得分:97

评语:介绍完整

串口屏显示

串口屏可作为输出设备(显示)以及输入设备(按键),开发难度小,操作简单,软件要求低且拥有专门的上位机辅助开发。

一、前期准备

1.USB转TTL 我们要准备一个USB TO TTL模块。作用是用来上位机(电脑)与串口屏的通讯。



二、串口屏上位机使用方法以及界面设计

1.

打开USART HMI 软件,点击新建

2.

从工具箱中拖需要使用的组件。比较常用就是文本、按钮,曲线等。去设计我们想要的界面例如背景色,控件的大小等等。

3.

点击软件左上方工具按钮,我们要提前导入字体也就是字库制作,我们选择我们想要的字体以及大小即可以生成字库。每生成一个字库并且添加到工程中都会有一个字体ID

4.

当我们使用文本或者数字控件时,我们需要不同的字体或大小时,我们可以再右下角属性一栏中修改font参数,修改为你需要的字体ID即可。如下图所示:



比如以下是我们在电赛制作的串口屏页面:



三、STM32编程

tm32软件部分总体分为发送数据和接收数据。 发送数据

既然我们要发送数据我们就要符合相应的通讯协议,在我们发送数据,总要有个结尾标志,如果没有的话单片机就不知道你的数据发没发送完,从而卡死出不来。 所以第一个重点就是要帧头和帧尾,向串口屏发送数据完要加开始符和结束符。 以下是我的代码:

```
#define RINGBUFF_LEN 500
#define FRAMELENGTH 6

float kp, ki, kd;
int fputc(int c, FILE* stream)
{
    DL_UART_Main_transmitDataBlocking(UART_HMI_INST,c);
```

```
return c;
}
int fputs(const char *restrict s, FILE* restrict stream)
    uint16_t i, len;
    len = strlen(s);
    for (i= 0; i<len;i++)
        DL_UART_Main_transmitDataBlocking(UART_HMI_INST, s[i]);
    return len;
}
int puts(const char*_ptr)
    int count = fputs(_ptr, stdout);
    count += fputs("\n", stdout);
    return count;
}
void HMI_send_string(char* name, char* showdata)
{
    printf("%s=\"%s\"\xff\xff\xff", name, showdata);
}
void HMI_send_number(char* name, int num)
{
    printf("%s=%d\xff\xff\xff", name, num);
}
void HMI_send_float(char* name, float num)
    printf("%s=%d\xff\xff\xff", name, (int)(num*100));
}
void HMI Wave(char* name, int ch, int val)
{
    printf("add %s,%d,%d\xff\xff\xff",name, ch, val);
}
void HMI_Wave_Fast(char* name, int ch, int count,int* show_data)
{
    int i;
    printf("addt %s,%d,%d\xff\xff\xff", name,ch, count);
    delay_cycles(100);
    for (i= 0; i< count; i++)
        printf("%c", show_data[i]);
    printf("/xff/xff/xff");
```

```
void HMI_clear(char* name, int ch)
    printf("cle %s,%d\xff\xff\xff", name, ch);
}
int taskString = 0;
void data_parsing(void)
    while(usize() >= FRAMELENGTH)
        if(u(0) != 0x99 || u(1) != 0x98)
            udelete(1);
        }
        else
        {
            break;
        }
    }
    if(usize()) = FRAMELENGTH && u(0) == 0x99 && u(1) == 0x98 && u(2) == 0x11 &&
u(3) == 0xff && u(4) == 0xff && u(5) == 0xff
    {
        taskString = 1;
        udelete(FRAMELENGTH);
    }
        if(usize() >= FRAMELENGTH \&\& u(0) == 0x99 \&\& u(1) == 0x98 \&\& u(2) == 0x22
&& u(3) == 0xff && u(4) == 0xff && u(5) == 0xff
        taskString = 2;
        udelete(FRAMELENGTH);
        if(usize() >= FRAMELENGTH \&\& u(0) == 0x99 \&\& u(1) == 0x98 \&\& u(2) == 0x33
&& u(3) == 0xff && u(4) == 0xff && u(5) == 0xff)
    {
        taskString = 3;
        udelete(FRAMELENGTH);
    }
        if(usize() >= FRAMELENGTH \&\& u(0) == 0x99 \&\& u(1) == 0x98 \&\& u(2) == 0x44
\&\&\ u(3) == 0xff \&\&\ u(4) == 0xff \&\&\ u(5) == 0xff)
    {
        taskString = 4;
        udelete(FRAMELENGTH);
```

```
/*
    if(usize() >= FRAMELENGTH && u(0) == 0x44 && u(2) == 0x01 && u(3) == 0xff &&
u(4) == 0xff && u(5) == 0xff)
        int sin_data[255];
        int i = 0;
        int j = 0;
        for (i = 0; i<255; i++)
            sin_data[i] = (int)((sin((i+1)*3.14/50)+1)*90);
            HMI_send_number("page5.n0.val", sin_data[i]);
            HMI_Wave("s0.id", 0, sin_data[i]);
        udelete(FRAMELENGTH);
    }
    if(usize()) > FRAMELENGTH && u(0) == 0x44 && u(2) == 0x00 && u(3) == 0xff &&
u(4) == 0xff && u(5) == 0xff
    {
        HMI_clear("s0.id", 0);
        udelete(FRAMELENGTH);
    }
    if(usize() >= FRAMELENGTH \&\& u(0) == 0x66 \&\& u(3) == 0xff \&\& u(4) == 0xff \&\&
u(5) == 0xff
    {
        int decimalValue0 = u(1);
        int decimalValue1 = u(2);
        kp = (decimalValue1* 256 + decimalValue0*1)/100;
        //HMI_send_number("page7.x3.val", decimalValue0);
        HMI_send_number("page7.x3.val",decimalValue1* 256 + decimalValue0*1);
        udelete(FRAMELENGTH);
    }
    if(usize() >= FRAMELENGTH && u(0) == 0x77 && u(3) == 0xff && u(4) == 0xff &&
u(5) == 0xff
    {
        int decimalValue0 = u(1);
        int decimalValue1 = u(2);
        ki = (decimalValue1* 256 + decimalValue0)/100;
        HMI_send_number("page7.x4.val",decimalValue1* 256 + decimalValue0*1);
        //HMI_send_float("page7.x4.val",ki);
        udelete(FRAMELENGTH);
    }
    if(usize() >= FRAMELENGTH \&\& u(0) == 0x88 \&\& u(3) == 0xff \&\& u(4) == 0xff \&\&
u(5) == 0xff
    {
        int decimalValue0 = u(1);
        int decimalValue1 = u(2);
        kd = (decimalValue1* 256 + decimalValue0)/100;
        HMI_send_number("page7.x5.val",decimalValue1* 256 + decimalValue0*1);
        //HMI send float("page7.x5.val",kd);
```

```
udelete(FRAMELENGTH);
    }
*/
}
typedef struct
    uint16_t Head;
    uint16_t Tail;
    uint16_t Lenght;
    uint8_t Ring_data[RINGBUFF_LEN];
}RingBuff_t;
uint8_t RxBuff[1];
RingBuff_t ringBuff;
void initRingBuff(void)
  //初始化
  ringBuff.Head = 0;
 ringBuff.Tail = 0;
 ringBuff.Lenght = 0;
}
void writeRingBuff(uint8_t data)
{
  if(ringBuff.Lenght >= RINGBUFF_LEN)
    return ;
  }
  ringBuff.Ring_data[ringBuff.Tail]=data;
  ringBuff.Tail = (ringBuff.Tail+1)%RINGBUFF_LEN;//防止非法越界
  ringBuff.Lenght++;
}
void deleteRingBuff(uint16_t size)
    if(size >= ringBuff.Lenght)
    {
        initRingBuff();
        return;
    for(int i = 0; i < size; i++)
    {
        if(ringBuff.Lenght == 0)//判断非空
        initRingBuff();
        return;
```

```
ringBuff.Head = (ringBuff.Head+1)%RINGBUFF_LEN;//防止非法越界
        ringBuff.Lenght--;
    }
}
uint8_t read1BFromRingBuff(uint16_t position)
{
    uint16_t realPosition = (ringBuff.Head + position) % RINGBUFF_LEN;
    return ringBuff.Ring_data[realPosition];
}
uint16_t getRingBuffLenght()
    return ringBuff.Lenght;
}
void UART_HMI_INST_IRQHandler(void)
    switch (DL_UART_Main_getPendingInterrupt(UART_HMI_INST)) {
        case DL_UART_MAIN_IIDX_RX:
            RxBuff[0] = DL_UART_Main_receiveData(UART_HMI_INST);
            writeRingBuff(RxBuff[0]);
            break;
        default:
            break;
    }
}
```

以上是基于TI板子, stm32同理可用。