МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ "ЛЬВІВСЬКА ПОЛІТЕХНІКА"

ІКНІ Кафедра **ПЗ**

3BIT

до лабораторної роботи № 11 **на тему**: "Використання цифрових портів мікроконтролера STM32F401RB" **з дисципліни**: "Архітектура комп'ютера"

Лектор:

Тема. Використання цифрових портів мікроконтролера STM32F401RB.

Мета. Опанувати роботу з цифровими портами мікроконтролера STM32F401RB; розвинути навики складання програми мовою С для виведення і введення сигналів через цифрові порти; відтранслювати програму, складену відповідно до свого варіанту в середовищі програмування Keil uVision MDK-ARM; виконати моделювання схеми з мікроконтролером в системі Proteus.

Індивідуальне завдання

Варіант	Порт W	Біт k	Порт V	Біт т
1	Α	1	В	3
2	Α	2	В	4
3	Α	3	В	5
4	Α	4	В	6
5	Α	5	В	7
6	Α	6	В	0
7	Α	7	В	1
8	А	0	В	2
9	R	1	Δ	3

Хід роботи

Код програми

```
#include "main.h"
#include "stm32f4xx_rcc.h"
#include "stm32f4xx_gpio.h"
         IO uint32 t uwTimingDelay;
static
RCC_ClocksTypeDef RCC_Clocks;
static void Delay ( IO uint32 t nTime);
static GPIO InitTypeDef gpio a;
static GPIO InitTypeDef gpio b;
int main (void)
{
    RCC AHB1PeriphClockCmd(RCC AHB1Periph GPIOB | RCC AHB1Periph GPIOA, ENABLE);
    GPIO StructInit(&gpio a);
    gpio a.GPIO Pin = GPIO Pin 0;
    gpio a.GPIO Mode = GPIO Mode IN;
    GPIO Init (GPIOA, &gpio a);
    RCC AHB1PeriphClockCmd(RCC AHB1Periph GPIOB, ENABLE);
    GPIO_StructInit(&gpio_b);
    gpio_b.GPIO_Pin = GPIO_Pin_2;
    gpio b.GPIO Mode = GPIO Mode OUT;
    GPIO Init (GPIOB, &gpio b);
    while (1)
        if (GPIO ReadInputDataBit (GPIOA, GPIO Pin 0) == 0)
            GPIO SetBits (GPIOB, GPIO Pin 2);
        else
            GPIO ResetBits (GPIOB, GPIO Pin 2);
```

```
}

}

void Delay(__IO uint32_t nTime)
{
    uwTimingDelay = nTime;
    while(uwTimingDelay != 0);
}

void TimingDelay_Decrement(void)
{
    if (uwTimingDelay != 0x00)
    {
        uwTimingDelay--;
    }
}
```

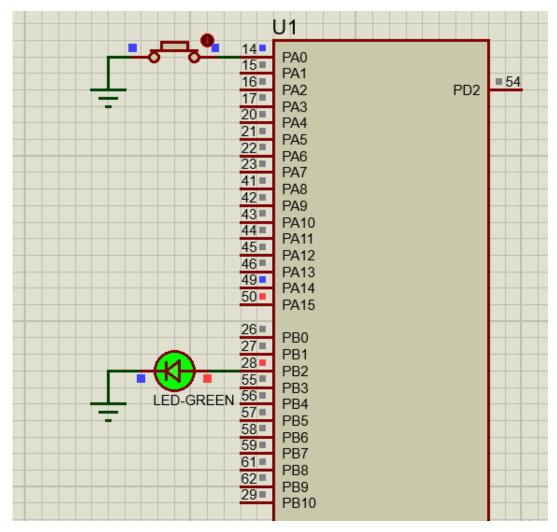


Рис. 1: Результат обчислення

Висновки

Під час виконання лабораторної роботи я опанував роботу з цифровими портами мікроконтролера STM32F401RB; розвинув навики складання програми мовою С для виведення і введення сигналів через цифрові порти; відтранслював програму, складену відповідно до свого варіанту в середовищі програмування Keil uVision MDK-ARM; виконав моделювання схеми з мікроконтролером в системі Proteus.