# راهنمای استفاده از مثال USART

هدف از این مثال این است که شما با پرتکل سریال (USART) وطریقه ی راه اندازی ان در میکروکنترلر های ARM آشنا شوید.

# 1، شرح کلی برنامه

هر ۵۰۰ میلی ثانیه یک واحد به مقدار متغیر i اضافه می-شود و تغییرات به پورت سریال ۱و۲ ارسال می شود .

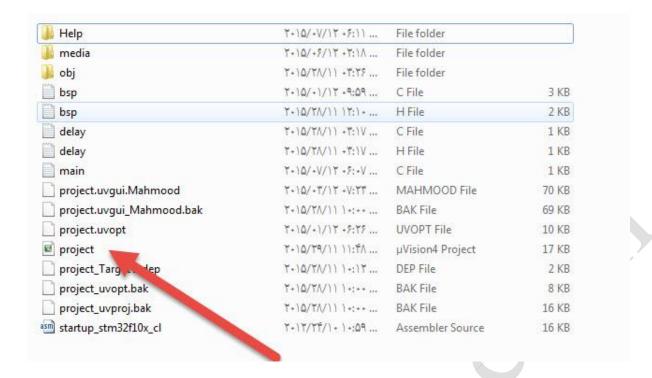
```
#include "stm32f10x_usart.h"
#include <stdio.h>
    #include "bsp.h"
5 #include "delay.h"
 7 //printf init
8 struct __FILE { int handle;};
10 FILE _stdout;
11 FILE _stdin;
12 FILE _stderr;
13
14 int fputc(int ch, FILE *f)
15 + {
30 int main (void)
31 ⊟{
       uint16 t i; //counter variable to send
33
                 ******** Intial the clock and perpherals ***************/
34
35
      RCC Configuration();
     GPIO Configuration();
36
     Com1_Intial(); //usb to serial
37
38
39
      Com2 Intial(); //COM PORT
      delay_intial();
40
41
     printf("Naminic STM32 evaluation board\n");
 42
      while (1)
43
44 🗎 {
A5
46
        printf("The Number is :%d\r\n",i);
47
        delayMs (500);
      return 0;
 49
50 }
```

#### 2. سخت افزار

برای تست این برنامه می توانید از ترمینال ویندوز استفاده نمائید .

# 3. اشنایی و کار با برنامه

ابتدا برنامه را با نرم افزار Keil باز کنید.



تغذیه  $\alpha$  ولت را به برد آموزشی متصل کنید و بعد از اینکه پروگرامر ST-LINK را با استفاده از دکمه  $\alpha$  Download پروگرم نمائید.



# 4، توضيحات مربوط به برنامه

ابتدا کتابخانه های مربوطه فراخوانی شده اند.

دستوراتی که در زیر آورده شده است، مربوط به ارسال داده از طریق سریال است که این تنظیمات برای ارسال داده ها استفاده می شوند تا امکان استفاده از printf وجود داشته باشد.

```
6
   //printf init
   struct __FILE { int handle;};
 8
9 FILE _stdout;
10 FILE _stdin;
11 FILE _stderr;
12
13
   int fputc(int ch, FILE *f)
14 🗐 {
15
      while (!USART_GetFlagStatus(COM1, USART_FLAG_TXE));
16
17
      USART SendData(COM1,ch);
18
19
      while (!USART GetFlagStatus (COM2, USART FLAG TXE));
20
21
      USART_SendData(COM2,ch);
22
23
      return ch;
24
25
26
```