

解析 STM32 的启动过程

当前的嵌入式应用程序开发过程里，并且 C 语言成为了绝大部分场合的最佳选择。如此一来 main 函数似乎成为了理所当然的起点——因为 C 程序往往从 main 函数开始执行。但一个经常会被忽略的问题是：微控制器（单片机）上电后，是如何寻找到并执行 main 函数的呢？很显然微控制器无法从硬件上定位 main 函数的入口地址，因为使用 C 语言作为开发语言后，变量/函数的地址便由编译器在编译时自行分配，这样一来 main 函数的入口地址在微控制器的内部存储空间中不再是绝对不变的。相信读者都可以回答这个问题，答案也许大同小异，但肯定都有个关键词，叫“启动文件”，用英文单词来描述是“Bootloader”。

无论性能高下，结构简繁，价格贵贱，每一种微控制器（处理器）都必须有启动文件，启动文件的作用便是负责执行微控制器从“复位”到“开始执行 main 函数”中间这段时间（称为启动过程）所必须进行的工作。最为常见的 51，AVR 或 MSP430 等微控制器当然也有对应启动文件，但开发环境往往自动完整地提供了这个启动文件，不需要开发人员再行干预启动过程，只需要从 main 函数开始进行应用程序的设计即可。

话题转到 STM32 微控制器，无论是 keil uvision4 还是 IAR EWARM 开发环境，ST 公司都提供了现成的直接可用的启动文件，程序开发人员可以直接引用启动文件后直接进行 C 应用程序的开发。这样能大大减小开发人员从其它微控制器平台跳转至 STM32 平台，也降低了适应 STM32 微控制器的难度（对于上一代 ARM 的当家花旦 ARM9，启动文件往往是第一道难啃却又无法逾越的坎）。

相对于 ARM 上一代的主流 ARM7/ARM9 内核架构，新一代 Cortex 内核架构的启动方式有了比较大的变化。ARM7/ARM9 内核的控制器在复位后，CPU 会从存储空间的绝对地址 0x000000 取出第一条指令执行复位中断服务程序的方式启动，即固定了复位后的起始地址为 0x000000（PC = 0x000000）同时中断向量表的位置并不是固定的。而 Cortex-M3 内核则正好相反，有 3 种情况：

- 1、通过 boot 引脚设置可以将中断向量表定位于 SRAM 区，即起始地址为 0x2000000，同时复位后 PC 指针位于 0x2000000 处；
- 2、通过 boot 引脚设置可以将中断向量表定位于 FLASH 区，即起始地址为 0x8000000，同时复位后 PC 指针位于 0x8000000 处；
- 3、通过 boot 引脚设置可以将中断向量表定位于内置 Bootloader 区，本文不对这种情况做论述；

而 Cortex-M3 内核规定，起始地址必须存放堆顶指针，而第二个地址则必须存放复位中断入口向量地址，这样在 Cortex-M3 内核复位后，会自动从起始地址的下一个 32 位空间取出复位中断入口向量，跳转执行复位中断服务程序。对比 ARM7/ARM9 内核，Cortex-M3 内核则是固定了中断向量表的位置而起始地址是可变化的。

有了上述准备只是后，下面以 STM32 的 2.02 固件库提供的启动文件“stm32f10x_vector.s”为模板，对 STM32 的启动过程做一个简要而全面的解析。

程序清单一：

```
； 文件“stm32f10x_vector.s”，其中注释为行号
DATA_IN_ExtSRAM EQU    0                ; 1
Stack_Size      EQU    0x00000400      ; 2
AREA    STACK, NOINIT, READWRITE, ALIGN = 3 ; 3
Stack_Mem       SPACE   Stack_Size     ; 4
__initial_sp                                         ; 5
Heap_Size       EQU    0x00000400      ; 6
AREA    HEAP, NOINIT, READWRITE, ALIGN = 3 ; 7
```

__heap_base			: 8
Heap_Mem	SPACE	Heap_Size	: 9
__heap_limit			: 10
THUMB			: 11
PRESERVE8			: 12
IMPORT	NMIException		: 13
IMPORT	HardFaultException		: 14
IMPORT	MemManageException		: 15
IMPORT	BusFaultException		: 16
IMPORT	UsageFaultException		: 17
IMPORT	SVCHandler		: 18
IMPORT	DebugMonitor		: 19
IMPORT	PendSVC		: 20
IMPORT	SysTickHandler		: 21
IMPORT	WWDG_IRQHandler		: 22
IMPORT	PVD_IRQHandler		: 23
IMPORT	TAMPER_IRQHandler		: 24
IMPORT	RTC_IRQHandler		: 25
IMPORT	FLASH_IRQHandler		: 26
IMPORT	RCC_IRQHandler		: 27
IMPORT	EXTI0_IRQHandler		: 28
IMPORT	EXTI1_IRQHandler		: 29
IMPORT	EXTI2_IRQHandler		: 30
IMPORT	EXTI3_IRQHandler		: 31
IMPORT	EXTI4_IRQHandler		: 32
IMPORT	DMA1_Channel1_IRQHandler		: 33
IMPORT	DMA1_Channel2_IRQHandler		: 34
IMPORT	DMA1_Channel3_IRQHandler		: 35
IMPORT	DMA1_Channel4_IRQHandler		: 36
IMPORT	DMA1_Channel5_IRQHandler		: 37
IMPORT	DMA1_Channel6_IRQHandler		: 38
IMPORT	DMA1_Channel7_IRQHandler		: 39
IMPORT	ADC1_2_IRQHandler		: 40
IMPORT	USB_HP_CAN_TX_IRQHandler		: 41
IMPORT	USB_LP_CAN_RX0_IRQHandler		: 42
IMPORT	CAN_RX1_IRQHandler		: 43
IMPORT	CAN_SCE_IRQHandler		: 44
IMPORT	EXTI9_5_IRQHandler		: 45
IMPORT	TIM1_BRK_IRQHandler		: 46
IMPORT	TIM1_UP_IRQHandler		: 47
IMPORT	TIM1_TRG_COM_IRQHandler		: 48
IMPORT	TIM1_CC_IRQHandler		: 49
IMPORT	TIM2_IRQHandler		: 50
IMPORT	TIM3_IRQHandler		: 51

IMPORT	TIM4_IRQHandler	; 52
IMPORT	I2C1_EV_IRQHandler	; 53
IMPORT	I2C1_ER_IRQHandler	; 54
IMPORT	I2C2_EV_IRQHandler	; 55
IMPORT	I2C2_ER_IRQHandler	; 56
IMPORT	SPI1_IRQHandler	; 57
IMPORT	SPI2_IRQHandler	; 58
IMPORT	USART1_IRQHandler	; 59
IMPORT	USART2_IRQHandler	; 60
IMPORT	USART3_IRQHandler	; 61
IMPORT	EXTI15_10_IRQHandler	; 62
IMPORT	RTCAlarm_IRQHandler	; 63
IMPORT	USBWakeUp_IRQHandler	; 64
IMPORT	TIM8_BRK_IRQHandler	; 65
IMPORT	TIM8_UP_IRQHandler	; 66
IMPORT	TIM8_TRG_COM_IRQHandler	; 67
IMPORT	TIM8_CC_IRQHandler	; 68
IMPORT	ADC3_IRQHandler	; 69
IMPORT	FSMC_IRQHandler	; 70
IMPORT	SDIO_IRQHandler	; 71
IMPORT	TIM5_IRQHandler	; 72
IMPORT	SPI3_IRQHandler	; 73
IMPORT	UART4_IRQHandler	; 74
IMPORT	UART5_IRQHandler	; 75
IMPORT	TIM6_IRQHandler	; 76
IMPORT	TIM7_IRQHandler	; 77
IMPORT	DMA2_Channel1_IRQHandler	; 78
IMPORT	DMA2_Channel2_IRQHandler	; 79
IMPORT	DMA2_Channel3_IRQHandler	; 80
IMPORT	DMA2_Channel4_5_IRQHandler	; 81
AREA	RESET, DATA, READONLY	; 82
EXPORT	__Vectors	; 83
	__Vectors	; 84
DCD	__initial_sp	; 85
DCD	Reset_Handler	; 86
DCD	NMIException	; 87
DCD	HardFaultException	; 88
DCD	MemManageException	; 89
DCD	BusFaultException	; 90
DCD	UsageFaultException	; 91
DCD	0	; 92
DCD	0	; 93
DCD	0	; 94
DCD	0	; 95

DCD	SVCHandler	; 96
DCD	DebugMonitor	; 97
DCD	0	; 98
DCD	PendSVC	; 99
DCD	SysTickHandler	; 100
DCD	WWDG_IRQHandler	; 101
DCD	PVD_IRQHandler	; 102
DCD	TAMPER_IRQHandler	; 103
DCD	RTC_IRQHandler	; 104
DCD	FLASH_IRQHandler	; 105
DCD	RCC_IRQHandler	; 106
DCD	EXTIO_IRQHandler	; 107
DCD	EXTI1_IRQHandler	; 108
DCD	EXTI2_IRQHandler	; 109
DCD	EXTI3_IRQHandler	; 110
DCD	EXTI4_IRQHandler	; 111
DCD	DMA1_Channel1_IRQHandler	; 112
DCD	DMA1_Channel2_IRQHandler	; 113
DCD	DMA1_Channel3_IRQHandler	; 114
DCD	DMA1_Channel4_IRQHandler	; 115
DCD	DMA1_Channel5_IRQHandler	; 116
DCD	DMA1_Channel6_IRQHandler	; 117
DCD	DMA1_Channel7_IRQHandler	; 118
DCD	ADC1_2_IRQHandler	; 119
DCD	USB_HP_CAN_TX_IRQHandler	; 120
DCD	USB_LP_CAN_RX0_IRQHandler	; 121
DCD	CAN_RX1_IRQHandler	; 122
DCD	CAN_SCE_IRQHandler	; 123
DCD	EXTI9_5_IRQHandler	; 124
DCD	TIM1_BRK_IRQHandler	; 125
DCD	TIM1_UP_IRQHandler	; 126
DCD	TIM1_TRG_COM_IRQHandler	; 127
DCD	TIM1_CC_IRQHandler	; 128
DCD	TIM2_IRQHandler	; 129
DCD	TIM3_IRQHandler	; 130
DCD	TIM4_IRQHandler	; 131
DCD	I2C1_EV_IRQHandler	; 132
DCD	I2C1_ER_IRQHandler	; 133
DCD	I2C2_EV_IRQHandler	; 134
DCD	I2C2_ER_IRQHandler	; 135
DCD	SPI1_IRQHandler	; 136
DCD	SPI2_IRQHandler	; 137
DCD	USART1_IRQHandler	; 138
DCD	USART2_IRQHandler	; 139

DCD	USART3_IRQHandler	; 140
DCD	EXTI15_10_IRQHandler	; 141
DCD	RTCAlarm_IRQHandler	; 142
DCD	USBWakeUp_IRQHandler	; 143
DCD	TIM8_BRK_IRQHandler	; 144
DCD	TIM8_UP_IRQHandler	; 145
DCD	TIM8_TRG_COM_IRQHandler	; 146
DCD	TIM8_CC_IRQHandler	; 147
DCD	ADC3_IRQHandler	; 148
DCD	FSMC_IRQHandler	; 149
DCD	SDIO_IRQHandler	; 150
DCD	TIM5_IRQHandler	; 151
DCD	SPI3_IRQHandler	; 152
DCD	UART4_IRQHandler	; 153
DCD	UART5_IRQHandler	; 154
DCD	TIM6_IRQHandler	; 155
DCD	TIM7_IRQHandler	; 156
DCD	DMA2_Channel1_IRQHandler	; 157
DCD	DMA2_Channel2_IRQHandler	; 158
DCD	DMA2_Channel3_IRQHandler	; 159
DCD	DMA2_Channel4_5_IRQHandler	; 160
AREA	.text , CODE, READONLY	; 161
Reset_Handler	PROC	; 162
EXPORT	Reset_Handler	; 163
IF	DATA_IN_ExtSRAM == 1	; 164
LDR	R0,= 0x00000114	; 165
LDR	R1,= 0x40021014	; 166
STR	R0,[R1]	; 167
LDR	R0,= 0x000001E0	; 168
LDR	R1,= 0x40021018	; 169
STR	R0,[R1]	; 170
LDR	R0,= 0x44BB44BB	; 171
LDR	R1,= 0x40011400	; 172
STR	R0,[R1]	; 173
LDR	R0,= 0xBBBBBBBB	; 174
LDR	R1,= 0x40011404	; 175
STR	R0,[R1]	; 176
LDR	R0,= 0xB44444BB	; 177
LDR	R1,= 0x40011800	; 178
STR	R0,[R1]	; 179
LDR	R0,= 0xBBBBBBBB	; 180
LDR	R1,= 0x40011804	; 181
STR	R0,[R1]	; 182
LDR	R0,= 0x44BBBBBB	; 183

```

LDR R1,= 0x40011C00 ; 184
STR RO,[R1] ; 185
LDR R0,= 0xB4444444 ; 186
LDR R1,= 0x40011C04 ; 187
STR RO,[R1] ; 188
LDR R0,= 0x44BBBBBB ; 189
LDR R1,= 0x40012000 ; 190
STR RO,[R1] ; 191
LDR R0,= 0x444444B44 ; 192
LDR R1,= 0x40012004 ; 193
STR RO,[R1] ; 194
LDR R0,= 0x00001011 ; 195
LDR R1,= 0xA0000010 ; 196
STR RO,[R1] ; 197
LDR R0,= 0x00000200 ; 198
LDR R1,= 0xA0000014 ; 199
STR RO,[R1] ; 200
ENDIF ; 201
IMPORT __main ; 202
LDR R0,=__main ; 203
BX R0 ; 204
ENDP ; 205
ALIGN ; 206
IF :DEF:__MICROLIB ; 207
EXPORT __initial_sp ; 208
EXPORT __heap_base ; 209
EXPORT __heap_limit ; 210
ELSE ; 211
IMPORT __use_two_region_memory ; 212
EXPORT __user_initial_stackheap ; 213
__user_initial_stackheap ; 214
LDR R0,= Heap_Mem ; 215
LDR R1,= (Stack_Mem + Stack_Size) ; 216
LDR R2,= (Heap_Mem + Heap_Size) ; 217
LDR R3,= Stack_Mem ; 218
BX LR ; 219
ALIGN ; 220
ENDIF ; 221
END ; 222
ENDIF ; 223
END ; 224

```

如程序清单一，STM32 的启动代码一共 224 行，使用了汇编语言编写，这其中的主要原因下文将会给出交代。现在从第一行开始分析：

- 第 1 行：定义是否使用外部 SRAM，为 1 则使用，为 0 则表示不使用。此语行若用 C 语

言表达则等价于：

```
#define DATA_IN_ExtSRAM 0
```

- 第 2 行：定义栈空间大小为 0x00000400 个字节，即 1Kbyte。此语行亦等价于：

```
#define Stack_Size 0x00000400
```
- 第 3 行：伪指令 AREA，表示
- 第 4 行：开辟一段大小为 Stack_Size 的内存空间作为栈。
- 第 5 行：标号 __initial_sp，表示栈空间顶地址。
- 第 6 行：定义堆空间大小为 0x00000400 个字节，也为 1Kbyte。
- 第 7 行：伪指令 AREA，表示
- 第 8 行：标号 __heap_base，表示堆空间起始地址。
- 第 9 行：开辟一段大小为 Heap_Size 的内存空间作为堆。
- 第 10 行：标号 __heap_limit，表示堆空间结束地址。
- 第 11 行：告诉编译器使用 THUMB 指令集。
- 第 12 行：告诉编译器以 8 字节对齐。
- 第 13—81 行：IMPORT 指令，指示后续符号是在外部文件定义的（类似 C 语言中的全局变量声明），而下文可能会使用到这些符号。
- 第 82 行：定义只读数据段，实际上是在 CODE 区（假设 STM32 从 FLASH 启动，则此中断向量表起始地址即为 0x8000000）
- 第 83 行：将标号 __Vectors 声明为全局标号，这样外部文件就可以使用这个标号。
- 第 84 行：标号 __Vectors，表示中断向量表入口地址。
- 第 85—160 行：建立中断向量表。
- 第 161 行：
- 第 162 行：复位中断服务程序，PROC...ENDP 结构表示程序的开始和结束。
- 第 163 行：声明复位中断向量 Reset_Handler 为全局属性，这样外部文件就可以调用此复位中断服务。
- 第 164 行：IF...ENDIF 为预编译结构，判断是否使用外部 SRAM，在第 1 行中已定义为“不使用”。
- 第 165—201 行：此部分代码的作用是设置 FSMC 总线以支持 SRAM，因不使用外部 SRAM 因此此部分代码不会被编译。
- 第 202 行：声明 __main 标号。
- 第 203—204 行：跳转 __main 地址执行。
- 第 207 行：IF...ELSE...ENDIF 结构，判断是否使用 DEF:__MICROLIB（此处为不使用）。
- 第 208—210 行：若使用 DEF:__MICROLIB，则将 __initial_sp，__heap_base，__heap_limit 亦即栈顶地址，堆始末地址赋予全局属性，使外部程序可以使用。
- 第 212 行：定义全局标号 __use_two_region_memory。
- 第 213 行：声明全局标号 __user_initial_stackheap，这样外程序也可调用此标号。
- 第 214 行：标号 __user_initial_stackheap，表示用户堆栈初始化程序入口。
- 第 215—218 行：分别保存栈顶指针和栈大小，堆始地址和堆大小至 R0，R1，R2，R3 寄存器。
- 第 224 行：程序完毕。

以上便是 STM32 的启动代码的完整解析，接下来对几个小地方做解释：

- 1、AREA 指令：伪指令，用于定义代码段或数据段，后跟属性标号。其中比较重要的一个标号为“READONLY”或者“READWRITE”，其中“READONLY”表示该段为只读属性，联系到 STM32 的内部存储介质，可知具有只读属性的段保存于 FLASH 区，即 0x8000000

地址后。而“READONLY”表示该段为“可读写”属性，可知“可读写”段保存于 SRAM 区，即 0x2000000 地址后。由此可以从第 3、7 行代码知道，堆栈段位于 SRAM 空间。从第 82 行可知，中断向量表放置与 FLASH 区，而这也是整片启动代码中最先被放进 FLASH 区的数据。因此可以得到一条重要的信息：**0x8000000 地址存放的是栈顶地址__initial_sp，0x8000004 地址存放的是复位中断向量 Reset_Handler（STM32 使用 32 位总线，因此存储空间为 4 字节对齐）。**

- 2、DCD 指令：作用是开辟一段空间，其意义等价于 C 语言中的地址符“&”。因此从第 84 行开始建立的中断向量表则类似于使用 C 语言定义了一个指针数组，其每一个成员都是一个函数指针，分别指向各个中断服务函数。
- 3、标号：前文多处使用了“标号”一词。标号主要用于表示一片内存空间的某个位置，等价于 C 语言中的“地址”概念。地址仅仅表示存储空间的一个位置，从 C 语言的角度来看，变量的地址，数组的地址或是函数的入口地址在本质上并无区别。
- 4、第 202 行中的__main 标号并不表示 C 程序中的 main 函数入口地址，因此第 204 行也并不是跳转至 main 函数开始执行 C 程序。__main 标号表示 C/C++ 标准实时库函数里的一个初始化子程序__main 的入口地址。该程序的一个主要作用是初始化堆栈（对于程序清单一来说则是跳转__user_initial_stackheap 标号进行初始化堆栈的），并初始化映像文件，最后跳转 C 程序中的 main 函数。这就解释了为何所有的 C 程序必须有一个 main 函数作为程序的起点——因为这是由 C/C++ 标准实时库所规定的——并且不能更改，因为 C/C++ 标准实时库并不对外界开发源代码。因此，实际上在用户可见的前提下，程序在第 204 行后就跳转至.c 文件中的 main 函数，开始执行 C 程序了。

至此可以总结一下 STM32 的启动文件和启动过程。首先对栈和堆的大小进行定义，并在代码区的起始处建立中断向量表，其第一个表项是栈顶地址，第二个表项是复位中断服务入口地址。然后在复位中断服务程序中跳转 C/C++ 标准实时库的__main 函数，完成用户堆栈等的初始化后，跳转.c 文件中的 main 函数开始执行 C 程序。假设 STM32 被设置为从内部 FLASH 启动（这也是最常见的一种情况），中断向量表起始地位为 0x8000000，则栈顶地址存放于 0x8000000 处，而复位中断服务入口地址存放于 0x8000004 处。当 STM32 遇到复位信号后，则从 0x8000004 处取出复位中断服务入口地址，继而执行复位中断服务程序，然后跳转__main 函数，最后进入 main 函数，来到 C 的世界。