



# 嵌入式系统实验

## ——STM32开发板实验

浙江大学机械工程学院 实验教学中心

# 实验报告

---

报告内容：实验1 至 实验7

报告分值：20%

上交形式：一个PDF文档，上传至 “学在浙大”

截止时间：2025年6月8日 24点前

# 嵌入式系统综合实验考核办法

- 1、实验老师提供考核题目，学生上机操作。学生现场编程并展示结果。实验老师登记学生编程结果。
- 2、考核过程全程开卷，学生仅能带教材及实验指导书，不允许夹带其他资料，不允许U盘拷贝相关电子资料，不允许交头接耳。
- 3、考核过程使用西四A422实验室主机（不允许联网），不允许自带电脑（平板），不允许使用手机。
- 4、请各位同学确认自己的实验课程时间安排。

# 题目类型

---

## 基础题 (40%)

考查同学们关于stm32的**基础**概念及**基础**编程能力

出题范围为实验指导书中的实验1~实验5的**相关知识点**

## 综合题 (20%)

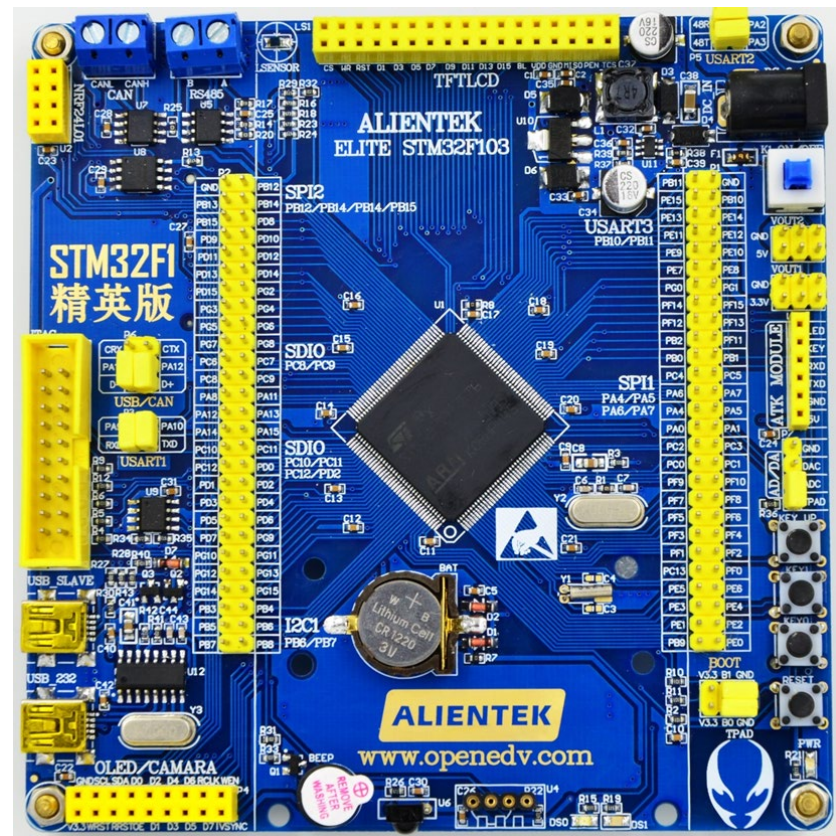
考查同学们关于stm32的**综合**编程能力

出题范围为实验指导书中的实验1~实验8的**相关知识点**



# 第 3 次实验

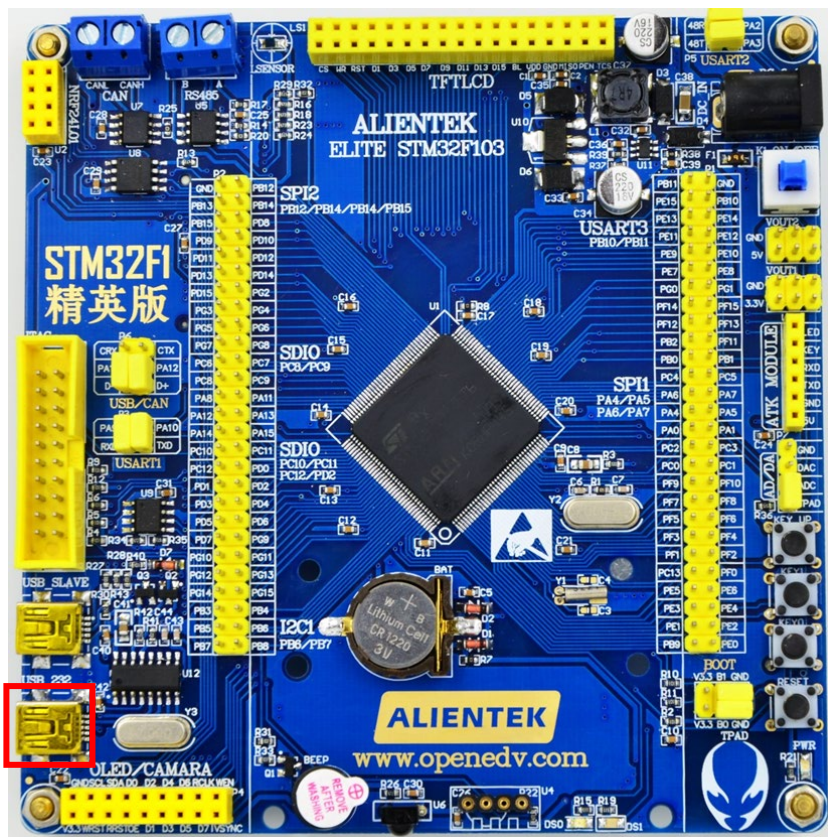
- 1. 串口通讯实验 (无中断)
- 2. 串口通讯实验 (串口中断)
- 3. 定时器中断实验
- 4. 串口通讯实验 (按键中断)
- 5. 定时器计时实验



STM32F103ZET6 开发板

# 1.串口通讯实验（无中断）

芯片引脚



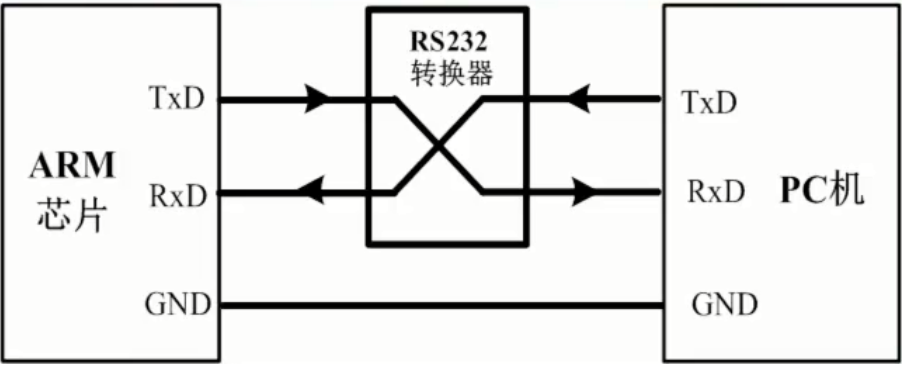
USART1

对应芯片引脚  
USART1



# 1.串口通讯实验（无中断）

## 串口引脚

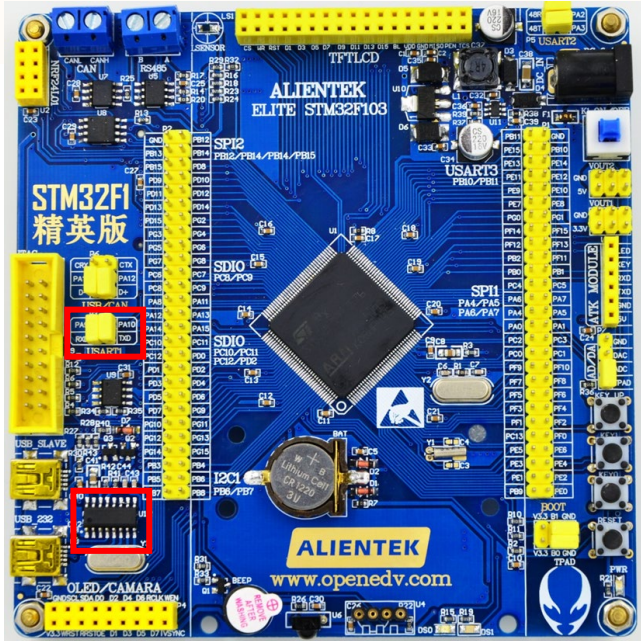
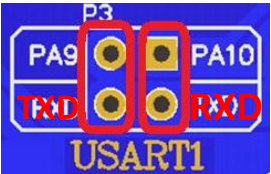
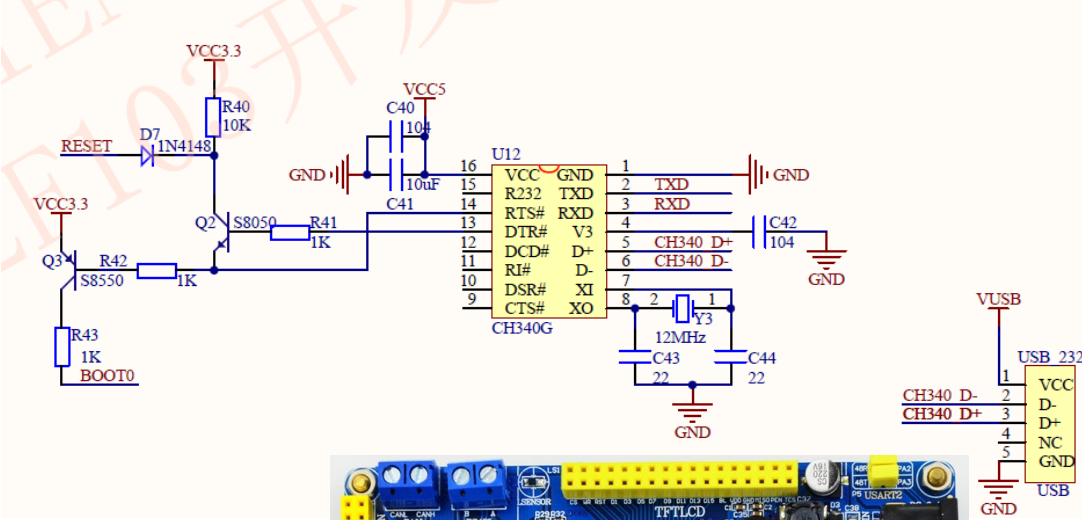


RXD：数据输入引脚，用于数据接收。

TXD：数据发送引脚，用于数据发送。

USART引脚	配置	GPIO配置
USARTx_TX	全双工模式	复用推挽输出
	半双工同步模式	复用推挽输出
USARTx_RX	全双工模式	浮空输入或带上拉输入
	半双工同步模式	未用，可作为通用I/O

USB USART&USB POWER



# 任务

初始化串口通讯

接收上位机发送的字符

并将接收到的字符发送出去



# 1.串口通讯实验（无中断）

## 任务分解

1

使能串口和  
GPIO时钟

`RCC_APB2PeriphClockCmd`

2

复位串口

`USART_DeInit`

3

初始化  
GPIO

`GPIO_InitTypeDef`  
`GPIO_Init`

# 1.串口通讯实验（无中断）

## 任务分解

4

初始化串口

USART\_InitTypeDef  
USART\_Init

5

使能串口

USART\_Cmd

6

接收并发送  
字符

USART\_ReceiveData  
USART\_SendData

# 1.串口通讯实验（无中断）

## 结构体：USART\_InitTypeDef

```
typedef struct
{
    uint32_t USART_BaudRate;          /* 串口波特率 */
    uint16_t USART_WordLength;        /* 发送的字长 */
    uint16_t USART_StopBits;          /* 串口停止位 */
    uint16_t USART_Parity;             /* 奇偶校验设置 */
    uint16_t USART_Mode;              /* 串口收发模式 */
    uint16_t USART_HardwareFlowControl; /* 串口硬件流控制 */
} USART_InitTypeDef;
```

# 1.串口通讯实验（无中断）

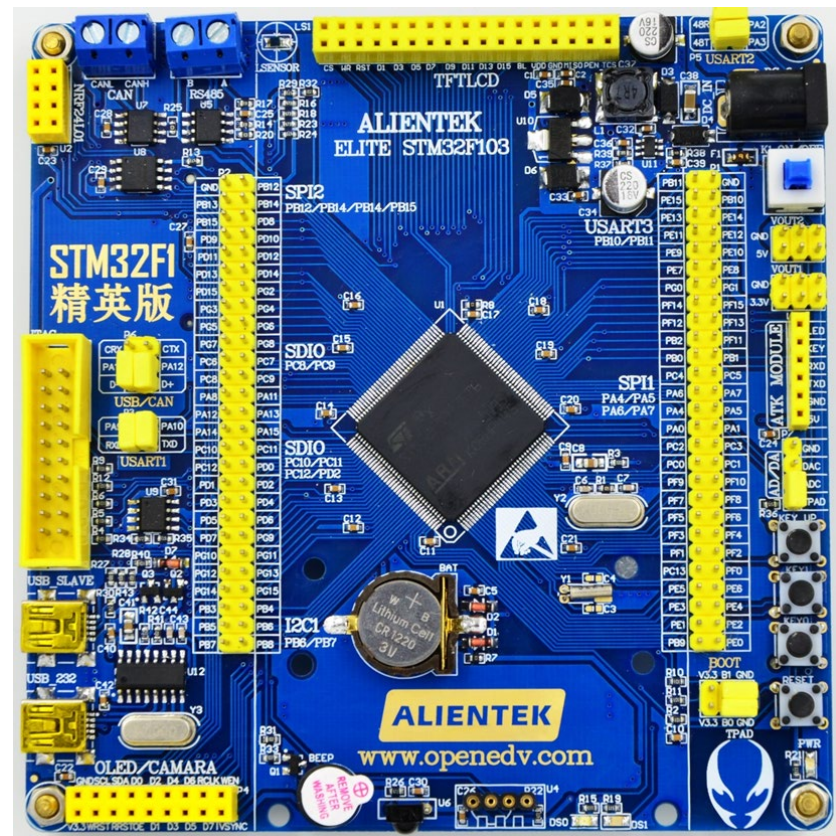
## 初始化串口：

```
USART_InitTypeDef USART_InitStructure;  
USART_InitStructure.USART_BaudRate=115200;  
USART_InitStructure.USART_WordLength=USART_WordLength_8b;  
USART_InitStructure.USART_StopBits=USART_StopBits_1;  
USART_InitStructure.USART_Parity=USART_Parity_No;  
USART_InitStructure.USART_HardwareFlowControl=USART_HardwareFlowControl_None;  
USART_InitStructure.USART_Mode=USART_Mode_Tx|USART_Mode_Rx;  
USART_Init(USART1,&USART_InitStructure);
```



# 第 3 次实验

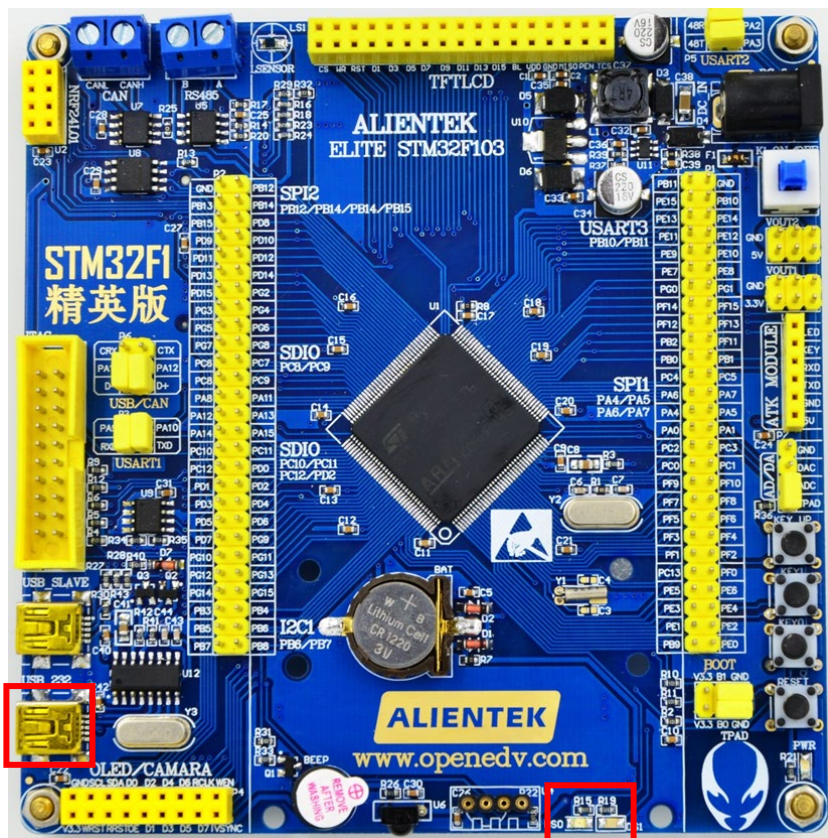
- 1. 串口通讯实验（无中断）
- **2. 串口通讯实验（串口中断）**
- 3. 定时器中断实验
- 4. 串口通讯实验（按键中断）
- 5. 定时器计时实验



STM32F103ZET6 开发板

## 2.串口通讯实验（串口中断）

芯片引脚



USART1

LED0 / LED1

对应芯片引脚

PB5 → LED0

PE5 → LED1

USART1

# 任务

初始化串口**中断**

接收上位机发送的字符

并将接收到的字符发送出去

LED0间隔0.2秒闪烁一次

## 2.串口通讯实验（串口中断）

### 任务分解

1

使能串口和  
GPIO时钟

`RCC_APB2PeriphClockCmd`

2

复位串口

`USART_DeInit`

3

初始化  
GPIO

`GPIO_InitTypeDef`  
`GPIO_Init`



## 2.串口通讯实验（串口中断）

### 任务分解

4

初始化串口

USART\_InitTypeDef  
USART\_Init

5

初始化中断

NVIC\_InitTypeDef  
NVIC\_Init

6

使能中断

USART\_ITConfig

## 2.串口通讯实验（串口中断）

任务分解

7

使能串口

USART\_Cmd

8

中断服务  
函数

USARTx\_IRQHandler

## 2.串口通讯实验（串口中断）

结构体： **NVIC\_InitTypeDef**

```
typedef struct
{
    uint8_t NVIC_IRQChannel;           /* 中断通道 */
    uint8_t NVIC_IRQChannelPreemptionPriority; /* 抢占优先级（主优先级） */
    uint8_t NVIC_IRQChannelSubPriority;      /* 唤醒优先级（子优先级） */
    FunctionalState NVIC_IRQChannelCmd;      /* 中断使能 */
} NVIC_InitTypeDef;
```

## 2.串口通讯实验（串口中断）

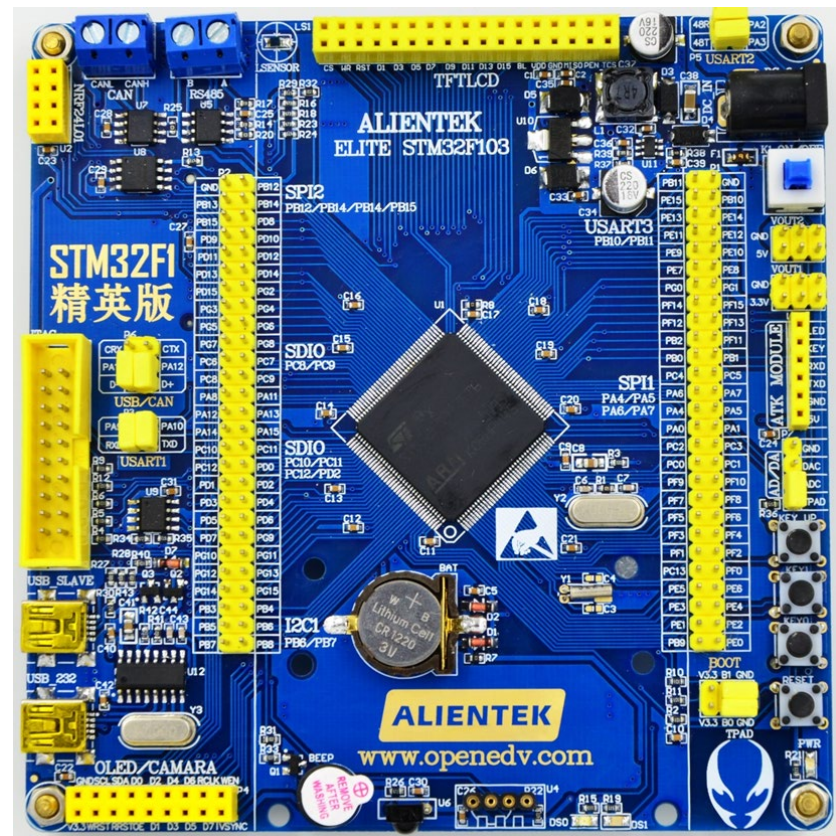
串口中断服务函数: **USARTx\_IRQHandler**

```
void USARTx_IRQHandler(void)
{
    //检查是否触发串口接收中断
    if(USART_GetITStatus(USARTx,USART_IT_RXNE))
    {
        /* 中断执行程序 */
        USART_ClearITPendingBit(USARTx,USART_IT_RXNE); //清除USARTx更新中断标志
    }
}
```



# 第 3 次实验

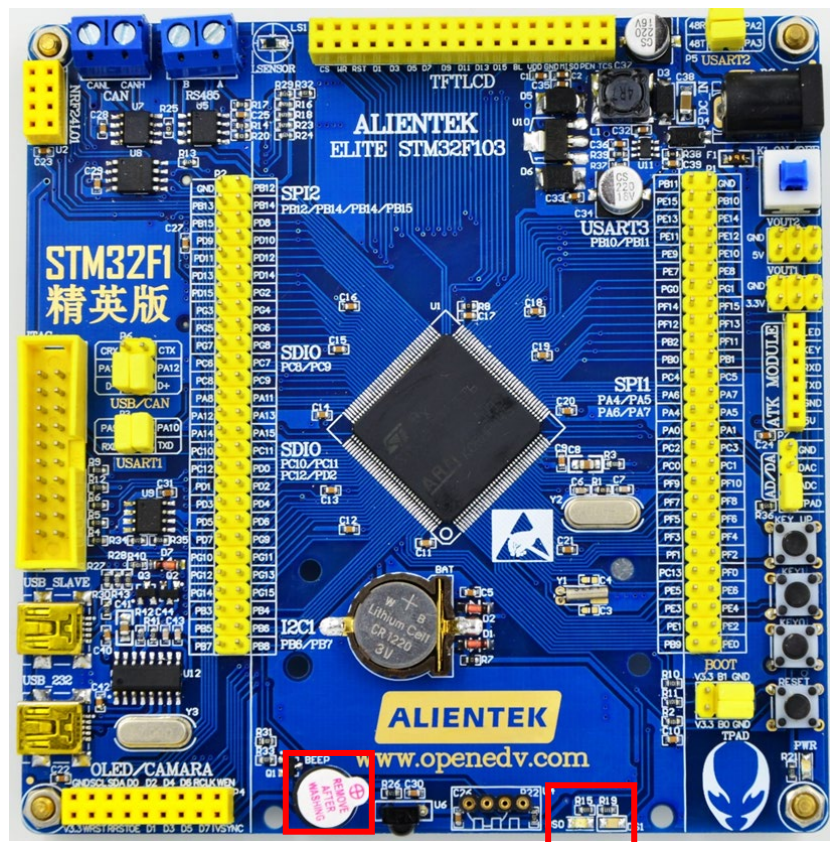
- 1. 串口通讯实验（无中断）
- 2. 串口通讯实验（串口中断）
- **3. 定时器中断实验**
- 4. 串口通讯实验（按键中断）
- 5. 定时器计时实验



STM32F103ZET6 开发板

# 3. 定时器中断实验

## 芯片引脚



### 对应芯片引脚

PB5 → LED0

PE5 → LED1

PB8 → BEEP

**BEEP    LED0 / LED1**

# 任务

设置定时器中断，周期为1秒；

触发定时器中断后，反转LED1和BEEP的状态：当LED1熄灭时，BEEP响；当LED1点亮时，BEEP不响；

LED0间隔0.2秒闪烁一次。

# 3. 定时器中断实验

## 任务分解

1

使能定时器  
时钟

`RCC_APB1PeriphClockCmd`

2

初始化  
定时器

`TIM_TimeBaseInitTypeDef`

`TIM_TimeBaseInit`

3

开启定时器  
中断

`TIM_ITConfig`



# 3. 定时器中断实验

## 任务分解

4

配置NVIC

NVIC\_InitTypeDef  
NVIC\_Init

5

使能定时器

TIM\_Cmd

6

编写中断  
服务函数

TIMx\_IRQHandler

# 3. 定时器中断实验

## 结构体：TIM\_TimeBaseInitTypeDef

```
typedef struct
{
    uint16_t TIM_Prescaler;           /* 分频系数 */
    uint16_t TIM_CounterMode;         /* 计数方式，向上计数或向下计数 */
    uint16_t TIM_Period;              /* 自动重载计数周期值 */
    uint16_t TIM_ClockDivision;       /* 时钟分频因子 */
    uint8_t TIM_RepetitionCounter;     /* 指定重复计数器的值 */
} TIM_TimeBaseInitTypeDef;
```

### 3. 定时器中断实验

初始化定时器:  $Tout = (arr + 1) * (psc + 1) / Tclk$

```
TIM_TimeBaseInitTypeDef TIM_TimeBaseStructure;  
TIM_TimeBaseStructure.TIM_Period = arr;  
TIM_TimeBaseStructure.TIM_Prescaler = psc;  
TIM_TimeBaseStructure.TIM_ClockDivision = TIM_CKD_DIV1;  
TIM_TimeBaseStructure.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up;  
TIM_TimeBaseInit(TIMx, &TIM_TimeBaseStructure);
```

# 3. 定时器中断实验

## 结构体：NVIC\_InitTypeDef

```
typedef struct
{
    uint8_t NVIC_IRQChannel;                /* 中断通道 */
    uint8_t NVIC_IRQChannelPreemptionPriority; /* 抢占优先级（主优先级） */
    uint8_t NVIC_IRQChannelSubPriority;        /* 唤醒优先级（子优先级） */
    FunctionalState NVIC_IRQChannelCmd;        /* 中断使能 */
} NVIC_InitTypeDef;
```

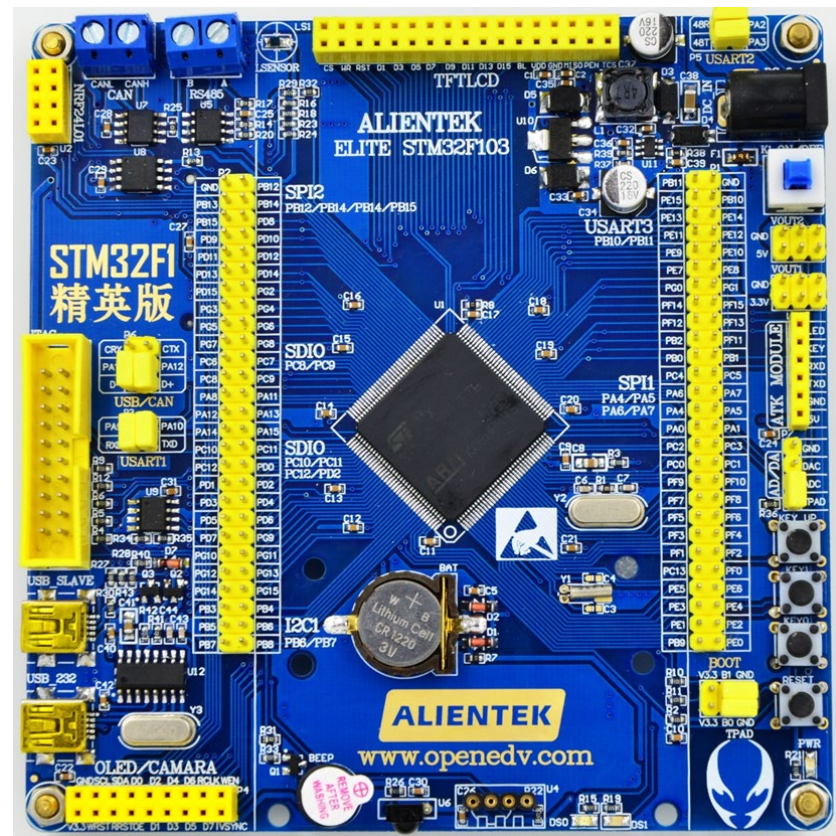
# 3. 定时器中断实验

## 定时器中断服务函数: **TIMx\_IRQHandler**

```
void TIMx_IRQHandler(void)
{
    //检查是否发送定时器更新中断
    if (TIM_GetITStatus(TIMx, TIM_IT_Update) != RESET)
    {
        /* 中断执行程序 */
        TIM_ClearITPendingBit(TIMx, TIM_IT_Update); //清除TIMx更新中断标志
    }
}
```

# 第 3 次实验

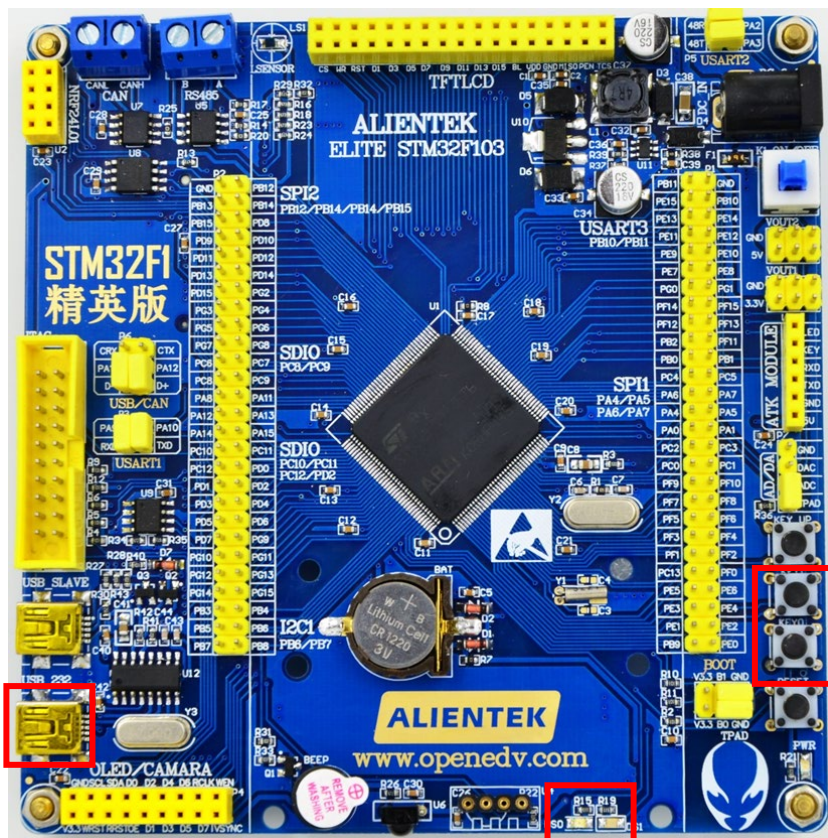
- 1. 串口通讯实验（无中断）
- 2. 串口通讯实验（串口中断）
- 3. 定时器中断实验
- **4. 串口通讯实验（按键中断）**
- 5. 定时器计时实验



STM32F103ZET6 开发板

# 4. 串口通讯实验 (按键中断)

芯片引脚



USART1

KEY1  
KEY0

LED0 / LED1

## 对应芯片引脚

PB5 → LED0

PE5 → LED1

PE3 → KEY1

PE4 → KEY0

USART1



# 任务

按下KEY1后，触发中断发送当前系统日期（字符串1）

按下KEY0后，触发中断发送当前系统时间（字符串2）

LED0间隔0.2秒闪烁一次。

## 4. 串口通讯实验（按键中断）

任务分解

1

初始化串口

USART\_Init

2

初始化LED

LED\_Init

3

初始化KEY

KEY\_Init

## 4. 串口通讯实验（按键中断）

### 任务分解

4

初始化  
按键中断

`EXTIX_Init`

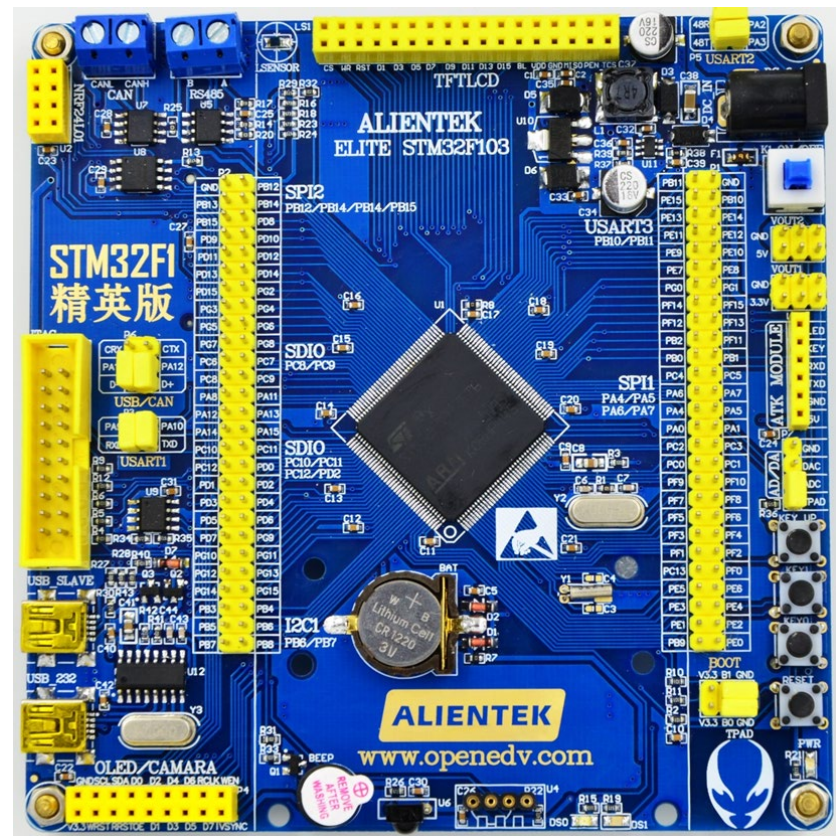
5

编写中断  
服务函数

`EXTIx_IRQHandler`

# 第 3 次实验

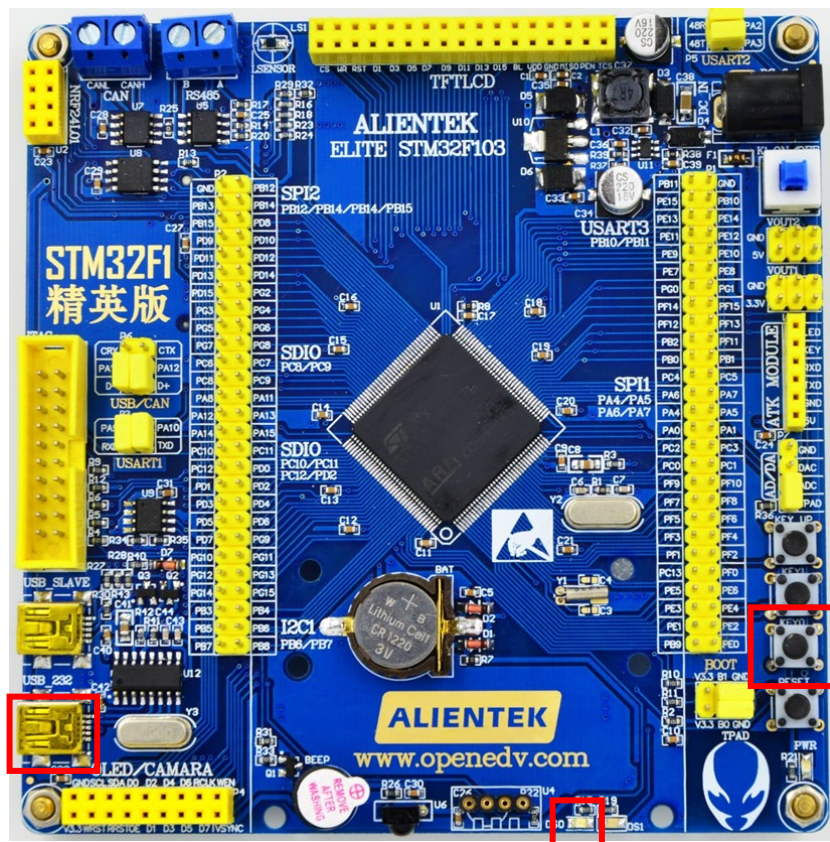
- 1. 串口通讯实验（无中断）
- 2. 串口通讯实验（串口中断）
- 3. 定时器中断实验
- 4. 串口通讯实验（按键中断）
- 5. 定时器计时实验



STM32F103ZET6 开发板

# 5. 定时器计时实验

## 芯片引脚



USART

KEY0

LED0

对应芯片引脚

PB5 → LED0

PE4 → KEY0

# 任务

用定时器计算程序运行时间

按下KEY0后，用定时器计算延时程序

Delay\_ms(200) 的运行时间，并发送至串口

LED0间隔0.2秒闪烁一次

# 5. 定时器计时实验

## 任务分解

1

使能串口和  
PA的时钟

RCC\_APB2PeriphClockCmd

2

复位USART

USART\_DeInit

3

初始化PA9  
和PA10

GPIO\_InitTypeDef  
GPIO\_Init

4

初始化  
USART

USART\_InitTypeDef  
USART\_Init

5

使能USART

USART\_Cmd

6

使能定时器  
时钟

RCC\_APB1PeriphClockCmd



# 5. 定时器计时实验

## 任务分解

7

初始化  
定时器

TIM\_TimeBaseInitTypeDef

TIM\_TimeBaseInit

8

使能定时器

TIM\_Cmd

9

运行延时  
程序

Delay\_ms

10

获得计时  
结果

TIM4->CNT

11

通过串口输  
出计时结果

USART\_SendData

# 5. 定时器计时实验

## 串口发送字符串函数: **USART\_SendString**

```
void USART_SendString(USART_TypeDef* USARTx, char *DataString)
{
    u8 i=0;
    // 循环发送所有字符
    while(DataString[i]!='\0')
    {
        // 发送单个字符
        USART_SendData(USARTx, DataString[i]);
        // 等待发送结束
        while(USART_GetFlagStatus(USARTx, USART_FLAG_TXE)==RESET);
        i++;
    }
}
```



# 嵌入式系统实验

## ——STM32开发板实验

浙江大学机械工程学院  
实验教学中心