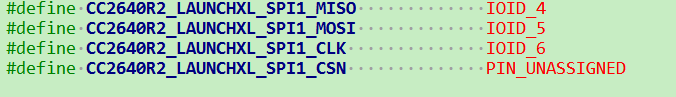
## 代码流程

下面我将截图加速度传感器的部分代码，传感器是通过SPI与BLE进行通信，然后还有一个外部中断脚。

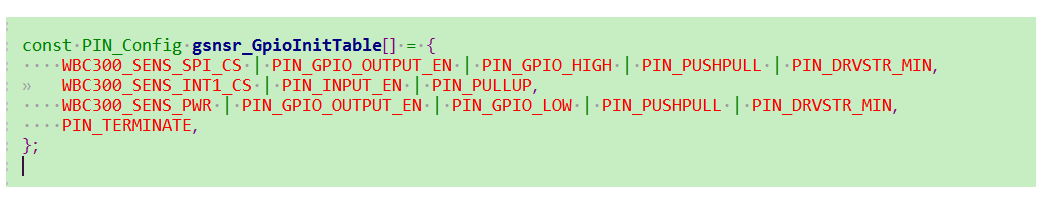
我使用的芯片是CC2640R2 7\*7。

SDK是simplelink\_cc2640r2\_sdk\_3\_30\_00\_20。





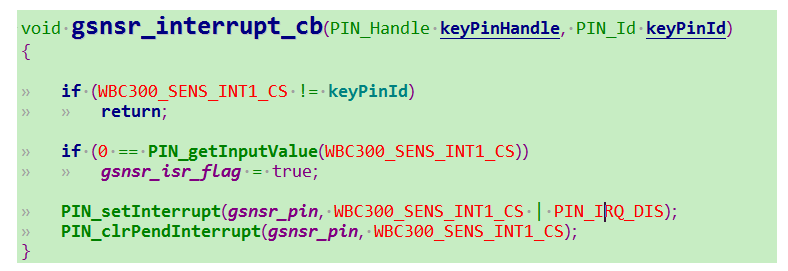
这是使用到的管脚。



这部分是管脚控制表。



这是初始化流程。

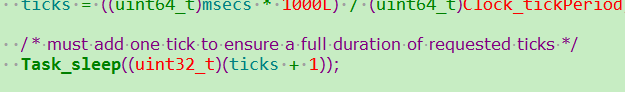


这是中断回调函数，我在里面已经把中断关闭了，但是还是会相应中断。

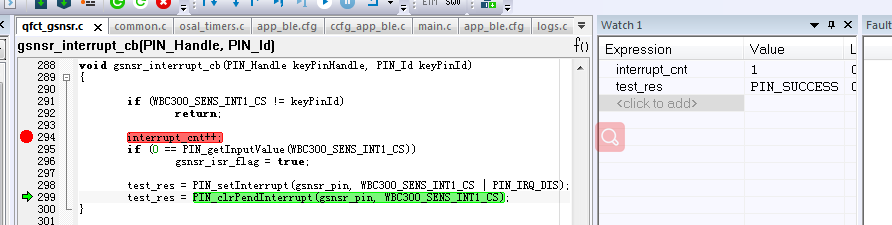


这是关闭函数，会出现串口UART RX不能读取数据, 但是TX能发送数据。

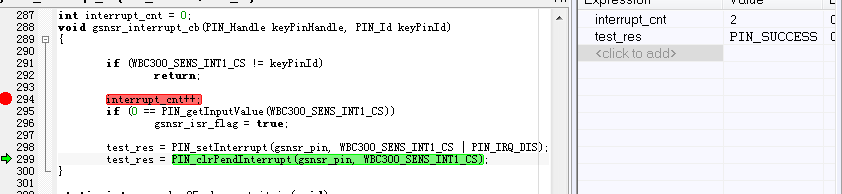
delay\_ms函数是直接调用Task\_sleep函数。



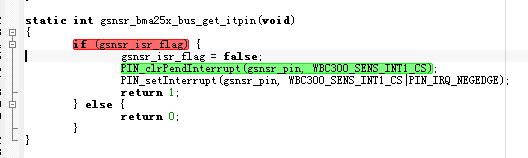
## 关闭中断的在线仿真



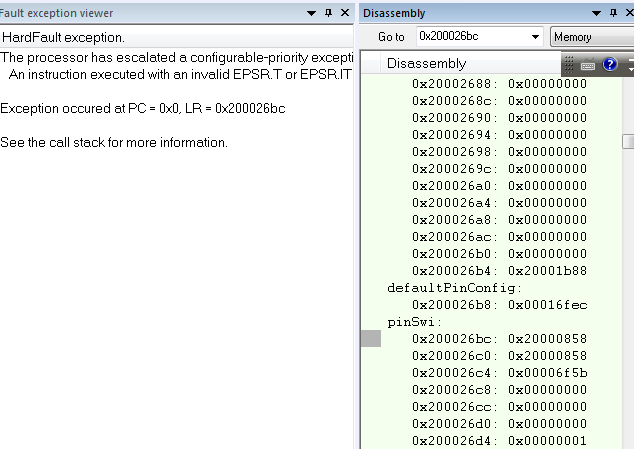
进来了一次，然后我关闭和清除中断。



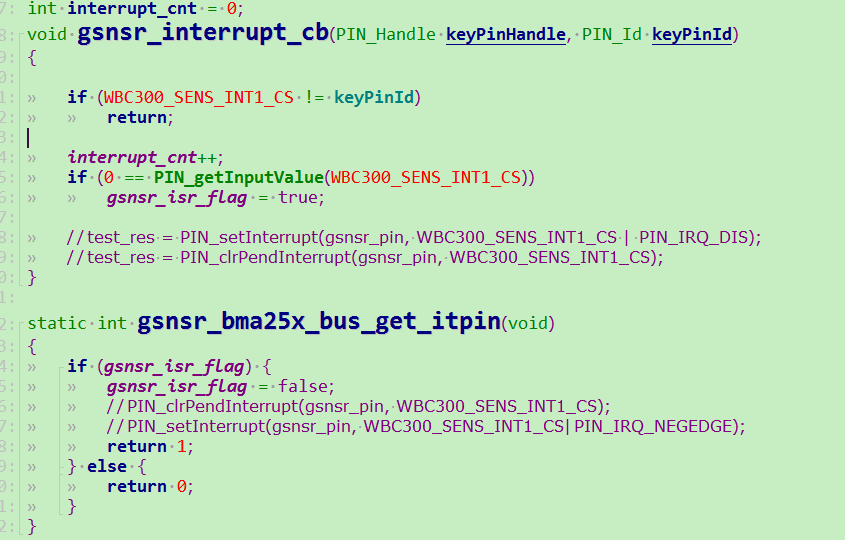
然后再次进来，说明上次没关闭，但是我看过起返回值是成功的。



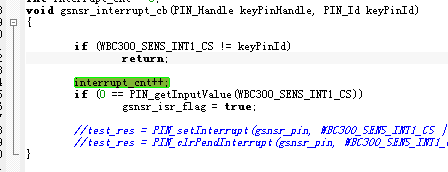
然后当我再次开中断时，就出现错误了。



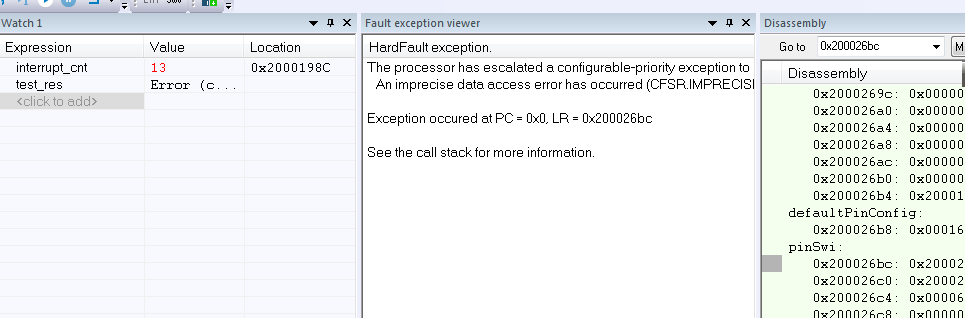
## 不关闭中断的在线仿真



不关闭中断即把关闭中断去掉了。

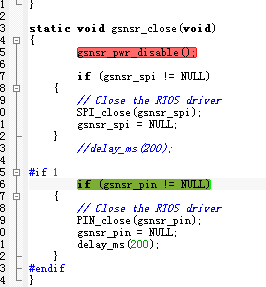


第一次跑进来了，然后全速运行。

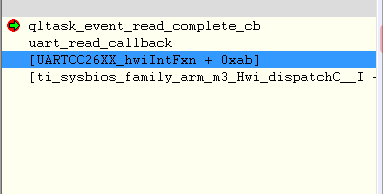


全速运行后，中断了13次，然后就出错了。

## 关闭函数的在线仿真



能正常进入该函数



之后，UART RX会收到一个’\0’字符，然后RX就不能正常通信了。