1. 设置按键KEY1（PB1），要求每按下一次实现一次灯PC13的反转（10分）
2. 用中断的方法实现题目1（15分）
3. 用串口一接受数据，（包头为0xaa，包尾为0x55，一共8位数据，aa ， 01 ， 02， 03 ， 04 ， 05 ， 06 ， 55）

接收成功后点亮灯PC13并发送包头为0x5a包尾为0xa5的数据包（15）

1. 从PA0引脚产生PWM波驱动舵机，要求舵机能由一个角度转到另一个角度。（产生一个高电平宽度为0.5-2.5ms，周期为20ms的pwm波）（30）（产生PWM波给15分）
2. 串口用DMA中断接受数据（包头为0xa5，包尾为0x5a，一共8位数据，a5 ， 01 ， 02， 03 ， 04 ， 05 ， 06 ， 5a），接受到数据后灯PC13闪烁，每闪一次时间差为200ms（用定时器计时）（30）（能用DMA接收数据给15分）