嵌入式程序说明

1. IO口定义
2. PA7 ->大步进电机PUL信号
3. PA5 ->大步进电机DIR信号
4. PA4 - >接近开关信号
5. PD11 ->紫外闪光灯
6. PD12 ->白色闪光灯
7. PD0 - 3 ->小电机1
8. PD4 - 7 ->小电机2
9. PF0 - 3 ->小电机3
10. PE7 ->低角度灯左上
11. PE8 ->低角度灯左下
12. PE9 ->低角度灯右上
13. PE10 ->低角度灯右下
14. PE13 ->补光灯信号1
15. PE14 ->补光灯信号2
16. 串口：
    1. 波特率 4800
    2. 指令：
       1. WhiteOpen ： 白色闪光灯
       2. UVOpen : 紫外闪光灯

注： 发出指令，同时与门信号给上（相机快门释放），闪光灯才亮

* + 1. FillInOpen ： 两个补光灯亮
    2. TopOpen ：左上和右上低角度灯亮
    3. BottomOpen ： 左下和右下低角度灯亮
    4. LeftOpen ： 左上，左下亮
    5. RightOpen ： 右上，右下亮
    6. S0 :小电机归位
    7. S160 ：小电机1旋转60度。60可改为其他数字 如： S190，S120
    8. S260 ：小电机2旋转60度。60可改为其他数字 如： S190，S120
    9. S360 ：小电机3旋转60度。60可改为其他数字 如： S190，S120

注：两次运行同一指令会出现先反转情况是因为要先归位。不是BUG 。 不转是BUG 。 1、2、3代表第几个电机。后面数字表示角度

* + 1. r145 ： 大电机左转45度。
    2. r045 ： 大电机右转45度。

注：0、1表示方向。后面数字表示旋转角度

1. 其他说明：
   1. 大步进电机400细分
   2. 如遇到不能控制的情况。可以先沟通。再判断是嵌入式还是电路问题