

F28069M_外部中断

首先

今天开头没有鸡汤，直接进入正题。

代码秀一波

```
#include "DSP28x_Project.h"

void gpio_setup(void);           //端口初始化函数
interrupt void xint1_isr(void);  //中断函数
int a = 0;

void main()
{
    InitSysCtrl();
    DINT;
    InitPieCtrl();
    IER=0x0000;
    IFR=0x0000;
    InitPieVectTable();
    EALLOW;                       //使能写操作
    PieVectTable.XINT1=&xint1_isr; //服务子函数存入相应向量地址
    EDIS;                           //禁止写操作
    PieCtrlRegs.PIECTRL.bit.ENPIE = 1; //除Reset复位向量外的所有向量都从PIE向量列表
    中提取
    PieCtrlRegs.PIEIER1.bit.INTx4 = 1; //分配XINT1为PIE组1第4位
    IER |= M_INT1;                 //使能INT1中断
    EINT;                           //使能全局中断INTM
    gpio_setup();
    while(1)
    {
        //等待中断产生
    }
}

void gpio_setup(void)
{
    //初始化GPIO，上篇已详细介绍
    EALLOW;

    GpioCtrlRegs.GPBMUX2.bit.GPIO54=0;
```

```
GpioCtrlRegs.GPBPU.D.bit.GPIO54=0;
GpioCtrlRegs.GPBDIR.bit.GPIO54=1;
GpioDataRegs.GPBDAT.bit.GPIO54 = 1;
EDIS;
EALLOW;
GpioCtrlRegs.GPAMUX2.bit.GPIO23=0;
GpioCtrlRegs.GPAPUD.bit.GPIO23=0;
GpioCtrlRegs.GPADIR.bit.GPIO23=1;
GpioDataRegs.GPADAT.bit.GPIO23 = 1;
EDIS;

//外部中断输入I/O配置
EALLOW;
GpioCtrlRegs.GPAMUX2.bit.GPIO21=0;           //设置数字模式
GpioCtrlRegs.GPADIR.bit.GPIO21=0;           //设置输出模式
GpioCtrlRegs.GPAQSEL2.bit.GPIO21=0;         //与SYSCLKOUT同步
GpioCtrlRegs.GPACTRL.bit.QUALPRD3 = 0xff;   //设置采样周期
EDIS;
EALLOW;
GpioIntRegs.GPIOXINT1SEL.bit.GPIOSEL = 0x15; //配置GPIO21位XINT1输入引脚
EDIS;
XIntruptRegs.XINT1CR.bit.POLARITY = 0;       //配置为下降沿触发
XIntruptRegs.XINT1CR.bit.ENABLE = 1;         //使能中断
}

interrupt void xint1_isr(void)                //中断处理函数
{
    for (a=0;a<100;a++)
    {
        GpioDataRegs.GPADAT.bit.GPIO23=0;
        DELAY_US(100000);
        GpioDataRegs.GPADAT.bit.GPIO23=1;
        DELAY_US(100000);
    }
    PieCtrlRegs.PIEACK.all=PIEACK_GROUP1;    //中断已应答, 可接收更多中断
}
```

怎么开始

首先你需要有前面章节的基础，本章节默认你已有基础，直接讲外部中断的初始化。

1. 首先分析一下代码，感觉代码标注已经很明白了，这个就是基本初始化步骤

```
EALLOW; //使能写操作
PieVectTable.XINT1=&xint1_isr; //服务子函数存入相应向量地址
EDIS; //禁止写操作
PieCtrlRegs.PIECTRL.bit.ENPIE = 1; //使能PIE模块
PieCtrlRegs.PIEIER1.bit.INTx4 = 1; //分配XINT1为PIE组1第4位
IER |= M_INT1; //使能INT1中断
EINT; //使能全局中断INTM
```

2. 既然是外部中断，肯定要初始化GPIO啊

```
//外部中断输入I/O配置
EALLOW;
GpioCtrlRegs.GPAMUX2.bit.GPIO21=0; //设置数字模式
GpioCtrlRegs.GPADIR.bit.GPIO21=0; //设置输出模式
GpioCtrlRegs.GPAQSEL2.bit.GPIO21=0; //与SYSCLKOUT同步
GpioCtrlRegs.GPACTRL.bit.QUALPRD3 = 0xff; //设置采样周期
EDIS;
EALLOW;
GpioIntRegs.GPIOXINT1SEL.bit.GPIOSEL = 0x15; //配置GPIO21位XINT1输入引脚
EDIS;
XIntruptRegs.XINT1CR.bit.POLARITY = 0; //配置为下降沿触发
XIntruptRegs.XINT1CR.bit.ENABLE = 1; //使能中断
```

3. 怎么把代码贴上之后，感觉一切都那么明了那，不需要什么介绍了，逃

相关寄存器

这个是我写作中最慢的地方，但是也是最有用的地方，上面代码怎么根据自己的需要定制，全靠这里面的知识了啊。一般教程都有流程图什么的，那种任何书上都有，我就不重复了，写这个就是为了囤干货，不为造轮子而生，只为轮子找好归宿。

首先说一下本代码用的寄存器

1. PIECTRL

- o PIE控制寄存器

字段	功能
PIEVECT	中断向量地址，判断CPU响应那个中断
ENPIE	PIE使能位，0：禁止，1：使能

2. PIEIERx(x=1~12)

- PIEx组使能寄存器
- PIE一共12组，每组8位，此处仅做演示

字段	功能
INTx.y(y=1~8)	使能组内中断，1: 使能，0: 禁止

3. GpioIntRegs.GPIOXINT1SEL.bit.GPIOSEL = 0x15

- 配置GPIO21位XINT1输入引脚
- 此处只是请查阅GPIO章节

4. XIntruptRegs.XINTnCR (n=1~7)

- 外部中断使能，配置触发方式，

字符	功能
Polarity	触发方式选择，00: 下降沿，01: 上升沿，10: 下降沿，11: 上升和下降沿
Enable	中断使能，1: 使能，0: 禁止

5. IER

- 中断使能寄存器

字段	功能
RTOSINT	RTOS实时系统中断使能位
DLOGINT	数据记录中断使能位
INT1~INT14	CPU级中断使能位

其他寄存器

1. PIEACK

- PIE中断确认寄存器
- 寄存器0~11位，每一位代表一个PIE组，例如bit11对应PIE12组 (INT12)
- x=0，读返回0，PIE组可以发送中断请求，写0无反应

- x=1, 读返回1, 表明本组像CPU发送过中断请求, 此时组内其他中断请求阻塞, 写1将本位清除, 从新允许组内再次向CPU发送中断请求
2. PIEIFRx(x=1~12)
- 类似PIEIERx格式。INTx.y (y=1~8)
 - 指示其相应中断是否有效。
3. IFR
- 标志位寄存器

字段	功能
RTOSINT	RTOS实时系统中断标志位, 0: 无中断, 1: 至少一个中断
DLOGINT	数据记录中断, 0: 无中断, 1: 至少一个中断
INT1~INT14	表示CPU中断状态, 0: 当前通道有中断, 1: 通道至少有一中断请求

4. DBGIER(仿真模式下中断)

- 仿真模式下, CPU停止后, 用这个寄存器控制中断, 有需要在学。
- 感觉这个不重要, 需要的[百度一下/Google](#)啥都有。

5. XNMICR

- 特殊寄存器, 对应GPIO内的XNMI, 配置同XINTxCR, 有需要同上。

最后

每一次, 后面都需要有一段鸡汤, 这篇教程我写的比较长, 写了好几天, 真实的想法不能说, 哎。这篇后面有几个不常用的, 需要可以自己查, 我写这个目的是让你更好的复习, 记住上一篇说的这个是给有基础的你, 学习这东西是需要真金白银投资的。什么书啦, 开发板啦不该少就不能少, 希望你把钱花在刀印上。

还有好多话要说, 感觉是时候写一篇随想了。