

如何使用 PY32F030_003_002A 微控制器的 RCC 模块

前言

RCC(Reset Clock Control, 复位和时钟控制)模块主要负责芯片的复位和时钟控制功能。时钟是单片机运行的基础,如同人的脉搏心跳,时钟信号推进单片机执行指令,其重要性不言而喻。

本应用笔记主要介绍了 RCC 模块的复位和时钟,提供了含有配置时钟的代码例程。

在本文档中, PY32 仅指表 1 中列出的产品系列。

表 1. 适用产品

| 类型 | 产品系列 |
|---------|-----------------------------|
| 微型控制器系列 | PY32F030、PY32F003、PY32F002A |

目录

| | | |
|-----|---------------------|----|
| 1 | RCC 功能简介 | 3 |
| 2 | RCC 注意事项 | 4 |
| 3 | RCC 应用例程 | 5 |
| 3.1 | 使用 HSE 作为系统时钟 | 5 |
| 3.2 | 使用 LSE 作为系统时钟 | 7 |
| 4 | 版本历史 | 10 |

PUYA CONFIDENTIAL

1 RCC 功能简介

RCC 模块主要分为复位和时钟两个部分。

- 复位：芯片内共有两种复位，电源复位和系统复位。
- 时钟：外部高速时钟 HSE，外部低速时钟 LSE，内部高速时钟 HSI，内部低速时钟 LSI，锁相环 PLL 倍频功能时钟。

PUYA CONFIDENTIAL

2 RCC 注意事项

- 用户在使用 HSE 和 LSE 时注意时钟稳定的时间，具体请参照表 1-1。

表 1-1 HSE 和 LSE 时钟稳定时间

| 时钟源 | 时钟稳定时间 |
|-----|-----------|
| HSE | 大于 200ms |
| LSE | 大于 2000ms |

- 用户在使用 PLL 时钟时注意不同型号的芯片对于 PLL 的时钟源有要求。具体请参照表 1-2。

表 1-2 不同型号产品对 PLL 输入时钟频率要求

| 产品型号 | 输入频率最小值 | 输入频率最大值 | 单位 |
|--------------|---------|---------|-----|
| PY32F030Fxxx | 16 | 24 | MHz |
| PY32F030Exxx | 16 | 24 | MHz |
| PY32F030Gxxx | 16 | 24 | MHz |
| PY32F030Kxxx | 16 | 24 | MHz |
| PY32F030Lxxx | 24 | 24 | MHz |

3 RCC 应用例程

3.1 使用 HSE 作为系统时钟

HSE 时钟使能后需要大约 200ms 的稳定时间, 为此我们准备了两种 HSE 作为系统时钟的初始化方式。

- 第一种是 HSE 使能后一直等待, 直到 HSE 稳定后, 再配置系统时钟或其它时钟。打开我们的 RCC_HSE_Div 代码例程, 在 main.c 中可以看到 SystemClock_Config 函数, 此函数开启了 HSI, HSE, LSE, LSI, PLL 时钟, 选择 HSE 作为系统时钟源, 并初始化 AHB, APB 总线时钟。

```
void SystemClock_Config(void)
{
    RCC_OscInitTypeDef RCC_OscInitStruct = {0};
    RCC_ClkInitTypeDef RCC_ClkInitStruct = {0};

    //开启 HSI,HSE,LSE,LSI,PLL 所有时钟
    RCC_OscInitStruct.OscillatorType= RCC_OSCILLATORTYPE_HSE| //
                                     RCC_OSCILLATORTYPE_LSE| //
                                     RCC_OSCILLATORTYPE_LSI;

    RCC_OscInitStruct.HSIState = RCC_HSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.HSIDiv = RCC_HSI_DIV4;
    RCC_OscInitStruct.HSICalibrationValue = RCC_HSICALIBRATION_8MHz;
    RCC_OscInitStruct.HSEState = RCC_HSE_ON;
    RCC_OscInitStruct.HSEFreq = RCC_HSE_16_32MHz;
    RCC_OscInitStruct.LSIState = RCC_LSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.LSEState = RCC_LSE_ON;
    RCC_OscInitStruct.PLL.PLLState = RCC_PLL_ON;
    RCC_OscInitStruct.PLL.PLLSource = RCC_PLLSOURCE_HSE;

    if (HAL_RCC_OscConfig(&RCC_OscInitStruct) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }

    //初始化 CPU,AHB,APB 总线时钟
    RCC_ClkInitStruct.ClockType= RCC_CLOCKTYPE_HCLK| //
                                 RCC_CLOCKTYPE_SYSCLK| //
                                 RCC_CLOCKTYPE_PCLK1;
    RCC_ClkInitStruct.SYSCLKSource = RCC_SYSCLKSOURCE_HSE;
    RCC_ClkInitStruct.AHBCLKDivider = RCC_SYSCLK_DIV4;
    RCC_ClkInitStruct.APB1CLKDivider = RCC_HCLK_DIV2;

    if (HAL_RCC_ClockConfig(&RCC_ClkInitStruct, FLASH_LATENCY_0) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }
}
```

```
}

```

注意：打开 py32f030_hal_rcc.c 文件，HAL_RCC_OscConfig 就是开启并等待各个时钟稳定的函数，其中 HSE_TIMEOUT_VALUE 是等待 HSE 稳定的最大时间，建议用户不要更改，否则可能对初始化时钟有影响。

- 第二种方式是先使能 HSI 作为系统时钟，待 HSE 稳定后再选择该时钟作为系统时钟源。第二种方式没有 200ms 等待的时间影响。
 1. 首先先选择 HSI 作为系统时钟，需要注意的是因为没有等待 HSE 稳定，所以不要初始化 HSE 作为 PLL 时钟，用户如果需要用到 HSE 作为 PLL 时钟源，可在 HSE 稳定后再配置。

```
void SystemClock_Config(void)
{
    RCC_OscInitTypeDef RCC_OscInitStruct = {0};
    RCC_ClkInitTypeDef RCC_ClkInitStruct = {0};

    //开启 HSI,HSE,LSE,LSI,PLL 所有时钟
    RCC_OscInitStruct.OscillatorType= RCC_OSCILLATORTYPE_HSE| //
                                     RCC_OSCILLATORTYPE_LSE| //
                                     RCC_OSCILLATORTYPE_LSI;

    RCC_OscInitStruct.HSIState = RCC_HSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.HSIDiv = RCC_HSI_DIV4;
    RCC_OscInitStruct.HSICalibrationValue = RCC_HSICALIBRATION_8MHz;
    RCC_OscInitStruct.HSEState = RCC_HSE_ON;
    RCC_OscInitStruct.HSEFreq = RCC_HSE_16_32MHz;
    RCC_OscInitStruct.LSIState = RCC_LSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.LSEState = RCC_LSE_ON;
    RCC_OscInitStruct.PLL.PLLState = RCC_PLL_ON;
    RCC_OscInitStruct.PLL.PLLSource = RCC_PLLSOURCE_HSI;

    //因为没有等待 HSE 稳定，所以 PLL 时钟源不能选择 HSE

    if (HAL_RCC_OscConfig(&RCC_OscInitStruct) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }

    //初始化 CPU,AHB,APB 总线时钟
    RCC_ClkInitStruct.ClockType= RCC_CLOCKTYPE_HCLK| //
                                 RCC_CLOCKTYPE_SYSCLK|
                                 RCC_CLOCKTYPE_PCLK1;
    RCC_ClkInitStruct.SYSCLKSource = RCC_PLLSOURCE_HSI;

    //先选择 HSI 作为系统时钟，等 HSE 稳定后再切换系统时钟为 HSE
    RCC_ClkInitStruct.AHBCLKDivider = RCC_HCLK_DIV1;
    RCC_ClkInitStruct.APB1CLKDivider = RCC_HCLK_DIV1;

    if (HAL_RCC_ClockConfig(&RCC_ClkInitStruct, FLASH_LATENCY_0) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }
}

```

```

    }
}

```

2. 因为不需要一直等待 HSE 稳定，所以我们需要把 HAL 库的 py32f030_hal_rcc.c 文件，初始化时钟的 HAL_RCC_OscConfig 函数等待 HSE 时钟稳定的代码注释掉。

```

HAL_StatusTypeDef HAL_RCC_OscConfig(RCC_OscInitTypeDef *RCC_OscInitStruct)
{
    .....
    //HSE 稳定需要 200ms，这里不等待 HSE 稳定直接往下执行
    #if 0

        /* Check the HSE State */
        if (RCC_OscInitStruct->HSEState != RCC_HSE_OFF)
        {
            /* Get Start Tick*/
            tickstart = HAL_GetTick();

            /* Wait till HSE is ready */
            while (READ_BIT(RCC->CR, RCC_CR_HSERDY) == 0U)
            {
                if ((HAL_GetTick() - tickstart) > HSE_TIMEOUT_VALUE)
                {
                    return HAL_TIMEOUT;
                }
            }
        }
    else
    {
        /* Get Start Tick*/
        tickstart = HAL_GetTick();

        /* Wait till HSE is disabled */
        while (READ_BIT(RCC->CR, RCC_CR_HSERDY) != 0U)
        {
            if ((HAL_GetTick() - tickstart) > HSE_TIMEOUT_VALUE)
            {
                return HAL_TIMEOUT;
            }
        }
    }

    #endif
    .....
}

```

3. 代码进入 main 函数的 while 循环中后，我们开始判断 HSE 时钟是否稳定，若稳定切换系统时钟为 HSE 时钟，否则进行其它任务处理。

```

while (1)
{
    if ((READ_BIT(RCC->CR, RCC_CR_HSERDY) != 0U)&&(HSE_SYSCLK_Ready == 0))

```

```

{
    SetSysClock(RCC_SYSCLKSOURCE_HSE);
    HSE_SYSCLK_Ready = 1;
}
//其它任务处理
}

```

3.2 使用 LSE 作为系统时钟

LSE 时钟使能后需要大约 2000ms 的稳定时间，为此我们准备了两种 LSE 作为系统时钟的初始化方式。

- 第一种是 LSE 使能后一直等待，直到 LSE 稳定后，再配置系统时钟或其它时钟。打开我们的 RCC_LSE_Div 代码例程，在 main.c 中可以看到 SystemClock_Config 函数，此函数开启了 HIS，LSE 时钟，并选择 LSE 作为系统时钟源，初始化 AHB，APB 总线时钟。

```

void SystemClock_Config(void)
{
    RCC_OscInitTypeDef RCC_OscInitStruct = {0};
    RCC_ClkInitTypeDef RCC_ClkInitStruct = {0};

    //开启 HIS, LSE 所有时钟
    RCC_OscInitStruct.OscillatorType = RCC_OSCILLATORTYPE_LSE;
    RCC_OscInitStruct.HSIState = RCC_HSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.HSIDiv = RCC_HSI_DIV1;
    RCC_OscInitStruct.HSICALIBRATIONValue = RCC_HSICALIBRATION_8MHz;
    RCC_OscInitStruct.HSEState = RCC_HSE_OFF;
    RCC_OscInitStruct.LSIState = RCC_LSI_OFF;
    RCC_OscInitStruct.LSEState = RCC_LSE_ON;
    RCC_OscInitStruct.LSEDriver = RCC_LSE_DRIVER2;
    RCC_OscInitStruct.PLL.PLLState = RCC_PLL_OFF;

    if (HAL_RCC_OscConfig(&RCC_OscInitStruct) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }

    //初始化 CPU,AHB,APB 总线时钟
    RCC_ClkInitStruct.ClockType =  RCC_CLOCKTYPE_HCLK| //
                                   RCC_CLOCKTYPE_SYSCLK| //
                                   RCC_CLOCKTYPE_PCLK1;
    RCC_ClkInitStruct.SYSCLKSource = RCC_SYSCLKSOURCE_LSE;
    RCC_ClkInitStruct.AHBCLKDivider = RCC_SYSCLK_DIV1;
    RCC_ClkInitStruct.APB1CLKDivider = RCC_HCLK_DIV1;

    if (HAL_RCC_ClockConfig(&RCC_ClkInitStruct, FLASH_LATENCY_0) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }
}

```


注意：打开 py32f030_hal_rcc.c 文件，HAL_RCC_OscConfig 就是开启并等待各个时钟稳定的函数，其中 LSE_TIMEOUT_VALUE 是等待 LSE 稳定的最大时间，建议用户不要更改，否则可能对初始化时钟有影响。

- 第二种方式是先使能 LSI 作为系统时钟，待 LSE 稳定后再选择该时钟作为系统时钟源。第二种方式没有 2000ms 等待的时间影响。

1. 首先先选择 LSI 作为系统时钟。

```
void SystemClock_Config(void)
{
    RCC_OscInitTypeDef RCC_OscInitStruct = {0};
    RCC_ClkInitTypeDef RCC_ClkInitStruct = {0};

    //开启 HSI,LSE,LSI,PLL 所有时钟
    RCC_OscInitStruct.OscillatorType =  RCC_OSCILLATORTYPE_LSE| //
                                         RCC_OSCILLATORTYPE_LSI;

    RCC_OscInitStruct.HSIState = RCC_HSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.HSIDiv = RCC_HSI_DIV1;
    RCC_OscInitStruct.HSICalibrationValue = RCC_HSICALIBRATION_8MHz;
    RCC_OscInitStruct.HSEState = RCC_HSE_OFF;
    RCC_OscInitStruct.LSIState = RCC_LSI_ON;
    RCC_OscInitStruct.LSEState = RCC_LSE_ON;
    RCC_OscInitStruct.LSEDriver = RCC_LSE_DRIVER2;
    RCC_OscInitStruct.PLL.PLLState = RCC_PLL_OFF;

    if (HAL_RCC_OscConfig(&RCC_OscInitStruct) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }

    //初始化 CPU,AHB,APB 总线时钟
    RCC_ClkInitStruct.ClockType =  RCC_CLOCKTYPE_HCLK| //
                                   RCC_CLOCKTYPE_SYSCLK|//
                                   RCC_CLOCKTYPE_PCLK1;
    RCC_ClkInitStruct.SYSCLKSource = RCC_SYSCLKSOURCE_LSI;
    RCC_ClkInitStruct.AHBCLKDivider = RCC_SYSCLK_DIV1;
    RCC_ClkInitStruct.APB1CLKDivider = RCC_HCLK_DIV1;

    if(HAL_RCC_ClockConfig(&RCC_ClkInitStruct,FLASH_LATENCY_0)!= HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }
}
```

2. 因为不需要一直等待 LSE 稳定，所以我们需要把 HAL 库的 py32f030_hal_rcc.c 文件，初始化时钟的 HAL_RCC_OscConfig 函数等待 LSE 时钟稳定的代码注释掉。

```
HAL_StatusTypeDef HAL_RCC_OscConfig(RCC_OscInitTypeDef
*RCC_OscInitStruct)
{
    .....
```

```

//LSE 稳定需要 2000ms, 这里不等待直接往下执行
#if 0
    /* Check the LSE State */
    if (RCC_OsclnitStruct->LSEState != RCC_LSE_OFF)
    {
        /* Get Start Tick*/
        tickstart = HAL_GetTick();

        /* Wait till LSE is ready */
        while (READ_BIT(RCC->BDCR, RCC_BDCR_LSERDY) == 0U)
        {
            if ((HAL_GetTick() - tickstart) > RCC_LSE_TIMEOUT_VALUE)
            {
                return HAL_TIMEOUT;
            }
        }
    }
    else
    {
        /* Get Start Tick*/
        tickstart = HAL_GetTick();

        /* Wait till LSE is disabled */
        while (READ_BIT(RCC->BDCR, RCC_BDCR_LSERDY) != 0U)
        {
            if ((HAL_GetTick() - tickstart) > RCC_LSE_TIMEOUT_VALUE)
            {
                return HAL_TIMEOUT;
            }
        }
    }
}
#endif
.....
}

```

3. 代码进入 main 函数的 while 循环中后, 我们开始判断 LSE 时钟是否稳定, 若稳定切换系统时钟为 LSE 时钟, 否则进行其它任务处理。

```

while (1)
{
    if ((READ_BIT(RCC->BDCR, RCC_BDCR_LSERDY) != 0U)&&( LSE_SYSCCLK_Ready == 0))
    {
        SetSysClock(RCC_SYSCCLKSOURCE_LSE);
        LSE_SYSCCLK_Ready = 1;
    }
    //其它任务处理
}

```

4 版本历史

| 版本 | 日期 | 更新记录 |
|------|------------|------------|
| V0.1 | 2021.10.18 | 初版 |
| V1.0 | 2022.06.21 | 修改了应用例程 |
| V1.1 | 2023.08.16 | 增加 002A 内容 |
| V1.2 | 2023.08.24 | 更新声明 |
| | | |
| | | |
| | | |



Puya Semiconductor Co., Ltd.

声 明

普冉半导体(上海)股份有限公司 (以下简称: "Puya") 保留更改、纠正、增强、修改 Puya 产品和/或本文档的权利, 恕不另行通知。用户可在下单前获取产品的最新相关信息。

Puya 产品是依据订单时的销售条款和条件进行销售的。

用户对 Puya 产品的选择和使用承担全责, 同时若用于其自己或指定第三方产品上的, Puya 不提供服务支持且不对此类产品承担任何责任。

Puya 在此不授予任何知识产权的明示或暗示方式许可。

Puya 产品的转售, 若其条款与此处规定不一致, Puya 对此类产品的任何保修承诺无效。

任何带有 Puya 或 Puya 标识的图形或字样是普冉的商标。所有其他产品或服务名称均为其各自所有者的财产。

本文档中的信息取代并替换先前版本中的信息。