**C++实例代码**

#ifndef \_\_LED\_H

#define \_\_LED\_H

#include "sys.h"

//////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////

//本程序只供学习使用，未经作者许可，不得用于其它任何用途

//ALIENTEK战舰STM32开发板

//LED驱动代码

//正点原子@ALIENTEK

//技术论坛:www.openedv.com

//修改日期:2012/9/2

//版本：V1.0

//版权所有，盗版必究。

//Copyright(C) 广州市星翼电子科技有限公司 2009-2019

//All rights reserved

//////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////

#define LED0 PAout(8) // PA8

#define LED1 PDout(2) // PD2

void LED\_Init(void);//初始化

#endif

#include "led.h"

//////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////

//本程序只供学习使用，未经作者许可，不得用于其它任何用途

//ALIENTEK miniSTM32开发板

//LED驱动代码

//正点原子@ALIENTEK

//技术论坛:www.openedv.com

//修改日期:2012/9/2

//版本：V1.0

//版权所有，盗版必究。

//Copyright(C) 广州市星翼电子科技有限公司 2009-2019

//All rights reserved

//////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////

//初始化PA8和PD2为输出口.并使能这两个口的时钟

//LED IO初始化

void LED\_Init(void)

{

GPIO\_InitTypeDef GPIO\_InitStructure;

RCC\_APB2PeriphClockCmd(RCC\_APB2Periph\_GPIOA|RCC\_APB2Periph\_GPIOD, ENABLE); //使能PA,PD端口时钟

GPIO\_InitStructure.GPIO\_Pin = GPIO\_Pin\_8; //LED0-->PA.8 端口配置

GPIO\_InitStructure.GPIO\_Mode = GPIO\_Mode\_Out\_PP; //推挽输出

GPIO\_InitStructure.GPIO\_Speed = GPIO\_Speed\_50MHz; //IO口速度为50MHz

GPIO\_Init(GPIOA, &GPIO\_InitStructure); //根据设定参数初始化GPIOA.8

GPIO\_SetBits(GPIOA,GPIO\_Pin\_8); //PA.8 输出高

GPIO\_InitStructure.GPIO\_Pin = GPIO\_Pin\_2; //LED1-->PD.2 端口配置, 推挽输出

GPIO\_Init(GPIOD, &GPIO\_InitStructure); //推挽输出 ，IO口速度为50MHz

GPIO\_SetBits(GPIOD,GPIO\_Pin\_2); //PD.2 输出高

}