利用 Keil 进行 STM32F103RB 芯片软件仿真模拟方法

目录

1.	利用 cu	ubemx 建立 STM32F103 芯片工程	2
	(1)	MCU 管脚配置	2
	(2)	系统时钟配置	2
	(3)	生成代码	2
2.	修改 KE	EIL 程序代码	3
	(1)	修改 main.cd 代码	3
	(2)	774 1 1-74 1 4	
3.	配置 ST	「M32F013RB 虚拟仿真参数	4
	(1)	调用设置窗口	4
	(2)	配置仿真参数	5
4.	GPIO 输	出管脚监控	5
	(1)		
	(2)	启动逻辑分析仪	5
	(3)	配置监控 GPIO 管脚	6
	(4)	启动 GPIO 监控	6
5.	GPIO 通	启动 GPIO 监控	7
	(1)	逻辑仪器配置	7
	(2)	配置模拟输入	7
	(3)	修改程序验证输入与输出的配合	7
6.	GPIO 输	:入外部中断仿真模拟	9
	(1)	配置 PC13 为外部中断模式	9
	(2)	编写中断服务	9
	(3)	配置仿真参数,开启仿真	10
7.	定时器	模拟仿真在 cubeMX 中配置定时器。	10
	(1)	在 cubeMX 中配置定时器。	10
	(2)	在 main.c 中启动定时器	11
	(3)	添加定时器中断服务程序。	12
	(4)		12
8.	串口功	能仿真	12
	(1)		12
	(2)		13
	(3)	检查 STM32F103 的串口配置	13
	(4)	修改 main 主程序	13
	(5)	MCU 串口与虚拟绑定	14
	(6)	仿真开始	15
9.	不能用	于 AD/DA 的软件模拟仿真	15

1. 利用 cubemx 建立 STM32F103 芯片工程

(1) MCU 管脚配置

在 cubemx 中可以直接建立 STMF103RB NUCLEO 开发板的默认工程,这个工程中已经配置好一个按钮和 led 小灯。其中按钮 PC13,LED 灯为 PA5 管脚。用默认配置就可以了。

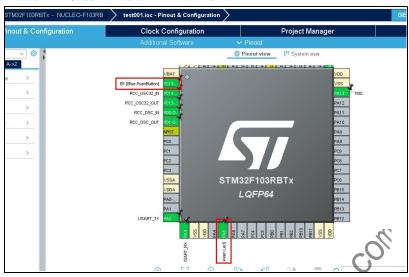


图 1 STMF103RB NUCLEO

(2) 系统时钟配置

由于软件仿真 MCU 没有外部硬件,因此把时钟配置内部时钟

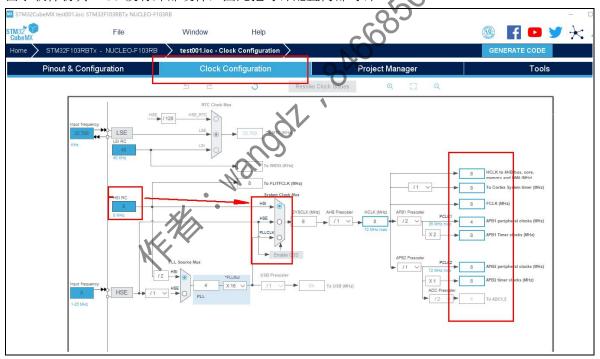


图 2 系统时钟配置

(3) 生成代码

需要把当前的配置存储为工程,按下图建立工程名字和项目存储的位置,注意,这里的工程和文件夹名字尽量不要使用中文,中文有时导致莫名的问题。最后点击 4 的生成代码工具。工程编译为 keil 代码项目,最后点击"open project"打开 keil 下的工程。

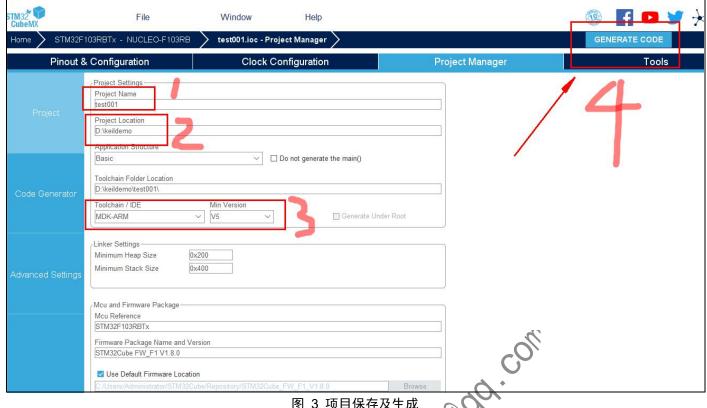
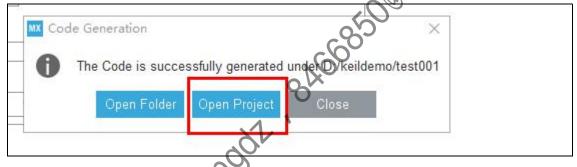


图 3 项目保存及生成



4 打开工程

2. 修改 KEIL 程序代码

(1) 修改 main.cd 代码

如下图所示,找到项目中的 main.c 程序,然后在 while(1)循环中添加小灯翻转的代码

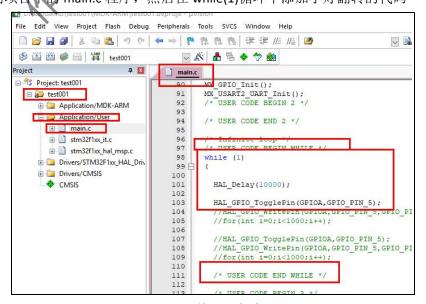


图 5 修改主程序

(2) 编译程序代码

修改完代码后,保存工程。然后点击左上的编译按钮,在下面出现报错信息,如果 error 为 0 说明程序就没有问题,如果与 warning 需要分析一下,看看是否需要必须解决。

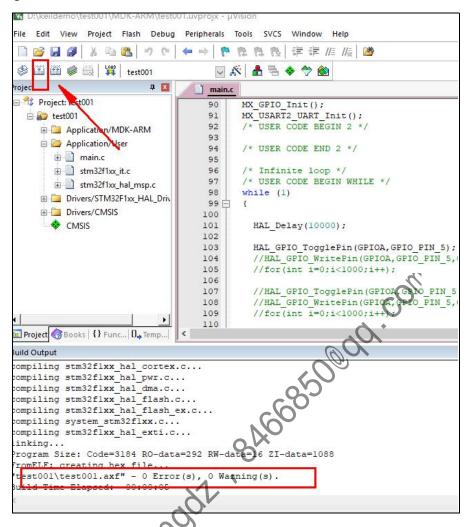


图 6 编译 keil 项目

3. 配置 STM32F013RB 虚拟仿真参数

(1) 调用设置窗口

在工程的文件夹名字上点击右键,在右键菜单中选择 Option 选项



图 7 调出配置窗口

(2) 配置仿真参数

在弹出的 option 菜单中,选择 debug 菜单,按下图所示,选择 2 处为使用仿真模式。在 3 和 4 处填写你要仿真的芯片,参数如下:

- ① dialog dll 要改成 DARMSTM.DLL,
- ② parameter 需要改成 -pSTM32F103RB

(这个参数是根据不同的芯片改写的)

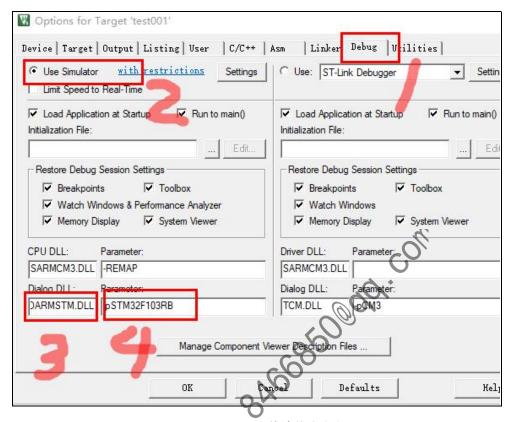


图 8 STM32F103RB 芯片仿真参数配置

4. GPIO 输出--管脚监控

(1) 启动调试状态

点击 debug 菜单下的 start debug。。。命令,启动系统进入调试状态。

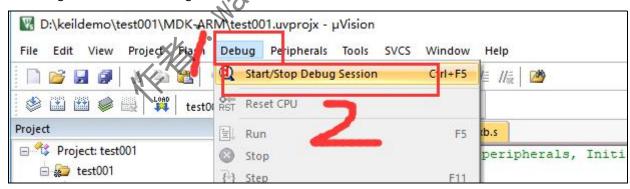


图 9 进入 debug 调试状态

(2) 启动逻辑分析仪

在 debug 调试状态下,才可以看到逻辑分析仪的配置命令。按下图所示的步骤操作。

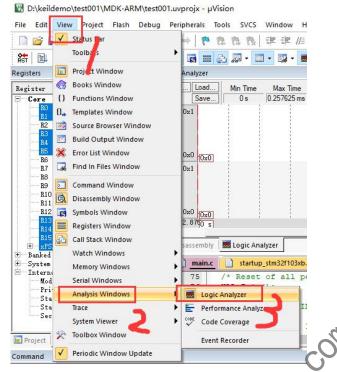


图 10 启动逻辑分析仪命令

(3) 配置监控 GPIO 管脚

点击逻辑分析仪的"setup"命令,启动配置窗口,点击窗口中着上的新建按钮,在下面输入 PORTA.5,表示监控 A 端口的 5 号管脚,就是 PA5.

如下图所示,配置 display 为 bit 方式,颜色可以自定义、最后选择 hex16 进制模式。

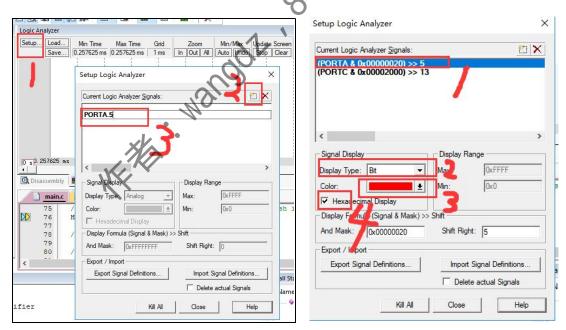
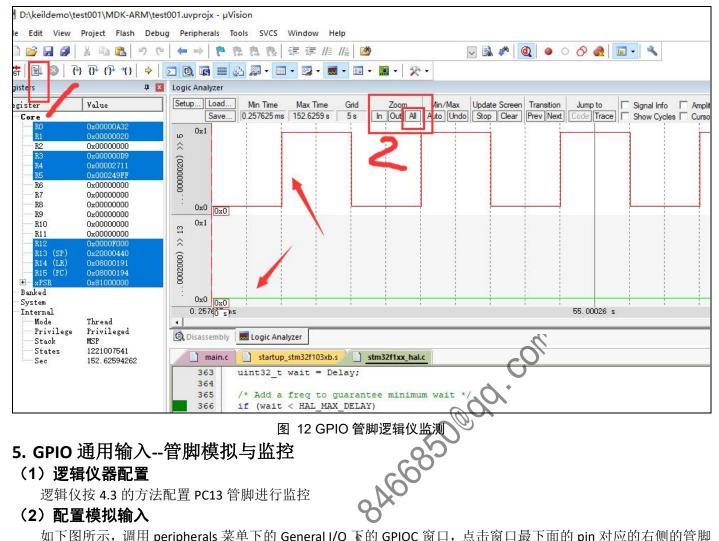


图 11 配置监控的 GPIO 端口

(4) 启动 GPIO 监控

如下图所示,点击左上角的 RUN 按钮,代码就可以正常运行了,在右侧的逻辑分析一种就可以看到 PA5 端口的输出状态。绿色的线是 PC13 输入按钮的管脚。



5. GPIO 通用输入--管脚模拟与监控

(1) 逻辑仪器配置

逻辑仪按 4.3 的方法配置 PC13 管脚进行监控

(2) 配置模拟输入

如下图所示,调用 peripherals 菜单下的 General I/O 下的 GPIOC 窗口,点击窗口最下面的 pin 对应的右侧的管脚 号,例如 PC13,就会看到上面的逻辑分析的变化、说明进行了模拟输出。

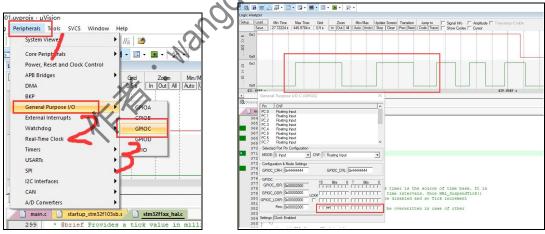


图 13 GPIO 输入及监测

(3) 修改程序验证输入与输出的配合

① 在 cubmx 中修改 pc13 的功能为外部输入,如下图所示,修改两个两个地方

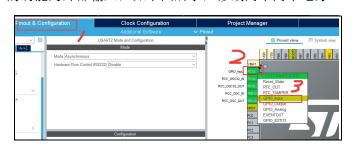


图 14 在管脚图中修改 PC13 为 input

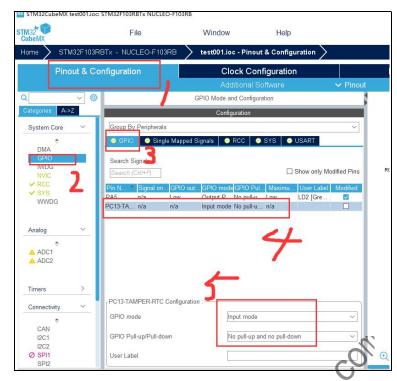


图 15 配置 PC13 管脚 input 参数

② 修改 main 程序功能,在 while 中循环检查 pc13 状态,如果输入为高电平,在 PA5 输出为低电平,如果 PC13 为底电平,则 PA5 输出高电平。在 while 循环中输入如下代码。

注意:每次在 cubemx 中重新生成 keil 工程需要重新配置仿真参数。切记。

```
int x1=HAL_GPIO_ReadPin(GPIOC,GPIO_PIN_13);
if(x1==1)
     HAL_GPIO_WritePin(GPIOA,GPIO_PIN_5,GPIO_PIN_RESET);
else if(x1==0)
     HAL_GPIO_WritePin(GPIOA,GRIO_PIN_5,GPIO_PIN_SET);
```

```
while (1)

int w1=HAL GPIO ReadPin(GPIOC, GPIO PIN 13);

if(x1==1)

HAL GPIO WritePin(GPIOA, GPIO PIN 5, GPIO PIN RESET);

HAL GPIO WritePin(GPIOA, GPIO PIN 5, GPIO PIN SET);

HAL GPIO WritePin(GPIOA, GPIO PIN 5, GPIO PIN SET);
```

图 16 输入与输出配合代码

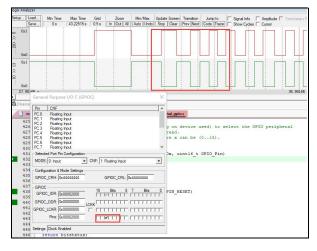
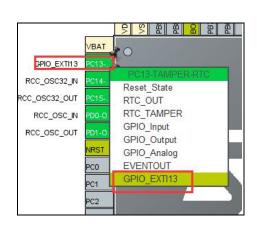


图 17 仿真结果

6. GPIO 输入外部中断---仿真模拟

(1) 配置 PC13 为外部中断模式

如下图 18 所示,配置 PC13 为外部中断输入,中断采样方式为上升沿。如图 19 所示,开启 EXTI 外部中断响应,配置优先级为 4。



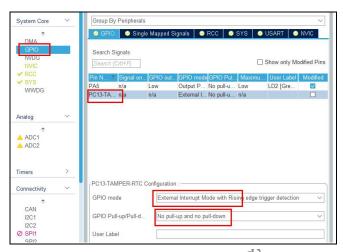


图 18 配置管脚为外部中断

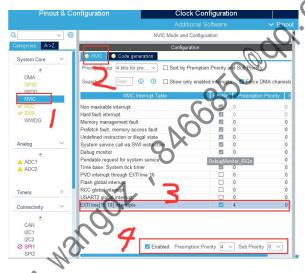


图 19 开启中断响应服务

(2) 编写中断服务

- ① 清除 while 循环中的无用数据。
- ② 在 main 程序开启 PC13 对应的软中断。如下图所示

```
main.c*
           USER CODE BEGIN 2 */
  93
        /* USER CODE END 2 */
  94
  95
  96
           Infinite loop
           USER CODE BEGIN WHILE */
  97
  98
        HAL_NVIC_EnableIRQ(EXTI15_10_IRQn); //开启PC13对应的外部中断
  99
 100
        while (1)
 101
 102
          /* USER CODE END WHILE
 103
          /* USER CODE BEGIN 3
 104
          USER CODE END 3 */
 105
 106
 107
```

图 20 开启中断

③ 添加独立的中断响应程序,如图 20 所示。注意放的位置是 main.C 的文件中 user code 之间。

```
V 🔊 🚹 🖶 💠 🥎 🚳
             void MX_GPIO_Init(void)
181
      /* USER CODE BEGIN 4 */
212
     int mycount=0: //全局变量

woid HAL_GPIO_EXTI_Callback(uint16_t GPIO_Pin)
213
214
215
       if(GPIO_Pin==GPIO_PIN_13)
216
217
218
         mycount++; //中断计数
219
          if(mycount%2==0)
           HAL_GPIO_TogglePin(GPIOA,GPIO_PIN_5)://PA5输出状态翻转
220
221
222
223
224
225
226
227
     /* USER CODE END 4 */
234
     void Error Handler (void)
235 🖽 🛴
242 #ifdef USE_FULL_ASSERT
243 1 /**
     void assert_failed(uint8_t *file, uint32_t line)
250
```

图 21 在 main.C 文件中添加中断服务程序

(3) 配置仿真参数,开启仿真

每次在 cubemx 中重新生成 keil 工程需要重新配置仿真参数,切记。

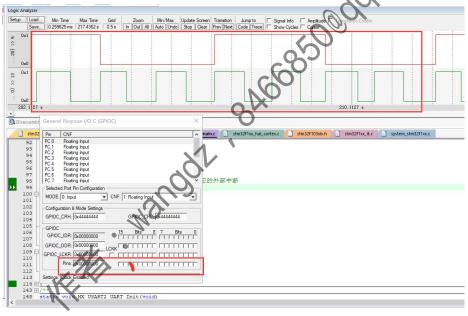


图 22 外部中断仿真

7. 定时器模拟仿真

(1) 在 cubeMX 中配置定时器。

思路:

- ① 首先检查系统的时钟,确定定时器的主频时钟。
- ② 开启定时内部时钟,配置计时参数。
- ③ 开启定时器中断
- ④ 生成 keil 代码

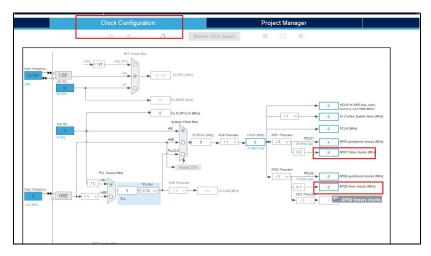


图 23 检查时钟总线



图 25 开启定时中断

(2) 在 main.c 中启动定时器

在 main.C 中开启定时器中断服务。

图 26 开启定时器 4

(3)添加定时器中断服务程序。

```
//TIM定时器中断服务程序
295
      void HAL_TIM_PeriodElapsedCallback(TIM_HandleTypeDef *htim)
297
298
       if (htim==&htim4)
299
300
301
         HAL_GPIO_TogglePin(GPIOA,GPIO_PIN_5); //PAS輸出状态翻转
302
303
304
306
307
308
     /* USER CODE END 4 */
309
```

图 27 添加定时中断服务程序

(4) 启动仿真

按前面配置就可以了,利用逻辑仪查看在定时器服务程序中控制的输出端口 PA5 状态。 从图中可以看出,每 1 秒钟 PA5 的状态翻转一次。

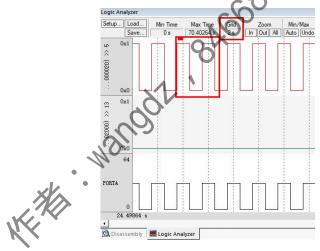


图 28 定时器仿真结果

8. 串口功能仿真

(1) 安装虚拟串口工具

下载工具 https://dl.pconline.com.cn/download/825163.html

并进行安装,虚拟两个串口。这两个串口内部是联通的。就是 COM8 的输入发送给 COM9, COM9 的输入发送给 COM8。



图 29 虚拟串口安装

(2) 安装串口调试工具

找一个通用的串口工具,网上很多,推荐一个 串口调试助手。测试一下虚拟串口 https://dl.pconline.com.cn/download/525064.html

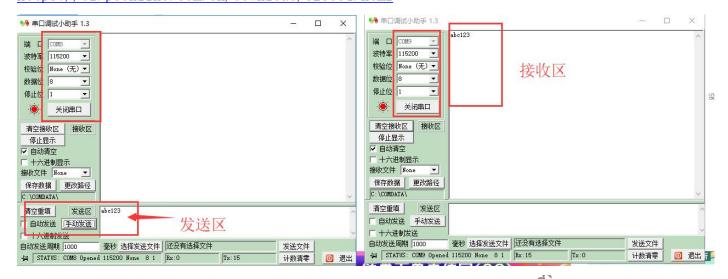


图 30 虚拟串口测试

(3) 检查 STM32F103 的串口配置

在 cubmx 中已经进行了串口 2 的配置。开启串口的接收中断功能。就是串口发送采用拥塞模式,串口接收采用 中断模式,这是大量工程应用中使用的模式。串口还有很多模式,都可以设置模拟。



图 31 uart2 串口配置参数

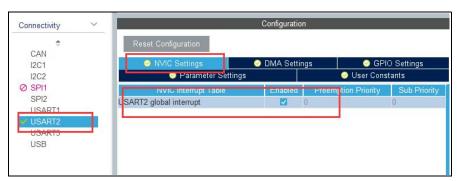


图 32 开启 UART2 串口中断

(4) 修改 main 主程序

思路: 定义一个全局数组 myUart2ReBuf 用来接收串口数据。每接收 1 个字符产生一次接收中断,然后进行处 理,准备接收下一个字符。在 main 程序的 while 循环中,循环发送字符串数据。

程序如图 27 到 29 所示。

下面是用到的部分代码。

```
uint8 t myUart2ReBuf[100];
HAL_UART_Receive_IT(&huart2,myUart2ReBuf,1); //
HAL_UART_Transmit(&huart2,"1234\r\n",6,1000);
void HAL UART RxCpltCallback(UART HandleTypeDef *huart)
      if(huart==&huart2)
            HAL_UART_Receive_IT(&huart2,myUart2ReBuf,1);
            uint8 t mydata=myUart2ReBuf[0];
            HAL_UART_Transmit(&huart2,&mydata,1,1000);
            HAL_GPIO_TogglePin(GPIOA,GPIO_PIN_5);
      }
}
                                                          /* Infinite loop */
/* USER CODE BBGIN WHILE */
HAL NVIC EnableIRQ(EXTI15 10 IRQn); //井岗PC
HAL_UART_Receive_IT(&huart2,myUart2ReBuf,1);
                   /* USER CODE END PFP */
                59 /* USER CODE BEGIN 0 */
60 uint8 t myUart2ReBuf 10
61 /* USER CODE END 0 */
                     /* USER CODE BEGIN 1 *,
                                                             /* USER CODE BEGIN 3 */
                    /* USER CODE END 1 */
                                                             USER CODE END 3 */
                     /* MCU Configuration
                                                                                                     图 34 main 程序代码
                    图 33 定义全局数组
                                       startup_stm32f103xb.s stm32f1xx_hal.c
                                      tatic void MX_GPIO_Init(void)
                                216
                                217
                                218
```



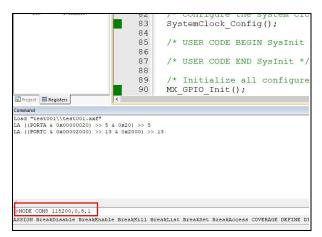
图 35 添加串口接收中断服务程序

(5) MCU 串口与虚拟绑定

在 MCU 中用的 UART2,需要绑定在刚才产生的虚拟串口 COM8 上。

首先启动 debug 调试模式,在此模式下,在左下窗口输入如下两条命令

MODE COM8 115200,0,8,1 //启动串口 8,波特率为 115200,无奇偶校验,8 个数字为,1 个停止位 ASSIGN COM8 <S2IN>S2OUT //COM8 绑定在串口 2 的输入和输出,S2 代表串口 2.



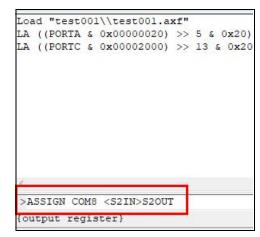


图 36 在调试下启动串口绑定模式

(6) 仿真开始

利用 RUN 按钮,开始调试模式。然后利用串口助手开启 COM9, COM9 和 COM8 是互通的,com8 跟 UART2 也是绑定的,因此 COM9 就是跟 UART2 联通的。Com9 就接收到了 uart2 发送的数据,并能给 UART2 发送数据,效果如下图所示。

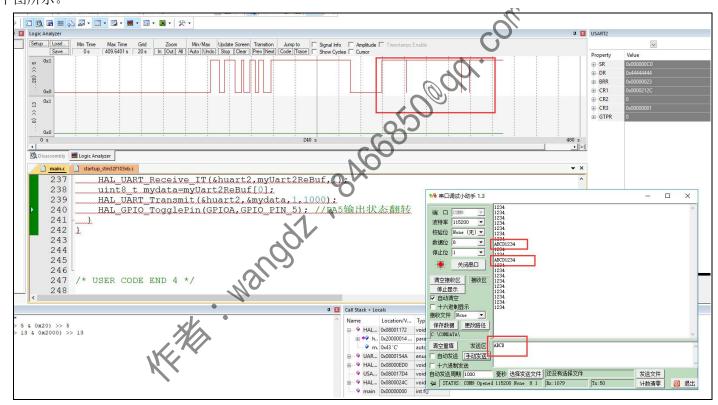


图 37 虚拟串口调试效果

9. 不能用于 AD/DA 的软件模拟仿真