2018/5/8

## 1.时钟开启顺序错误：

修改i2c.c文件中的HAL\_I2C\_MspInit，因前版本iic回应HA\_BUSY错误，解决：

在/\* USER CODE BEGIN I2C1\_MspInit 0 \*/下加入：

\_\_HAL\_RCC\_I2C1\_CLK\_ENABLE();

\_\_HAL\_RCC\_GPIOB\_CLK\_ENABLE();

并注释\_\_HAL\_RCC\_I2C1\_CLK\_ENABLE();即可。

## 2. HAL\_I2C\_Mem\_Write中MemAddSize参数意义

这是控制器的位数。

## 3. 调试好PWM信号，可正常产生

2018/5/9

## 根据舵机参数调试完成PWM频率。

安照舵机属性，计算得频率为244左右。使用示波器观察。T=1/f，SetPWM（0，0，500）500的占空比为12.2%，由12.2%\*T=500μs，可计算出T=4098μs。F=244。此时的

SetPWM（）的参数直接与舵机的正占空时间大致相同。故设置SetPWMfrq（244）

## 在SetPWM（）后加入PWM产生停止命令。

因为是数字舵机，故PWM信号只需要发送一次即可，舵机能够自行持续保持，发送多次容易堵塞，影响舵机使用。