

# STM32CubeMx 使用详解

——cuyebiren

——意法半导体 STM32/STM8 社区

STM32CubeMx 是 STM32 系列单片机初始化代码工程生成工具。我们可以用它搜索选择满足我们需求的芯片，用它配置芯片外设引脚和功能，用它配置使用如 LWIP、FAT32、FreeRTOS 等第三方软件系统，还可以用它做功耗评估。STM32CubeMx 不仅能生成初始化代码工程，也能生成引脚配置信息的 pdf 和 txt 文档，方便查阅和设计原理图。——我相信 STM32CubeMx 的强大会使玩过它的人赞不绝口，毅然决然地放弃使用标准库，转而使用基于 HAL 库的它和 HAL 库。

下面就开始介绍 STM32CubeMx 的使用：

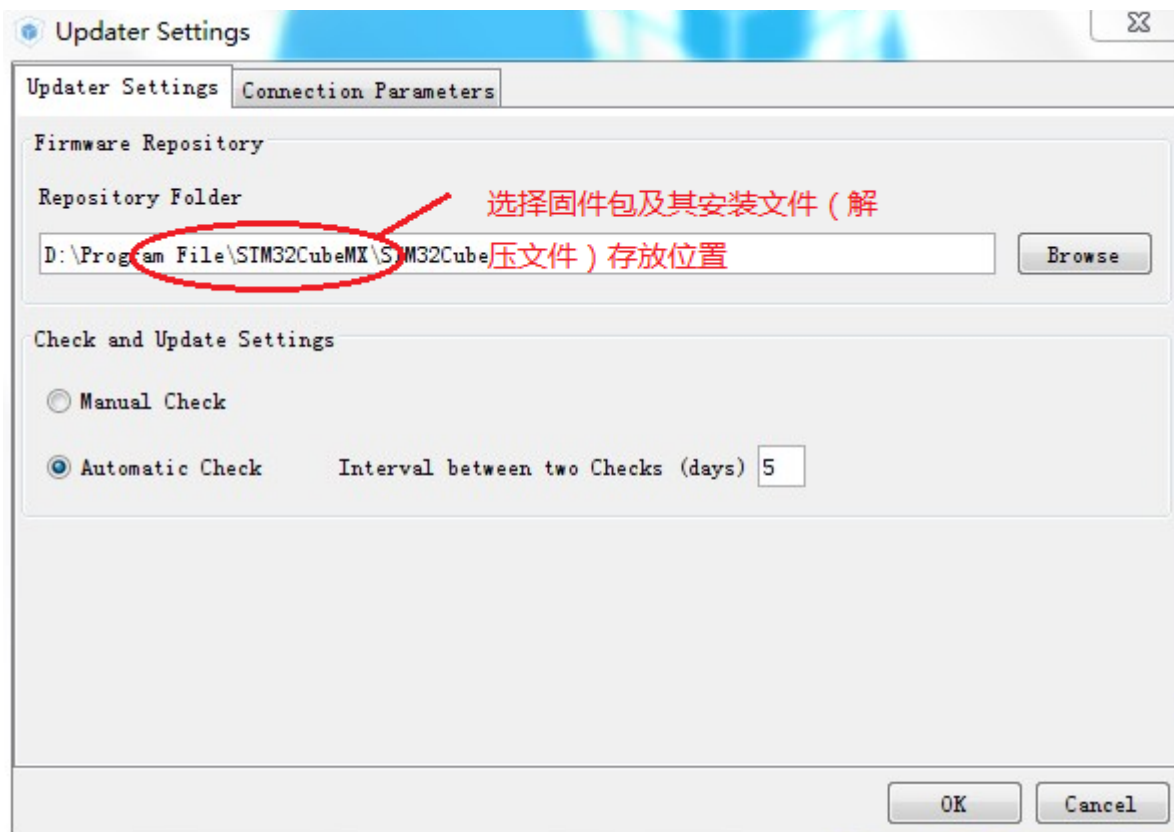
一、打开软件后的界面，如下。

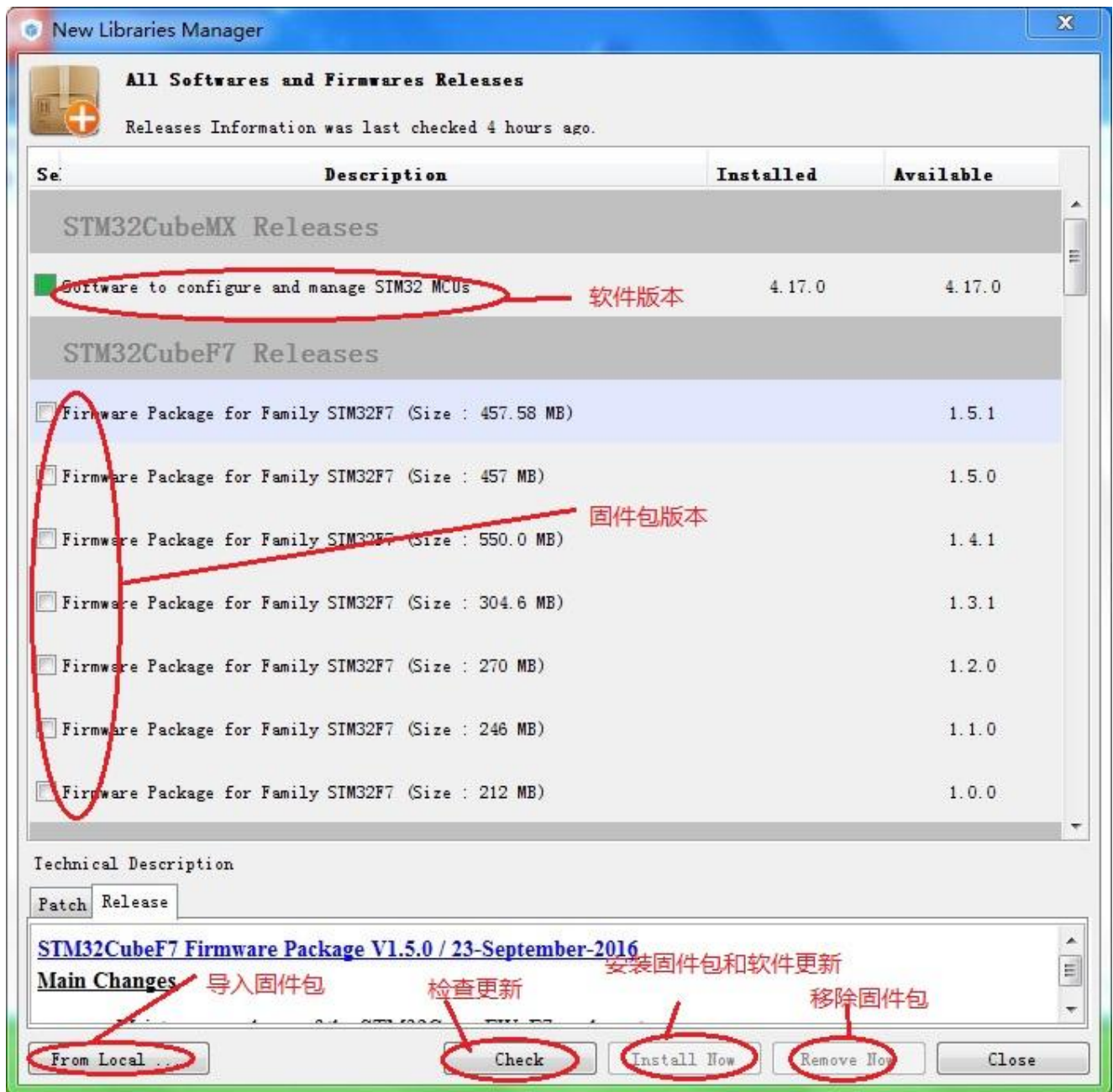


这里主要介绍“Help”菜单。“Updater Settings”可以设置下载的固件库及其解压文件的存放位置，这样就可以找到软件下载的固件库到底存放到了哪了。

“Install New Libraries”可以检查并下载固件库和软件更新情况，以及历史版

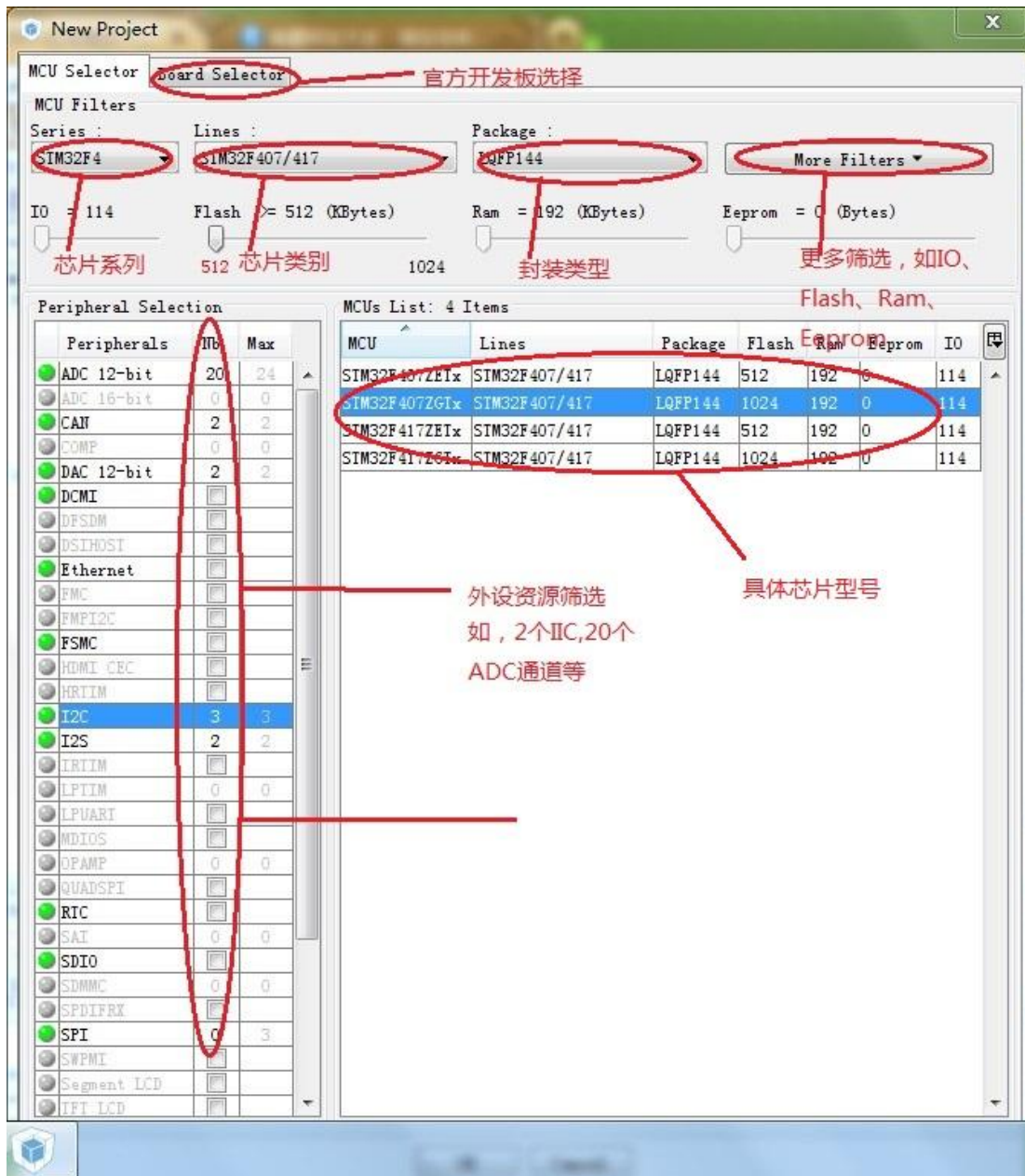
本，也可以手动导入固件库。





二、点击“New Projet”进入芯片选择界面。

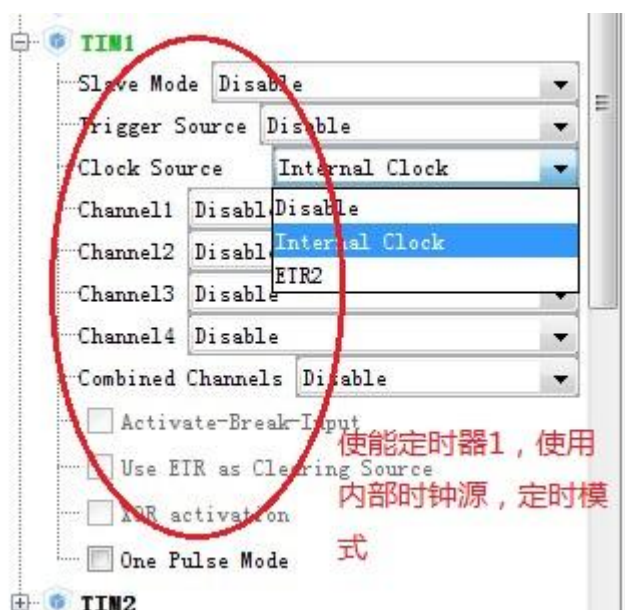
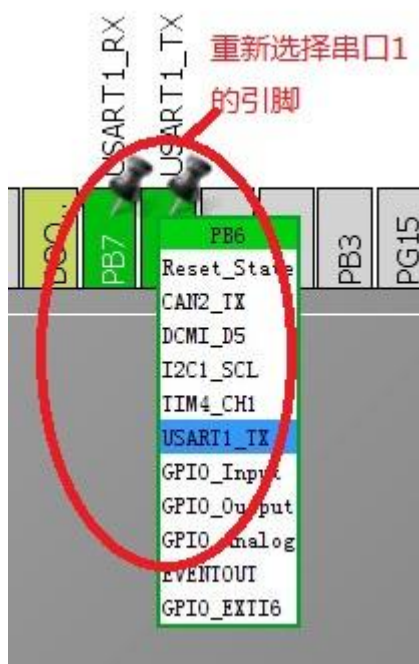
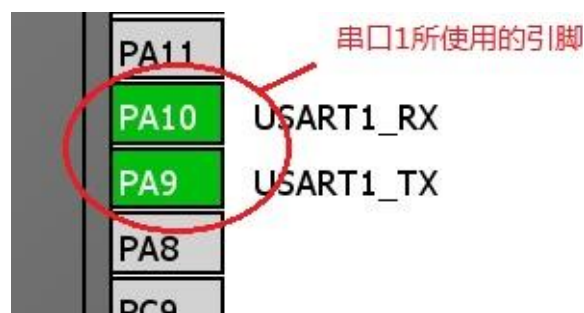
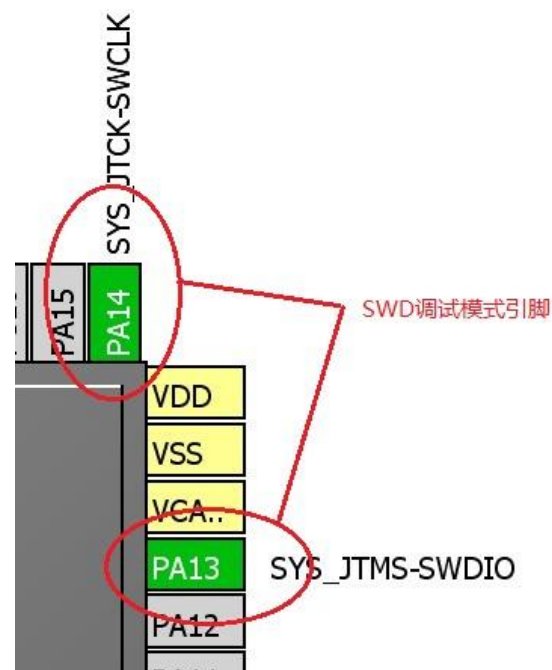
这里选择 STM32F407ZGTx（因为我的开发板是这个型号）。

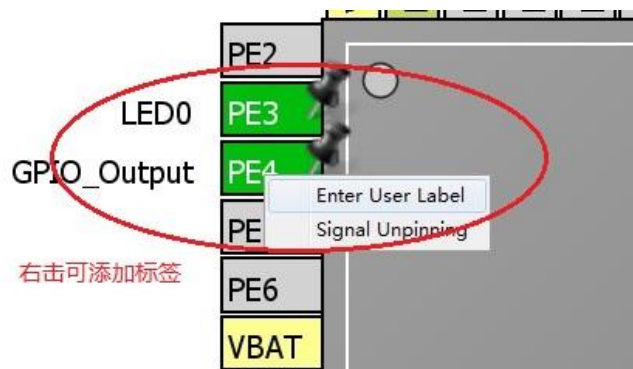


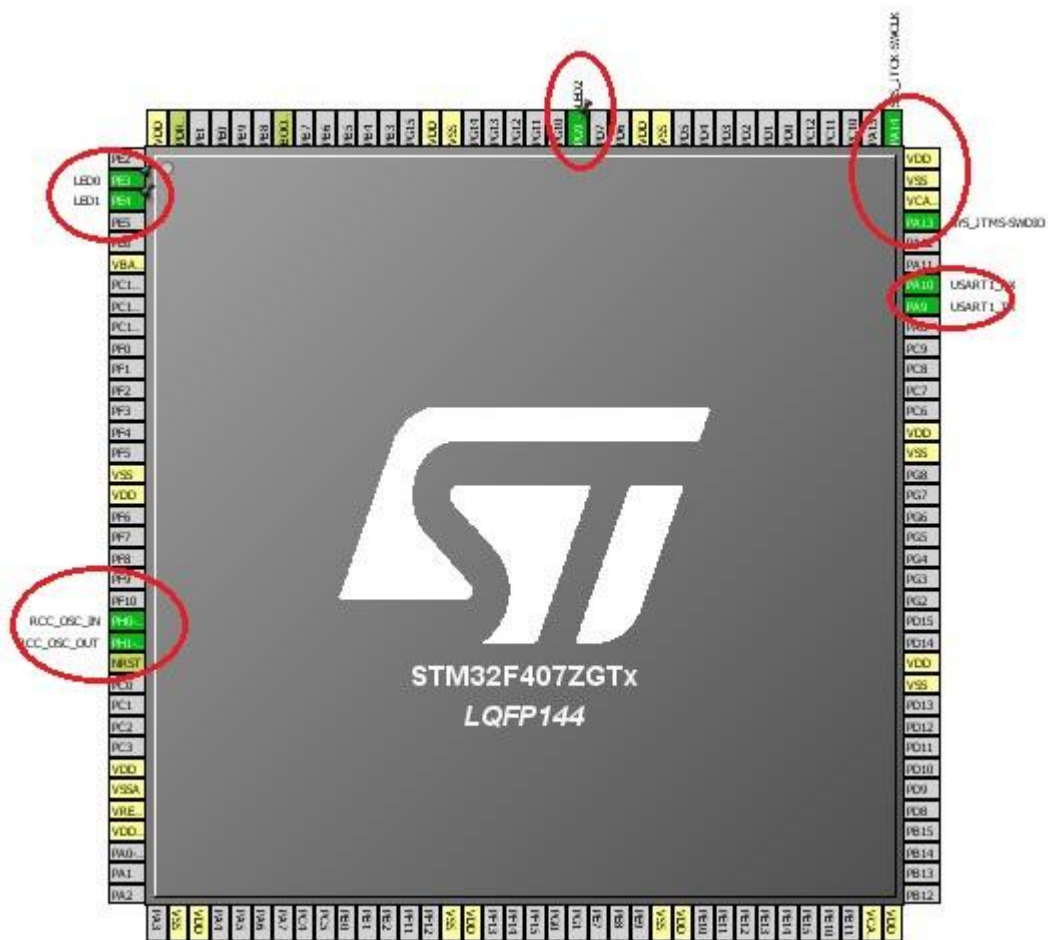
三、选择芯片型号双击或点“OK”，进入工程配置。



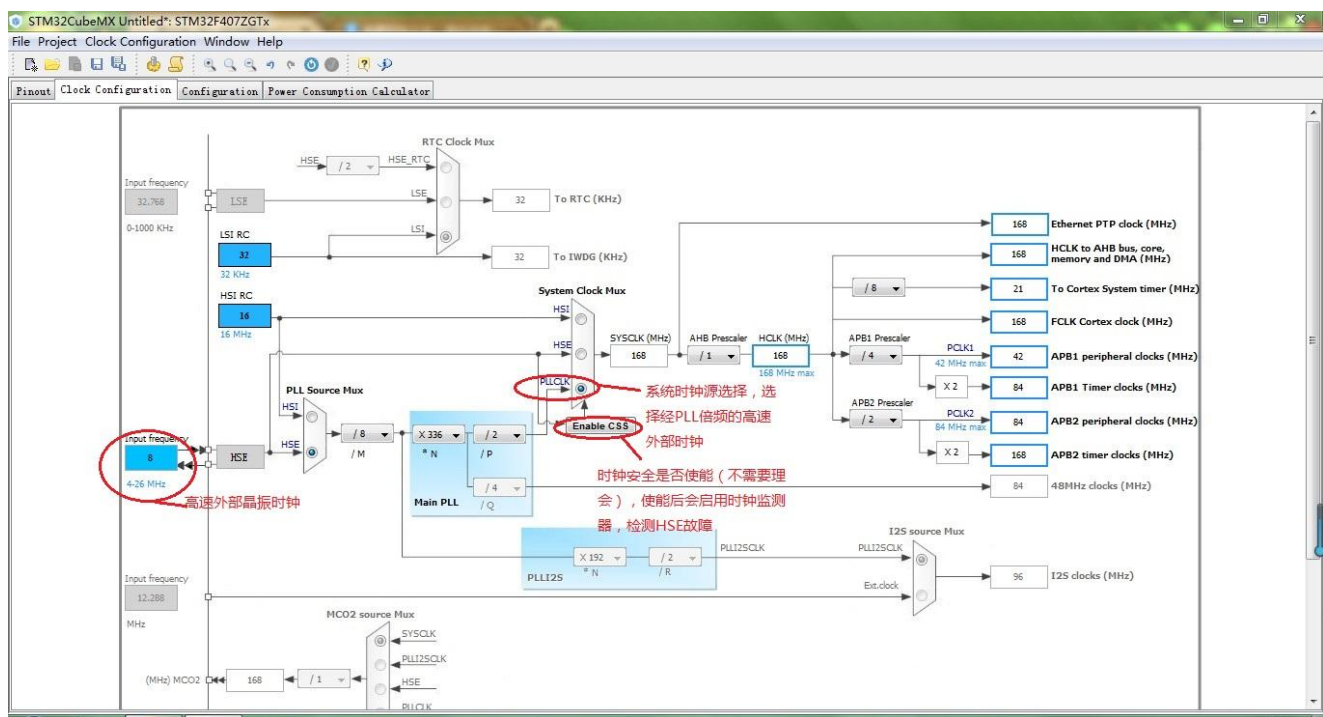








## 五、时钟配置。





## 六、外设及中间件参数配置。



USART1 Configuration

Parameter Settings

User Constants

NVIC Settings

DMA Settings

GPIO Settings

Configure the below parameters :

添加宏定义 中断设置 DMA设置 引脚设置

Search : Search (Ctrl+F)

Basic Parameters

Baud Rate	115200 Bits/s	波特率
Word Length	8 Bits (including Parity)	数据位
Parity	None	校验位
Stop Bits	1	停止位

Advanced Parameters

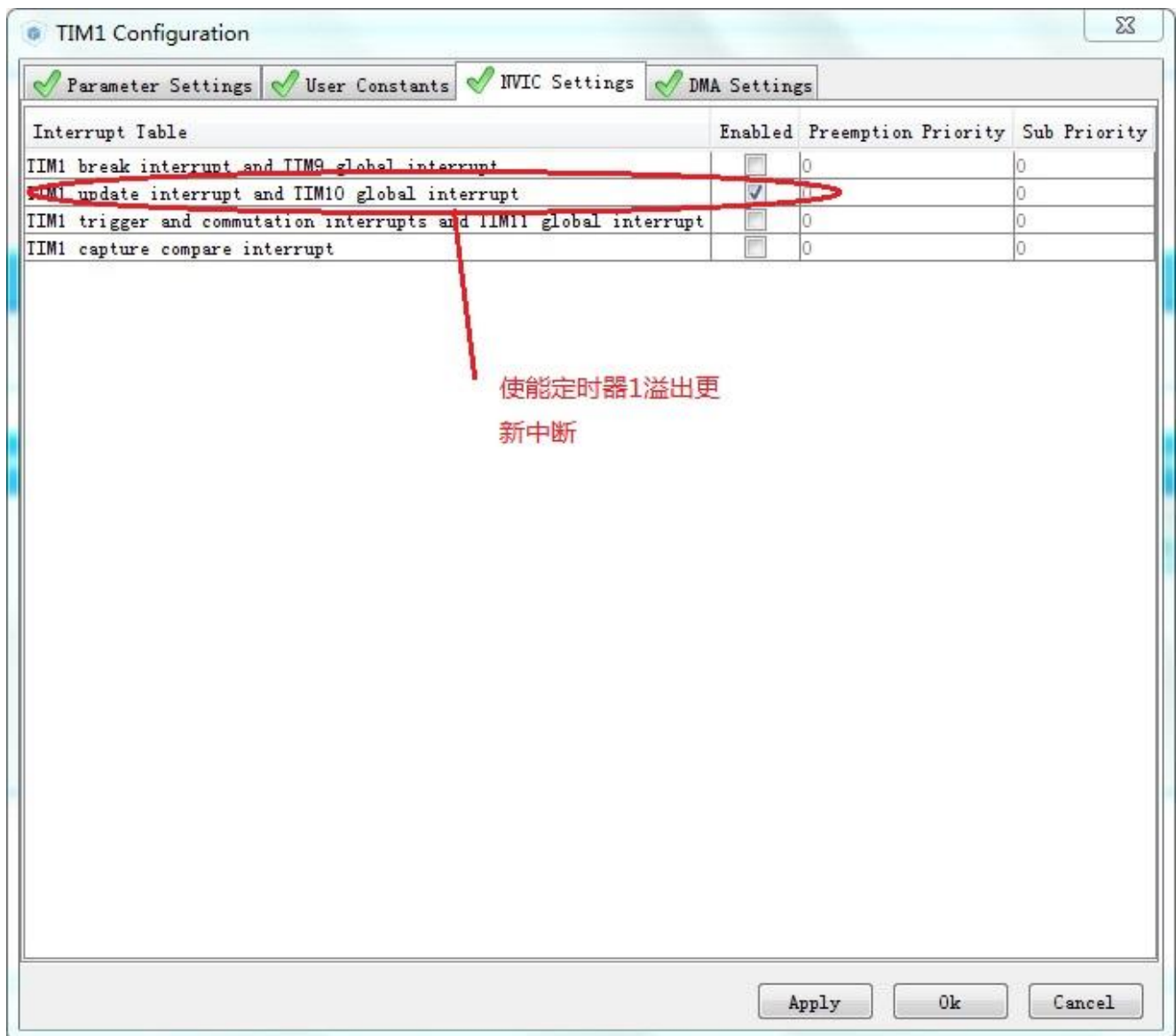
Data Direction	Receive and Transmit	数据方向
Over Sampling	16 Samples	采样率

Apply

Ok

Cancel







Pin Configuration

GPIO
RCC
SYS
USART1

Search Signals
☐ Show only Modified Pins

Pin Name	Signal on...	GPIO outp...	GPIO mode	GPIO Pull...	Maximum o...	User Label	Modified
PE3	n/a	High	Output Ope...	No pull-up ...	Low	LED0	<input checked="" type="checkbox"/>
PE4	n/a	High	Output Ope...	No pull-up ...	Low	LED1	<input checked="" type="checkbox"/>
PG9	n/a	High	Output Ope...	No pull-up ...	Low	LED2	<input checked="" type="checkbox"/>

PE3 Configuration :

GPIO output level

High

初始化输出状态

GPIO mode

Output Open Drain

IO模式选择

GPIO Pull-up/Pull-down

No pull-up and no pull-down

上下拉设置

Maximum output speed

Low

IO速度选择

User Label

LED0

用户标签

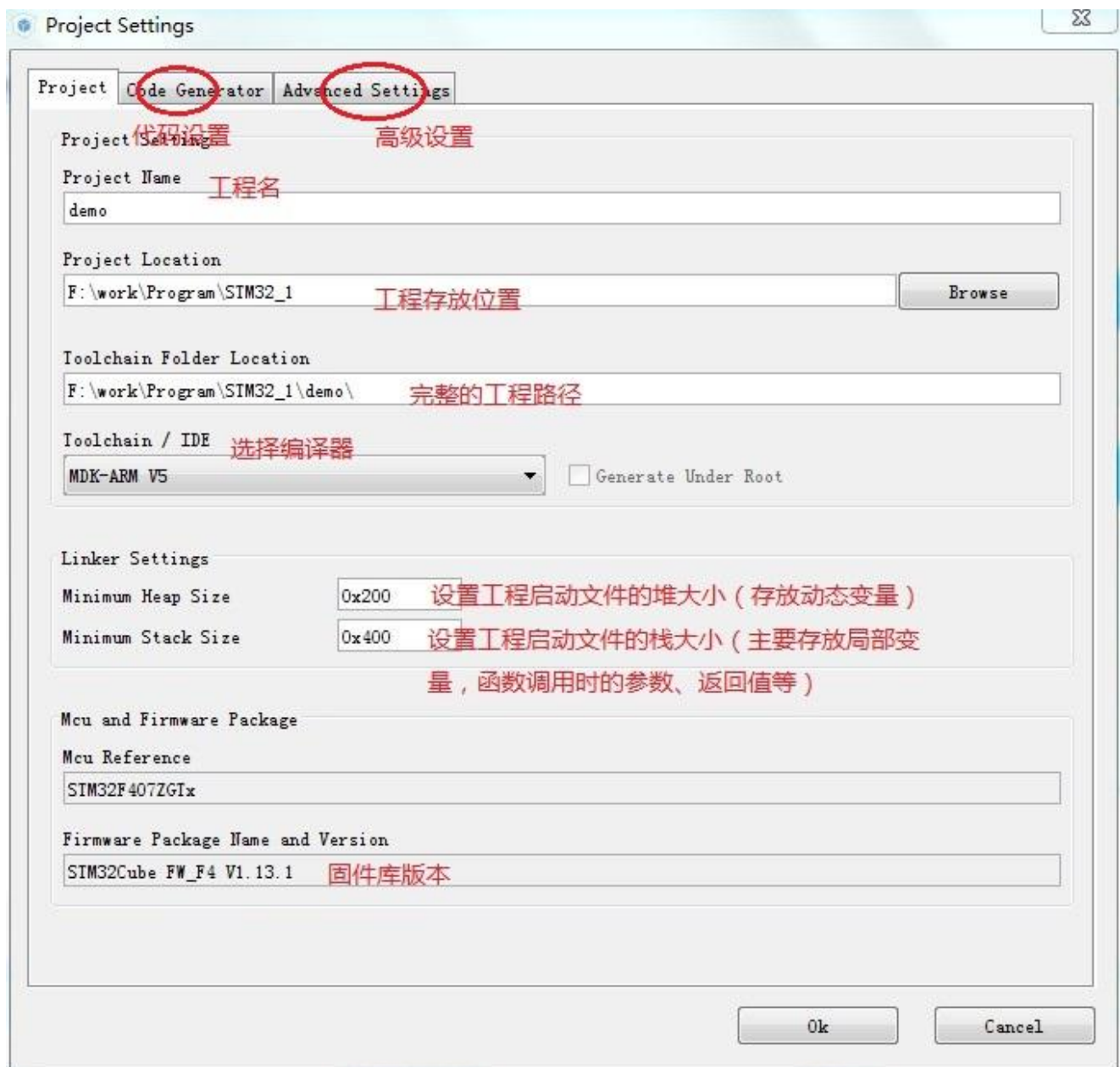
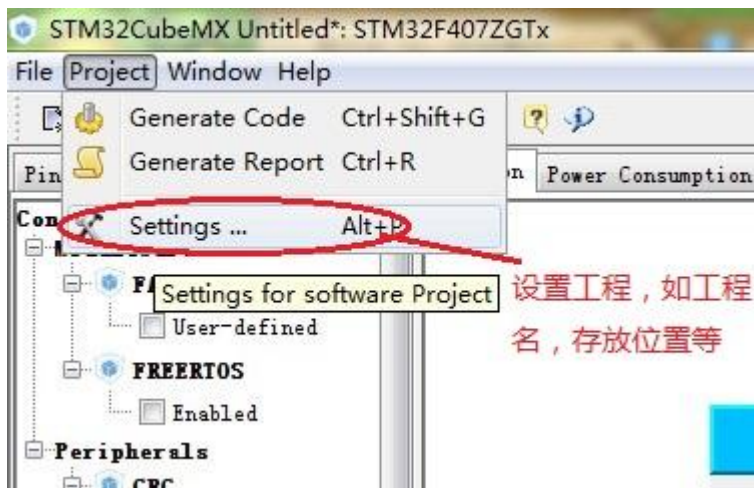
☐ Group By Peripherals

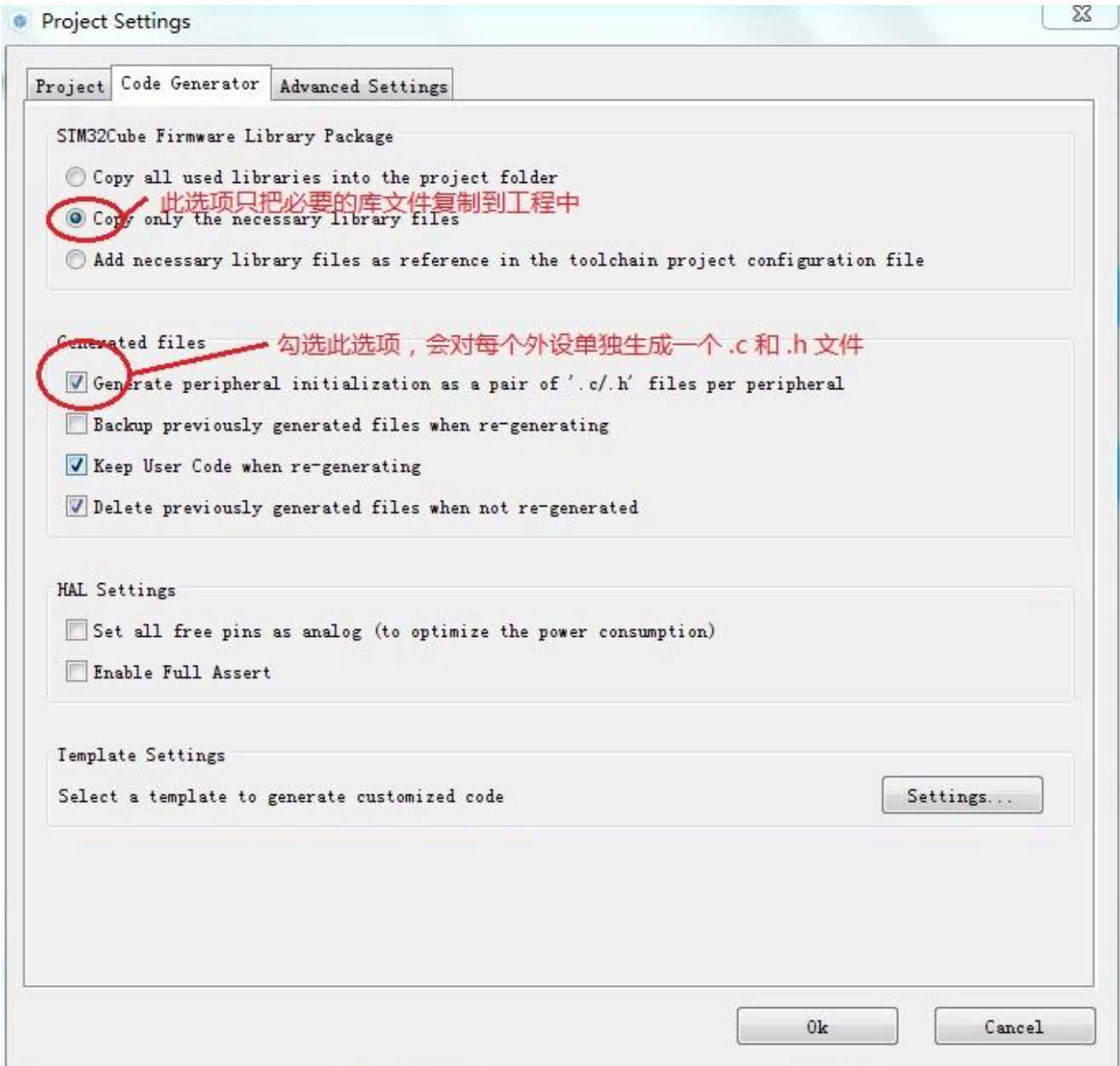
Apply

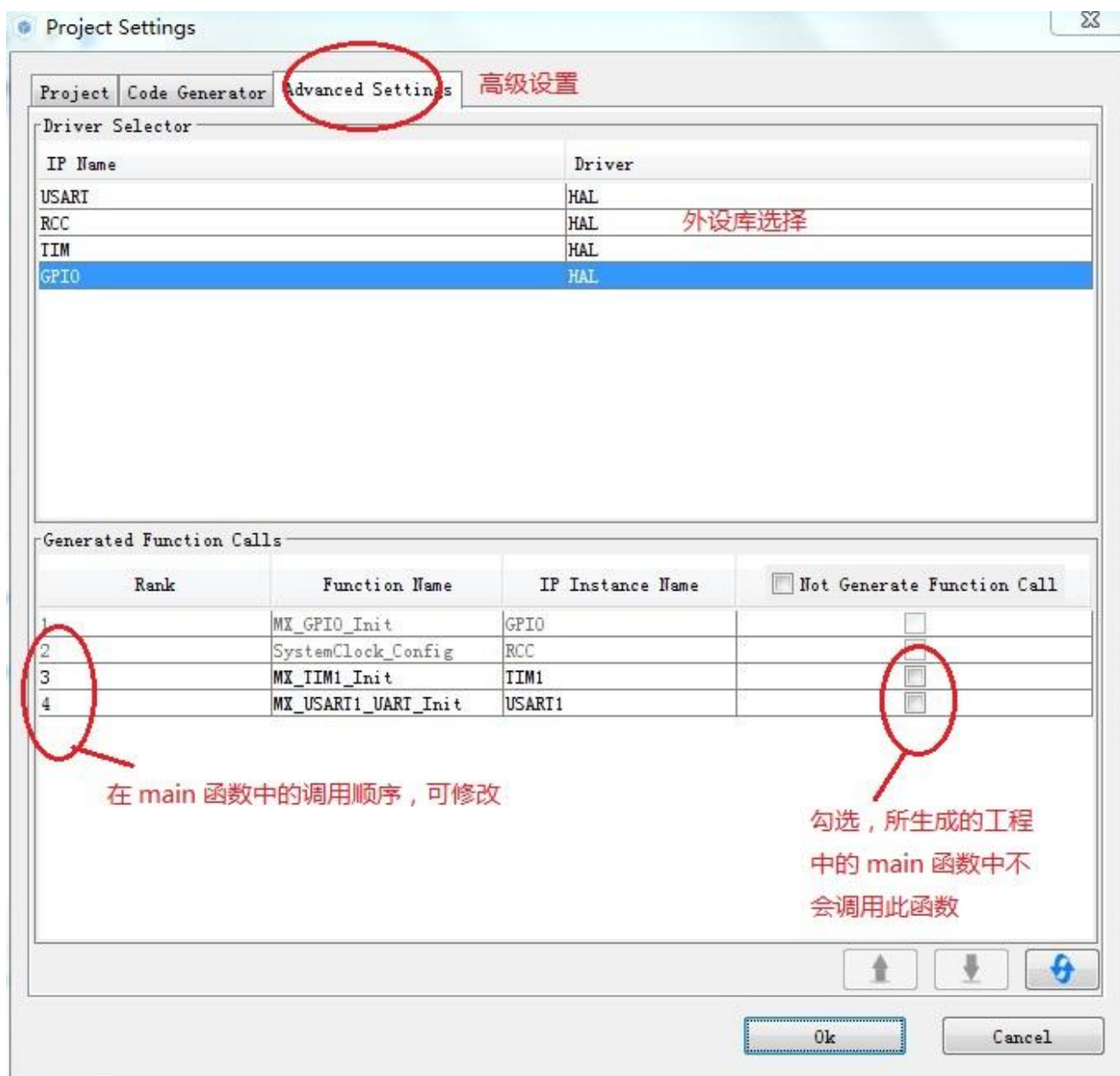
Ok

Cancel

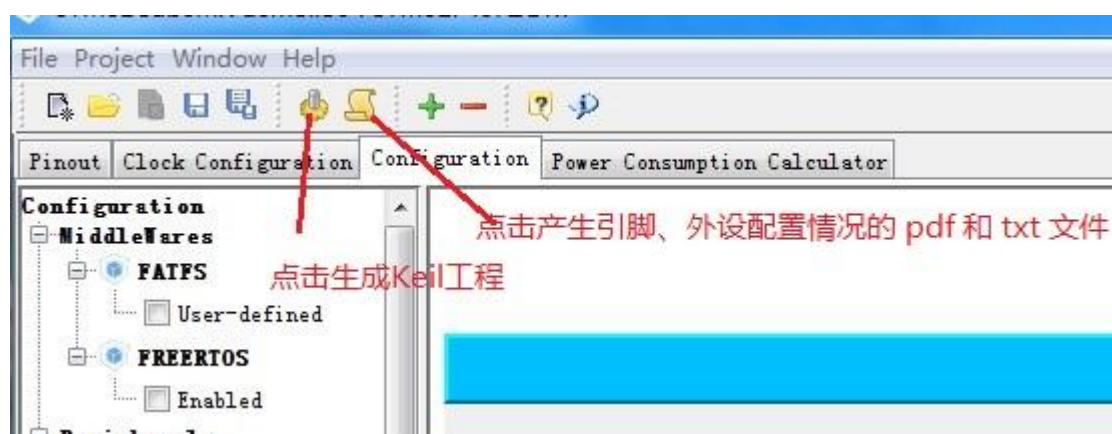
七、工程设置。





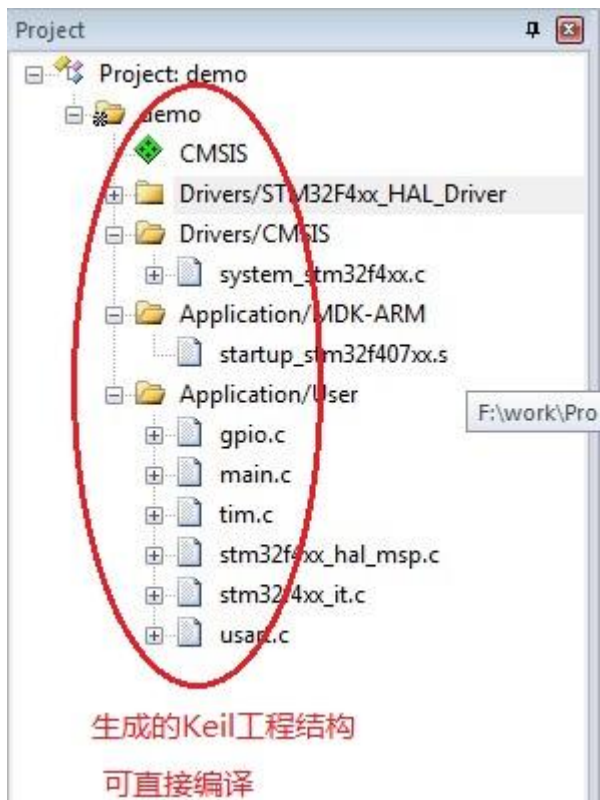


八、生成 Keil 工程。





## 九、生成的 Keil 工程分析。



main.c

```
37 #include "usart.h"
38 #include "gpio.h"
39
40 /* USER CODE BEGIN Includes */
41
42 /* USER CODE END Includes */
43
44 /* Private variables -----
45                                在 "BEGIN" "END" 之间
46                                添加代码，不会因 Cube 配
47                                置更改重新生成Keil工程而
48                                被清掉
49 /* USER CODE END PV */
50
51 /* Private function prototypes -----
52 void SystemClock_Config(void);
53 void Error_Handler(void);
54
55 /* USER CODE BEGIN PFP */
56 /* Private function prototypes -----
57
58 /* USER CODE END PFP */
59
60 /* USER CODE BEGIN 0 */
61
62 /* USER CODE END 0 */
63
64 int main(void)
65 {
66
67     /* USER CODE BEGIN 1 */
68
```

```

63
64 int main(void)
65 {
66
67     /* USER CODE BEGIN 1 */
68
69     /* USER CODE END 1 */
70
71     /* MCU Configuration-----
72
73     /* Reset of all peripherals, Initializes the F
74     HAL_Init();
75
76     /* Configure the system clock */
77     SystemClock_Config();
78
79     /* Initialize all configured peripherals */
80     MX_GPIO_Init();
81     MX_TIM1_Init();
82     MX_USART1_UART_Init(); 只能在 "BEGIN"
83
84     /* USER CODE BEGIN 2 */  "END" 之间添加代
85
86     /* USER CODE END 2 */  码
87
88     /* Infinite loop */
89     /* USER CODE BEGIN WHILE */
90     while (1)
91     {
92     /* USER CODE END WHILE */

```

```

86     /* USER CODE END 2 */
87
88     /* Infinite loop */
89     /* USER CODE BEGIN WHILE */
90     while (1)
91     {
92     /* USER CODE END WHILE */
93
94     /* USER CODE BEGIN 3 */
95
96     } 只能在 "BEGIN"
97     /* USER CODE END 3 */  "END" 之间添加代
98
99     } 码
100
101 /** System Clock Configuration
102 */

```

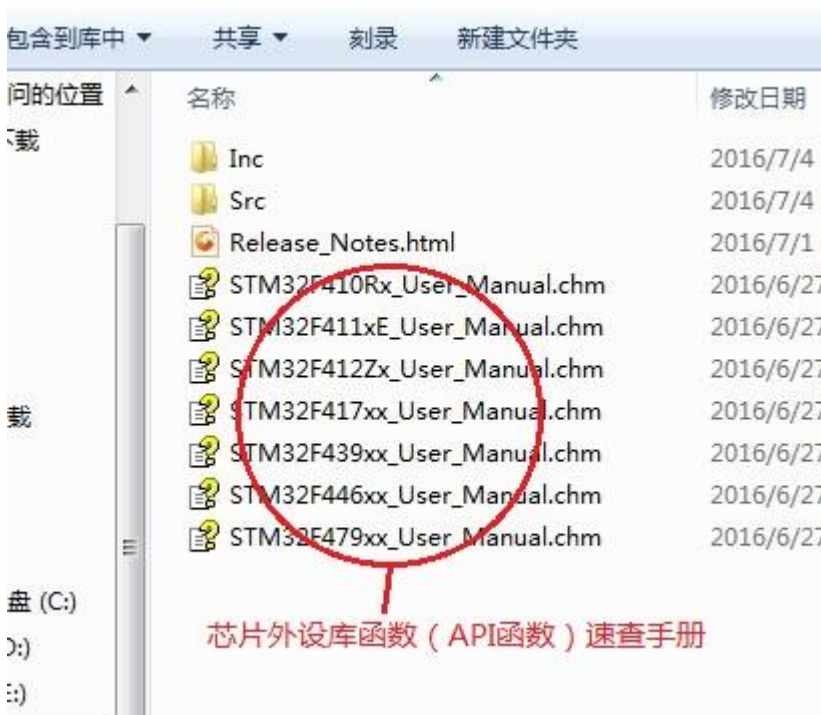
```
32  /*
33  /* Define to prevent recursive inclusion -----
34  #ifndef  MAIN_H
35  #define  MAIN_H
36  /* Includes -----
37
38  /* USER CODE BEGIN Includes (我这里是最新版本Cube )
39
40  /* USER CODE END Includes */
41
42  /* Private define -----
43
44  #define LED0_Pin GPIO_PIN_3
45  #define LED0_GPIO_Port GPIOE
46  #define LED1_Pin GPIO_PIN_4
47  #define LED1_GPIO_Port GPIOE
48  #define LED2_Pin GPIO_PIN_9
49  #define LED2_GPIO_Port GPIOG
50  /* USER CODE BEGIN Private defines */
51
52  /* USER CODE END Private defines */
53
54  /**
55  * @
```

这里是 main.h 文件，其他版本的 Cube可能是别的文件名

Cube配置中的引脚 标签对应的宏定义

#### 十、HAL 库函数（API 函数）查找方法。

解压 Cube 固件包，打开找到 Drivers 文件夹，再打开如下。 .chm 文件就是 HAL 库的 API 速查手册。方法如下：





停止

刷新

主页

字体

打印

选项 @

# STM32F417xx HAL User Manual

Main Page

Modules

Data Structures

Files

Directories

File List

Globals

## File List

Here is a list of all files with brief descriptions:

<a href="#">stm32f4xx_hal.c</a> [code]	HAL module driver. This is the common part of the HAL
<a href="#">stm32f4xx_hal.h</a> [code]	This file contains all the functions prototypes for the HAL
<a href="#">stm32f4xx_hal_adc.c</a> [code]	This file provides firmware functions to manage the ADC (ADC) peripheral: + Initialization and de-initialization functions
<a href="#">stm32f4xx_hal_adc.h</a> [code]	Header file containing functions prototypes of ADC HAL
<a href="#">stm32f4xx_hal_gpio.c</a> [code]	General GPIO functions
<a href="#">stm32f4xx_hal_gpio.h</a> [code]	Header file for GPIO HAL
<a href="#">stm32f4xx_hal_gpio_ex.h</a> [code]	Header file for GPIO HAL extended functions
<a href="#">stm32f4xx_hal_hash.c</a> [code]	HASH HAL driver
<a href="#">stm32f4xx_hal_hash.h</a> [code]	HASH peripheral using polynomial algorithm

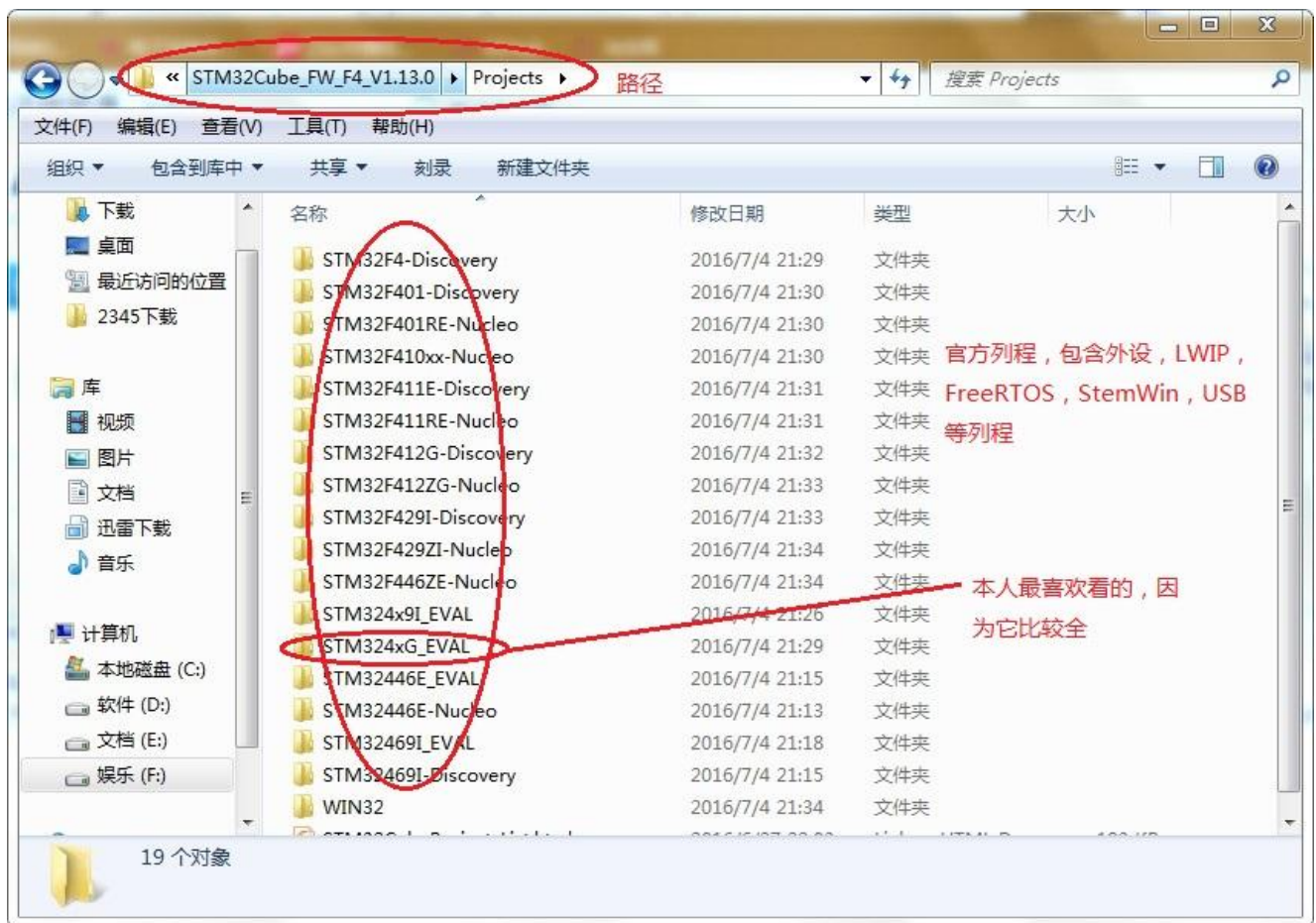
## Functions

普通 IO API 函数声明

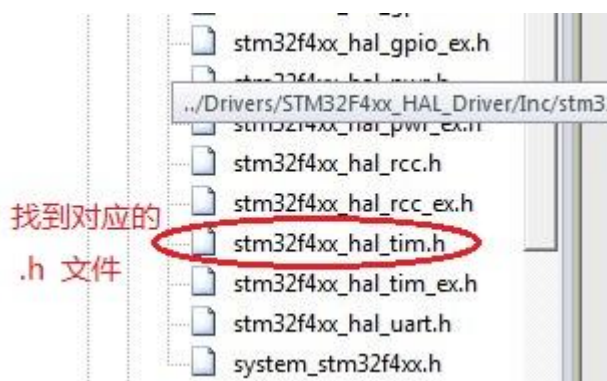
void	<b>HAL_GPIO_Init</b> (GPIO_TypeDef *GPIOx, GPIO_InitTypeDef *GPIO_Init)	Initializes the GPIOx peripheral according to the specified parameters in the GPIO_Init.
void	<b>HAL_GPIO_DeInit</b> (GPIO_TypeDef *GPIOx, uint32_t GPIO_Pin)	De-initializes the GPIOx peripheral registers to their default reset values.
GPIO_PinState	<b>HAL_GPIO_ReadPin</b> (GPIO_TypeDef *GPIOx, uint16_t GPIO_Pin)	Reads the specified input port pin.
void	<b>HAL_GPIO_WritePin</b> (GPIO_TypeDef *GPIOx, uint16_t GPIO_Pin, GPIO_PinState PinState)	Sets or clears the selected data port bit.
void	<b>HAL_GPIO_TogglePin</b> (GPIO_TypeDef *GPIOx, uint16_t GPIO_Pin)	Toggles the specified GPIO pins.
HAL_StatusTypeDef	<b>HAL_GPIO_LockPin</b> (GPIO_TypeDef *GPIOx, uint16_t GPIO_Pin)	Locks GPIO Pins configuration registers.
void	<b>HAL_GPIO_EXTI_IRQHandler</b> (uint16_t GPIO_Pin)	This function handles EXTI interrupt request.
__weak void	<b>HAL_GPIO_EXTI_Callback</b> (uint16_t GPIO_Pin)	EXTI line detection callbacks.

十一、学习 HAL 库的最好方法就是学习官方列程。

打开 Cube 固件包，找到 Projects 文件夹，里边有好多列程，都是官方出的开发板的 HAL 库列程，不过不是手动建的工程，不是用 CubeMx 生成的。



十二、添加应用程序。





main.c | **stm32f4xx\_hal\_tim.h**

```
1135 * @{\n1136 */\n1137\n1138 /* Time Base functions *****/\n1139 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Init(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1140 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_DeInit(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1141 void HAL_TIM_Base_MspInit(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1142 void HAL_TIM_Base_MspDeInit(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1143 /* Blocking mode: Polling */\n1144 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1145 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1146 /* Non-Blocking mode: Interrupt */\n1147 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start_IT(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1148 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop_IT(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1149 /* Non-Blocking mode: DMA */\n1150 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Start_DMA(TIM_HandleTypeDef *htim, uint32_t *pData, uint16_t Length);\n1151 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_Base_Stop_DMA(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1152 /**\n1153 * @}\n1154 */\n1155\n1156 /** @addtogroup TIM_Exported_Functions_Group2\n1157 * @{\n1158 */\n1159 /* Timer Output Compare functions *****/\n1160 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_OC_Init(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1161 HAL_StatusTypeDef HAL_TIM_OC_DeInit(TIM_HandleTypeDef *htim);
```

打开 tim.h 文件，找到函数声明部分

仅启动定时器

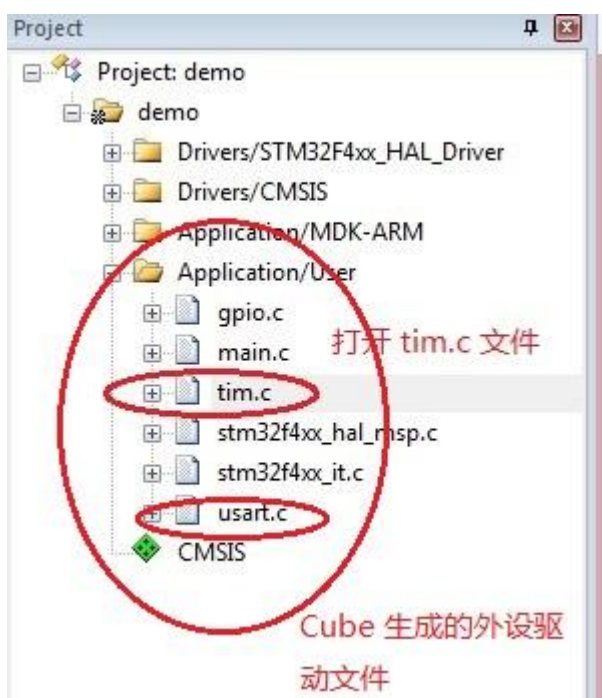
启动定时器，并打开中断

main.c | **stm32f4xx\_hal\_tim.h** | **tim.c**

```
1300 /** @addtogroup TIM_Exported_Functions_Group9\n1301 * @{\n1302 */\n1303 /* Callback in non blocking modes (Interrupt and DMA) *****/\n1304 void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1305 void HAL_TIM_OC_DelayElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1306 void HAL_TIM_IC_CaptureCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1307 void HAL_TIM_PWM_PulseFinishedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1308 void HAL_TIM_TriggerCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1309 void HAL_TIM_ErrorCallback(TIM_HandleTypeDef *htim);\n1310\n1311 /**\n1312 * @}\n1313 */\n1314\n1315 /** @addtogroup TIM_Exported_Functions_Group10\n1316 * @{\n
```

tim 计数器溢出中断的回调函数

其他中断的回调函数



```
main.c  stm32f4xx_hal_tim.h  tim.c
34
35  /* Includes -----
36  #include "tim.h"
37
38  /* USER CODE BEGIN 0 */
39
40  /* USER CODE END 0 */  找到 tim 结构体变量定义 htim1
41
42  TIM_HandleTypeDef htim1;
43
44  /* TIM1 init function */
45  void MX_TIM1_Init(void)
46  {
47      TIM_ClockConfigTypeDef sClockSourceConfig;
48      TIM_MasterConfigTypeDef sMasterConfig;
49
50      htim1.Instance = TIM1;
51      htim1.Init.Prescaler = 1679;
52      htim1.Init.CounterMode = TIM_COUNTERMODE_UP;
53      htim1.Init.Period = 40000;
```

```
main.c
78
79  /* Initialize all configured peripherals */
80  MX_GPIO_Init();
81  MX_TIM1_Init();  调用 Cube 自动生成的外设初始化函数
82  MX_USART1_UART_Init();
83
84  /* USER CODE BEGIN 2 */
85  HAL_TIM_Base_Start_IT(&htim1);  添加启动定时器函数，并开启中断
86  /* USER CODE END 2 */
87
88  /* Infinite loop */
89  /* USER CODE BEGIN WHILE */
90  while (1)
91  {
92      /* USER CODE END WHILE */
93
94      /* USER CODE BEGIN 3 */
95
96      HAL_Delay(500);  HAL库自带的延时函数，单位 ms，
97                      以系统滴答定时器为时钟基准（就是
98                      Cube 引脚配置页中的 SYS 项的
99                      Time Base 选项所选的时钟）。
100                      注意，HAL库的外设驱动函数中会调用它
101  }
102  /** System Clock Configuration
```



```

main.c
156
157 /* USER CODE BEGIN 4 */
158 void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim)
159 {
160     if(htim == &htim1)
161     {
162         HAL_GPIO_TogglePin(LED0_GPIO_Port, LED0_Pin);
163         HAL_GPIO_TogglePin(LED1_GPIO_Port, LED1_Pin);
164         HAL_GPIO_TogglePin(LED2_GPIO_Port, LED2_Pin);
165     }
166     printf("\n\r UART printf Example: retarget the C library printf function to the UART\n\r");
167 }
168
169 /* USER CODE END 4 */
170
171
172 /**

```

500ms 定时器中断，参数配置可看 Cube 配置过程

重新定义 tim 周期移除中断函数，实现我们想要的功能，  
(会覆盖 HAL 库中的同名函数)

普通 IO 状态翻转，LED0\_Pin 等是 Cube 引脚配置中的引脚标识符

区分不同定时器中断（当只有一个定时器中断时，可省略）

串口输出字符串

```

main.c  stm32f4xx_hal_tim.h  tim.c  usart.c
114
115 /* USER CODE END USART1_MspDeInit 1 */
116 }
117
118 /* USER CODE BEGIN 1 */
119 #ifdef __GNUC__
120 /* With GCC/RAISONANCE, small printf (option LL Linker->Libraries->Small printf
121    set to 'Yes') calls __io_putchar() */
122 #define PUTCHAR_PROTOTYPE int __io_putchar(int ch)
123 #else
124 #define PUTCHAR_PROTOTYPE int fputc(int ch, FILE *f)
125 #endif /* __GNUC__ */
126
127 /**
128  * @brief Retargets the C library printf function to the USART.
129  * @param None
130  * @retval None
131  */
132 PUTCHAR_PROTOTYPE
133 {
134     /* Place your implementation of fputc here */
135     /* e.g. write a character to the EVAL_COM1 and Loop until the end of transmission */
136     HAL_UART_Transmit(&huart1, (uint8_t *)&ch, 1, 0xFFFF);
137
138     return ch;
139 }
140 /* USER CODE END 1 */

```

Cube 生成的外设驱动文件

区分编译器

print 函数重定向

十三、串口打印效果。



#### 十四、小结。

CubeMx 生成的 Keil 工程,可以像我们平时用 标准库 建的工程一样添加 工程文件 、工程文件夹 和 工程路径。但有一点要注意,就是在 CubeMx 生成 的 文件 中添加代码时 ,一定要在“BEGIN”“END”之间添加,否则,修改 CubeMx 工程配置 重新生成 Keil 工程时,会把“BEGIN”“END”之间 之外的东西清掉。