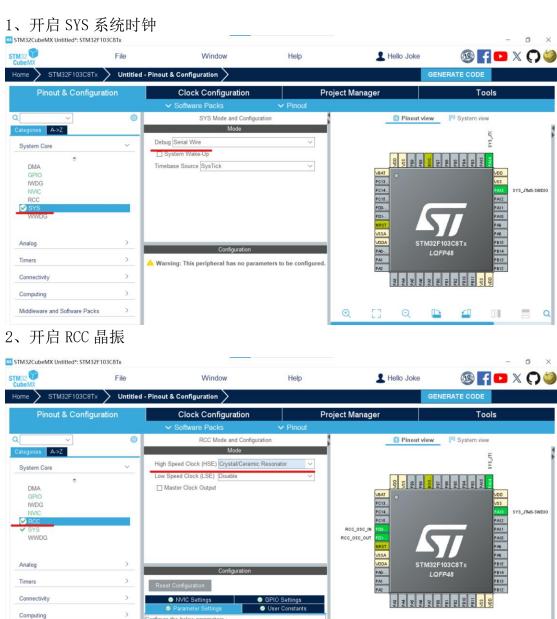
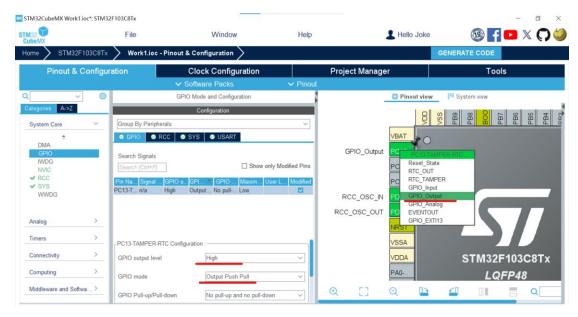
任务要求:使用串口轮询,输入字符串"123"时,PC13亮,当输入字符串"456"时,PC13灭,其他状态保持不变。

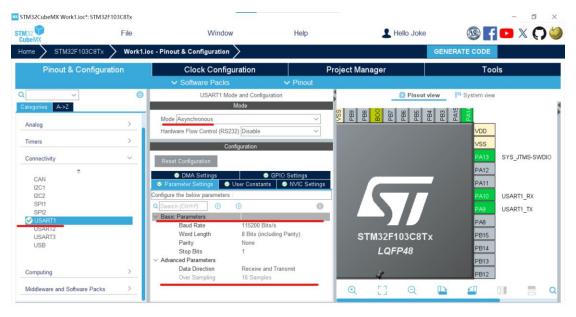
一、STM32CubeMX 创建工程步骤



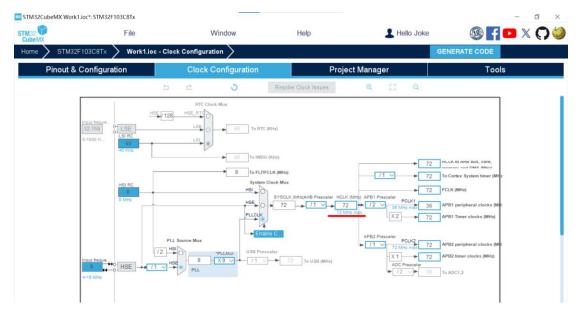
3、选择 PC13 端口设置为 GPI0_Output 模式,设置为推挽输出,并且初始化电平为高电平



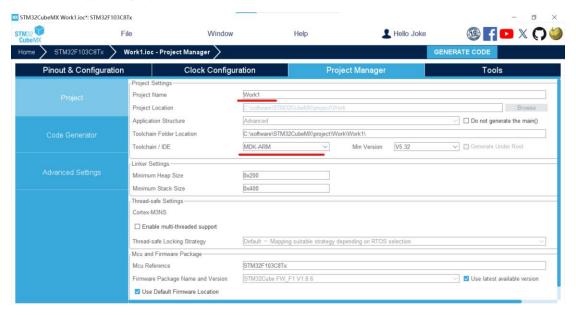
4、选择 USART1 作为串口通信,波特率设置为 115200, 8 位字节数据位,无校验位,1 位停止位,选择发送和接收模式



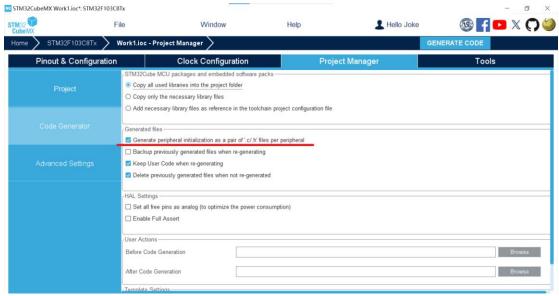
5、时钟树选择 72MHZ



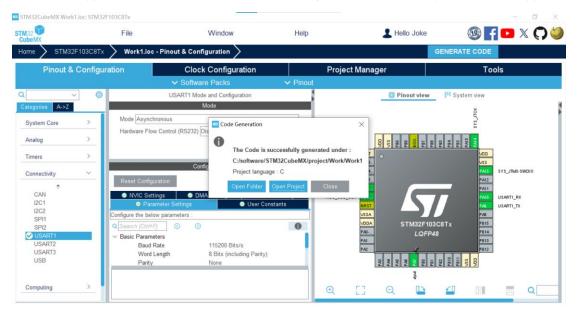
6、创建文件名,并存在对应的盘中,选择 MDK-ARM



7、勾选 Generated files 的第一个勾,将.c和.h文件分开存放

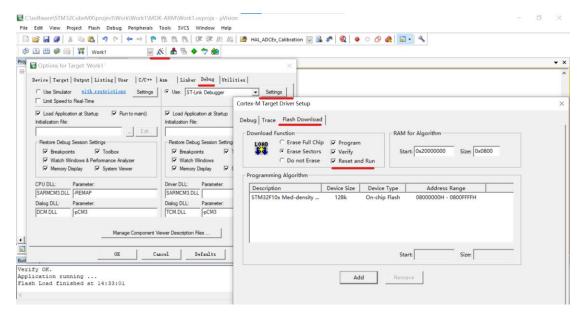


8、生成文件 GENERATE CODE,点击 CLOSE,并打开所生成的路径的 MDK 文件

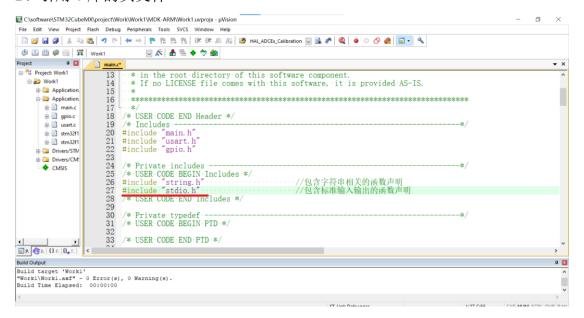


二、MDK 程序编写

1、设置复位下载选项



2、引用 C 库的头文件



3、定义全局变量

```
    C:\software\STM32CubeMX\project\Work\Work1\MDK-ARM\Work1.uvprojx - µVision

                                                                                                                                                                     - 🗇 ×
🗹 🔏 着 👼 💠 🥎 🚳
Project # 🗵 🗋 main
                                 /*·USER·CODE·END·PM·*/
 Project: Work1
                             43 /* USER CODE BEGIN PV */
48 uint8 t RXData[7];

    Application

      Application
         · · · //定义全局变量
                             48 uint8_t RxData[7];

49 /* USER CODE END PTV */

50
51 /* Private function prototypes --
52 void SystemClock Config(void);
53 /* USER CODE END PFP */

54
55 /* USER CODE END PFP */

56
60 /* USER CODE END O */

59
60 /* USER CODE END O */
      Drivers/CM!

CMSIS
                                  /*·USER·CODE·END·0·*/
                             62 ⊟/**
63 □ · * · @brief · The application entry point.
↓ | ▶ | () F. | () • T. |
Build Output
                                                                                                                                                                                  û 🗵
Build target 'Workl'
"Workl'Workl', axf" - 0 Error(s), 0 Warning(s).
Build Time Elapsed: 00:00:00
```

4、轮询方法实现接收数据,实现点亮和熄灭 LED

```
Ø
File Edit View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
Project 

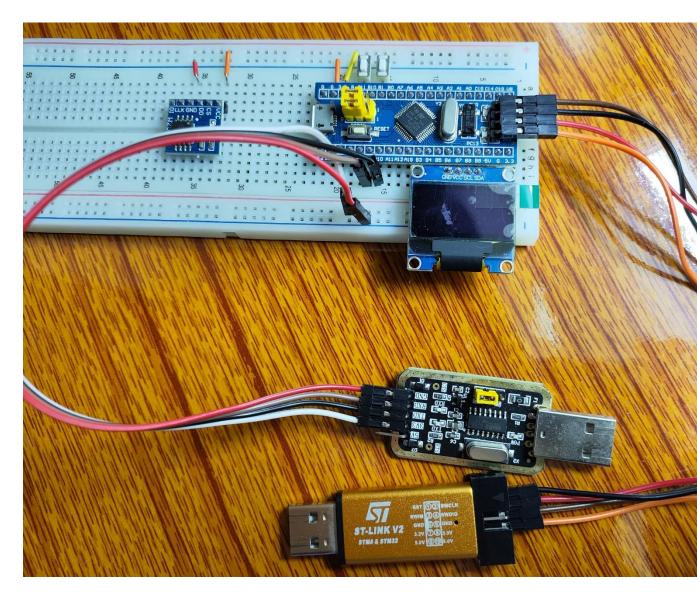
Project: Work1
                       * USER · CODE · END · 2 · */

    □ Application/U

     main.c
gpio.c
usart.c
stm32f1xx
                       -/*-USER-CODE BEGIN 3 */
HAL UART Receive(&huart1, RxData, sizeof(RxData), 1000); //-//串口接收数据
     # 3 stm32f1xx
    # Drivers/STM3;
                       if (strcmp((char *) RxData, "123\r\n") == 0) · · · · · //比较接收的字符串是否与"123\r\n"相等
   ■ □ Drivers/CMSIS
                           HAL GPIO WritePin (GPIOC, GPIO PIN 13, GPIO PIN RESET); //将PA7设置为低电平, 点亮LED
                         HAL GPIO WritePin (GPIOC, GPIO PIN 13, GPIO PIN SET); //将PA7设置为高电平,熄灭LED
                         HAL UART Transmit (&huart1, RxData, sizeof (RxData), 1000); //将RxData数组中的数据通过串口发送出去
                      /* USER CODE END 3 */
Build Output
Verify OK.
Application running ...
Flash Load finished at 11:18:40
                                                                                                         û 🖪
                                                             ST-Link Debugger
                                                                                       1:109 C:45 CAP NUM SCRI OVE RAW
```

三、硬件连接

ST1ink	→	核心板	CH340	→	核心板
3. 3V	→	3. 3V	3. 3V	→	3. 3V
GND	→	GND	GND	→	GND
SWDIO	→	SWIO	TXD	→	PA10
SWCLK	→	SWCLK	RXD	→	PA9

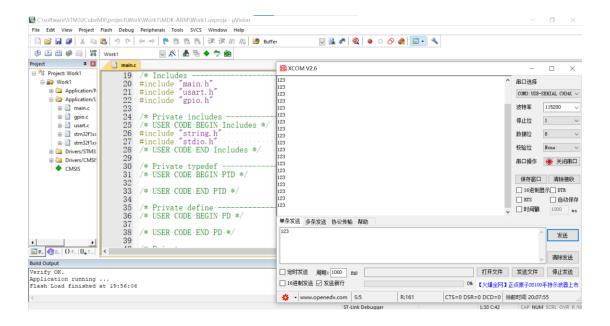


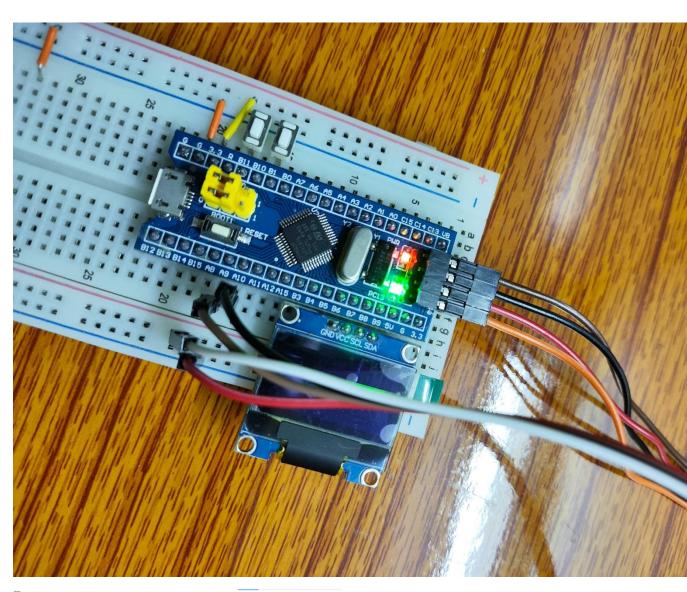
四、代码部分

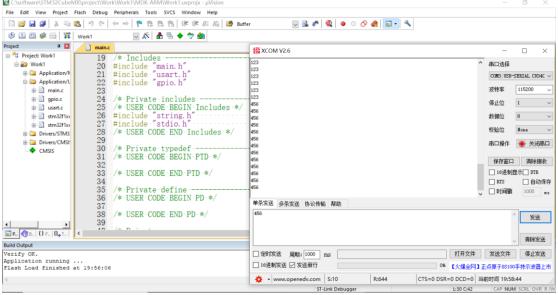
```
1.
     /* Private includes ---
--*/
2. /* USER CODE BEGIN Includes */
      #include "string.h"
                                          //包含字符串相关的函数声明
3.
     #include "stdio.h"
                                          //包含标准输入输出的函数声明
     /* USER CODE END Includes */
5.
1. /* USER CODE BEGIN PV */
2. uint8_t RxData[7];
                                          //定义全局变量
    /* USER CODE END PV */
     /* Infinite loop */
    /* USER CODE BEGIN WHILE */
3.
      while (1)
```

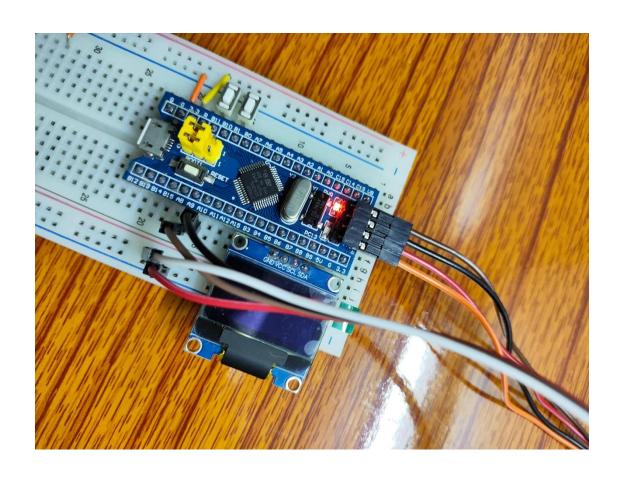
```
5.
        /* USER CODE END WHILE */
6.
7.
        /* USER CODE BEGIN 3 */
8.
        HAL_UART_Receive(&huart1, RxData, sizeof(RxData), 1000);
                                                                  //串口接收数
据
9.
10.
          if (strcmp((char *)RxData,"123\r\n") == 0 )
                                                                  //比较接收的字
符串是否与"123\r\n"相等
          {
              HAL_GPIO_WritePin(GPIOC,GPIO_PIN_13,GPIO_PIN_RESET);
12.
                                                                   //将 PA7 设置为
低电平,点亮 LED
13.
          }
          else if (strcmp((char *)RxData,"456\r\n") == 0 )
                                                                  //比较接收的字
符串是否与"456\r\n"相等
15.
          {
              HAL GPIO WritePin(GPIOC, GPIO PIN 13, GPIO PIN SET);
                                                                   //将 PA7 设置为
高电平,熄灭 LED
17.
          }
          HAL_UART_Transmit(&huart1,RxData,sizeof(RxData),1000);
                                                                    //将 RxData 数
组中的数据通过串口发送出去
19.
20.
21.
       /* USER CODE END 3 */
```

五、实现效果









六、思考题

1、推挽输出

双向能力: 推挽输出可以驱动高电平和低电平。

驱动能力强: 能够提供较大的电流, 驱动能力较强。

速度快: 因为驱动能力强, 所以信号的切换速度较快。

电平确定:输出电平由电路直接确定,不需要外部元件。

简单直接:输出逻辑电平0或1时,通常不需要外部电阻。

2、开漏输出

单向能力: 开漏输出通常只能输出低电平, 高电平需要外部上拉电阻来实现。 灵活的电平设定: 可以通过外部电阻来设定不同的高电平电位。

线与: 多个开漏输出可以连接在一起, 实现逻辑与的功能。

低功耗: 因为没有内部上拉, 所以当输出低电平时功耗较低。

用于 I2C 通信接口: 开漏输出常用于 I2C 等通信协议, 因为它们需要多个设备共享同一总线。

内部设置上拉电阻:在配置开漏输出时,内部可能设置有上拉电阻,以减少外部干扰。