#### 内容简述

- 一. 了解串口协议和RS-232标准,以及RS232电平与TTL电平的区别;了解"USB/TTL转232"模块(以CH340芯片模块为例)的工作原理。
- 二. 安装 stm32CubeMX,配合Keil,使用HAL库(或标准库)方式,设置USART1波特率为115200,1位停止位,无校验位,完成下列任务:
- 1) STM32系统给上位机(win10)连续发送"hello windows!"。win10采用"串口助手"工具接收。
- 2) 在完成以上任务基础,继续扩展功能: 当上位机给stm32发送一个字符"#"后, stm32暂停发送 "hello windows!";发送一个字符"\*"后, stm32继续发送;

# 一、串口协议

## 1. 什么是串口通信

- 1、串口通信属于基层基本性的通信规约,收发双方事先规定好通信参数。
- 2、它自己本身不会去协商通信参数,需要通信前通信双方事先约定好通信参数来进行通信。
- 3、因此,若是收发方的任何一个关键参数设置错误,都会导致通信失败。譬如波特率调错了,发送方发送没问题,接收方也能接收,但是接收到全是乱码。
- 4、信息以二进制流的方式在信道上传输,串口通信的发送方每隔一定时间(时间固定为1/波特率,单位是秒)将有效信息(1或者0)放到通信线上去,逐个二进制位的进行发送。
- 5、接收方通过定时(起始时间由读到起始位标志开始,间隔时间由波特率决定)读取通信线上的电平高低来区分发送给我的是1还是0。依次读取数据位、奇偶校验位、停止位,停止位就表示这一个通信单元(帧)结束,然后中间是不定长短的非通信时间(发送方有可能紧接着就发送第二帧,也可能半天都不发第二帧,这就叫异步通信),下来就是第二帧……
- 6、通过串口不管发数字、还是文本还是命令还是什么,都要先对发送内容进行编码,编码成二进制再进 行逐个位的发送。
- 7、串口发送的一般都是字符,一般都是ASCII码编码后的字符,所以一般设置数据位都是8,方便刚好一帧发送1个字符。

## 2. 串口协议

串口通信指两个或两个以上的设备使用串口按位(bit)发送和接收字节。可以在使用一根线发送数据的同时用另一根线接收数据。 串口通信协议就是串口通讯时共同遵循的协议。 协议的内容是每一个bit 所代表的意义。 常用的串口通信协议 有以下几种

- 1 RS-232 (ANSI/EIA-232标准) 只支持 点对点,最大距离 50英尺。最大速度为128000bit/s,距离越远 速度越慢。 支持全双工(发送同时也可接收)。
- 2 RS-422 (EIA RS-422-AStandard) ,支持点对多一条平衡总线上连接最多10个接收器 将传输速率提高到10Mbps,传输距离延长到4000英尺(约1219米),所以在100kbps速率以内,传输距离最大。支持全双工(发送同时也可接收)。
- 3 RS-485 (EIA-485标准)是RS-422的改进,支持多对多(2线连接),从10个增加到32个,可以用超过4000英尺的线进行串行通行。速率最大10Mbps。支持全双工(发送同时也可接收)。2线连接时是半双工状态。

#### 3. RS-232

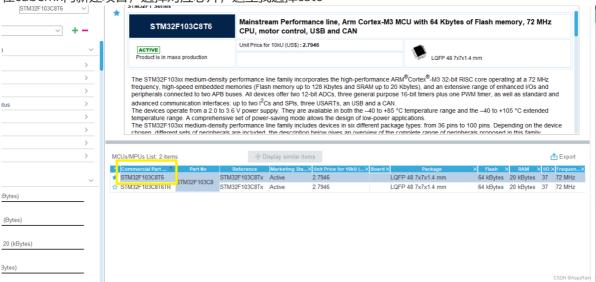
RS-232标准接口(又称EIA RS-232) 是常用的串行通信接口标准之一,它是由美国电子工业协会(EIA)联合贝尔系统公司、调制解调厂家及计算机终端生产厂家于1970年共同制定,其全名是"数据终端设备(DTE)和数据通信设备(DCE)之间串行二进制数据交换接口技术标准"。

# 二、串口实验

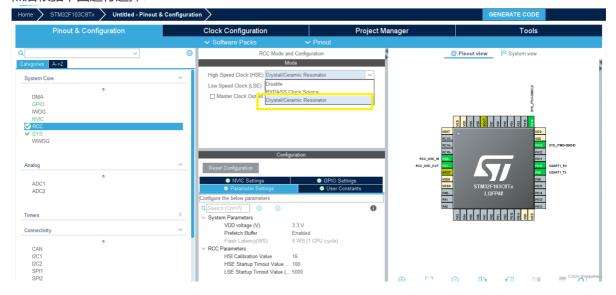
## 1. 发送hello windows!

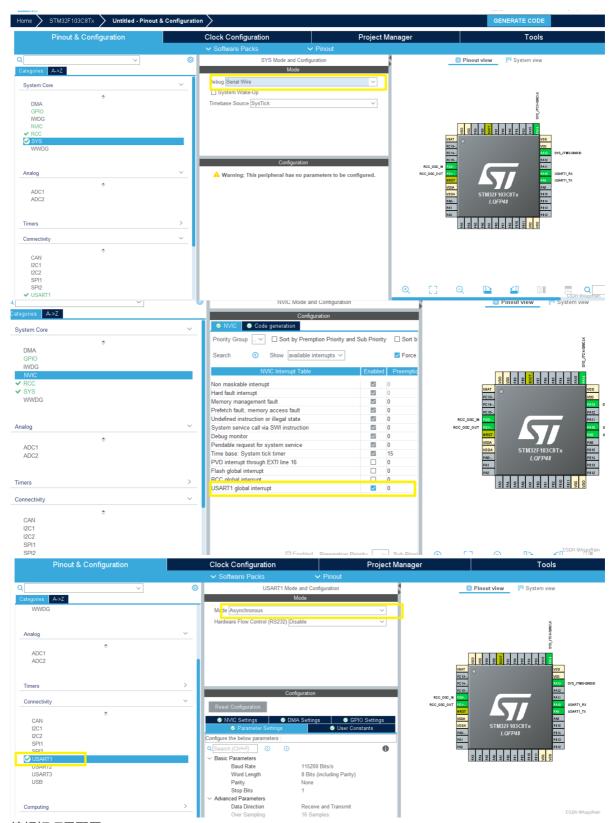
#### I 创建工程

在cubemx内新建项目,选择对应芯片,这里我选择c8t6

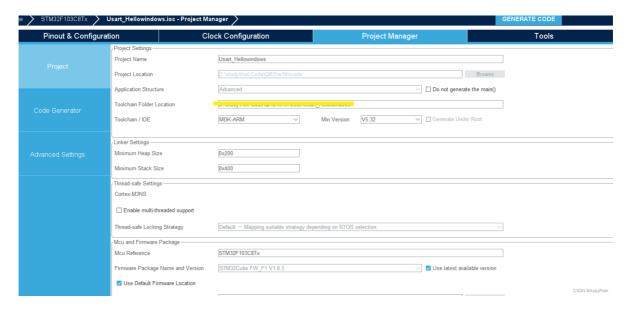


#### 然后根据下图进行选择:





编辑好项目配置



#### Ⅱ 编程

创建全局变量:

```
char message[]="hello Windows!\n";//输出信息
```

在main函数的while语句块中写入

```
HAL_UART_Transmit(&huart1, (uint8_t *)&message, strlen(message),
0xffff);
HAL_Delay(1000);
```

#### 皿 打开串口助手查看:



# 2. 中断发送hello windows

创建工程与上述一样,只需要修改main.c的代码:

#### I 编程

#### ① 在/\* USER CODE BEGIN PM \*/中添加变量定义

flag有d和u两个值,代表关闭和开启

```
char c;//指令 #:停止 *:开始
char message[]="hello Windows\n";//输出信息
char tips[]="CommandError\n";//提示1
char tips1[]="Start....\n";//提示2
char tips2[]="Stop.....\n";//提示3
char flag='d';
```

#### ② 在 /\* USER CODE BEGIN 2 \*/中添加

接收数据的中断

```
HAL_UART_Receive_IT(&huart1, (uint8_t *)&c, 1);
```

#### ③ 在main的while循环中添加:

#### ④ 在/\* USER CODE BEGIN 4 \*/中添加

中断回调函数重写:

```
void toggle_flag(char now_flag){
   flag=now_flag;
}
void HAL_UART_RXCpltCallback(UART_HandleTypeDef *huart)
{
   //当输入的指令为#时,发送提示并改变flag
   if(c=='#'){
       toggle_flag('d');
       HAL_UART_Transmit(&huart1, (uint8_t *)&tips2, strlen(tips2),0xFFFF);
   }
   //当输入的指令为*时,发送提示并改变flag
   else if(c=='*'){
       toggle_flag('u');
       HAL_UART_Transmit(&huart1, (uint8_t *)&tips1, strlen(tips1),0xFFFF);
   //当输入不存在指令时,发送提示并改变flag
   else {
       toggle_flag('d');
       HAL_UART_Transmit(&huart1, (uint8_t *)&tips, strlen(tips),0xffff);
```

```
}

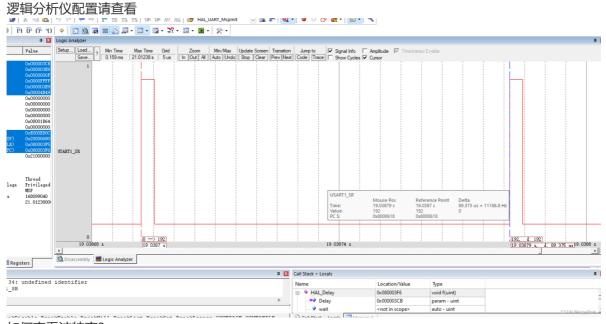
//重新设置中断

HAL_UART_Receive_IT(&huart1, (uint8_t *)&c, 1);
}
```

## Ⅱ 结果

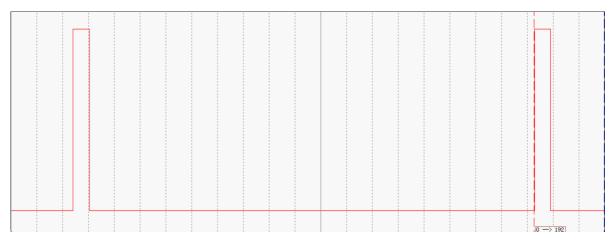


## Ⅲ 查看波特率



如何查看波特率?

如图:



![在这里插入图片描述](<u>https://img-blog.csdnimg.cn/02219fc92dce4992a7286410d7f05995.png</u> 参考链接:

https://blog.csdn.net/weixin\_46089486/article/details/108992022 https://blog.csdn.net/afadgfansfa/article/details/120956561