable(void); |
| 功能描述      | 使能FWDGT                  |
| 先决条件      | -                        |
| 被调用函数     | -                        |
| 输入参数{in}  |                          |
| -         | -                        |
| 输出参数{out} |                          |
| -         | -                        |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如:

```
/* start the free watchdog timer counter */
```

```
fwdgt_enable ( );
```

### 函数 **fwdgt\_prescaler\_value\_config**

函数fwdgt\_prescaler\_value\_config描述见下表:

**表 3-272. 函数 fwdgt\_prescaler\_value\_config**

| 函数名称                        | fwdgt_prescaler_value_config                                      |
|-----------------------------|---|
| 函数原型                        | ErrStatus fwdgt_prescaler_value_config(uint16_t prescaler_value); |
| 功能描述                        | 配置独立看门狗定时器计数器窗口值  |
| 先决条件                        | -   |
| 输入参数{in}                    |   |
| <b>prescaler_value</b>      | 预分频值  |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>4   | FWDGT预分频值设为4  |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>8   | FWDGT预分频值设为8  |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>16  | FWDGT预分频值设为16   |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>32  | FWDGT预分频值设为32   |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>64  | FWDGT预分频值设为64   |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>128 | FWDGT预分频值设为128  |
| <i>FWDGT_PSC_DIV</i><br>256 | FWDGT预分频值设为256  |
| 输出参数{out}                   |   |
| -                           | -   |
| 返回值                         |   |
| <b>ErrStatus</b>            | ERROR / SUCCESS   |

例如:

```
/* set FWDGT prescalervalue to 256 */
```

```
ErrStatus flag;
```

```
flag = fwdgt_prescaler_value_config (FWDGT_PSC_DIV256);
```

**函数 fwdgt\_reload\_value\_config**

函数fwdgt\_reload\_value\_config描述见下表：

**表 3-273. 函数 fwdgt\_reload\_value\_config**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | fwdgt_reload_value_config                                   |
| 函数原型         | ErrStatus fwdgt_reload_value_config(uint16_t reload_value); |
| 功能描述         | 配置独立看门狗定时器重装载值  |
| 先决条件         | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| reload_value | 重装载值,数值范围为 0x0000 – 0x0FFF                                  |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| ErrStatus    | ERROR / SUCCESS   |

例如：

```
/* set FWDGT reload value to 0x0FFF */
ErrStatus flag;

flag = fwdgt_reload_value_config (0x0FFF);
```

**函数 fwdgt\_counter\_reload**

函数fwdgt\_counter\_reload描述见下表：

**表 3-274. 函数 fwdgt\_counter\_reload**

|           |                                  |
|-----------|----------------------------------|
| 函数名称      | fwdgt_counter_reload             |
| 函数原型      | void fwdgt_counter_reload(void); |
| 功能描述      | 按照FWDGT_RLD寄存器的值重装载IWDG计数器       |
| 先决条件      | -                                |
| 被调用函数     | -                                |
| 输入参数{in}  |                                  |
| -         | -                                |
| 输出参数{out} |                                  |
| -         | -                                |
| 返回值       |                                  |
| -         | -                                |

例如：

```
/* reload FWDGT counter */

fwdgt_counter_reload ( );
```

## 函数 fwdgt\_config

函数fwdgt\_config描述见下表:

表 3-275. 函数 fwdgt\_config

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | fwdgt_config  |
| 函数原型             | ErrStatus fwdgt_config(uint16_t reload_value, uint8_t prescaler_div); |
| 功能描述             | 设置FWDGT重装载值、预分频值  |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| reload_value     | 重装载值(0x0000 - 0x0FFF)-  |
| 输入参数{in}         |   |
| prescaler_div    | FWDGT预分频值   |
| FWDGT_PSC_DIV4   | FWDGT预分频值设为4  |
| FWDGT_PSC_DIV8   | FWDGT预分频值设为8  |
| FWDGT_PSC_DIV16  | FWDGT预分频值设为16   |
| FWDGT_PSC_DIV32  | FWDGT预分频值设为32   |
| FWDGT_PSC_DIV64  | FWDGT预分频值设为64   |
| FWDGT_PSC_DIV128 | FWDGT prescaler set to 128  |
| FWDGT_PSC_DIV256 | FWDGT prescaler set to 256  |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| ErrStatus        | ERROR or SUCCESS-   |

例如:

```
/* configure FWDGT counter clock: 40KHz(IRC40K) / 64 = 0.625 KHz */
```

```
fwdgt_config(2*500, FWDGT_PSC_DIV64);
```

## 函数 fwdgt\_flag\_get

函数fwdgt\_flag\_get描述见下表:

表 3-276. 函数 fwdgt\_flag\_get

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | fwdgt_flag_get                            |
| 函数原型 | FlagStatus fwdgt_flag_get(uint16_t flag); |
| 功能描述 | 获取FWDGT标志位状态                              |
| 先决条件 | -   |



|                    |                 |
|--------------------|-----------------|
| 被调用函数              | -               |
| 输入参数{in}           |                 |
| flag               | 需要获取状态的FWDGT标志位 |
| FWDGT_FLAG_PUD     | 预分频值更新进行中       |
| FWDGT_FLAG_RU<br>D | 重装载值更新进行中       |
| 输出参数{out}          |                 |
| -                  | -               |
| 返回值                |                 |
| FlagStatus         | SET or RESET    |

例如：

```

/* test if a prescaler value update is on going */

FlagStatus status;

status = fwdgt_flag_get (FWDGT_FLAG_PUD);

if(status == RESET)
{
    ...
}
else
{
    ...
}

```

## 3.14. GPIO

GPIO用来实现各片上设备的逻辑输入/输出功能。章节[3.14.1](#)描述了GPIO的寄存器列表，章节[3.14.2](#)对GPIO库函数进行说明。

### 3.14.1. 外设寄存器说明

GPIO寄存器列表如下表所示：

**表 3-277. GPIO 寄存器**

| 寄存器名称       | 寄存器描述     |
|-------------|-----------|
| GPIOx_CTL0  | 端口控制寄存器0  |
| GPIOx_CTL1  | 端口控制寄存器1  |
| GPIOx_ISTAT | 端口输入状态寄存器 |
| GPIOx_OCTL  | 端口输出控制寄存器 |

| 寄存器名称        | 寄存器描述          |
|--------------|----------------|
| GPIOx_BOP    | 端口位操作寄存器       |
| GPIOx_BC     | 位清除寄存器         |
| GPIOx_LOCK   | 端口配置锁定寄存器      |
| GPIOx_SPD    | 端口位速度寄存器       |
| AFIO_EC      | 事件控制寄存器        |
| AFIO_PCF0    | AFIO端口配置寄存器0   |
| AFIO_EXTISS0 | EXTI源选择寄存器0寄存器 |
| AFIO_EXTISS1 | EXTI源选择寄存器1寄存器 |
| AFIO_EXTISS2 | EXTI源选择寄存器2寄存器 |
| AFIO_EXTISS3 | EXTI源选择寄存器3寄存器 |
| AFIO_PCF1    | AFIO端口配置寄存器1   |
| AFIO_CPSCTL  | IO补偿控制寄存器      |

### 3.14.2. 外设库函数说明

GPIO库函数列表如下表所示：

**表 3-278. GPIO 库函数**

| 库函数名称                      | 库函数描述          |
|----------------------------|----------------|
| gpio_deinit                | 复位外设GPIOx      |
| gpio_afio_deinit           | 复位AFIO         |
| gpio_init                  | GPIO参数初始化      |
| gpio_bit_set               | 置位引脚值          |
| gpio_bit_reset             | 复位引脚值          |
| gpio_bit_write             | 将特定的值写入引脚      |
| gpio_port_write            | 将特定的值写入一组端口    |
| gpio_input_bit_get         | 获取引脚的输入值       |
| gpio_input_port_get        | 获取一组端口的输入值     |
| gpio_output_bit_get        | 获取引脚的输出值       |
| gpio_output_port_get       | 获取一组端口的输出值     |
| gpio_pin_remap_config      | 配置GPIO引脚重映射    |
| gpio_exti_source_select    | 选择哪个引脚作为EXTI源  |
| gpio_event_output_config   | 配置事件输出         |
| gpio_event_output_enable   | 事件输出使能         |
| gpio_event_output_disable  | 事件输出除能         |
| gpio_pin_lock              | 相应的引脚配置被锁定     |
| gpio_compensation_config   | 配置I/O补偿单元      |
| gpio_compensation_flag_get | 检测I/O补偿单元是否准备好 |

#### 函数 gpio\_deinit

函数gpio\_deinit描述见下表：

表 3-279. 函数 **gpio\_deinit**

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | gpio_deinit  |
| 函数原型        | void gpio_deinit(uint32_t gpio_periph);            |
| 功能描述        | 复位外设GPIOx  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}    |  |
| gpio_periph | GPIO端口   |
| GPIOx       | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如:

```
/* reset GPIOA */
gpio_deinit (GPIOA);
```

### 函数 **gpio\_afio\_deinit**

函数gpio\_afio\_deinit描述见下表:

表 3-280. 函数 **gpio\_afio\_deinit**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | gpio_afio_deinit                                   |
| 函数原型      | void gpio_afio_deinit(void);                       |
| 功能描述      | 复位AFIO   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如:

```
/* reset alternate function */
gpio_afio_deinit();
```

### 函数 **gpio\_init**

函数gpio\_init描述见下表:

表 3-281. 函数 gpio\_init

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | gpio_init   |
| 函数原型                  | void gpio_init(uint32_t gpio_periph, uint32_t mode, uint32_t speed, uint32_t pin);; |
| 功能描述                  | GPIO参数初始化   |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | -   |
| 输入参数{in}              |   |
| gpio_periph           | GPIO端口  |
| GPIOx                 | 端口选择(x = A,B,C,D,E)   |
| 输入参数{in}              |   |
| gpio_mode             | GPIO引脚模式  |
| GPIO_MODE_AIN         | 模拟输入模式  |
| GPIO_MODE_IN_FLOATING | 浮空输入模式  |
| GPIO_MODE_IPD         | 下拉输入模式  |
| GPIO_MODE_IPU         | 上拉输入模式  |
| GPIO_MODE_OUT_OD      | 开漏输出模式  |
| GPIO_MODE_OUT_PP      | 推挽输出模式  |
| GPIO_MODE_AF_OD       | AFIO开漏输出模式  |
| GPIO_MODE_AF_PP       | AFIO推挽输出模式  |
| 输出参数{out}             |   |
| speed                 | GPIO输出最大速度  |
| GPIO_OSPEED_10MHZ     | 10MHZ   |
| GPIO_OSPEED_2MHZ      | 2MHZ  |
| GPIO_OSPEED_50MHZ     | 50MHZ   |
| GPIO_OSPEED_MAX       | >50MHZ  |
| 输入参数{in}              |   |
| pin                   | GPIO引脚  |
| GPIO_PIN_x            | 引脚选择 (x=0..15)  |
| GPIO_PIN_ALL          | 所有引脚  |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |
| 返回值                   |   |
| -                     | -   |

例如:

```
/* config PA0 as analog input mode*/
```

```
gpio_init (GPIOA, GPIO_MODE_AIN, GPIO_OSPEED_50MHZ, GPIO_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_bit\_set

函数gpio\_bit\_set描述见下表:

表 3-282. 函数 gpio\_bit\_set

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | gpio_bit_set  |
| 函数原型         | void gpio_bit_set(uint32_t gpio_periph,uint32_t pin); |
| 功能描述         | 置位引脚值   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| gpio_periph  | GPIO端口  |
| GPIOx        | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                   |
| 输入参数{in}     |   |
| pin          | GPIO引脚  |
| GPIO_PIN_x   | 引脚选择 (x=0..15)  |
| GPIO_PIN_ALL | 所有引脚  |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* set PA0*/
```

```
gpio_bit_set (GPIOA, GPIO_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_bit\_reset

函数gpio\_bit\_reset描述见下表:

表 3-283. 函数 gpio\_bit\_reset

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | gpio_bit_reset  |
| 函数原型        | void gpio_bit_reset(uint32_t gpio_periph,uint32_t pin); |
| 功能描述        | 复位引脚值   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| gpio_periph | GPIO端口  |
| GPIOx       | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                     |

| 输入参数{in}            |                |
|---------------------|----------------|
| <b>pin</b>          | GPIO引脚         |
| <i>GPIO_PIN_x</i>   | 引脚选择 (x=0..15) |
| <i>GPIO_PIN_ALL</i> | 所有引脚           |
| 输出参数{out}           |                |
| -                   | -              |
| 返回值                 |                |
| -                   | -              |

例如：

```
/* reset PA0*/
```

```
gpio_bit_set (GPIOA, GPIO_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_bit\_write

函数gpio\_bit\_write描述见下表：

表 3-284. 函数 gpio\_bit\_write

| 函数名称                | gpio_bit_write   |
|---------------------|--|
| 函数原型                | void gpio_bit_write(uint32_t gpio_periph,uint32_t pin,bit_status bit_value); |
| 功能描述                | 将特定的值写入引脚  |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| <b>gpio_periph</b>  | GPIO端口   |
| <i>GPIOx</i>        | 端口选择(x = A,B,C,D,E)  |
| 输入参数{in}            |  |
| <b>pin</b>          | GPIO引脚   |
| <i>GPIO_PIN_x</i>   | 引脚选择 (x=0..15)   |
| <i>GPIO_PIN_ALL</i> | 所有引脚   |
| 输入参数{in}            |  |
| <b>bit_value</b>    | 设置或清除  |
| <i>RESET</i>        | 清除引脚值  |
| <i>SET</i>          | 设置引脚值  |
| 输出参数{out}           |  |
| -                   | -  |
| 返回值                 |  |
| -                   | -  |

例如：

```
/* write 1 to PA0*/
```

```
gpio_bit_write (GPIOA, GPIO_PIN_0, SET);
```

函数 **gpio\_port\_write**

函数gpio\_port\_write描述见下表:

表 3-285. 函数 **gpio\_port\_write**

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | gpio_port_write   |
| 函数原型        | void gpio_port_write(uint32_t gpio_periph,uint16_t data); |
| 功能描述        | 将特定的值写入端口   |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| gpio_periph | GPIO端口  |
| GPIOx       | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                       |
| 输入参数{in}    |   |
| data        | 将要写入的具体值  |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如:

```
/* write 1010 0101 to Port A */
```

```
gpio_port_write (GPIOA, 0xA5);
```

函数 **gpio\_input\_bit\_get**

函数gpio\_input\_bit\_get描述见下表:

表 3-286. 函数 **gpio\_input\_bit\_get**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | gpio_input_bit_get  |
| 函数原型         | FlagStatus gpio_input_bit_get(uint32_t gpio_periph,uint32_t pin); |
| 功能描述         | 获取引脚的输入值  |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| gpio_periph  | GPIO端口  |
| GPIOx        | 端口选择(x = A,B,C,D,E)   |
| 输入参数{in}     |   |
| pin          | GPIO引脚  |
| GPIO_PIN_x   | 引脚选择 (x=0..15)  |
| GPIO_PIN_ALL | 所有引脚  |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |

|            |             |
|------------|-------------|
| FlagStatus | SET / RESET |
|------------|-------------|

例如:

```
/* get status of PA0*/
```

```
FlagStatus bit_state;
```

```
bit_state = gpio_input_bit_get (GPIOA, GPIO_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_input\_port\_get

函数gpio\_input\_port\_get描述见下表:

表 3-287. 函数 gpio\_input\_port\_get

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | gpio_input_port_get                                 |
| 函数原型        | uint16_t gpio_input_port_get(uint32_t gpio_periph); |
| 功能描述        | 获取端口的输入值  |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| gpio_periph | GPIO端口  |
| GPIOx       | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                 |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| uint16_t    | 0x00-0xFF   |

例如:

```
/* get input value of Port A */
```

```
uint16_t port_state;
```

```
port_state = gpio_input_bit_get (GPIOA);
```

### 函数 gpio\_output\_bit\_get

函数gpio\_output\_bit\_get描述见下表:

表 3-288. 函数 gpio\_output\_bit\_get

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | gpio_output_bit_get  |
| 函数原型        | FlagStatus gpio_output_bit_get(uint32_t gpio_periph,uint32_t pin); |
| 功能描述        | 获取引脚的输出值   |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| gpio_periph | GPIO端口   |
| GPIOx       | 端口选择(x = A,B,C,D,E)  |



| 输入参数{in}            |                |
|---------------------|----------------|
| <b>pin</b>          | GPIO引脚         |
| <i>GPIO_PIN_x</i>   | 引脚选择 (x=0..15) |
| <i>GPIO_PIN_ALL</i> | 所有引脚           |
| 输出参数{out}           |                |
| -                   | -              |
| 返回值                 |                |
| <b>FlagStatus</b>   | SET / RESET    |

例如:

```
/* get output status of PA0 */
```

```
FlagStatus bit_state;
```

```
bit_state = gpio_output_bit_get (GPIOA, GPIO_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_output\_port\_get

函数gpio\_output\_port\_get描述见下表:

表 3-289. 函数 gpio\_output\_port\_get

| 函数名称               | gpio_output_port_get                                 |
|--------------------|--|
| 函数原型               | uint16_t gpio_output_port_get(uint32_t gpio_periph); |
| 功能描述               | 获取引脚的输出值   |
| 先决条件               | -  |
| 被调用函数              | -  |
| 输入参数{in}           |  |
| <b>gpio_periph</b> | GPIO端口   |
| <i>GPIOx</i>       | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                  |
| 输出参数{out}          |  |
| -                  | -  |
| 返回值                |  |
| <b>uint16_t</b>    | 0x00-0xFF  |

例如:

```
/* get output value of Port A */
```

```
uint16_t port_state;
```

```
port_state = gpio_output_port_get (GPIOA);
```

### 函数 gpio\_pin\_remap\_config

函数gpio\_pin\_remap\_config描述见下表:

表 3-290. 函数 gpio\_pin\_remap\_config

|      |                       |
|------|-----------------------|
| 函数名称 | gpio_pin_remap_config |
|------|-----------------------|

|                            |  |
|----------------------------|--|
| 函数原型                       | void gpio_pin_remap_config(uint32_t gpio_remap, ControlStatus newvalue); |
| 功能描述                       | 配置GPIO引脚重映射  |
| 先决条件                       | -  |
| 被调用函数                      | -  |
| 输入参数{in}                   |  |
| gpio_remap                 | 选择重映射  |
| GPIO_SPI0_REMAP            | SPI0重映射  |
| GPIO_I2C0_REMAP            | I2C0重映射  |
| GPIO_USART0_REMAP          | USART0重映射  |
| GPIO_USART1_REMAP          | USART1重映射  |
| GPIO_USART2_PARTIAL_REMAP  | USART2部分重映射  |
| GPIO_USART2_FULL_REMAP     | USART2全部重映射  |
| GPIO_TIMER0_PARTIAL_REMAP  | TIMER0部分重映射  |
| GPIO_TIMER0_FULL_REMAP     | TIMER0全部重映射  |
| GPIO_TIMER1_PARTIAL_REMAP1 | TIMER1部分重映射  |
| GPIO_TIMER1_PARTIAL_REMAP2 | TIMER1部分重映射  |
| GPIO_TIMER1_FULL_REMAP     | TIMER1全部重映射  |
| GPIO_TIMER2_PARTIAL_REMAP  | TIMER2部分重映射  |
| GPIO_TIMER2_FULL_REMAP     | TIMER2全部重映射  |
| GPIO_TIMER3_REMAP          | TIMER3重映射  |
| GPIO_CAN0_PARTIAL_REMAP    | CAN0部分重映射  |
| GPIO_CAN0_FULL_REMAP       | CAN0全部重映射  |
| GPIO_PD01_REMAP            | PD01重映射  |
| GPIO_TIMER4CH3_REMAP       | TIMER4 channel3内部重映射   |
| GPIO_ADC0_ETRGR_T_REMAP    | ADC0常规转换外部触发重映射  |
| GPIO_ADC1_ETRGR_T_REMAP    | ADC1常规转换外部触发重映射  |

|   |                                     |
|---|-------------------------------------|
| <code>GPIO_CAN1_REMAP</code>            | CAN1重映射                             |
| <code>GPIO_SWJ_NONJTRST_REMAP</code>    | 全部的SWJ(JTAG-DP + SW-DP)，但是不包括NJTRST |
| <code>GPIO_SWJ_SWDPE_NABLE_REMAP</code> | JTAG-DP除能，SW-DP使能                   |
| <code>GPIO_SWJ_DISABLE_REMAP</code>     | JTAG-DP除能，SW-DP除能                   |
| <code>GPIO_SPI2_REMAP</code>            | SPI2重映射                             |
| <code>GPIO_TIMER1ITR0_REMAP</code>      | TIMER1内部触发0重映射                      |
| <code>GPIO_TIMER8_REMAP</code>          | TIMER8重映射                           |
| <code>GPIO_EXMC_NADV_REMAP</code>       | EXMC_NADV 连接/断开                     |
| <code>GPIO_CTC_REMAP0</code>            | CTC重映射(PD15)                        |
| 输入参数{in}                                |                                     |
| <b>newvalue</b>                         | 是否使能                                |
| <code>ENABLE</code>                     | 使能                                  |
| <code>DISABLE</code>                    | 除能                                  |
| 输出参数{out}                               |                                     |
| -                                       | -                                   |
| 返回值                                     |                                     |
| -                                       | -                                   |

例如：

```
/* enable SPI0 remapping */
```

```
gpio_pin_remap_config (GPIO_SPI0_REMAP, ENABLE);
```

### 函数 `gpio_exti_source_select`

函数 `gpio_exti_source_select` 描述见下表：

表 3-291. 函数 `gpio_exti_source_select`

|                                     |   |
|-------------------------------------|---|
| 函数名称                                | <code>gpio_exti_source_select</code>  |
| 函数原型                                | <code>void gpio_exti_source_select(uint8_t output_port, uint8_t output_pin);</code> |
| 功能描述                                | 选择哪个引脚作为EXTI源   |
| 先决条件                                | -   |
| 被调用函数                               | -   |
| 输入参数{in}                            |   |
| <b>gpio_outputport</b>              | EXTI源端口   |
| <code>GPIO_PORT_SOURCE_GPIOx</code> | 源端口选择(x = A,B,C,D,E)  |
| 输入参数{in}                            |   |

|                                      |                |
|--------------------------------------|----------------|
| <b>gpio_outputpin</b>                | 源端口引脚          |
| <i>GPIO_PIN_SOURCE</i><br><i>E_x</i> | 引脚选择 (x=0..15) |
| 输出参数{out}                            |                |
| -                                    | -              |
| 返回值                                  |                |
| -                                    | -              |

例如:

```
/* config PA0 as EXTI source */
```

```
gpio_exti_source_select (GPIO_PORT_SOURCE_GPIOA, GPIO_PIN_SOURCE_0);
```

### 函数 gpio\_event\_output\_config

函数gpio\_event\_output\_config描述见下表:

表 3-292. 函数 gpio\_event\_output\_config

|  |   |
|--|---|
| 函数名称                                     | gpio_event_output_config  |
| 函数原型                                     | void gpio_event_output_config(uint8_t output_port, uint8_t output_pin); |
| 功能描述                                     | 配置事件输出  |
| 先决条件                                     | -   |
| 被调用函数                                    | -   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>gpio_outputport</b>                   | GPIO事件输出端口  |
| <i>GPIO_EVENT_PORT</i><br><i>T_GPIOx</i> | 事件输出端口选择(x = A,B,C,D,E)   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>gpio_outputpin</b>                    | GPIO事件输出引脚  |
| <i>GPIO_EVENT_PIN</i><br><i>_x</i>       | 引脚选择 (x=0..15)  |
| 输出参数{out}                                |   |
| -  | -   |
| 返回值                                      |   |
| -  | -   |

例如:

```
/* Config PA0 as the output of event */
```

```
gpio_event_output_config (GPIO_EVENT_PORT_GPIOA, GPIO_EVENT_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_event\_output\_enable

函数gpio\_event\_output\_enable描述见下表:

表 3-293. 函数 gpio\_event\_output\_enable

|           |                                      |
|-----------|--------------------------------------|
| 函数名称      | gpio_event_output_enable             |
| 函数原型      | void gpio_event_output_enable(void); |
| 功能描述      | 事件输出使能                               |
| 先决条件      | -                                    |
| 被调用函数     | -                                    |
| 输入参数{in}  |                                      |
| -         | -                                    |
| 输出参数{out} |                                      |
| -         | -                                    |
| 返回值       |                                      |
| -         | -                                    |

例如:

```
/* enable GPIO pin event output */
```

```
gpio_event_output_enable(void);
```

### 函数 gpio\_event\_output\_disable

函数gpio\_event\_output\_disable描述见下表:

表 3-294. 函数 gpio\_event\_output\_disable

|           |                                       |
|-----------|---------------------------------------|
| 函数名称      | gpio_event_output_disable             |
| 函数原型      | void gpio_event_output_disable(void); |
| 功能描述      | 事件输出除能                                |
| 先决条件      | -                                     |
| 被调用函数     | -                                     |
| 输入参数{in}  |                                       |
| -         | -                                     |
| 输出参数{out} |                                       |
| -         | -                                     |
| 返回值       |                                       |
| -         | -                                     |

例如:

```
/* disable GPIO pin event output */
```

```
gpio_event_output_disable(void);
```

### 函数 gpio\_pin\_lock

函数gpio\_pin\_lock描述见下表:

表 3-295. 函数 gpio\_pin\_lock

|      |               |
|------|---------------|
| 函数名称 | gpio_pin_lock |
|------|---------------|

|              |  |
|--------------|--|
| 函数原型         | void gpio_pin_lock(uint32_t gpio_periph,uint32_t pin); |
| 功能描述         | 相应的引脚配置被锁定   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| gpio_periph  | GPIO端口   |
| GPIOx        | 端口选择(x = A,B,C,D,E)                                    |
| 输入参数{in}     |  |
| pin          | GPIO引脚   |
| GPIO_PIN_x   | 引脚选择 (x=0..15)   |
| GPIO_PIN_ALL | 所有引脚   |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* lock PA0 */
```

```
gpio_pin_lock (GPIOA, GPIO_PIN_0);
```

### 函数 gpio\_compensation\_config

函数gpio\_compensation\_config描述见下表:

表 3-296. 函数 gpio\_compensation\_config

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | gpio_compensation_config                              |
| 函数原型                      | void gpio_compensation_config(uint32_t compensation); |
| 功能描述                      | 事件输出除能  |
| 先决条件                      | 配置I/O补偿单元   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| compensation              | 指定I/O补偿单元模式   |
| GPIO_COMPENSATION_ENABLE  | I/O补偿单元使能   |
| GPIO_COMPENSATION_DISABLE | I/O补偿单元失能   |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如:

```
/* enabled I/O compensation cell */
```

gpio\_compensation\_config (GPIO\_COMPENSATION\_ENABLE);

### 函数 gpio\_compensation\_flag\_get

函数gpio\_compensation\_flag\_get描述见下表:

表 3-297. 函数 gpio\_compensation\_flag\_get

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | gpio_compensation_flag_get                   |
| 函数原型       | FlagStatus gpio_compensation_flag_get(void); |
| 功能描述       | 检测I/O补偿单元是否准备好                               |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| -          | -  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| FlagStatus | SET or RESET                                 |

例如:

```
/* check the I/O compensation cell state */
```

```
FlagStatus cell_state;
```

```
cell_state = gpio_compensation_flag_get (void);
```

## 3.15. I2C

I2C（内部集成电路总线）模块提供了符合工业标准的两线串行制接口，可用于MCU和外部I2C设备的通讯。章节[3.15.1](#)描述了I2C的寄存器列表，章节[3.15.2](#)对I2C库函数进行说明。

### 3.15.1. 外设寄存器说明

I2C寄存器列表如下表所示:

表 3-298. I2C 寄存器

| 寄存器名称      | 寄存器描述    |
|------------|----------|
| I2C_CTL0   | 控制寄存器0   |
| I2C_CTL1   | 控制寄存器1   |
| I2C_SADDR0 | 从机地址寄存器0 |
| I2C_SADDR1 | 从机地址寄存器1 |
| I2C_DATA   | 传输缓冲区寄存器 |
| I2C_STAT0  | 传输状态寄存器0 |
| I2C_STAT1  | 传输状态寄存器1 |
| I2C_CKCFG  | 时钟配置寄存器  |

| 寄存器名称      | 寄存器描述       |
|------------|-------------|
| I2C_RT     | 上升时间寄存器     |
| I2C_SAMCS  | SAM控制状态寄存器  |
| I2C_FMPCFG | 快速+ 模式配置寄存器 |

### 3.15.2. 外设库函数说明

I2C库函数列表如下表所示：

**表 3-299. I2C 库函数**

| 库函数名称                              | 库函数描述                |
|------------------------------------|----------------------|
| i2c_deinit                         | 复位外设I2C              |
| i2c_clock_config                   | 配置I2C时钟              |
| i2c_mode_addr_config               | 配置I2C地址              |
| i2c_smbus_type_config              | SMBus类型选择            |
| i2c_ack_config                     | 是否发送ACK              |
| i2c_ackpos_config                  | 配置在接收模式下POAP的位置      |
| i2c_master_addressing              | 主机发送从机地址             |
| i2c_dualaddr_enable                | 双地址模式使能              |
| i2c_dualaddr_disable               | 双地址模式禁能              |
| i2c_enable                         | 使能I2C模块              |
| i2c_disable                        | 关闭I2C模块              |
| i2c_start_on_bus                   | 在I2C总线上生成起始位         |
| i2c_stop_on_bus                    | 在I2C总线上生成停止位         |
| i2c_data_transmit                  | 发送数据                 |
| i2c_data_receive                   | 接收数据                 |
| i2c_dma_config                     | I2C DMA模式配置          |
| i2c_dma_last_transfer_config       | 配置下一个DMA EOT是否最后一次传输 |
| i2c_stretch_scl_low_config         | 当从机数据没有准备好时是否拉低SCL   |
| i2c_slave_response_to_gcall_config | 从机是否响应广播呼叫           |
| i2c_software_reset_config          | 配置I2C软件复位            |
| i2c_pec_config                     | 报文错误校验配置             |
| i2c_pec_transfer_config            | 传输PEC值配置             |
| i2c_pec_value_get                  | 获取报文错误校验值            |
| i2c_smbus_alert_config             | 通过SMBA引脚发送警告         |
| i2c_smbus_arp_config               | SMBus下ARP协议是否开启      |
| i2c_sam_enable                     | 使能SAM_V接口            |
| i2c_sam_disable                    | 禁止SAM_V接口            |
| i2c_sam_timeout_enable             | 使能SAM_V接口超时检测        |
| i2c_sam_timeout_disable            | 禁止SAM_V接口超时检测        |
| i2c_flag_get                       | 获取I2C标志位             |
| i2c_flag_clear                     | 清除I2C标志位             |
| i2c_interrupt_enable               | 中断使能                 |



| 库函数名称                    | 库函数描述   |
|--------------------------|---------|
| i2c_interrupt_disable    | 中断除能    |
| i2c_interrupt_flag_get   | 中断标志位获取 |
| i2c_interrupt_flag_clear | 中断标志位清除 |

## 枚举 i2c\_flag\_enum

表 3-300. 枚举类型 i2c\_flag\_enum

| 成员名称               | 功能描述                                   |
|--------------------|--|
| I2C_FLAG_SBSEND    | 主机模式下发送START起始位                        |
| I2C_FLAG_ADDSEND   | 主机模式下成功发送了地址，从机模式下接收到了地址并且和自身的地址匹配     |
| I2C_FLAG_BTC       | 字节发送结束                                 |
| I2C_FLAG_ADD10SEND | 主机模式下10位地址的地址头被发送                      |
| I2C_FLAG_STPDET    | 从机模式下监测到STOP结束位                        |
| I2C_FLAG_RBNE      | 接收期间I2C_DATA非空                         |
| I2C_FLAG_TBE       | 发送期间I2C_DATA为空                         |
| I2C_FLAG_BERR      | 总线错误，表示I2C总线上发生了预料之外的START起始位t或STOP结束位 |
| I2C_FLAG_LOSTARB   | 主机模式下仲裁丢失                              |
| I2C_FLAG_AERR      | 应答错误                                   |
| I2C_FLAG_OUERR     | 从机接收模式下，发生了过载或欠载事件                     |
| I2C_FLAG_PECERR    | 接收数据时PEC错误                             |
| I2C_FLAG_SMBTO     | SMBus模式下超时信号                           |
| I2C_FLAG_SMBALT    | SMBus警报状态                              |
| I2C_FLAG_MASTER    | 表明I2C时钟在主机模式还是从机模式的标志位                 |
| I2C_FLAG_I2CBSY    | 忙标志                                    |
| I2C_FLAG_TR        | I2C作发送端还是接收端                           |
| I2C_FLAG_RXGC      | I2C作发送端还是接收端                           |
| I2C_FLAG_DEFSMB    | 从机模式下SMBus主机地址头                        |
| I2C_FLAG_HSTSMB    | 从机模式下监测到SMBus主机地址头                     |
| I2C_FLAG_DUMOD     | 从机模式下双标志位表明哪个地址和双地址模式匹配                |
| I2C_FLAG_TFF       | SAM_V模式下发送帧下降沿标志                       |
| I2C_FLAG_TFR       | SAM_V模式下发送帧上升沿标志                       |
| I2C_FLAG_RFF       | SAM_V模式下接收帧下降沿标志                       |
| I2C_FLAG_RFR       | SAM_V模式下接收帧上升沿标志                       |

## 枚举 i2c\_interrupt\_flag\_enum

表 3-301. 枚举类型 i2c\_interrupt\_flag\_enum

| 成员名称                 | 功能描述                          |
|----------------------|-------------------------------|
| I2C_INT_FLAG_SBSEND  | 主机模式下发送START起始位中断标志           |
| I2C_INT_FLAG_ADDSEND | 主机模式下成功发送了地址，从机模式下接收到了地址并且和自身 |

| 成员名称                   | 功能描述                                      |
|------------------------|---|
|                        | 的地址匹配中断标志                                 |
| I2C_INT_FLAG_BTC       | 字节发送结束中断标志                                |
| I2C_INT_FLAG_ADD10SEND | 主机模式下10位地址的地址头被发送中断标志                     |
| I2C_INT_FLAG_STPDET    | 从机模式下监测到STOP结束位中断标志                       |
| I2C_INT_FLAG_RBNE      | 接收期间I2C_DATA非空中断标志                        |
| I2C_INT_FLAG_TBE       | 发送期间I2C_DATA为空中断标志                        |
| I2C_INT_FLAG_BERR      | 总线错误，表示I2C总线上发生了预料之外的START起始位或STOP结束位中断标志 |
| I2C_INT_FLAG_LOSTARB   | 主机模式下仲裁丢失中断标志                             |
| I2C_INT_FLAG_AERR      | 应答错误中断标志                                  |
| I2C_INT_FLAG_OUERR     | 从机接收模式下，发生了过载或欠载事件中断标志                    |
| I2C_INT_FLAG_PECERR    | 接收数据时PEC错误中断标志                            |
| I2C_INT_FLAG_SMBTO     | SMBus模式下超时信号中断标志                          |
| I2C_INT_FLAG_SMBALT    | SMBus警报状态中断标志                             |
| I2C_INT_FLAG_TFF       | SAM_V模式下发送帧下降沿中断标志                        |
| I2C_INT_FLAG_TFR       | SAM_V模式下发送帧上升沿中断标志                        |
| I2C_INT_FLAG_RFF       | SAM_V模式下接收帧下降沿中断标志                        |
| I2C_INT_FLAG_RFR       | SAM_V模式下接收帧上升沿中断标志                        |

## 枚举 i2c\_interrupt\_enum

表 3-302. 枚举类型 i2c\_interrupt\_enum

| 成员名称        | 功能描述               |
|-------------|--------------------|
| I2C_INT_ERR | 错误中断使能             |
| I2C_INT_EV  | 事件中断使能             |
| I2C_INT_BUF | 缓冲区中断使能            |
| I2C_INT_TFF | SAM_V模式下发送帧下降沿中断使能 |
| I2C_INT_TFR | SAM_V模式下发送帧上升沿中断使能 |
| I2C_INT_RFF | SAM_V模式下接收帧下降沿中断使能 |
| I2C_INT_RFR | SAM_V模式下接收帧上升沿中断使能 |

## 函数 i2c\_deinit

函数i2c\_deinit描述见下表：

表 3-303. 函数 i2c\_deinit

| 函数名称       | i2c_deinit   |
|------------|--|
| 函数原型       | void i2c_deinit(uint32_t i2c_periph);              |
| 功能描述       | 复位外设I2C  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设  |

|             |         |
|-------------|---------|
| <i>I2Cx</i> | (x=0,1) |
| 输出参数{out}   |         |
| -           | -       |
| 返回值         |         |
| -           | -       |

例如：

```
/* reset I2C0 */
```

```
i2c_deinit(I2C0);
```

### 函数 i2c\_clock\_config

函数i2c\_clock\_config描述见下表：

表 3-304. 函数 i2c\_clock\_config

|                      |  |
|----------------------|--|
| 函数名称                 | i2c_clock_config   |
| 函数原型                 | void i2c_clock_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t clkspeed, uint32_t dutycyc); |
| 功能描述                 | 配置I2C时钟  |
| 先决条件                 | -  |
| 被调用函数                | rcu_clock_freq_get   |
| 输入参数{in}             |  |
| i2c_periph           | I2C外设  |
| <i>I2Cx</i>          | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}             |  |
| clkspeed             | i2c时钟速率  |
| 输入参数{in}             |  |
| dutycyc              | 快速模式下占空比   |
| <i>I2C_DTCY_2</i>    | T_low/T_high=2   |
| <i>I2C_DTCY_16_9</i> | T_low/T_high=16/9  |
| 输出参数{out}            |  |
| -                    | -  |
| 返回值                  |  |
| -                    | -  |

例如：

```
/* configure I2C0 clock speed as 100KHz */
```

```
i2c_clock_config(I2C0, 100000, I2C_DTCY_2);
```

### 函数 i2c\_mode\_addr\_config

函数i2c\_mode\_addr\_config描述见下表：

表 3-305. 函数 i2c\_mode\_addr\_config

|      |                      |
|------|----------------------|
| 函数名称 | i2c_mode_addr_config |
|------|----------------------|

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数原型                 | void i2c_mode_addr_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t mode, uint32_t addformat, uint32_t addr); |
| 功能描述                 | 配置I2C地址   |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| i2c_periph           | I2C外设   |
| I2Cx                 | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}             |   |
| i2cmod               | 模式选择  |
| I2C_I2CMODE_ENABLE   | I2C模式   |
| I2C_SMBUSMODE_ENABLE | SMBus模式   |
| 输入参数{in}             |   |
| addformat            | 7bits 或 10bits  |
| I2C_ADDFORMAT_7BITS  | 地址格式为7bits  |
| I2C_ADDFORMAT_10BITS | 地址格式为10bits   |
| 输入参数{in}             |   |
| addr                 | I2C地址   |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如:

```
/* configure I2C0 address as 0x82, using 7 bits */
```

```
i2c_mode_addr_config(I2C0, I2C_I2CMODE_ENABLE, I2C_ADDFORMAT_7BITS, 0x82);
```

### 函数 i2c\_smbus\_type\_config

函数i2c\_smbus\_type\_config描述见下表:

表 3-306. 函数 i2c\_smbus\_type\_config

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | i2c_smbus_type_config   |
| 函数原型       | void i2c_smbus_type_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t type); |
| 功能描述       | SMBus类型选择   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| i2c_periph | I2C外设   |

|                         |         |
|-------------------------|---------|
| <i>I2Cx</i>             | (x=0,1) |
| 输入参数{in}                |         |
| <b>type</b>             | 主机或从机   |
| <i>I2C_SMBUS_DEVICE</i> | 从机      |
| <i>I2C_SMBUS_HOST</i>   | 主机      |
| 输出参数{out}               |         |
| -                       | -       |
| 返回值                     |         |
| -                       | -       |

例如：

```
/* config I2C0 as SMBUS host type */
```

```
i2c_smbus_type_config (I2C0, I2C_SMBUS_HOST);
```

### 函数 i2c\_ack\_config

函数i2c\_ack\_config描述见下表：

表 3-307. 函数 i2c\_ack\_config

|                        |   |
|------------------------|---|
| 函数名称                   | i2c_ack_config  |
| 函数原型                   | void i2c_ack_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t ack); |
| 功能描述                   | 是否发送ACK   |
| 先决条件                   | -   |
| 被调用函数                  | -   |
| 输入参数{in}               |   |
| <b>i2c_periph</b>      | I2C外设   |
| <i>I2Cx</i>            | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}               |   |
| <b>ack</b>             | 是否发送ACK   |
| <i>I2C_ACK_ENABLE</i>  | ACK会被发送   |
| <i>I2C_ACK_DISABLE</i> | ACK不会发送   |
| 输出参数{out}              |   |
| -                      | -   |
| 返回值                    |   |
| -                      | -   |

例如：

```
/* I2C0 will sent ACK */
```

```
i2c_ack_config (I2C0, I2C_ACK_ENABLE);
```

**函数 i2c\_ackpos\_config**

函数i2c\_ackpos\_config描述见下表:

**表 3-308. 函数 i2c\_ackpos\_config**

|                    |  |
|--------------------|--|
| 函数名称               | i2c_ackpos_config  |
| 函数原型               | void i2c_ackpos_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t pos); |
| 功能描述               | 配置在接收模式下ACK和PEC的位置   |
| 先决条件               | -  |
| 被调用函数              | -  |
| 输入参数{in}           |  |
| i2c_periph         | I2C外设  |
| I2Cx               | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}           |  |
| pos                | ACK位置  |
| I2C_ACKPOS_CURRENT | 当前正在接收的字节是否发送ACK   |
| I2C_ACKPOS_NEXT    | 下一个接收的字节是否发送ACK  |
| 输出参数{out}          |  |
| -                  | -  |
| 返回值                |  |
| -                  | -  |

例如:

```
/* The ACK of I2C0 is send for the current frame */
```

```
i2c_ackpos_config (I2C0, I2C_ACKPOS_CURRENT);
```

**函数 i2c\_master\_addressing**

函数i2c\_master\_addressing描述见下表:

**表 3-309. 函数 i2c\_master\_addressing**

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | i2c_master_addressing   |
| 函数原型       | void i2c_master_addressing(uint32_t i2c_periph, uint32_t addr, uint32_t direction); |
| 功能描述       | 主机发送从机地址  |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| i2c_periph | I2C外设   |
| I2Cx       | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}   |   |
| addr       | 从机地址  |

| 输入参数{in}               |       |
|------------------------|-------|
| <b>trandirection</b>   | 发送或接收 |
| <i>I2C_TRANSMITTER</i> | 发送    |
| <i>I2C_RECEIVER</i>    | 接收    |
| 输出参数{out}              |       |
| -                      | -     |
| 返回值                    |       |
| -                      | -     |

例如:

```
/* send slave address to I2C bus and I2C0 act as receiver */
```

```
i2c_master_addressing(I2C0, 0x82, I2C_RECEIVER);
```

### 函数 i2c\_dualaddr\_enable

函数i2c\_dualaddr\_enable描述见下表:

表 3-310. 函数 i2c\_dualaddr\_enable

| 函数名称              | i2c_dualaddr_enable   |
|-------------------|---|
| 函数原型              | void i2c_dualaddr_enable(uint32_t i2c_periph, uint32_t addr); |
| 功能描述              | 双地址模式使能   |
| 先决条件              | -   |
| 被调用函数             | -   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>i2c_periph</b> | I2C外设   |
| <i>I2Cx</i>       | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>addr</b>       | 双地址模式下第二个地址   |
| 输出参数{out}         |   |
| -                 | -   |
| 返回值               |   |
| -                 | -   |

例如:

```
/* enable I2C0 dual-address */
```

```
i2c_dualaddr_enable (I2C0, 0x80);
```

### 函数 i2c\_dualaddr\_disable

函数i2c\_dualaddr\_disable描述见下表:

表 3-311. 函数 i2c\_dualaddr\_disable

|      |                      |
|------|----------------------|
| 函数名称 | i2c_dualaddr_disable |
|------|----------------------|

|            |  |
|------------|--|
| 函数原型       | void i2c_dualaddr_disable(uint32_t i2c_periph) |
| 功能描述       | 双地址模式禁能  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设  |
| I2Cx       | (x=0,1)  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* disable dual-address mode */
```

```
i2c_dualaddr_disable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_enable

函数i2c\_enable描述见下表：

表 3-312. 函数 i2c\_enable

|            |                                       |
|------------|---------------------------------------|
| 函数名称       | i2c_enable                            |
| 函数原型       | void i2c_enable(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 使能I2C模块                               |
| 先决条件       | -                                     |
| 被调用函数      | -                                     |
| 输入参数{in}   |                                       |
| i2c_periph | I2C外设                                 |
| I2Cx       | (x=0,1)                               |
| 输出参数{out}  |                                       |
| -          | -                                     |
| 返回值        |                                       |
| -          | -                                     |

例如：

```
/* enable I2C0 */
```

```
i2c_enable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_disable

函数i2c\_disable描述见下表：

表 3-313. 函数 i2c\_disable

|      |             |
|------|-------------|
| 函数名称 | i2c_disable |
|------|-------------|



|            |  |
|------------|--|
| 函数原型       | void i2c_disable(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 禁能I2C模块                                |
| 先决条件       | -                                      |
| 被调用函数      | -                                      |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设                                  |
| I2Cx       | (x=0,1)                                |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -                                      |
| 返回值        |  |
| -          | -                                      |

例如：

```
/* disable I2C0 */
```

```
i2c_disable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_start\_on\_bus

函数i2c\_start\_on\_bus描述见下表：

表 3-314. 函数 i2c\_start\_on\_bus

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | i2c_start_on_bus                            |
| 函数原型       | void i2c_start_on_bus(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 在I2C总线上生成起始位                                |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| i2c_periph | I2C外设                                       |
| I2Cx       | (x=0,1)                                     |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如：

```
/* I2C0 send a start condition to I2C bus */
```

```
i2c_start_on_bus (I2C0);
```

### 函数 i2c\_stop\_on\_bus

函数i2c\_stop\_on\_bus描述见下表：

表 3-315. 函数 i2c\_stop\_on\_bus

|      |                 |
|------|-----------------|
| 函数名称 | i2c_stop_on_bus |
|------|-----------------|

|            |  |
|------------|--|
| 函数原型       | void i2c_stop_on_bus(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 在I2C总线上生成停止位                               |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设                                      |
| I2Cx       | (x=0,1)                                    |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* I2C0 generate a STOP condition to I2C bus */
```

```
i2c_stop_on_bus (I2C0);
```

### 函数 i2c\_data\_transmit

函数i2c\_data\_transmit描述见下表：

表 3-316. 函数 i2c\_data\_transmit

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | i2c_data_transmit  |
| 函数原型       | void i2c_data_transmit(uint32_t i2c_periph, uint8_t data); |
| 功能描述       | 发送数据   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设  |
| I2Cx       | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}   |  |
| data       | 传输的数据  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* I2C0 transmit data */
```

```
i2c_data_transmit (I2C0, 0x80);
```

### 函数 i2c\_data\_receive

函数i2c\_data\_receive描述见下表：

表 3-317. 函数 i2c\_data\_receive

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | i2c_data_receive                               |
| 函数原型       | uint8_t i2c_data_receive(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 接收数据   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设  |
| I2Cx       | (x=0,1)  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| uint8_t    | 0x00..0xFF                                     |

例如:

```
/* I2C0 receive data */
```

```
uint8_t i2c_receiver;
```

```
i2c_receiver = i2c_data_receive (I2C0);
```

### 函数 i2c\_dma\_config

函数i2c\_dma\_config描述见下表:

表 3-318. 函数 i2c\_dma\_config

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | i2c_dma_config   |
| 函数原型        | void i2c_dma_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t dmastate); |
| 功能描述        | I2C DMA模式配置  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| i2c_periph  | I2C外设  |
| I2Cx        | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}    |  |
| dmastate    | 开启或关闭  |
| I2C_DMA_ON  | DMA模式开启  |
| I2C_DMA_OFF | DMA模式关闭  |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如:

```
/* I2C0 DMA mode config */
```

i2c\_dma\_conifg (I2C0, I2C\_DMA\_ON);

### 函数 i2c\_dma\_last\_transfer\_config

函数i2c\_dma\_last\_transfer\_config描述见下表:

表 3-319. 函数 i2c\_dma\_last\_transfer\_config

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | i2c_dma_last_transfer_config  |
| 函数原型           | void i2c_dma_last_transfer_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t dmalast); |
| 功能描述           | 配置下一个DMA EOT是否是DMA最后一次传输  |
| 先决条件           | -   |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| i2c_periph     | I2C外设   |
| I2Cx           | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}       |   |
| dmalast        | 下一个DMA EOT是否是DMA最后一次传输  |
| I2C_DMALST_ON  | 下一个DMA EOT是DMA最后一次传输  |
| I2C_DMALST_OFF | 下一个DMA EOT不是DMA最后一次传输   |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| -              | -   |

例如:

```
/* next DMA EOT is the last transfer */
```

```
i2c_dma_last_transfer_config (I2C0, I2C_DMALST_ON);
```

### 函数 i2c\_stretch\_scl\_low\_config

函数i2c\_stretch\_scl\_low\_config描述见下表:

表 3-320. 函数 i2c\_stretch\_scl\_low\_config

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | i2c_stretch_scl_low_config  |
| 函数原型           | void i2c_stretch_scl_low_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t stretchpara); |
| 功能描述           | 在从机模式下数据没有准备好时是否拉低SCL   |
| 先决条件           | -   |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| i2c_periph     | I2C外设   |
| I2Cx           | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}       |   |
| stretchpara    | 是否拉低SCL   |
| I2C_SCLSTRETCH | 拉低SCL   |

|                                     |        |
|-------------------------------------|--------|
| <code>_ENABLE</code>                |        |
| <code>I2C_SCLSTRETCH_DISABLE</code> | 不拉低SCL |
| 输出参数{out}                           |        |
| -                                   | -      |
| 返回值                                 |        |
| -                                   | -      |

例如：

```
/* stretch SCL low when data is not ready in slave mode */
```

```
i2c_stretch_scl_low_config (I2C0, I2C_SCLSTRETCH_ENABLE);
```

### 函数 `i2c_slave_response_to_gcall_config`

函数 `i2c_slave_response_to_gcall_config` 描述见下表：

表 3-321. 函数 `i2c_slave_response_to_gcall_config`

|                               |  |
|-------------------------------|--|
| 函数名称                          | <code>i2c_slave_response_to_gcall_config</code>  |
| 函数原型                          | <code>void i2c_slave_response_to_gcall_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t gcallpara);</code> |
| 功能描述                          | 从机是否响应广播呼叫   |
| 先决条件                          | -  |
| 被调用函数                         | -  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <code>i2c_periph</code>       | I2C外设  |
| <code>I2Cx</code>             | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <code>gcallpara</code>        | 是否响应广播呼叫   |
| <code>I2C_GCEN_ENABLER</code> | 从机响应广播呼叫   |
| <code>I2C_GCEN_DISABLE</code> | 从机不响应广播呼叫  |
| 输出参数{out}                     |  |
| -                             | -  |
| 返回值                           |  |
| -                             | -  |

例如：

```
/* I2C0 will response to a general call */
```

```
i2c_slave_response_to_gcall_config (I2C0, I2C_GCEN_ENABLE);
```

## 函数 i2c\_software\_reset\_config

函数i2c\_software\_reset\_config描述见下表:

表 3-322. 函数 i2c\_software\_reset\_config

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | i2c_software_reset_config   |
| 函数原型             | void i2c_software_reset_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t sreset); |
| 功能描述             | 配置I2C软件复位   |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| i2c_periph       | I2C外设   |
| I2Cx             | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}         |   |
| sreset           | 是否复位  |
| I2C_SRESET_SET   | 复位  |
| I2C_SRESET_RESET | 没有复位  |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| -                | -   |

例如:

```
/* software reset I2C0*/
```

```
i2c_software_reset_config (I2C0, I2C_SRESET_SET);
```

## 函数 i2c\_pec\_config

函数i2c\_pec\_config描述见下表:

表 3-323. 函数 i2c\_pec\_config

|                 |  |
|-----------------|--|
| 函数名称            | i2c_pec_config   |
| 函数原型            | void i2c_pec_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t pecstate); |
| 功能描述            | 是否使能报文错误校验   |
| 先决条件            | -  |
| 被调用函数           | -  |
| 输入参数{in}        |  |
| i2c_periph      | I2C外设  |
| I2Cx            | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}        |  |
| pecpara         | 开启或关闭  |
| I2C_PEC_ENABLE  | 报文错误校验使能   |
| I2C_PEC_DISABLE | 报文错误校验关闭   |

| 输出参数{out} |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如:

```
/* config I2C PEC calculation */
i2c_pec_config (I2C0, I2C_PEC_ENABLE);
```

### 函数 i2c\_pec\_transfer\_config

函数i2c\_pec\_transfer\_config描述见下表:

表 3-324. 函数 i2c\_pec\_transfer\_config

| 函数名称                 | i2c_pec_transfer_config  |
|----------------------|--|
| 函数原型                 | void i2c_pec_transfer_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t pecpara); |
| 功能描述                 | I2C是否传输PEC值  |
| 先决条件                 | -  |
| 被调用函数                | -  |
| 输入参数{in}             |  |
| i2c_periph           | I2C外设  |
| I2Cx                 | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}             |  |
| pecpara              | 是否传输PEC  |
| I2C_PECTRANS_ENABLE  | 传输PEC  |
| I2C_PECTRANS_DISABLE | 不传输PEC   |
| 输出参数{out}            |  |
| -                    | -  |
| 返回值                  |  |
| -                    | -  |

例如:

```
/* I2C0 transfer PEC */
i2c_pec_transfer_config (I2C0, I2C_PECTRANS_ENABLE);
```

### 函数 i2c\_pec\_value\_get

函数i2c\_pec\_value\_get描述见下表:

表 3-325. 函数 i2c\_pec\_value\_get

| 函数名称 | i2c_pec_value_get                               |
|------|---|
| 函数原型 | uint8_t i2c_pec_value_get(uint32_t i2c_periph); |

|            |           |
|------------|-----------|
| 功能描述       | 获取报文错误校验值 |
| 先决条件       | -         |
| 被调用函数      | -         |
| 输入参数{in}   |           |
| i2c_periph | I2C外设     |
| I2Cx       | (x=0,1)   |
| 输出参数{out}  |           |
| -          | -         |
| 返回值        |           |
| uint8_t    | PEC值      |

例如：

```
/* I2C0 get packet error checking value */
```

```
uint8_t pec_value;
```

```
pec_value = i2c_pec_value_get (I2C0);
```

### 函数 i2c\_smbus\_alert\_config

函数i2c\_smbus\_alert\_config描述见下表：

表 3-326. 函数 i2c\_smbus\_alert\_config

|                      |  |
|----------------------|--|
| 函数名称                 | i2c_smbus_alert_config   |
| 函数原型                 | void i2c_smbus_alert_config (uint32_t i2c_periph, uint32_t smbuspara); |
| 功能描述                 | 通过SMBA引脚发送警告   |
| 先决条件                 | -  |
| 被调用函数                | -  |
| 输入参数{in}             |  |
| i2c_periph           | I2C外设  |
| I2Cx                 | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}             |  |
| smbuspara            | 是否通过SMBA引脚发送警告   |
| I2C_SALTSEND_ENABLE  | 通过SMBA引脚发送警告   |
| I2C_SALTSEND_DISABLE | 不通过SMBA引脚发送警告  |
| 输出参数{out}            |  |
| -                    | -  |
| 返回值                  |  |
| -                    | -  |

例如：

```
/* I2C0 issue alert through SMBA pin enable */
```



i2c\_smbus\_alert\_config (I2C0, I2C\_SALTSEND\_ENABLE);

### 函数 i2c\_smbus\_arp\_config

函数i2c\_smbus\_arp\_config描述见下表:

表 3-327. 函数 i2c\_smbus\_arp\_config

|                 |  |
|-----------------|--|
| 函数名称            | i2c_smbus_arp_config   |
| 函数原型            | void i2c_smbus_arp_config(uint32_t i2c_periph, uint32_t arpstate); |
| 功能描述            | SMBus下ARP协议是否开启  |
| 先决条件            | -  |
| 被调用函数           | -  |
| 输入参数{in}        |  |
| i2c_periph      | I2C外设  |
| I2Cx            | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}        |  |
| arpstate        | SMBus下ARP协议是否开启  |
| I2C_ARP_ENABLE  | 使能ARP  |
| I2C_ARP_DISABLE | 关闭ARP  |
| 输出参数{out}       |  |
| -               | -  |
| 返回值             |  |
| -               | -  |

例如:

```
/* config I2C0 ARP protocol in SMBus switch */
```

```
i2c_smbus_arp_config (I2C0, I2C_ARP_ENABLE);
```

### 函数 i2c\_sam\_enable

函数i2c\_sam\_enable描述见下表:

表 3-328. 函数 i2c\_sam\_enable

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | i2c_sam_enable                            |
| 函数原型       | void i2c_sam_enable(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 使能SAM_V接口                                 |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| i2c_periph | I2C外设                                     |
| I2Cx       | (x=0,1)                                   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如:

```
/* enable I2C0 SAM_V interface */
i2c_sam_enable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_sam\_disable

函数i2c\_sam\_disable描述见下表:

表 3-329. 函数 i2c\_sam\_disable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | i2c_sam_disable                            |
| 函数原型       | void i2c_sam_disable(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 禁止SAM_V接口                                  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设                                      |
| I2Cx       | (x=0,1)                                    |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如:

```
/* disable I2C0 SAM_V interface */
i2c_sam_disable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_sam\_timeout\_enable

函数i2c\_sam\_timeout\_enable描述见下表:

表 3-330. 函数 i2c\_sam\_timeout\_enable

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | i2c_sam_timeout_enable                            |
| 函数原型       | void i2c_sam_timeout_enable(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 使能SAM_V接口超时检测                                     |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| i2c_periph | I2C外设   |
| I2Cx       | (x=0,1)   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如:

```
/* enable I2C0 SAM_V interface timeout detect */
```

```
i2c_sam_timeout_enable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_sam\_timeout\_disable

函数i2c\_sam\_timeout\_disable描述见下表:

表 3-331. 函数 i2c\_sam\_timeout\_disable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | i2c_sam_timeout_disable                            |
| 函数原型       | void i2c_sam_timeout_disable(uint32_t i2c_periph); |
| 功能描述       | 禁止SAM_V接口超时检测                                      |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设  |
| I2Cx       | (x=0,1)  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如:

```
/* disable I2C0 SAM_V interface timeout detect */
```

```
i2c_sam_timeout_disable (I2C0);
```

### 函数 i2c\_flag\_get

函数i2c\_flag\_get描述见下表:

表 3-332. 函数 i2c\_flag\_get

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | i2c_flag_get  |
| 函数原型           | FlagStatus i2c_flag_get(uint32_t i2c_periph, i2c_flag_enum flag); |
| 功能描述           | 标志位获取   |
| 先决条件           | -   |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| i2c_periph     | I2C外设   |
| I2Cx           | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}       |   |
| flag           | 需要获取的标志位  |
| I2C_FLAG_SBSEN | 起始位是否发送   |

|                                |                                       |
|--------------------------------|---------------------------------------|
| <i>D</i>                       |                                       |
| <i>I2C_FLAG_ADDSE<br/>ND</i>   | 主机模式下地址是否发送/从机模式下地址是否匹配               |
| <i>I2C_FLAG_BTC</i>            | 字节传输完成                                |
| <i>I2C_FLAG_ADD10<br/>SEND</i> | 主机模式下10位地址地址头发送完成                     |
| <i>I2C_FLAG_STPDE<br/>T</i>    | 从机模式下监测到STOP结束位                       |
| <i>I2C_FLAG_RBNE</i>           | 接收期间I2C_DATA非空                        |
| <i>I2C_FLAG_TBE</i>            | 发送期间I2C_DATA为空                        |
| <i>I2C_FLAG_BERR</i>           | 总线错误，表示I2C总线上发生了预料之外的START起始位或STOP结束位 |
| <i>I2C_FLAG_LOSTA<br/>RB</i>   | 主机模式下仲裁丢失                             |
| <i>I2C_FLAG_AERR</i>           | 应答错误                                  |
| <i>I2C_FLAG_OUERR</i>          | 当禁用SCL拉低功能后，在从机模式下发生了过载或欠载事件          |
| <i>I2C_FLAG_PECER<br/>R</i>    | 接收数据时发生PEC错误                          |
| <i>I2C_FLAG_SMBTO</i>          | SMBus模式下超时信号                          |
| <i>I2C_FLAG_SMBAL<br/>T</i>    | SMBus警报状态                             |
| <i>I2C_FLAG_MASTE<br/>R</i>    | 表明I2C时钟在主机模式还是从机模式的标志位                |
| <i>I2C_FLAG_I2CBSY</i>         | 忙标志                                   |
| <i>I2C_FLAG_TR</i>             | I2C作发送端还是接收端                          |
| <i>I2C_FLAG_RXGC</i>           | 是否接收到广播地址(00h)                        |
| <i>I2C_FLAG_DEFSM<br/>B</i>    | 从机模式下SMBus主机地址头                       |
| <i>I2C_FLAG_HSTSM<br/>B</i>    | 从机模式下监测到SMBus主机地址头                    |
| <i>I2C_FLAG_DUMOD</i>          | 从机模式下双标志位表明哪个地址和双地址模式匹配               |
| <i>I2C_FLAG_TFF</i>            | SAM_V模式下发送帧下降沿标志                      |
| <i>I2C_FLAG_TFR</i>            | SAM_V模式下发送帧上升沿标志                      |
| <i>I2C_FLAG_RFF</i>            | SAM_V模式下接收帧下降沿标志                      |
| <i>I2C_FLAG_RFR</i>            | SAM_V模式下接收帧上升沿标志                      |
| 输出参数{out}                      |                                       |
| -                              | -                                     |
| 返回值                            |                                       |
| FlagStatus                     | SET / RESET                           |

例如:

```
/* check whether start condition send out */
```

```
FlagStatus flag_state = RESET;
```

```
flag_state = i2c_flag_get (I2C0, I2C_FLAG_SBSND);
```

### 函数 i2c\_flag\_clear

函数i2c\_flag\_clear描述见下表:

表 3-333. 函数 i2c\_flag\_clear

|                      |  |
|----------------------|--|
| 函数名称                 | i2c_flag_clear   |
| 函数原型                 | void i2c_flag_clear(uint32_t i2c_periph, i2c_flag_enum flag) |
| 功能描述                 | 清除标志位  |
| 先决条件                 | -  |
| 被调用函数                | -  |
| 输入参数{in}             |  |
| i2c_periph           | I2C外设  |
| I2Cx                 | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}             |  |
| flag                 | 标志位类型  |
| I2C_FLAG_SMBAL<br>T  | SMBus警报状态  |
| I2C_FLAG_SMBTO       | SMBus模式下超时信号   |
| I2C_FLAG_PECER<br>R  | 接收数据时PEC错误   |
| I2C_FLAG_OUERR       | 当禁用SCL拉低功能后，在从机模式下发生了过载或欠载事件                                 |
| I2C_FLAG_AERR        | 应答错误   |
| I2C_FLAG_LOSTA<br>RB | 主机模式下仲裁丢失  |
| I2C_FLAG_BERR        | 总线错误   |
| I2C_FLAG_ADDSE<br>ND | 主机模式下地址是否发送/从机模式下地址是否匹配，通过读I2C_STAT0和I2C_STAT1来清除            |
| I2C_FLAG_TFF         | SAM_V模式下发送帧下降沿标志   |
| I2C_FLAG_TFR         | SAM_V模式下发送帧上升沿标志   |
| I2C_FLAG_RFF         | SAM_V模式下接收帧下降沿标志   |
| I2C_FLAG_RFR         | SAM_V模式下接收帧上升沿标志   |
| 输出参数{out}            |  |
| -                    | -  |
| 返回值                  |  |
| -                    | -  |

例如:

```
/* clear a bus error flag*/
```

```
i2c_flag_clear (I2C0, I2C_FLAG_BERR);
```

## 函数 i2c\_interrupt\_enable

函数i2c\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-334. 函数 i2c\_interrupt\_enable

|             |   |
|-------------|---|
| 函数名称        | i2c_interrupt_enable  |
| 函数原型        | void i2c_interrupt_enable(uint32_t i2c_periph, i2c_interrupt_enum interrupt); |
| 功能描述        | 中断使能  |
| 先决条件        | -   |
| 被调用函数       | -   |
| 输入参数{in}    |   |
| i2c_periph  | I2C外设   |
| I2Cx        | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}    |   |
| inttype     | 中断类型  |
| I2C_INT_ERR | 错误中断使能  |
| I2C_INT_EV  | 事件中断使能  |
| I2C_INT_BUF | 缓冲区中断使能   |
| I2C_INT_TFF | SAM_V模式下发送帧下降沿中断使能  |
| I2C_INT_TFR | SAM_V模式下发送帧上升沿中断使能  |
| I2C_INT_RFF | SAM_V模式下接收帧下降沿中断使能  |
| I2C_INT_RFR | SAM_V模式下接收帧上升沿中断使能  |
| 输出参数{out}   |   |
| -           | -   |
| 返回值         |   |
| -           | -   |

例如：

```
/* enable I2C0 event interrupt */
```

```
i2c_interrupt_enable (I2C0, I2C_INT_EV);
```

## 函数 i2c\_interrupt\_disable

函数i2c\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-335. 函数 i2c\_interrupt\_disable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | i2c_interrupt_disable  |
| 函数原型       | void i2c_interrupt_disable(uint32_t i2c_periph, i2c_interrupt_enum interrupt); |
| 功能描述       | 中断禁能   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| i2c_periph | I2C外设  |
| I2Cx       | (x=0,1)  |

| 输入参数{in}           |                    |
|--------------------|--------------------|
| <b>inttype</b>     | 中断类型               |
| <i>I2C_INT_ERR</i> | 错误中断使能             |
| <i>I2C_INT_EV</i>  | 事件中断使能             |
| <i>I2C_INT_BUF</i> | 缓冲区中断使能            |
| <i>I2C_INT_TFF</i> | SAM_V模式下发送帧下降沿中断使能 |
| <i>I2C_INT_TFR</i> | SAM_V模式下发送帧上升沿中断使能 |
| <i>I2C_INT_RFF</i> | SAM_V模式下接收帧下降沿中断使能 |
| <i>I2C_INT_RFR</i> | SAM_V模式下接收帧上升沿中断使能 |
| 输出参数{out}          |                    |
| -                  | -                  |
| 返回值                |                    |
| -                  | -                  |

例如：

```
/* disable I2C0 event interrupt */
```

```
i2c_interrupt_disable(I2C0, I2C_INT_EV);
```

### 函数 i2c\_interrupt\_flag\_get

函数i2c\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-336. 函数 i2c\_interrupt\_flag\_get

| 函数名称                                     | i2c_interrupt_flag_get   |
|--|--|
| 函数原型                                     | FlagStatus i2c_interrupt_flag_get(uint32_t i2c_periph, i2c_interrupt_flag_enum int_flag) |
| 功能描述                                     | 中断标志位获取  |
| 先决条件                                     | -  |
| 被调用函数                                    | -  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>i2c_periph</b>                        | I2C外设  |
| <i>I2Cx</i>                              | (x=0,1)  |
| 输入参数{in}                                 |  |
| <b>int_flag</b>                          | 中断标志   |
| <i>I2C_INT_FLAG_SB</i><br><i>SEND</i>    | 主机模式下发送START起始位  |
| <i>I2C_INT_FLAG_AD</i><br><i>DSEND</i>   | 主机模式下成功发送了地址 / 从机模式下接收到了地址并且和自身的地址匹配   |
| <i>I2C_INT_FLAG_BT</i><br><i>C</i>       | 字节发送结束中断使能   |
| <i>I2C_INT_FLAG_AD</i><br><i>D10SEND</i> | 主机模式下10位地址地址头被发送   |
| <i>I2C_INT_FLAG_ST</i>                   | 从机模式下监测到STOP结束位  |

|                             |                              |
|-----------------------------|------------------------------|
| <i>PDET</i>                 |                              |
| <i>I2C_INT_FLAG_RBNE</i>    | 接收期间I2C_DATA非空               |
| <i>I2C_INT_FLAG_TBE</i>     | 发送期间I2C_DATA为空               |
| <i>I2C_INT_FLAG_BEER</i>    | 总线错误                         |
| <i>I2C_INT_FLAG_LOSTARB</i> | 主机模式下仲裁丢失                    |
| <i>I2C_INT_FLAG_AERR</i>    | 应答错误                         |
| <i>I2C_INT_FLAG_OUERR</i>   | 当禁用SCL拉低功能后，在从机模式下发生了过载或欠载事件 |
| <i>I2C_INT_FLAG_PECERR</i>  | 接收数据时PEC错误                   |
| <i>I2C_INT_FLAG_SMBT</i>    | SMBus模式下超时信号                 |
| <i>I2C_INT_FLAG_SMBALT</i>  | SMBus警报状态                    |
| <i>I2C_INT_FLAG_TFF</i>     | SAM_V模式下发送帧下降沿标志             |
| <i>I2C_INT_FLAG_TFR</i>     | SAM_V模式下发送帧上升沿标志             |
| <i>I2C_INT_FLAG_RFF</i>     | SAM_V模式下接收帧下降沿标志             |
| <i>I2C_INT_FLAG_RFR</i>     | SAM_V模式下接收帧上升沿标志             |
| 输出参数{out}                   |                              |
| -                           | -                            |
| 返回值                         |                              |
| FlagStatus                  | SET / RESET                  |

例如：

```
/* check the byte transmission finishes interrupt flag is set or not */
```

```
FlagStatus flag_state = RESET;
```

```
flag_state = i2c_interrupt_flag_get (I2C0, I2C_INT_FLAG_BT);
```

### 函数 i2c\_interrupt\_flag\_clear

函数i2c\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

**表 3-337. 函数 i2c\_interrupt\_flag\_clear**

|      |                          |
|------|--------------------------|
| 函数名称 | i2c_interrupt_flag_clear |
|------|--------------------------|



|                          |   |
|--------------------------|---|
| 函数原型                     | void i2c_interrupt_flag_clear(uint32_t i2c_periph, i2c_interrupt_flag_enum int_flag); |
| 功能描述                     | 中断标志位清除   |
| 先决条件                     | -   |
| 被调用函数                    | -   |
| 输入参数{in}                 |   |
| i2c_periph               | I2C外设   |
| I2Cx                     | (x=0,1)   |
| 输入参数{in}                 |   |
| int_flag                 | 中断标志  |
| I2C_INT_FLAG_AD<br>DSEND | 主机模式下成功发送了地址 / 从机模式下接收到了地址并且和自身的地址匹配  |
| I2C_INT_FLAG_BE<br>RR    | 总线错误  |
| I2C_INT_FLAG_LO<br>STARB | 主机模式下仲裁丢失   |
| I2C_INT_FLAG_AE<br>RR    | 应答错误  |
| I2C_INT_FLAG_OU<br>ERR   | 当禁用SCL 拉低功能后，在从机模式下发生了过载或欠载事件   |
| I2C_INT_FLAG_PE<br>CERR  | 接收数据时PEC错误  |
| I2C_INT_FLAG_SM<br>BTO   | SMBus模式下超时信号  |
| I2C_INT_FLAG_SM<br>BALT  | SMBus警报状态   |
| I2C_INT_FLAG_TF<br>F     | SAM_V模式下发送帧下降沿标志  |
| I2C_INT_FLAG_TF<br>R     | SAM_V模式下发送帧上升沿标志  |
| I2C_INT_FLAG_RF<br>F     | SAM_V模式下接收帧下降沿标志  |
| I2C_INT_FLAG_RF<br>R     | SAM_V模式下接收帧上升沿标志  |
| 输出参数{out}                |   |
| -                        | -   |
| 返回值                      |   |
| -                        | -   |

例如：

```
/* clear the acknowledge error interrupt flag */
```

```
i2c_interrupt_flag_clear (I2C0, I2C_INT_FLAG_AERR);
```

### 3.16. MISC

MISC 是对嵌套向量中断控制器（NVIC）和系统定时器（SysTick）操作的软件包。章节 [3.16.1](#) 描述了 NVIC 和 SysTick 的寄存器列表，章节 [3.16.2](#) 对 MISC 库函数进行说明。

#### 3.16.1. 外设寄存器说明

表 3-338. NVIC 寄存器

| 寄存器名称                | 寄存器描述          |
|----------------------|----------------|
| ISER <sup>(1)</sup>  | 中断使能寄存器        |
| ICER <sup>(1)</sup>  | 中断禁能寄存器        |
| ISPR <sup>(1)</sup>  | 中断挂起寄存器        |
| ICPR <sup>(1)</sup>  | 中断清除寄存器        |
| IABR <sup>(1)</sup>  | 中断活动状态寄存器      |
| IP <sup>(1)</sup>    | 中断优先级寄存器       |
| STIR <sup>(1)</sup>  | 软触发中断寄存器       |
| CPUID <sup>(2)</sup> | CPUID寄存器       |
| ICSR <sup>(2)</sup>  | 中断控制及状态寄存器     |
| VTOR <sup>(2)</sup>  | 向量表偏移量寄存器      |
| AIRCR <sup>(2)</sup> | 应用程序中断及复位控制寄存器 |
| SCR <sup>(2)</sup>   | 系统控制寄存器        |
| CCR <sup>(2)</sup>   | 配置与控制寄存器       |
| SHP <sup>(2)</sup>   | 系统异常优先级寄存器     |
| SHCSR <sup>(2)</sup> | 系统异常控制及状态寄存器   |
| CFSR <sup>(2)</sup>  | 配置错误状态寄存器      |
| HFSR <sup>(2)</sup>  | 硬错误状态寄存器       |
| DFSR <sup>(2)</sup>  | 调试错误状态寄存器      |
| MMFAR <sup>(2)</sup> | 存储管理错误地址寄存器    |
| BFAR <sup>(2)</sup>  | 总线错误地址寄存器      |
| AFSR <sup>(2)</sup>  | 辅助错误状态寄存器      |
| PFR <sup>(2)</sup>   | 处理器特性寄存器       |
| DFR <sup>(2)</sup>   | 调试特性寄存器        |
| ADR <sup>(2)</sup>   | 辅助特性寄存器        |
| MMFR <sup>(2)</sup>  | 存储模型特性寄存器      |
| ISAR <sup>(2)</sup>  | 指令设置属性寄存器      |
| CPACR <sup>(2)</sup> | 协处理器访问控制寄存器    |

1. 参考 core\_cm4.h 文件中定义的结构体类型 NVIC\_Type

2. 参考 core\_cm4.h 文件中定义的结构体类型 SCB\_Type

表 3-339. SysTick 寄存器

| 寄存器名称               | 寄存器描述           |
|---------------------|-----------------|
| CTRL <sup>(1)</sup> | SysTick控制和状态寄存器 |

| 寄存器名称                | 寄存器描述         |
|----------------------|---------------|
| LOAD <sup>(1)</sup>  | SysTick重载值寄存器 |
| VAL <sup>(1)</sup>   | SysTick当前值寄存器 |
| CALIB <sup>(1)</sup> | SysTick校准寄存器  |

1. 参考 core\_cm4.h 文件中定义的结构体类型 SysTick\_Type

### 3.16.2. 外设库函数说明

#### 枚举类型 IRQn\_Type

表 3-340. 枚举类型 IRQn\_Type

| 成员名称               | 功能描述               |
|--------------------|--------------------|
| WWDGT_IRQn         | 窗口看门狗定时器中断         |
| LVD_IRQn           | 连接到 EXTI 线的 LVD 中断 |
| TAMPER_IRQn        | 侵入检测中断             |
| RTC_IRQn           | RTC 全局中断           |
| FMC_IRQn           | FMC 全局中断           |
| RCU_CTC_IRQn       | RCU 和 CTC 中断       |
| EXTI0_IRQn         | EXTI 线 0 中断        |
| EXTI1_IRQn         | EXTI 线 1 中断        |
| EXTI2_IRQn         | EXTI 线 2 中断        |
| EXTI3_IRQn         | EXTI 线 3 中断        |
| EXTI4_IRQn         | EXTI 线 4 中断        |
| DMA0_Channel0_IRQn | DMA0 通道 0 全局中断     |
| DMA0_Channel1_IRQn | DMA0 通道 1 全局中断     |
| DMA0_Channel2_IRQn | DMA0 通道 2 全局中断     |
| DMA0_Channel3_IRQn | DMA0 通道 3 全局中断     |
| DMA0_Channel4_IRQn | DMA0 通道 4 全局中断     |
| DMA0_Channel5_IRQn | DMA0 通道 5 全局中断     |
| DMA0_Channel6_IRQn | DMA0 通道 6 全局中断     |
| ADC0_1_IRQn        | ADC0 和 ADC1 全局中断   |
| CAN0_TX_IRQn       | CAN0 发送中断          |
| CAN0_RX0_IRQn      | CAN0 接收 0 中断       |
| CAN0_RX1_IRQn      | CAN0 接收 1 中断       |
| CAN0_EWMC_IRQn     | CAN0 EWMC 中断       |

| 成员名称                            | 功能描述                           |
|---------------------------------|--------------------------------|
| EXTI5_9_IRQn                    | EXTI 线[9:5]中断                  |
| TIMER0_BRK_TIM<br>ER8_IRQn      | TIMER0 中止中断和 TIMER8 全局中断       |
| TIMER0_UP_TIME<br>R9_IRQn       | TIMER0 更新中断和 TIMER9 全局中断       |
| TIMER0_TRG_CMT<br>_TIMER10_IRQn | TIMER0 触发与通道换相中断和 TIMER10 全局中断 |
| TIMER0_Channel_I<br>RQn         | TIMER0 通道捕获比较中断                |
| TIMER1_IRQn                     | TIMER1 全局中断                    |
| TIMER2_IRQn                     | TIMER2 全局中断                    |
| TIMER3_IRQn                     | TIMER3 全局中断                    |
| I2C0_EV_IRQn                    | I2C0 事件中断                      |
| I2C0_ER_IRQn                    | I2C0 错误中断                      |
| I2C1_EV_IRQn                    | I2C1 事件中断                      |
| I2C1_ER_IRQn                    | I2C1 错误中断                      |
| SPI0_IRQn                       | SPI0 全局中断                      |
| SPI1_IRQn                       | SPI1 全局中断                      |
| USART0_IRQn                     | USART0 全局中断                    |
| USART1_IRQn                     | USART1 全局中断                    |
| USART2_IRQn                     | USART2 全局中断                    |
| EXTI10_15_IRQn                  | EXTI 线[15:10]中断                |
| RTC_Alarm_IRQn                  | 连接到 EXTI 线的 RTC 闹钟中断           |
| USBFS_WKUP_IR<br>Qn             | 连接到 EXTI 线的 USBFS 唤醒中断         |
| TIMER7_BRK_TIM<br>ER11_IRQn     | TIMER7 中止中断和 TIMER11 全局中断      |
| TIMER7_UP_TIME<br>R12_IRQn      | TIMER7 更新中断和 TIMER12 全局中断      |
| TIMER7_TRG_CMT<br>_TIMER13_IRQn | TIMER7 触发与通道换相中断和 TIMER13 全局中断 |
| TIMER7_Channel_I<br>RQn         | TIMER7 通道捕获比较中断                |
| EXMC_IRQn                       | EXMC 全局中断                      |
| TIMER4_IRQn                     | TIMER4 全局中断                    |
| SPI2_IRQn                       | SPI2 全局中断                      |
| UART3_IRQn                      | UART3 全局中断                     |
| UART4_IRQn                      | UART4 全局中断                     |
| TIMER5_IRQn                     | TIMER5 全局中断                    |
| TIMER6_IRQn                     | TIMER6 全局中断                    |
| DMA1_Channel0_IR<br>Qn          | DMA1 通道 0 全局中断                 |

| 成员名称               | 功能描述           |
|--------------------|----------------|
| DMA1_Channel1_IRQn | DMA1 通道 1 全局中断 |
| DMA1_Channel2_IRQn | DMA1 通道 2 全局中断 |
| DMA1_Channel3_IRQn | DMA1 通道 3 全局中断 |
| DMA1_Channel4_IRQn | DMA1 通道 4 全局中断 |
| CAN1_TX_IRQn       | CAN1 发送中断      |
| CAN1_RX0_IRQn      | CAN1 接收 0 中断   |
| CAN1_RX1_IRQn      | CAN1 接收 1 中断   |
| CAN1_EWMC_IRQn     | CAN1 EWMC 中断   |
| USBFS_IRQn         | USBFS 全局中断     |

MISC库函数列表如下表所示：

**表 3-341. MISC 库函数**

| 库函数名称                   | 库函数描述        |
|-------------------------|--------------|
| nvic_priority_group_set | 设置优先级组       |
| nvic_irq_enable         | 使能NVIC的中断    |
| nvic_irq_disable        | 除能NVIC的中断    |
| nvic_vector_table_set   | 设置向量表基地址     |
| system_lowpower_set     | 设置系统低功耗模式状态  |
| system_lowpower_reset   | 复位系统低功耗模式状态  |
| systick_clksource_set   | 设置SysTick时钟源 |

## 函数 nvic\_priority\_group\_set

函数nvic\_priority\_group\_set描述见下表：

**表 3-342. 函数 nvic\_priority\_group\_set**

| 函数名称                    | nvic_priority_group_set                               |
|-------------------------|---|
| 函数原形                    | void nvic_priority_group_set(uint32_t nvic_prigroup); |
| 功能描述                    | 设置优先级组  |
| 先决条件                    | -   |
| 被调用函数                   | -   |
| 输入参数{in}                |   |
| nvic_prigroup           | 优先级组  |
| NVIC_PRIGROUP_PRE0_SUB4 | 0位用于抢占优先级，4位用于响应优先级                                   |
| NVIC_PRIGROUP_PRE1_SUB3 | 1位用于抢占优先级，3位用于响应优先级                                   |
| NVIC_PRIGROUP_PRE2_SUB2 | 2位用于抢占优先级，2位用于响应优先级                                   |

|                             |                     |
|-----------------------------|---------------------|
| PRE2_SUB2                   |                     |
| NVIC_PRIGROUP_<br>PRE3_SUB1 | 3位用于抢占优先级，1位用于响应优先级 |
| NVIC_PRIGROUP_<br>PRE4_SUB0 | 4位用于抢占优先级，0位用于响应优先级 |
| 输出参数{out}                   |                     |
| -                           | -                   |
| 返回值                         |                     |
| -                           | -                   |

例如：

```
/* priority group configuration, 0 bits for pre-emption priority, 4 bits for subpriority */
```

```
nvic_priority_group_set(NVIC_PRIGROUP_PRE0_SUB4);
```

### 函数 nvic\_irq\_enable

函数nvic\_irq\_enable描述见下表：

表 3-343. 函数 nvic\_irq\_enable

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | nvic_irq_enable   |
| 函数原形                  | void nvic_irq_enable(uint8_t nvic_irq, uint8_t nvic_irq_pre_priority, uint8_t nvic_irq_sub_priority); |
| 功能描述                  | 使能NVIC的中断   |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | nvic_priority_group_set   |
| 输入参数{in}              |   |
| nvic_irq              | NVIC中断，参考枚举类型 <a href="#">表3-340. 枚举类型IRQn_Type</a>   |
| 输入参数{in}              |   |
| nvic_irq_pre_priority | 抢占优先级   |
| 输入参数{in}              |   |
| nvic_irq_sub_priority | 响应优先级   |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |
| 返回值                   |   |
| -                     | -   |

例如：

```
/* enable window watchDog timer interrupt , pre-emption priority is 1, subpriority is 1 */
```

```
nvic_irq_enable(WWDGT_IRQn,1,1);
```

函数 `nvic_irq_disable`

函数 `nvic_irq_disable` 描述见下表：

表 3-344. 函数 `nvic_irq_disable`

|                       |  |
|-----------------------|--|
| 函数名称                  | <code>nvic_irq_disable</code>                          |
| 函数原形                  | <code>void nvic_irq_disable (uint8_t nvic_irq);</code> |
| 功能描述                  | 除能NVIC的中断  |
| 先决条件                  | -  |
| 被调用函数                 | -  |
| 输入参数{in}              |  |
| <code>nvic_irq</code> | NVIC中断，参考枚举类型 <a href="#">表3-340. 枚举类型IRQn_Type</a>    |
| 输出参数{out}             |  |
| -                     | -  |
| 返回值                   |  |
| -                     | -  |

例如：

```
/* disable window watchDog timer interrupt */
```

```
nvic_irq_disable(WWDGT_IRQn);
```

函数 `nvic_vector_table_set`

函数 `nvic_vector_table_set` 描述见下表：

表 3-345. 函数 `nvic_vector_table_set`

|                                 |   |
|---------------------------------|---|
| 函数名称                            | <code>nvic_vector_table_set</code>  |
| 函数原形                            | <code>void nvic_vector_table_set(uint32_t nvic_vect_tab, uint32_t offset);</code> |
| 功能描述                            | 设置向量表基地址  |
| 先决条件                            | -   |
| 被调用函数                           | -   |
| 输入参数{in}                        |   |
| <code>nvic_vect_tab</code>      | RAM或者FLASH基地址   |
| <code>NVIC_VECTTAB_RAM</code>   | RAM基地址  |
| <code>NVIC_VECTTAB_FLASH</code> | FLASH基地址  |
| 输入参数{in}                        |   |
| <code>offset</code>             | 向量表偏移量（向量表地址=基地址+偏移量）   |
| 输出参数{out}                       |   |
| -                               | -   |
| 返回值                             |   |
| -                               | -   |

例如：

```
/* set vector table address = NVIC_VECTTAB_FLASH + 0x200 */
nvic_vector_table_set (NVIC_VECTTAB_FLASH, 0x200);
```

### 函数 **system\_lowpower\_set**

函数 **system\_lowpower\_set** 描述见下表：

**表 3-346. 函数 **system\_lowpower\_set****

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | system_lowpower_set                              |
| 函数原形                      | void system_lowpower_set(uint8_t lowpower_mode); |
| 功能描述                      | 设置系统低功耗模式状态                                      |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| lowpower_mode             | 系统低功耗模式的状态                                       |
| SCB_LPM_SLEEP_EXIT_ISR    | 该位为1时，退出ISR时一直处于低功耗模式                            |
| SCB_LPM_DEEPSLEEP         | 该位为1时，系统处于deep sleep模式                           |
| SCB_LPM_WAKEUP_BY_ALL_INT | 该位为1时，低功耗模式可以被所有中断唤醒（无论中断是否被使能）                  |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| -                         | -  |

例如：

```
/* the system always enter low power mode by exiting from ISR */
system_lowpower_set (SCB_LPM_SLEEP_EXIT_ISR);
```

### 函数 **system\_lowpower\_reset**

函数 **system\_lowpower\_reset** 描述见下表：

**表 3-347. 函数 **system\_lowpower\_reset****

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | system_lowpower_reset                              |
| 函数原形          | void system_lowpower_reset(uint8_t lowpower_mode); |
| 功能描述          | 复位系统低功耗模式状态  |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| lowpower_mode | 系统低功耗模式的状态   |



|                         |                     |
|-------------------------|---------------------|
| SCB_LPM_SLEEP_EXIT_ISR  | 该位为0时，退出ISR时退出低功耗模式 |
| SCB_LPM_DEEPSLEEP       | 该位为0时，系统进入sleep模式   |
| SCB_LPM_WAKE_BY_ALL_INT | 该位为0时，系统只能被使能的中断唤醒  |
| 输出参数{out}               |                     |
| -                       | -                   |
| 返回值                     |                     |
| -                       | -                   |

例如：

```
/* the system will exit low power mode by exiting from ISR */
```

```
system_lowpower_reset (SCB_LPM_SLEEP_EXIT_ISR);
```

### 函数 **systick\_clksource\_set**

函数systick\_clksource\_set描述见下表：

**表 3-348. 函数 systick\_clksource\_set**

|                             |   |
|-----------------------------|---|
| 函数名称                        | systick_clksource_set                                   |
| 函数原形                        | void systick_clksource_set(uint32_t systick_clksource); |
| 功能描述                        | 设置SysTick时钟源  |
| 先决条件                        | -   |
| 被调用函数                       | -   |
| 输入参数{in}                    |   |
| <b>systick_clksource</b>    | 设置SysTick时钟源  |
| SYSTICK_CLKSOURCE_HCLK      | SysTick时钟源为AHB时钟  |
| SYSTICK_CLKSOURCE_HCLK_DIV8 | SysTick时钟源为AHB时钟的8分频                                    |
| 输出参数{out}                   |   |
| -                           | -   |
| 返回值                         |   |
| -                           | -   |

例如：

```
/* systick clock source is HCLK/8 */
```

```
systick_clksource_set (SYSTICK_CLKSOURCE_HCLK_DIV8);
```

### 3.17. PMU

电源管理单元提供了三种省电模式，包括睡眠模式，深度睡眠模式和待机模式。章节 [3.17.1](#) 描述了 PMU 的寄存器列表，章节 [3.17.2](#) 对 PMU 库函数进行说明。

#### 3.17.1. 外设寄存器说明

PMU 寄存器列表如下表所示：

表 3-349. PMU 寄存器

| 寄存器名称   | 寄存器描述      |
|---------|------------|
| PMU_CTL | 控制寄存器      |
| PMU_CS  | 电源控制和状态寄存器 |

#### 3.17.2. 外设库函数说明

PMU 库函数列表如下表所示：

表 3-350. PMU 库函数

| 库函数名称                    | 库函数描述      |
|--------------------------|------------|
| pmu_deinit               | 复位外设PMU    |
| pmu_lvd_select           | 选择低压检测阈值   |
| pmu_ldo_output_select    | LDO输出电压选择  |
| pmu_lvd_disable          | 关闭低压检测器    |
| pmu_to_sleepmode         | 进入睡眠模式     |
| pmu_to_deepsleepmode     | 进入深度睡眠模式   |
| pmu_to_standbymode       | 进入待机模式     |
| pmu_wakeup_pin_enable    | WKUP引脚唤醒使能 |
| pmu_wakeup_pin_disable   | WKUP引脚唤醒失能 |
| pmu_backup_write_enable  | 备份域写使能     |
| pmu_backup_write_disable | 备份域写失能     |
| pmu_flag_get             | 获取标志位      |
| pmu_flag_clear           | 清除标志位      |

#### 函数 pmu\_deinit

函数pmu\_deinit描述见下表：

表 3-351. 函数 pmu\_deinit

| 函数名称  | pmu_deinit   |
|-------|--|
| 函数原型  | void pmu_deinit(void);                             |
| 功能描述  | 复位外设PMU  |
| 先决条件  | -  |
| 被调用函数 | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |

| 输入参数{in}  |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 输出参数{out} |   |
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如:

```
/* reset PMU */
```

```
pmu_deinit ();
```

### 函数 pmu\_lvd\_select

函数pmu\_lvd\_select描述见下表:

表 3-352. 函数 pmu\_lvd\_select

| 函数名称       | pmu_lvd_select                        |
|------------|---------------------------------------|
| 函数原型       | void pmu_lvd_select(uint32_t lvdt_n); |
| 功能描述       | 选择低压检测阈值                              |
| 先决条件       | -                                     |
| 被调用函数      | -                                     |
| 输入参数{in}   |                                       |
| lvdt_n     | 电压阈值                                  |
| PMU_LVDT_0 | 电压阈值为2.2V                             |
| PMU_LVDT_1 | 电压阈值为2.3V                             |
| PMU_LVDT_2 | 电压阈值为2.4V                             |
| PMU_LVDT_3 | 电压阈值为2.5V                             |
| PMU_LVDT_4 | 电压阈值为2.6V                             |
| PMU_LVDT_5 | 电压阈值为2.7V                             |
| PMU_LVDT_6 | 电压阈值为2.8V                             |
| PMU_LVDT_7 | 电压阈值为2.9V                             |
| 输出参数{out}  |                                       |
| -          | -                                     |
| 返回值        |                                       |
| -          | -                                     |

例如:

```
/* select low voltage detector threshold as 2.9V */
```

```
pmu_lvd_select (PMU_LVDT_7);
```

### 函数 pmu\_ldo\_output\_select

函数pmu\_ldo\_output\_select描述见下表:

表 3-353. 函数 pmu\_ldo\_output\_select

|                  |  |
|------------------|--|
| 函数名称             | pmu_ldo_output_select                            |
| 函数原型             | void pmu_ldo_output_select(uint32_t ldo_output); |
| 功能描述             | 内部电压调节器（LDO）输出电压选择                               |
| 先决条件             | -  |
| 被调用函数            | -  |
| 输入参数{in}         |  |
| ldo_output       | 输出电压模式   |
| PMU_LDOVS_LOW    | 输出低电压模式  |
| PMU_LDOVS_NORMAL | 输出正常电压模式   |
| 输出参数{out}        |  |
| -                | -  |
| 返回值              |  |
| -                | -  |

例如：

```
/* select output low voltage mode */
pmu_ldo_output_select (PMU_LDOVS_LOW);
```

### 函数 pmu\_lvd\_disable

函数pmu\_lvd\_disable描述见下表：

表 3-354. 函数 pmu\_lvd\_disable

|           |                              |
|-----------|------------------------------|
| 函数名称      | pmu_lvd_disable              |
| 函数原型      | void pmu_lvd_disable (void); |
| 功能描述      | 关闭低压检测器                      |
| 先决条件      | -                            |
| 被调用函数     | -                            |
| 输入参数{in}  |                              |
| -         | -                            |
| 输出参数{out} |                              |
| -         | -                            |
| 返回值       |                              |
| -         | -                            |

例如：

```
/* disable PMU lvd */
pmu_lvd_disable ();
```

## 函数 pmu\_to\_sleepmode

函数pmu\_to\_sleepmode描述见下表:

表 3-355. 函数 pmu\_to\_sleepmode

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | pmu_to_sleepmode                             |
| 函数原型         | void pmu_to_sleepmode(uint8_t sleepmodecmd); |
| 功能描述         | 进入睡眠模式                                       |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| sleepmodecmd | 进入睡眠模式命令                                     |
| WFI_CMD      | WFI命令  |
| WFE_CMD      | WFE命令  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* PMU work at sleep mode */
```

```
pmu_to_sleepmode (WFI_CMD);
```

## 函数 pmu\_to\_deepsleepmode

函数pmu\_to\_deepsleepmode描述见下表:

表 3-356. 函数 pmu\_to\_deepsleepmode

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | pmu_to_deepsleepmode  |
| 函数原型             | void pmu_to_deepsleepmode(uint32_t ldo,uint8_t deepsleepmodecmd); |
| 功能描述             | 进入深度睡眠模式  |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| ldo              | LDO工作模式   |
| PMU_LDO_NORMAL   | 当系统进入深度睡眠模式时，LDO仍正常工作   |
| PMU_LDO_LOWPOWER | 当系统进入深度睡眠模式时，LDO进入低功耗模式   |
| 输入参数{in}         |   |
| deepsleepmodecmd | 进入深度睡眠模式命令  |
| WFI_CMD          | WFI命令   |
| WFE_CMD          | WFE命令   |

| 输出参数{out} |   |
|-----------|---|
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* PMU work at deepsleep mode */
```

```
pmu_to_deepsleepmode (PMU_LDO_NORMAL, WFI_CMD);
```

### 函数 pmu\_to\_standbymode

函数pmu\_to\_standbymode描述见下表：

表 3-357. 函数 pmu\_to\_standbymode

| 函数名称      | pmu_to_standbymode             |
|-----------|--------------------------------|
| 函数原型      | void pmu_to_standbymode(void); |
| 功能描述      | 进入待机模式                         |
| 先决条件      | -                              |
| 被调用函数     | -                              |
| 输入参数{in}  |                                |
| -         | -                              |
| 输出参数{out} |                                |
| -         | -                              |
| 返回值       |                                |
| -         | -                              |

例如：

```
/* PMU work at standby mode */
```

```
pmu_to_standby ();
```

### 函数 pmu\_wakeup\_pin\_enable

函数pmu\_wakeup\_pin\_enable描述见下表：

表 3-358. 函数 pmu\_wakeup\_pin\_enable

| 函数名称      | pmu_wakeup_pin_enable             |
|-----------|-----------------------------------|
| 函数原型      | void pmu_wakeup_pin_enable(void); |
| 功能描述      | WKUP引脚唤醒使能                        |
| 先决条件      | -                                 |
| 被调用函数     | -                                 |
| 输入参数{in}  |                                   |
| -         | -                                 |
| 输出参数{out} |                                   |
| -         | -                                 |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* enable wakeup pin */
```

```
pmu_wakeup_pin_enable ();
```

### 函数 pmu\_wakeup\_pin\_disable

函数pmu\_wakeup\_pin\_disable描述见下表：

**表 3-359. 函数 pmu\_wakeup\_pin\_disable**

|           |                                     |
|-----------|-------------------------------------|
| 函数名称      | pmu_wakeup_pin_disable              |
| 函数原型      | void pmu_wakeup_pin_disable (void); |
| 功能描述      | WKUP引脚唤醒失能                          |
| 先决条件      | -                                   |
| 被调用函数     | -                                   |
| 输入参数{in}  |                                     |
| -         | -                                   |
| 输出参数{out} |                                     |
| -         | -                                   |
| 返回值       |                                     |
| -         | -                                   |

例如：

```
/* disable wakeup pin */
```

```
pmu_wakeup_pin_disable ();
```

### 函数 pmu\_backup\_write\_enable

函数pmu\_backup\_write\_enable描述见下表：

**表 3-360. 函数 pmu\_backup\_write\_enable**

|           |                                      |
|-----------|--------------------------------------|
| 函数名称      | pmu_backup_write_enable              |
| 函数原型      | void pmu_backup_write_enable (void); |
| 功能描述      | 备份域写使能                               |
| 先决条件      | -                                    |
| 被调用函数     | -                                    |
| 输入参数{in}  |                                      |
| -         | -                                    |
| 输出参数{out} |                                      |
| -         | -                                    |
| 返回值       |                                      |
| -         | -                                    |

例如:

```
/* enable backup domain write */
```

```
pmu_backup_write_enable ();
```

### 函数 pmu\_backup\_write\_disable

函数pmu\_backup\_write\_disable描述见下表:

表 3-361. 函数 pmu\_backup\_write\_disable

|           |                                       |
|-----------|---------------------------------------|
| 函数名称      | pmu_backup_write_disable              |
| 函数原型      | void pmu_backup_write_disable (void); |
| 功能描述      | 备份域写失能                                |
| 先决条件      | -                                     |
| 被调用函数     | -                                     |
| 输入参数{in}  |                                       |
| -         | -                                     |
| 输出参数{out} |                                       |
| -         | -                                     |
| 返回值       |                                       |
| -         | -                                     |

例如:

```
/* disable backup domain write */
```

```
pmu_backup_write_disable ();
```

### 函数 pmu\_flag\_get

函数pmu\_flag\_get描述见下表:

表 3-362. 函数 pmu\_flag\_get

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | pmu_flag_get                            |
| 函数原型             | FlagStatus pmu_flag_get(uint32_t flag); |
| 功能描述             | 获取标志位                                   |
| 先决条件             | -                                       |
| 被调用函数            | -                                       |
| 输入参数{in}         |   |
| flag             | 标志位                                     |
| PMU_FLAG_WAKEUP  | 唤醒标志                                    |
| PMU_FLAG_STANDBY | 待机标志                                    |
| PMU_FLAG_LVD     | 低电压状态标志                                 |
| 输出参数{out}        |   |



|            |           |
|------------|-----------|
| -          | -         |
| 返回值        |           |
| FlagStatus | SET或RESET |

例如：

```
/* get flag state */
```

```
FlagStatus status;
```

```
status = pmu_flag_get (PMU_FLAG_WAKEUP);
```

### 函数 pmu\_flag\_clear

函数pmu\_flag\_clear描述见下表：

表 3-363. 函数 pmu\_flag\_clear

|                            |   |
|----------------------------|---|
| 函数名称                       | pmu_flag_clear                            |
| 函数原型                       | void pmu_flag_clear(uint32_t flag_reset); |
| 功能描述                       | 清除标志位                                     |
| 先决条件                       | -   |
| 被调用函数                      | -   |
| 输入参数{in}                   |   |
| flag_reset                 | 标志位                                       |
| PMU_FLAG_RESE<br>T_WAKEUP  | 清除唤醒标志                                    |
| PMU_FLAG_RESE<br>T_STANDBY | 清除待机标志                                    |
| 输出参数{out}                  |   |
| -                          |   |
| 返回值                        |   |
| -                          |   |

例如：

```
/* clear flag bit */
```

```
pmu_flag_clear (PMU_FLAG_RESET_WAKEUP);
```

## 3.18. RCU

RCU 是复位和时钟单元，复位控制包括三种控制方式：电源复位、系统复位和备份域复位。时钟控制单元提供了一系列频率的时钟功能。章节 [3.18.1](#) 描述了 RCU 的寄存器列表，章节 [3.18.2](#) 对 RCU 库函数进行说明。

### 3.18.1. 外设寄存器说明

RCU寄存器列表如下表所示：

**表 3-364. RCU 寄存器**

| 寄存器名称          | 寄存器描述       |
|----------------|-------------|
| RCU_CTL        | 控制寄存器       |
| RCU_CFG0       | 时钟配置寄存器0    |
| RCU_INT        | 时钟中断寄存器     |
| RCU_APB2RST    | APB2复位寄存器   |
| RCU_APB1RST    | APB1复位寄存器   |
| RCU_AHBEN      | AHB使能寄存器    |
| RCU_APB2EN     | APB2使能寄存器   |
| RCU_APB1EN     | APB1使能寄存器   |
| RCU_BDCTL      | 备份域控制寄存器    |
| RCU_RSTSCK     | 复位源/时钟寄存器   |
| RCU_AHBRST     | AHB复位寄存器    |
| RCU_CFG1       | 时钟配置寄存器1    |
| RCU_DSV        | 深度睡眠模式电压寄存器 |
| RCU_ADDCTL     | 附加时钟控制寄存器   |
| RCU_ADDINT     | 附加时钟中断寄存器   |
| RCU_ADDAPB1RST | APB1附加复位寄存器 |
| RCU_ADDAPB1EN  | APB1附加使能寄存器 |

### 3.18.2. 外设库函数说明

RCU库函数列表如下表所示：

**表 3-365. RCU 库函数**

| 库函数名称                          | 库函数描述         |
|--------------------------------|---------------|
| rcu_deinit                     | 复位RCU         |
| rcu_periph_clock_enable        | 使能外设时钟        |
| rcu_periph_clock_disable       | 禁能外设时钟        |
| rcu_periph_clock_sleep_enable  | 在睡眠模式下，使能外设时钟 |
| rcu_periph_clock_sleep_disable | 在睡眠模式下，禁能外设时钟 |
| rcu_periph_reset_enable        | 使能外设复位        |
| rcu_periph_reset_disable       | 禁能外设复位        |
| rcu_bkp_reset_enable           | 使能BKP复位       |
| rcu_bkp_reset_disable          | 禁能BKP复位       |
| rcu_system_clock_source_config | 配置选择系统时钟源     |
| rcu_system_clock_source_get    | 获取系统时钟源选择状态   |
| rcu_ahb_clock_config           | 配置AHB时钟预分频选择  |

| 库函数名称                             | 库函数描述                |
|-----------------------------------|----------------------|
| rcu_apb1_clock_config             | 配置APB1时钟预分频选择        |
| rcu_apb2_clock_config             | 配置APB2时钟预分频选择        |
| rcu_ckout0_config                 | 配置CKOUT0时钟源选择        |
| rcu_pll_config                    | 配置主PLL时钟             |
| rcu_pllpresel_config              | 配置PLL时钟源选择           |
| rcu_predv0_config                 | 配置PREDV0分频因子         |
| rcu_predv1_config                 | 配置PREDV1分频因子         |
| rcu_pll1_config                   | 配置PLL1时钟             |
| rcu_pll2_config                   | 配置PLL2时钟             |
| rcu_adc_clock_config              | 配置ADC的时钟分频系数         |
| rcu_usb_clock_config              | 配置USB的时钟分频系数         |
| rcu_rtc_clock_config              | 配置RTC的时钟源选择          |
| rcu_i2s1_clock_config             | 配置I2S1的时钟源选择         |
| rcu_i2s2_clock_config             | 配置I2S2的时钟源选择         |
| rcu_ck48m_clock_config            | 配置CK48M时钟选择          |
| rcu_flag_get                      | 获取时钟稳定和外设复位标志        |
| rcu_all_reset_flag_clear          | 清除所有复位标志位            |
| rcu_interrupt_flag_get            | 获取时钟稳定中断和时钟阻塞中断标志    |
| rcu_interrupt_flag_clear          | 清除中断标志               |
| rcu_interrupt_enable              | 使能时钟稳定中断             |
| rcu_interrupt_disable             | 禁能时钟稳定中断             |
| rcu_lxtal_drive_capability_config | 配置LXTAL驱动能力          |
| rcu_osci_stab_wait                | 等待振荡器稳定标志位置位或振荡器起振超时 |
| rcu_osci_on                       | 打开振荡器                |
| rcu_osci_off                      | 关闭振荡器                |
| rcu_osci_bypass_mode_enable       | 使能振荡器时钟旁路模式          |
| rcu_osci_bypass_mode_disable      | 禁能振荡器时钟旁路模式          |
| rcu_hxtal_clock_monitor_enable    | 使能HXTAL时钟监视器         |
| rcu_hxtal_clock_monitor_disable   | 禁能HXTAL时钟监视器         |
| rcu_irc8m_adjust_value_set        | 设置内部8MHz RC振荡器时钟调整值  |
| rcu_deepsleep_voltage_set         | 设置深度睡眠模式电压值          |
| rcu_clock_freq_get                | 获取系统时钟、总线频率          |

### 枚举类型 rcu\_periph\_enum

表 3-366. 枚举类型 rcu\_periph\_enum

| 成员名称      | 功能描述    |
|-----------|---------|
| RCU_DMA0  | DMA0时钟  |
| RCU_DMA1  | DMA1时钟  |
| RCU_CRC   | CRC时钟   |
| RCU_EXMC  | EXMC时钟  |
| RCU_USBFS | USBFS时钟 |

| 成员名称        | 功能描述      |
|-------------|-----------|
| RCU_TIMER1  | TIMER1时钟  |
| RCU_TIMER2  | TIMER2时钟  |
| RCU_TIMER3  | TIMER3时钟  |
| RCU_TIMER4  | TIMER4时钟  |
| RCU_TIMER5  | TIMER5时钟  |
| RCU_TIMER6  | TIMER6时钟  |
| RCU_TIMER11 | TIMER11时钟 |
| RCU_TIMER12 | TIMER12时钟 |
| RCU_TIMER13 | TIMER13时钟 |
| RCU_WWDGT   | WWDGT时钟   |
| RCU_SPI1    | SPI1时钟    |
| RCU_SPI2    | SPI2时钟    |
| RCU_USART1  | USART1时钟  |
| RCU_USART2  | USART2时钟  |
| RCU_UART3   | UART3时钟   |
| RCU_UART4   | UART4时钟   |
| RCU_I2C0    | I2C0时钟    |
| RCU_I2C1    | I2C1时钟    |
| RCU_BKPI    | BKPI时钟    |
| RCU_PMU     | PMU时钟     |
| RCU_DAC     | DAC时钟     |
| RCU_RTC     | RTC时钟     |
| RCU_CTC     | CTC时钟     |
| RCU_AF      | 复用功能时钟    |
| RCU_GPIOA   | GPIOA时钟   |
| RCU_GPIOB   | GPIOB时钟   |
| RCU_GPIOC   | GPIOC时钟   |
| RCU_GPIOD   | GPIOD时钟   |
| RCU_GPIOE   | GPIOE时钟   |
| RCU_ADC0    | ADC0时钟    |
| RCU_ADC1    | ADC1时钟    |
| RCU_TIMER0  | TIMER0时钟  |
| RCU_SPI0    | SPI0时钟    |
| RCU_TIMER7  | TIMER7时钟  |
| RCU_USART0  | USART0时钟  |
| RCU_ADC2    | ADC2时钟    |
| RCU_TIMER8  | TIMER8时钟  |
| RCU_TIMER9  | TIMER9时钟  |
| RCU_TIMER10 | TIMER10时钟 |

## 枚举类型 rcu\_periph\_sleep\_enum

表 3-367. 枚举类型 rcu\_periph\_sleep\_enum

| 成员名称         | 功能描述        |
|--------------|-------------|
| RCU_SRAM_SLP | 睡眠模式下SRAM时钟 |
| RCU_FMC_SLP  | 睡眠模式下FMC时钟  |

## 枚举类型 rcu\_periph\_reset\_enum

表 3-368. 枚举类型 rcu\_periph\_reset\_enum

| 成员名称           | 功能描述        |
|----------------|-------------|
| RCU_USBFSRST   | USBFS时钟复位   |
| RCU_TIMER1RST  | TIMER1时钟复位  |
| RCU_TIMER2RST  | TIMER2时钟复位  |
| RCU_TIMER3RST  | TIMER3时钟复位  |
| RCU_TIMER4RST  | TIMER4时钟复位  |
| RCU_TIMER5RST  | TIMER5时钟复位  |
| RCU_TIMER6RST  | TIMER6时钟复位  |
| RCU_TIMER11RST | TIMER11时钟复位 |
| RCU_TIMER12RST | TIMER12时钟复位 |
| RCU_TIMER13RST | TIMER13时钟复位 |
| RCU_WWDGTRST   | WWDGT时钟复位   |
| RCU_SPI1RST    | SPI1时钟复位    |
| RCU_SPI2RST    | SPI2时钟复位    |
| RCU_USART1RST  | USART1时钟复位  |
| RCU_USART2RST  | USART2时钟复位  |
| RCU_UART3RST   | UART3时钟复位   |
| RCU_UART4RST   | UART4时钟复位   |
| RCU_I2C0RST    | I2C0时钟复位    |
| RCU_I2C1RST    | I2C1时钟复位    |
| RCU_USBDNST    | USBDRST     |
| RCU_I2C2RST    | I2C2时钟复位    |
| RCU_BKPIRST    | BKPI时钟复位    |
| RCU_PMURST     | PMU时钟复位     |
| RCU_DACRST     | DAC时钟复位     |
| RCU_CTCRST     | CTC时钟复位     |
| RCU_AFRST      | 复用功能时钟复位    |
| RCU_GPIOARST   | GPIOA时钟复位   |
| RCU_GPIOBRST   | GPIOB时钟复位   |
| RCU_GPIOCRST   | GPIOC时钟复位   |
| RCU_GPIODRST   | GPIOD时钟复位   |
| RCU_GPIOERST   | GPIOE时钟复位   |
| RCU_ADC0RST    | ADC0时钟复位    |

| 成员名称           | 功能描述        |
|----------------|-------------|
| RCU_ADC1RST    | ADC1时钟复位    |
| RCU_TIMER0RST  | TIMER0时钟复位  |
| RCU_SPI0RST    | SPI0时钟复位    |
| RCU_TIMER7RST  | TIMER7时钟复位  |
| RCU_USART0RST  | USART0时钟复位  |
| RCU_TIMER8RST  | TIMER8时钟复位  |
| RCU_TIMER9RST  | TIMER9时钟复位  |
| RCU_TIMER10RST | TIMER10时钟复位 |

### 枚举类型 `rcu_flag_enum`

表 3-369. 枚举类型 `rcu_flag_enum`

| 成员名称                   | 功能描述         |
|------------------------|--------------|
| RCU_FLAG_IRC8MST<br>B  | IRC8M振荡器稳定标志 |
| RCU_FLAG_HXTALST<br>B  | 外部高速晶振稳定标志   |
| RCU_FLAG_PLLSTB        | PLL稳定标志      |
| RCU_FLAG_PLL1STB       | PLL1稳定标志     |
| RCU_FLAG_PLL2STB       | PLL2稳定标志     |
| RCU_FLAG_LXTALST<br>B  | LXTAL稳定标志    |
| RCU_FLAG_IRC40KST<br>B | IRC40K稳定标志   |
| RCU_FLAG_IRC48MS<br>TB | IRC48M稳定标志   |
| RCU_FLAG_EPRST         | 外部引脚复位标志     |
| RCU_FLAG_PORRST        | 电源复位标志       |
| RCU_FLAG_SWRST         | 软件复位标志       |
| RCU_FLAG_FWDGTR<br>ST  | 独立看门狗复位标志    |
| RCU_FLAG_WWDGTR<br>ST  | 窗口看门狗复位标志    |
| RCU_FLAG_LPRST         | 低功耗复位标志      |

### 枚举类型 `rcu_int_flag_enum`

表 3-370. 枚举类型 `rcu_int_flag_enum`

| 成员名称                       | 功能描述           |
|----------------------------|----------------|
| RCU_INT_FLAG_IRC4<br>0KSTB | IRC40K时钟稳定中断标志 |
| RCU_INT_FLAG_LXTA          | 外部低速晶振时钟稳定中断标志 |

| 成员名称                       | 功能描述           |
|----------------------------|----------------|
| LSTB                       |                |
| RCU_INT_FLAG_IRC8<br>MSTB  | IRC8M时钟稳定中断标志  |
| RCU_INT_FLAG_HXTA<br>LSTB  | 外部高速晶振时钟稳定中断标志 |
| RCU_INT_FLAG_PLLS<br>TB    | PLL时钟稳定中断标志    |
| RCU_INT_FLAG_PLL1<br>STB   | PLL1时钟稳定中断标志   |
| RCU_INT_FLAG_PLL2<br>STB   | PLL2时钟稳定中断标志   |
| RCU_INT_FLAG_CKM           | 外部高速晶振时钟阻塞中断标志 |
| RCU_INT_FLAG_IRC4<br>8MSTB | IRC48M时钟稳定中断标志 |

#### 枚举类型 `rcu_int_flag_clear_enum`

表 3-371. 枚举类型 `rcu_int_flag_clear_enum`

| 成员名称                           | 功能描述             |
|--------------------------------|------------------|
| RCU_INT_FLAG_IRC4<br>0KSTB_CLR | IRC40K时钟稳定中断清除标志 |
| RCU_INT_FLAG_LXTA<br>LSTB_CLR  | 外部低速晶振时钟稳定中断清除标志 |
| RCU_INT_FLAG_IRC8<br>MSTB_CLR  | IRC8M时钟稳定中断清除标志  |
| RCU_INT_FLAG_HXTA<br>LSTB_CLR  | 外部高速晶振时钟稳定中断清除标志 |
| RCU_INT_FLAG_PLLS<br>TB_CLR    | PLL时钟稳定中断清除标志    |
| RCU_INT_FLAG_PLL1<br>STB_CLR   | PLL1时钟稳定中断清除标志   |
| RCU_INT_FLAG_PLL2<br>STB_CLR   | PLL2时钟稳定中断清除标志   |
| RCU_INT_FLAG_CKM<br>_CLR       | 外部高速晶振时钟阻塞中断清除标志 |
| RCU_INT_FLAG_IRC4<br>8MSTB_CLR | IRC48M时钟稳定中断清除标志 |

#### 枚举类型 `rcu_int_enum`

表 3-372. 枚举类型 `rcu_int_enum`

| 成员名称              | 功能描述         |
|-------------------|--------------|
| RCU_INT_IRC40KSTB | IRC40K时钟稳定中断 |

| 成员名称              | 功能描述         |
|-------------------|--------------|
| RCU_INT_LXTALSTB  | 外部低速晶振时钟稳定中断 |
| RCU_INT_IRC8MSTB  | IRC8M时钟稳定中断  |
| RCU_INT_HXTALSTB  | 外部高速晶振时钟稳定中断 |
| RCU_INT_PLLSTB    | PLL时钟稳定中断    |
| RCU_INT_PLL1STB   | PLL1时钟稳定中断   |
| RCU_INT_PLL2STB   | PLL2时钟稳定中断   |
| RCU_INT_IRC48MSTB | IRC48M时钟稳定中断 |

### 枚举类型 `rcu_osci_type_enum`

表 3-373. 枚举类型 `rcu_osci_type_enum`

| 成员名称        | 功能描述      |
|-------------|-----------|
| RCU_HXTAL   | 外部高速振荡器   |
| RCU_LXTAL   | 外部低速振荡器   |
| RCU_IRC8M   | IRC8M振荡器  |
| RCU_IRC48M  | IRC48M振荡器 |
| RCU_IRC40K  | IRC40K振荡器 |
| RCU_PLL_CK  | 锁相环时钟     |
| RCU_PLL1_CK | 锁相环1时钟    |
| RCU_PLL2_CK | 锁相环2时钟    |

### 枚举类型 `rcu_clock_freq_enum`

表 3-374. 枚举类型 `rcu_clock_freq_enum`

| 成员名称    | 功能描述   |
|---------|--------|
| CK_SYS  | 系统时钟   |
| CK_AHB  | AHB时钟  |
| CK_APB1 | APB1时钟 |
| CK_APB2 | APB2时钟 |

### 函数 `rcu_deinit`

函数`rcu_deinit`描述见下表：

表 3-375. 函数 `rcu_deinit`

| 函数名称      | <code>rcu_deinit</code>             |
|-----------|-------------------------------------|
| 函数原形      | <code>void rcu_deinit(void);</code> |
| 功能描述      | 复位RCU，将RCU所有寄存器的值复位成初始值             |
| 先决条件      | -                                   |
| 被调用函数     | <code>rcu_osci_stab_wait</code>     |
| 输入参数{in}  |                                     |
| -         | -                                   |
| 输出参数{out} |                                     |



|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如：

```
/* deinitialize the RCU */
```

```
rcu_deinit();
```

### 函数 rcu\_periph\_clock\_enable

函数rcu\_periph\_clock\_enable描述见下表：

表 3-376. 函数 rcu\_periph\_clock\_enable

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_periph_clock_enable                                |
| 函数原形      | void rcu_periph_clock_enable(rcu_periph_enum periph);  |
| 功能描述      | 使能外设时钟   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| periph    | RCU外设，具体参考 <a href="#">表3-366. 枚举类型rcu_periph_enum</a> |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* enable the USART0 clock */
```

```
rcu_periph_clock_enable(RCU_USART0);
```

### 函数 rcu\_periph\_clock\_disable

函数rcu\_periph\_clock\_disable描述见下表：

表 3-377. 函数 rcu\_periph\_clock\_disable

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_periph_clock_disable                               |
| 函数原形      | void rcu_periph_clock_disable(rcu_periph_enum periph); |
| 功能描述      | 禁能外设时钟   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| periph    | RCU外设，具体参考 <a href="#">表3-366. 枚举类型rcu_periph_enum</a> |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* disable the USART0 clock */
```

```
rcu_periph_clock_disable(RCU_USART0);
```

### 函数 rcu\_periph\_clock\_sleep\_enable

函数rcu\_periph\_clock\_sleep\_enable描述见下表：

**表 3-378. 函数 rcu\_periph\_clock\_sleep\_enable**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | rcu_periph_clock_sleep_enable                                     |
| 函数原形      | void rcu_periph_clock_sleep_enable(rcu_periph_sleep_enum periph); |
| 功能描述      | 在睡眠模式下，使能外设时钟   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| periph    | RCU外设，参考 <a href="#">表3-367. 枚举类型rcu_periph_sleep_enum</a>        |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* enable the FMC clock when in sleep mode */
```

```
rcu_periph_clock_sleep_enable(RCU_FMC_SLP);
```

### 函数 rcu\_periph\_clock\_sleep\_disable

函数rcu\_periph\_clock\_sleep\_disable描述见下表：

**表 3-379. 函数 rcu\_periph\_clock\_sleep\_disable**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_periph_clock_sleep_disable                                     |
| 函数原形      | void rcu_periph_clock_sleep_disable(rcu_periph_sleep_enum periph); |
| 功能描述      | 在睡眠模式下，禁能外设时钟  |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| periph    | RCU外设，参考 <a href="#">表3-367. 枚举类型rcu_periph_sleep_enum</a>         |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* disable the FMC clock when in sleep mode */
```

```
rcu_periph_clock_sleep_disable(RCU_FMC_SLP);
```

### 函数 rcu\_periph\_reset\_enable

函数rcu\_periph\_reset\_enable描述见下表：

表 3-380. 函数 rcu\_periph\_reset\_enable

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | rcu_periph_reset_enable   |
| 函数原形         | void rcu_periph_reset_enable(rcu_periph_reset_enum periph_reset); |
| 功能描述         | 使能外设复位  |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| periph_reset | RCU外设复位，参考 <a href="#">表3-368. 枚举类型rcu_periph_reset_enum</a>      |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如：

```
/* enable SPI0 reset */
```

```
rcu_periph_reset_enable(RCU_SPI0RST);
```

### 函数 rcu\_periph\_reset\_disable

函数rcu\_periph\_reset\_disable描述见下表：

表 3-381. 函数 rcu\_periph\_reset\_disable

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | rcu_periph_reset_disable   |
| 函数原形         | void rcu_periph_reset_disable(rcu_periph_reset_enum periph_reset); |
| 功能描述         | 禁能外设复位   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| periph_reset | RCU外设复位，参考 <a href="#">表3-368. 枚举类型rcu_periph_reset_enum</a>       |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如：

```
/* disable SPI0 reset */
```

```
rcu_periph_reset_disable(RCU_SPI0RST);
```

### 函数 rcu\_bkp\_reset\_enable

函数rcu\_bkp\_reset\_enable描述见下表:

表 3-382. 函数 rcu\_bkp\_reset\_enable

|           |                                  |
|-----------|----------------------------------|
| 函数名称      | rcu_bkp_reset_enable             |
| 函数原形      | void rcu_bkp_reset_enable(void); |
| 功能描述      | 使能BKP复位                          |
| 先决条件      | -                                |
| 被调用函数     | -                                |
| 输入参数{in}  |                                  |
| -         | -                                |
| 输出参数{out} |                                  |
| -         | -                                |
| 返回值       |                                  |
| -         | -                                |

例如:

```
/* reset the BKP domain */
```

```
rcu_bkp_reset_enable();
```

### 函数 rcu\_bkp\_reset\_disable

函数rcu\_bkp\_reset\_disable描述见下表:

表 3-383. 函数 rcu\_bkp\_reset\_disable

|           |                                   |
|-----------|-----------------------------------|
| 函数名称      | rcu_bkp_reset_disable             |
| 函数原形      | void rcu_bkp_reset_disable(void); |
| 功能描述      | 禁能BKP复位                           |
| 先决条件      | -                                 |
| 被调用函数     | -                                 |
| 输入参数{in}  |                                   |
| -         | -                                 |
| 输出参数{out} |                                   |
| -         | -                                 |
| 返回值       |                                   |
| -         | -                                 |

例如:

```
/* disable the BKP domain reset */
```

```
rcu_bkp_reset_disable();
```

### 函数 rcu\_system\_clock\_source\_config

函数rcu\_system\_clock\_source\_config描述见下表:

表 3-384. 函数 rcu\_system\_clock\_source\_config

|                        |   |
|------------------------|---|
| 函数名称                   | rcu_system_clock_source_config                        |
| 函数原形                   | void rcu_system_clock_source_config(uint32_t ck_sys); |
| 功能描述                   | 配置选择系统时钟源   |
| 先决条件                   | -   |
| 被调用函数                  | -   |
| 输入参数{in}               |   |
| ck_sys                 | 系统时钟源选择   |
| RCU_CKSYSSRC_I<br>RC8M | 选择CK_IRC8M时钟作为CK_SYS时钟源                               |
| RCU_CKSYSSRC_<br>HXTAL | 选择CK_HXTAL时钟作为CK_SYS时钟源                               |
| RCU_CKSYSSRC_<br>PLL   | 选择CK_PLL时钟作为CK_SYS时钟源                                 |
| 输出参数{out}              |   |
| -                      | -   |
| 返回值                    |   |
| -                      | -   |

例如:

```
/* configure the CK_HXTAL as the CK_SYS source */
rcu_system_clock_source_config(RCU_CKSYSSRC_HXTAL);
```

### 函数 rcu\_system\_clock\_source\_get

函数rcu\_system\_clock\_source\_get描述见下表:

表 3-385. 函数 rcu\_system\_clock\_source\_get

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | rcu_system_clock_source_get                 |
| 函数原形      | uint32_t rcu_system_clock_source_get(void); |
| 功能描述      | 获取系统时钟源选择状态                                 |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |

|                 |  |
|-----------------|--|
| <b>uint32_t</b> | RCU_SCSS_IRC8M/RCU_SCSS_HXTAL/RCU_SCSS_PLL |
|-----------------|--|

例如:

```
uint32_t temp_cksys_status;
```

```
/* get the CK_SYS source */
```

```
temp_cksys_status = rcu_system_clock_source_get();
```

### 函数 rcu\_ahb\_clock\_config

函数rcu\_ahb\_clock\_config描述见下表:

表 3-386. 函数 rcu\_ahb\_clock\_config

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | rcu_ahb_clock_config                                |
| 函数原形                      | void rcu_ahb_clock_config(uint32_t ck_ahb);         |
| 功能描述                      | 配置AHB时钟预分频选择  |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| <b>ck_ahb</b>             | AHB预分频选择  |
| <i>RCU_AHB_CKSYS_DIVx</i> | 选择CK_SYS时钟x分频 (x=1, 2, 4, 8, 16, 64, 128, 256, 512) |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如:

```
/* configure CK_SYS/128 */
```

```
rcu_ahb_clock_config(RCU_AHB_CKSYS_DIV128);
```

### 函数 rcu\_apb1\_clock\_config

函数rcu\_apb1\_clock\_config描述见下表:

表 3-387. 函数 rcu\_apb1\_clock\_config

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | rcu_apb1_clock_config                         |
| 函数原形                 | void rcu_apb1_clock_config(uint32_t ck_apb1); |
| 功能描述                 | 配置APB1时钟预分频选择                                 |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| <b>ck_apb1</b>       | APB1预分频选择                                     |
| <i>RCU_APB1_CKAH</i> | 选择CK_AHB为CK_APB1                              |

|  |                     |
|--|---------------------|
| <i>B_DIV1</i>                          |                     |
| <i>RCU_APB1_CKAH</i><br><i>B_DIV2</i>  | 选择CK_AHB/2为CK_APB1  |
| <i>RCU_APB1_CKAH</i><br><i>B_DIV4</i>  | 选择CK_AHB/4为CK_APB1  |
| <i>RCU_APB1_CKAH</i><br><i>B_DIV8</i>  | 选择CK_AHB/8为CK_APB1  |
| <i>RCU_APB1_CKAH</i><br><i>B_DIV16</i> | 选择CK_AHB/16为CK_APB1 |
| 输出参数{out}                              |                     |
| -                                      | -                   |
| 返回值                                    |                     |
| -                                      | -                   |

例如：

```
/* configure CK_AHB/16 as CK_APB1 */
```

```
rcu_apb1_clock_config(RCU_APB1_CKAHB_DIV16);
```

### 函数 rcu\_apb2\_clock\_config

函数rcu\_apb2\_clock\_config描述见下表：

表 3-388. 函数 rcu\_apb2\_clock\_config

|  |   |
|--|---|
| 函数名称                                   | rcu_apb2_clock_config                         |
| 函数原形                                   | void rcu_apb2_clock_config(uint32_t ck_apb2); |
| 功能描述                                   | 配置APB2时钟预分频选择                                 |
| 先决条件                                   | -   |
| 被调用函数                                  | -   |
| 输入参数{in}                               |   |
| <b>ck_apb2</b>                         | APB2预分频选择                                     |
| <i>RCU_APB2_CKAH</i><br><i>B_DIV1</i>  | 选择CK_AHB为CK_APB2                              |
| <i>RCU_APB2_CKAH</i><br><i>B_DIV2</i>  | 选择CK_AHB/2为CK_APB2                            |
| <i>RCU_APB2_CKAH</i><br><i>B_DIV4</i>  | 选择CK_AHB/4为CK_APB2                            |
| <i>RCU_APB2_CKAH</i><br><i>B_DIV8</i>  | 选择CK_AHB/8为CK_APB2                            |
| <i>RCU_APB2_CKAH</i><br><i>B_DIV16</i> | 选择CK_AHB/16为CK_APB2                           |
| 输出参数{out}                              |   |
| -                                      | -   |
| 返回值                                    |   |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* configure CK_AHB/8 as CK_APB2 */
rcu_apb2_clock_config(RCU_APB2_CKAHB_DIV8);
```

### 函数 rcu\_ckout0\_config

函数rcu\_ckout0\_config描述见下表：

表 3-389. 函数 rcu\_ckout0\_config

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | rcu_ckout0_config                            |
| 函数原形                      | void rcu_ckout0_config(uint32_t ckout0_src); |
| 功能描述                      | 配置CKOUT0时钟源选择                                |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| ckout0_src                | CKOUT0时钟源选择                                  |
| RCU_CKOUT0SRC_NONE        | 无时钟输出  |
| RCU_CKOUT0SRC_CKSYS       | 选择系统时钟CK_SYS                                 |
| RCU_CKOUT0SRC_IRC8M       | 选择内部8M RC振荡器时钟                               |
| RCU_CKOUT0SRC_HXTAL       | 选择高速晶体振荡器时钟（HXTAL）                           |
| RCU_CKOUT0SRC_CKPLL_DIV2  | 选择（CK_PLL / 2）时钟                             |
| RCU_CKOUT0SRC_CKPLL1      | 选择CK_PLL1时钟                                  |
| RCU_CKOUT0SRC_CKPLL2_DIV2 | 选择（CK_PLL2 / 2）时钟                            |
| RCU_CKOUT0SRC_CKPLL2      | 选择CK_PLL2时钟                                  |
| RCU_CKOUT0SRC_IRC48M      | 选择IRC48M时钟                                   |
| RCU_CKOUT0SRC_IRC48M_DIV8 | 选择（IRC48M / 8）时钟                             |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| -                         | -  |

例如：



```
/* configure the HXTAL as CK_OUT0 clock source */
```

```
rcu_ckout0_config(RCU_CKOUT0SRC_HXTAL);
```

### 函数 rcu\_pll\_config

函数rcu\_pll\_config描述见下表:

表 3-390. 函数 rcu\_pll\_config

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | rcu_pll_config   |
| 函数原形                    | void rcu_pll_config(uint32_t pll_src, uint32_t pll_mul); |
| 功能描述                    | 配置主PLL时钟   |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| pll_src                 | PLL时钟源选择   |
| RCU_PLLSRC_IRC8M_DIV2   | (IRC8M / 2)被选择为PLL时钟的时钟源                                 |
| RCU_PLLSRC_HXTAL_IRC48M | HXTAL时钟或者IRC48M时钟被选择为PLL时钟的时钟源                           |
| 输入参数{in}                |  |
| pll_mul                 | PLL时钟倍频因子  |
| RCU_PLL_MULx            | PLL源时钟 * x (x = 2..14, 6.5, 16..31)                      |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如:

```
/* configure the PLL */
```

```
rcu_pll_config(RCU_PLLSRC_HXTAL, RCU_PLL_MUL10);
```

### 函数 rcu\_pllpreselect\_config

函数rcu\_pllpreselect\_config描述见下表:

表 3-391. 函数 rcu\_pllpreselect\_config

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | rcu_pllpreselect_config                               |
| 函数原形             | void rcu_pllpreselect_config(uint32_t pll_preselect); |
| 功能描述             | 配置PLL时钟源预选  |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| pll_preselect    | PLL时钟源  |
| RCU_PLLPRESELECT | PLL输入为HXTAL   |

|  |              |
|--|--------------|
| <code>_HXTAL</code>                                |              |
| <code>RCU_PLLPRESRC</code><br><code>_IRC48M</code> | PLL输入为IRC48M |
| 输出参数{out}  |              |
| -  | -            |
| 返回值  |              |
| -  | -            |

例如：

```
/* configure the PLL preselection */
```

```
rcu_pllpresel_config(RCU_PLLPRESRC_HXTAL);
```

### 函数 `rcu_predv0_config`

函数`rcu_predv0_config`描述见下表：

表 3-392. 函数 `rcu_predv0_config`

|  |   |
|--|---|
| 函数名称   | <code>rcu_predv0_config</code>  |
| 函数原形   | <code>void rcu_predv0_config(uint32_t predv0_source, uint32_t predv0_div);</code> |
| 功能描述   | 配置PREDV0分频因子  |
| 先决条件   | -   |
| 被调用函数  | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| <code>predv0_source</code>                               | PREDV0输入时钟源   |
| <code>RCU_PREDV0SRC</code><br><code>_HXTAL_IRC48M</code> | HXTAL或者IRC48M被选择为PREDV0的时钟源   |
| <code>RCU_PREDV0SRC</code><br><code>_CKPLL1</code>       | CK_PLL1被选择为PREDV0的时钟源   |
| 输入参数{in}   |   |
| <code>predv0_div</code>                                  | PREDV0分频因子  |
| <code>RCU_PREDV0_DIV</code><br><code>x</code>            | PREDV0输入源时钟x分频（x = 1..16）   |
| 输出参数{out}  |   |
| -  | -   |
| 返回值  |   |
| -  | -   |

例如：

```
/* configure the PREDV0 division factor */
```

```
rcu_predv0_config(RCU_PREDV0SRC_HXTAL_IRC48M, RCU_PREDV0_DIV4);
```

**函数 rcu\_predv1\_config**

函数rcu\_predv1\_config描述见下表：

**表 3-393. 函数 rcu\_predv1\_config**

|                     |  |
|---------------------|--|
| 函数名称                | rcu_predv1_config                            |
| 函数原形                | void rcu_predv1_config(uint32_t predv1_div); |
| 功能描述                | 配置PREDV1分频因子                                 |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| predv1_div          | PREDV1分频因子                                   |
| RCU_PREDV1_DIV<br>x | PREDV1输入源时钟x分频 (x = 1..16)                   |
| 输出参数{out}           |  |
| -                   | -  |
| 返回值                 |  |
| -                   | -  |

例如：

```
/* configure the PREDV1 division factor */
rcu_predv1_config(RCU_PREDV1_DIV8);
```

**函数 rcu\_pll1\_config**

函数rcu\_pll1\_config描述见下表：

**表 3-394. 函数 rcu\_pll1\_config**

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | rcu_pll1_config                         |
| 函数原形          | void rcu_pll1_config(uint32_t pll_mul); |
| 功能描述          | 配置PLL1时钟                                |
| 先决条件          | -                                       |
| 被调用函数         | -                                       |
| 输入参数{in}      |   |
| pll_mul       | PLL1时钟倍频因子                              |
| RCU_PLL1_MULx | PLL1源时钟*x, (x = 8..16, 20)              |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -                                       |
| 返回值           |   |
| -             | -                                       |

例如：

```
/* configure the PLL1 clock */
```

```
rcu_pll1_config(RCU_PLL1_MUL8);
```

### 函数 rcu\_pll2\_config

函数rcu\_pll2\_config描述见下表:

表 3-395. 函数 rcu\_pll2\_config

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | rcu_pll2_config                         |
| 函数原形          | void rcu_pll2_config(uint32_t pll_mul); |
| 功能描述          | 配置PLL2时钟                                |
| 先决条件          | -                                       |
| 被调用函数         | -                                       |
| 输入参数{in}      |   |
| pll_mul       | PLL2时钟倍频因子                              |
| RCU_PLL2_MULx | PLL2源时钟*x, (x = 8..16, 20)              |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -                                       |
| 返回值           |   |
| -             | -                                       |

例如:

```
/* configure the PLL2 clock */
```

```
rcu_pll2_config(RCU_PLL2_MUL8);
```

### 函数 rcu\_adc\_clock\_config

函数rcu\_adc\_clock\_config描述见下表:

表 3-396. 函数 rcu\_adc\_clock\_config

|                       |  |
|-----------------------|--|
| 函数名称                  | rcu_adc_clock_config                         |
| 函数原形                  | void rcu_adc_clock_config(uint32_t adc_psc); |
| 功能描述                  | 配置ADC的时钟分频系数                                 |
| 先决条件                  | -  |
| 被调用函数                 | -  |
| 输入参数{in}              |  |
| adc_psc               | ADC分频因子                                      |
| RCU_CKADC_CKAPB2_DIV2 | $CK\_ADC = CK\_APB2 / 2$                     |
| RCU_CKADC_CKAPB2_DIV4 | $CK\_ADC = CK\_APB2 / 4$                     |
| RCU_CKADC_CKAPB2_DIV6 | $CK\_ADC = CK\_APB2 / 6$                     |
| RCU_CKADC_CKAPB2_DIV8 | $CK\_ADC = CK\_APB2 / 8$                     |

|  |                           |
|--|---------------------------|
| <i>RCU_CKADC_CKA</i><br><i>PB2_DIV12</i> | $CK\_ADC = CK\_APB2 / 12$ |
| <i>RCU_CKADC_CKA</i><br><i>PB2_DIV16</i> | $CK\_ADC = CK\_APB2 / 16$ |
| <i>RCU_CKADC_CKA</i><br><i>HB_DIV3</i>   | $CK\_ADC = CK\_AHB / 3$   |
| <i>RCU_CKADC_CKA</i><br><i>HB_DIV5</i>   | $CK\_ADC = CK\_AHB / 5$   |
| <i>RCU_CKADC_CKA</i><br><i>HB_DIV7</i>   | $CK\_ADC = CK\_AHB / 7$   |
| <i>RCU_CKADC_CKA</i><br><i>HB_DIV9</i>   | $CK\_ADC = CK\_AHB / 9$   |
| 输出参数{out}                                |                           |
| -  | -                         |
| 返回值                                      |                           |
| -  | -                         |

例如：

```
/* configure the ADC prescaler factor */
```

```
rcu_adc_clock_config(RCU_CKADC_CKAPB2_DIV8);
```

### 函数 `rcu_usb_clock_config`

函数 `rcu_usb_clock_config` 描述见下表：

表 3-397. 函数 `rcu_usb_clock_config`

|  |   |
|--|---|
| 函数名称                                     | <code>rcu_usb_clock_config</code>                         |
| 函数原形                                     | <code>void rcu_usb_clock_config(uint32_t usb_psc);</code> |
| 功能描述                                     | 配置USB的时钟分频系数  |
| 先决条件                                     | -   |
| 被调用函数                                    | -   |
| 输入参数{in}                                 |   |
| <b>usb_psc</b>                           | USB时钟分频系数   |
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV1_5</i> | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 1.5$                               |
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV1</i>   | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 1$                                 |
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV2_5</i> | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 2.5$                               |
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV2</i>   | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 2$                                 |
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV3</i>   | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 3$                                 |

|  |                             |
|--|-----------------------------|
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV3_5</i> | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 3.5$ |
| <i>RCU_CKUSB_CKP</i><br><i>LL_DIV4</i>   | $CK\_USBFS = CK\_PLL / 4$   |
| 输出参数{out}                                |                             |
| -  | -                           |
| 返回值                                      |                             |
| -  | -                           |

例如:

```
/* configure the USB prescaler factor */
```

```
rcu_usb_clock_config(RCU_CKUSB_CKPLL_DIV2_5);
```

### 函数 `rcu_rtc_clock_config`

函数 `rcu_rtc_clock_config` 描述见下表:

表 3-398. 函数 `rcu_rtc_clock_config`

|  |  |
|--|--|
| 函数名称                                       | <code>rcu_rtc_clock_config</code>                                  |
| 函数原形                                       | <code>void rcu_rtc_clock_config(uint32_t rtc_clock_source);</code> |
| 功能描述                                       | 配置RTC的时钟源选择  |
| 先决条件                                       | -  |
| 被调用函数                                      | -  |
| 输入参数{in}                                   |  |
| <b>rtc_clock_source</b>                    | RTC时钟源选择   |
| <i>RCU_RTCSRC_NO</i><br><i>NE</i>          | 没有时钟   |
| <i>RCU_RTCSRC_LX</i><br><i>TAL</i>         | 选择CK_LXTAL时钟作为RTC的时钟源  |
| <i>RCU_RTCSRC_IRC</i><br><i>40K</i>        | 选择CK_IRC40K时钟作为RTC的时钟源   |
| <i>RCU_RTCSRC_HX</i><br><i>TAL_DIV_128</i> | 选择CK_HXTAL / 128时钟作为RTC的时钟源  |
| 输出参数{out}                                  |  |
| -  | -  |
| 返回值  |  |
| -  | -  |

例如:

```
/* configure the RTC clock source selection */
```

```
rcu_rtc_clock_config(RCU_RTCSRC_IRC40K);
```

## 函数 rcu\_i2s1\_clock\_config

函数rcu\_i2s1\_clock\_config描述见下表：

**表 3-399. 函数 rcu\_i2s1\_clock\_config**

|                             |  |
|-----------------------------|--|
| 函数名称                        | rcu_i2s1_clock_config                                  |
| 函数原形                        | void rcu_i2s1_clock_config(uint32_t i2s_clock_source); |
| 功能描述                        | 配置I2S1的时钟源选择   |
| 先决条件                        | -  |
| 被调用函数                       | -  |
| 输入参数{in}                    |  |
| i2s_clock_source            | I2S1时钟源选择  |
| RCU_I2S1SRC_CK<br>SYS       | 系统时钟被选择为I2S1时钟的时钟源                                     |
| RCU_I2S1SRC_CK<br>PLL2_MUL2 | (CK_PLL2 * 2) 被选择为I2S1时钟的时钟源                           |
| 输出参数{out}                   |  |
| -                           | -  |
| 返回值                         |  |
| -                           | -  |

例如：

```
/* configure the I2S1 clock source selection */
```

```
rcu_i2s1_clock_config(RCU_I2S1SRC_CKPLL2_MUL2);
```

## 函数 rcu\_i2s2\_clock\_config

函数rcu\_i2s2\_clock\_config描述见下表：

**表 3-400. 函数 rcu\_i2s2\_clock\_config**

|                             |  |
|-----------------------------|--|
| 函数名称                        | rcu_i2s2_clock_config                                  |
| 函数原形                        | void rcu_i2s2_clock_config(uint32_t i2s_clock_source); |
| 功能描述                        | 配置I2S2的时钟源选择   |
| 先决条件                        | -  |
| 被调用函数                       | -  |
| 输入参数{in}                    |  |
| i2s_clock_source            | I2S2时钟源选择  |
| RCU_I2S2SRC_CK<br>SYS       | 系统时钟被选择为I2S2时钟的时钟源                                     |
| RCU_I2S2SRC_CK<br>PLL2_MUL2 | (CK_PLL2 * 2) 被选择为I2S2时钟的时钟源                           |
| 输出参数{out}                   |  |
| -                           | -  |
| 返回值                         |  |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如：

```
/* configure the I2S2 clock source selection */
```

```
rcu_i2s2_clock_config(RCU_I2S2SRC_CKPLL2_MUL2);
```

### 函数 rcu\_ck48m\_clock\_config

函数rcu\_ck48m\_clock\_config描述见下表：

表 3-401. 函数 rcu\_ck48m\_clock\_config

|                     |   |
|---------------------|---|
| 函数名称                | rcu_ck48m_clock_config                                    |
| 函数原形                | void rcu_ck48m_clock_config(uint32_t ck48m_clock_source); |
| 功能描述                | 配置CK48M时钟源选择  |
| 先决条件                | -   |
| 被调用函数               | -   |
| 输入参数{in}            |   |
| ck48m_clock_source  | CK48M时钟源  |
| RCU_CK48MSRC_CKPLL  | 选择CK_PLL为CK_48M时钟源  |
| RCU_CK48MSRC_IRC48M | 选择CK_IRC48M为CK48M时钟源                                      |
| 输出参数{out}           |   |
| -                   | -   |
| 返回值                 |   |
| FlagStatus          | SET 或 RESET   |

例如：

```
/* configure the CK48M clock source selection */
```

```
rcu_ck48m_clock_config (RCU_CK48MSRC_IRC48M);
```

### 函数 rcu\_flag\_get

函数rcu\_flag\_get描述见下表：

表 3-402. 函数 rcu\_flag\_get

|          |  |
|----------|--|
| 函数名称     | rcu_flag_get   |
| 函数原形     | FlagStatus rcu_flag_get(rcu_flag_enum flag);             |
| 功能描述     | 获取时钟稳定和外设复位标志  |
| 先决条件     | -  |
| 被调用函数    | -  |
| 输入参数{in} |  |
| flag     | 时钟稳定和外设复位标志，参考 <a href="#">表3-369. 枚举类型rcu_flag_enum</a> |



| 输出参数{out}  |             |
|------------|-------------|
| -          | -           |
| 返回值        |             |
| FlagStatus | SET 或 RESET |

例如：

```
/* get the clock stabilization flag */
if(RESET != rcu_flag_get(RCU_FLAG_LXTALSTB)){
}
```

### 函数 rcu\_all\_reset\_flag\_clear

函数rcu\_all\_reset\_flag\_clear描述见下表：

表 3-403. 函数 rcu\_all\_reset\_flag\_clear

| 函数名称      | rcu_all_reset_flag_clear             |
|-----------|--------------------------------------|
| 函数原形      | void rcu_all_reset_flag_clear(void); |
| 功能描述      | 清除所有复位标志位                            |
| 先决条件      | -                                    |
| 被调用函数     |                                      |
| 输入参数{in}  |                                      |
| -         | -                                    |
| 输出参数{out} |                                      |
| -         | -                                    |
| 返回值       |                                      |
| -         | -                                    |

例如：

```
/* clear all the reset flag */
rcu_all_reset_flag_clear();
```

### 函数 rcu\_interrupt\_flag\_get

函数rcu\_interrupt\_flag\_get描述见下表：

表 3-404. 函数 rcu\_interrupt\_flag\_get

| 函数名称     | rcu_interrupt_flag_get   |
|----------|--|
| 函数原形     | FlagStatus rcu_interrupt_flag_get(rcu_int_flag_enum int_flag); |
| 功能描述     | 获取时钟稳定中断和时钟阻塞中断标志  |
| 先决条件     | -  |
| 被调用函数    | -  |
| 输入参数{in} |  |
| int_flag | 中断以及CKM标志，参考 <a href="#">表3-370. 枚举类型rcu_int_flag_enum</a>     |

| 输出参数{out}  |             |
|------------|-------------|
| -          | -           |
| 返回值        |             |
| FlagStatus | SET 或 RESET |

例如：

```
/* get the clock stabilization interrupt flag */
if(SET == rcu_interrupt_flag_get(RCU_INT_FLAG_HXTALSTB)){
}
```

### 函数 rcu\_interrupt\_flag\_clear

函数rcu\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

表 3-405. 函数 rcu\_interrupt\_flag\_clear

| 函数名称           | rcu_interrupt_flag_clear   |
|----------------|--|
| 函数原形           | void rcu_interrupt_flag_clear(rcu_int_flag_clear_enum int_flag_clear); |
| 功能描述           | 清除中断标志和时钟阻塞中断标志  |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| int_flag_clear | 时钟稳定和阻塞中断标志清除，参考 <a href="#">表3-371. 枚举类型 rcu_int_flag_clear_enum</a>  |
| 输出参数{out}      |  |
| -              | -  |
| 返回值            |  |
| -              | -  |

例如：

```
/* clear the interrupt HXTAL stabilization interrupt flag */
rcu_interrupt_flag_clear(RCU_INT_FLAG_HXTALSTB_CLR);
```

### 函数 rcu\_interrupt\_enable

函数rcu\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-406. 函数 rcu\_interrupt\_enable

| 函数名称     | rcu_interrupt_enable                              |
|----------|---|
| 函数原形     | void rcu_interrupt_enable(rcu_int_enum stab_int); |
| 功能描述     | 使能时钟稳定中断  |
| 先决条件     | -   |
| 被调用函数    | -   |
| 输入参数{in} |   |

|                                     |              |
|-------------------------------------|--------------|
| <b>stab_int</b>                     | 时钟稳定中断       |
| <i>RCU_INT_IRC40KS</i><br><i>TB</i> | IRC40K稳定中断   |
| <i>RCU_INT_LXTALS</i><br><i>TB</i>  | LXTAL稳定中断    |
| <i>RCU_INT_IRC8MS</i><br><i>TB</i>  | IRC8M稳定中断使能  |
| <i>RCU_INT_HXTALS</i><br><i>TB</i>  | HXTAL稳定中断    |
| <i>RCU_INT_PLLSTB</i>               | PLL稳定中断      |
| <i>RCU_INT_PLL1STB</i>              | PLL1稳定中断     |
| <i>RCU_INT_PLL2STB</i>              | PLL2稳定中断     |
| <i>RCU_INT_IRC48M</i><br><i>STB</i> | IRC48M稳定中断使能 |
| 输出参数{out}                           |              |
| -                                   | -            |
| 返回值                                 |              |
| -                                   | -            |

例如：

```
/* enable the HXTAL stabilization interrupt */
```

```
rcu_interrupt_enable(RCU_INT_HXTALSTB);
```

### 函数 rcu\_interrupt\_disable

函数rcu\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-407. 函数 rcu\_interrupt\_disable

|                                     |  |
|-------------------------------------|--|
| 函数名称                                | rcu_interrupt_disable                              |
| 函数原形                                | void rcu_interrupt_disable(rcu_int_enum stab_int); |
| 功能描述                                | 禁能时钟稳定中断   |
| 先决条件                                | -  |
| 被调用函数                               | -  |
| 输入参数{in}                            |  |
| <b>stab_int</b>                     | 时钟稳定中断   |
| <i>RCU_INT_IRC40KS</i><br><i>TB</i> | IRC40K稳定中断   |
| <i>RCU_INT_LXTALS</i><br><i>TB</i>  | LXTAL稳定中断  |
| <i>RCU_INT_IRC8MS</i><br><i>TB</i>  | IRC8M稳定中断使能  |
| <i>RCU_INT_HXTALS</i><br><i>TB</i>  | HXTAL稳定中断  |

|                          |              |
|--------------------------|--------------|
| <i>RCU_INT_PLLSTB</i>    | PLL稳定中断      |
| <i>RCU_INT_PLL1STB</i>   | PLL1稳定中断     |
| <i>RCU_INT_PLL2STB</i>   | PLL2稳定中断     |
| <i>RCU_INT_IRC48MSTB</i> | IRC48M稳定中断使能 |
| 输出参数{out}                |              |
| -                        | -            |
| 返回值                      |              |
| -                        | -            |

例如：

```
/* disable the HXTAL stabilization interrupt */
```

```
rcu_interrupt_disable(RCU_INT_HXTALSTB);
```

### 函数 **rcu\_lxtal\_drive\_capability\_config**

函数rcu\_lxtal\_drive\_capability\_config描述见下表：

**表 3-408. 函数 rcu\_lxtal\_drive\_capability\_config**

|                               |  |
|-------------------------------|--|
| 函数名称                          | rcu_lxtal_drive_capability_config                              |
| 函数原形                          | void rcu_lxtal_drive_capability_config(uint32_t lxtal_dricap); |
| 功能描述                          | 配置LXTAL驱动能力  |
| 先决条件                          | -  |
| 被调用函数                         | -  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>lxtal_dricap</b>           | LXTAL驱动能力  |
| <i>RCU_LXTAL_LOW_DRI</i>      | 低驱动能力  |
| <i>RCU_LXTAL_MED_LOW_DRI</i>  | 中低驱动能力   |
| <i>RCU_LXTAL_MED_HIGH_DRI</i> | 中高驱动能力   |
| <i>RCU_LXTAL_HIGH_DRI</i>     | 高驱动能力  |
| 输出参数{out}                     |  |
| -                             | -  |
| 返回值                           |  |
| -                             | -  |

例如：

```
/* configure the LXTAL drive capability */
```

```
rcu_lxtal_drive_capability_config (RCU_LXTAL_LOW_DRI);
```

## 函数 rcu\_osc\_stab\_wait

函数rcu\_osc\_stab\_wait描述见下表：

表 3-409. 函数 rcu\_osc\_stab\_wait

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_osc_stab_wait                                      |
| 函数原形      | ErrStatus rcu_osc_stab_wait(rcu_osc_type_enum osci);   |
| 功能描述      | 等待振荡器稳定标志位置位或振荡器起振超时                                   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | rcu_flag_get   |
| 输入参数{in}  |  |
| osci      | 振荡器类型，参考 <a href="#">表3-373. 枚举类型rcu_osc_type_enum</a> |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| ErrStatus | SUCCESS 或 ERROR  |

例如：

```
/* wait for oscillator stabilization flag */
if(SUCCESS == rcu_osc_stab_wait(RCU_HXTAL)){
}
```

## 函数 rcu\_osc\_on

函数rcu\_osc\_on描述见下表：

表 3-410. 函数 rcu\_osc\_on

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_osc_on   |
| 函数原形      | void rcu_osc_on(rcu_osc_type_enum osci);               |
| 功能描述      | 打开振荡器  |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| osci      | 振荡器类型，参考 <a href="#">表3-373. 枚举类型rcu_osc_type_enum</a> |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* turn on the high speed crystal oscillator */
rcu_osc_on(RCU_HXTAL);
```

**函数 rcu\_osc\_off**

函数rcu\_osc\_off描述见下表：

**表 3-411. 函数 rcu\_osc\_off**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_osc_off  |
| 函数原形      | void rcu_osc_off(rcu_osc_type_enum osci);              |
| 功能描述      | 关闭振荡器  |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| osci      | 振荡器类型，参考 <a href="#">表3-373. 枚举类型rcu_osc_type_enum</a> |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* turn off the high speed crystal oscillator */
```

```
rcu_osc_off(RCU_HXTAL);
```

**函数 rcu\_osc\_bypass\_mode\_enable**

函数rcu\_osc\_bypass\_mode\_enable描述见下表：

**表 3-412. 函数 rcu\_osc\_bypass\_mode\_enable**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rcu_osc_bypass_mode_enable                               |
| 函数原形      | void rcu_osc_bypass_mode_enable(rcu_osc_type_enum osci); |
| 功能描述      | 使能振荡器时钟旁路模式  |
| 先决条件      | HXTALEN或LXTALEN应在使能振荡器时钟旁路模式前先复位                         |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| osci      | 振荡器类型，参考 <a href="#">表3-373. 枚举类型rcu_osc_type_enum</a>   |
| RCU_HXTAL | 高速晶体振荡器  |
| RCU_LXTAL | 低速晶体振荡器  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* enable the high speed crystal oscillator bypass mode */
```

```
rcu_osc_bypass_mode_enable(RCU_HXTAL);
```

函数 `rcu_osc_bypass_mode_disable`

函数 `rcu_osc_bypass_mode_disable` 描述见下表：

表 3-413. 函数 `rcu_osc_bypass_mode_disable`

|                        |  |
|------------------------|--|
| 函数名称                   | <code>rcu_osc_bypass_mode_disable</code>                               |
| 函数原形                   | <code>void rcu_osc_bypass_mode_disable(rcu_osc_type_enum osci);</code> |
| 功能描述                   | 禁能振荡器时钟旁路模式  |
| 先决条件                   | HXTALEN或LXTALEN应在使能振荡器时钟旁路模式前先复位                                       |
| 被调用函数                  | -  |
| 输入参数{in}               |  |
| <code>osci</code>      | 振荡器类型，参考 <a href="#">表3-373. 枚举类型 <code>rcu_osc_type_enum</code></a>   |
| <code>RCU_HXTAL</code> | 高速晶体振荡器  |
| <code>RCU_LXTAL</code> | 低速晶体振荡器  |
| 输出参数{out}              |  |
| -                      | -  |
| 返回值                    |  |
| -                      | -  |

例如：

```
/* disable the high speed crystal oscillator bypass mode */
```

```
rcu_osc_bypass_mode_disable(RCU_HXTAL);
```

函数 `rcu_hxtal_clock_monitor_enable`

函数 `rcu_hxtal_clock_monitor_enable` 描述见下表：

表 3-414. 函数 `rcu_hxtal_clock_monitor_enable`

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | <code>rcu_hxtal_clock_monitor_enable</code>             |
| 函数原形      | <code>void rcu_hxtal_clock_monitor_enable(void);</code> |
| 功能描述      | 使能HXTAL时钟监视器  |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* enable the HXTAL clock monitor */
```

```
rcu_hxtal_clock_monitor_enable();
```

**函数 rcu\_hxtal\_clock\_monitor\_disable**

函数rcu\_hxtal\_clock\_monitor\_disable描述见下表：

**表 3-415. 函数 rcu\_hxtal\_clock\_monitor\_disable**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | rcu_hxtal_clock_monitor_disable             |
| 函数原形      | void rcu_hxtal_clock_monitor_disable(void); |
| 功能描述      | 禁能HXTAL时钟监视器                                |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* disable the HXTAL clock monitor */
```

```
rcu_hxtal_clock_monitor_disable();
```

**函数 rcu\_irc8m\_adjust\_value\_set**

函数rcu\_irc8m\_adjust\_value\_set描述见下表：

**表 3-416. 函数 rcu\_irc8m\_adjust\_value\_set**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | rcu_irc8m_adjust_value_set                              |
| 函数原形         | void rcu_irc8m_adjust_value_set(uint32_t irc8m_adjval); |
| 功能描述         | 设置内部8MHz RC振荡器时钟调整值                                     |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| irc8m_adjval | IRC8M调整值（0到0x1F之间）                                      |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如：

```
/* set the IRC8M adjust value */
```

```
rcu_irc8m_adjust_value_set(0x10);
```



函数 `rcu_deepsleep_voltage_set`

函数 `rcu_deepsleep_voltage_set` 描述见下表：

表 3-417. 函数 `rcu_deepsleep_voltage_set`

|                                  |  |
|----------------------------------|--|
| 函数名称                             | <code>rcu_deepsleep_voltage_set</code>                       |
| 函数原形                             | <code>void rcu_deepsleep_voltage_set(uint32_t dsvol);</code> |
| 功能描述                             | 设置深度睡眠模式电压值  |
| 先决条件                             | -  |
| 被调用函数                            | -  |
| 输入参数{in}                         |  |
| <b>dsvol</b>                     | 深度睡眠模式电压值  |
| <code>RCU_DEEPSLEEP_V_1_0</code> | 在深度睡眠模式下内核电压为1.0V  |
| <code>RCU_DEEPSLEEP_V_0_9</code> | 在深度睡眠模式下内核电压为0.9V  |
| <code>RCU_DEEPSLEEP_V_0_8</code> | 在深度睡眠模式下内核电压为0.8V  |
| <code>RCU_DEEPSLEEP_V_1_2</code> | 在深度睡眠模式下内核电压为1.2V  |
| 输出参数{out}                        |  |
| -                                | -  |
| 返回值                              |  |
| -                                | -  |

例如：

```
/* set the deep-sleep mode voltage */
```

```
rcu_deepsleep_voltage_set(RCU_DEEPSLEEP_V_1_0);
```

函数 `rcu_clock_freq_get`

函数 `rcu_clock_freq_get` 描述见下表：

表 3-418. 函数 `rcu_clock_freq_get`

|                      |  |
|----------------------|--|
| 函数名称                 | <code>rcu_clock_freq_get</code>                                      |
| 函数原形                 | <code>uint32_t rcu_clock_freq_get(rcu_clock_freq_enum clock);</code> |
| 功能描述                 | 获取系统时钟、总线频率  |
| 先决条件                 | -  |
| 被调用函数                | -  |
| 输入参数{in}             |  |
| <b>clock</b>         | 要获取的时钟频率   |
| <code>CK_SYS</code>  | 系统时钟   |
| <code>CK_AHB</code>  | AHB时钟  |
| <code>CK_APB1</code> | APB1时钟   |

|           |                            |
|-----------|----------------------------|
| CK_APB2   | APB2时钟                     |
| 输出参数{out} |                            |
| -         | -                          |
| 返回值       |                            |
| ck_freq   | 系统时钟/AHB时钟/APB1时钟/APB2时钟频率 |

例如:

```
uint32_t temp_freq;

/* get the system clock frequency */

temp_freq = rcu_clock_freq_get(CK_SYS);
```

## 3.19. RTC

实时时钟RTC通常被用作时钟日历。位于备份域中的RTC电路，包含一个32位的累加计数器、一个闹钟、一个预分频器、一个分频器以及RTC时钟配置寄存器。章节[3.19.1](#)描述了FWDGT的寄存器列表，章节[3.19.2](#)对FWDGT库函数进行说明。

### 3.19.1. 外设寄存器描述

RTC寄存器列表如下表所示:

表 3-419. RTC 寄存器

| 寄存器名称     | 寄存器描述    |
|-----------|----------|
| RTC_INTEN | 中断使能寄存器  |
| RTC_CTL   | 控制寄存器    |
| RTC_PSCH  | 预分频寄存器高位 |
| RTC_PSCL  | 预分频寄存器低位 |
| RTC_DIVH  | 分频寄存器高位  |
| RTC_DIVL  | 分频寄存器低位  |
| RTC_CNTH  | 计数寄存器高位  |
| RTC_CNTL  | 计数寄存器低位  |
| RTC_ALRMH | 闹钟寄存器高位  |
| RTC_ALRML | 闹钟寄存器低位  |

### 3.19.2. 外设库函数描述

RTC库函数列表如下表所示:

表 3-420. RTC 库函数

| 库函数名称                        | 库函数描述     |
|------------------------------|-----------|
| rtc_configuration_mode_enter | 进入RTC配置模式 |
| rtc_configuration_mode_exit  | 退出RTC配置模式 |

| 库函数名称                    | 库函数描述   |
|--------------------------|---|
| rtc_counter_set          | 设置RTC计数器的值  |
| rtc_prescaler_set        | 设置RTC预分频值   |
| rtc_lwoff_wait           | 等待最近一次对RTC寄存器的写操作完成                               |
| rtc_register_sync_wait   | 等待RTC寄存器(RTC_CNTx、RTC_ALRMx和RTC_PSCx)与RTC的APB时钟同步 |
| rtc_alarm_config         | 设置RTC闹钟值  |
| rtc_counter_get          | 获取RTC计数器的值  |
| rtc_divider_get          | 获取RTC分频值  |
| rtc_flag_get             | 获取RTC标志位状态  |
| rtc_flag_clear           | 清除RTC标志位状态  |
| rtc_interrupt_flag_get   | 获取RTC中断标志位状态                                      |
| rtc_interrupt_flag_clear | 清除RTC中断标志位状态                                      |
| rtc_interrupt_enable     | 使能RTC中断   |
| rtc_interrupt_disable    | 失能RTC中断   |

### 函数 rtc\_configuration\_mode\_enter

函数rtc\_configuration\_mode\_enter描述见下表：

表 3-421. 函数 rtc\_configuration\_mode\_enter

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rtc_configuration_mode_enter             |
| 函数原型      | void rtc_configuration_mode_enter(void); |
| 功能描述      | 进入RTC配置模式                                |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| -         | -  |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* enter RTC configuration mode */
rtc_configuration_mode_enter( );
```

### 函数 rtc\_configuration\_mode\_exit

函数rtc\_configuration\_mode\_exit描述见下表：

表 3-422. 函数 rtc\_configuration\_mode\_exit

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | rtc_configuration_mode_exit             |
| 函数原型 | void rtc_configuration_mode_exit(void); |

|           |           |
|-----------|-----------|
| 功能描述      | 退出RTC配置模式 |
| 先决条件      | -         |
| 被调用函数     | -         |
| 输入参数{in}  |           |
| -         | -         |
| 输出参数{out} |           |
| -         | -         |
| 返回值       |           |
| -         | -         |

例如：

```
/* exit RTC configuration mode */
```

```
rtc_configuration_mode_exit ( );
```

### 函数 rtc\_counter\_set

函数rtc\_counter\_set描述见下表：

表 3-423. 函数 rtc\_counter\_set

|           |                                     |
|-----------|-------------------------------------|
| 函数名称      | rtc_counter_set                     |
| 函数原型      | void rtc_counter_set(uint32_t cnt); |
| 功能描述      | 设置RTC计数器的值                          |
| 先决条件      | -                                   |
| 被调用函数     | -                                   |
| 输入参数{in}  |                                     |
| cnt       | RTC计数器的值（0-0xFFFF FFFF）             |
| 输出参数{out} |                                     |
| -         | -                                   |
| 返回值       |                                     |
| -         | -                                   |

例如：

```
/* wait until last write operation on RTC registers has finished */
```

```
rtc_lwoff_wait( );
```

```
/* set counter value to 0xFFFF */
```

```
rtc_counter_set (0xFFFF);
```

### 函数 rtc\_prescaler\_set

函数rtc\_prescaler\_set描述见下表：

表 3-424. 函数 rtc\_prescaler\_set

|      |                                 |
|------|---------------------------------|
| 函数名称 | rtc_interrupt_rtc_prescaler_set |
|------|---------------------------------|

|           |  |
|-----------|--|
| 函数原型      | void rtc_prescaler_set(uint32_t psc);                      |
| 功能描述      | 设置RTC预分频值  |
| 先决条件      | 调用此函数之前，必须调用函数rtc_lwoff_wait ( )（等待标志位LWOFF置位）             |
| 被调用函数     | rtc_configuration_mode_enter / rtc_configuration_mode_exit |
| 输入参数{in}  |  |
| psc       | RTC预分频值（0-0x000F FFFF）                                     |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```

/* wait until last write operation on RTC registers has finished */
rtc_lwoff_wait( );

/* set RTC prescaler value to 0x7FFFF */
rtc_prescaler_set (0x7FFFF);

```

### 函数 rtc\_lwoff\_wait

函数rtc\_lwoff\_wait描述见下表：

表 3-425. 函数 rtc\_lwoff\_wait

|           |                            |
|-----------|----------------------------|
| 函数名称      | rtc_lwoff_wait             |
| 函数原型      | void rtc_lwoff_wait(void); |
| 功能描述      | 等待最近一次对RTC寄存器的写操作完成        |
| 先决条件      | -                          |
| 被调用函数     | -                          |
| 输入参数{in}  |                            |
| -         | -                          |
| 输出参数{out} |                            |
| -         | -                          |
| 返回值       |                            |
| -         | -                          |

例如：

```

/* wait until last write operation on RTC registers has finished */
rtc_lwoff_wait( );

/* enable the RTC second interrupt */
rtc_interrupt_enable(RTC_INT_SECOND);

```

**函数 rtc\_register\_sync\_wait**

函数rtc\_register\_sync\_wait描述见下表:

**表 3-426. 函数 rtc\_register\_sync\_wait**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | rtc_register_sync_wait                            |
| 函数原型      | void rtc_register_sync_wait(void);                |
| 功能描述      | 等待RTC寄存器(RTC_CNTx、RTC_ALRMx和RTC_PSCx)与RTC的APB时钟同步 |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如:

```
/* wait for RTC registers synchronization */
rtc_register_sync_wait( );
```

**函数 rtc\_alarm\_config**

函数rtc\_alarm\_config描述见下表:

**表 3-427. 函数 rtc\_alarm\_config**

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | rtc_alarm_config   |
| 函数原型      | void rtc_alarm_config(uint32_t alarm);                     |
| 功能描述      | 设置RTC闹钟值   |
| 先决条件      | 调用此函数之前, 必须调用函数rtc_lwoff_wait ( ) (等待标志位LWOFF置位)           |
| 被调用函数     | rtc_configuration_mode_enter / rtc_configuration_mode_exit |
| 输入参数{in}  |  |
| alarm     | RTC闹钟值 (0-0xFFFF FFFF)                                     |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如:

```
/* wait until last write operation on RTC registers has finished */
rtc_lwoff_wait( );

/* set alarm value to 0xFFFF */
```

rtc\_alarm\_config (0xFFFF);

### 函数 rtc\_counter\_get

函数rtc\_counter\_get描述见下表:

表 3-428. 函数 rtc\_counter\_get

|                   |                                 |
|-------------------|---------------------------------|
| 函数名称              | rtc_counter_get                 |
| 函数原型              | uint32_t rtc_counter_get(void); |
| 功能描述              | 获取RTC计时器的值                      |
| 先决条件              | -                               |
| 被调用函数             | -                               |
| 输入参数{in}          |                                 |
| -                 | -                               |
| 输出参数{out}         |                                 |
| RTC counter value | RTC计时器的值                        |
| 返回值               |                                 |
| -                 | -                               |

例如:

```
/* get the counter value */  
  
uint32_t rtc_counter_value;  
  
rtc_counter_value = rtc_counter_get ( );
```

### 函数 rtc\_divider\_get

函数rtc\_divider\_get描述见下表:

表 3-429. 函数 rtc\_divider\_get

|                   |                                 |
|-------------------|---------------------------------|
| 函数名称              | rtc_divider_get                 |
| 函数原型              | uint32_t rtc_divider_get(void); |
| 功能描述              | 获取RTC分频值                        |
| 先决条件              | -                               |
| 被调用函数             | -                               |
| 输入参数{in}          |                                 |
| -                 | -                               |
| 输出参数{out}         |                                 |
| -                 | -                               |
| 返回值               |                                 |
| RTC divider value | RTC分频值                          |

例如:

```
/* get the current RTC divider value */
```

```
uint32_t rtc_divider_value;
```

```
rtc_divider_value = rtc_divider_get ( );
```

### 函数 rtc\_flag\_get

函数rtc\_flag\_get描述见下表:

表 3-430. 函数 rtc\_flag\_get

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | rtc_flag_get                            |
| 函数原型                  | FlagStatus rtc_flag_get(uint32_t flag); |
| 功能描述                  | 获取RTC标志位状态                              |
| 先决条件                  | -                                       |
| 被调用函数                 | -                                       |
| 输入参数{in}              |   |
| flag                  | 需要获取的RTC标志位                             |
| RTC_FLAG_SECON<br>D   | 秒中断标志位                                  |
| RTC_FLAG_ALARM        | 闹钟中断标志位                                 |
| RTC_FLAG_OVERF<br>LOW | 溢出中断标志位                                 |
| RTC_FLAG_RSYN         | 寄存器同步标志位                                |
| RTC_FLAG_LWOF         | 最近一次对RTC寄存器的写操作完成标志位                    |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -                                       |
| 返回值                   |   |
| FlagStatus            | SET 或 RESET                             |

例如:

```
/* get the RTC overflow interrupt status */
```

```
FlagStatus alarm_status;
```

```
alarm_status = rtc_flag_get (RTC_FLAG_ALARM);
```

### 函数 rtc\_flag\_clear

函数rtc\_flag\_clear描述见下表:

表 3-431. 函数 rtc\_flag\_clear

|          |                                     |
|----------|-------------------------------------|
| 函数名称     | rtc_flag_clear                      |
| 函数原型     | void rtc_flag_clear(uint32_t flag); |
| 功能描述     | 清除RTC标志位状态                          |
| 先决条件     | -                                   |
| 被调用函数    | -                                   |
| 输入参数{in} |                                     |



| flag                                | 待清除的RTC标志位 |
|-------------------------------------|------------|
| <i>RTC_FLAG_SECON</i><br><i>D</i>   | 秒中断标志位     |
| <i>RTC_FLAG_ALARM</i>               | 闹钟中断标志位    |
| <i>RTC_FLAG_OVERF</i><br><i>LOW</i> | 溢出中断标志位    |
| <i>RTC_FLAG_RSYN</i>                | 寄存器同步标志位   |
| 输出参数{out}                           |            |
| -                                   | -          |
| 返回值                                 |            |
| -                                   | -          |

例如：

```
/* clear the RTC alarm flag */
```

```
rtc_flag_clear (RTC_FLAG_ALARM);
```

### 函数 `rtc_interrupt_flag_get`

函数 `rtc_interrupt_flag_get` 描述见下表：

**表 3-432. 函数 `rtc_flag_get`**

| 函数名称                                    | <code>rtc_interrupt_flag_get</code>                            |
|---|--|
| 函数原型                                    | <code>FlagStatus rtc_interrupt_flag_get(uint32_t flag);</code> |
| 功能描述                                    | 获取RTC中断标志位状态   |
| 先决条件                                    | -  |
| 被调用函数                                   | -  |
| 输入参数{in}                                |  |
| flag                                    | 需要获取的RTC中断标志位  |
| <i>RTC_INT_FLAG_SE</i><br><i>COND</i>   | 秒中断标志位   |
| <i>RTC_INT_FLAG_AL</i><br><i>ARM</i>    | 闹钟中断标志位  |
| <i>RTC_INT_FLAG_OV</i><br><i>ERFLOW</i> | 溢出中断标志位  |
| 输出参数{out}                               |  |
| -                                       | -  |
| 返回值                                     |  |
| FlagStatus                              | SET 或 RESET  |

例如：

```
/* get the RTC alarm interrupt status */
```

```
FlagStatus alarm_status;
```

```
alarm_status = rtc_interrupt_flag_get (RTC_INT_FLAG_ALARM);
```

### 函数 rtc\_interrupt\_flag\_clear

函数rtc\_interrupt\_flag\_clear描述见下表：

表 3-433. 函数 rtc\_interrupt\_flag\_clear

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | rtc_interrupt_flag_clear                      |
| 函数原型                      | void rtc_interrupt_flag_clear(uint32_t flag); |
| 功能描述                      | 清除RTC中断标志位状态                                  |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| flag                      | 待清除的RTC中断标志位                                  |
| RTC_INT_FLAG_SE<br>COND   | 秒中断标志位  |
| RTC_INT_FLAG_AL<br>ARM    | 闹钟中断标志位                                       |
| RTC_INT_FLAG_OV<br>ERFLOW | 溢出中断标志位                                       |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如：

```
/* clear the RTC alarm interrupt flag */
```

```
rtc_interrupt_flag_clear (RTC_INT_FLAG_ALARM);
```

### 函数 rtc\_interrupt\_enable

函数rtc\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-434. 函数 rtc\_interrupt\_enable

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | rtc_interrupt_enable                           |
| 函数原型           | void rtc_interrupt_enable(uint32_t interrupt); |
| 功能描述           | 使能RTC中断  |
| 先决条件           | 调用此函数之前，必须调用函数rtc_lwoff_wait ()（等待标志位LWOFF置位）  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| interrupt      | 待使能的RTC中断源                                     |
| RTC_INT_SECOND | 秒中断  |
| RTC_INT_ALARM  | 闹钟中断   |
| RTC_INT_OVERFL | 溢出中断   |

|           |   |
|-----------|---|
| OW        |   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如：

```
/* wait until last write operation on RTC registers has finished */
```

```
rtc_lwoff_wait( );
```

```
/* enable the RTC second interrupt */
```

```
rtc_interrupt_enable(RTC_INT_SECOND);
```

### 函数 rtc\_interrupt\_disable

函数rtc\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-435. 函数 rtc\_interrupt\_disable

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | rtc_interrupt_disable                           |
| 函数原型             | void rtc_interrupt_disable(uint32_t interrupt); |
| 功能描述             | 失能RTC中断   |
| 先决条件             | 调用此函数之前，必须调用函数rtc_lwoff_wait ( )（等待标志位LWOFF置位）  |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| interrupt        | 待失能的RTC中断源                                      |
| RTC_INT_SECOND   | 秒中断   |
| RTC_INT_ALARM    | 闹钟中断  |
| RTC_INT_OVERFLOW | 溢出中断  |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| -                | -   |

例如：

```
/* wait until last write operation on RTC registers has finished */
```

```
rtc_lwoff_wait( );
```

```
/* disable the RTC second interrupt */
```

```
rtc_interrupt_disable(RTC_INT_SECOND);
```

## 3.20. SPI

SPI/I2S模块可以通过SPI协议或I2S音频协议与外部设备进行通信。章节[3.20.1](#)描述了SPI/I2S的寄存器列表，章节[3.20.2](#)对SPI/I2S库函数进行说明。

### 3.20.1. 外设寄存器说明

SPI/I2S寄存器列表如下表所示：

**表 3-436. SPI/I2S 寄存器**

| 寄存器名称       | 寄存器描述      |
|-------------|------------|
| SPI_CTL0    | 控制寄存器0     |
| SPI_CTL1    | 控制寄存器1     |
| SPI_STAT    | 状态寄存器      |
| SPI_DATA    | 数据寄存器      |
| SPI_CRCPOLY | CRC多项式寄存器  |
| SPI_RCRC    | 接收CRC寄存器   |
| SPI_TCRC    | 发送CRC寄存器   |
| SPI_I2SCTL  | I2S控制寄存器   |
| SPI_I2SPSC  | I2S时钟分频寄存器 |
| SPI_QCTL    | 四路SPI控制寄存器 |

### 3.20.2. 外设库函数说明

SPI/I2S库函数列表如下表所示：

**表 3-437. SPI/I2S 库函数**

| 库函数名称                  | 库函数描述               |
|------------------------|---------------------|
| spi_i2s_deinit         | 复位外设SPIx/I2Sx       |
| spi_struct_para_init   | 将SPI结构体中所有参数初始化为默认值 |
| spi_init               | 初始化外设SPIx           |
| spi_enable             | 使能外设SPIx            |
| spi_disable            | 失能外设SPIx            |
| i2s_init               | 初始化外设I2Sx           |
| i2s_psc_config         | 配置I2Sx预分频器          |
| i2s_enable             | 使能外设I2Sx            |
| i2s_disable            | 失能外设I2Sx            |
| spi_nss_output_enable  | 使能外设SPIxNSS输出       |
| spi_nss_output_disable | 失能外设SPIxNSS输出       |
| spi_nss_internal_high  | NSS软件模式下NSS引脚拉高     |
| spi_nss_internal_low   | NSS软件模式下NSS引脚拉低     |
| spi_dma_enable         | 使能外设SPIx的DMA功能      |
| spi_dma_disable        | 失能外设SPIx的DMA功能      |

| 库函数名称                             | 库函数描述                |
|-----------------------------------|----------------------|
| spi_i2s_data_frame_format_config  | 配置外设SPIx/I2Sx数据帧格式   |
| spi_i2s_data_transmit             | 发送数据                 |
| spi_i2s_data_receive              | 接收数据                 |
| spi_bidirectional_transfer_config | 配置外设SPIx的数据传输方向      |
| spi_crc_polynomial_set            | 设置外设SPIx的CRC多项式值     |
| spi_crc_polynomial_get            | 获取外设SPIx的CRC多项式值     |
| spi_crc_on                        | 打开外设SPIx的CRC功能       |
| spi_crc_off                       | 关闭外设SPIx的CRC功能       |
| spi_crc_next                      | 设置外设SPIx下一次传输数据为CRC值 |
| spi_crc_get                       | 外设SPIx获取CRC值         |
| spi_ti_mode_enable                | 使能SPI TI模式           |
| spi_ti_mode_disable               | 禁能SPI TI模式           |
| spi_nssp_mode_enable              | 使能SPI NSS脉冲模式        |
| spi_nssp_mode_disable             | 禁能SPI NSS脉冲模式        |
| spi_quad_enable                   | 使能四线SPI模式            |
| spi_quad_disable                  | 禁能四线SPI模式            |
| spi_quad_write_enable             | 使能四线SPI写             |
| spi_quad_read_enable              | 使能四线SPI读             |
| spi_quad_io23_output_enable       | 使能SPI_IO2和SPI_IO3输出  |
| spi_quad_io23_output_disable      | 禁能SPI_IO2和SPI_IO3输出  |
| spi_i2s_interrupt_enable          | 使能外设SPIx/I2Sx中断      |
| spi_i2s_interrupt_disable         | 失能外设SPIx/I2Sx中断      |
| spi_i2s_interrupt_flag_get        | 获取外设SPIx/I2Sx中断状态    |
| spi_i2s_flag_get                  | 获取外设SPIx/I2Sx标志状态    |
| spi_crc_error_clear               | 清除SPIx CRC错误标志状态     |

## 结构体 spi\_parameter\_struct

表 3-438. 结构体 spi\_parameter\_struct

| 成员名称                | 功能描述   |
|---------------------|--|
| device_mode         | 主机或设备模式配置<br>(SPI_MASTER, SPI_SLAVE)   |
| trans_mode          | 传输模式<br>(SPI_TRANSMODE_FULLDUPLEX, SPI_TRANSMODE_RECEIVEONLY, SPI_TRANSMODE_BDRECEIVE, SPI_TRANSMODE_BDTRANSMIT) |
| frame_size          | 数据帧格式配置<br>(SPI_FRAME_SIZE_16BIT, SPI_FRAME_SIZE_8BIT)   |
| nss                 | NSS由软件或硬件控制配置<br>(SPI_NSS_SOFT, SPI_NSS_HARD)  |
| endian              | 大端或小端模式配置<br>(SPI_ENDIAN_MSB, SPI_ENDIAN_LSB)  |
| clock_polarity_phas | 相位和极性配置  |

|          |  |
|----------|--|
| e        | (SPI_CK_PL_LOW_PH_1EDGE, SPI_CK_PL_HIGH_PH_1EDGE, SPI_CK_PL_LOW_PH_2EDGE, SPI_CK_PL_HIGH_PH_2EDGE) |
| prescale | 预分频器配置<br>(SPI_PSC_n (n=2,4,8,16,32,64,128,256))   |

### 函数 spi\_i2s\_deinit

函数spi\_i2s\_deinit描述见下表：

表 3-439. 函数 spi\_i2s\_deinit

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_i2s_deinit                                     |
| 函数原形       | void spi_i2s_deinit(uint32_t spi_periph);          |
| 功能描述       | 复位外设SPIx/I2Sx                                      |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx   |
| SPIx       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* reset SPI0 */
```

```
spi_i2s_deinit(SPI0);
```

### 函数 spi\_struct\_para\_init

函数spi\_struct\_para\_init描述见下表：

表 3-440. 函数 spi\_struct\_para\_init

|             |  |
|-------------|--|
| 函数名称        | spi_struct_para_init   |
| 函数原形        | void spi_struct_para_init(spi_parameter_struct* spi_struct); |
| 功能描述        |  |
| 先决条件        | -  |
| 被调用函数       | -  |
| 输入参数{in}    |  |
| *spi_struct | 一个已经定义的spi_parameter_struct结构体变量地址                           |
| 输出参数{out}   |  |
| -           | -  |
| 返回值         |  |
| -           | -  |

例如：

```
/* initialize the parameters of SPI */
```

```
spi_parameter_struct spi_init_struct;
```

```
spi_struct_para_init(&spi_init_struct);
```

### 函数 spi\_init

函数spi\_init描述见下表：

**表 3-441. 函数 spi\_init**

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | spi_init  |
| 函数原形       | void spi_init(uint32_t spi_periph, spi_parameter_struct* spi_struct); |
| 功能描述       | 初始化外设SPIx   |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| spi_periph | 外设SPIx  |
| SPIx       | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}   |   |
| spi_struct | 初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-438. 结构体spi_parameter_struct</a>        |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如：

```
/* initialize SPI0 */
```

```
spi_parameter_struct spi_init_struct;
```

```
spi_init_struct.trans_mode = SPI_TRANSMODE_BDTRANSMIT;
```

```
spi_init_struct.device_mode = SPI_MASTER;
```

```
spi_init_struct.frame_size = SPI_FRAME_SIZE_8BIT;
```

```
spi_init_struct.clock_polarity_phase = SPI_CLOCK_POLARITY_HIGH_PHASE_2EDGE;
```

```
spi_init_struct.nss = SPI_NSS_SOFT;
```

```
spi_init_struct.prescale = SPI_PSC_8;
```

```
spi_init_struct.endian = SPI_ENDIAN_MSB;
```

```
spi_init(SPI0, &spi_init_struct);
```

### 函数 spi\_enable

函数spi\_enable描述见下表：

表 3-442. 函数 spi\_enable

|            |                                       |
|------------|---------------------------------------|
| 函数名称       | spi_enable                            |
| 函数原形       | void spi_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 使能外设SPIx                              |
| 先决条件       | -                                     |
| 被调用函数      | -                                     |
| 输入参数{in}   |                                       |
| spi_periph | 外设SPIx                                |
| SPIx       | x=0,1,2                               |
| 输出参数{out}  |                                       |
| -          | -                                     |
| 返回值        |                                       |
| -          | -                                     |

例如：

```
/* enable SPI0 */
spi_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_disable

函数spi\_disable描述见下表：

表 3-443. 函数 spi\_disable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_disable                            |
| 函数原形       | void spi_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 禁能外设SPIx                               |
| 先决条件       | -                                      |
| 被调用函数      | -                                      |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx                                 |
| SPIx       | x=0,1,2                                |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -                                      |
| 返回值        |  |
| -          | -                                      |

例如：

```
/* disable SPI0 */
spi_disable(SPI0);
```

### 函数 i2s\_init

函数i2s\_init描述见下表：



表 3-444. 函数 i2s\_init

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | i2s_init   |
| 函数原形              | void i2s_init(uint32_t spi_periph, uint32_t mode, uint32_t standard, uint32_t ckpl); |
| 功能描述              | 初始化外设I2Sx  |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| spi_periph        | 外设I2Sx   |
| SPIx              | x=1,2  |
| 输入参数{in}          |  |
| mode              | I2S运行模式  |
| I2S_MODE_SLAVE_TX | I2S从机发送模式  |
| I2S_MODE_SLAVE_RX | I2S从机接收模式  |
| I2S_MODE_MASTERTX | I2S主机发送模式  |
| I2S_MODE_MASTERRX | I2S主机接收模式  |
| 输入参数{in}          |  |
| standard          | I2S标准选择  |
| I2S_STD_PHILLIPS  | I2S飞利浦标准   |
| I2S_STD_MSB       | I2S MSB对齐标准  |
| I2S_STD_LSB       | I2S LSB对齐标准  |
| I2S_STD_PCMSHORT  | I2S PCM短帧标准  |
| I2S_STD_PCMLONG   | I2S PCM长帧标准  |
| 输入参数{in}          |  |
| ckpl              | I2S空闲状态时钟极性  |
| I2S_CKPL_LOW      | I2S_CK空闲状态为低电平   |
| I2S_CKPL_HIGH     | I2S_CK空闲状态为高电平   |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如:

```
/* initialize I2S1 */
```

```
i2s_init(SPI1, I2S_MODE_MASTERTX, I2S_STD_PHILLIPS, I2S_CKPL_LOW);
```

## 函数 i2s\_psc\_config

函数i2s\_psc\_config描述见下表:

表 3-445. 函数 i2s\_psc\_config

|                                 |  |
|---------------------------------|--|
| 函数名称                            | i2s_psc_config   |
| 函数原形                            | void i2s_psc_config(uint32_t spi_periph, uint32_t audiosample, uint32_t frameformat, uint32_t mckout); |
| 功能描述                            | 配置I2Sx预分频器   |
| 先决条件                            | -  |
| 被调用函数                           | -  |
| 输入参数{in}                        |  |
| spi_periph                      | 外设I2Sx   |
| SPIx                            | x=1,2  |
| 输入参数{in}                        |  |
| audiosample                     | I2S音频采样频率  |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_8K          | 音频采样频率为8KHz  |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_11K         | 音频采样频率为11KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_16K         | 音频采样频率为16KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_22K         | 音频采样频率为22KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_32K         | 音频采样频率为32KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_44K         | 音频采样频率为44KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_48K         | 音频采样频率为48KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_96K         | 音频采样频率为96KHz   |
| I2S_AUDIOSAMPL<br>E_192K        | 音频采样频率为192KHz  |
| 输入参数{in}                        |  |
| frameformat                     | I2S数据长度和通道长度   |
| I2S_FRAMEFORMA<br>T_DT16B_CH16B | I2S数据长度为16位，通道长度为16位   |
| I2S_FRAMEFORMA<br>T_DT16B_CH32B | I2S数据长度为16位，通道长度为32位   |
| I2S_FRAMEFORMA<br>T_DT24B_CH32B | I2S数据长度为24位，通道长度为32位   |
| I2S_FRAMEFORMA                  | I2S数据长度为32位，通道长度为32位   |

|                           |             |
|---------------------------|-------------|
| <i>T_DT32B_CH32B</i>      |             |
| 输入参数{in}                  |             |
| <b>mckout</b>             | 2S_MCK输出使能  |
| <i>I2S_MCKOUT_ENABLE</i>  | I2S_MCK输出使能 |
| <i>I2S_MCKOUT_DISABLE</i> | I2S_MCK输出禁止 |
| 输出参数{out}                 |             |
| -                         | -           |
| 返回值                       |             |
| -                         | -           |

例如:

```
/* configure I2S1 prescaler */
```

```
i2s_psc_config(SPI1, I2S_AUDIOSAMPLE_44K, I2S_FRAMEFORMAT_DT16B_CH16B, I2S_MCKOUT_DISABLE);
```

### 函数 i2s\_enable

函数i2s\_enable描述见下表:

表 3-446. 函数 i2s\_enable

|                   |                                       |
|-------------------|---------------------------------------|
| 函数名称              | i2s_enable                            |
| 函数原形              | void i2s_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述              | 使能外设I2Sx                              |
| 先决条件              | -                                     |
| 被调用函数             | -                                     |
| 输入参数{in}          |                                       |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPI/I2Sx                            |
| <i>SPIx</i>       | x=1,2                                 |
| 输出参数{out}         |                                       |
| -                 | -                                     |
| 返回值               |                                       |
| -                 | -                                     |

例如:

```
/* enable I2S1 */
```

```
i2s_enable(SPI1);
```

### 函数 i2s\_disable

函数i2s\_disable描述见下表:

表 3-447. 函数 i2s\_disable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | i2s_disable                            |
| 函数原形       | void i2s_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 禁能外设I2Sx                               |
| 先决条件       | -                                      |
| 被调用函数      | -                                      |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPI/I2Sx                             |
| SPIx       | x=1,2                                  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -                                      |
| 返回值        |  |
| -          | -                                      |

例如:

```
/* disable I2S1 */
i2s_disable(SPI1);
```

### 函数 spi\_nss\_output\_enable

函数spi\_nss\_output\_enable描述见下表:

表 3-448. 函数 spi\_nss\_output\_enable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_nss_output_enable                            |
| 函数原形       | void spi_nss_output_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 使能外设SPIx NSS输出                                   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx   |
| SPIx       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如:

```
/* enable SPI0 NSS output */
spi_nss_output_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_nss\_output\_disable

函数spi\_nss\_output\_disable描述见下表:

表 3-449. 函数 spi\_nss\_output\_disable

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | spi_nss_output_disable                            |
| 函数原形       | void spi_nss_output_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 禁能外设SPIx NSS输出                                    |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| spi_periph | 外设SPIx  |
| SPIx       | x=0,1,2   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |
| -          | -   |

例如：

```
/* disable SPI0 NSS output */
spi_nss_output_disable(SPI0);
```

### 函数 spi\_nss\_internal\_high

函数spi\_nss\_internal\_high描述见下表：

表 3-450. 函数 spi\_nss\_internal\_high

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_nss_internal_high                            |
| 函数原形       | void spi_nss_internal_high(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | NSS软件模式下NSS引脚拉高                                  |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx   |
| SPIx       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* SPI0 NSS pin is pulled high level in software mode */
spi_nss_internal_high(SPI0);
```

### 函数 spi\_nss\_internal\_low

函数spi\_nss\_internal\_low描述见下表：

表 3-451. 函数 `spi_nss_internal_low`

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | <code>spi_nss_internal_low</code>                            |
| 函数原形                    | <code>void spi_nss_internal_low(uint32_t spi_periph);</code> |
| 功能描述                    | NSS软件模式下NSS引脚拉低  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| <code>spi_periph</code> | 外设SPIx   |
| <code>SPIx</code>       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如：

```
/* SPI0 NSS pin is pulled low level in software mode */
```

```
spi_nss_internal_low(SPI0);
```

### 函数 `spi_dma_enable`

函数`spi_dma_enable`描述见下表：

表 3-452. 函数 `spi_dma_enable`

|                               |   |
|-------------------------------|---|
| 函数名称                          | <code>spi_dma_enable</code>   |
| 函数原形                          | <code>void spi_dma_enable(uint32_t spi_periph, uint8_t dma);</code> |
| 功能描述                          | 使能外设SPIx的DMA功能  |
| 先决条件                          | -   |
| 被调用函数                         | -   |
| 输入参数{in}                      |   |
| <code>spi_periph</code>       | 外设SPIx  |
| <code>SPIx</code>             | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}                      |   |
| <code>dma</code>              | SPI DMA模式   |
| <code>SPI_DMA_TRANSMIT</code> | SPI发送缓冲区DMA使能   |
| <code>SPI_DMA_RECEIVE</code>  | SPI接收缓冲区DMA使能   |
| 输出参数{out}                     |   |
| -                             | -   |
| 返回值                           |   |
| -                             | -   |

例如：

```
/* enable SPI0 transmit data DMA function */
```

```
spi_dma_enable(SPI0, SPI_DMA_TRANSMIT);
```

### 函数 spi\_dma\_disable

函数spi\_dma\_disable描述见下表:

表 3-453. 函数 spi\_dma\_disable

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | spi_dma_disable   |
| 函数原形             | void spi_dma_disable(uint32_t spi_periph, uint8_t dma); |
| 功能描述             | 禁用外设SPIx的DMA功能  |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| spi_periph       | 外设SPIx  |
| SPIx             | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}         |   |
| dma              | SPI DMA模式   |
| SPI_DMA_TRANSMIT | SPI发送缓冲区DMA使能   |
| SPI_DMA_RECEIVE  | SPI接收缓冲区DMA使能   |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| -                | -   |

例如:

```
/* disable SPI0 transmit data DMA function */
```

```
spi_dma_disable(SPI0, SPI_DMA_TRANSMIT);
```

### 函数 spi\_i2s\_data\_frame\_format\_config

函数spi\_i2s\_data\_frame\_format\_config描述见下表:

表 3-454. 函数 spi\_i2s\_data\_frame\_format\_config

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_i2s_data_frame_format_config   |
| 函数原形       | void spi_i2s_data_frame_format_config(uint32_t spi_periph, uint16_t frame_format); |
| 功能描述       | 配置外设SPIx/I2Sx数据帧格式   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx   |

|                             |                 |
|-----------------------------|-----------------|
| <i>SPIx</i>                 | <i>x</i> =0,1,2 |
| 输入参数{in}                    |                 |
| <b>frame_format</b>         | SPI帧大小          |
| <i>SPI_FRAME_SIZE_16BIT</i> | SPI 16位数据帧格式    |
| <i>SPI_FRAME_SIZE_8BIT</i>  | SPI 8位数据帧格式     |
| 输出参数{out}                   |                 |
| -                           | -               |
| 返回值                         |                 |
| -                           | -               |

例如:

```
/* configure SPI1/I2S1 data frame format size is 16 bits */
```

```
spi_i2s_data_frame_format_config(SPI1, SPI_FRAME_SIZE_16BIT);
```

### 函数 **spi\_i2s\_data\_transmit**

函数 **spi\_i2s\_data\_transmit** 描述见下表:

**表 3-455. 函数 **spi\_i2s\_data\_transmit****

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | <b>spi_i2s_data_transmit</b>   |
| 函数原形              | <code>void spi_i2s_data_transmit(uint32_t spi_periph, uint16_t data);</code> |
| 功能描述              | SPI发送数据  |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx   |
| <i>SPIx</i>       | <i>x</i> =0,1,2  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>data</b>       | 16位数据  |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如:

```
/* SPI0 transmit data */
```

```
spi_i2s_data_transmit(SPI0, spi0_send_array[send_n]);
```

### 函数 **spi\_i2s\_data\_receive**

函数 **spi\_i2s\_data\_receive** 描述见下表:



表 3-456. 函数 `spi_i2s_data_receive`

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | <code>spi_i2s_data_receive</code>                                |
| 函数原形                    | <code>uint16_t spi_i2s_data_receive(uint32_t spi_periph);</code> |
| 功能描述                    | SPI接收数据  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| <code>spi_periph</code> | 外设SPIx   |
| <code>SPIx</code>       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | 16位数据  |

例如:

```
/* SPI0 receive data */
```

```
spi0_receive_array[receive_n] = spi_i2s_data_receive(SPI0);
```

### 函数 `spi_bidirectional_transfer_config`

函数`spi_bidirectional_transfer_config`描述见下表:

表 3-457. 函数 `spi_bidirectional_transfer_config`

|   |  |
|---|--|
| 函数名称                                    | <code>spi_bidirectional_transfer_config</code>   |
| 函数原形                                    | <code>void spi_bidirectional_transfer_config(uint32_t spi_periph, uint32_t transfer_direction);</code> |
| 功能描述                                    | 配置外设SPIx的数据传输方向  |
| 先决条件                                    | -  |
| 被调用函数                                   | -  |
| 输入参数{in}                                |  |
| <code>spi_periph</code>                 | 外设SPIx   |
| <code>SPIx</code>                       | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}                                |  |
| <code>transfer_direction</code>         | SPI双向传输输出使能  |
| <code>SPI_BIDIRECTIONAL_TRANSMIT</code> | SPI工作在只发送模式  |
| <code>SPI_BIDIRECTIONAL_RECEIVE</code>  | SPI工作在只接收模式  |
| 输出参数{out}                               |  |
| -                                       | -  |
| 返回值                                     |  |
| -                                       | -  |

例如:

```
/* SPI0 works in transmit-only mode */
```

```
spi_bidirectional_transfer_config(SPI0, SPI_BIDIRECTIONAL_TRANSMIT);
```

### 函数 spi\_crc\_polynomial\_set

函数spi\_crc\_polynomial\_set描述见下表：

表 3-458. 函数 spi\_crc\_polynomial\_set

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_crc_polynomial_set   |
| 函数原形       | void spi_crc_polynomial_set(uint32_t spi_periph, uint16_t crc_poly); |
| 功能描述       | 设置外设SPIx的CRC多项式值   |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx   |
| SPIx       | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}   |  |
| crc_poly   | CRC多项式值  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* set SPI0 CRC polynomial */
```

```
spi_crc_polynomial_set(SPI0,CRC_VALUE);
```

### 函数 spi\_crc\_polynomial\_get

函数spi\_crc\_polynomial\_get描述见下表：

表 3-459. 函数 spi\_crc\_polynomial\_get

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | spi_crc_polynomial_get                                |
| 函数原形       | uint16_t spi_crc_polynomial_get(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 获取外设SPIx的CRC多项式值                                      |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| spi_periph | 外设SPIx  |
| SPIx       | x=0,1,2   |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -   |
| 返回值        |   |

|                 |                      |
|-----------------|----------------------|
| <b>uint16_t</b> | 16位CRC多项式值（0-0xFFFF） |
|-----------------|----------------------|

例如：

```
/* get SPI0 CRC polynomial */

uint16_t crc_val;

crc_val = spi_crc_polynomial_get(SPI0);
```

### 函数 spi\_crc\_on

函数spi\_crc\_on描述见下表：

表 3-460. 函数 spi\_crc\_on

|            |                                       |
|------------|---------------------------------------|
| 函数名称       | spi_crc_on                            |
| 函数原形       | void spi_crc_on(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 打开外设SPIx的CRC功能                        |
| 先决条件       | -                                     |
| 被调用函数      | -                                     |
| 输入参数{in}   |                                       |
| spi_periph | 外设SPIx                                |
| SPIx       | x=0,1,2                               |
| 输出参数{out}  |                                       |
| -          | -                                     |
| 返回值        |                                       |
| -          | -                                     |

例如：

```
/* turn on SPI0 CRC function */

spi_crc_on(SPI0);
```

### 函数 spi\_crc\_off

函数spi\_crc\_off描述见下表：

表 3-461. 函数 spi\_crc\_off

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_crc_off                            |
| 函数原形       | void spi_crc_off(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 关闭外设SPIx的CRC功能                         |
| 先决条件       | -                                      |
| 被调用函数      | -                                      |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx                                 |
| SPIx       | x=0,1,2                                |
| 输出参数{out}  |  |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如:

```
/* turn off SPI0 CRC function */
```

```
spi_crc_off(SPI0);
```

### 函数 spi\_crc\_next

函数spi\_crc\_next描述见下表:

表 3-462. 函数 spi\_crc\_next

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | spi_crc_next                            |
| 函数原形       | void spi_crc_next(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 设置外设SPIx下一次传输数据为CRC值                    |
| 先决条件       | -                                       |
| 被调用函数      | -                                       |
| 输入参数{in}   |   |
| spi_periph | 外设SPIx                                  |
| SPIx       | x=0,1,2                                 |
| 输出参数{out}  |   |
| -          | -                                       |
| 返回值        |   |
| -          | -                                       |

例如:

```
/* SPI0 next data is CRC value */
```

```
spi_crc_next(SPI0);
```

### 函数 spi\_crc\_get

函数spi\_crc\_get描述见下表:

表 3-463. 函数 spi\_crc\_get

|            |   |
|------------|---|
| 函数名称       | spi_crc_get   |
| 函数原形       | uint16_t spi_crc_get(uint32_t spi_periph, uint8_t crc); |
| 功能描述       | 外设SPIx获取CRC值  |
| 先决条件       | -   |
| 被调用函数      | -   |
| 输入参数{in}   |   |
| spi_periph | 外设SPIx  |
| SPIx       | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}   |   |

|                   |                   |
|-------------------|-------------------|
| <b>crc</b>        | SPI crc值          |
| <i>SPI_CRC_TX</i> | 获取发送CRC寄存器值       |
| <i>SPI_CRC_RX</i> | 获取接收CRC寄存器值       |
| 输出参数{out}         |                   |
| -                 | -                 |
| 返回值               |                   |
| <b>uint16_t</b>   | 16位CRC值（0-0xFFFF） |

例如：

```
/* get SPI0 CRC send value */

uint16_t crc_val;

crc_val = spi_crc_get(SPI0, SPI_CRC_TX);
```

### 函数 spi\_ti\_mode\_enable

函数spi\_ti\_mode\_enable描述见下表：

表 3-464. 函数 spi\_ti\_mode\_enable

|                   |   |
|-------------------|---|
| 函数名称              | spi_ti_mode_enable                            |
| 函数原形              | void spi_ti_mode_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述              | 使能SPI TI模式                                    |
| 先决条件              | -   |
| 被调用函数             | -   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx  |
| <i>SPIx</i>       | x=0,1,2                                       |
| 输出参数{out}         |   |
| -                 | -   |
| 返回值               |   |
| -                 | -   |

例如：

```
/* enable SPI0 TI mode */

spi_ti_mode_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_ti\_mode\_disable

函数spi\_ti\_mode\_disable描述见下表：

表 3-465. 函数 spi\_ti\_mode\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | spi_ti_mode_disable                            |
| 函数原形 | void spi_ti_mode_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述 | 禁能SPI TI模式                                     |

|                   |         |
|-------------------|---------|
| 先决条件              | -       |
| 被调用函数             | -       |
| 输入参数{in}          |         |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx  |
| <i>SPIx</i>       | x=0,1,2 |
| 输出参数{out}         |         |
| -                 | -       |
| 返回值               |         |
| -                 | -       |

例如：

```
/* disable SPI0 TI mode */
```

```
spi_ti_mode_disable(SPI0);
```

### 函数 spi\_nssp\_mode\_enable

函数spi\_nssp\_mode\_enable描述见下表：

表 3-466. 函数 spi\_nssp\_mode\_enable

|                   |   |
|-------------------|---|
| 函数名称              | spi_nssp_mode_enable                            |
| 函数原形              | void spi_nssp_mode_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述              | 使能SPI NSS脉冲模式                                   |
| 先决条件              | -   |
| 被调用函数             | -   |
| 输入参数{in}          |   |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx  |
| <i>SPIx</i>       | x=0,1,2   |
| 输出参数{out}         |   |
| -                 | -   |
| 返回值               |   |
| -                 | -   |

例如：

```
/* enable SPI0 NSS pulse mode */
```

```
spi_nssp_mode_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_nssp\_mode\_disable

函数spi\_nssp\_mode\_disable描述见下表：

表 3-467. 函数 spi\_nssp\_mode\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | spi_nssp_mode_disable                            |
| 函数原形 | void spi_nssp_mode_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述 | 禁能SPI NSS脉冲模式                                    |

|                   |         |
|-------------------|---------|
| 先决条件              | -       |
| 被调用函数             | -       |
| 输入参数{in}          |         |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx  |
| <i>SPIx</i>       | x=0,1,2 |
| 输出参数{out}         |         |
| -                 | -       |
| 返回值               |         |
| -                 | -       |

例如：

```
/* disable SPI0 NSS pulse mode */
```

```
spi_nssp_mode_disable(SPI0);
```

### 函数 spi\_quad\_enable

函数spi\_quad\_enable描述见下表：

表 3-468. 函数 spi\_quad\_enable

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | spi_quad_enable                            |
| 函数原形              | void spi_quad_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述              | 使能四线SPI模式                                  |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx                                     |
| <i>SPIx</i>       | x=0  |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如：

```
/* enable SPI0 quad wire mode */
```

```
spi_quad_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_quad\_disable

函数spi\_quad\_disable描述见下表：

表 3-469. 函数 spi\_quad\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | spi_quad_disable                       |
| 函数原形 | spi_quad_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述 | 禁能四线SPI模式                              |

|                   |        |
|-------------------|--------|
| 先决条件              | -      |
| 被调用函数             | -      |
| 输入参数{in}          |        |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx |
| <i>SPIx</i>       | x=0    |
| 输出参数{out}         |        |
| -                 | -      |
| 返回值               |        |
| -                 | -      |

例如：

```
/* disable SPI0 quad wire mode */
```

```
spi_quad_disable(SPI0);
```

### 函数 spi\_quad\_write\_enable

函数spi\_quad\_write\_enable描述见下表：

表 3-470. 函数 spi\_quad\_write\_enable

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | spi_quad_write_enable                            |
| 函数原形              | void spi_quad_write_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述              | 使能四线SPI写   |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx   |
| <i>SPIx</i>       | x=0  |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如：

```
/* enable SPI0 quad wire write */
```

```
spi_quad_write_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_quad\_read\_enable

函数spi\_quad\_read\_enable描述见下表：

表 3-471. 函数 spi\_quad\_read\_enable

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | spi_quad_read_enable                            |
| 函数原形 | void spi_quad_read_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述 | 使能四线SPI读  |



|            |        |
|------------|--------|
| 先决条件       | -      |
| 被调用函数      | -      |
| 输入参数{in}   |        |
| spi_periph | 外设SPIx |
| SPIx       | x=0    |
| 输出参数{out}  |        |
| -          | -      |
| 返回值        |        |
| -          | -      |

例如：

```
/* enable SPI0 quad wire read */
```

```
spi_quad_read_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_quad\_io23\_output\_enable

函数spi\_quad\_io23\_output\_enable描述见下表：

表 3-472. 函数 spi\_quad\_io23\_output\_enable

|            |  |
|------------|--|
| 函数名称       | spi_quad_io23_output_enable                            |
| 函数原形       | void spi_quad_io23_output_enable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述       | 使能SPI_IO2和SPI_IO3输出                                    |
| 先决条件       | -  |
| 被调用函数      | -  |
| 输入参数{in}   |  |
| spi_periph | 外设SPIx   |
| SPIx       | x=0  |
| 输出参数{out}  |  |
| -          | -  |
| 返回值        |  |
| -          | -  |

例如：

```
/* enable SPI0 SPI_IO2 and SPI_IO3 pin output */
```

```
spi_quad_io23_output_enable(SPI0);
```

### 函数 spi\_quad\_io23\_output\_disable

函数spi\_quad\_io23\_output\_disable描述见下表：

表 3-473. 函数 spi\_quad\_io23\_output\_disable

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | spi_quad_io23_output_disable                            |
| 函数原形 | void spi_quad_io23_output_disable(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述 | 禁能SPI_IO2和SPI_IO3输出                                     |

|                   |        |
|-------------------|--------|
| 先决条件              | -      |
| 被调用函数             | -      |
| 输入参数{in}          |        |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx |
| <i>SPIx</i>       | x=0    |
| 输出参数{out}         |        |
| -                 | -      |
| 返回值               |        |
| -                 | -      |

例如：

```
/* disable SPI0 SPI_IO2 and SPI_IO3 pin output */
```

```
spi_quad_io23_output_disable(SPI0);
```

### 函数 spi\_i2s\_interrupt\_enable

函数spi\_i2s\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-474. 函数 spi\_i2s\_interrupt\_enable

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | spi_i2s_interrupt_enable   |
| 函数原形                    | void spi_i2s_interrupt_enable(uint32_t spi_periph, uint8_t interrupt); |
| 功能描述                    | 使能外设SPIx/I2Sx中断  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| <b>spi_periph</b>       | 外设SPIx   |
| <i>SPIx</i>             | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}                |  |
| <b>interrupt</b>        | SPI/I2S中断  |
| <i>SPI_I2S_INT_TBE</i>  | 发送缓冲区空中断使能   |
| <i>SPI_I2S_INT_RBNE</i> | 接收缓冲区非空中断使能  |
| <i>SPI_I2S_INT_ERR</i>  | 错误中断使能   |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如：

```
/* enable SPI0 transmit buffer empty interrupt */
```

```
spi_i2s_interrupt_enable(SPI0, SPI_I2S_INT_TBE);
```

函数 **spi\_i2s\_interrupt\_disable**

函数 `spi_i2s_interrupt_disable` 描述见下表:

表 3-475. 函数 **spi\_i2s\_interrupt\_disable**

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | <code>spi_i2s_interrupt_disable</code>   |
| 函数原形                    | <code>void spi_i2s_interrupt_disable(uint32_t spi_periph, uint8_t interrupt);</code> |
| 功能描述                    | 禁能外设SPIx/I2Sx中断  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| <b>spi_periph</b>       | 外设SPIx   |
| <i>SPIx</i>             | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}                |  |
| <b>interrupt</b>        | SPI/I2S中断  |
| <i>SPI_I2S_INT_TBE</i>  | 发送缓冲区空中断使能   |
| <i>SPI_I2S_INT_RBNE</i> | 接收缓冲区非空中断使能  |
| <i>SPI_I2S_INT_ERR</i>  | 错误中断使能   |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如:

```
/* disable SPI0 transmit buffer empty interrupt */
```

```
spi_i2s_interrupt_disable(SPI0, SPI_I2S_INT_TBE);
```

函数 **spi\_i2s\_interrupt\_flag\_get**

函数 `spi_i2s_interrupt_flag_get` 描述见下表:

表 3-476. 函数 **spi\_i2s\_interrupt\_flag\_get**

|                             |   |
|-----------------------------|---|
| 函数名称                        | <code>spi_i2s_interrupt_flag_get</code>   |
| 函数原形                        | <code>FlagStatus spi_i2s_interrupt_flag_get(uint32_t spi_periph, uint8_t interrupt);</code> |
| 功能描述                        | 获取外设SPIx/I2Sx中断状态   |
| 先决条件                        | -   |
| 被调用函数                       | -   |
| 输入参数{in}                    |   |
| <b>spi_periph</b>           | 外设SPIx  |
| <i>SPIx</i>                 | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}                    |   |
| <b>interrupt</b>            | SPI/I2S中断状态   |
| <i>SPI_I2S_INT_FLAG_TBE</i> | 发送缓冲区空中断  |

|                                      |             |
|--------------------------------------|-------------|
| <code>SPI_I2S_INT_FLAG_RBNE</code>   | 接收缓冲区非空中断   |
| <code>SPI_I2S_INT_FLAG_RXOERR</code> | 接收过载错误中断    |
| <code>SPI_INT_FLAG_CONFERR</code>    | 配置错误中断      |
| <code>SPI_INT_FLAG_CRCERR</code>     | CRC错误中断     |
| <code>I2S_INT_FLAG_TXURERR</code>    | 发送欠载错误中断    |
| 输出参数{out}                            |             |
| -                                    | -           |
| 返回值                                  |             |
| FlagStatus                           | SET 或 RESET |

例如：

```
/* get SPI0 transmit buffer empty interrupt status */
if(RESET != spi_i2s_interrupt_flag_get(SPI0, SPI_I2S_INT_FLAG_TBE)){
    while(RESET == spi_i2s_flag_get(SPI0, SPI_FLAG_TBE));
    spi_i2s_data_transmit(SPI0, spi0_send_array[send_n++]);
}
```

### 函数 spi\_i2s\_flag\_get

函数spi\_i2s\_flag\_get描述见下表：

表 3-477. 函数 spi\_i2s\_flag\_get

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | spi_i2s_flag_get   |
| 函数原形                    | FlagStatus spi_i2s_flag_get(uint32_t spi_periph, uint32_t flag); |
| 功能描述                    | 获取外设SPIx/I2Sx标志状态  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| spi_periph              | 外设SPIx   |
| SPIx                    | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}                |  |
| flag                    | SPI/I2S标志状态  |
| SPI_FLAG_TBE            | 发送缓冲区空标志   |
| SPI_FLAG_RBNE           | 接收缓冲区非空标志  |
| SPI_FLAG_TRANS          | 通信进行中标志  |
| SPI_I2S_INT_FLAG_RXOERR | 接收过载错误标志   |

|                                     |             |
|-------------------------------------|-------------|
| <i>SPI_FLAG_CONFER</i><br><i>RR</i> | 配置错误标志      |
| <i>SPI_FLAG_CRCER</i><br><i>R</i>   | CRC错误标志     |
| <i>I2S_FLAG_RXORE</i><br><i>RR</i>  | 接收过载错误标志    |
| <i>I2S_FLAG_TXURE</i><br><i>RR</i>  | 发送欠载错误标志    |
| <i>I2S_FLAG_CH</i>                  | 通道标志        |
| 输出参数{out}                           |             |
| -                                   | -           |
| 返回值                                 |             |
| <b>FlagStatus</b>                   | SET 或 RESET |

例如：

```
/* get SPI0 transmit buffer empty flag status */
while(RESET == spi_i2s_flag_get(SPI0, SPI_FLAG_TBE));
spi_i2s_data_transmit(SPI0, spi0_send_array[send_n++]);
```

### 函数 spi\_crc\_error\_clear

函数spi\_crc\_error\_clear描述见下表：

表 3-478. 函数 spi\_crc\_error\_clear

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | spi_crc_error_clear                            |
| 函数原形              | void spi_crc_error_clear(uint32_t spi_periph); |
| 功能描述              | 清除SPIx CRC错误标志状态                               |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| <b>spi_periph</b> | 外设SPIx   |
| <i>SPIx</i>       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如：

```
/* clear SPI0 CRC error flag status */
spi_crc_error_clear(SPI0);
```

## 3.21. TIMER

定时器含有可编程的一个无符号计数器，支持输入捕获和输出比较，分为五种类型：高级定时器(TIMERx, x=0, 7)，通用定时器L0(TIMERx, x=1, 2, 3, 4)，通用定时器L1(TIMERx, x=8, 11)，通用定时器L2(TIMERx, x=9, 10, 12, 13)，基本定时器(TIMERx, x=5, 6)，不同类型的定时器具体功能有所差别。章节[3.21.1](#)描述了TIMER的寄存器列表，章节[3.21.2](#)对TIMER库函数进行说明。

### 3.21.1. 外设寄存器说明

TIMER寄存器列表如下表所示：

**表 3-479. TIMER 寄存器**

| 寄存器名称          | 寄存器描述       |
|----------------|-------------|
| TIMER_CTL0     | 控制寄存器0      |
| TIMER_CTL1     | 控制寄存器1      |
| TIMER_SMCFG    | 从模式配置寄存器    |
| TIMER_DMAINTEN | DMA和中断使能寄存器 |
| TIMER_INTF     | 中断标志寄存器     |
| TIMER_SWEVG    | 软件事件产生寄存器   |
| TIMER_CHCTL0   | 通道控制寄存器0    |
| TIMER_CHCTL1   | 通道控制寄存器1    |
| TIMER_CHCTL2   | 通道控制寄存器2    |
| TIMER_CNT      | 计数器寄存器      |
| TIMER_PSC      | 预分频寄存器      |
| TIMER_CAR      | 计数器自动重载寄存器  |
| TIMER_CREP     | 重复计数寄存器     |
| TIMER_CH0CV    | 通道0捕获/比较寄存器 |
| TIMER_CH1CV    | 通道1捕获/比较寄存器 |
| TIMER_CH2CV    | 通道2捕获/比较寄存器 |
| TIMER_CH3CV    | 通道3捕获/比较寄存器 |
| TIMER_CCHP     | 互补通道保护寄存器   |
| TIMER_DMACFG   | DMA配置寄存器    |
| TIMER_DMATB    | DMA发送缓冲区寄存器 |
| TIMER_CFG      | 配置寄存器       |

### 3.21.2. 外设库函数说明

TIMER库函数列表如下表所示：

**表 3-480. TIMER 库函数**

| 库函数名称        | 库函数描述      |
|--------------|------------|
| timer_deinit | 复位外设TIMERx |

| 库函数名称                                      | 库函数描述                       |
|--|-----------------------------|
| timer_struct_para_init                     | 将TIMER初始化结构体中所有参数初始化为默认值    |
| timer_init                                 | 初始化外设TIMERx                 |
| timer_enable                               | 使能外设TIMERx                  |
| timer_disable                              | 禁能外设TIMERx                  |
| timer_auto_reload_shadow_enable            | TIMERx自动重载影子使能              |
| timer_auto_reload_shadow_disable           | TIMERx自动重载影子禁能              |
| timer_update_event_enable                  | TIMERx更新使能                  |
| timer_update_event_disable                 | TIMERx更新禁能                  |
| timer_counter_alignment                    | 设置外设TIMERx的对齐模式             |
| timer_counter_up_direction                 | 设置外设TIMERx向上计数              |
| timer_counter_down_direction               | 设置外设TIMERx向下计数              |
| timer_prescaler_config                     | 配置外设TIMERx预分频器              |
| timer_repetition_value_config              | 配置外设TIMERx的重复计数器            |
| timer_autoreload_value_config              | 配置外设TIMERx的自动重载寄存器          |
| timer_counter_value_config                 | 配置外设TIMERx的计数器值             |
| timer_counter_read                         | 读取外设TIMERx的计数器值             |
| timer_prescaler_read                       | 读取外设TIMERx的预分频器值            |
| timer_single_pulse_mode_config             | 配置外设TIMERx的单脉冲模式            |
| timer_update_source_config                 | 配置外设TIMERx的更新源              |
| timer_dma_enable                           | 外设TIMERx的DMA使能              |
| timer_dma_disable                          | 外设TIMERx的DMA禁能              |
| timer_channel_dma_request_source_select    | 外设TIMERx的通道DMA请求源选择         |
| timer_dma_transfer_config                  | 配置外设TIMERx的DMA模式            |
| timer_event_software_generate              | 软件产生事件                      |
| timer_break_struct_para_init               | 将TIMER中止功能参数结构体中所有参数初始化为默认值 |
| timer_break_config                         | 配置中止功能                      |
| timer_break_enable                         | 使能TIMERx的中止功能               |
| timer_break_disable                        | 禁能TIMERx的中止功能               |
| timer_automatic_output_enable              | 自动输出使能                      |
| timer_automatic_output_disable             | 自动输出禁能                      |
| timer_primary_output_config                | 所有的通道输出使能                   |
| timer_channel_control_shadow_config        | 通道换相控制影子寄存器配置               |
| timer_channel_control_shadow_update_config | 通道换相控制影子寄存器更新控制             |
| timer_channel_output_struct_para_init      | 将TIMER通道输出参数结构体中所有参数初始化为默认值 |
| timer_channel_output_config                | 外设TIMERx的通道输出配置             |
| timer_channel_output_mode_config           | 配置外设TIMERx通道输出比较模式          |
| timer_channel_output_pulse_                | 配置外设TIMERx的通道输出比较值          |

| 库函数名称  | 库函数描述                       |
|--|-----------------------------|
| value_config                                       |                             |
| timer_channel_output_shadow_config                 | 配置TIMERx通道输出比较影子寄存器功能       |
| timer_channel_output_fast_config                   | 配置TIMERx通道输出比较快速功能          |
| timer_channel_output_clear_config                  | 配置TIMERx的通道输出比较清0功能         |
| timer_channel_output_polarity_config               | 通道输出极性配置                    |
| timer_channel_complementary_output_polarity_config | 互补通道输出极性配置                  |
| timer_channel_output_state_config                  | 配置通道状态                      |
| timer_channel_complementary_output_state_config    | 配置互补通道输出状态                  |
| timer_channel_input_struct_para_init               | 将TIMER通道输入参数结构体中所有参数初始化为默认值 |
| timer_input_capture_config                         | 配置TIMERx输入捕获参数              |
| timer_channel_input_capture_prescaler_config       | 配置TIMERx通道输入捕获预分频值          |
| timer_channel_capture_value_register_read          | 读取通道输入捕获值                   |
| timer_input_pwm_capture_config                     | 配置TIMERx捕获PWM输入参数           |
| timer_hall_mode_config                             | 配置TIMERx的HALL接口功能           |
| timer_input_trigger_source_select                  | TIMERx的输入触发源选择              |
| timer_master_output_trigger_source_select          | 选择TIMERx主模式输出触发             |
| timer_slave_mode_select                            | TIMERx从模式配置                 |
| timer_master_slave_mode_config                     | TIMERx主从模式配置                |
| timer_external_trigger_config                      | 配置TIMERx外部触发输入              |
| timer_quadrature_decoder_mode_config               | TIMERx配置为编码器模式              |
| timer_internal_clock_config                        | TIMERx配置为内部时钟模式             |
| timer_internal_trigger_as_external_clock_config    | 配置TIMERx的内部触发为时钟源           |
| timer_external_trigger_as_external_clock_config    | 配置TIMERx的外部触发作为时钟源          |
| timer_external_clock_mode0_config                  | 配置TIMERx外部时钟模式0，ETI作为时钟源    |
| timer_external_clock_mode1_config                  | 配置TIMERx外部时钟模式1             |
| timer_external_clock_mode1_disable                 | TIMERx外部时钟模式1禁能             |
| timer_write_chxval_register_config                 | 配置TIMERx写CHxVAL选择位          |
| timer_output_value_selection_config                | 配置TIMERx输出值选择位              |
| timer_interrupt_enable                             | 外设TIMERx中断使能                |



| 库函数名称                      | 库函数描述           |
|----------------------------|-----------------|
| timer_interrupt_disable    | 外设TIMERx中断禁能    |
| timer_interrupt_flag_get   | 获取外设TIMERx中断标志  |
| timer_interrupt_flag_clear | 清除外设TIMERx的中断标志 |
| timer_flag_get             | 获取外设TIMERx的状态标志 |
| timer_flag_clear           | 清除外设TIMERx状态标志  |

### 结构体 timer\_parameter\_struct

表 3-481. 结构体 timer\_parameter\_struct

| 成员名称              | 功能描述  |
|-------------------|---|
| prescaler         | 预分频值（0~65535）   |
| alignedmode       | 对齐模式（TIMER_COUNTER_EDGE, TIMER_COUNTER_CENTER_DOWN, TIMER_COUNTER_CENTER_UP, TIMER_COUNTER_CENTER_BOTH） |
| counterdirection  | 计数方向（TIMER_COUNTER_UP, TIMER_COUNTER_DOWN）  |
| period            | 周期（0~65535）   |
| clockdivision     | 时钟分频因子（TIMER_CKDIV_DIV1, TIMER_CKDIV_DIV2, TIMER_CKDIV_DIV4）  |
| repetitioncounter | 重复计数器值（0~255）   |

### 结构体 timer\_break\_parameter\_struct

表 3-482. 结构体 timer\_break\_parameter\_struct

| 成员名称            | 功能描述  |
|-----------------|---|
| runoffstate     | 运行模式下“关闭状态”配置（TIMER_ROS_STATE_ENABLE, TIMER_ROS_STATE_DISABLE）                          |
| ideloffstate    | 空闲模式下“关闭状态”配置（TIMER_IOS_STATE_ENABLE, TIMER_IOS_STATE_DISABLE）                          |
| deadtime        | 死区时间（0~255）   |
| breakpolarity   | 中止信号极性（TIMER_BREAK_POLARITY_LOW, TIMER_BREAK_POLARITY_HIGH）                             |
| outputautostate | 自动输出使能（TIMER_OUTAUTO_ENABLE, TIMER_OUTAUTO_DISABLE）                                     |
| protectmode     | 互补寄存器保护控制（TIMER_CCHP_PROT_OFF, TIMER_CCHP_PROT_0, TIMER_CCHP_PROT_1, TIMER_CCHP_PROT_2） |
| breakstate      | 中止使能（TIMER_BREAK_ENABLE, TIMER_BREAK_DISABLE）   |

### 结构体 timer\_oc\_parameter\_struct

表 3-483. 结构体 timer\_oc\_parameter\_struct

| 成员名称         | 功能描述  |
|--------------|---|
| outputstate  | 通道输出状态（TIMER_CCX_ENABLE, TIMER_CCX_DISABLE）     |
| outputnstate | 互补通道输出状态（TIMER_CCXN_ENABLE, TIMER_CCXN_DISABLE） |
| ocpolarity   | 通道输出极性（TIMER_OC_POLARITY_HIGH,                  |

| 成员名称         | 功能描述  |
|--------------|---|
|              | TIMER_OC_POLARITY_LOW)  |
| ocnpolarity  | 互补通道输出极性 (TIMER_OCN_POLARITY_HIGH, TIMER_OCN_POLARITY_LOW)        |
| ocidlestate  | 空闲状态下通道输出 (TIMER_OC_IDLE_STATE_LOW, TIMER_OC_IDLE_STATE_HIGH)     |
| ocnidlestate | 空闲状态下互补通道输出 (TIMER_OCN_IDLE_STATE_LOW, TIMER_OCN_IDLE_STATE_HIGH) |

### 结构体 timer\_ic\_parameter\_struct

表 3-484. 结构体 timer\_ic\_parameter\_struct

| 成员名称        | 功能描述  |
|-------------|---|
| icpolarity  | 通道输入极性 (TIMER_IC_POLARITY_RISING, TIMER_IC_POLARITY_FALLING, TIMER_IC_POLARITY_BOTH_EDGE)     |
| icselection | 通道输入模式选择 (TIMER_IC_SELECTION_DIRECTTI, TIMER_IC_SELECTION_INDIRECTTI, TIMER_IC_SELECTION_ITS) |
| icprescaler | 通道输入捕获预分频 (TIMER_IC_PSC_DIV1, TIMER_IC_PSC_DIV2, TIMER_IC_PSC_DIV4, TIMER_IC_PSC_DIV8)        |
| icfilter    | 通道输入捕获滤波 (0~15)   |

### 函数 timer\_deinit

函数timer\_deinit描述见下表:

表 3-485. 函数 timer\_deinit

| 函数名称            | timer_deinit                                       |
|-----------------|--|
| 函数原型            | void timer_deinit(uint32_t timer_periph);          |
| 功能描述            | 复位外设TIMERx   |
| 先决条件            | -  |
| 被调用函数           | rcu_periph_reset_enable / rcu_periph_reset_disable |
| 输入参数{in}        |  |
| timer_periph    | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}       |  |
| -               | -  |
| 返回值             |  |
| -               | -  |

例如:

```
/* reset TIMER0 */
timer_deinit (TIMER0);
```

## 函数 timer\_struct\_para\_init

函数timer\_struct\_para\_init描述见下表：

表 3-486. 函数 timer\_struct\_para\_init

|           |  |
|-----------|--|
| 函数名称      | timer_struct_para_init   |
| 函数原型      | void timer_struct_para_init(timer_parameter_struct* initpara);           |
| 功能描述      | 将TIMER初始化参数结构体中所有参数初始化为默认值   |
| 先决条件      | -  |
| 被调用函数     | -  |
| 输入参数{in}  |  |
| initpara  | TIMER初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-481. 结构体 timer_parameter_struct</a> 。 |
| 输出参数{out} |  |
| -         | -  |
| 返回值       |  |
| -         | -  |

例如：

```
/* initialize TIMER init parameter struct with a default value */
```

```
timer_parameter_struct timer_initpara;
```

```
timer_struct_para_init(timer_initpara);
```

## 函数 timer\_init

函数timer\_init描述见下表：

表 3-487. 函数 timer\_init

|                 |   |
|-----------------|---|
| 函数名称            | timer_init  |
| 函数原型            | void timer_init(uint32_t timer_periph, timer_parameter_struct* initpara); |
| 功能描述            | 初始化外设TIMERx   |
| 先决条件            | -   |
| 被调用函数           | -   |
| 输入参数{in}        |   |
| timer_periph    | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}        |   |
| initpara        | TIMER初始化结构体，结构体成员参考 <a href="#">表3-481. 结构体 timer_parameter_struct</a> 。  |
| 输出参数{out}       |   |
| -               | -   |
| 返回值             |   |
| -               | -   |

例如:

```
/* initialize TIMER0 */

timer_parameter_struct timer_initpara;

timer_initpara.prescaler      = 107;

timer_initpara.alignedmode    = TIMER_COUNTER_EDGE;

timer_initpara.counterdirection = TIMER_COUNTER_UP;

timer_initpara.period         = 999;

timer_initpara.clockdivision   = TIMER_CKDIV_DIV1;

timer_initpara.repetitioncounter = 1;

timer_init(TIMER0, &timer_initpara);
```

### 函数 timer\_enable

函数timer\_enable描述见下表:

表 3-488. 函数 timer\_enable

|                 |   |
|-----------------|---|
| 函数名称            | timer_enable                              |
| 函数原型            | void timer_enable(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述            | 使能外设TIMERx                                |
| 先决条件            | -   |
| 被调用函数           | -   |
| 输入参数{in}        |   |
| timer_periph    | TIMER外设                                   |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择                                 |
| 输出参数{out}       |   |
| -               | -   |
| 返回值             |   |
| -               | -   |

例如:

```
/* enable TIMER0 */

timer_enable (TIMER0);
```

### 函数 timer\_disable

函数timer\_disable描述见下表:

表 3-489. 函数 timer\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | timer_disable                              |
| 函数原型 | void timer_disable(uint32_t timer_periph); |

|                 |            |
|-----------------|------------|
| 功能描述            | 禁能外设TIMERx |
| 先决条件            | -          |
| 被调用函数           | -          |
| 输入参数{in}        |            |
| timer_periph    | TIMER外设    |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}       |            |
| -               | -          |
| 返回值             |            |
| -               | -          |

例如：

```
/* disable TIMER0 */
```

```
timer_disable (TIMER0);
```

### 函数 timer\_auto\_reload\_shadow\_enable

函数timer\_auto\_reload\_shadow\_enable描述见下表：

表 3-490. 函数 timer\_auto\_reload\_shadow\_enable

|                 |  |
|-----------------|--|
| 函数名称            | timer_auto_reload_shadow_enable                              |
| 函数原型            | void timer_auto_reload_shadow_enable(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述            | TIMERx自动重载影子使能   |
| 先决条件            | -  |
| 被调用函数           | -  |
| 输入参数{in}        |  |
| timer_periph    | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}       |  |
| -               | -  |
| 返回值             |  |
| -               | -  |

例如：

```
/* enable the TIMER0 auto reload shadow function */
```

```
timer_auto_reload_shadow_enable (TIMER0);
```

### 函数 timer\_auto\_reload\_shadow\_disable

函数timer\_auto\_reload\_shadow\_disable描述见下表：

表 3-491. 函数 timer\_auto\_reload\_shadow\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | timer_auto_reload_shadow_disable                               |
| 函数原型 | void timer_auto_reload_shadow_disable (uint32_t timer_periph); |

|                 |                |
|-----------------|----------------|
| 功能描述            | TIMERx自动重载影子禁能 |
| 先决条件            | -              |
| 被调用函数           | -              |
| 输入参数{in}        |                |
| timer_periph    | TIMER外设        |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择      |
| 输出参数{out}       |                |
| -               | -              |
| 返回值             |                |
| -               | -              |

例如：

```
/* disable the TIMER0 auto reload shadow function */
```

```
timer_auto_reload_shadow_disable (TIMER0);
```

### 函数 timer\_update\_event\_enable

函数timer\_update\_event\_enable描述见下表：

表 3-492. 函数 timer\_update\_event\_enable

|                 |  |
|-----------------|--|
| 函数名称            | timer_update_event_enable                              |
| 函数原型            | void timer_update_event_enable(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述            | TIMERx更新使能   |
| 先决条件            | -  |
| 被调用函数           | -  |
| 输入参数{in}        |  |
| timer_periph    | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}       |  |
| -               | -  |
| 返回值             |  |
| -               | -  |

例如：

```
/* enable TIMER0 the update event */
```

```
timer_update_event_enable (TIMER0);
```

### 函数 timer\_update\_event\_disable

函数timer\_update\_event\_disable描述见下表：

表 3-493. 函数 timer\_update\_event\_disable

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | timer_update_event_disable                               |
| 函数原型 | void timer_update_event_disable (uint32_t timer_periph); |

|                 |            |
|-----------------|------------|
| 功能描述            | TIMERx更新禁能 |
| 先决条件            | -          |
| 被调用函数           | -          |
| 输入参数{in}        |            |
| timer_periph    | TIMER外设    |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}       |            |
| -               | -          |
| 返回值             |            |
| -               | -          |

例如:

```
/* disable TIMER0 the update event */
timer_update_event_disable (TIMER0);
```

### 函数 timer\_counter\_alignment

函数timer\_counter\_alignment描述见下表:

表 3-494. 函数 timer\_counter\_alignment

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | timer_counter_alignment   |
| 函数原型                      | void timer_counter_alignment(uint32_t timer_periph, uint16_t aligned);                      |
| 功能描述                      | 设置外设TIMERx的对齐模式   |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| timer_periph              | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7..13)      | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}                  |   |
| aligned                   | 对齐模式  |
| TIMER_COUNTER_EDGE        | 无中央对齐计数模式(边沿对齐模式), DIR位指定了计数方向  |
| TIMER_COUNTER_CENTER_DOWN | 中央对齐向下计数置1模式。计数器在中央计数模式计数, 通道被配置在输出模式 (TIMERx_CHCTL0寄存器中CHxMS=00), 只有在向下计数时, 通道的比较中断标志置1    |
| TIMER_COUNTER_CENTER_UP   | 中央对齐向上计数置1模式。计数器在中央计数模式计数, 通道被配置在输出模式 (TIMERx_CHCTL0寄存器中CHxMS=00), 只有在向上计数时, 通道的比较中断标志置1    |
| TIMER_COUNTER_CENTER_BOTH | 中央对齐上下计数置1模式。计数器在中央计数模式计数, 通道被配置在输出模式 (TIMERx_CHCTL0寄存器中CHxMS=00), 在向上和向下计数时, 通道的比较中断标志都会置1 |
| 输出参数{out}                 |   |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如：

```
/* set TIMER0 counter center-aligned and counting up assert mode */
```

```
timer_counter_alignment (TIMER0, TIMER_COUNTER_CENTER_UP);
```

### 函数 timer\_counter\_up\_direction

函数timer\_counter\_up\_direction描述见下表：

表 3-495. 函数 timer\_counter\_up\_direction

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | timer_counter_up_direction                              |
| 函数原型                 | void timer_counter_up_direction(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述                 | 设置外设TIMERx向上计数  |
| 先决条件                 | 计数器设置为无中央对齐计数模式（边沿对齐模式）                                 |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| timer_periph         | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7..13) | TIMER外设选择   |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* set TIMER0 counter up direction */
```

```
timer_counter_up_direction (TIMER0);
```

### 函数 timer\_counter\_down\_direction

函数timer\_counter\_down\_direction描述见下表：

表 3-496. 函数 timer\_counter\_down\_direction

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | timer_counter_down_direction                              |
| 函数原型                 | void timer_counter_down_direction(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述                 | 设置外设TIMERx向下计数  |
| 先决条件                 | 计数器设置为无中央对齐计数模式（边沿对齐模式）                                   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| timer_periph         | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7..13) | TIMER外设选择   |



|           |   |
|-----------|---|
| 3)        |   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | - |
| 返回值       |   |
| -         | - |

例如:

```
/* set TIMERO counter down direction */
```

```
timer_counter_down_direction (TIMERO);
```

### 函数 timer\_prescaler\_config

函数timer\_prescaler\_config描述见下表:

表 3-497. 函数 timer\_prescaler\_config

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | timer_prescaler_config   |
| 函数原型                    | void timer_prescaler_config(uint32_t timer_periph, uint16_t prescaler, uint8_t pscreload); |
| 功能描述                    | 配置外设TIMERx预分频器   |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| timer_periph            | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..13)         | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                |  |
| prescaler               | 预分频值, 0~65535  |
| 输入参数{in}                |  |
| pscreload               | 预分频值加载模式   |
| TIMER_PSC_RELOAD_NOW    | 预分频值立即加载   |
| TIMER_PSC_RELOAD_UPDATE | 预分频值在下次更新事件发生时加载   |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如:

```
/* configure TIMERO prescaler */
```

```
timer_prescaler_config (TIMERO, 3000, TIMER_PSC_RELOAD_NOW);
```

## 函数 timer\_repetition\_value\_config

函数timer\_repetition\_value\_config描述见下表：

表 3-498. 函数 timer\_repetition\_value\_config

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | timer_repetition_value_config   |
| 函数原型          | void timer_repetition_value_config(uint32_t timer_periph, uint16_t repetition); |
| 功能描述          | 配置外设TIMERx的重复计数器  |
| 先决条件          | -   |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| timer_periph  | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}      |   |
| repetition    | 重复计数器值，取值范围0~255  |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -   |
| 返回值           |   |
| -             | -   |

例如：

```
/* configure TIMER0 repetition register value */
timer_repetition_value_config (TIMER0, 98);
```

## 函数 timer\_autoreload\_value\_config

函数timer\_autoreload\_value\_config描述见下表：

表 3-499. 函数 timer\_autoreload\_value\_config

|                 |   |
|-----------------|---|
| 函数名称            | timer_autoreload_value_config   |
| 函数原型            | void timer_autoreload_value_config(uint32_t timer_periph, uint16_t autoreload); |
| 功能描述            | 配置外设TIMERx的自动重载寄存器  |
| 先决条件            | -   |
| 被调用函数           | -   |
| 输入参数{in}        |   |
| timer_periph    | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}        |   |
| autoreload      | 计数器自动重载值（0-0xFFFF）  |
| 输出参数{out}       |   |
| -               | -   |
| 返回值             |   |
| -               | -   |

例如：

```
/* configure TIMER autoreload register value */
timer_autoreload_value_config (TIMER0, 3000);
```

### 函数 timer\_counter\_value\_config

函数timer\_counter\_value\_config描述见下表：

表 3-500. 函数 timer\_counter\_value\_config

|                 |   |
|-----------------|---|
| 函数名称            | timer_counter_value_config  |
| 函数原型            | void timer_counter_value_config(uint32_t timer_periph, uint16_t counter); |
| 功能描述            | 配置外设TIMERx的计数器值   |
| 先决条件            | -   |
| 被调用函数           | -   |
| 输入参数{in}        |   |
| timer_periph    | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}        |   |
| counter         | 计数器值（0-0xFFFF）  |
| 输出参数{out}       |   |
| -               | -   |
| 返回值             |   |
| -               | -   |

例如：

```
/* configure TIMER0 counter register value */
timer_counter_value_config (TIMER0);
```

### 函数 timer\_counter\_read

函数timer\_counter\_read描述见下表：

表 3-501. 函数 timer\_counter\_read

|                 |   |
|-----------------|---|
| 函数名称            | timer_counter_read                                  |
| 函数原型            | uint32_t timer_counter_read(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述            | 读取外设TIMERx的计数器值                                     |
| 先决条件            | -   |
| 被调用函数           | -   |
| 输入参数{in}        |   |
| timer_periph    | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择   |
| 输出参数{out}       |   |
| -               | -   |

| 返回值      |                              |
|----------|------------------------------|
| uint32_t | 外设TIMERx的计数器值（0x0000~0xFFFF） |

例如：

```
/* read TIMER0 counter value */

uint32_t i = 0;

i = timer_counter_read (TIMER0);
```

### 函数 timer\_prescaler\_read

函数timer\_prescaler\_read描述见下表：

表 3-502. 函数 timer\_prescaler\_read

|                 |   |
|-----------------|---|
| 函数名称            | timer_prescaler_read                                  |
| 函数原型            | uint16_t timer_prescaler_read(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述            | 读取外设TIMERx的预分频器值                                      |
| 先决条件            | -   |
| 被调用函数           | -   |
| 输入参数{in}        |   |
| timer_periph    | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..13) | TIMER外设选择   |
| 输出参数{out}       |   |
| -               | -   |
| 返回值             |   |
| uint16_t        | 外设TIMERx的预分频器值（0x0000~0xFFFF）                         |

例如：

```
/* read TIMER0 prescaler value */

uint16_t i = 0;

i = timer_prescaler_read (TIMER0);
```

### 函数 timer\_single\_pulse\_mode\_config

函数timer\_single\_pulse\_mode\_config描述见下表：

表 3-503. 函数 timer\_single\_pulse\_mode\_config

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | timer_single_pulse_mode_config  |
| 函数原型         | void timer_single_pulse_mode_config(uint32_t timer_periph, uint8_t spmode); |
| 功能描述         | 配置外设TIMERx的单脉冲模式  |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| timer_periph | TIMER外设   |

|                                    |           |
|------------------------------------|-----------|
| <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..8,11) | TIMER外设选择 |
| 输入参数{in}                           |           |
| <b>spmode</b>                      | 脉冲模式      |
| <i>TIMER_SP_MODE_SINGLE</i>        | 单脉冲模式计数   |
| <i>TIMER_SP_MODE_REPETITIVE</i>    | 重复模式计数    |
| 输出参数{out}                          |           |
| -                                  | -         |
| 返回值                                |           |
| -                                  | -         |

例如：

```
/* configure TIMER0 single pulse mode */
```

```
timer_single_pulse_mode_config (TIMER0, TIMER_SP_MODE_SINGLE);
```

### 函数 timer\_update\_source\_config

函数timer\_update\_source\_config描述见下表：

表 3-504. 函数 timer\_update\_source\_config

|                                  |  |
|----------------------------------|--|
| 函数名称                             | timer_update_source_config   |
| 函数原型                             | void timer_update_source_config(uint32_t timer_periph, uint32_t update); |
| 功能描述                             | 配置外设TIMERx的更新源   |
| 先决条件                             | -  |
| 被调用函数                            | -  |
| 输入参数{in}                         |  |
| <b>timer_periph</b>              | TIMER外设  |
| <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..13) | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                         |  |
| <b>update</b>                    | 更新源  |
| <i>TIMER_UPDATE_SRC_GLOBAL</i>   | 下述任一事件产生更新中断或DMA请求：<br>– UPG位被置1<br>– 计数器溢出/下溢<br>– 从模式控制器产生的更新          |
| <i>TIMER_UPDATE_SRC_REGULAR</i>  | 只有计数器溢出/ 下溢才产生更新中断或DMA请求   |
| 输出参数{out}                        |  |
| -                                | -  |
| 返回值                              |  |
| -                                | -  |

例如：

```
/* configure TIMER update only by counter overflow/underflow */
```

```
timer_update_source_config (TIMER0, TIMER_UPDATE_SRC_REGULAR);
```

### 函数 timer\_dma\_enable

函数timer\_dma\_enable描述见下表:

表 3-505. 函数 timer\_dma\_enable

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | timer_dma_enable  |
| 函数原型               | void timer_dma_enable(uint32_t timer_periph, uint16_t dma); |
| 功能描述               | 外设TIMERx的DMA使能  |
| 先决条件               | -   |
| 被调用函数              | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| timer_periph       | TIMER外设   |
| TIMERx             | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}           |   |
| dma                | DMA源  |
| TIMER_DMA_UPD      | 更新DMA请求, TIMERx(x=0..7)                                     |
| TIMER_DMA_CH0<br>D | 通道0比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                            |
| TIMER_DMA_CH1<br>D | 通道1比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                            |
| TIMER_DMA_CH2<br>D | 通道2比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                            |
| TIMER_DMA_CH3<br>D | 通道3比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                            |
| TIMER_DMA_CMT<br>D | 换相DMA更新请求, TIMERx(x=0,7)                                    |
| TIMER_DMA_TRG<br>D | 触发DMA请求使能, TIMERx(x=0..4,7)                                 |
| 输出参数{out}          |   |
| -                  | -   |
| 返回值                |   |
| -                  | -   |

例如:

```
/* enable the TIMER0 update DMA */
```

```
timer_dma_enable (TIMER0, TIMER_DMA_UPD);
```

### 函数 timer\_dma\_disable

函数timer\_dma\_disable描述见下表:

表 3-506. 函数 timer\_dma\_disable

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | timer_dma_disable   |
| 函数原型               | void timer_dma_disable (uint32_t timer_periph, uint16_t dma); |
| 功能描述               | 外设TIMERx的DMA禁能  |
| 先决条件               | -   |
| 被调用函数              | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| timer_periph       | TIMER外设   |
| TIMERx             | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}           |   |
| dma                | DMA源  |
| TIMER_DMA_UPD      | 更新DMA请求, TIMERx(x=0..7)                                       |
| TIMER_DMA_CH0<br>D | 通道0比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                              |
| TIMER_DMA_CH1<br>D | 通道1比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                              |
| TIMER_DMA_CH2<br>D | 通道2比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                              |
| TIMER_DMA_CH3<br>D | 通道3比较/捕获 DMA请求, TIMERx(x=0..4,7)                              |
| TIMER_DMA_CMT<br>D | 换相DMA更新请求, TIMERx(x=0,7)                                      |
| TIMER_DMA_TRG<br>D | 触发DMA请求使能, TIMERx(x=0..4,7)                                   |
| 输出参数{out}          |   |
| -                  | -   |
| 返回值                |   |
| -                  | -   |

例如:

```
/* disable the TIMER0 update DMA */
```

```
timer_dma_disable (TIMER0, TIMER_DMA_UPD);
```

### 函数 timer\_channel\_dma\_request\_source\_select

函数timer\_channel\_dma\_request\_source\_select描述见下表:

表 3-507. 函数 timer\_channel\_dma\_request\_source\_select

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | timer_channel_dma_request_source_select  |
| 函数原型 | void timer_channel_dma_request_source_select(uint32_t timer_periph, uint32_t dma_request); |
| 功能描述 | 外设TIMERx的通道DMA请求源选择  |
| 先决条件 | -  |

|                               |                           |
|-------------------------------|---------------------------|
| 被调用函数                         | -                         |
| 输入参数{in}                      |                           |
| timer_periph                  | TIMER外设                   |
| TIMERx(x=0..4,7)              | TIMER外设选择                 |
| 输入参数{in}                      |                           |
| dma_request                   | 通道的DMA请求源选择               |
| TIMER_DMAREQUEST_CHANNELEVENT | 当通道捕获/比较事件发生时，发送通道n的DMA请求 |
| TIMER_DMAREQUEST_UPDATEEVENT  | 当更新事件发生，发送通道n的DMA请求       |
| 输出参数{out}                     |                           |
| -                             | -                         |
| 返回值                           |                           |
| -                             | -                         |

例如：

```
/* TIMER0 channel DMA request of channel n is sent when channel y event occurs */
```

```
timer_channel_dma_request_source_select (TIMER0,  
TIMER_DMAREQUEST_CHANNELEVENT);
```

### 函数 timer\_dma\_transfer\_config

函数timer\_dma\_transfer\_config描述见下表：

表 3-508. 函数 timer\_dma\_transfer\_config

|                          |   |
|--------------------------|---|
| 函数名称                     | timer_dma_transfer_config   |
| 函数原型                     | void timer_dma_transfer_config(uint32_t timer_periph, uint32_t dma_baseaddr, uint32_t dma_lenth); |
| 功能描述                     | 配置外设TIMERx的DMA模式  |
| 先决条件                     | -   |
| 被调用函数                    | -   |
| 输入参数{in}                 |   |
| timer_periph             | TIMER外设   |
| TIMERx                   | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}                 |   |
| dma_baseaddr             | DMA传输起始地址   |
| TIMER_DMACFG_DMATA_CTL0  | DMA传输起始地址：TIMER_DMACFG_DMATA_CTL0, TIMERx(x=0..4,7)   |
| TIMER_DMACFG_DMATA_CTL1  | DMA传输起始地址：TIMER_DMACFG_DMATA_CTL1, TIMERx(x=0..4,7)   |
| TIMER_DMACFG_DMATA_SMCFG | DMA传输起始地址：TIMER_DMACFG_DMATA_SMCFG, TIMERx(x=0..4,7)  |



|                                     |  |
|-------------------------------------|--|
| <i>DMATA_SMCFG</i>                  |  |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_DMAINTEN</i>  | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_DMAINTEN</i> ,<br><i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7) |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_INTF</i>      | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_INTF</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)        |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_SWEVG</i>     | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_SWEVG</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)       |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CHCTL0</i>    | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CHCTL0</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)      |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CHCTL1</i>    | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CHCTL1</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)      |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CHCTL2</i>    | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CHCTL2</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)      |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CNT</i>       | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CNT</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)         |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_PSC</i>       | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_PSC</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)         |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CAR</i>       | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CAR</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)         |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CREP</i>      | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CREP</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0,7)           |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH0CV</i>     | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH0CV</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)       |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH1CV</i>     | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH1CV</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)       |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH2CV</i>     | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH2CV</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)       |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH3CV</i>     | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CH3CV</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)       |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CCHP</i>      | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_CCHP</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0,7)           |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_DMACFG</i>    | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_DMACFG</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)      |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATA_DMATB</i>     | DMA传输起始地址: <i>TIMER_DMACFG_DMATA_DMATB</i> , <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)       |
| 输入参数{in}                            |  |
| <b>dma_lenth</b>                    | DMA传输长度  |
| <i>TIMER_DMACFG_DMATC_xTRANSFER</i> | <i>x</i> =1..18, DMA传输 <i>x</i> 次  |
| 输出参数{out}                           |  |
| -                                   | -  |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如:

```
/* configure the TIMER0 DMA transfer */
```

```
timer_dma_transfer_config (TIMER0, TIMER_DMCFG_DMATA_CTL0,  
TIMER_DMCFG_DMATC_5TRANSFER);
```

### 函数 timer\_event\_software\_generate

函数timer\_event\_software\_generate描述见下表:

表 3-509. 函数 timer\_event\_software\_generate

| 函数名称                  | timer_event_software_generate  |
|-----------------------|--|
| 函数原型                  | void timer_event_software_generate(uint32_t timer_periph, uint16_t event); |
| 功能描述                  | 软件产生事件   |
| 先决条件                  | -  |
| 被调用函数                 | -  |
| 输入参数{in}              |  |
| timer_periph          | TIMER外设  |
| TIMERx                | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}              |  |
| event                 | 事件源  |
| TIMER_EVENT_SR_C_UPG  | 更新事件产生, TIMERx(x=0..13)  |
| TIMER_EVENT_SR_C_CH0G | 通道0捕获或比较事件发生, TIMERx(x=0..4,7..13)   |
| TIMER_EVENT_SR_C_CH1G | 通道1捕获或比较事件发生, TIMERx(x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_EVENT_SR_C_CH2G | 通道2捕获或比较事件发生, TIMERx(x=0..4,7)   |
| TIMER_EVENT_SR_C_CH3G | 通道3捕获或比较事件发生, TIMERx(x=0..4,7)   |
| TIMER_EVENT_SR_C_CMTG | 通道换相更新事件发生, TIMERx(x=0,7)  |
| TIMER_EVENT_SR_C_TRGG | 触发事件产生, TIMERx(x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_EVENT_SR_C_BRKG | 产生中止事件, TIMERx(x=0,7)  |
| 输出参数{out}             |  |
| -                     | -  |
| 返回值                   |  |
| -                     | -  |

例如：

```
/* software generate update event*/
```

```
timer_event_software_generate (TIMER0, TIMER_EVENT_SRC_UPG);
```

### 函数 timer\_break\_struct\_para\_init

函数timer\_break\_struct\_para\_init描述见下表：

表 3-510. 函数 timer\_break\_struct\_para\_init

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | timer_break_struct_para_init  |
| 函数原型      | void timer_break_struct_para_init(timer_break_parameter_struct* breakpara); |
| 功能描述      | 将TIMER中止功能参数结构体中所有参数初始化为默认值   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| breakpara | 中止功能配置结构体，详见 <a href="#">表3-482. 结构体 timer_break_parameter_struct</a> .     |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* initialize TIMER break parameter struct with a default value */
```

```
timer_break_parameter_struct timer_breakpara;
```

```
timer_break_struct_para_init(timer_breakpara);
```

### 函数 timer\_break\_config

函数timer\_break\_config描述见下表：

表 3-511. 函数 timer\_break\_config

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | timer_break_config   |
| 函数原型          | void timer_break_config(uint32_t timer_periph, timer_break_parameter_struct* breakpara); |
| 功能描述          | 配置中止功能   |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| timer_periph  | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}      |  |
| breakpara     | 中止功能配置结构体，详见 <a href="#">表3-482. 结构体</a>   |

|           |   |
|-----------|---|
|           | <a href="#"><u>timer_break_parameter_struct</u></a> |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* configure TIMER0 break function */

timer_break_parameter_struct timer_breakpara;

timer_breakpara.runoffstate      = TIMER_ROS_STATE_DISABLE;
timer_breakpara.ideloffstate     = TIMER_IOS_STATE_DISABLE ;
timer_breakpara.deadtime         = 255;
timer_breakpara.breakpolarity    = TIMER_BREAK_POLARITY_LOW;
timer_breakpara.outputautostate  = TIMER_OUTAUTO_ENABLE;
timer_breakpara.protectmode      = TIMER_CCHP_PROT_0;
timer_breakpara.breakstate       = TIMER_BREAK_ENABLE;

timer_break_config(TIMER0,&timer_breakpara);
```

### 函数 timer\_break\_enable

函数timer\_break\_enable描述见下表：

表 3-512. 函数 timer\_break\_enable

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | timer_break_enable                              |
| 函数原型          | void timer_break_enable(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述          | 使能TIMERx的中止功能                                   |
| 先决条件          | 只有在TIMERx_CCHP寄存器的PROT [1:0] =00 时，才可修改         |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| timer_periph  | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择                                       |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -   |
| 返回值           |   |
| -             | -   |

例如：

```
/* enable TIMER0 break function*/

timer_break_enable (TIMER0);
```

**函数 timer\_break\_disable**

函数timer\_break\_disable描述见下表：

**表 3-513. 函数 timer\_break\_disable**

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | timer_break_disable                               |
| 函数原型          | void timer_break_disable (uint32_t timer_periph); |
| 功能描述          | 禁能TIMERx的中止功能                                     |
| 先决条件          | 只有在TIMERx_CCHP寄存器的PROT [1:0] =00 时，才可修改           |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| timer_periph  | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择   |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -   |
| 返回值           |   |
| -             | -   |

例如：

```
/* disable TIMERO0 break function*/
```

```
timer_break_disable (TIMERO0);
```

**函数 timer\_automatic\_output\_enable**

函数timer\_automatic\_output\_enable描述见下表：

**表 3-514. 函数 timer\_automatic\_output\_enable**

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | timer_automatic_output_enable                              |
| 函数原型          | void timer_automatic_output_enable(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述          | 自动输出使能   |
| 先决条件          | 只有在TIMERx_CCHP寄存器的PROT [1:0] =00 时，才可修改                    |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| timer_periph  | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如：

```
/* enable TIMERO0 output automatic function */
```

```
timer_automatic_output_enable (TIMERO0);
```

## 函数 timer\_automatic\_output\_disable

函数timer\_automatic\_output\_disable描述见下表:

表 3-515. 函数 timer\_automatic\_output\_disable

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | timer_automatic_output_disable                               |
| 函数原型          | void timer_automatic_output_disable (uint32_t timer_periph); |
| 功能描述          | 自动输出禁能   |
| 先决条件          | 只有在TIMERx_CCHP寄存器的PROT [1:0] = 00时, 才可修改                     |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| timer_periph  | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如:

```
/* disable TIMERO0 output automatic function */
```

```
timer_automatic_output_disable (TIMERO0);
```

## 函数 timer\_primary\_output\_config

函数timer\_primary\_output\_config描述见下表:

表 3-516. 函数 timer\_primary\_output\_config

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | timer_primary_output_config  |
| 函数原型          | void timer_primary_output_config(uint32_t timer_periph, ControlStatus newvalue); |
| 功能描述          | 所有的通道输出使能  |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| timer_periph  | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}      |  |
| newvalue      | 控制状态   |
| ENABLE        | 使能   |
| DISABLE       | 禁能   |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如:

```
/* enable TIMER0 primary output function */
timer_primary_output_config (TIMER0, ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_control\_shadow\_config

函数timer\_channel\_control\_shadow\_config描述见下表:

表 3-517. 函数 timer\_channel\_control\_shadow\_config

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | timer_channel_control_shadow_config  |
| 函数原型          | void timer_channel_control_shadow_config(uint32_t timer_periph, ControlStatus newvalue); |
| 功能描述          | 通道换相控制影子配置   |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| timer_periph  | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}      |  |
| newvalue      | 控制状态   |
| ENABLE        | 使能   |
| DISABLE       | 禁能   |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如:

```
/* channel capture/compare control shadow register enable */
timer_channel_control_shadow_config (TIMER0, ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_control\_shadow\_update\_config

函数timer\_channel\_control\_shadow\_update\_config描述见下表:

表 3-518. 函数 timer\_channel\_control\_shadow\_update\_config

|          |   |
|----------|---|
| 函数名称     | timer_channel_control_shadow_update_config  |
| 函数原型     | void timer_channel_control_shadow_update_config(uint32_t timer_periph, uint8_t ccuctl); |
| 功能描述     | 通道换相控制影子寄存器更新控制   |
| 先决条件     | -   |
| 被调用函数    | -   |
| 输入参数{in} |   |

|                               |                                |
|-------------------------------|--------------------------------|
| <b>timer_periph</b>           | TIMER外设                        |
| <i>TIMERx(x=0,7)</i>          | TIMER外设选择                      |
| <b>输入参数{in}</b>               |                                |
| <b>ccuctl</b>                 | 通道换相控制影子寄存器更新控制                |
| <i>TIMER_UPDATECTL_CCUC</i>   | CMTG位被置1时更新影子寄存器               |
| <i>TIMER_UPDATECTL_CCUTRI</i> | 当CMTG位被置1或检测到TRIGI上升沿时，影子寄存器更新 |
| <b>输出参数{out}</b>              |                                |
| -                             | -                              |
| <b>返回值</b>                    |                                |
| -                             | -                              |

例如：

```
/* configure TIMER0 channel control shadow register update when CMTG bit is set */
timer_channel_output_struct_para_init (TIMER0, TIMER_UPDATECTL_CCUC);
```

### 函数 timer\_channel\_output\_struct\_para\_init

函数timer\_channel\_output\_struct\_para\_init描述见下表：

**表 3-519. 函数 timer\_channel\_output\_struct\_para\_init**

|                  |  |
|------------------|--|
| <b>函数名称</b>      | timer_channel_output_struct_para_init  |
| <b>函数原型</b>      | void timer_channel_output_struct_para_init(timer_oc_parameter_struct* ocpa); |
| <b>功能描述</b>      | 将TIMER通道输出参数结构体中所有参数初始化为默认值  |
| <b>先决条件</b>      | -  |
| <b>被调用函数</b>     | -  |
| <b>输入参数{in}</b>  |  |
| <b>ocpa</b>      | 输出通道结构体，详见 <a href="#">表3-483. 结构体timer_oc_parameter_struct</a>              |
| <b>输出参数{out}</b> |  |
| -                | -  |
| <b>返回值</b>       |  |
| -                | -  |

例如：

```
/* initialize TIMER channel output parameter struct with a default value */
timer_oc_parameter_struct timer_ocinitpara;
timer_channel_output_struct_para_init(timer_ocinitpara);
```

### 函数 timer\_channel\_output\_config

函数timer\_channel\_output\_config描述见下表：



表 3-520. 函数 timer\_channel\_output\_config

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | timer_channel_output_config   |
| 函数原型         | void timer_channel_output_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, timer_oc_parameter_struct* ocpara); |
| 功能描述         | 外设TIMERx的通道输出配置   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| timer_periph | TIMER外设   |
| TIMERx       | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}     |   |
| channel      | 待配置通道   |
| TIMER_CH_0   | 通道0, TIMERx(x=0..4,7..13)   |
| TIMER_CH_1   | 通道1, TIMERx(x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_CH_2   | 通道2, TIMERx(x=0..4,7)   |
| TIMER_CH_3   | 通道3, TIMERx(x=0..4,7)   |
| 输入参数{in}     |   |
| ocpara       | 输出通道结构体, 详见 <a href="#">表3-483. 结构体timer_oc_parameter_struct</a>  |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* configure TIMER0 channel 0 output function */
timer_oc_parameter_struct timer_ocintpara;

timer_ocintpara.outputstate = TIMER_CCX_ENABLE;

timer_ocintpara.outputnstate = TIMER_CCXN_ENABLE;

timer_ocintpara.ocpolarity = TIMER_OC_POLARITY_HIGH;

timer_ocintpara.ocnpolarity = TIMER_OCN_POLARITY_HIGH;

timer_ocintpara.ocidlestate = TIMER_OC_IDLE_STATE_HIGH;

timer_ocintpara.ocnidlestate = TIMER_OCN_IDLE_STATE_LOW;

timer_channel_output_config(TIMER0, TIMER_CH_0, &timer_ocintpara);
```

### 函数 timer\_channel\_output\_mode\_config

函数timer\_channel\_output\_mode\_config描述见下表:

表 3-521. 函数 timer\_channel\_output\_mode\_config

|      |                                  |
|------|----------------------------------|
| 函数名称 | timer_channel_output_mode_config |
|------|----------------------------------|

|                        |  |
|------------------------|--|
| 函数原型                   | void timer_channel_output_mode_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t ocmode); |
| 功能描述                   | 配置外设TIMERx通道输出比较模式   |
| 先决条件                   | -  |
| 被调用函数                  | -  |
| 输入参数{in}               |  |
| timer_periph           | TIMER外设  |
| TIMERx                 | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}               |  |
| channel                | 待配置通道  |
| TIMER_CH_0             | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)   |
| TIMER_CH_1             | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_CH_2             | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)   |
| TIMER_CH_3             | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)   |
| 输入参数{in}               |  |
| ocmode                 | 通道输出比较模式   |
| TIMER_OC_MODE_TIMING   | 冻结模式   |
| TIMER_OC_MODE_ACTIVE   | 匹配时设置为高  |
| TIMER_OC_MODE_INACTIVE | 匹配时设置为低  |
| TIMER_OC_MODE_TOGGLE   | 匹配时翻转  |
| TIMER_OC_MODE_LOW      | 强制为低   |
| TIMER_OC_MODE_HIGH     | 强制为高   |
| TIMER_OC_MODE_PWM0     | PWM模式0   |
| TIMER_OC_MODE_PWM1     | PWM模式1   |
| 输出参数{out}              |  |
| -                      | -  |
| 返回值                    |  |
| -                      | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 channel PWM 0 mode */
```

```
timer_channel_output_mode_config(TIMER0,TIMER_CH_0,TIMER_OC_MODE_PWM0);
```

## 函数 timer\_channel\_output\_pulse\_value\_config

函数timer\_channel\_output\_pulse\_value\_config描述见下表:

表 3-522. 函数 timer\_channel\_output\_pulse\_value\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | timer_channel_output_pulse_value_config  |
| 函数原型         | void timer_channel_output_pulse_value_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint32_t pulse); |
| 功能描述         | 配置外设TIMERx的通道输出比较值   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| timer_periph | TIMER外设  |
| TIMERx       | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}     |  |
| channel      | 待配置通道  |
| TIMER_CH_0   | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)   |
| TIMER_CH_1   | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_CH_2   | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)   |
| TIMER_CH_3   | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)   |
| 输入参数{in}     |  |
| pulse        | 通道输出比较值 (0~65535)  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 channel 0 output pulse value */
```

```
timer_channel_output_pulse_value_config(TIMER0, TIMER_CH_0, 399);
```

## 函数 timer\_channel\_output\_shadow\_config

函数timer\_channel\_output\_shadow\_config描述见下表:

表 3-523. 函数 timer\_channel\_output\_shadow\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | timer_channel_output_shadow_config   |
| 函数原型         | void timer_channel_output_shadow_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t ocshadow); |
| 功能描述         | 配置TIMERx通道输出比较影子寄存器功能  |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| timer_periph | TIMER外设  |

|                                |                                    |
|--------------------------------|------------------------------------|
| <i>TIMERx</i>                  | 参考具体参数                             |
| 输入参数{in}                       |                                    |
| <b>channel</b>                 | 待配置通道                              |
| <i>TIMER_CH_0</i>              | 通道0, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7..13)  |
| <i>TIMER_CH_1</i>              | 通道1, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7,8,11) |
| <i>TIMER_CH_2</i>              | 通道2, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7)      |
| <i>TIMER_CH_3</i>              | 通道3, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7)      |
| 输入参数{in}                       |                                    |
| <b>ocshadow</b>                | 输出比较影子寄存器功能状态                      |
| <i>TIMER_OC_SHADOW_ENABLE</i>  | 使能输出比较影子寄存器                        |
| <i>TIMER_OC_SHADOW_DISABLE</i> | 禁能输出比较影子寄存器                        |
| 输出参数{out}                      |                                    |
| -                              | -                                  |
| 返回值                            |                                    |
| -                              | -                                  |

例如:

```
/*configure TIMER0 channel 0 output shadow function */
```

```
timer_channel_output_shadow_config (TIMER0, TIMER_CH_0,  
TIMER_OC_SHADOW_ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_output\_fast\_config

函数timer\_channel\_output\_fast\_config描述见下表:

表 3-524. 函数 timer\_channel\_output\_fast\_config

|                     |  |
|---------------------|--|
| 函数名称                | timer_channel_output_fast_config   |
| 函数原型                | void timer_channel_output_fast_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t ocfast); |
| 功能描述                | 配置TIMERx通道输出比较快速功能   |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| <b>timer_periph</b> | TIMER外设  |
| <i>TIMERx</i>       | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}            |  |
| <b>channel</b>      | 待配置通道  |
| <i>TIMER_CH_0</i>   | 通道0, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7..13)  |
| <i>TIMER_CH_1</i>   | 通道1, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7,8,11)   |
| <i>TIMER_CH_2</i>   | 通道2, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7)  |
| <i>TIMER_CH_3</i>   | 通道3, <i>TIMERx</i> (x=0..4,7)  |

| 输入参数{in}                     |              |
|------------------------------|--------------|
| <b>ocfast</b>                | 通道输出比较快速功能状态 |
| <i>TIMER_OC_FAST_ENABLE</i>  | 通道输出比较快速功能使能 |
| <i>TIMER_OC_FAST_DISABLE</i> | 通道输出比较快速功能禁能 |
| 输出参数{out}                    |              |
| -                            | -            |
| 返回值                          |              |
| -                            | -            |

例如：

```
/* configure TIMER0 channel 0 output fast function */
```

```
timer_channel_output_fast_config (TIMER0, TIMER_CH_0, TIMER_OC_FAST_ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_output\_clear\_config

函数timer\_channel\_output\_clear\_config描述见下表：

表 3-525. 函数 timer\_channel\_output\_clear\_config

| 函数名称                          | timer_channel_output_clear_config  |
|-------------------------------|--|
| 函数原型                          | void timer_channel_output_clear_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t occlear); |
| 功能描述                          | 配置TIMERx的通道输出比较清0功能  |
| 先决条件                          | -  |
| 被调用函数                         | -  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>timer_periph</b>           | TIMER外设  |
| <i>TIMERx</i>                 | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>channel</b>                | 待配置通道  |
| <i>TIMER_CH_0</i>             | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)   |
| <i>TIMER_CH_1</i>             | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11)  |
| <i>TIMER_CH_2</i>             | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)   |
| <i>TIMER_CH_3</i>             | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)   |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>occlear</b>                | 通道比较输出清0功能状态   |
| <i>TIMER_OC_CLEAR_ENABLE</i>  | 通道比较输出清0功能使能   |
| <i>TIMER_OC_CLEAR_DISABLE</i> | 通道比较输出清0功能禁能   |
| 输出参数{out}                     |  |
| -                             | -  |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* configure TIMER0 channel 0 output clear function */
```

```
timer_channel_output_clear_config (TIMER0, TIMER_CH_0,  
TIMER_OC_CLEAR_ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_output\_polarity\_config

函数timer\_channel\_output\_polarity\_config描述见下表：

表 3-526. 函数 timer\_channel\_output\_polarity\_config

| 函数名称                   | timer_channel_output_polarity_config   |
|------------------------|--|
| 函数原型                   | void timer_channel_output_polarity_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t ocpolarity); |
| 功能描述                   | 通道输出极性配置   |
| 先决条件                   | -  |
| 被调用函数                  | -  |
| 输入参数{in}               |  |
| timer_periph           | TIMER外设  |
| TIMERx                 | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}               |  |
| channel                | 待配置通道  |
| TIMER_CH_0             | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)   |
| TIMER_CH_1             | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_CH_2             | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)   |
| TIMER_CH_3             | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)   |
| 输入参数{in}               |  |
| ocpolarity             | 通道输出极性   |
| TIMER_OC_POLARITY_HIGH | 通道输出极性高电平有效  |
| TIMER_OC_POLARITY_LOW  | 通道输出极性低电平有效  |
| 输出参数{out}              |  |
| -                      | -  |
| 返回值                    |  |
| -                      | -  |

例如：

```
/* configure TIMER0 channel 0 output polarity */
```

```
timer_channel_output_polarity_config (TIMER0, TIMER_CH_0,  
TIMER_OC_POLARITY_HIGH);
```

## 函数 timer\_channel\_complementary\_output\_polarity\_config

函数timer\_channel\_complementary\_output\_polarity\_config描述见下表：

表 3-527. 函数 timer\_channel\_complementary\_output\_polarity\_config

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | timer_channel_complementary_output_polarity_config   |
| 函数原型                    | void timer_channel_complementary_output_polarity_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t ocpolarity); |
| 功能描述                    | 互补通道输出极性配置   |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | -  |
| 输入参数{in}                |  |
| timer_periph            | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0,7)           | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                |  |
| channel                 | 待配置通道  |
| TIMER_CH_0              | 通道0  |
| TIMER_CH_1              | 通道1  |
| TIMER_CH_2              | 通道2  |
| 输入参数{in}                |  |
| ocpolarity              | 互补通道输出极性   |
| TIMER_OCN_POLARITY_HIGH | 互补通道输出极性高电平有效  |
| TIMER_OCN_POLARITY_LOW  | 互补通道输出极性低电平有效  |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如：

```
/* configure TIMER0 channel 0 complementary output polarity */
```

```
timer_channel_complementary_output_polarity_config (TIMER0, TIMER_CH_0,
TIMER_OCN_POLARITY_HIGH);
```

## 函数 timer\_channel\_output\_state\_config

函数timer\_channel\_output\_state\_config描述见下表：

表 3-528. 函数 timer\_channel\_output\_state\_config

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | timer_channel_output_state_config  |
| 函数原型 | void timer_channel_output_state_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint32_t state); |
| 功能描述 | 配置通道状态   |

|                   |                             |
|-------------------|-----------------------------|
| 先决条件              | -                           |
| 被调用函数             | -                           |
| 输入参数{in}          |                             |
| timer_periph      | TIMER外设                     |
| TIMERx            | 参考具体参数                      |
| 输入参数{in}          |                             |
| channel           | 待配置通道                       |
| TIMER_CH_0        | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)  |
| TIMER_CH_1        | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11) |
| TIMER_CH_2        | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)      |
| TIMER_CH_3        | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)      |
| 输入参数{in}          |                             |
| state             | 通道状态                        |
| TIMER_CCX_ENABLE  | 通道使能                        |
| TIMER_CCX_DISABLE | 通道禁能                        |
| 输出参数{out}         |                             |
| -                 | -                           |
| 返回值               |                             |
| -                 | -                           |

例如:

```
/* configure TIMER0 channel 0 enable state */
```

```
timer_channel_output_state_config (TIMER0, TIMER_CH_0, TIMER_CCX_ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_complementary\_output\_state\_config

函数timer\_channel\_complementary\_output\_state\_config描述见下表:

表 3-529. 函数 timer\_channel\_complementary\_output\_state\_config

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | timer_channel_complementary_output_state_config   |
| 函数原型          | void timer_channel_complementary_output_state_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t ocnstate); |
| 功能描述          | 配置互补通道输出状态  |
| 先决条件          | -   |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| timer_periph  | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0,7) | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}      |   |
| channel       | 待配置通道   |
| TIMER_CH_0    | 通道0   |



|                           |        |
|---------------------------|--------|
| <i>TIMER_CH_1</i>         | 通道1    |
| <i>TIMER_CH_2</i>         | 通道2    |
| 输入参数{in}                  |        |
| <b>state</b>              | 互补通道状态 |
| <i>TIMER_CCXN_ENABLE</i>  | 互补通道使能 |
| <i>TIMER_CCXN_DISABLE</i> | 互补通道禁能 |
| 输出参数{out}                 |        |
| -                         | -      |
| 返回值                       |        |
| -                         | -      |

例如：

```
/* configure TIMER0 channel 0 complementary output enable state */
```

```
timer_channel_complementary_output_state_config (TIMER0, TIMER_CH_0,  
TIMER_CCXN_ENABLE);
```

### 函数 timer\_channel\_input\_struct\_para\_init

函数timer\_channel\_input\_struct\_para\_init描述见下表：

表 3-530. 函数 timer\_channel\_input\_struct\_para\_init

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | timer_channel_input_struct_para_init  |
| 函数原型          | void timer_channel_input_struct_para_init(timer_ic_parameter_struct* icpara); |
| 功能描述          | 将TIMER通道输入参数结构体中所有参数初始化为默认值   |
| 先决条件          | -   |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| <b>icpara</b> | 通道输入结构体，详见 <a href="#">表3-484. 结构体timer_ic_parameter_struct</a> 。             |
| 输出参数{out}     |   |
| -             | -   |
| 返回值           |   |
| -             | -   |

例如：

```
/* initialize TIMER channel input parameter struct with a default value */
```

```
timer_ic_parameter_struct timer_icinitpara;
```

```
timer_channel_input_struct_para_init(timer_icinitpara);
```

### 函数 timer\_input\_capture\_config

函数timer\_input\_capture\_config描述见下表：

表 3-531. 函数 timer\_input\_capture\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | timer_input_capture_config   |
| 函数原型         | void timer_input_capture_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, timer_ic_parameter_struct* icpara); |
| 功能描述         | 配置TIMERx输入捕获参数   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | timer_channel_input_capture_prescaler_config   |
| 输入参数{in}     |  |
| timer_periph | TIMER外设  |
| TIMERx       | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}     |  |
| channel      | 待配置通道  |
| TIMER_CH_0   | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)   |
| TIMER_CH_1   | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11)  |
| TIMER_CH_2   | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)   |
| TIMER_CH_3   | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)   |
| 输入参数{in}     |  |
| icpara       | 输入捕获结构体, 详见 <a href="#">表3-484. 结构体timer_ic_parameter_struct</a> 。   |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 input capture parameter */
timer_ic_parameter_struct timer_icinitpara;

timer_icinitpara.icpolarity = TIMER_IC_POLARITY_RISING;
timer_icinitpara.icselection = TIMER_IC_SELECTION_DIRECTTTI;
timer_icinitpara.icprescaler = TIMER_IC_PSC_DIV1;
timer_icinitpara.icfilter = 0x0;

timer_input_capture_config(TIMER0, TIMER_CH_0, &timer_icinitpara);
```

### 函数 timer\_channel\_input\_capture\_prescaler\_config

函数timer\_channel\_input\_capture\_prescaler\_config描述见下表:

表 3-532. 函数 timer\_channel\_input\_capture\_prescaler\_config

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | timer_channel_input_capture_prescaler_config  |
| 函数原型 | void timer_channel_input_capture_prescaler_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, uint16_t prescaler); |
| 功能描述 | 配置TIMERx通道输入捕获预分频值  |

|                   |                             |
|-------------------|-----------------------------|
| 先决条件              | -                           |
| 被调用函数             | -                           |
| 输入参数{in}          |                             |
| timer_periph      | TIMER外设                     |
| TIMERx            | 参考具体参数                      |
| 输入参数{in}          |                             |
| channel           | 待配置通道                       |
| TIMER_CH_0        | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)  |
| TIMER_CH_1        | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11) |
| TIMER_CH_2        | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)      |
| TIMER_CH_3        | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)      |
| 输入参数{in}          |                             |
| prescaler         | 通道输入捕获预分频值                  |
| TIMER_IC_PSC_DIV1 | 不分频                         |
| TIMER_IC_PSC_DIV2 | 2分频                         |
| TIMER_IC_PSC_DIV4 | 4分频                         |
| TIMER_IC_PSC_DIV8 | 8分频                         |
| 输出参数{out}         |                             |
| -                 | -                           |
| 返回值               |                             |
| -                 | -                           |

例如:

```
/* configure TIMER0 channel 0 input capture prescaler value */
```

```
timer_channel_input_capture_prescaler_config (TIMER0, TIMER_CH_0,  
TIMER_IC_PSC_DIV2);
```

### 函数 timer\_channel\_capture\_value\_register\_read

函数timer\_channel\_capture\_value\_register\_read描述见下表:

表 3-533. 函数 timer\_channel\_capture\_value\_register\_read

|          |   |
|----------|---|
| 函数名称     | timer_channel_capture_value_register_read   |
| 函数原型     | uint32_t timer_channel_capture_value_register_read(uint32_t timer_periph,<br>uint16_t channel); |
| 功能描述     | 读取通道捕获值   |
| 先决条件     | -   |
| 被调用函数    | -   |
| 输入参数{in} |   |

|                     |                             |
|---------------------|-----------------------------|
| <b>timer_periph</b> | TIMER外设                     |
| <i>TIMERx</i>       | 参考具体参数                      |
| <b>输入参数{in}</b>     |                             |
| <b>channel</b>      | 待配置通道                       |
| <i>TIMER_CH_0</i>   | 通道0, TIMERx (x=0..4,7..13)  |
| <i>TIMER_CH_1</i>   | 通道1, TIMERx (x=0..4,7,8,11) |
| <i>TIMER_CH_2</i>   | 通道2, TIMERx (x=0..4,7)      |
| <i>TIMER_CH_3</i>   | 通道3, TIMERx (x=0..4,7)      |
| <b>输出参数{out}</b>    |                             |
| -                   | -                           |
| <b>返回值</b>          |                             |
| <b>uint32_t</b>     | 通道输入捕获值, (0x0000~0xFFFF)    |

例如:

```
/* read TIMER0 channel 0 capture compare register value */
```

```
uint32_t ch0_value = 0;
```

```
ch0_value = timer_channel_capture_value_register_read (TIMER0, TIMER_CH_0);
```

### 函数 timer\_input\_pwm\_capture\_config

函数timer\_input\_pwm\_capture\_config描述见下表:

**表 3-534. 函数 timer\_input\_pwm\_capture\_config**

|                              |   |
|------------------------------|---|
| <b>函数名称</b>                  | timer_input_pwm_capture_config  |
| <b>函数原型</b>                  | void timer_input_pwm_capture_config(uint32_t timer_periph, uint16_t channel, timer_ic_parameter_struct* icpwm); |
| <b>功能描述</b>                  | 配置TIMERx捕获PWM输入参数   |
| <b>先决条件</b>                  | -   |
| <b>被调用函数</b>                 | timer_channel_input_capture_prescaler_config  |
| <b>输入参数{in}</b>              |   |
| <b>timer_periph</b>          | TIMER外设   |
| <i>TIMERx(x=0..4,7,8,11)</i> | TIMER外设选择   |
| <b>输入参数{in}</b>              |   |
| <b>channel</b>               | 待配置通道   |
| <i>TIMER_CH_0</i>            | 通道0   |
| <i>TIMER_CH_1</i>            | 通道1   |
| <b>输入参数{in}</b>              |   |
| <b>icpwm</b>                 | 输入捕获结构体, 详见 <a href="#">表3-484. 结构体timer_ic_parameter_struct</a>  |
| <b>输出参数{out}</b>             |   |
| -                            | -   |
| <b>返回值</b>                   |   |

|   |   |
|---|---|
| - | - |
|---|---|

例如:

```
/* configure TIMER0 input pwm capture parameter */

timer_ic_parameter_struct timer_icinitpara;

timer_icinitpara.icpolarity = TIMER_IC_POLARITY_RISING;

timer_icinitpara.icselection = TIMER_IC_SELECTION_DIRECTTTI;

timer_icinitpara.icprescaler = TIMER_IC_PSC_DIV1;

timer_icinitpara.icfilter = 0x0;

timer_input_pwm_capture_config (TIMER0, TIMER_CH_0, &timer_icinitpara);
```

### 函数 timer\_hall\_mode\_config

函数timer\_hall\_mode\_config描述见下表:

**表 3-535. 函数 timer\_hall\_mode\_config**

|                             |   |
|-----------------------------|---|
| 函数名称                        | timer_hall_mode_config  |
| 函数原型                        | void timer_hall_mode_config(uint32_t timer_periph, uint8_t hallmode); |
| 功能描述                        | 配置TIMERx的HALL接口功能   |
| 先决条件                        | -   |
| 被调用函数                       | -   |
| 输入参数{in}                    |   |
| timer_periph                | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7)            | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}                    |   |
| hallmode                    | HALL接口功能状态  |
| TIMER_HALLINTERFACE_ENABLE  | HALL接口使能  |
| TIMER_HALLINTERFACE_DISABLE | HALL接口禁能  |
| 输出参数{out}                   |   |
| -                           | -   |
| 返回值                         |   |
| -                           | -   |

例如:

```
/* configure TIMER0 hall sensor mode */

timer_hall_mode_config (TIMER0, TIMER_HALLINTERFACE_ENABLE);
```

## 函数 timer\_input\_trigger\_source\_select

函数timer\_input\_trigger\_source\_select描述见下表：

表 3-536. 函数 timer\_input\_trigger\_source\_select

|                            |  |
|----------------------------|--|
| 函数名称                       | timer_input_trigger_source_select  |
| 函数原型                       | void timer_input_trigger_source_select(uint32_t timer_periph, uint32_t intrigger); |
| 功能描述                       | TIMERx的输入触发源选择   |
| 先决条件                       | SMC[2:0] = 000   |
| 被调用函数                      | -  |
| 输入参数{in}                   |  |
| timer_periph               | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7,8,11)      | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                   |  |
| intrigger                  | 待选择的触发源  |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI0    | 内部触发输入0(ITI0, TIMERx(x=0..4,7,8,11))   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI1    | 内部触发输入1(ITI1, TIMERx(x=0..4,7,8,11))   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI2    | 内部触发输入2(ITI2, TIMERx(x=0..4,7,8,11))   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI3    | 内部触发输入3(ITI3, TIMERx(x=0..4,7,8,11))   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_CIOF_ED | CIO的边沿标志位 (CIOF_ED, TIMERx(x=0..4,7,8,11))   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_CIOFE0  | 滤波后的通道0输入 (CIOFE0, TIMERx(x=0..4,7,8,11))  |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_CI1FE1  | 滤波后的通道1输入(CI1FE1, TIMERx(x=0..4,7,8,11))   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ETIFP   | 滤波后的外部触发输入(ETIFP, TIMERx(x=0..4,7))  |
| 输出参数{out}                  |  |
| -                          | -  |
| 返回值                        |  |
| -                          | -  |

例如：

```
/* select TIMER0 input trigger source */
```

```
timer_input_trigger_source_select (TIMER0, TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI0);
```

## 函数 timer\_master\_output\_trigger\_source\_select

函数timer\_master\_output\_trigger\_source\_select描述见下表：

表 3-537. 函数 timer\_master\_output\_trigger\_source\_select

|                          |   |
|--------------------------|---|
| 函数名称                     | timer_master_output_trigger_source_select   |
| 函数原型                     | void timer_master_output_trigger_source_select(uint32_t timer_periph, uint32_t outtrigger);   |
| 功能描述                     | 选择TIMERx主模式输出触发   |
| 先决条件                     | -   |
| 被调用函数                    | -   |
| 输入参数{in}                 |   |
| timer_periph             | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..7)           | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}                 |   |
| outtrigger               | 主模式输出触发   |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_RESET  | 复位。TIMERx_SWEVG寄存器的UPG位被置1或从模式控制器产生复位触发一次TRGO脉冲，后一种情况下，TRGO上的信号相对实际的复位会有一个延迟。   |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_ENABLE | 使能。此模式可用于同时启动多个定时器或控制在一段时间内使能从定时器。主模式控制器选择计数器使能信号作为触发输出TRGO。当CEN控制位被置1或者暂停模式下触发输入为高电平时，计数器使能信号被置1。在暂停模式下，计数器使能信号受控于触发输入，在触发输入和TRGO上会有一个延迟，除非选择了主/从模式。 |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_UPDATE | 更新。主模式控制器选择更新事件作为TRGO。  |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_CC0    | 捕获/比较脉冲.通道0在发生一次捕获或一次比较成功时，主模式控制器产生一个TRGO脉冲   |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_O0CPRE | 比较。在这种模式下主模式控制器选择O0CPRE信号被用于作为触发输出TRGO  |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_O1CPRE | 比较。在这种模式下主模式控制器选择O1CPRE信号被用于作为触发输出TRGO  |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_O2CPRE | 比较。在这种模式下主模式控制器选择O2CPRE信号被用于作为触发输出TRGO  |
| TIMER_TRI_OUT_SRC_O3CPRE | 比较。在这种模式下主模式控制器选择O3CPRE信号被用于作为触发输出TRGO  |
| 输出参数{out}                |   |
| -                        | -   |
| 返回值                      |   |
| -                        | -   |

例如：

```
/* select TIMER0 master mode output trigger source */
```

```
timer_master_output_trigger_source_select (TIMER0, TIMER_TRI_OUT_SRC_RESET);
```

## 函数 timer\_slave\_mode\_select

函数timer\_slave\_mode\_select描述见下表：

表 3-538. 函数 timer\_slave\_mode\_select

|                            |  |
|----------------------------|--|
| 函数名称                       | timer_slave_mode_select  |
| 函数原型                       | void timer_slave_mode_select(uint32_t timer_periph, uint32_t slavemode); |
| 功能描述                       | TIMERx从模式配置  |
| 先决条件                       | -  |
| 被调用函数                      | -  |
| 输入参数{in}                   |  |
| timer_periph               | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7,8,11)      | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                   |  |
| slavemode                  | 从模式  |
| TIMER_SLAVE_MODE_DISABLE   | 关闭从模式  |
| TIMER_QUAD_DECODER_MODE0   | 正交译码器模式0   |
| TIMER_QUAD_DECODER_MODE1   | 正交译码器模式1   |
| TIMER_QUAD_DECODER_MODE2   | 正交译码器模式2   |
| TIMER_SLAVE_MODE_RESTART   | 复位模式   |
| TIMER_SLAVE_MODE_PAUSE     | 暂停模式   |
| TIMER_SLAVE_MODE_EVENT     | 事件模式   |
| TIMER_SLAVE_MODE_EXTERNAL0 | 外部时钟模式0  |
| 输出参数{out}                  |  |
| -                          | -  |
| 返回值                        |  |
| -                          | -  |

例如：

```
/* select TIMER0 slave mode */
```

```
timer_slave_mode_select (TIMER0, TIMER_QUAD_DECODER_MODE0);
```

## 函数 timer\_master\_slave\_mode\_config

函数timer\_master\_slave\_mode\_config描述见下表：



表 3-539. 函数 timer\_master\_slave\_mode\_config

|                                 |  |
|---------------------------------|--|
| 函数名称                            | timer_master_slave_mode_config   |
| 函数原型                            | void timer_master_slave_mode_config(uint32_t timer_periph, uint8_t masterslave); |
| 功能描述                            | TIMERx主从模式配置   |
| 先决条件                            | -  |
| 被调用函数                           | -  |
| 输入参数{in}                        |  |
| timer_periph                    | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7,8,11)           | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                        |  |
| masterslave                     | 主从模式使能状态   |
| TIMER_MASTER_SLAVE_MODE_ENABLE  | 主从模式使能   |
| TIMER_MASTER_SLAVE_MODE_DISABLE | 主从模式禁能   |
| 输出参数{out}                       |  |
| -                               | -  |
| 返回值                             |  |
| -                               | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 master slave mode */
```

```
timer_master_slave_mode_config (TIMER0, TIMER_MASTER_SLAVE_MODE_ENABLE);
```

### 函数 timer\_external\_trigger\_config

函数timer\_external\_trigger\_config描述见下表:

表 3-540. 函数 timer\_external\_trigger\_config

|                  |  |
|------------------|--|
| 函数名称             | timer_external_trigger_config  |
| 函数原型             | void timer_external_trigger_config(uint32_t timer_periph, uint32_t extprescaler, uint32_t expolarity, uint32_t extfilter); |
| 功能描述             | 配置TIMERx外部触发输入   |
| 先决条件             | -  |
| 被调用函数            | -  |
| 输入参数{in}         |  |
| timer_periph     | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7) | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}         |  |

|  |                |
|--|----------------|
| <b>extprescaler</b>                      | 外部触发预分频        |
| <i>TIMER_EXT_TRI_P</i><br><i>SC_OFF</i>  | 不分频            |
| <i>TIMER_EXT_TRI_P</i><br><i>SC_DIV2</i> | 2分频            |
| <i>TIMER_EXT_TRI_P</i><br><i>SC_DIV4</i> | 4分频            |
| <i>TIMER_EXT_TRI_P</i><br><i>SC_DIV8</i> | 8分频            |
| <b>输入参数{in}</b>                          |                |
| <b>expolarity</b>                        | 外部触发输入极性       |
| <i>TIMER_ETP_FALLI</i><br><i>NG</i>      | 低电平或者下降沿有效     |
| <i>TIMER_ETP_RISIN</i><br><i>G</i>       | 高电平或者上升沿有效     |
| <b>输入参数{in}</b>                          |                |
| <b>extfilter</b>                         | 外部触发滤波控制（0~15） |
| <b>输出参数{out}</b>                         |                |
| -  | -              |
| <b>返回值</b>                               |                |
| -  | -              |

例如：

```
/* configure TIMER0 external trigger input */
```

```
timer_external_trigger_config (TIMER0, TIMER_EXT_TRI_PSC_DIV2,  
TIMER_ETP_FALLING, 10);
```

### 函数 timer\_quadrature\_decoder\_mode\_config

函数timer\_quadrature\_decoder\_mode\_config描述见下表：

表 3-541. 函数 timer\_quadrature\_decoder\_mode\_config

|                         |  |
|-------------------------|--|
| <b>函数名称</b>             | timer_quadrature_decoder_mode_config   |
| <b>函数原型</b>             | void timer_quadrature_decoder_mode_config(uint32_t timer_periph, uint32_t decomode, uint16_t ic0polarity, uint16_t ic1polarity); |
| <b>功能描述</b>             | TIMERx配置为编码器模式   |
| <b>先决条件</b>             | -  |
| <b>被调用函数</b>            | -  |
| <b>输入参数{in}</b>         |  |
| <b>timer_periph</b>     | TIMER外设  |
| <i>TIMERx(x=0..4,7)</i> | TIMER外设选择  |
| <b>输入参数{in}</b>         |  |
| <b>decomode</b>         | 编码器模式  |

|                                  |   |
|----------------------------------|---|
| <i>TIMER_QUAD_DECODER_MODE0</i>  | 根据CI0FE0的电平，计数器在CI1FE1的边沿向上/下计数         |
| <i>TIMER_QUAD_DECODER_MODE1</i>  | 根据CI1FE1的电平，计数器在CI0FE0的边沿向上/下计数         |
| <i>TIMER_QUAD_DECODER_MODE2</i>  | 根据另一个信号的输入电平，计数器在CI0FE0和CI1FE1的边沿向上/下计数 |
| 输入参数{in}                         |   |
| <b>ic0polarity</b>               | IC0极性                                   |
| <i>TIMER_IC_POLARITY_RISING</i>  | 捕获上升边沿                                  |
| <i>TIMER_IC_POLARITY_FALLING</i> | 捕获下降边沿                                  |
| 输入参数{in}                         |   |
| <b>ic1polarity</b>               | IC1极性                                   |
| <i>TIMER_IC_POLARITY_RISING</i>  | 捕获上升边沿                                  |
| <i>TIMER_IC_POLARITY_FALLING</i> | 捕获下降边沿                                  |
| 输出参数{out}                        |   |
| -                                | -                                       |
| 返回值                              |   |
| -                                | -                                       |

例如：

```
/* configure TIMER0 quadrature decoder mode */
```

```
timer_quadrature_decoder_mode_config (TIMER0, TIMER_QUAD_DECODER_MODE0,  
TIMER_IC_POLARITY_RISING, TIMER_IC_POLARITY_RISING);
```

### 函数 timer\_internal\_clock\_config

函数timer\_internal\_clock\_config描述见下表：

表 3-542. 函数 timer\_internal\_clock\_config

|                               |  |
|-------------------------------|--|
| 函数名称                          | timer_internal_clock_config                              |
| 函数原型                          | void timer_internal_clock_config(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述                          | TIMERx配置为内部时钟模式  |
| 先决条件                          | -  |
| 被调用函数                         | -  |
| 输入参数{in}                      |  |
| <b>timer_periph</b>           | TIMER外设  |
| <i>TIMERx</i> (x=0..4,7,8,11) | TIMER外设选择  |
| 输出参数{out}                     |  |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如:

```
/* configure TIMER0 internal clock mode */
```

```
timer_internal_clock_config (TIMER0);
```

### 函数 timer\_internal\_trigger\_as\_external\_clock\_config

函数timer\_internal\_trigger\_as\_external\_clock\_config描述见下表:

**表 3-543. 函数 timer\_internal\_trigger\_as\_external\_clock\_config**

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 函数名称                    | timer_internal_trigger_as_external_clock_config  |
| 函数原型                    | void timer_internal_trigger_as_external_clock_config(uint32_t timer_periph, uint32_t intrigger); |
| 功能描述                    | 配置TIMERx的内部触发为时钟源  |
| 先决条件                    | -  |
| 被调用函数                   | timer_input_trigger_source_select  |
| 输入参数{in}                |  |
| timer_periph            | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7,8,11)   | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                |  |
| intrigger               | 被选择的内部触发源  |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI0 | 选择内部触发0 (ITI0)为时钟源   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI1 | 选择内部触发1 (ITI1)为时钟源   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI2 | 选择内部触发2 (ITI2)为时钟源   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI3 | 选择内部触发3 (ITI3)为时钟源   |
| 输出参数{out}               |  |
| -                       | -  |
| 返回值                     |  |
| -                       | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 the internal trigger ITI0 as external clock input */
```

```
timer_internal_trigger_as_external_clock_config (TIMER0, TIMER_SMCFG_TRGSEL_ITI0);
```

## 函数 timer\_external\_trigger\_as\_external\_clock\_config

函数timer\_external\_trigger\_as\_external\_clock\_config描述见下表:

表 3-544. 函数 timer\_external\_trigger\_as\_external\_clock\_config

|                            |   |
|----------------------------|---|
| 函数名称                       | timer_external_trigger_as_external_clock_config   |
| 函数原型                       | void timer_external_trigger_as_external_clock_config(uint32_t timer_periph, uint32_t extrigger, uint16_t expolarity, uint32_t extfilter); |
| 功能描述                       | 配置TIMERx的外部触发作为时钟源  |
| 先决条件                       | -   |
| 被调用函数                      | timer_input_trigger_source_select   |
| 输入参数{in}                   |   |
| timer_periph               | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7,8,11)      | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}                   |   |
| extrigger                  | 外部触发源   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_CIOF_ED | CIO的边沿标志(CIOF_ED)   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_CIOFE0  | 滤波后的通道0输入(CIOFE0)   |
| TIMER_SMCFG_TRGSEL_CIOFE1  | 滤波后的通道1输入(CIOFE1)   |
| 输入参数{in}                   |   |
| expolarity                 | 外部触发源极性   |
| TIMER_IC_POLARITY_RISING   | 外部触发源高电平或者上升沿有效   |
| TIMER_IC_POLARITY_FALLING  | 外部触发源低电平或者下降沿有效   |
| 输入参数{in}                   |   |
| extfilter                  | 滤波参数 (0~15)   |
| 输出参数{out}                  |   |
| -                          | -   |
| 返回值                        |   |
| -                          | -   |

例如:

```
/* configure TIMER0 the external trigger CIOFE0 as external clock input */
timer_external_trigger_as_external_clock_config (TIMER0,
TIMER_SMCFG_TRGSEL_CIOFE0, TIMER_IC_POLARITY_RISING, 0);
```

## 函数 timer\_external\_clock\_mode0\_config

函数timer\_external\_clock\_mode0\_config描述见下表:

表 3-545. 函数 timer\_external\_clock\_mode0\_config

|                        |  |
|------------------------|--|
| 函数名称                   | timer_external_clock_mode0_config  |
| 函数原型                   | void timer_external_clock_mode0_config(uint32_t timer_periph, uint32_t extprescaler, uint32_t expolarity, uint32_t extfilter); |
| 功能描述                   | 配置TIMERx外部时钟模式0, ETI作为时钟源  |
| 先决条件                   | -  |
| 被调用函数                  | timer_external_trigger_config  |
| 输入参数{in}               |  |
| timer_periph           | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7,8,11)  | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}               |  |
| extprescaler           | ETI触发源预分频值   |
| TIMER_EXT_TRI_PSC_OFF  | 不分频  |
| TIMER_EXT_TRI_PSC_DIV2 | 2分频  |
| TIMER_EXT_TRI_PSC_DIV4 | 4分频  |
| TIMER_EXT_TRI_PSC_DIV8 | 8分频  |
| 输入参数{in}               |  |
| expolarity             | ETI触发源极性   |
| TIMER_ETP_FALLING      | 下降沿或者低电平有效   |
| TIMER_ETP_RISING       | 上升沿或者高电平有效   |
| 输入参数{in}               |  |
| extfilter              | ETI触发源滤波参数 (0~15)  |
| 输出参数{out}              |  |
| -                      | -  |
| 返回值                    |  |
| -                      | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 the external clock mode0 */
```

```
timer_external_clock_mode0_config (TIMER0, TIMER_EXT_TRI_PSC_DIV2,  
TIMER_ETP_FALLING, 0);
```

## 函数 timer\_external\_clock\_mode1\_config

函数timer\_external\_clock\_mode1\_config描述见下表:

**表 3-546. 函数 timer\_external\_clock\_mode1\_config**

|                            |  |
|----------------------------|--|
| 函数名称                       | timer_external_clock_mode1_config  |
| 函数原型                       | void timer_external_clock_mode1_config(uint32_t timer_periph, uint32_t extprescaler, uint32_t expolarity, uint32_t extfilter); |
| 功能描述                       | 配置TIMERx外部时钟模式1  |
| 先决条件                       | -  |
| 被调用函数                      | timer_external_trigger_config  |
| 输入参数{in}                   |  |
| timer_periph               | TIMER外设  |
| TIMERx(x=0..4,7)           | TIMER外设选择  |
| 输入参数{in}                   |  |
| extprescaler               | ETI触发源预分频值   |
| TIMER_EXT_TRI_P<br>SC_OFF  | 不分频  |
| TIMER_EXT_TRI_P<br>SC_DIV2 | 2分频  |
| TIMER_EXT_TRI_P<br>SC_DIV4 | 4分频  |
| TIMER_EXT_TRI_P<br>SC_DIV8 | 8分频  |
| 输入参数{in}                   |  |
| expolarity                 | ETI触发源极性   |
| TIMER_ETP_FALLI<br>NG      | 下降沿或者低电平有效   |
| TIMER_ETP_RISIN<br>G       | 上升沿或者高电平有效   |
| 输入参数{in}                   |  |
| extfilter                  | ETI触发源滤波参数 (0~15)  |
| 输出参数{out}                  |  |
| -                          | -  |
| 返回值                        |  |
| -                          | -  |

例如:

```
/* configure TIMER0 the external clock mode1 */
```

```
timer_external_clock_mode1_config (TIMER0, TIMER_EXT_TRI_PSC_DIV2,  
TIMER_ETP_FALLING, 0);
```

## 函数 timer\_external\_clock\_mode1\_disable

函数timer\_external\_clock\_mode1\_disable描述见下表：

表 3-547. 函数 timer\_external\_clock\_mode1\_disable

|                  |   |
|------------------|---|
| 函数名称             | timer_external_clock_mode1_disable                              |
| 函数原型             | void timer_external_clock_mode1_disable(uint32_t timer_periph); |
| 功能描述             | TIMERx外部时钟模式1禁能   |
| 先决条件             | -   |
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| timer_periph     | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7) | TIMER外设选择   |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| -                | -   |

例如：

```
/* disable TIMER0 the external clock mode1 */
```

```
timer_external_clock_mode1_disable (TIMER0);
```

## 函数 timer\_write\_chxval\_register\_config

函数timer\_write\_chxval\_register\_config描述见下表：

表 3-548. 函数 timer\_write\_chxval\_register\_config

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | timer_write_chxval_register_config  |
| 函数原型                 | void timer_write_chxval_register_config(uint32_t timer_periph, uint16_t ccsel); |
| 功能描述                 | 配置TIMERx写CHxVAL选择位  |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| timer_periph         | TIMER外设   |
| TIMERx(x=0..4,7..13) | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}             |   |
| ccsel                | 写CHxVAL寄存器选择位   |
| TIMER_CHVSEL_DISABLE | 无影响   |
| TIMER_CHVSEL_ENABLE  | 当写入捕获比较寄存器的值与寄存器当前值相等时，写入操作无效。  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |



| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* configure TIMER0 write CHxVAL register selection */
```

```
timer_write_chxval_register_config(TIMER0, TIMER_CHVSEL_ENABLE);
```

### 函数 timer\_output\_value\_selection\_config

函数timer\_output\_value\_selection\_config描述见下表：

**表 3-549. 函数 timer\_output\_value\_selection\_config**

|                      |   |
|----------------------|---|
| 函数名称                 | timer_output_value_selection_config   |
| 函数原型                 | void timer_output_value_selection_config(uint32_t timer_periph, uint16_t outsel); |
| 功能描述                 | 配置TIMER输出值选择位   |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| timer_periph         | TIMER外设   |
| TIMERx (x=0,7)       | TIMER外设选择   |
| 输入参数{in}             |   |
| ccsel                | 输出值选择位  |
| TIMER_OUTSEL_DISABLE | 无影响   |
| TIMER_OUTSEL_ENABLE  | 如果POEN位与IOS位均为0，则输出无效。  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* configure TIMER output value selection */
```

```
timer_output_value_selection_config(TIMER0, TIMER_OUTSEL_ENABLE);
```

### 函数 timer\_interrupt\_enable

函数timer\_interrupt\_enable描述见下表：

**表 3-550. 函数 timer\_interrupt\_enable**

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | timer_interrupt_enable  |
| 函数原型 | void timer_interrupt_enable(uint32_t timer_periph, uint32_t interrupt); |
| 功能描述 | 外设TIMERx中断使能  |

|               |                                   |
|---------------|-----------------------------------|
| 先决条件          | -                                 |
| 被调用函数         | -                                 |
| 输入参数{in}      |                                   |
| timer_periph  | TIMER外设                           |
| TIMERx        | 参考具体参数                            |
| 输入参数{in}      |                                   |
| interrupt     | 中断源                               |
| TIMER_INT_UP  | 更新中断, TIMERx(x=0..13)             |
| TIMER_INT_CH0 | 通道0比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7..13)  |
| TIMER_INT_CH1 | 通道1比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7,8,11) |
| TIMER_INT_CH2 | 通道2比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7)      |
| TIMER_INT_CH3 | 通道3比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7)      |
| TIMER_INT_CMT | 换相更新中断, TIMERx(x=0,7)             |
| TIMER_INT_TRG | 触发中断, TIMERx(x=0..4,7,8,11)       |
| TIMER_INT_BRK | 中止中断, TIMERx(x=0,7)               |
| 输出参数{out}     |                                   |
| -             | -                                 |
| 返回值           |                                   |
| -             | -                                 |

例如:

```
/* enable the TIMER0 update interrupt */
timer_interrupt_enable (TIMER0, TIMER_INT_UP);
```

### 函数 timer\_interrupt\_disable

函数timer\_interrupt\_disable描述见下表:

表 3-551. 函数 timer\_interrupt\_disable

|               |   |
|---------------|---|
| 函数名称          | timer_interrupt_disable   |
| 函数原型          | void timer_interrupt_disable (uint32_t timer_periph, uint32_t interrupt); |
| 功能描述          | 外设TIMERx中断禁能  |
| 先决条件          | -   |
| 被调用函数         | -   |
| 输入参数{in}      |   |
| timer_periph  | TIMER外设   |
| TIMERx        | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}      |   |
| interrupt     | 中断源   |
| TIMER_INT_UP  | 更新中断, TIMERx(x=0..13)   |
| TIMER_INT_CH0 | 通道0比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7..13)  |
| TIMER_INT_CH1 | 通道1比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7,8,11)   |
| TIMER_INT_CH2 | 通道2比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7)  |

|                      |   |
|----------------------|---|
| <i>TIMER_INT_CH3</i> | 通道3比较/捕获中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7) |
| <i>TIMER_INT_CMT</i> | 换相更新中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0,7)        |
| <i>TIMER_INT_TRG</i> | 触发中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7,8,11)  |
| <i>TIMER_INT_BRK</i> | 中止中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0,7)          |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如:

```
/* disable the TIMER0 update interrupt */
```

```
timer_interrupt_disable (TIMER0, TIMER_INT_UP);
```

### 函数 timer\_interrupt\_flag\_get

函数timer\_interrupt\_flag\_get描述见下表:

表 3-552. 函数 timer\_interrupt\_flag\_get

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | timer_interrupt_flag_get  |
| 函数原型                      | FlagStatus timer_interrupt_flag_get(uint32_t timer_periph, uint32_t interrupt); |
| 功能描述                      | 获取外设 <i>TIMERx</i> 中断标志   |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| <b>timer_periph</b>       | <i>TIMER</i> 外设   |
| <i>TIMERx</i>             | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}                  |   |
| <b>interrupt</b>          | 中断源   |
| <i>TIMER_INT_FLAG_UP</i>  | 更新中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..13)  |
| <i>TIMER_INT_FLAG_CH0</i> | 通道0比较/捕获中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7..13)                               |
| <i>TIMER_INT_FLAG_CH1</i> | 通道1比较/捕获中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7,8,11)                              |
| <i>TIMER_INT_FLAG_CH2</i> | 通道2比较/捕获中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)                                   |
| <i>TIMER_INT_FLAG_CH3</i> | 通道3比较/捕获中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7)                                   |
| <i>TIMER_INT_FLAG_CMT</i> | 换相更新中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0,7)  |
| <i>TIMER_INT_FLAG_TRG</i> | 触发中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0..4,7,8,11)                                    |
| <i>TIMER_INT_FLAG_</i>    | 中止中断, <i>TIMERx</i> ( <i>x</i> =0,7)  |

|            |            |
|------------|------------|
| <i>BRK</i> |            |
| 输出参数{out}  |            |
| -          | -          |
| 返回值        |            |
| FlagStatus | SET或者RESET |

例如:

```
/* get TIMER0 update interrupt flag */
```

```
FlagStatus Flag_interrupt = RESET;
```

```
Flag_interrupt = timer_interrupt_flag_get (TIMER0, TIMER_INT_FLAG_UP);
```

### 函数 timer\_interrupt\_flag\_clear

函数timer\_interrupt\_flag\_clear描述见下表:

表 3-553. 函数 timer\_interrupt\_flag\_clear

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | timer_interrupt_flag_clear  |
| 函数原型               | void timer_interrupt_flag_clear(uint32_t timer_periph, uint32_t interrupt); |
| 功能描述               | 清除外设TIMERx的中断标志   |
| 先决条件               | -   |
| 被调用函数              | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| timer_periph       | TIMER外设   |
| TIMERx             | 参考具体参数  |
| 输入参数{in}           |   |
| interrupt          | 中断源   |
| TIMER_INT_FLAG_UP  | 更新中断, TIMERx(x=0..13)   |
| TIMER_INT_FLAG_CH0 | 通道0比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7..13)  |
| TIMER_INT_FLAG_CH1 | 通道1比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7,8,11)   |
| TIMER_INT_FLAG_CH2 | 通道2比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7)  |
| TIMER_INT_FLAG_CH3 | 通道3比较/捕获中断, TIMERx(x=0..4,7)  |
| TIMER_INT_FLAG_CMT | 换相更新中断, TIMERx(x=0,7)   |
| TIMER_INT_FLAG_TRG | 触发中断, TIMERx(x=0..4,7,8,11)   |
| TIMER_INT_FLAG_BRK | 中止中断, TIMERx(x=0,7)   |
| 输出参数{out}          |   |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如:

```
/* clear TIMER0 update interrupt flag */
```

```
timer_interrupt_flag_clear (TIMER0, TIMER_INT_FLAG_UP);
```

### 函数 timer\_flag\_get

函数timer\_flag\_get描述见下表:

表 3-554. 函数 timer\_flag\_get

| 函数名称                | timer_flag_get   |
|---------------------|--|
| 函数原型                | FlagStatus timer_flag_get(uint32_t timer_periph, uint32_t flag); |
| 功能描述                | 获取外设TIMERx的状态标志  |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| timer_periph        | TIMER外设  |
| TIMERx              | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}            |  |
| flag                | 状态标志   |
| TIMER_FLAG_UP       | 更新标志, TIMERx(x=0..13)  |
| TIMER_FLAG_CH0      | 通道0比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7..13)                                 |
| TIMER_FLAG_CH1      | 通道1比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7,8,11)                                |
| TIMER_FLAG_CH2      | 通道2比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7)                                     |
| TIMER_FLAG_CH3      | 通道3比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7)                                     |
| TIMER_FLAG_CMT      | 通道换相更新标志, TIMERx(x=0,7)  |
| TIMER_FLAG_TRG      | 触发标志, TIMERx(x=0,7,8,11)   |
| TIMER_FLAG_BRK      | 中止标志位, TIMERx(x=0,7)   |
| TIMER_FLAG_CH0<br>O | 通道0捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7..11)                                  |
| TIMER_FLAG_CH1<br>O | 通道1捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7,8,11)                                 |
| TIMER_FLAG_CH2<br>O | 通道2捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7)                                      |
| TIMER_FLAG_CH3<br>O | 通道3捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7)                                      |
| 输出参数{out}           |  |
| -                   | -  |
| 返回值                 |  |
| FlagStatus          | SET或者RESET   |

例如:

```
/* get TIMER0 update flags */
```

```
FlagStatus Flag_status = RESET;
```

```
Flag_status = timer_flag_get (TIMER0, TIMER_FLAG_UP);
```

### 函数 timer\_flag\_clear

函数timer\_flag\_clear描述见下表:

表 3-555. 函数 timer\_flag\_clear

|                     |  |
|---------------------|--|
| 函数名称                | timer_flag_clear   |
| 函数原型                | void timer_flag_clear(uint32_t timer_periph, uint32_t flag); |
| 功能描述                | 清除外设TIMERx状态标志   |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| timer_periph        | TIMER外设  |
| TIMERx              | 参考具体参数   |
| 输入参数{in}            |  |
| flag                | 状态标志   |
| TIMER_FLAG_UP       | 更新标志, TIMERx(x=0..13)  |
| TIMER_FLAG_CH0      | 通道0比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7..13)                             |
| TIMER_FLAG_CH1      | 通道1比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7,8,11)                            |
| TIMER_FLAG_CH2      | 通道2比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7)                                 |
| TIMER_FLAG_CH3      | 通道3比较/捕获标志, TIMERx(x=0..4,7)                                 |
| TIMER_FLAG_CMT      | 通道换相更新标志, TIMERx(x=0,7)                                      |
| TIMER_FLAG_TRG      | 触发标志, TIMERx(x=0,7,8,11)                                     |
| TIMER_FLAG_BRK      | 中止标志位, TIMERx(x=0,7)   |
| TIMER_FLAG_CH0<br>O | 通道0捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7..11)                              |
| TIMER_FLAG_CH1<br>O | 通道1捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7,8,11)                             |
| TIMER_FLAG_CH2<br>O | 通道2捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7)                                  |
| TIMER_FLAG_CH3<br>O | 通道3捕获溢出标志, TIMERx(x=0..4,7)                                  |
| 输出参数{out}           |  |
| -                   | -  |
| 返回值                 |  |
| -                   | -  |

例如:

```
/* clear TIMER0 update flags */
```

```
timer_flag_clear (TIMER0, TIMER_FLAG_UP);
```

## 3.22. USART

通用同步异步收发器(USART)提供了一个灵活方便的串行数据交换接口，章节[3.22.1](#)描述了USART的寄存器列表，章节[3.22.2](#)对USART库函数进行说明。

### 3.22.1. 外设寄存器说明

USART寄存器列表如下表所示：

**表 3-556. USART 寄存器**

| 寄存器名称       | 寄存器描述        |
|-------------|--------------|
| USART_STAT0 | 状态寄存器0       |
| USART_DATA  | 数据寄存器        |
| USART_BAUD  | 波特率寄存器       |
| USART_CTL0  | 控制寄存器0       |
| USART_CTL1  | 控制寄存器1       |
| USART_CTL2  | 控制寄存器2       |
| USART_GP    | 保护时间和预分频器寄存器 |
| USART_CTL3  | 控制寄存器3       |
| USART_RT    | 接收超时寄存器      |
| USART_STAT1 | 状态寄存器1       |
| USART_CHC   | 兼容性控制寄存器     |

### 3.22.2. 外设库函数说明

USART库函数列表如下表所示：

**表 3-557. USART 库函数**

| 库函数名称                   | 库函数描述            |
|-------------------------|------------------|
| usart_deinit            | 复位外设USART        |
| usart_baudrate_set      | 配置USART波特率       |
| usart_parity_config     | 配置USART奇偶校验      |
| usart_word_length_set   | 配置USART字长        |
| usart_stop_bit_set      | 配置USART停止位       |
| usart_enable            | 使能USART          |
| usart_disable           | 失能USART          |
| usart_transmit_config   | USART发送配置        |
| usart_receive_config    | USART接收配置        |
| usart_data_first_config | 配置数据传输时低位在前或高位在前 |
| usart_invert_config     | 配置USART反转功能      |

| 库函数名称                                   | 库函数描述                       |
|---|-----------------------------|
| usart_receiver_timeout_enable           | 使能USART接收超时                 |
| usart_receiver_timeout_disable          | 失能USART接收超时                 |
| usart_receiver_timeout_threshold_config | 设置USART接收超时阈值               |
| usart_data_transmit                     | USART发送数据功能                 |
| usart_data_receive                      | USART接收数据功能                 |
| usart_address_config                    | 在地址掩码唤醒模式下配置USART地址         |
| usart_mute_mode_enable                  | 使能USART静默模式                 |
| usart_mute_mode_disable                 | 失能USART静默模式                 |
| usart_mute_mode_wakeup_config           | 配置USART静默模式唤醒方式             |
| usart_lin_mode_enable                   | 使能USART LIN模式               |
| usart_lin_mode_disable                  | 失能USART LIN模式               |
| usart_lin_break_detection_length_config | 配置USART LIN模式中断帧长度          |
| usart_send_break                        | 配置USART发送断开帧                |
| usart_halfduplex_enable                 | 使能USART半双工模式                |
| usart_halfduplex_disable                | 失能USART半双工模式                |
| usart_synchronous_clock_enable          | 在USART同步通讯模式下使能CK引脚         |
| usart_synchronous_clock_disable         | 在USART同步通讯模式下失能CK引脚         |
| usart_synchronous_clock_config          | 配置USART同步通讯模式参数             |
| usart_guard_time_config                 | 在USART智能卡模式下配置保护时间值         |
| usart_smartcard_mode_enable             | 使能USART智能卡模式                |
| usart_smartcard_mode_disable            | 失能USART智能卡模式                |
| usart_smartcard_mode_nack_enable        | 在USART智能卡模式下使能NACK          |
| usart_smartcard_mode_nack_disable       | 在USART智能卡模式下失能NACK          |
| usart_smartcard_autoretry_config        | 配置智能卡自动重试次数                 |
| usart_block_length_config               | 配置智能卡T=1的接收时块的长度            |
| usart_irda_mode_enable                  | 使能USART串行红外编解码功能模块          |
| usart_irda_mode_disable                 | 失能USART串行红外编解码功能模块          |
| usart_prescaler_config                  | 在USART IrDA低功耗模式下配置外设时钟分频系数 |
| usart_irda_lowpower_config              | 配置USART IrDA低功耗模式           |
| usart_hardware_flow_rts_config          | 配置USART RTS硬件控制流            |
| usart_hardware_flow_cts_config          | 配置USART CTS硬件控制流            |
| usart_dma_receive_config                | 配置USART DMA接收功能             |
| usart_dma_transmit_config               | 配置USART DMA发送功能             |
| usart_hardware_flow_coherence_config    | 配置硬件流控兼容模式                  |
| usart_flag_get                          | 获取USART状态寄存器标志位             |
| usart_flag_clear                        | 清除USART状态寄存器标志位             |
| usart_interrupt_enable                  | 使能USART中断                   |
| usart_interrupt_disable                 | 失能USART中断                   |



| 库函数名称                      | 库函数描述          |
|----------------------------|----------------|
| usart_interrupt_flag_get   | 获取USART中断标志位状态 |
| usart_interrupt_flag_clear | 清除USART中断标志位状态 |

### 枚举类型 `usart_flag_enum`

表 3-558. 枚举类型 `usart_flag_enum`

| 成员名称             | 功能描述       |
|------------------|------------|
| USART_FLAG_CTS   | CTS变化标志    |
| USART_FLAG_LBD   | LIN断开检测标志  |
| USART_FLAG_TBE   | 发送数据寄存器空   |
| USART_FLAG_TC    | 发送完成       |
| USART_FLAG_RBNE  | 读数据缓冲区非空   |
| USART_FLAG_IDLE  | 空闲帧检测标志    |
| USART_FLAG_ORERR | 溢出错误标志     |
| USART_FLAG_NERR  | 噪声错误标志     |
| USART_FLAG_FERR  | 帧错误标志      |
| USART_FLAG_PERR  | 校验错误标志     |
| USART_FLAG_BSY   | 忙标志        |
| USART_FLAG_EB    | 块结束标志      |
| USART_FLAG_RT    | 接收超时标志     |
| USART_FLAG_EPERR | 校验错误超前检测标志 |

### 枚举类型 `usart_interrupt_flag_enum`

表 3-559. 枚举类型 `usart_interrupt_flag_enum`

| 成员名称                      | 功能描述          |
|---------------------------|---------------|
| USART_INT_FLAG_PERR       | 奇偶校验错误中断标志    |
| USART_INT_FLAG_TBE        | 发送寄存器空中断标志    |
| USART_INT_FLAG_TC         | 发送完成中断标志      |
| USART_INT_FLAG_RBNE       | 读缓冲区非空中断标志    |
| USART_INT_FLAG_RBNE_ORERR | 读缓冲区非空和溢出中断标志 |
| USART_INT_FLAG_IDLE       | 空闲帧检测中断标志     |
| USART_INT_FLAG_LBD        | LIN断开检测中断标志   |
| USART_INT_FLAG_CTS        | CTS中断标志       |
| USART_INT_FLAG_ERR_ORERR  | 溢出错误中断标志      |
| USART_INT_FLAG_ERR_NERR   | 噪声错误中断标志      |
| USART_INT_FLAG_ERR_FERR   | 帧错误中断标志       |
| USART_INT_FLAG_EB         | 块结束中断标志       |
| USART_INT_FLAG_RT         | 接收超时中断标志      |

枚举类型 `usart_interrupt_enum`表 3-560. 枚举类型 `usart_interrupt_enum`

| 成员名称           | 功能描述            |
|----------------|-----------------|
| USART_INT_PERR | 奇偶校验错误中断        |
| USART_INT_TBE  | 发送寄存器空中断        |
| USART_INT_TC   | 发送完成中断          |
| USART_INT_RBNE | 读缓冲区非空中断和溢出错误中断 |
| USART_INT_IDLE | 空闲线检测中断         |
| USART_INT_LBD  | LIN断开检测中断       |
| USART_INT_CTS  | CTS中断           |
| USART_INT_ERR  | 错误中断            |
| USART_INT_EB   | 块结束中断           |
| USART_INT_RT   | 接收超时中断          |

枚举类型 `usart_invert_enum`表 3-561. 枚举类型 `usart_invert_enum`

| 成员名称                | 功能描述      |
|---------------------|-----------|
| USART_DINV_ENABLE   | 数据位反转     |
| USART_DINV_DISABLE  | 数据位不反转    |
| USART_TXPIN_ENABLE  | TX管脚电平反转  |
| USART_TXPIN_DISABLE | TX管脚电平不反转 |
| USART_RXPIN_ENABLE  | RX管脚电平反转  |
| USART_RXPIN_DISABLE | RX管脚电平不反转 |

函数 `usart_deinit`

函数 `usart_deinit` 描述见下表：

表 3-562. 函数 `usart_deinit`

| 函数名称                      | <code>usart_deinit</code>  |
|---------------------------|--|
| 函数原型                      | <code>void usart_deinit(uint32_t usart_periph);</code>                       |
| 功能描述                      | 复位外设USARTx/UARTx   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | <code>rcu_periph_reset_enable</code> / <code>rcu_periph_reset_disable</code> |
| 输入参数{in}                  |  |
| <code>usart_periph</code> | 外设USARTx/UARTx   |
| <code>USARTx</code>       | x=0,1,2  |
| <code>UARTx</code>        | x=3,4  |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| -                         | -  |

例如:

```
/* reset USART0 */

usart_deinit (USART0);
```

### 函数 usart\_baudrate\_set

函数usart\_baudrate\_set描述见下表:

表 3-563. 函数 usart\_baudrate\_set

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_baudrate_set  |
| 函数原型         | void usart_baudrate_set(uint32_t usart_periph, uint32_t baudval); |
| 功能描述         | 配置USART波特率  |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | rcu_clock_freq_get  |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输入参数{in}     |   |
| baudval      | 波特率值  |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* configure USART0 baud rate value */

usart_baudrate_set(USART0, 115200);
```

### 函数 usart\_parity\_config

函数usart\_parity\_config描述见下表:

表 3-564. 函数 usart\_parity\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_parity_config  |
| 函数原型         | void usart_parity_config(uint32_t usart_periph, uint32_t paritycfg); |
| 功能描述         | 配置USART奇偶校验  |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| UARTx        | x=3,4  |

| 输入参数{in}             |             |
|----------------------|-------------|
| <b>paritycfg</b>     | 配置USART奇偶校验 |
| <i>USART_PM_NONE</i> | 无校验         |
| <i>USART_PM_ODD</i>  | 奇校验         |
| <i>USART_PM_EVEN</i> | 偶校验         |
| 输出参数{out}            |             |
| -                    | -           |
| 返回值                  |             |
| -                    | -           |

例如：

```
/* configure USART parity */
```

```
usart_parity_config(USART0, USART_PM_EVEN);
```

### 函数 usart\_word\_length\_set

函数usart\_word\_length\_set描述见下表：

表 3-565. 函数 usart\_word\_length\_set

| 函数名称                 | usart_word_length_set   |
|----------------------|---|
| 函数原型                 | void usart_word_length_set(uint32_t usart_periph, uint32_t wlen); |
| 功能描述                 | 配置USART字长   |
| 先决条件                 | -   |
| 被调用函数                | -   |
| 输入参数{in}             |   |
| <b>usart_periph</b>  | 外设USARTx/UARTx  |
| <i>USARTx</i>        | x=0,1,2   |
| <i>UARTx</i>         | x=3,4   |
| 输入参数{in}             |   |
| <b>wlen</b>          | 配置USART字长   |
| <i>USART_WL_8BIT</i> | 8 bits  |
| <i>USART_WL_9BIT</i> | 9 bits  |
| 输出参数{out}            |   |
| -                    | -   |
| 返回值                  |   |
| -                    | -   |

例如：

```
/* configure USART0 word length */
```

```
usart_word_length_set(USART0, USART_WL_9BIT);
```

函数 **usart\_stop\_bit\_set**

函数usart\_stop\_bit\_set描述见下表:

表 3-566. 函数 **usart\_stop\_bit\_set**

|                       |  |
|-----------------------|--|
| 函数名称                  | usart_stop_bit_set   |
| 函数原型                  | void usart_stop_bit_set(uint32_t usart_periph, uint32_t stblen); |
| 功能描述                  | 配置USART停止位   |
| 先决条件                  | -  |
| 被调用函数                 | -  |
| 输入参数{in}              |  |
| usart_periph          | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx                | x=0,1,2  |
| UARTx                 | x=3,4  |
| 输入参数{in}              |  |
| stblen                | 配置USART停止位   |
| USART_STB_1BIT        | 1 bit  |
| USART_STB_0_5BIT<br>T | 0.5 bit,该位对UARTx(x=3,4)无效  |
| USART_STB_2BIT        | 2 bits   |
| USART_STB_1_5BIT<br>T | 1.5 bits,该位对UARTx(x=3,4)无效                                       |
| 输出参数{out}             |  |
| -                     | -  |
| 返回值                   |  |
| -                     | -  |

例如:

```
/* configure USART0 stop bit length */
```

```
usart_stop_bit_set(USART0, USART_STB_1_5BIT);
```

函数 **usart\_enable**

函数usart\_enable描述见下表:

表 3-567. 函数 **usart\_enable**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_enable                              |
| 函数原型         | void usart_enable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 使能USART                                   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                            |

|           |         |
|-----------|---------|
| USARTx    | x=0,1,2 |
| UARTx     | x=3,4   |
| 输出参数{out} |         |
| -         | -       |
| 返回值       |         |
| -         | -       |

例如：

```
/* enable USART0 */
```

```
usart_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_disable

函数usart\_disable描述见下表：

表 3-568. 函数 usart\_disable

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_disable                              |
| 函数原型         | void usart_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 失能USART                                    |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                             |
| USARTx       | x=0,1,2                                    |
| UARTx        | x=3,4                                      |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如：

```
/* disable USART0 */
```

```
usart_disable(USART0);
```

### 函数 usart\_transmit\_config

函数usart\_transmit\_config描述见下表：

表 3-569. 函数 usart\_transmit\_config

|       |   |
|-------|---|
| 函数名称  | usart_transmit_config   |
| 函数原型  | void usart_transmit_config(uint32_t usart_periph, uint32_t txconfig); |
| 功能描述  | USART发送器配置  |
| 先决条件  | -   |
| 被调用函数 | -   |

| 输入参数{in}                      |                |
|-------------------------------|----------------|
| <b>usart_periph</b>           | 外设USARTx/UARTx |
| <i>USARTx</i>                 | x=0,1,2        |
| <i>UARTx</i>                  | x=3,4          |
| 输入参数{in}                      |                |
| <b>txconfig</b>               | 使能/失能USART发送器  |
| <i>USART_TRANSMIT_ENABLE</i>  | 使能USART发送      |
| <i>USART_TRANSMIT_DISABLE</i> | 失能USART发送      |
| 输出参数{out}                     |                |
| -                             | -              |
| 返回值                           |                |
| -                             | -              |

例如:

```
/* configure USART0 transmitter */
```

```
usart_transmit_config(USART0,USART_TRANSMIT_ENABLE);
```

### 函数 **usart\_receive\_config**

函数usart\_receive\_config描述见下表:

**表 3-570. 函数 usart\_receive\_config**

| <b>函数名称</b>                  | usart_receive_config   |
|------------------------------|--|
| <b>函数原型</b>                  | void usart_receive_config(uint32_t usart_periph, uint32_t rxconfig); |
| <b>功能描述</b>                  | USART接收器配置   |
| <b>先决条件</b>                  | -  |
| <b>被调用函数</b>                 | -  |
| 输入参数{in}                     |  |
| <b>usart_periph</b>          | 外设USARTx/UARTx   |
| <i>USARTx</i>                | x=0,1,2  |
| <i>UARTx</i>                 | x=3,4  |
| 输入参数{in}                     |  |
| <b>rxconfig</b>              | 使能/失能USART接收器  |
| <i>USART_RECEIVE_ENABLE</i>  | 使能USART接收  |
| <i>USART_RECEIVE_DISABLE</i> | 失能USART接收  |
| 输出参数{out}                    |  |
| -                            | -  |
| 返回值                          |  |
| -                            | -  |

例如：

```
/* configure USART0 receiver */
```

```
usart_receive_config(USART0, USART_RECEIVE_ENABLE);
```

### 函数 usart\_data\_first\_config

函数usart\_data\_first\_config描述见下表：

表 3-571. 函数 usart\_data\_first\_config

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | usart_data_first_config   |
| 函数原型           | void usart_data_first_config(uint32_t usart_periph, uint32_t msbf); |
| 功能描述           | 配置数据传输时低位在前或高位在前  |
| 先决条件           | -   |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| usart_periph   | 外设USARTx  |
| USARTx         | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}       |   |
| msbf           | 数据传输时低位在前/高位在前  |
| USART_MSBF_LSB | 数据传输时低位在前   |
| USART_MSBF_MSB | 数据传输时高位在前   |
| 输出参数{out}      |   |
| -              | -   |
| 返回值            |   |
| -              | -   |

例如：

```
/* configure LSB of data first */
```

```
usart_data_first_config(USART0, USART_MSBF_LSB);
```

### 函数 usart\_invert\_config

函数usart\_invert\_config描述见下表：

表 3-572. 函数 usart\_invert\_config

|          |  |
|----------|--|
| 函数名称     | usart_invert_config  |
| 函数原型     | void usart_invert_config(uint32_t usart_periph, usart_invert_enum invertpara); |
| 功能描述     | 配置USART反转功能  |
| 先决条件     | -  |
| 被调用函数    | -  |
| 输入参数{in} |  |



|                            |  |
|----------------------------|--|
| <b>usart_periph</b>        | 外设USARTx   |
| <i>USARTx</i>              | x=0,1,2  |
| <b>输入参数{in}</b>            |  |
| <b>invertpara</b>          | 参考 <a href="#">表3-561. 枚举类型usart_invert_enum</a> |
| <i>USART_DINV_ENABLE</i>   | 数据位电平反转  |
| <i>USART_DINV_DISABLE</i>  | 数据位电平不反转   |
| <i>USART_TXPIN_ENABLE</i>  | TX引脚电平反转   |
| <i>USART_TXPIN_DISABLE</i> | TX引脚电平不反转  |
| <i>USART_RXPIN_ENABLE</i>  | RX引脚电平反转   |
| <i>USART_RXPIN_DISABLE</i> | RX引脚电平不反转  |
| <b>输出参数{out}</b>           |  |
| -                          | -  |
| <b>返回值</b>                 |  |
| -                          | -  |

例如：

```
/* configure USART inversion */
```

```
usart_invert_config(USART0, USART_DINV_ENABLE);
```

### 函数 usart\_receiver\_timeout\_enable

函数usart\_receiver\_timeout\_enable描述见下表：

**表 3-573. 函数 usart\_receiver\_timeout\_enable**

|                     |  |
|---------------------|--|
| <b>函数名称</b>         | usart_receiver_timeout_enable                              |
| <b>函数原型</b>         | void usart_receiver_timeout_enable(uint32_t usart_periph); |
| <b>功能描述</b>         | 使能USART接收超时  |
| <b>先决条件</b>         | -  |
| <b>被调用函数</b>        | -  |
| <b>输入参数{in}</b>     |  |
| <b>usart_periph</b> | 外设USARTx   |
| <i>USARTx</i>       | x=0,1,2  |
| <b>输出参数{out}</b>    |  |
| -                   | -  |
| <b>返回值</b>          |  |
| -                   | -  |

例如：

```
/* enable receiver timeout of USART */
```

```
usart_receiver_timeout_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_receiver\_timeout\_disable

函数usart\_receiver\_timeout\_disable描述见下表:

**表 3-574. 函数 usart\_receiver\_timeout\_disable**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_receiver_timeout_disable                              |
| 函数原型         | void usart_receiver_timeout_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 失能USART接收超时   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* disable receiver timeout of USART */
```

```
usart_receiver_timeout_disable(USART0);
```

### 函数 usart\_receiver\_timeout\_threshold\_config

函数usart\_receiver\_timeout\_threshold\_config描述见下表:

**表 3-575. 函数 usart\_receiver\_timeout\_threshold\_config**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_receiver_timeout_threshold_config   |
| 函数原型         | void usart_receiver_timeout_threshold_config(uint32_t usart_periph, uint32_t rtimeout); |
| 功能描述         | 设置USART接收超时阈值   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}     |   |
| rtimeout     | 超时时间  |
| 0-0xFFFFF    | 超时时间值   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* set the receiver timeout threshold of USART0 */
```

```
usart_receiver_timeout_threshold_config(USART0, 115200*3);
```

### 函数 usart\_data\_transmit

函数usart\_data\_transmit描述见下表：

表 3-576. 函数 usart\_data\_transmit

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_data_transmit   |
| 函数原型         | void usart_data_transmit(uint32_t usart_periph, uint16_t data); |
| 功能描述         | USART发送数据功能   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输入参数{in}     |   |
| data         | 发送的数据   |
| 0-0xFF       | 发送的数据   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如：

```
/* USART0 transmit data */
```

```
usart_data_transmit(USART0, 0xAA);
```

### 函数 usart\_data\_receive

函数usart\_data\_receive描述见下表：

表 3-577. 函数 usart\_data\_receive

|          |   |
|----------|---|
| 函数名称     | usart_data_receive                                  |
| 函数原型     | uint16_t usart_data_receive(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述     | USART接收数据功能   |
| 先决条件     | -   |
| 被调用函数    | -   |
| 输入参数{in} |   |

|                     |                |
|---------------------|----------------|
| <b>usart_periph</b> | 外设USARTx/UARTx |
| <i>USARTx</i>       | x=0,1,2        |
| <i>UARTx</i>        | x=3,4          |
| 输出参数{out}           |                |
| -                   | -              |
| 返回值                 |                |
| <b>Uint16_t</b>     | 接收的数据（0-0xFF）  |

例如：

```
/* USART0 receive data */
```

```
uint16_t temp;
```

```
temp = usart_data_receive(USART0);
```

### 函数 usart\_address\_config

函数usart\_address\_config描述见下表：

表 3-578. 函数 usart\_address\_config

|                     |   |
|---------------------|---|
| <b>函数名称</b>         | usart_address_config  |
| <b>函数原型</b>         | void usart_address_config(uint32_t usart_periph, uint8_t addr); |
| <b>功能描述</b>         | 在地址掩码唤醒模式下配置USART地址   |
| <b>先决条件</b>         | -   |
| <b>被调用函数</b>        | -   |
| 输入参数{in}            |   |
| <b>usart_periph</b> | 外设USARTx/UARTx  |
| <i>USARTx</i>       | x=0,1,2   |
| <i>UARTx</i>        | x=3,4   |
| 输入参数{in}            |   |
| <b>addr</b>         | USART/UART地址  |
| <i>0-0xFF</i>       | USART/UART地址  |
| 输出参数{out}           |   |
| -                   | -   |
| 返回值                 |   |
| -                   | -   |

例如：

```
/* configure address of the USART0 */
```

```
usart_address_config(USART0, 0x00);
```

### 函数 usart\_mute\_mode\_enable

函数usart\_mute\_mode\_enable描述见下表：

表 3-579. 函数 usart\_mute\_mode\_enable

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_mute_mode_enable                              |
| 函数原型         | void usart_mute_mode_enable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 使能USART静默模式   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                                      |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* enable USART0 receiver in mute mode */
```

```
usart_mute_mode_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_mute\_mode\_disable

函数usart\_mute\_mode\_disable描述见下表:

表 3-580. 函数 usart\_mute\_mode\_disable

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_mute_mode_disable                               |
| 函数原型         | void usart_mute_mode_disable (uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 失能USART静默模式   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* disable USART0 receiver in mute mode */
```

```
usart_mute_mode_disable(USART0);
```

函数 **usart\_mute\_mode\_wakeup\_config**

函数usart\_mute\_mode\_wakeup\_config描述见下表:

表 3-581. 函数 **usart\_mute\_mode\_wakeup\_config**

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | usart_mute_mode_wakeup_config  |
| 函数原型          | void usart_mute_mode_wakeup_config(uint32_t usart_periph, uint32_t wmethod); |
| 功能描述          | 配置USART静默模式唤醒方式  |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| usart_periph  | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx        | x=0,1,2  |
| UARTx         | x=3,4  |
| 输入参数{in}      |  |
| wmethod       | 两种方法用于进入或退出静默模式  |
| USART_WM_IDLE | 空闲线唤醒  |
| USART_WM_ADDR | 地址掩码唤醒   |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如:

```
/* configure USART0 wakeup method in mute mode */
```

```
usart_mute_mode_wakeup_config(USART0, USART_WM_IDLE);
```

函数 **usart\_lin\_mode\_enable**

函数usart\_lin\_mode\_enable描述见下表:

表 3-582. 函数 **usart\_lin\_mode\_enable**

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_lin_mode_enable                              |
| 函数原型         | void usart_lin_mode_enable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 使能USART LIN模式                                      |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                                     |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| UARTx        | x=3,4  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* USART0 LIN mode enable */
```

```
usart_lin_mode_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_lin\_mode\_disable

函数usart\_lin\_mode\_disable描述见下表：

**表 3-583. 函数 usart\_lin\_mode\_disable**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_lin_mode_disable                              |
| 函数原型         | void usart_lin_mode_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 失能USART LIN模式                                       |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                                      |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如：

```
/* USART0 LIN mode disable */
```

```
usart_lin_mode_disable(USART0);
```

### 函数 usart\_lin\_break\_dection\_length\_config

函数usart\_lin\_break\_dection\_length\_config描述见下表：

**表 3-584. 函数 usart\_lin\_break\_dection\_length\_config**

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_lin_break_dection_length_config  |
| 函数原型         | void usart_lin_break_dection_length_config(uint32_t usart_periph, uint32_t lflen); |
| 功能描述         | 配置USART LIN模式中断帧长度   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |

|                                   |               |
|-----------------------------------|---------------|
| <i>USARTx</i>                     | <i>x=3,4</i>  |
| 输入参数{in}                          |               |
| <b>lblen</b>                      | LIN模式中断帧长度    |
| <i>USART_LBLEN_10</i><br><i>B</i> | 断开帧长度为10 bits |
| <i>USART_LBLEN_11</i><br><i>B</i> | 断开帧长度为11 bits |
| 输出参数{out}                         |               |
| -                                 | -             |
| 返回值                               |               |
| -                                 | -             |

例如:

```
/* configure LIN break frame length */
```

```
usart_lin_break_dection_length_config(USART0, USART_LBLEN_10B);
```

### 函数 usart\_send\_break

函数usart\_send\_break描述见下表:

表 3-585. 函数 usart\_send\_break

|                     |   |
|---------------------|---|
| 函数名称                | usart_send_break                              |
| 函数原型                | void usart_send_break(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述                | 配置USART发送断开帧                                  |
| 先决条件                | -   |
| 被调用函数               | -   |
| 输入参数{in}            |   |
| <b>usart_periph</b> | 外设USARTx/UARTx                                |
| <i>USARTx</i>       | <i>x=0,1,2</i>                                |
| <i>UARTx</i>        | <i>x=3,4</i>                                  |
| 输出参数{out}           |   |
| -                   | -   |
| 返回值                 |   |
| -                   | -   |

例如:

```
/* USART0 send break frame */
```

```
usart_send_break(USART0);
```

### 函数 usart\_halfduplex\_enable

函数usart\_halfduplex\_enable描述见下表:



表 3-586. 函数 usart\_halfduplex\_enable

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_halfduplex_enable                              |
| 函数原型         | void usart_halfduplex_enable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 使能USART半双工模式   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                                       |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| UARTx        | x=3,4  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* enable USART0 half duplex mode*/
usart_halfduplex_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_halfduplex\_disable

函数usart\_halfduplex\_disable描述见下表:

表 3-587. 函数 usart\_halfduplex\_disable

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_halfduplex_disable                              |
| 函数原型         | void usart_halfduplex_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 失能USART半双工模式  |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如:

```
/* disable USART0 half duplex mode*/
usart_halfduplex_disable(USART0);
```

## 函数 usart\_synchronous\_clock\_enable

函数usart\_synchronous\_clock\_enable描述见下表：

**表 3-588. 函数 usart\_synchronous\_clock\_enable**

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_synchronous_clock_enable                              |
| 函数原型         | void usart_synchronous_clock_enable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 在USART同步通讯模式下使能CK引脚   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| -            | -   |

例如：

```
/* enable USART0 CK pin in synchronous mode */
```

```
usart_synchronous_clock_enable(USART0);
```

## 函数 usart\_synchronous\_clock\_disable

函数usart\_synchronous\_clock\_disable描述见下表：

**表 3-589. 函数 usart\_synchronous\_clock\_disable**

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_synchronous_clock_disable                              |
| 函数原型         | void usart_synchronous_clock_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 在USART同步通讯模式下失能CK引脚  |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如：

```
/* disable USART0 CK pin in synchronous mode */
```

```
usart_synchronous_clock_disable(USART0);
```

函数 **usart\_synchronous\_clock\_config**

函数usart\_synchronous\_clock\_config描述见下表：

表 3-590. 函数 **usart\_synchronous\_clock\_config**

|                     |  |
|---------------------|--|
| 函数名称                | usart_synchronous_clock_config   |
| 函数原型                | void usart_synchronous_clock_config(uint32_t usart_periph, uint32_t clen, uint32_t cph, uint32_t cpl); |
| 功能描述                | 配置USART同步通讯模式参数  |
| 先决条件                | -  |
| 被调用函数               | -  |
| 输入参数{in}            |  |
| usart_periph        | 外设USARTx   |
| USARTx              | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}            |  |
| clen                | CK信号长度   |
| USART_CLEN_NO<br>NE | 8位数据帧中有7个CK脉冲，9位数据帧中有8个CK脉冲  |
| USART_CLEN_EN       | 8位数据帧中有8个CK脉冲，9位数据帧中有9个CK脉冲  |
| 输入参数{in}            |  |
| cph                 | 时钟相位   |
| USART_CPH_1CK       | 在首个时钟边沿采样第一个数据   |
| USART_CPH_2CK       | 在第二个时钟边沿采样第一个数据  |
| 输入参数{in}            |  |
| cpl                 | 时钟极性   |
| USART_CPL_LOW       | CK引脚不对外发送时保持为低电平   |
| USART_CPL_HIGH      | CK引脚不对外发送时保持为高电平   |
| 输出参数{out}           |  |
| -                   | -  |
| 返回值                 |  |
| -                   | -  |

例如：

```
/* configure USART0 synchronous mode parameters */
```

```
usart_synchronous_clock_config(USART0,USART_CLEN_EN,USART_CPH_2CK,  
USART_CPL_HIGH);
```

函数 **usart\_guard\_time\_config**

函数usart\_guard\_time\_config描述见下表：

表 3-591. 函数 **usart\_guard\_time\_config**

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | usart_guard_time_config   |
| 函数原型 | void usart_guard_time_config(uint32_t usart_periph,uint8_t gaut); |

|              |                     |
|--------------|---------------------|
| 功能描述         | 在USART智能卡模式下配置保护时间值 |
| 先决条件         | -                   |
| 被调用函数        | -                   |
| 输入参数{in}     |                     |
| usart_periph | 外设USARTx            |
| USARTx       | x=0,1,2             |
| 输入参数{in}     |                     |
| gaut         | 保护时间值               |
| 0-0xFF       | 保护时间值               |
| 输出参数{out}    |                     |
| -            | -                   |
| 返回值          |                     |
| -            | -                   |

例如：

```
/* configure USART0 guard time value in smartcard mode */
usart_guard_time_config(USART0, 0x55);
```

### 函数 usart\_smartcard\_mode\_enable

函数usart\_smartcard\_mode\_enable描述见下表：

表 3-592. 函数 usart\_smartcard\_mode\_enable

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_smartcard_mode_enable                              |
| 函数原型         | void usart_smartcard_mode_enable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 使能USART智能卡模式   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如：

```
/* USART0 smartcard mode enable */
usart_smartcard_mode_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_smartcard\_mode\_disable

函数usart\_smartcard\_mode\_disable描述见下表：

表 3-593. 函数 `usart_smartcard_mode_disable`

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | <code>usart_smartcard_mode_disable</code>                              |
| 函数原型                      | <code>void usart_smartcard_mode_disable(uint32_t usart_periph);</code> |
| 功能描述                      | 失能USART智能卡模式   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| <code>usart_periph</code> | 外设USARTx   |
| <code>USARTx</code>       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| -                         | -  |

例如：

```
/* USART0 smartcard mode disable */
usart_smartcard_mode_disable(USART0);
```

#### 函数 `usart_smartcard_mode_nack_enable`

函数`usart_smartcard_mode_nack_enable`描述见下表：

表 3-594. 函数 `usart_smartcard_mode_nack_enable`

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | <code>usart_smartcard_mode_nack_enable</code>                              |
| 函数原型                      | <code>void usart_smartcard_mode_nack_enable(uint32_t usart_periph);</code> |
| 功能描述                      | 在USART智能卡模式下使能NACK   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| <code>usart_periph</code> | 外设USARTx   |
| <code>USARTx</code>       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| -                         | -  |

例如：

```
/* enable USART0 NACK in smartcard mode */
usart_smartcard_mode_nack_enable(USART0);
```

#### 函数 `usart_smartcard_mode_nack_disable`

函数`usart_smartcard_mode_nack_disable`描述见下表：

表 3-595. 函数 usart\_smartcard\_mode\_nack\_disable

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_smartcard_mode_nack_disable                              |
| 函数原型         | void usart_smartcard_mode_nack_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 在USART智能卡模式下失能NACK   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* disable USART0 NACK in smartcard mode */
usart_smartcard_mode_nack_disable(USART0);
```

### 函数 usart\_smartcard\_autoretry\_config

函数usart\_smartcard\_autoretry\_config描述见下表:

表 3-596. 函数 usart\_smartcard\_autoretry\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_smartcard_autoretry_config   |
| 函数原型         | void usart_smartcard_autoretry_config(uint32_t usart_periph, uint8_t scrtnum); |
| 功能描述         | 配置智能卡自动重试次数  |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| 输入参数{in}     |  |
| scrtnum      | 智能卡自动重试次数  |
| 0-0xFF       | 自动重试次数   |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如:

```
/* configure smartcard auto-retry number */
usart_smartcard_autoretry_config (USART0, 0xFF);
```

## 函数 `usart_block_length_config`

函数 `usart_block_length_config` 描述见下表：

**表 3-597. 函数 `usart_block_length_config`**

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | <code>usart_block_length_config</code>  |
| 函数原型                      | <code>void usart_block_length_config(uint32_t usart_periph, uint8_t bl);</code> |
| 功能描述                      | 配置智能卡T=1的接收时块的长度  |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| <code>usart_periph</code> | 外设USARTx  |
| <code>USARTx</code>       | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}                  |   |
| <code>bl</code>           | 块长度   |
| <code>0-0xFF</code>       | 块长度   |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如：

```
/* configure block length in Smartcard T=1 reception */
```

```
usart_block_length_config(USART0, 0xFF);
```

## 函数 `usart_irda_mode_enable`

函数 `usart_irda_mode_enable` 描述见下表：

**表 3-598. 函数 `usart_irda_mode_enable`**

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | <code>usart_irda_mode_enable</code>                              |
| 函数原型                      | <code>void usart_irda_mode_enable(uint32_t usart_periph);</code> |
| 功能描述                      | 使能USART串行红外编解码功能模块   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| <code>usart_periph</code> | 外设USARTx   |
| <code>USARTx</code>       | x=0,1,2  |
| <code>UARTx</code>        | x=3,4  |
| 输出参数{out}                 |  |
| -                         | -  |
| 返回值                       |  |
| -                         | -  |

例如：

```
/* enable USART0 IrDA mode */
usart_irda_mode_enable(USART0);
```

### 函数 usart\_irda\_mode\_disable

函数usart\_irda\_mode\_disable描述见下表：

表 3-599. 函数 usart\_irda\_mode\_disable

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_irda_mode_disable                              |
| 函数原型         | void usart_irda_mode_disable(uint32_t usart_periph); |
| 功能描述         | 失能USART串行红外编解码功能模块                                   |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx                                       |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| UARTx        | x=3,4  |
| 输出参数{out}    |  |
| -            | -  |
| 返回值          |  |
| -            | -  |

例如：

```
/* disable USART0 IrDA mode */
usart_irda_mode_disable(USART0);
```

### 函数 usart\_prescaler\_config

函数usart\_prescaler\_config描述见下表：

表 3-600. 函数 usart\_prescaler\_config

|              |  |
|--------------|--|
| 函数名称         | usart_prescaler_config   |
| 函数原型         | void usart_prescaler_config(uint32_t usart_periph, uint8_t psc); |
| 功能描述         | 在USART IrDA低功耗模式下配置外设时钟分频系数                                      |
| 先决条件         | -  |
| 被调用函数        | -  |
| 输入参数{in}     |  |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx       | x=0,1,2  |
| UARTx        | x=3,4  |
| 输入参数{in}     |  |
| psc          | 时钟分频系数   |



|           |        |
|-----------|--------|
| 0-0xFF    | 时钟分频系数 |
| 输出参数{out} |        |
| -         | -      |
| 返回值       |        |
| -         | -      |

例如：

```
/* configure the USART0 peripheral clock prescaler in USART IrDA low-power mode */
usart_prescaler_config(USART0, 0x00);
```

### 函数 usart\_irda\_lowpower\_config

函数usart\_irda\_lowpower\_config描述见下表：

表 3-601. 函数 usart\_irda\_lowpower\_config

|                   |  |
|-------------------|--|
| 函数名称              | usart_irda_lowpower_config   |
| 函数原型              | void usart_irda_lowpower_config(uint32_t usart_periph, uint32_t irlp); |
| 功能描述              | 配置USART IrDA低功耗模式  |
| 先决条件              | -  |
| 被调用函数             | -  |
| 输入参数{in}          |  |
| usart_periph      | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx            | x=0,1,2  |
| UARTx             | x=3,4  |
| 输入参数{in}          |  |
| irlp              | IrDA低功耗模式或正常模式   |
| USART_IRLP_LOW    | 低功耗模式  |
| USART_IRLP_NORMAL | 正常模式   |
| 输出参数{out}         |  |
| -                 | -  |
| 返回值               |  |
| -                 | -  |

例如：

```
/* configure USART0 IrDA low-power */
usart_irda_lowpower_config(USART0, USART_IRLP_LOW);
```

### 函数 usart\_hardware\_flow\_rts\_config

函数usart\_hardware\_flow\_rts\_config描述见下表：

表 3-602. 函数 usart\_hardware\_flow\_rts\_config

|      |                                |
|------|--------------------------------|
| 函数名称 | usart_hardware_flow_rts_config |
|------|--------------------------------|

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数原型                  | void usart_hardware_flow_rts_config(uint32_t usart_periph, uint32_t rtsconfig); |
| 功能描述                  | 配置USART RTS硬件控制流  |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | -   |
| 输入参数{in}              |   |
| usart_periph          | 外设USARTx  |
| USARTx                | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}              |   |
| rtsconfig             | 使能/失能RTS  |
| USART_RTS_ENA<br>BLE  | 使能RTS   |
| USART_RTS_DISA<br>BLE | 失能RTS   |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |
| 返回值                   |   |
| -                     | -   |

例如:

```
/* configure USART0 hardware flow control RTS */
```

```
usart_hardware_flow_cts_config(USART0, USART_RTS_ENABLE);
```

### 函数 usart\_hardware\_flow\_cts\_config

函数usart\_hardware\_flow\_cts\_config描述见下表:

表 3-603. 函数 usart\_hardware\_flow\_cts\_config

|                       |   |
|-----------------------|---|
| 函数名称                  | usart_hardware_flow_cts_config  |
| 函数原型                  | void usart_hardware_flow_cts_config(uint32_t usart_periph, uint32_t ctsconfig); |
| 功能描述                  | 配置USART CTS硬件控制流  |
| 先决条件                  | -   |
| 被调用函数                 | -   |
| 输入参数{in}              |   |
| usart_periph          | 外设USARTx  |
| USARTx                | x=0,1,2   |
| 输入参数{in}              |   |
| ctsconfig             | 使能/失能CTS  |
| USART_CTS_ENA<br>BLE  | 使能CTS   |
| USART_CTS_DISA<br>BLE | 失能CTS   |
| 输出参数{out}             |   |
| -                     | -   |

| 返回值 |   |
|-----|---|
| -   | - |

例如：

```
/* configure USART0 hardware flow control CTS */
```

```
usart_hardware_flow_cts_config(USART0, USART_CTS_ENABLE);
```

### 函数 usart\_dma\_receive\_config

函数usart\_dma\_receive\_config描述见下表：

**表 3-604. 函数 usart\_dma\_receive\_config**

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | usart_dma_receive_config  |
| 函数原型                      | void usart_dma_receive_config(uint32_t usart_periph, uint32_t dmaconfig); |
| 功能描述                      | 配置USART DMA接收功能   |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| usart_periph              | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx                    | x=0,1,2   |
| UARTx                     | x=3,4   |
| 输入参数{in}                  |   |
| dmaconfig                 | USART DMA模式   |
| USART_RECEIVE_DMA_ENABLE  | 使能DMA接收功能   |
| USART_RECEIVE_DMA_DISABLE | 失能DMA接收功能   |
| 输出参数{out}                 |   |
| -                         | -   |
| 返回值                       |   |
| -                         | -   |

例如：

```
/* USART0 DMA enable for reception */
```

```
usart_dma_receive_config(USART0, USART_RECEIVE_DMA_ENABLE);
```

### 函数 usart\_dma\_transmit\_config

函数usart\_dma\_transmit\_config描述见下表：

**表 3-605. 函数 usart\_dma\_transmit\_config**

|      |  |
|------|--|
| 函数名称 | usart_dma_transmit_config  |
| 函数原型 | void usart_dma_transmit_config(uint32_t usart_periph, uint32_t dmaconfig); |
| 功能描述 | 配置 USART DMA发送功能   |

|                            |                |
|----------------------------|----------------|
| 先决条件                       | -              |
| 被调用函数                      | -              |
| 输入参数{in}                   |                |
| usart_periph               | 外设USARTx/UARTx |
| USARTx                     | x=0,1,2        |
| UARTx                      | x=3,4          |
| 输入参数{in}                   |                |
| dmaconfig                  | USART DMA模式    |
| USART_TRANSMIT_DMA_ENABLE  | 使能DMA发送功能      |
| USART_TRANSMIT_DMA_DISABLE | 失能DMA发送功能      |
| 输出参数{out}                  |                |
| -                          | -              |
| 返回值                        |                |
| -                          | -              |

例如:

```
/* USART0 DMA enable for transmission */
```

```
usart_dma_transmit_config(USART0, USART_TRANSMIT_DMA_ENABLE);
```

### 函数 usart\_hardware\_flow\_coherence\_config

函数usart\_hardware\_flow\_coherence\_config描述见下表:

表 3-606. 函数 usart\_hardware\_flow\_coherence\_config

|                           |   |
|---------------------------|---|
| 函数名称                      | usart_hardware_flow_coherence_config  |
| 函数原型                      | void usart_hardware_flow_coherence_config(uint32_t usart_periph, uint32_t hcm); |
| 功能描述                      | 配置硬件流控兼容模式  |
| 先决条件                      | -   |
| 被调用函数                     | -   |
| 输入参数{in}                  |   |
| usart_periph              | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx                    | x=0,1,2   |
| UARTx                     | x=3   |
| 输入参数{in}                  |   |
| hcm                       | 硬件流控制兼容模式   |
| USART_RTS_NON_E_COHERENCE | nRTS信号与USART_STAT0寄存器中RBNE位相同   |
| USART_RTS_COHERENCE       | nRTS信号在最后一个数据位被采样后被置位   |
| 输出参数{out}                 |   |

|     |   |
|-----|---|
| -   | - |
| 返回值 |   |
| -   | - |

例如:

```
/* configure hardware flow control coherence mode */
```

```
usart_hardware_flow_coherence_config(USART0, USART_RTS_COHERENCE);
```

### 函数 usart\_flag\_get

函数usart\_flag\_get描述见下表:

表 3-607. 函数 usart\_flag\_get

|              |   |
|--------------|---|
| 函数名称         | usart_flag_get  |
| 函数原型         | FlagStatus usart_flag_get(uint32_t usart_periph, usart_flag_enum flag); |
| 功能描述         | 获取USART状态寄存器标志位   |
| 先决条件         | -   |
| 被调用函数        | -   |
| 输入参数{in}     |   |
| usart_periph | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx       | x=0,1,2   |
| UARTx        | x=3,4   |
| 输入参数{in}     |   |
| flag         | USART标志位, 参考 <a href="#">表3-558. 枚举类型usart_flag_enum</a>                |
| 输出参数{out}    |   |
| -            | -   |
| 返回值          |   |
| FlagStatus   | SET或RESET   |

例如:

```
/* get flag USART0 state */
```

```
FlagStatus status;
```

```
status = usart_flag_get(USART0, USART_FLAG_TBE);
```

### 函数 usart\_flag\_clear

函数usart\_flag\_clear描述见下表:

表 3-608. 函数 usart\_flag\_clear

|      |   |
|------|---|
| 函数名称 | usart_flag_clear  |
| 函数原型 | void usart_flag_clear(uint32_t usart_periph, usart_flag_enum flag); |
| 功能描述 | 清除USART状态寄存器标志位   |
| 先决条件 | -   |

|                  |   |
|------------------|---|
| 被调用函数            | -   |
| 输入参数{in}         |   |
| usart_periph     | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx           | x=0,1,2   |
| UARTx            | x=3,4   |
| 输入参数{in}         |   |
| flag             | USART标志位，参考 <a href="#">表3-558. 枚举类型usart_flag_enum</a> |
| USART_FLAG_CTS   | CTS变化标志   |
| USART_FLAG_LBD   | LIN断开检测标志   |
| USART_FLAG_TC    | 发送完成  |
| USART_FLAG_RBNE  | 读数据缓冲区非空  |
| USART_FLAG_EB    | 块结束标志   |
| USART_FLAG_RT    | 接收超时标志  |
| USART_FLAG_EPERR | 校验错误超前检测标志  |
| 输出参数{out}        |   |
| -                | -   |
| 返回值              |   |
| -                | -   |

例如：

```
/* clear USART0 flag */
```

```
usart_flag_clear(USART0,USART_FLAG_TC);
```

### 函数 usart\_interrupt\_enable

函数usart\_interrupt\_enable描述见下表：

表 3-609. 函数 usart\_interrupt\_enable

|                |   |
|----------------|---|
| 函数名称           | usart_interrupt_enable  |
| 函数原型           | void usart_interrupt_enable(uint32_t usart_periph, usart_interrupt_enum interrupt); |
| 功能描述           | 使能USART中断   |
| 先决条件           | -   |
| 被调用函数          | -   |
| 输入参数{in}       |   |
| usart_periph   | 外设USARTx/UARTx  |
| USARTx         | x=0,1,2   |
| UARTx          | x=3,4   |
| 输入参数{in}       |   |
| interrupt      | USART中断，参考 <a href="#">表3-560. 枚举类型usart_interrupt_enum</a>                         |
| USART_INT_PERR | 校验错误中断  |

|                |                   |
|----------------|-------------------|
| USART_INT_TBE  | 发送缓冲区空中断          |
| USART_INT_TC   | 发送完成中断            |
| USART_INT_RBNE | 读数据缓冲区非空中断和过载错误中断 |
| USART_INT_IDLE | IDLE线检测中断         |
| USART_INT_LBD  | LIN断开信号检测中断       |
| USART_INT_ERR  | 错误中断              |
| USART_INT_CTS  | CTS中断             |
| USART_INT_RT   | 接收超时事件中断          |
| USART_INT_EB   | 块结束事件中断           |
| 输出参数{out}      |                   |
| -              | -                 |
| 返回值            |                   |
| -              | -                 |

例如：

```
/* enable USART0 TBE interrupt */
```

```
usart_interrupt_enable(USART0, USART_INT_TBE);
```

### 函数 usart\_interrupt\_disable

函数usart\_interrupt\_disable描述见下表：

表 3-610. 函数 usart\_interrupt\_disable

|                |  |
|----------------|--|
| 函数名称           | usart_interrupt_disable  |
| 函数原型           | void usart_interrupt_disable(uint32_t usart_periph, usart_interrupt_enum interrupt); |
| 功能描述           | 失能USART中断  |
| 先决条件           | -  |
| 被调用函数          | -  |
| 输入参数{in}       |  |
| usart_periph   | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx         | x=0,1,2  |
| UARTx          | x=3,4  |
| 输入参数{in}       |  |
| interrupt      | USART中断，参考 <a href="#">表3-560. 枚举类型usart_interrupt_enum</a>                          |
| USART_INT_PERR | 校验错误中断   |
| USART_INT_TBE  | 发送缓冲区空中断   |
| USART_INT_TC   | 发送完成中断   |
| USART_INT_RBNE | 读数据缓冲区非空中断和过载错误中断  |
| USART_INT_IDLE | IDLE线检测中断  |
| USART_INT_LBD  | LIN断开信号检测中断  |
| USART_INT_ERR  | 错误中断   |
| USART_INT_CTS  | CTS中断  |

|              |          |
|--------------|----------|
| USART_INT_RT | 接收超时事件中断 |
| USART_INT_EB | 块结束事件中断  |
| 输出参数{out}    |          |
| -            | -        |
| 返回值          |          |
| -            | -        |

例如:

```
/* disable USART0 TBE interrupt */
```

```
usart_interrupt_disable(USART0, USART_INT_TBE);
```

### 函数 usart\_interrupt\_flag\_get

函数usart\_interrupt\_flag\_get描述见下表:

表 3-611. 函数 usart\_interrupt\_flag\_get

|                           |  |
|---------------------------|--|
| 函数名称                      | usart_interrupt_flag_get   |
| 函数原型                      | FlagStatus usart_interrupt_flag_get(uint32_t usart_periph,<br>usart_interrupt_flag_enum int_flag); |
| 功能描述                      | 获取USART中断标志位状态   |
| 先决条件                      | -  |
| 被调用函数                     | -  |
| 输入参数{in}                  |  |
| usart_periph              | 外设USARTx/UARTx   |
| USARTx                    | x=0,1,2  |
| UARTx                     | x=3,4  |
| 输入参数{in}                  |  |
| int_flag                  | USART中断标志, 参考 <a href="#">表3-559. 枚举类型usart_interrupt_flag_enum</a>                                |
| USART_INT_FLAG_PERR       | 校验错误中断标志   |
| USART_INT_FLAG_TBE        | 发送缓冲区空中断标志   |
| USART_INT_FLAG_TC         | 发送完成中断标志   |
| USART_INT_FLAG_RBNE       | 读数据缓冲区非空中断标志   |
| USART_INT_FLAG_RBNE_ORERR | 读数据缓冲区非空中断和溢出错误中断标志  |
| USART_INT_FLAG_IDLE       | IDLE线检测中断标志  |
| USART_INT_FLAG_LBD        | LIN断开检测中断标志  |
| USART_INT_FLAG            | CTS中断标志  |



|                                       |           |
|---------------------------------------|-----------|
| <code>_CTS</code>                     |           |
| <code>USART_INT_FLAG_ERR_ORERR</code> | 过载错误中断标志  |
| <code>USART_INT_FLAG_ERR_NERR</code>  | 噪声错误中断标志  |
| <code>USART_INT_FLAG_ERR_FERR</code>  | 帧错误中断标志   |
| <code>USART_INT_FLAG_EB</code>        | 块结束事件中断标志 |
| <code>USART_INT_FLAG_RT</code>        | 超时事件中断标志  |
| 输出参数{out}                             |           |
| -                                     | -         |
| 返回值                                   |           |
| FlagStatus                            | SET或RESET |

例如:

```
/* get the USART0 interrupt flag status */
```

```
FlagStatus status;
```

```
status = usart_interrupt_flag_get(USART0, USART_INT_FLAG_RBNE);
```

### 函数 `usart_interrupt_flag_clear`

函数 `usart_interrupt_flag_clear` 描述见下表:

表 3-612. 函数 `usart_interrupt_flag_clear`

|                                 |  |
|---------------------------------|--|
| 函数名称                            | <code>usart_interrupt_flag_clear</code>  |
| 函数原型                            | <code>void usart_interrupt_flag_clear(uint32_t usart_periph, usart_interrupt_flag_enum int_flag);</code> |
| 功能描述                            | 清除USART中断标志位状态   |
| 先决条件                            | -  |
| 被调用函数                           | -  |
| 输入参数{in}                        |  |
| <code>usart_periph</code>       | 外设USARTx/UARTx   |
| <code>USARTx</code>             | x=0,1,2  |
| <code>UARTx</code>              | x=3,4  |
| 输入参数{in}                        |  |
| <code>int_flag</code>           | USART中断标志, 参考 <a href="#">表3-559. 枚举类型usart_interrupt_flag_enum</a>                                      |
| <code>USART_INT_FLAG_CTS</code> | CTS变化中断标志  |
| <code>USART_INT_FLAG_LBD</code> | LIN断开检测中断标志  |
| <code>USART_INT_FLAG</code>     | 发送完成中断标志   |

|                                  |              |
|----------------------------------|--------------|
| <code>_TC</code>                 |              |
| <code>USART_INT_FLAG_RBNE</code> | 读数据缓冲区非空中断标志 |
| <code>USART_INT_FLAG_EB</code>   | 块结束事件中断标志    |
| <code>USART_INT_FLAG_RT</code>   | 超时事件中断标志     |
| 输出参数{out}                        |              |
| -                                | -            |
| 返回值                              |              |
| -                                | -            |

例如:

```
/* clear the USART0 interrupt flag */
usart_interrupt_flag_clear(USART0, USART_INT_FLAG_RBNE);
```

## 3.23. WWDGT

窗口看门狗定时器(WWDGT)用来监测由软件故障导致的系统故障。章节[3.23.1](#)描述了WWDGT的寄存器列表，章节[3.23.2](#)对WWDGT库函数进行说明。

### 3.23.1. 外设寄存器说明

WWDGT寄存器列表如下表所示:

表 3-613. WWDGT 寄存器

| 寄存器名称      | 寄存器描述 |
|------------|-------|
| WWDGT_CTL  | 控制寄存器 |
| WWDGT_CFG  | 配置寄存器 |
| WWDGT_STAT | 状态寄存器 |

### 3.23.2. 外设库函数说明

WWDGT库函数列表如下表所示:

表 3-614. WWDGT 库函数

| 库函数名称                               | 库函数说明                |
|-------------------------------------|----------------------|
| <code>wwdgt_deinit</code>           | 将WWDGT寄存器重设为缺省值      |
| <code>wwdgt_enable</code>           | 使能WWDGT              |
| <code>wwdgt_counter_update</code>   | 设置WWDGT计数器更新值        |
| <code>wwdgt_config</code>           | 设置WWDGT计数器值、窗口值和预分频值 |
| <code>wwdgt_interrupt_enable</code> | 使能WWDGT提前唤醒中断        |
| <code>wwdgt_flag_get</code>         | 检查WWDGT提前唤醒中断标志位是否置位 |

| 库函数名称            | 库函数说明              |
|------------------|--------------------|
| wwdgt_flag_clear | 清除WWDGT提前唤醒中断标志位状态 |

### 函数 wwdgt\_deinit

函数wwdgt\_deinit描述见下表:

**表 3-615. 函数 wwdgt\_deinit**

| 函数名称      | wwdgt_deinit             |
|-----------|--------------------------|
| 函数原型      | void wwdgt_deinit(void); |
| 功能描述      | 将WWDGT寄存器重设为缺省值          |
| 先决条件      | -                        |
| 被调用函数     | -                        |
| 输入参数{in}  |                          |
| -         | -                        |
| 输出参数{out} |                          |
| -         | -                        |
| 返回值       |                          |
| -         | -                        |

例如:

```
/* reset the window watchdog timer configuration */
```

```
wwdgt_deinit ( );
```

### 函数 wwdgt\_enable

函数wwdgt\_enable描述见下表:

**表 3-616. 函数 wwdgt\_enable**

| 函数名称      | wwdgt_enable              |
|-----------|---------------------------|
| 函数原型      | void wwdgt_enable (void); |
| 功能描述      | 使能WWDGT                   |
| 先决条件      | -                         |
| 被调用函数     | -                         |
| 输入参数{in}  |                           |
| -         | -                         |
| 输出参数{out} |                           |
| -         | -                         |
| 返回值       |                           |
| -         | -                         |

例如:

```
/* start the window watchdog timer counter */
```

```
wwdgt_enable ( );
```

**函数 wwdgt\_counter\_update**

函数wwdgt\_counter\_update描述见下表：

**表 3-617. 函数 wwdgt\_counter\_update**

|               |  |
|---------------|--|
| 函数名称          | wwdgt_counter_update                               |
| 函数原型          | void wwdgt_counter_update(uint16_t counter_value); |
| 功能描述          | 设置WWDGT计数器更新值                                      |
| 先决条件          | -  |
| 被调用函数         | -  |
| 输入参数{in}      |  |
| counter_value | 0x00 - 0x7F  |
| 输出参数{out}     |  |
| -             | -  |
| 返回值           |  |
| -             | -  |

例如：

```
/* update WWDGT counter to 0x7F */
```

```
wwdgt_counter_update(127);
```

**函数 wwdgt\_config**

函数wwdgt\_config描述见下表：

**表 3-618. 函数 wwdgt\_config**

|                    |   |
|--------------------|---|
| 函数名称               | wwdgt_config  |
| 函数原型               | void wwdgt_config(uint16_t counter, uint16_t window, uint32_t prescaler); |
| 功能描述               | 设置WWDGT计数器值、窗口值和预分频值  |
| 先决条件               | -   |
| 被调用函数              | -   |
| 输入参数{in}           |   |
| counter            | 0x00 - 0x7F   |
| 输入参数{in}           |   |
| window             | 0x00 - 0x7F   |
| 输入参数{in}           |   |
| prescaler          | WWDGT预分频值   |
| WWDGT_CFG_PSC_DIV1 | WWDGT计数器时钟为 (PCLK/4096) /1  |
| WWDGT_CFG_PSC_DIV2 | WWDGT计数器时钟为 (PCLK/4096) /2  |
| WWDGT_CFG_PSC_DIV4 | WWDGT计数器时钟为 (PCLK/4096) /4  |
| WWDGT_CFG_PSC      | WWDGT计数器时钟为 (PCLK/4096) /8  |

|                    |   |
|--------------------|---|
| <code>_DIV8</code> |   |
| 输出参数{out}          |   |
| -                  | - |
| Return value       |   |
| -                  | - |

例如：

```
/* configure WWDGT counter value to 0x7F, window value to 0x50, prescaler divider value to 8 */
```

```
wwdgt_config(127, 80, WWDGT_CFG_PSC_DIV8);
```

### 函数 `wwdgt_interrupt_enable`

函数 `wwdgt_interrupt_enable` 描述见下表：

**表 3-619. 函数 `wwdgt_interrupt_enable`**

|           |   |
|-----------|---|
| 函数名称      | <code>wwdgt_interrupt_enable</code>             |
| 函数原型      | <code>void wwdgt_interrupt_enable(void);</code> |
| 功能描述      | 使能WWDGT提前唤醒中断                                   |
| 先决条件      | -   |
| 被调用函数     | -   |
| 输入参数{in}  |   |
| -         | -   |
| 输出参数{out} |   |
| -         | -   |
| 返回值       |   |
| -         | -   |

例如：

```
/* enable early wakeup interrupt of WWDGT */
```

```
wwdgt_interrupt_enable ( );
```

### 函数 `wwdgt_flag_get`

函数 `wwdgt_flag_get` 描述见下表：

**表 3-620. 函数 `wwdgt_flag_get`**

|          |   |
|----------|---|
| 函数名称     | <code>wwdgt_flag_get</code>                   |
| 函数原型     | <code>FlagStatus wwdgt_flag_get(void);</code> |
| 功能描述     | 检查WWDGT提前唤醒中断标志位是否置位                          |
| 先决条件     | -   |
| 被调用函数    | -   |
| 输入参数{in} |   |
| -        | -   |

| 输出参数{out}  |              |
|------------|--------------|
| -          | -            |
| 返回值        |              |
| FlagStatus | SET or RESET |

例如：

```
/* test if the counter value update has reached the 0x40 */
```

```
FlagStatus status;
```

```
status = wwdgt_flag_get ( );
```

```
if(status == RESET)
```

```
{
```

```
...
```

```
}else
```

```
{
```

```
...
```

```
}
```

## 函数 wwdgt\_flag\_clear

函数wwdgt\_flag\_clear描述见下表：

**表 3-621. 函数 wwdgt\_flag\_clear**

| 函数名称      | wwdgt_flag_clear             |
|-----------|------------------------------|
| 函数原型      | void wwdgt_flag_clear(void); |
| 功能描述      | 清除WWDGT提前唤醒中断标志位状态           |
| 先决条件      | -                            |
| 被调用函数     | -                            |
| 输入参数{in}  |                              |
| -         | -                            |
| 输出参数{out} |                              |
| -         | -                            |
| 返回值       |                              |
| -         | -                            |

例如：

```
/* clear early wakeup interrupt state of WWDGT */
```

```
wwdgt_flag_clear ( );
```

## 4. 版本历史

表 4-1. 版本历史

| 版本号. | 说明  | 日期               |
|------|---|------------------|
| 1.0  | 初稿发布  | 2020 年 12 月 31 日 |
| 1.1  | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 修改 void pmu_to_standbymode(uint8_t standbymodecmd)函数</li> <li>2. 所有 qspi_xxx 函数都改为 spi_quad_xxx</li> <li>3. 添加 fwdgt_prescaler_value_config 与 fwdgt_reload_value_config 函数</li> <li>4. 删除 USBFS 章节</li> <li>5. 删除 dbg_trace_pin_mode_set 函数，不支持 ETM</li> </ol>  | 2022 年 7 月 31 日  |
| 1.2  | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 删除函数 void can_frequency_set() and void can_fd_frequency_set()</li> <li>2. 修改 Usart 函数<br/>usart_data_transmit<br/>usart_guard_time_config<br/>usart_smartcard_autoretry_config<br/>usart_block_length_config<br/>usart_dma_receive_config<br/>usart_dma_transmit_config</li> <li>3. 修改 Timer 编码器名称</li> </ol> | 2022 年 12 月 31 日 |
| 1.3  | 修改整个 DAC 章节   | 2023 年 12 月 31 日 |

## Important Notice

This document is the property of GigaDevice Semiconductor Inc. and its subsidiaries (the "Company"). This document, including any product of the Company described in this document (the "Product"), is owned by the Company under the intellectual property laws and treaties of the People's Republic of China and other jurisdictions worldwide. The Company reserves all rights under such laws and treaties and does not grant any license under its patents, copyrights, trademarks, or other intellectual property rights. The names and brands of third party referred thereto (if any) are the property of their respective owner and referred to for identification purposes only.

The Company makes no warranty of any kind, express or implied, with regard to this document or any Product, including, but not limited to, the implied warranties of merchantability and fitness for a particular purpose. The Company does not assume any liability arising out of the application or use of any Product described in this document. Any information provided in this document is provided only for reference purposes. It is the responsibility of the user of this document to properly design, program, and test the functionality and safety of any application made of this information and any resulting product. Except for customized products which has been expressly identified in the applicable agreement, the Products are designed, developed, and/or manufactured for ordinary business, industrial, personal, and/or household applications only. The Products are not designed, intended, or authorized for use as components in systems designed or intended for the operation of weapons, weapons systems, nuclear installations, atomic energy control instruments, combustion control instruments, airplane or spaceship instruments, transportation instruments, traffic signal instruments, life-support devices or systems, other medical devices or systems (including resuscitation equipment and surgical implants), pollution control or hazardous substances management, or other uses where the failure of the device or Product could cause personal injury, death, property or environmental damage ("Unintended Uses"). Customers shall take any and all actions to ensure using and selling the Products in accordance with the applicable laws and regulations. The Company is not liable, in whole or in part, and customers shall and hereby do release the Company as well as its suppliers and/or distributors from any claim, damage, or other liability arising from or related to all Unintended Uses of the Products. Customers shall indemnify and hold the Company as well as its suppliers and/or distributors harmless from and against all claims, costs, damages, and other liabilities, including claims for personal injury or death, arising from or related to any Unintended Uses of the Products.

Information in this document is provided solely in connection with the Products. The Company reserves the right to make changes, corrections, modifications or improvements to this document and Products and services described herein at any time, without notice.