

1. Wprowadzenie	7
1.1. Wstęp.....	8
1.2. Dlaczego STM32F4?.....	9
1.3. Dlaczego .NET Micro Framework?.....	10
1.4. Dlaczego język C#?	10
2. Mikrokontrolery STM32.....	11
2.1. Wprowadzenie	12
2.2. Rdzenie z serii Cortex.....	12
2.3. Rodzina STM32.....	12
2.4. Architektura Cortex-M4.....	15
2.4.1. Podstawowe informacje	15
2.4.2. Rejestry oraz przestrzeń adresowa	16
2.4.3. FPU	17
2.4.4. NVIC	18
2.5. Podstawowe peryferie wewnętrzne i interfejsy komunikacyjne	18
2.5.1. Pamięć Flash	18
2.5.2. Pamięć SRAM.....	18
2.5.3. Moduł DMA.....	19
2.5.4. Moduł GPIO.....	19
2.5.5. Przetwornik ADC.....	20
2.5.6. Przetwornik DAC.....	20
2.5.7. Moduł FMC.....	20
2.5.8. Moduł SDIO.....	21
2.5.9. Timer	21
2.5.10. Zegar RTC	21
2.5.11. Kontroler LCD-TFT.....	21
2.5.12. Moduł EXTI	21
2.5.13. Generator PWM	22
3. Podstawy języka C# .NET Micro Framework	23
3.1. Wprowadzenie	24
3.2. Budowa platformy .NET Micro Framework	24
3.3. Programowanie obiektowe	25
3.3.1. Abstrakcja	26
3.3.2. Hermetyzacja.....	26
3.3.3. Dziedziczenie	26
3.3.4. Polimorfizm.....	26
3.4. Nawyki programistyczne i styl programowania	27

3.5.	Budowa programu w C#	28
3.6.	Typy proste	29
3.7.	Tworzenie stałych.....	31
3.8.	Tworzenie zmiennych.....	32
3.9.	Rzutowanie i konwersja typów	33
3.10.	Operatory	35
3.11.	Instrukcje warunkowe.....	36
3.12.	Instrukcje iteracyjne.....	38
3.13.	Łańcuchy tekstowe – typ <i>string</i>	40
3.14.	Tablice	42
3.15.	Obliczenia matematyczne	43
3.15.1.	Podstawowe operacje matematyczne	44
3.15.2.	Potęgi i pierwiastki.....	44
3.15.3.	Logarytmy i funkcje wykładnicze.....	44
3.15.4.	Funkcje trygonometryczne	45
3.15.5.	Funkcje cyklotometryczne	45
3.15.6.	Funkcje hiperboliczne	46
3.15.7.	Zaokrąglenia, wartości skrajne i pozostałe metody	46
3.15.8.	Zaawansowane funkcje	47
3.16.	Operacje bitowe.....	47
3.16.1.	Operacje logiczne na zmiennych.....	48
3.16.2.	Operacje bitowe	49
3.17.	Obsługa wyjątków.....	50
3.18.	Klasy.....	51
3.18.1.	Stałe.....	52
3.18.2.	Pola.....	52
3.18.3.	Właściwości	53
3.18.4.	Metody	53
3.18.5.	Konstruktory	54
3.18.6.	Tworzenie klas.....	54
3.19.	Struktury	56
4.	Narzędzia i oprogramowanie	57
4.1.	Wprowadzenie	58
4.2.	Zestaw uruchomieniowy	58
4.3.	Moduły rozszerzające	59
4.3.1.	KAmodKB4x4	60
4.3.2.	KAmodRS	60

4.3.3. KAModGPS.....	61
4.3.4. Pozostałe elementy	63
4.4. Niezbędne oprogramowanie	63
4.5. Instalacja platformy .NET Micro Framework	66
4.6. Pierwszy program.....	69
4.6.1. Wprowadzenie.....	69
4.6.2. Tworzenie projektu.....	69
4.6.3. Kompilowanie i ładowanie wsadu	71
4.6.4. Debugowanie programu	71
5. Przykładowe aplikacje	73
5.1. Wprowadzenie	74
5.2. Obsługa portów GPIO	74
5.2.1. Wprowadzenie.....	74
5.2.2. Obsługa GPIO – wyjścia.....	74
5.2.2. Obsługa GPIO – wejścia	75
5.2.3. Obsługa GPIO – linia trójstanowa	76
5.3. Obsługa przerwań zewnętrznych i odmierzanie czasu.....	77
5.3.1. Obsługa przerwań zewnętrznych	77
5.3.2. Odmierzanie czasu	79
5.4. Obsługa klawiatury matrycowej	81
5.4.1. Wprowadzenie.....	81
5.4.2. Podstawowy sposób obsługi klawiatury matrycowej	81
5.4.3. Obsługa klawiatury matrycowej w przerwaniu zewnętrznym	84
5.5. Obsługa wyświetlaczy LED	87
5.5.1. Sterowanie pojedynczym wyświetlaczem LED.....	87
5.5.2. Sterowanie dynamiczne	90
5.6. Obsługa wyświetlacza TFT	94
5.6.1. Wprowadzenie.....	94
5.6.2. Definiowanie kolorów.....	95
5.6.3. Definiowanie czcionek.....	95
5.6.4. Obsługa wyświetlacza TFT	97
5.7. Obsługa wewnętrznych przetworników ADC.....	101
5.7.1. Pomiar napięcia.....	101
5.7.2. Pomiar temperatury	103
5.7.3. Pomiar ciśnienia atmosferycznego.....	106
5.7.4. Pomiar odległości.....	109
5.8. Obsługa generatorów PWM	113
5.8.1. Generowanie przebiegu prostokątnego	113

5.8.2. Sterowanie diodą RGB.....	115
5.9. Obsługa przetworników DAC.....	119
5.10. Przykłady zegarów	122
5.10.1. Zegar systemowy	122
5.10.2. Zegar wskazówkowy.....	125
5.11. Obsługa modułu USART	128
5.12. Obsługa modułu GPS	130
5.13. Stacja pogody.....	137
Dodatek A	143
Dodatek B	153
Literatura	155