

arduino-1.8.13-linux32.tarをダウンロードしてインストールするとホームフォルダーに「Arduino」フォルダーができる。

「Arduino」フォルダーの中に「hardware」フォルダーを作成。

Arduino\_STM32-master.zipをダウンロードして展開し出来上がった「Arduino\_STM32-master」フォルダーを「hardware」に入れる。

stm32flashをインストールする。  
~\$ sudo apt install stm32flash

Arduino IDEを起動し、ボードマネージャで「Arduino SAM Boards (32-bits ARM Cortex-M3) bu Arduino」をインストールします。

「hardware」フォルダーに行き  
~/Arduino/hardware\$ git clone https://github.com/rogerclarkmelbou  
で、「Arduino\_STM32」フォルダーが作成される。

~/Arduino/hardware/Arduino\_STM32/tools/linux/内の「serial\_upload」  
ファイルを下記のように変更する。

```
#!/bin/bash
#$(dirname $0)/stm32flash/stm32flash -g 0x80000000 -b 115200 -w "$4" /dev/"
↓
#!/bin/bash
stm32flash -g 0x80000000 -b 115200 -w "$4" /dev/"$1"
```

Arduino IDEの設定  
「ツール」の設定  
ボード : "Generic STM32F103C series"  
Variant : "STM32F103C8 (20K RAM 64K Flash)"  
Upload method : "STLink"  
CPU Speed(MHz) : "72Mhz(Normal)"  
Optimize : "Smallest(default)"

ST-LINKV2とEB-F103Bとの接続  
EB-F103Bは右上のSWDポートに接続する。  
ST-LINKV2/EB-F103B  
GND/GND  
3.3V/3.3V  
SWDIO/TMS  
SWCLK/TCK

/PA01--0.47K--LED--<GND  
PA01端子に抵抗0.47K+LEDをつなぎGNDへ

ArduinoのスケッチはBLINK1

```
void setup()
{
  pinMode(PA1, OUTPUT);
}

void loop()
{
  digitalWrite(PA1, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(PA1, LOW);
}
```

```
    delay(1000);  
}
```

上にあるようにPA01端子はPA1と表記しないとエラーになる。