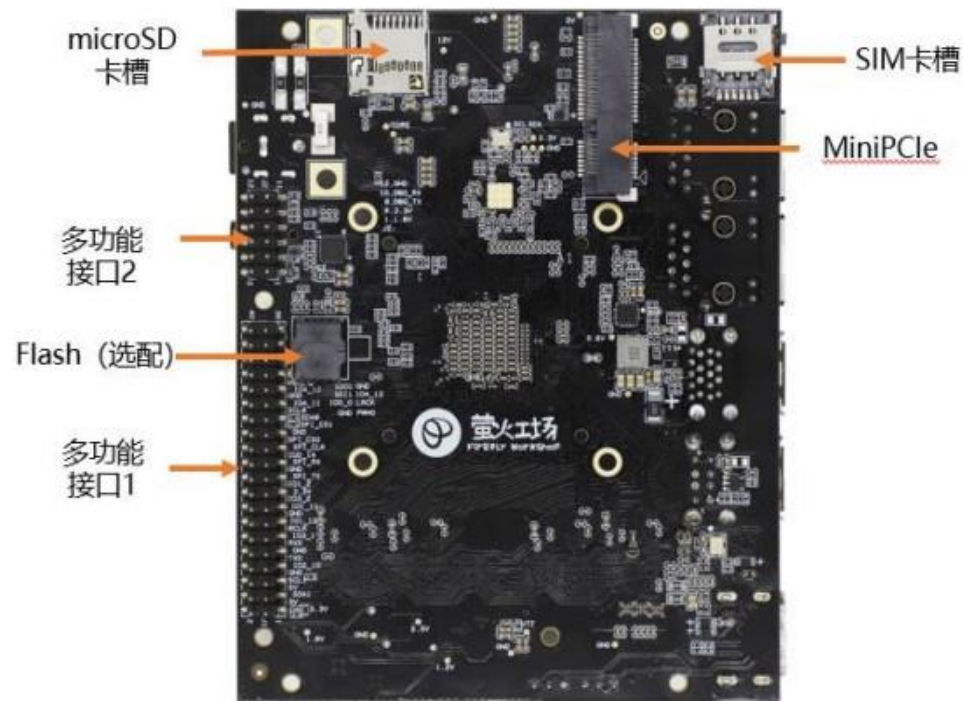


6.30课后作业

◆ 使用rust语言实现UART1驱动

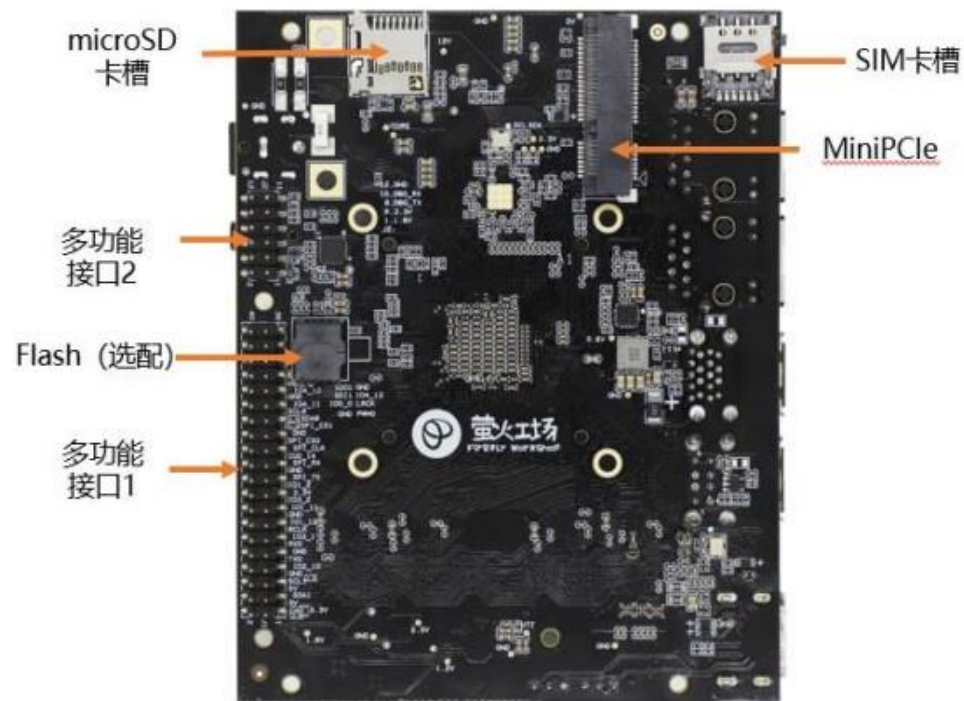
- 1.将多功能引脚的第8和第10引脚短接；
- 2.实现UART1接口初始化；
- 3.实现通过UART1发送单字符函数；
- 4.实现通过UART1接收单字符函数；
- 5.编写循环收发程序测试UART1自发自收。



7.2课后作业

◆ 使用rust语言实现DS1339驱动

- 1.将多功能引脚的第3和第5引脚连接实时时钟扩展板；
- 2.定义DS1339从设备地址和寄存器；
- 3.实现当前日期时间的设置和读取函数；
- 4.编写测试程序读取当前时间并显示。

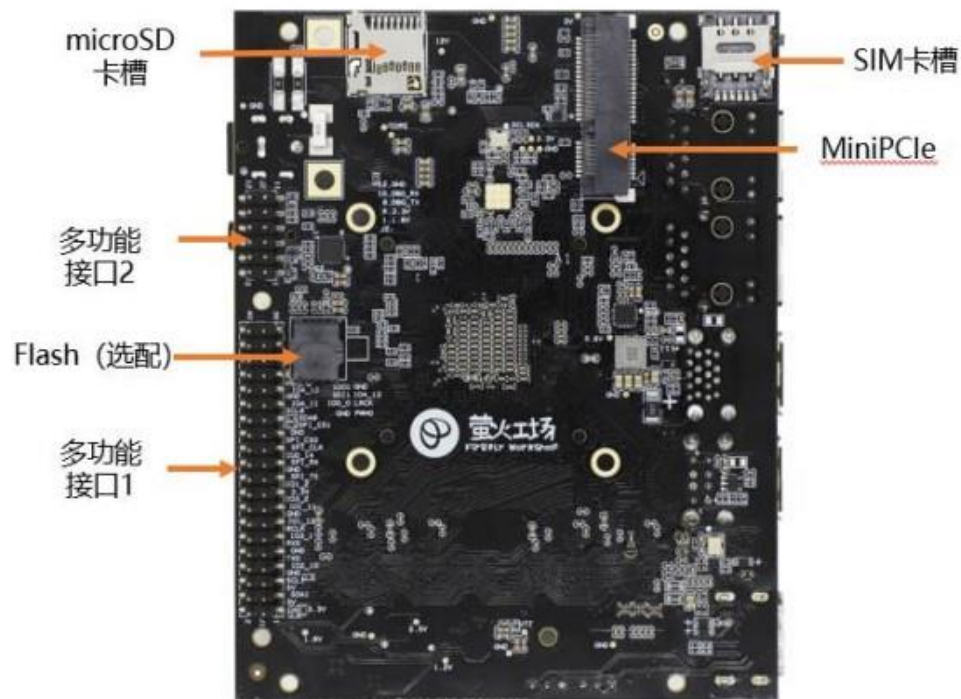


7.4课后作业

◆ 使用rust语言实现icm-20608驱动

1.将飞腾派V3的SPI0引脚与ICM-20608引脚相连；

ICM-20608 引脚	飞腾派V3 SPI0 引脚
VCC	3.3V
GND	GND
SCLK	SPI0_SCLK (GPIO11)
SDI(MOSI)	SPI0_MOSI (GPIO10)
SDO(MISO)	SPI0_MISO (GPIO9)
CS	SPI0_CS0 (GPIO8)
AD0	悬空或接地 (地址选择)



7.4课后作业

- 2.实现传感器初始化函数；
- 3.实现读取加速度计原始数据函数；
- 4.实现SPI底层读写函数；
- 5.编写测试程序配置SPI，初始化ICM-20608，读取加速度计数据并显示。