u16 StartNum=0,TalNum=0;

#define BUFFER\_SIZE 2048//指令缓冲区大小，用户可根据自己单片机的容量修改

u8 CommBuff[BUFFER\_SIZE]//定义指令缓冲区

#define USER\_R3 0x5A//帧头

#define USER\_RA 0xA5//帧头

/////////////////

//串口中断函数

//用户根据单片机的不同，修改串口中断函数，中断函数内只保存串口数据到缓冲区

void USART3\_IRQHandler(void)

{

CommBuff[TalNum++]=USART\_ReceiveData(USART3);//保存串口数据

if(TalNum==BUFFER\_SIZE)

TalNum=0;

}

//主程序指令解析函数

//用户在主循环中调用

void deal\_command()

{

u16 i,CurNum,tem\_TalNum;

u8 CmdBuf[256];

u16 nowbuffer,len;

len=StartNum;

tem\_TalNum=TalNum;

if(tem\_TalNum==len)//

return;

if(CommBuff[StartNum]!=USER\_R3)

{

StartNum++;

if(StartNum==BUFFER\_SIZE)

StartNum=0;

return;

}

if(tem\_TalNum>len)

nowbuffer=tem\_TalNum-len;

else

nowbuffer=tem\_TalNum+BUFFER\_SIZE-len;

if(nowbuffer<5)

return;

CurNum=StartNum+2;

if(CurNum>BUFFER\_SIZE-1)

CurNum-=BUFFER\_SIZE;

len=CommBuff[CurNum]+3;

if(nowbuffer<len)

return;

i=0;

CurNum=StartNum;

while(1)

{

CmdBuf[i++]=CommBuff[CurNum++];

if(CurNum==BUFFER\_SIZE)

CurNum=0;

if(i==4)

{

if(CmdBuf[0]!=USER\_R3||CmdBuf[1]!=USER\_RA)//

{

StartNum=CurNum;

return;

}

len=CmdBuf[2];

}

else if(i>4)

{

if(i==len+3)//

{

StartNum=CurNum;

break;

}

else if(i>255)//

{

StartNum=CurNum;

return;

}

else if(CurNum==tem\_TalNum)

return;

}

}

///现在解析指令CmdBuf保存一整条指令

switch(CmdBuf[3])

{

case 0x81:

break;

case 0x83:

break;

default:////命令无效,删除

break;

}

return;

}