



<https://blog.csdn.net/heroaddon>

16 朱佳 串行通信\窗户控制器 - RX\USER116\116.uvprojx - μVision

bug Peripherals Tools SVCS Window Help



```

19 }
20
21 void USART1_IRQHandler(void)
22 {
23     u8 res_s;
24     if(USART_GetITStatus(USART1, USART_IT_RXNE)
25     {
26         res_s= USART_ReceiveData(USART1);
27         if(res_s==0)
28         {
29             if(KEY3==0) //按键3按下
30             {
31                 //Delay(3); //按键消抖
32                 TIM_SetCompare2(TIM2, 2000-1); //修改TIM2 CCR2控制占空比 设置高电平时间为2.5ms, 对应180度
33                 GPIO_ResetBits(GPIOB,GPIO_Pin_0); //IO-B0置低
34                 GPIO_SetBits(GPIOB,GPIO_Pin_1); //IO-B1置高
35             }
36             else if(KEY4==0) //按键4按下
37             {
38                 //Delay(3); //按键消抖
39                 TIM_SetCompare2(TIM2, 1); //修改TIM2 CCR2控制占空比 设置高电平时间为0.5ms, 对应0度
40                 GPIO_ResetBits(GPIOB,GPIO_Pin_1); //IO-B1置低
41                 GPIO_SetBits(GPIOB,GPIO_Pin_0); //IO-B0置高
42             }
43         }
44         else if(res_s==2)
45         {
46             TIM_SetCompare2(TIM2, 2000-1); //修改TIM2 CCR2控制占空比 设置高电平时间为2.5ms, 对应180度
47             GPIO_SetBits(GPIOB,GPIO_Pin_1); //IO-B1置高
48             GPIO_SetBits(GPIOB,GPIO_Pin_0); //IO-B0置高
49             //USART_SendData(USART1, res_s);
50         }
51     }
52 }
53
54 //..... 主函数 .....
55
56 int main(void)
57 {
58     NVIC_PriorityGroupConfig(NVIC_PriorityGroup_2);
59 }
    
```

<https://blog.csdn.net/heroaddon>

ULINK2/ME Cortex Debugger

L:1 C

