

7.3 异步串行通讯

7.3.1 串行通讯中基本概念

1.计算机和外部通讯形式

串行:每次传送1bit 数据,一个字节数据至少需要传送8次,一般是使用于计算机系统间。

并行:一次能传送的数据位为多位,使用系统内芯片间。





■ 1)同步串行通讯:数据开始传送前用同步字符串(1-2个字节)来指示,并由同一时钟实现发送和接收端同步。

如 SPI,I2C

■ 2) 异步串行通讯:传送字符(数据)的时间间隔是任意的,只需要在每个字符的前面和后面加上标志位就可以,发送和接收端的时钟可以是不同步。

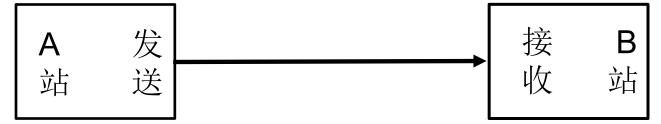
如 485, 232



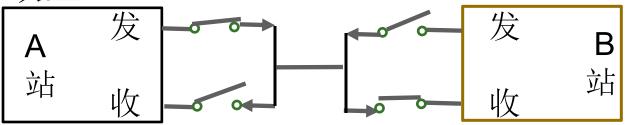
3

3.通讯的信道和方向(制式)

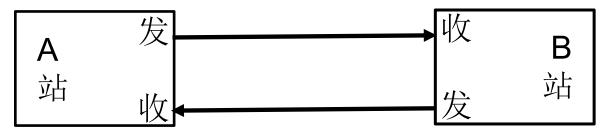
1) 单工



2) 半双工

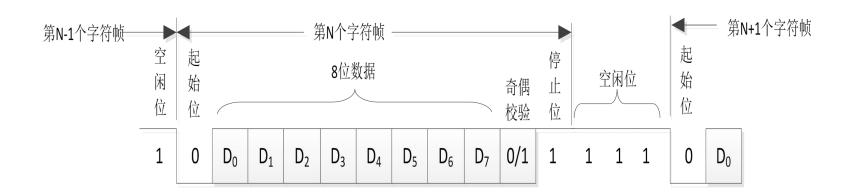


3)全双工



4.异步串行通讯格式





5.波特率



5

单位时间内传送数据位的速率,位/秒(bit/s)

如: 9600bps

11520bps

例1 计算机A和计算机B进行串行异步通讯,波特率为9600bps,数据帧格式11位:1位起始,8位数据位,1位校验位,1位停止位,问计算机A和计算机B传送10个字节数据至少需要多少时间t?

t = (1+8+1+1)*10/9600

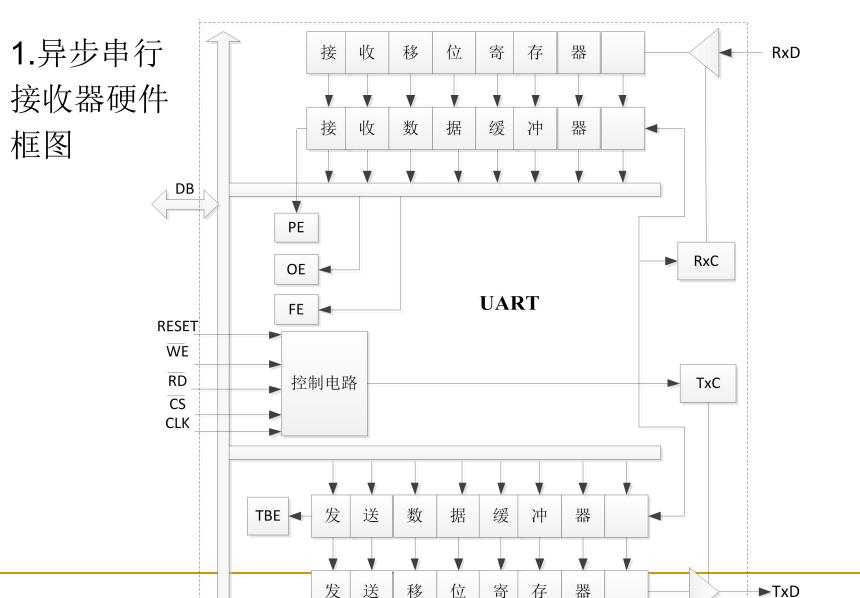


例2 计算机A和计算机B进行串行异步通讯,波特率为9600bps,数据帧格式10位:1位起始,8位数据位,0位校验位,1位停止位;当A方发送给B10个字节数据,B要应答一个字节数据,问计算机A给计算机B传送100个字节数据至少需要多少时间t?

t = (1+8+1)* (100+10) * (1/9600)

7.3.2 串行通讯硬件实现原理



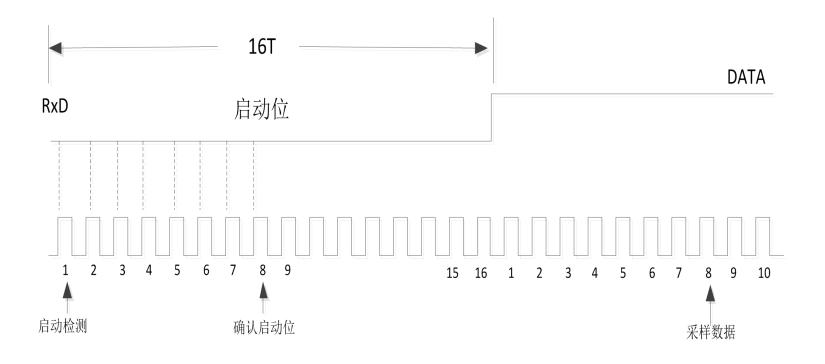


自劫化5.6

2020-6-13



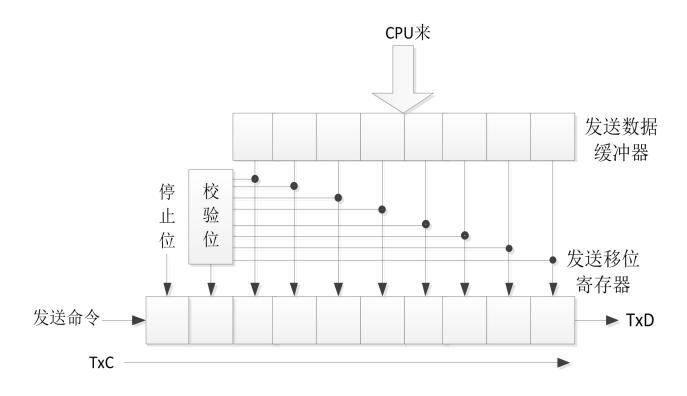
2.UART对RxD数据的采样





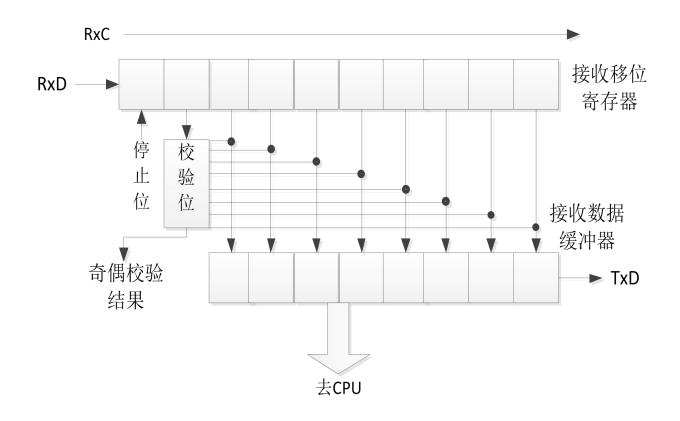
3.数据的错误校验

1) 发送端奇偶添加电路



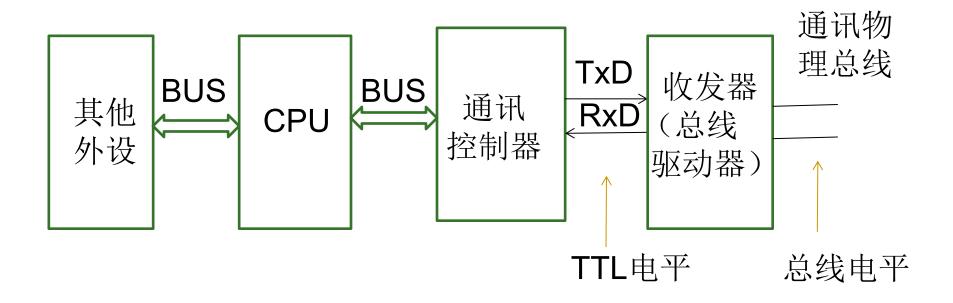


2) 接收端奇偶校验电路





4.串行通讯接口





5.串行通讯总线的形式

异步串行通讯电气接口

- 1) 232总线
- 2) 485总线

422总线

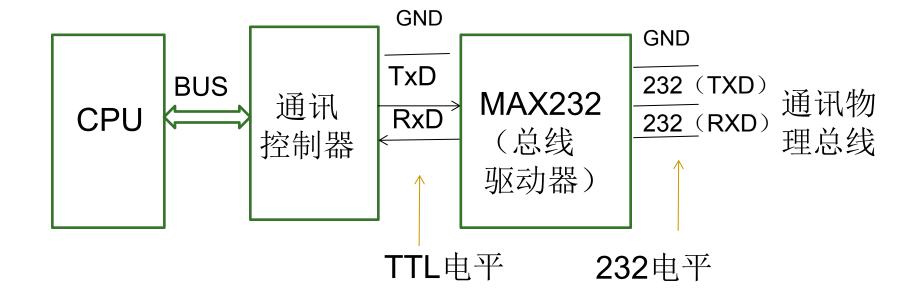
以上二者可共用通讯控制器,通用软件,只是物理层的接口(电气)不一样。

其他串行通讯总线

- 3) CAN总线
- 4) 以太网



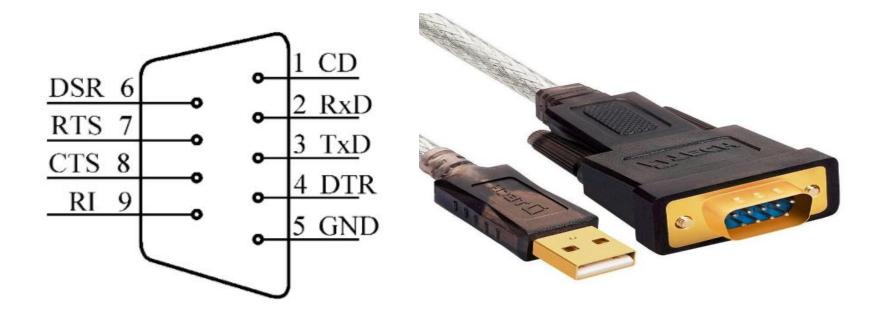
■ 232总线

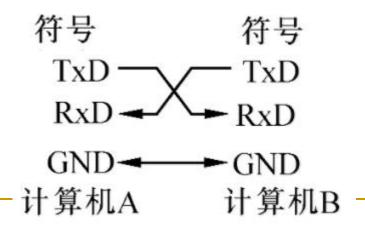


232总线 -5~-15V 表示逻辑 '1' +5~+15V 表示逻辑 '0'



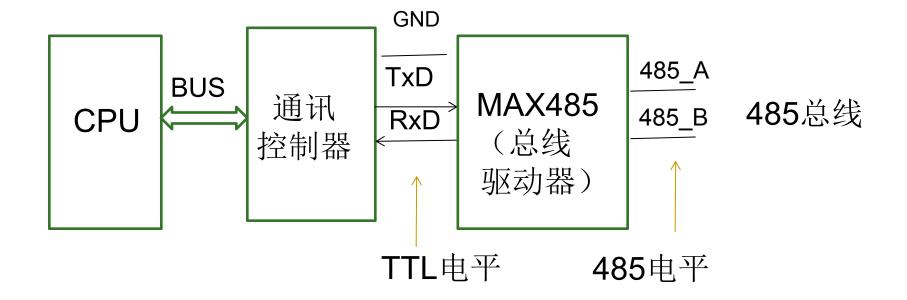
■ PC上 232总线







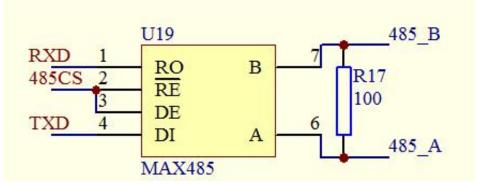
■ 485总线



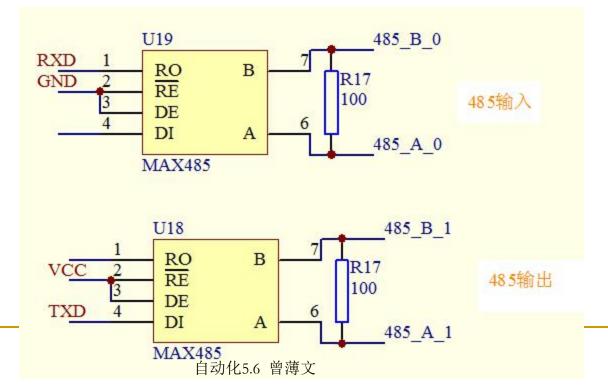
485为差分电平 , 485_A 为'+'端 , 485_B为'-'端 , 较232抗共模干扰能力强通讯距离更远



■ 485总线(半双工)



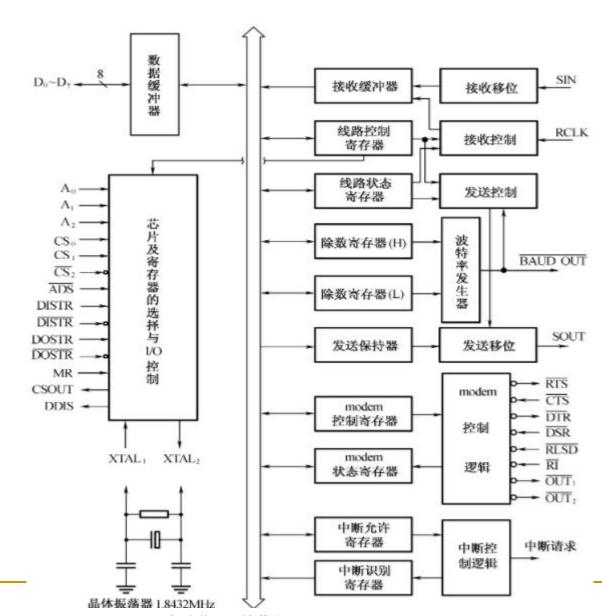
422总线(全双工)



7.3.3 串行通讯接口芯片8250

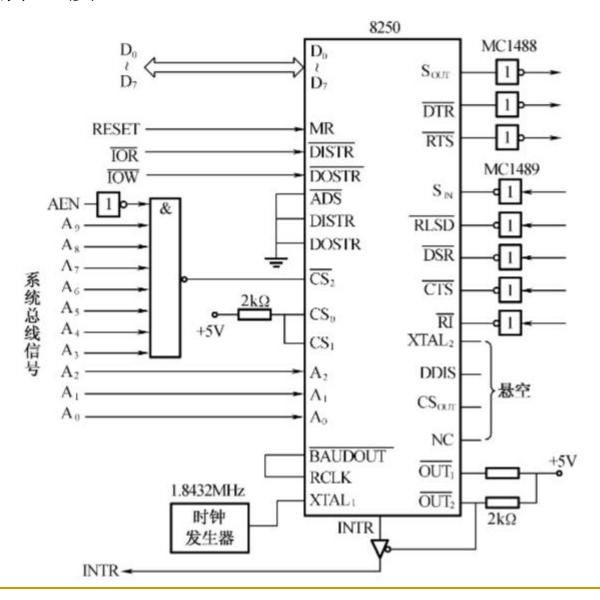


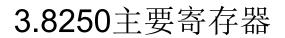
1.内部结构



2.外部管脚连接









A2	A 1	A0	DLAB	地址	寄存器
0	0	0	0	3F8H	发送保持寄存器THR(写) 接收缓冲寄存器RBR(读)
0	0	0	1	3F8H	除数锁存存器(低8位)DLL
0	0	1	1	3F9H	除数锁存存器(高8位)DLH
0	0	1	0	3F9H	中断允许寄存器IER
0	1	0	×	3FAH	中断识别寄存器IIR
0	1	1	×	3FBH	通信控制寄存器LCR
1	0	0	×	3FCH	MODEM控制寄存器MCR
1	0	1	×	3FDH	通信线路状态寄存器LSR
1	1	0	×	3FEH	MODEM状态寄存器MSR
1	1	1	×	3FFH	无效

4.寄存器功能介绍



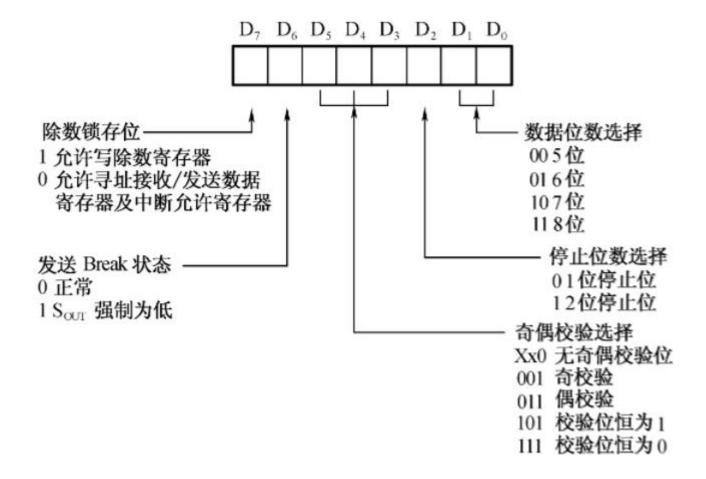
■波特率设置(除数锁存寄存器3F8H,3F9H)

除数(N)=f/(F*16)

; f为时钟, F为要设置的波特率

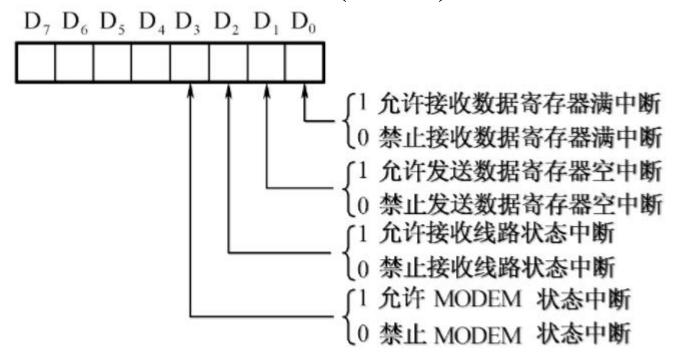


■ 通讯格式设置(通讯控制寄存器3FBH)

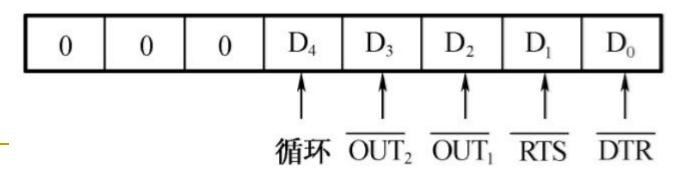




■ 中断允许寄存器设置(3F9H)

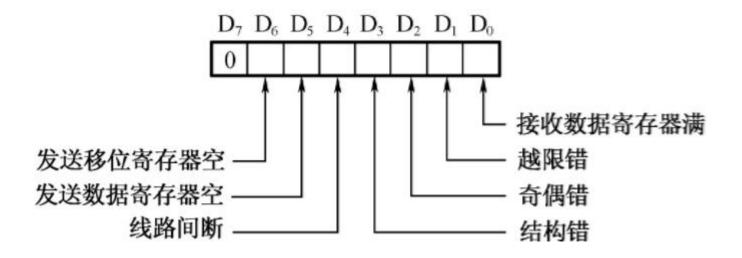


■ MORDEM控制寄存器设置(3FCH)





■ 通讯状态寄存器(3FDH)

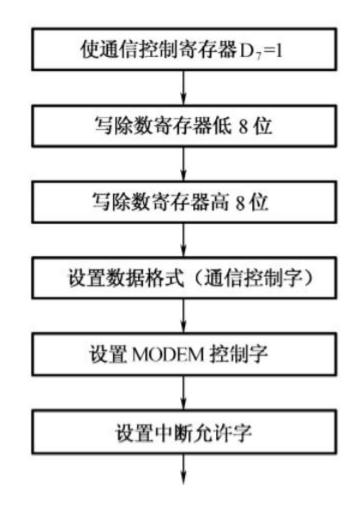


通讯状态寄存器不需要初始化,在工作过程中读取获得8250的工作状态,用于收发数据。

5.收发数程序设计

1) 初始化程序 初始化流程如图







■ 设置波特率(波特率9600 ,波特率除数因子 N=12,输入时钟1.8432MHz)

MOV DX, 3FBH

MOV AL, 80H ;设置波特率

OUT DX, AL

MOV DX, 3F8H

MOV AL, 12

OUT DX, AL

INC DX ;3F9H

MOV AL, 0

OUT DX, AL



■ 设置串行通讯数据格式,数据位为8位,1位停止位,奇校验

MOV DX, 3FBH
MOV AL, 0BH
OUT DX, AL

设置中断:



a)MORDEM控制器 OUT2设置

无中断(OUT2=1):

有中断(OUT2=0):

MOV AL ,3

MOV AL ,0BH

MOV DX,3FCH

MOV DX,3FCH

OUT DX, AL

OUT DX, AL

b)设置中断允许寄存器

接收中断:

MOV AL ,01;

MOV DX,3F9H

OUT DX, AL



2) 收发数据程序

(1) 查询发送数据

MOV DX, 3FDH ; 状态寄存器

WAITSEND:

IN AL, DX

TEST AL, 20H; 状态寄存器D5是否为1

JZ WAITSEND;为0没有数,继续查询等待

MOV DX, 3F8H; 发送数据保持寄存器

MOV AL, DAT SEND; DATA SEND待发数据

MOV DX, AL ; 启动发送

; 通过状态寄存器的D5判断是否发送结束



(2) 查询接收数据

MOV DX, 3FDH

WAIT_RECEIVE:

IN AL, DX

TEST AL, 1EH ; 状态寄存器D1-D4是否为1

JNZ ERR_DEAL; 跳转错误处理

TEST AL,01H ; 状态寄存D0表示是否有新数

JZ WAIT RECEIVE

MOV DX,3F8H;

IN AL, DX



(3) 中断接收数据

在主程序首先建立数据接收程序的中断向量表;

开对应中断。中断服务程序示意如下所示:

SCI_REV:

0 0 0

; 压栈保护

MOV DX, 3FDH

IN AL, DX

TEST AL, 1EH ; 状态寄存器D1-D4是否为1

JNZ ERR DEAL; 跳转错误处理

MOV DX,3F8H ;接收缓冲寄存器器

IN AL, DX



JMP OUTT

ERR DEAL: . . .

。。。 ; 错误处理程序

OUTT: 。。。 ; 发EOI

IRET