

微机原理和接口技术

第十七讲 串行通信3



提纲

1. 总线与通信

- 6. UART的应用-1
- 2. 通信协议与校验方式 7. UART的应用-2
- 3. UART的组成结构
- 8. RS232/RS485通信技术与应用

- 4. UART的工作方式
- 5. UART的波特率

提 纲

8. RS232/RS485通信技术与应用



- 微机系统之间可运用UART接口进行双机通信。在某些场合下,微机系统需要与PC机或具有RS-232C标准接口的设备进行通信,因此要将UART转换为RS-232C通信接口。
- 当实际应用中需要多个微机系统构建监测网络或智能传感器网络,要用到RS-485通信总线。与RS-232总线相比,RS485在通信速率、传输距离、可靠性等方面,均有较大提升。是一种简单实用的现场总线,被广泛应用于工业测控系统中。
- · 微机系统中采用这两种串行通信方式时,均以微控制器的 UART为基础,通过相应的逻辑电平转换得以实现。



1. 电气特性和通信方式

• RS-232C使用负逻辑电平。逻辑"1": -5V~-15V; 逻辑"0": +5V~+15V。

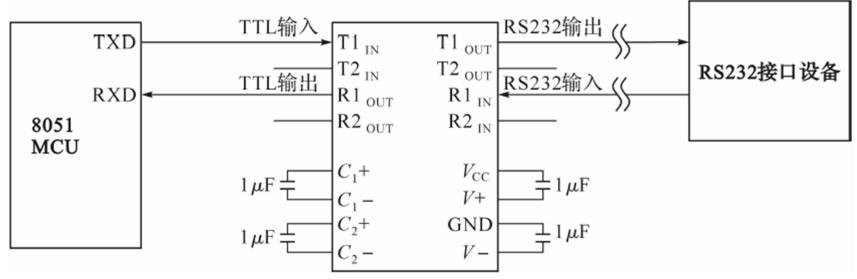
RS-232C电气特性

最大电缆长度	15m
最大数据率	20Kb/s
驱动器输出电压 (开路)	±25V (最大)
驱劝器输出电压 (满载)	±5~±25V(最大)
驱动器输出电阻	300Ω (最小)
驱动器输出短路电流	±500mA
接收器输入电阻	3 ~ 7kΩ
接收器输入门限电压值	-3~+3V (最大)
接收器输入电压	-25~+25V (最大)



2. RS-232C电平转换

· 为使逻辑电平为TTL或CMOS的MCU的UART,与RS-232C设备进行通信,必须进行电平转换。 有多款电平转换芯片可供选择使用。



运用MAXIM 公司MAX232C 的电平转换电路

MAX232C是单电源供电,内部有电压提升电荷泵的电平转换电路。



3. RS-232C 接口信号

- · (1)数据信号(2条):
- TXD(Transmit Data): 串行数据发送端;
- RXD(Recived Data): 串行数据接收端;

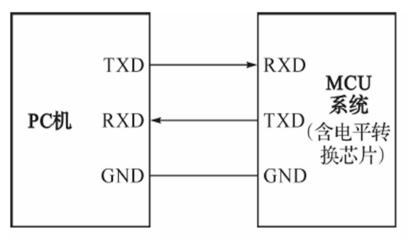
RTS与CTS、DSR与DTR是两对握 手信号,通常选用其中一对使用; RI和DCD用于连接远程通信需要的 MODEM设备。

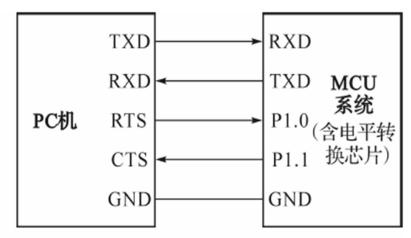
- · 空闲期间(不传送数据时)TXD和RXD均为"1"。
- · (2)控制信号(6条):
- · RTS(Request To Send):请求发送(由终端发给设备);
- · CTS (Clear To Send): 允许发送(请终端准备好接收);
- · DSR (Data Set Ready):数据准备就绪,表示设备已连接到信道中;
- · DTR(Data Terminal Ready):数据终端就绪,表示终端准备就绪;
- · RI(Ring Indicator):振铃信号,当接收到振铃信号时,RI=1;
- DCD (Data Carrier Detect): 载波信号, 电话线路接通时DCD=1。
- · (3) 地线(1条): GND



4.RS232通信系统

· 最常用的RS232通信系统是3线制和5线制。





(a)3线制通信系统

(b)5线制通信系统

- ▶ 3线制通信系统没有使用握手信号,若一方发起通信时,另一方没有准备就绪,就会造成数据丢失、误传等错误。
- ➤ 5线制加入了RTS和CTS握手信号(也可使用DSR和DTR),在数据传输之前,先向对方发出"请求发送",待对方返回"准备好接收"后,才开始数据的传送,保证通信可靠性。

对于微机系统,常将I/O口线定义为联络信号



· RS485通信标准适用于多机通信,是一种常用的现场总线。其最高传输速率为10Mbps,最大通信距离为1200m(在100Kb/S的传输速率下,才能达到最大通信距离)。RS-485总线可以支持节点数为32、64、128、256等与选用的485芯片有关。

1. RS485 电气特性

RS485 电气特性

RS-485	
1200m	
10MB/s	
6V (最大) 输出端之间	
2V (最小) 输出端之间	
±150mA (最大)	
≥4kΩ	
-0.2~+0.2V(最大)	
-12V~+12V (最大)	



2. RS485 信号定义

- RS485采用两条平衡传输线以差分信号传输信息, 抗共模干扰能力增强, 可靠性高。
 - ➤ 若差分电压为-2500~-200mV: 定义为逻辑 "0";
 - ➤ 若差分电压为+2500~+200mV时: 定义为逻辑"1";
 - ➤ 若差分电压信号为-200~+200mV时: 定义为高阻状态。



3. RS485 收发器

DIP/SO

RS485 收发器包含一个驱动器和一个接收器。利用RS485 收发器(如 MAX485、487等)可将MCU的UART接口转换成RS485接口。



如 $V_A - U_B > 200 \text{mV}$, R0=1;如 $V_A - U_B < -200 \text{mV}$, RO=0;

②RE: 接收使能端 (接收器输入使能)。

RE=0,允许接收。RE=1:不允许接收,RO高阻态。

③DE: 输出使能端 (驱动器输出允许)。

DE=1: 允许发送: DE=0: 不允许发送。

④DI: 驱动器输入端。

⑥ A:接收器正向输入和驱动器正向输出;

⑦ B:接收器反向输入和驱动器反向输出;

RS485为半双工通信总线,收发不能同时进行。

RE

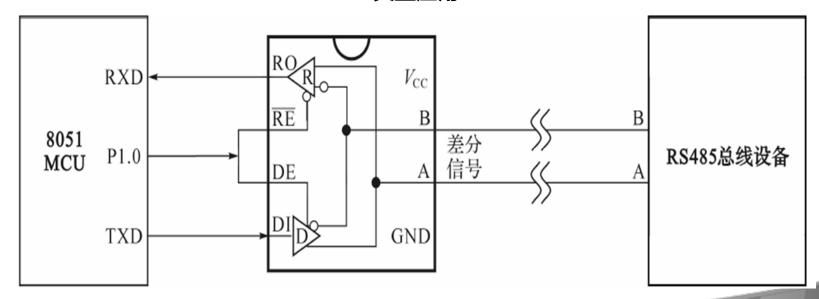
DE 3



3. RS485 收发器

RO连接MCU的RXD; DI 连接MCU的TXD; RE和DE连接MCU的P1.0; 主机MCU通过控制P1.0进行数据发送和接收的切换。A、B之间的压差决定总线的逻辑电平。

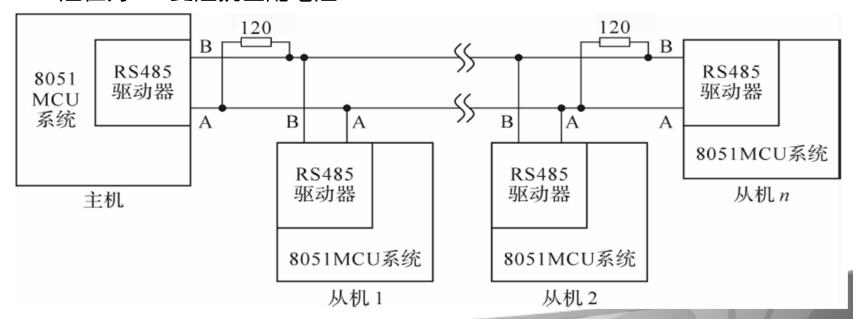
MAX485典型应用





4. RS485 总线网络

- RS485总线网络,通常采用一主多从结构,所有主从机的"A"、
 "B"端连接到一对双绞线上。主机通过寻址与各从机通信。任何时刻网络中只能有一对主从机在通信,并且发送和接收是分时进行的。
- · 为保证远距离通信的良好传输特性,在双绞线的始端和末端并接一个 阻值为120Ω阻抗匹配电阻。





5. RS485 的多机通信

一主多从的RS485通信网络构建后,利用8051 微控制器UART 的工作方式2和3,可以实现多机通信。

- (1)多机通信原理
- ▶ 首先定义各从机的设备地址,如01H、02H.....等。
- 当主机要与某个从机通信时,先发送该从机的地址进行寻址,然后再进行数据通信。
- ➤ 进行多机通信时,要利用SCON中的SM2进行控制,并利用数据 帧中的第8位(TB8、RB8)作为地址/数据标识位。
 - 地址信息: 起始位、地址(8位)、TB8=1、停止位;
 - · 数据信息:起始位、数据(8位) 、TB8=O、停止位;



5. RS485 的多机通信

- (1)多机通信原理
- 》初始化时,令各从机的SM2=1,那么仅当接收到RB8=1(地址帧)时,接收数据才会进入接收SBUF。因此各从机都能接收到主机发送的地址信息。
- ➤ 从机接收后与本机的地址进行比较,若相等表示本机被寻址(呼叫),于是令SM2=0,使其进入接收数据帧状态;而其它从机(没有被呼叫)则保持SM2=1不变。
- ▶ 此后主机向该从机发送命令和数据信,由于其TB8=0,因此只能被寻址的从机接收,实现了主机与寻址从机的通信。
- ➤ 通信完毕,该从机重新令SM2=1,回到初始状态。



Thank you!

