

文档版本	V1.0
发布日期	20191108

APT32F172 GPT 应用开发指南



目录

1 概述	1
2 适用的硬件	1
3 应用方案代码说明	1
3.1 GPT 定时配置	1
3.2 GPT PWM 输出配置	3
3.3 GPT 捕捉输入配置	5
4 程序下载和运行	8
5 改版历史	9

1 概述

本文介绍了在APT32F172中使用GPT的应用范例。

2. 适用的硬件

该例程使用于 APT32F172 开发板 APT-DB172

3. 应用方案代码说明

基于 APT32F172 完整的库文件系统，可以很方便的对 GPT 进行配置。

3.1 GPT 定时配置

软件配置：

开启内部主频 20MHz, 并作为系统时钟。

计数器单周期时间：CLKS= MCLK /1=20MHz

PB0.0 输出周期 100us, 占空比 50us 方波

```
/******  
//GPT Functions  
//EntryParameter:NONE  
//Return Value:NONE  
/******  
void GPT_CONFIG(void)  
{  
    GPT_RESET_VALUE(GPTCH0);           //GPT0 所有寄存器复位赋值  
    GPTCHX_Clk_CMD(GPTCH0,ENABLE);     //GPT0 时钟使能  
    GPTCHX_SoftwareReset(GPTCH0);      //GPT0 软件复位  
    GPTCHX_CLK_Configure(GPTCH0,GPT_Mclk_Selecte_Pclk,GptClks_MCLK_DIV1,GPTCHX_CLKI_0,GPTCHX_B  
    URST  
    SET_None);  
    //GTP0 选择 PCLK 作为 MCLK;CLKS=MCLK/1;CLK 上升沿计数;关闭群脉冲模式  
    GPTCHX_COUNT_Configure(GPTCH0,CPC_Reload_ENABLE); //GPT0 RC 匹配重新计数  
    GPTCHX_Set_RA_RB_RC(GPTCH0,0,0,1000);           //GPT0 RA=0,RB=0,RC=1000  
    GPTCHX_ConfigInterrupt_CMD(GPTCH0,GPTCHX_INT_CPCS,ENABLE); //使能 GPT0 比较寄存器C 匹配中断  
    GPTCHX_CountClk_CMD(GPTCH0,ENABLE);           //使能 GPT0 计数时钟  
    GPTCHX_SWTRG(GPTCH0);                         //软件触发 GPT0
```

```

GPTCH0_Int_Enable());           //使能 GPT0 中断向量
}
    
```

代码说明:

```

GPTCHX_CLK_Configure(GPTCH0, GPT_Mclk_Selecte_Pclk, GptClks_MCLK_DIV1, GPTCHX_CL
KI_0, GPTCHX_BURST_SET_None);-----选择 PCLK 作为 MCLK 时钟, 分频选择 DIV1,
GPTCHX_COUNT_Configure(GPTCH0, CPC_Reload_ENABLE); -----RC 匹配重新计数配置
GPTCHX_CountClk_CMD(GPTCH0, ENABLE) -----时钟使能
GPTCHX_SWTRG(GPTCH0); -----触发时钟开始计数
GPTCHX_CountClk_CMD(GPTCH0, DISABLE) -----停止计数
若下次需要重新启动需要调用 GPTCHX_SWTRG(GPTCH0);
    
```

```

/*****/
//APT32F172_init
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void APT32F172_init(void)
{
SYSCON_WDT_CMD(DISABLE);           //关闭 WDT

SYSCON->PCER0=0xFFFFFFFF;           //使能 IP
SYSCON->PCER1=0xFFFFFFFF;           //使能 IP
while(!(SYSCON->PCSR0&0x1));         //判断 IP 是否使能

SYSCON_Int_Enable();               //使能 SYSCON 中断向量
SYSCON->IECR=ISOSC_ST|IMOSC_ST|EMOSC_ST|SYSCLK_ST;
//使能 ISOSC 时钟稳定中断,使能 IMOSC 时钟稳定中断,使能 EMOSC 时钟稳定中断

CK_CPU_EnAllNormalIrq();           //打开全局中断
SYSCON_CONFIG();                   //syscon 参数 初始化

GPIO_CONFIG();                     //GPIO 初始化
GPT_CONFIG ();                     //UART 初始化
}

volatile U32_T f_io_toggle;
/*****/
//GPT_0 Interrupt
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void GPT_0IntHandler(void)
{
    if((GPTCH0->SR&GPTCHX_INT_CPCS)==GPTCHX_INT_CPCS)
    
```

```

    {
        GPTCH0->CSR = GPTCHX_INT_CPCS;
        if(!f_io_toggle)
        {
            f_io_toggle=1;
            GPIO_Write_High(GPIOB0,0);
        }
        else
        {
            f_io_toggle=0;
            GPIO_Write_Low(GPIOB0,0);
        }
    }
}
    
```

3.2 GPT PWM 输出配置

开启内部主频 20MHz, 并作为系统时钟。

计数器单周期时间: $CLKS = MCLK / 1 = 20MHz$

PB0.1 输出周期 100us, 占空比 50us 方波

```

/*****/
//APT32F172_init
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void GPT_CONFIG(void)
{
    GPT_RESET_VALUE(GPTCH0);                //GPT0 所有寄存器复位赋值
    GPT_IO_Init(GPT_IO_IO0A,0);              //IO0A (PB0.1)做 PWM 输出口
    GPTCHX_Clk_CMD(GPTCH0,ENABLE);          //GPT0 时钟使能
    GPTCHX_SoftwareReset(GPTCH0);           //GPT0 软件复位
    GPTCHX_CLK_Configure(GPTCH0,GPT_Mclk_Selecte_Pclk,GptClks_MCLK_DIV1,GPTCHX_CLKI_0,GPTCHX_B
    URST_SET_None);
    //GTP0 选择 PCLK 作为 MCLK;CLKS=MCLK/1;CLK 上升沿计数;关闭群脉冲模式
    GPTCHX_COUNT_Configure(GPTCH0,CPC_Reload_ENABLE); //GPT0 RC 匹配重新计数
    GPTCHX_PWM_Configure(GPTCH0,CPC_STOP_DISABLE,CPC_DisCountClk_DISABLE,CPC_Reload_ENABLE,E
    EVT_Reload_DISABLE,EEVT_XC0_NONE,TIOA_SWTRG_OutPut_High,TIOA_EEVT_OutPut_NoChange,TIOA_CP
    A_OutPut_Low,TIOA_CPC_OutPut_High,TIOB_SWTRG_OutPut_High,TIOB_EEVT_OutPut_NoChange,TIOB_CPB
    _OutPut_Low,TIOB_CPC_OutPut_High);
    //GPT0RC 匹配停止计数禁止;RC 匹配停止计数时钟禁止;RC 匹配重新计数禁止;外部事件触发重新计
    数禁止;外部事、//件 XC0 选择禁止;软件触发 TIOA 为高电平;外部事件触发 TIOA 不改变;RA 匹配 TIOA
    输出低电平;RC 匹配 TIOA
    
```

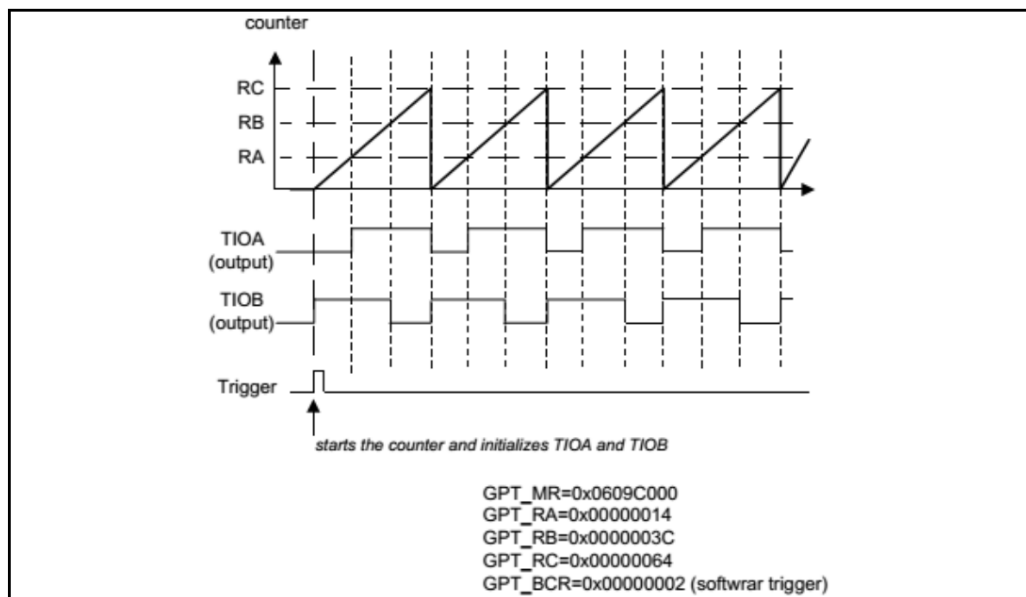
//输出高;软件触发TIOB 为高电平;外部事件触发TIOB 不改变;RB 匹配TIOB 输出低电平;RC 匹配TIOB 输出高

```
GPTCHX_Set_RA_RB_RC(GPTCH0,1000,0,2000);           //GPT0 RA=1000,RB=0,RC=2000
GPTCHX_CountClk_CMD(GPTCH0,ENABLE);               //使能 GPT0 计数时钟
GPTCHX_SWTRG(GPTCH0);                             //软件触发 GPT0
```

}

波形翻转示意图如下：

TIOA由RA和RC的值决定翻转，TIOB由RB和RC决定。



代码范例：

```
GPTCHX_PWM_Configure(GPTCH0,CPC_STOP_DISABLE,CPC_DisCountClk_DISABLE,CPC_Reload_ENABLE,EEVT_Reload_DISABLE,EEVT_XCO_NONE,TIOA_SWTRG_OutPut_High,TIOA_EEVT_OutPut_NoChange,TIOA_CPA_OutPut_Low,TIOA_CPC_OutPut_High,TIOB_SWTRG_OutPut_High,TIOB_EEVT_OutPut_NoChange,TIOB_CPB_OutPut_Low,TIOB_CPC_OutPut_High);
```

GPTCH0-----选择计数器 0

CPC_STOP_DISABLE-----RC 匹配停止禁止

CPC_DisCountClk_DISABLE-----RC 匹配停止计数时钟禁止

CPC_Reload_ENABLE-----RC 匹配重载使能

EEVT_Reload_DISABLE-----外部事件触发重新计数禁止

EEVT_XCO_NONE-----外部事件 XCO 选择禁止

TIOA_SWTRG_OutPut_High-----软件触发 TIOA 为高电平

TIOA_EEVT_OutPut_NoChange-----外部事件触发 TIOA 不改变

TIOA_CPA_OutPut_Low-----RA 匹配 TIOA 输出低电平

TIOA_CPC_OutPut_High-----RC 匹配 TIOA 输出高

TIOB_SWTRG_OutPut_High-----软件触发 TIOB 为高电平

TIOB_EEVT_OutPut_NoChange-----外部事件触发 TIOB 不改变

TIOB_CPB_OutPut_Low -----RA 匹配 TIOB 输出低电平

TIOB_CPC_OutPut_High-----RC 匹配 TIOB 输出高

```

/*****/
//APT32F172_init
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void APT32F172_init(void)
{
    SYSCON_WDT_CMD(DISABLE);           //关闭 WDT

    SYSCON->PCER0=0xFFFFFFFF;         //使能 IP
    SYSCON->PCER1=0xFFFFFFFF;         //使能 IP
    while(!(SYSCON->PCSR0&0x1));       //判断 IP 是否使能

    SYSCON_Int_Enable();               //使能 SYSCON 中断向量
    SYSCON->IECR=ISOSC_ST|IMOSC_ST|EMOSC_ST|SYSCLK_ST;
    //使能 ISOSC 时钟稳定中断,使能 IMOSC 时钟稳定中断,使能 EMOSC 时钟稳定中断

    CK_CPU_EnAllNormalIrq();           //打开全局中断
    SYSCON_CONFIG();                   //syscon 参数 初始化

    GPT_CONFIG ();                     //GPT 初始化
}
    
```

3.3 GPT 捕捉输入配置

开启内部主频 20MHz, 并作为系统时钟。

计数器单周期时间: $CLKS = MCLK / 1 = 20MHz$ 。

PA0.11 捕捉周期 100us, 占空比为 50us 方波。

RA_Capture 存储高电平计数。

RB_Capture 存储周期计数。

```

/*****/
//APT32F172_init
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void GPT_CONFIG(void)
{
    GPT_RESET_VALUE(GPTCH1);           //GPT1 所有寄存器复位赋值
}
    
```

```

GPT_IO_Init(GPT_IO_IO1A,0);           //IO1A 初始化
GPTCHX_Clk_CMD(GPTCH1,ENABLE);       //GPT1 时钟使能
GPTCHX_SoftwareReset(GPTCH1);        //GPT1 软件复位
GPTCHX_CLK_Configure(GPTCH1,GPT_Mclk_Selecte_Pclk,GptClks_MCLK_DIV1,GPTCHX_CLKI_0,GPTCHX_B
URST_SET_None);
//GTP1 选择 PCLK 作为 MCLK;CLKS=MCLK/1;CLK 上升沿计数;关闭群脉冲模式
GPTCHX_Capture_Configure(GPTCH1,LDB_STOP_ENABLE,LDB_DisCountClk_DISABLE,ABETRG_TIOA_Rise,C
PC_Reload_DISABLE,LDRA_TIOA_Fall,LDRB_TIOA_Rise);
//GPT1;RB 载入停止计数使能;RB 载入停止时钟禁止;TIOA 上升沿触发重启计数;RC 匹配重新计数使
能;RA 在 TIOA 下降沿载入;RB 在 TIOA 上升沿载入
GPTCHX_ConfigInterrupt_CMD(GPTCH1,GPTCHX_INT_LDRAS,ENABLE);//使能 GPT1 载入寄存器 A 中断
GPTCHX_ConfigInterrupt_CMD(GPTCH1,GPTCHX_INT_LDRBS,ENABLE);//使能 GPT1 载入寄存器 B 中断
GPTCHX_CountClk_CMD(GPTCH1,ENABLE);  //使能 GPT1 计数时钟
GPTCHX_SWTRG(GPTCH1);                //软件触发 GPT1
GPTCH1_Int_Enable();                  //使能 GPT1 中断向量
}
/*****/
//APT32F172_init
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void APT32F172_init(void)
{
    SYSCON_WDT_CMD(DISABLE);          //关闭 WDT

    SYSCON->PCER0=0xFFFFFFFF;         //使能 IP
    SYSCON->PCER1=0xFFFFFFFF;         //使能 IP
    while(!(SYSCON->PCSR0&0x1));       //判断 IP 是否使能

    SYSCON_Int_Enable();               //使能 SYSCON 中断向量
}
    
```



```
SYSCON->IECR=ISOSC_ST|IMOSC_ST|EMOSC_ST|SYSCLK_ST;
//使能 ISOSC 时钟稳定中断,使能 IMOSC 时钟稳定中断,使能 EMOSC 时钟稳定中断

CK_CPU_EnAllNormalIrq();           //打开全局中断
SYSCON_CONFIG();                   //syscon 参数 初始化

GPT_CONFIG ();                      //GPT 初始化
}

volatile U32_T RA_Capture, RB_Capture ;
/*****/
//GPT_0 Interrupt
//EntryParameter:NONE
//ReturnValue:NONE
/*****/
void GPT_1IntHandler (void)
{
    if((GPTCH1->SR&GPTCHX_INT_LDRAS)==GPTCHX_INT_LDRAS)
    {
        GPTCH1->CSR = GPTCHX_INT_LDRAS;
        RA_Capture=GPTCH1->RA;
    }
    if((GPTCH1->SR&GPTCHX_INT_LDRBS)==GPTCHX_INT_LDRBS)
    {
        GPTCH1->CSR = GPTCHX_INT_LDRBS;
        RB_Capture=GPTCH1->RB;
    }
}
}
```

4. 程序下载和运行

1. 将目标板与仿真器连接，分别为 VDD SCLK SWIO GND
2. 定时测试将示波器挂在对应 TOGGLE IO 上
3. PWM 输出将示波器挂在对应 PWM 输出口上
4. 将需检测波形输出接到捕捉口上
4. 程序编译后仿真运行
5. 定时和 PWM 观察示波器波形，捕捉功能观察 RA_Capture, RB_Capture 变量值是否与输入波形的周期和占空比匹配

5. 改版历史

版本	修改日期	修改概要
V1.0	2019-11-08	初版