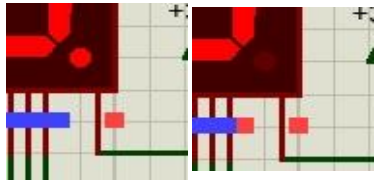
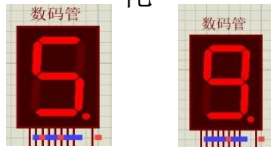
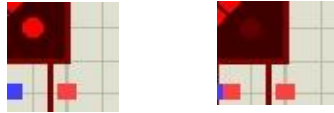
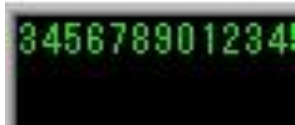
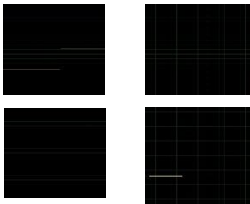
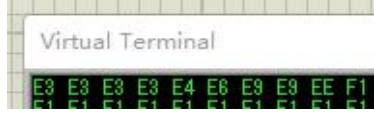

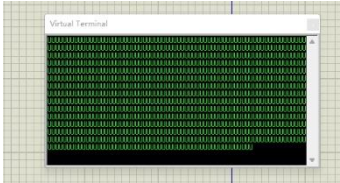
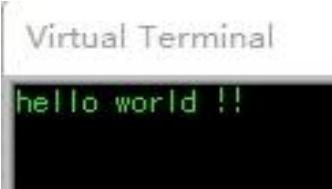
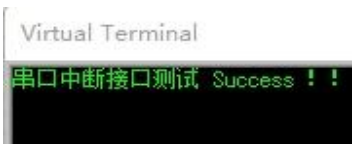
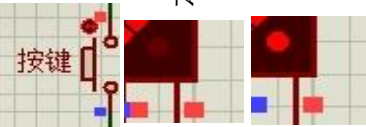


原理图仿真记录表				
模块	功能描述	程序设计思路	现象及描述	结果
LED驱动模块	指示灯延时一段时间亮灭切换一次	PC12初始化设置完成后，周期改变PC12输出，使指示灯亮灭交替进行	数码管指示灯亮灭交替 	LED驱动电路符合要求
数码显示	定时循环显示0-9	初始化数码管驱动电路后，周期改变数码管显示数值	数码管显示数值0-9周期变化 	数码显示符合要求
定时器4	利用定时器4控制LED的亮灭切换	Tim4及PC12初始化设置完成之后，用Tim4设置0.5s定时来控制工作指示灯亮灭切换	工作指示灯每隔0.5s切换一次 	定时器4符合要求
UART发送	延时循环发送0-9至终端	UART初始化设置完成之后，延时循环发送0-9至终端	控制台循环打印字符0-9 	URAT发送符合要求
PWM控制	延时改变速度	Motor初始化设置完成之后，周期改变速度	示波器波形变化 	PWM控制符合要求
ADC测量	采集数据并通过接口发送到终端	初始化设置Uart及TempMeas后，周期测量数据并通过串口发送到终端	调节电阻发现，随电阻阻值升高，采集到的数据变 	ADC测量符合要求
TIM2	利用定时器2控制LED切换	Tim2及PC12初始化设置完成后，用Tim2设置0.2s定时来控制工作指示灯亮灭切换	工作指示灯每隔0.2s切换一次亮灭 	TIM2符合要求

UART波特率检测	不断发送0x55产生高低电平交替的波形	UART初始化设置完成之后，不断发送0x55	<p>终端不断打印字符U</p> 	UART波特率检测符合要求
UART接收	将终端收到的数据发回终端展示	UART初始化设置完成之后，将终端收到的数据发回终端展示	<p>终端展示输入的字符</p> 	UART接收符合要求
UART中断接收	将收到的终端发送的数据发回终端展示	UART初始化设置完成之后，调用函数UartRxIntEn测试其功能	<p>终端展示输入的字符</p> 	UART中断接收符合要求
按钮接口	按一下按钮了ED灯反转一次	LED(PC12)及Btn初始化设置完成之后，为BtnIntEn函数配置回调程序，即LED亮灭反转程序	<p>按一下按钮LED反转一次，按下反转而非松开反转</p> 	按钮接口符合要求