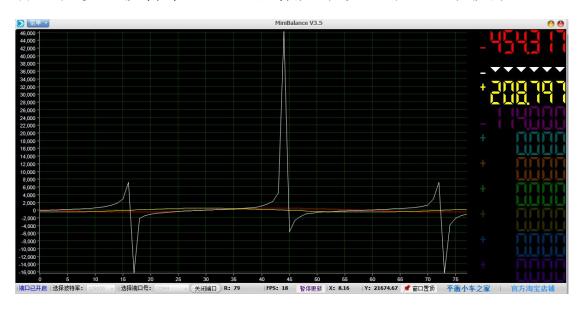
MiniBalanceV3.5 上位机使用说明

1. 简单使用

MiniBalance 为免安装版,直接右键以管理员身份运行即可(如果打开失败,重启一次电脑就行)。使用资料包里面的测试例程下载到 STM32F103C8 或者 Arduino 里面,然后运行上位机,波特率 128000;做如下设置即可显示波形:



(购买套件的同学无需重新下载代码,可直接显示波形)

2. 注意事项

与上位机通信的数据帧长度固定为 4*N+1, 帧数据字节之间传输延时不可超过 1ms, 否则将认为当前帧结束。UI刷新没有限制显示延时。这也意味着 UI刷新速率直接取决于 PC 的图形、计算性能以及通讯链的可靠。如若出现通讯不稳定等等因素导致漏、错、字节或延迟、丢帧的现象,都将无法通过上位机的协议解析。则在图表中当前数据无法显示,

即可能呈现出线条不完整,数据缺失等现象。

3. 扩展功能

不选择打开扩展功能子功能时,虚拟示波器主界面为默认更新 10 个通道的数值

扩展功能总共有4个,分别为:

- 1、3D 立方体 (观察物体立体姿态)
- 2、地平仪 (观察物体姿态角)
- 3、3D 图表 (查看物体 3 维运动轨迹)
- **4**、通道独立显示(观察数据直方图及各通道独立图表显示) 扩展功能的数据传递是复用了部分通道数据,具体为:
- 一、3D 立方体(此时通道 1、2、3 用来传递立方体的姿态数据)

立方体俯仰角(Pitch) 映射至 CH1

立方体横滚角(Roll) 映射至 CH2

立方体航向角(Yaw) 映射至 CH3

取值范围:

Pitch: ± 90

Roll: \pm 180

Yaw : 0-360

二、地平仪(此时通道1、2、3用来传递立方体的姿态数据)

Pitch -> CH1

Roll -> CH2

Yaw -> CH3

取值范围:

Pitch: ± 90

Roll: \pm 180

Yaw : 0-360

三、3D图表(此时通道1、2、3用来传递3维空间内点的坐标数据)

X -> CH1

Y -> CH2

Z -> CH3

四、通道独立显示

顾名思义,将各个通道数据分别显示在独立的图表里

4. 移植教程

我们提供的例程是 STM32F103 和 Arduino 的,如果使用其他单片机,可以很容易移植过去的。首先把资料包中的上位机库文件#include 到工程里面并在主函数添加如下代码:

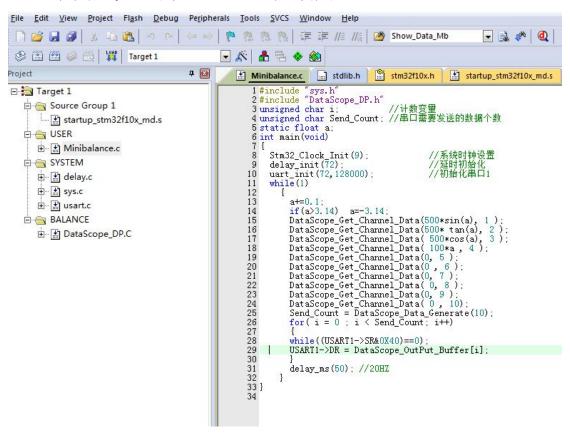
(其中红色代码替换为您的单片机的底层代码即可)

```
#include "sys.h"
#include "DataScope_DP.h"
unsigned char i; //计数变量
unsigned char Send_Count; //串口需要发送的数据个数
static float a;
int main(void)
{

Stm32_Clock_Init(9); //系统时钟设置
delay_init(72); //延时初始化
uart_init(72,128000); //初始化串口 1
while(1)
{
```

```
a+=0.1;
           if(a>3.14) a=-3.14;
           DataScope_Get_Channel_Data(500*sin(a), 1);
           DataScope Get Channel Data(500* tan(a), 2);
           DataScope Get Channel Data(500*cos(a), 3);
           DataScope Get Channel Data(100*a, 4);
           DataScope Get Channel Data(0, 5);
           DataScope_Get_Channel_Data(0, 6);
           DataScope_Get_Channel_Data(0, 7);
           DataScope Get Channel Data(0, 8);
           DataScope Get Channel Data(0, 9);
           DataScope Get Channel Data(0,10);
           Send_Count = DataScope_Data_Generate(10);
           for(i = 0; i < Send Count; i++)
           {
           while((USART1->SR\&0X40)==0);
           USART1->DR = DataScope OutPut Buffer[i];
           }
           delay ms(50); //20HZ
       }
}
```

下面是完整的 STM32 工程截图



如果移植成功, 可以出现本文页首的波形。