1 将默认的#define \_\_AHB\_CLK CLK\_8M

改为了#define \_\_AHB\_CLK CLK\_16M 不然的话9600 波特率会有问题

2 gpio\_init(gpio\_interrupt\_callback); 这里面是gpio的回调函数

我在里面添加了uart 的rx引脚的处理：

// wenxue added by wenxue 12/7/2016

case GPIO\_UART\_RX\_PIN:

// go to BOARD\_GPIO\_UART\_RXPIN\_HANDLER

BOARD\_GPIO\_UART\_RXPIN\_HANDLER(pin);

break;

#define GPIO\_UART\_RX\_PIN (GPIO\_P31)

gpio\_uart\_demo.tx\_pin\_num = GPIO\_P03; 发送引脚

gpio\_uart\_demo.rx\_pin\_num = GPIO\_P31; 接收引脚