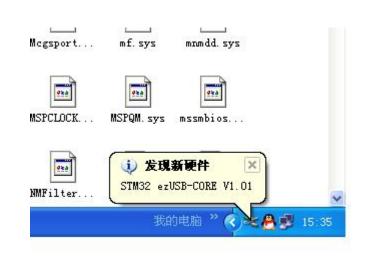
基于STM32的USB程序开发笔记

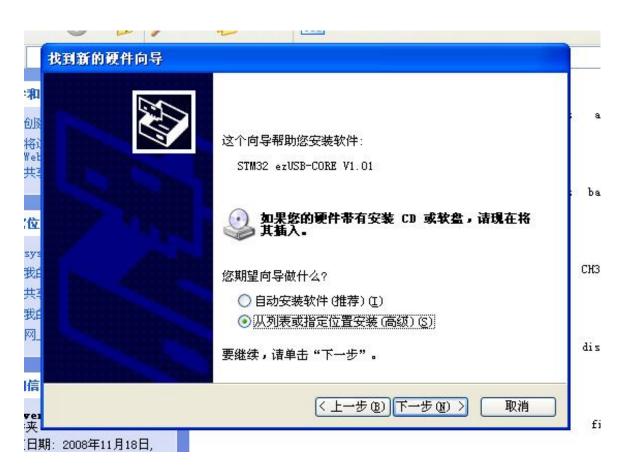
以前一直就有打玩 USB 的想法,最近时间充足于是决心打玩 STM32 的 USB,购买的是万利的 STM3210B-LK1 板,琢磨 USB 已有半个多月,在固 件、上位机驱动以及应用程序的访问这三方面终于有所突破,这期间通过网络上授寻了许多相关资料,主要来自 ST 提供的 USB 固件,以及圈圈(computer00)提供的一些关于 USB 驱动开发的资料,通过这段时间的学习,了解到学习 USB 对于未接触过的朋友来说确实存在许多的知识壁垒,本 着开源精神,在此对 STM32 的 USB 固件程序的编写、DriverStudio + WindowsXP DDK + VC6 驱动开发以及应用程序做了一些介绍,为更好理解,请仔细学习 STM32 USB 的参考手册以及 USB 协议,如果对 VC6 下开发还不是太熟悉或者说不曾学过,那么如果想理解有些问题,就必须学习 VC6 了。本套笔记是基于我编写的程序进行说明的,请配合该程序进行学习。

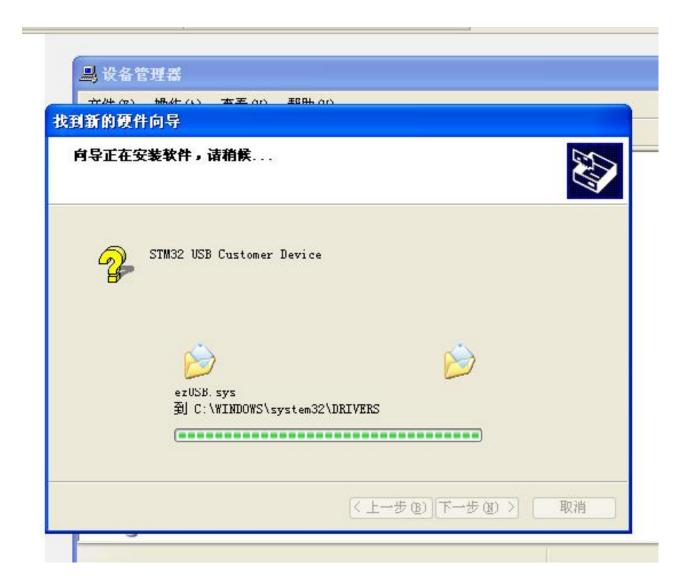
第一篇:需要准备的一些资料

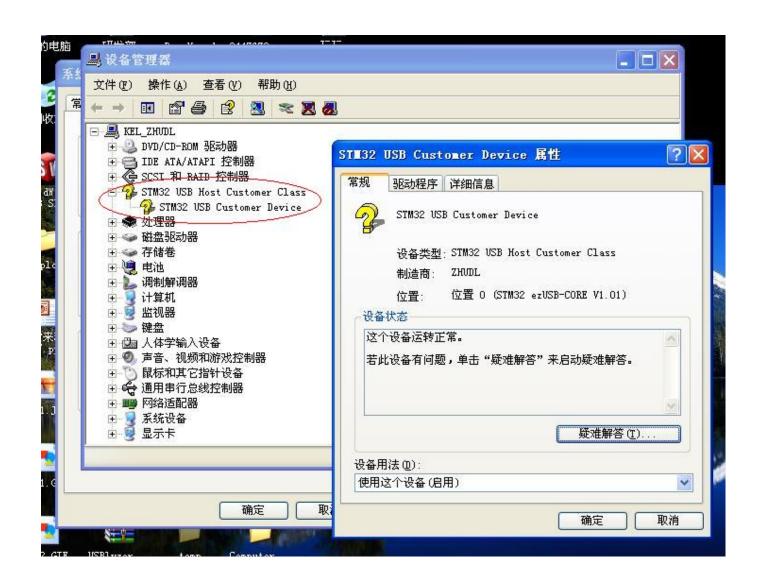
- 1: STM32 的参考手册,这对于设备底层 USB 的硬件配置以及事件驱动机制的了解尤为重要,你需要了解各个寄存器的功能以及如何操作,比如 CNTR、ISTR、EPnR、DADDR 等等,如果你想学习 USB,这个手册是必须的。
- 2: USB2.0 协议,这个资料同样必不可少,如果因为英语阅读能力而苦苦寻找中文版的 USB2.0 协议,建议不要这么做,现在网络中的所谓的中文版的 USB2.0 协议不 是官方撰写的,大多数是一些热心朋友自己翻译的,却不是很全面,如果你在为寻找这类的资料而无所获时,建议认真塌实的看看官方英文版的 USB2.0 协议, 官方协议阐述的十分详细,650 多页,一字一句的了解全部协议不太可行,可针对性的重点理解,比如对第9章 USB Device Framework 的详细理解对于你的 USB Device 固件开发不可缺少(这里就是 STM32)。
 - 3: ST提供的USB固件库,这个类库较为散乱,但不可不参考

以下是链接包含固件、驱动以及应用程序,固件部分有些功能是不被支持的,如SR_SetDescriptor()、 SR_SynchFrame()等等,在此说明不支持非故意如此,而是还没去更仔细深入编写完善,目前这些不被支持的部分目前不被使用到。 下载链接: http://blog.ednchina.com/lbxxx 如果你使用的是万利的 STM3210B-LK1 开发板,则可以烧写 hex 文件后直接进行测试。以下一组图片说明的 XP 下驱动的安装过程以及测试软件打开后的情形,仅参考。

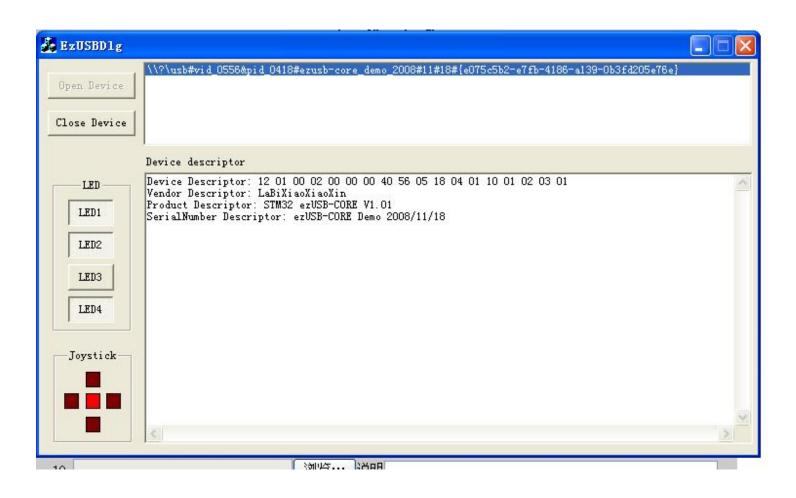








测试软件:控制万利 STM3210B-LK1 开发板的 4 个 LED,并定时读取 Joystick 状态



第 2 篇: STM32 USB 固件函数的驱动原理

首先需要了解一个概念:

USB 设备(DEVICE)从来只是被动触发,USB 主机(HOST)掌握主动权,发送什么数据,什么时候发送,是给设备数据还是从设备请求数据,都是由 USB 主机完成的,USB 设备只是配合主机完成设备的枚举、数据方向和大小。根据数据特性再决定该不该回复该如何回复、该不该接收该如何接收这些动作。

了解这些,再仔细查看 STM32 的参考手册 USB 部分以及 STM32 的中断向量表,从中可以找到两个中断:

```
* Function Name : USB HP CAN TX IRQHandler
* Description
          : This function handles USB High Priority or CAN TX interrupts
*
            requests.
           : None
* Input
       : None
* Output
* Return
           : None
************************************
void USB HP CAN TX IRQHandler(void)
 USB HPI();
* Function Name : USB LP CAN RXO IRQHandler
* Description
           : This function handles USB Low Priority or CAN RXO interrupts
            requests.
* Input
           : None
* Output
           : None
```

即 USB 的高、低优先权中断处理函数,这也是整个 STM32 USB 的事件驱动源, USB_HPI()与 USB_LPI()既而转向 usb_core(.c,.h)进行相关处理。中断传输(interrupt)、控 制传输(control)、大流量传输(bulk)由 USB_LPI()响应,大流量传输(bulk)同样可能响应 USB HPI(),同步传输(isochronous)只响应 USB HPI()。

这样响应 USB 的所有请求只需要关注 usb_core. c 文件中的 USB_LPI()与 USB_HPI()函数。由于本人也是对 USB 刚刚有所了解,因而在本例笔记中 USB HPI()函数未做任何处理,在此开源希望大 家能完善与纠正错误并能共享喜悦。以下是 USB LPI()函数:

```
SetISTR(CLR_RESET);
    INT_ISTR_RESET();
#endif
#if(CNTR_MASK & ISTR_DOVR) // DMA Over/Underrun
  if(wValISTR & ISTR_DOVR & vwInterruptMask)
    SetISTR(CLR_DOVR);
    INT_ISTR_DOVR();
#endif
#if(CNTR_MASK & ISTR_ERR)
                           // Error
  if(wValISTR & ISTR_ERR & vwInterruptMask)
    SetISTR(CLR_ERR);
    INT_ISTR_ERROR();
#endif
#if(CNTR_MASK & ISTR_WKUP)
                              // Wakeup
  if(wValISTR & ISTR_WKUP & vwInterruptMask)
    SetISTR(CLR_WKUP);
```

```
INT_ISTR_WAKEUP();
#endif
#if(CNTR_MASK & ISTR_SUSP)
                            // Suspend
  if(wValISTR & ISTR_SUSP & vwInterruptMask)
    INT_ISTR_SUSPEND();
    SetISTR(CLR_SUSP);
                          // must be done after setting of CNTR_FSUSP
#endif
#if(CNTR MASK & ISTR SOF) // Start Of Frame
  if(wValISTR & ISTR SOF & vwInterruptMask)
    SetISTR(CLR_SOF);
    INT_ISTR_SOF();
#endif
#if(CNTR_MASK & ISTR_ESOF)
                            // Expected Start Of Frame
  if(wValISTR & ISTR_ESOF & vwInterruptMask)
    SetISTR(CLR_ESOF);
    INT ISTR ESOF();
```

```
#endif
```

可以看出,在USB_LPI()函数中,根据STM32 USB的中断状态寄存器(ISTR)的标志位的状态以及定义的USB控制寄存器中断事件屏蔽码,响应各自的中断事件,比如 INT_ISTR_RESET()响应USB的复位中断,一般可在此函数内进行USB的寄存器的初始化; INT_ISTR_CTR()响应一次正确的数据传输中断,故名思意,在完成一次正确的数据传输操作后,就会响应此函数。 具体含义请仔细查阅STM32参考手册。

第3篇: STM32 USB 固件函数的一些介绍

```
STM32 USB 中断事件为以下几种,详细情况可以查看 usb core(.c/.h):
void ISTR CTR(void);
void ISTR SOF(void);
void ISTR ESOF(void);
void ISTR DOVR(void);
void ISTR ERROR(void);
void ISTR RESET(void);
void ISTR WAKEUP(void);
void ISTR_SUSPEND(void);
这些处理函数使能由定义 CNTR MASK 决定:
// CNTR mask control
#define CNTR MASK
               CNTR CTRM | CNTR WKUPM | CNTR SUSPM | CNTR ERRM
                CNTR SOFM | CNTR ESOFM | CNTR RESETM | CNTR DOVRM
其中着重说明的是 ISTR RESET()和 ISTR CTR()函数, ISTR RESET()主要处理 USB 复位后进行一些初始化任务, ISTR CTR()则是处理数
据正确传输后控制,比如说响应主机。
// Function Name : INT ISTR RESET
// Description
              : ISTR Reset Interrupt service routines.
// Input
// Output
// Return
```

```
************************************
void INT ISTR RESET(void)
 // Set the buffer table address
  SetBTABLE(BASEADDR BTABLE);
 // Set the endpoint type: ENDPO
 SetEPR Type(ENDPO, EP CONTROL);
 Clr StateOut(ENDPO);
 // Set the endpoint data buffer address: ENDPO RX
  SetBuffDescTable RXCount(ENDPO, ENDPO PACKETSIZE);
  SetBuffDescTable RXAddr(ENDPO, ENDPO RXADDR);
 // Set the endpoint data buffer address: ENDPO TX
  SetBuffDescTable TXCount(ENDPO, 0);
  SetBuffDescTable_TXAddr(ENDPO, ENDPO_TXADDR);
  // Initialize the RX/TX status: ENDPO
 SetEPR RXStatus (ENDPO, EP RX VALID);
  SetEPR TXStatus (ENDPO, EP TX NAK);
  // Set the endpoint address: ENDPO
  SetEPR Address(ENDPO, ENDPO);
```

```
// TODO: Add you code here
// -----
// Set the endpoint type: ENDP1
SetEPR Type(ENDP1, EP INTERRUPT);
Clr StateOut(ENDP1);
// Set the endpoint data buffer address: ENDP1 RX
SetBuffDescTable_RXCount(ENDP1, ENDP1_PACKETSIZE);
SetBuffDescTable RXAddr(ENDP1, ENDP1 RXADDR);
// Set the endpoint data buffer address: ENDP1 TX
SetBuffDescTable TXCount(ENDP1, 0);
SetBuffDescTable TXAddr(ENDP1, ENDP1 TXADDR);
// Initialize the RX/TX status: ENDP1
SetEPR RXStatus(ENDP1, EP RX VALID);
SetEPR_TXStatus(ENDP1, EP_TX_DIS);
// Set the endpoint address: ENDP1
SetEPR Address(ENDP1, ENDP1);
SetEPR Type(ENDP2, EP INTERRUPT);
Clr_StateOut(ENDP2);
```

```
// Set the endpoint data buffer address: ENDP2 RX
SetBuffDescTable RXCount(ENDP2, ENDP2 PACKETSIZE);
SetBuffDescTable RXAddr(ENDP2, ENDP2 RXADDR);
// Set the endpoint data buffer address: ENDP2 TX
SetBuffDescTable_TXCount(ENDP2, 0);
SetBuffDescTable TXAddr(ENDP2, ENDP2 TXADDR);
// Initialize the RX/TX status: ENDP2
SetEPR RXStatus (ENDP2, EP RX DIS);
SetEPR_TXStatus(ENDP2, EP_TX_VALID);
// Set the endpoint address: ENDP2
SetEPR Address(ENDP2, ENDP2);
// -----
// End of you code
SetDADDR (0x0080 | vsDeviceInfo. bDeviceAddress);
vsDeviceInfo.eDeviceState = DS DEFAULT;
vsDeviceInfo. bCurrentFeature = 0x00;
vsDeviceInfo.bCurrentConfiguration = 0x00;
vsDeviceInfo. bCurrentInterface = 0x00;
```

```
vsDeviceInfo.bCurrentAlternateSetting = 0x00;
 vsDeviceInfo.uStatusInfo.w = 0x0000:
在这个 ISTR CTR()函数中,定义了 EPO、1、2 的传输方式以及各自的缓冲描述符,其中 EPO 是默认端口,负责完成 USB 设备的枚举,
一般情况是不需要更改的。其他端点配置则需根据实际应用而决定,如何设置请仔细理解 STM32 的参考手册。
值 得说明的是 STM32 的端点 RX/TX 缓冲描述表是定义在 PMA 中的,他是基于分组缓冲区描述报表寄存器 (BTABLE) 而定位的,各端点
RX/TX 缓冲 描述表说明是数据存储地址以及大小,这个概念需要了解,ST 提供的固件很含糊,为此,我在 usb_regs.h 文件中进行了
重新定义,如下:
// USB IP Packet Memory Area base address
#define PMAAddr (0x40006000L)
// Buffer Table address register
#define BTABLE ((volatile unsigned *) (RegBase + 0x50))
// Packet memory area: Total 512Bytes
// **************************
#define BASEADDR BTABLE
                       0x0000
// ***********************************
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000000 : EPO TX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000002 : EPO TX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000004 : EPO RX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000006 : EPO RX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000008 : EP1 TX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000000A : EP1 TX COUNT
```

```
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000000C : EP1 RX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000000E : EP1 RX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR_BTABLE + 0x00000010 : EP2_TX_ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000012 : EP2 TX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000014 : EP2 RX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000016 : EP2 RX COUNT
//
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000018 : EP3 TX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000001A : EP3 TX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR_BTABLE + 0x0000001C : EP3_RX_ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000001E : EP3 RX COUNT
//
// PMAAddr + BASEADDR_BTABLE + 0x00000020 : EP4_TX_ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000022 : EP4_TX_COUNT
// PMAAddr + BASEADDR_BTABLE + 0x00000024 : EP4_RX_ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000026 : EP4 RX COUNT
//
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000028 : EP5 TX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000002A : EP5 TX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000002C : EP5 RX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000002E : EP5 RX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000030 : EP6 TX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000032 : EP6 TX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000034 : EP6 RX ADDR
```

```
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000036 : EP6 RX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x00000038 : EP7 TX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000003A : EP7 TX COUNT
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000003C : EP7 RX ADDR
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + 0x0000003E : EP7 RX COUNT
//
// PMAAddr + BASEADDR BTABLE + (0x00000040 - 0x000001FF) : assigned to data buffer
#define BASEADDR DATA (BASEADDR BTABLE + 0x00000040)
// ENPO
#define ENDPO PACKETSIZE
                         0x40
#define ENDPO RXADDR
                         BASEADDR DATA
#define ENDPO TXADDR
                         (ENDPO RXADDR + ENDPO PACKETSIZE)
// ENP1
#define ENDP1 PACKETSIZE
                         0x40
#define ENDP1 RXADDR
                         (ENDPO TXADDR + ENDPO PACKETSIZE)
#define ENDP1_TXADDR
                         (ENDP1 RXADDR + ENDP1 PACKETSIZE)
// ENP2
#define ENDP2 PACKETSIZE
                         0x40
#define ENDP2 RXADDR
                         (ENDP1_TXADDR + ENDP1_PACKETSIZE)
```

```
#define ENDP2_TXADDR
                               (ENDP2 RXADDR + ENDP2 PACKETSIZE)
// ENP3
#define ENDP3 PACKETSIZE
                              0x40
#define ENDP3 RXADDR
                               (ENDP2 TXADDR + ENDP2 PACKETSIZE)
#define ENDP3_TXADDR
                               (ENDP3 RXADDR + ENDP3 PACKETSIZE)
// ENP4
#define ENDP4 PACKETSIZE
                              0x40
#define ENDP4 RXADDR
                               (ENDP3 TXADDR + ENDP3 PACKETSIZE)
#define ENDP4_TXADDR
                               (ENDP4 RXADDR + ENDP4 PACKETSIZE)
// ENP5
#define ENDP5 PACKETSIZE
                              0x40
#define ENDP5 RXADDR
                               (ENDP4 TXADDR + ENDP4 PACKETSIZE)
#define ENDP5 TXADDR
                               (ENDP5 RXADDR + ENDP5 PACKETSIZE)
// ENP6
#define ENDP6 PACKETSIZE
                              0x40
#define ENDP6 RXADDR
                               (ENDP5 TXADDR + ENDP5 PACKETSIZE)
#define ENDP6 TXADDR
                               (ENDP6 RXADDR + ENDP6 PACKETSIZE)
// ENP7
#define ENDP7 PACKETSIZE
                              0x40
#define ENDP7 RXADDR
                               (ENDP6 TXADDR + ENDP6 PACKETSIZE)
#define ENDP7 TXADDR
                               (ENDP7 RXADDR + ENDP7 PACKETSIZE)
```

这样,一般只要在PMA的大小区域内(512Bytes),修改端点EPnR的数据包大小就可以了,当然,实际情况可以根据需要进行更改。

```
// Function Name : INT ISTR CTR
// Description
                : ISTR Correct Transfer Interrupt service routine.
// Input
// Output
// Return
// **********************************
void INT ISTR CTR(void)
 unsigned short wEPIndex;
 unsigned short wValISTR;
 unsigned short wValENDP;
 while( ((wValISTR=GetISTR()) & ISTR_CTR) != 0 )
   // Get the index number of the endpoints
   wEPIndex = wValISTR & ISTR EP ID;
   if(wEPIndex == 0)
     // Set endpointO RX/TX status: NAK (Negative-Acknowlegment)
     SetEPR RXStatus (ENDPO, EP RX NAK);
     SetEPR TXStatus (ENDPO, EP TX NAK);
```

```
// Transfer direction
if((wValISTR \& ISTR_DIR) == 0)
 // DIR=0: IN
 // DIR=0 implies that EP_CTR_TX always 1
 C1rEPR_CTR_TX(ENDPO);
 CTR_INO();
 return;
else
 // DIR=1: SETUP or OUT
 // DIR=1 implies that CTR_TX or CTR_RX always 1
 wValENDP = GetEPR(ENDP0);
 if((wValENDP & EP_CTR_TX) != 0)
   C1rEPR_CTR_TX(ENDPO);
   CTR_INO();
   return;
  else if((wValENDP & EP_SETUP) != 0)
   C1rEPR_CTR_RX(ENDPO);
   CTR_SETUPO();
   return;
```

```
else if((wValENDP & EP_CTR_RX) != 0)
     ClrEPR_CTR_RX(ENDPO);
     CTR_OUTO();
     return;
// Other endpoints
else
 wValENDP = GetEPR(wEPIndex);
 SetEPR_RXStatus(wEPIndex, EP_RX_NAK);
  SetEPR_TXStatus(wEPIndex, EP_TX_NAK);
  if((wValENDP & EP_CTR_TX) != 0)
   ClrEPR_CTR_TX(wEPIndex);
    switch(wEPIndex)
    case ENDP1: CTR_IN1(); break;
    case ENDP2: CTR_IN2(); break;
    case ENDP3: CTR_IN3(); break;
    case ENDP4: CTR_IN4(); break;
```

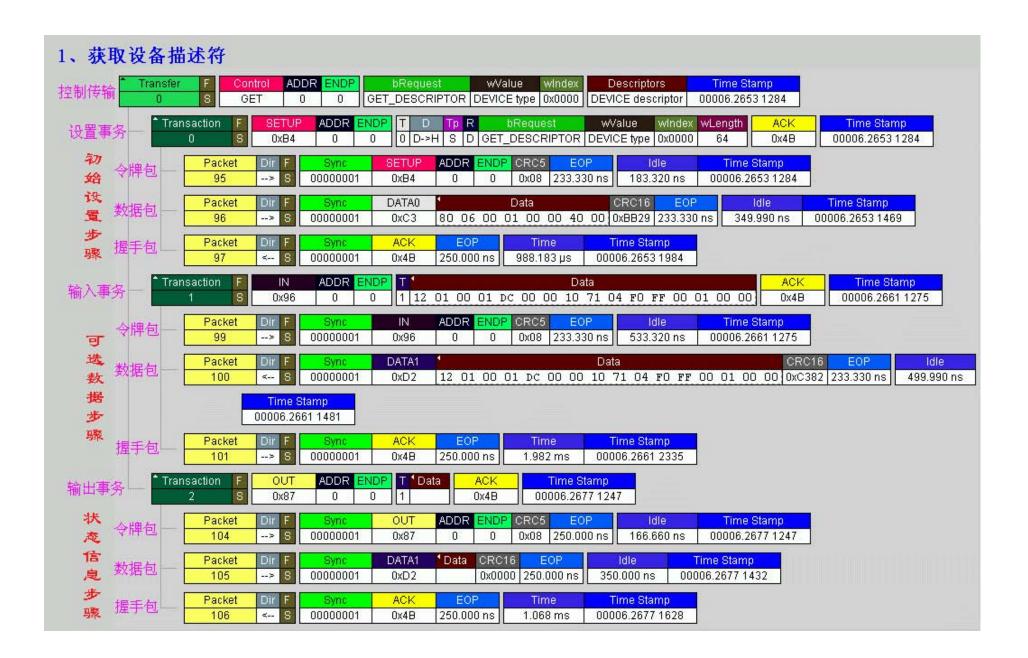
```
case ENDP5: CTR_IN5(); break;
  case ENDP6: CTR_IN6(); break;
  case ENDP7: CTR_IN7(); break;
  default: break;
if((wValENDP & EP_CTR_RX) != 0)
 ClrEPR_CTR_RX(wEPIndex);
  switch(wEPIndex)
  case ENDP1: CTR_OUT1(); break;
  case ENDP2: CTR OUT2(); break;
  case ENDP3: CTR_OUT3(); break;
  case ENDP4: CTR_OUT4(); break;
  case ENDP5: CTR_OUT5(); break;
  case ENDP6: CTR_OUT6(); break;
  case ENDP7: CTR_OUT7(); break;
  default: break;
```

INT_ISTR_CTR()函数将各自响应事件提取出来,默认端点 EPO 也是最为复杂的,这个需要查看 STM32 的参考手册以及 USB 协议才能更好了解为何如此。到这里 STM32 USB 里数据传输事件就指向了各个对应的端点。

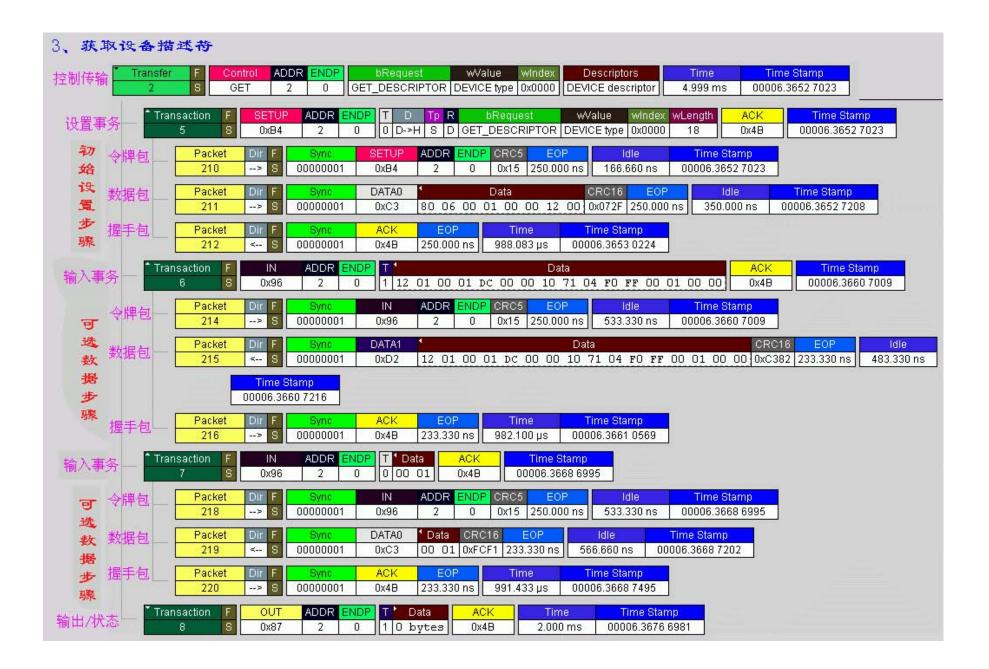
第四篇: USB 设备的枚举(上)

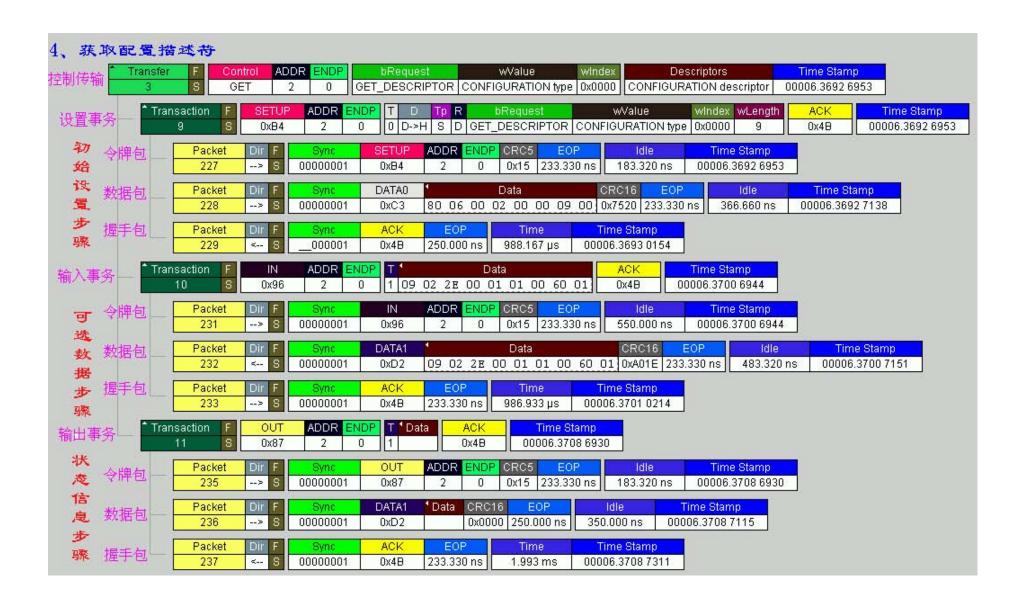
USB 设备能否工作,枚举步骤,用"乡村爱情"里的话说,"必须的!",网上也有很多资料,圈圈就提供了一份详细的枚举过程,但对 STM32 是怎么响应的没有说明,一会详细道来,先贴上圈圈的提供的那个枚举图示(希望圈圈支持,如果不妥,请与我联系):











5、获取配置描述符其他内容 Control ADDR ENDP wValue windex Descriptors Time Stamp Transfer GET 2 0 GET_DESCRIPTOR CONFIGURATION type 0x0000 6 descriptors 00006.37246897 ADDR ENDP wValue Time Stamp Transaction SETUP bRequest windex wLength ACK 12 0x84 2 0 O D->H S D GET_DESCRIPTOR CONFIGURATION type 0x00000 255 0x4B 00006.37246897 Packet SETUP ADDR ENDP CRC5 EOP: Idle Time Stamp Syne --> 00000001 0xB4 2 0×15 | 250,000 ns 166,660 ns 00006.3724 6897 240 0 Packet Dir F DATA0 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp Sync 241 --> 00000001 0×C3 80 06 00 02 00 00 FF 00 0x9725 250.000 ns 333,330 ns 00006.3724 7082 Packet Dir Syne ACK EOP Time Time Stamp 242 <--00000001 0x4B 233,330 ns 988.017 µs 00006.3725 0102 ADDR ENDP T Transaction IN Data ACK Time Time Stamp 13 0x96 2 0 1 09 02 2E 00 01 01 00 60 01 09 04 00 00 04 00 00 0x4B 999.750 µs 00006.3732 6883 ADDR ENDP T Transaction IN Data ACK Time Time Stamp S 0x96 2 0 0 00 00 07 05 81 03 08 00 C8 07 05 01 03 08 00 C8 0×48 999.767 µs 00006.3740 6868 ADDR ENDP T Transaction IN Data ACK Time Time Stamp

1 07 05 82 02 40 00 00 07 05 02 02 40 00 00

Time

17.996 ms

ACK

0x4B

0x4B

Time Stamp

00006.3764 6826

2,000 ms

00006.3748 6854

15

Transaction

16

0x96

OUT

0x87

2

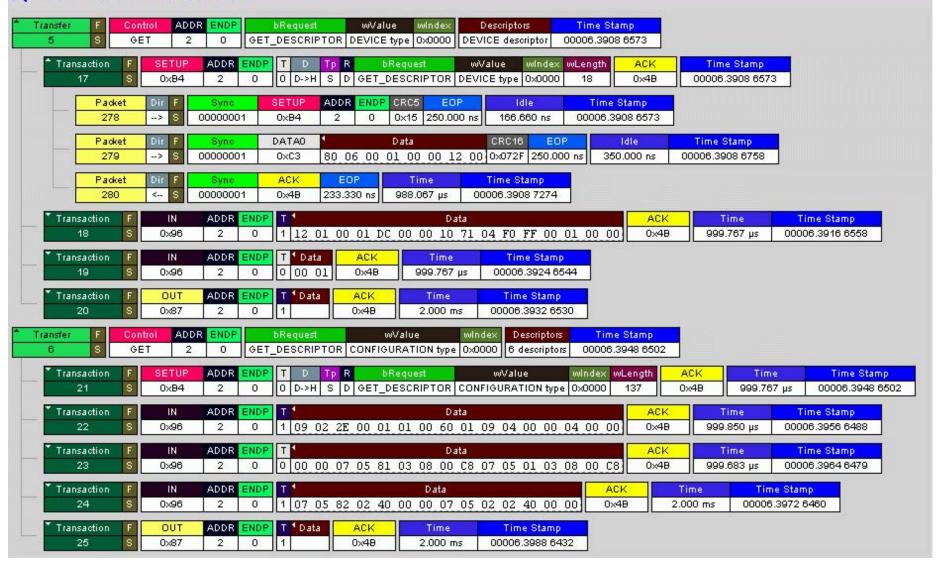
2

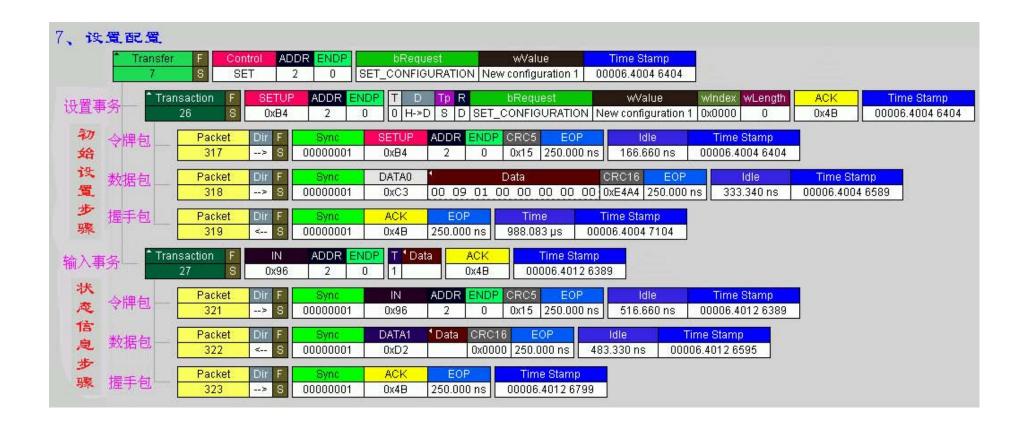
0

0

ADDR ENDP T Data

6、获取设备和配置描述符





说明枚举过程之前,首先说明一个变量,定义在 usb_core.c 中: volatile DEVICE INFO vsDeviceInfo;

看意思就知道他的作用, DEVICE INFO 是个结构, 定义在 usb type. h 中:

// ***************************

```
// DEVICE INFO
  *************************
typedef struct DEVICE INFO
 unsigned char bDeviceAddress;
 unsigned char bCurrentFeature;
 unsigned char bCurrentConfiguration;
 unsigned char bCurrentInterface;
 unsigned char bCurrentAlternateSetting;
 WORD 2BYTE
              uStatusInfo;
 DEVICE STATE eDeviceState;
 RESUME STATE eResumeState;
 CONTROL STATE eControlState;
 SETUP DATA
              SetupData:
  TRANSFER INFO TransInfo;
DEVICE INFO,
*PDEVICE INFO;
```

在 枚举过程中,就是如何处理好 SETUP 事件,如果 STM32 USB 接收到正确的 SETUP 事件,将响应函数 CTR_SETUP0(),SETUP 事件是特殊的 OUT 事件,数据方向 Host->Device,SETUP 事件数据长度固定为 8,数据定义在 DEVICE INFO. SetupData,其数据结构是(定义在

```
usb_type.h中):
typedef struct _SETUP_DATA
 unsigned char bmRequestType;
                                        // request type
 unsigned char bRequest;
                                         // request code
 WORD_2BYTE wValue;
 WORD_2BYTE wIndex;
 WORD_2BYTE wLength;
SETUP_DATA,
*PSETUP_DATA;
WORD 2BYTE 是定义的一个共用体:
typedef union _WORD_2BYTE
 unsigned short w;
  struct
   unsigned char LSB;
   unsigned char MSB;
  }b;
WORD_2BYTE;
```

为什么将 SETUP 数据结构中的 wValue, wIndex, wLength 如此定义?

- 1: USB 协议中所有数据传输都是依照低位在先的原则
- 2: 高地位字节可能功能复用

这样在后续的程序编写中就变得十分方便,ST 提供的 USB 固件方法同样如此,但这方面的处理让人有些摸不着头脑,详情可参阅。至于具体的 SETUP 数据结构含义如何,还是要具备基本知识:了解 USB 协议

CTR_SETUPO() 函数将 SETUP 数据提取出来,SETUP 数据结构有 0 长度和非 0 长度的数据结构,详细参阅 USB2. 0 官方协议第 9 章。在这将两种区别开来分别执行 SETUPO NoData()和 SETUPO Data()函数,并返回结果,根据返回结果再响应 USB 主机

```
else
  eResult = SETUPO Data();
switch(eResult)
case RESULT_SUCCESS:
  break;
case RESULT_LASTDATA:
  break;
case RESULT_ERROR:
case RESULT_UNSUPPORT:
  SetEPR RXStatus(ENDPO, EP RX VALID);
  SetEPR TXStatus (ENDPO, EP TX STALL);
  break;
```

SETUPO_Data() 和 SETUPO_NoData()函数支持的所有 USB 请求类型只有罗列的这些,有多少种组合都定义在 USB 协议中,程序根据请求代码,再去执行对应函数,这样做的目的就是让程序结构明了。其中注释为"// done"的部分表明此部分功能已完成。对于未完成部分,希望大家在交流中完善。

```
// Routine Groups: SETUP_Data
RESULT SETUPO Data(void)
 // SetupData.bRequest: request code
 switch(vsDeviceInfo. SetupData. bRequest)
 case SR_GET_STATUS:
                          return SR GetStatus();
                                                               // done
 case SR GET DESCRIPTOR:
                          return SR GetDescriptor();
                                                               // done
 case SR SET DESCRIPTOR:
                          return SR SetDescriptor();
                                                               // unsupport
                          return SR_GetConfiguration();
 case SR GET CONFIGURATION:
                                                               // done
 case SR GET INTERFACE:
                           return SR GetInterface();
                                                               // unsupport
                           return SR SynchFrame();
 case SR SYNCH FRAME:
                                                               // unsupport
 default: return RESULT UNSUPPORT;
  ********************************
  Routine Groups: SETUP NoData
  *******************************
RESULT SETUPO NoData(void)
 // SetupData.bRequest: request code
 switch(vsDeviceInfo.SetupData.bRequest)
```

第五篇: USB 设备的枚举(下)

SETUP 事件正确接收后,根据该事件提供的请求类型进行对主机的响应。SETUP 数据结构的 wLength 字段说明的是请求返回或者提供的数据长度。

如果判断出的请求信息错误或者说不被支持,STM32 USB设备需要中断此次请求:

```
SetEPR_RXStatus(ENDPO, EP_RX_VALID);
SetEPR_TXStatus(ENDPO, EP_TX_STALL);
```

正确获取到请求信息后,如果 wLength 为 0,设备需要发送一个 0 长度数据包以响应主机:

```
// Return
RESULT SETUPO TransOData(void)
 // Send O-length data frame as ACK to host
 SetBuffDescTable_TXCount(ENDPO, 0);
 SetEPR RXStatus (ENDPO, EP RX NAK);
 SetEPR TXStatus(ENDPO, EP TX VALID);
 return RESULT SUCCESS;
如果 wLength 不为 0,设备则需要根据请求的数据长度发送数据包以响应主机:
// *********************************
// Function Name : SETUPO TransData
// Description
// Input
// Output
// Return
// **********************************
RESULT SETUPO TransData(void)
 unsigned short wLength = vsDeviceInfo. TransInfo. wLength;
 unsigned short w0ffset = vsDeviceInfo.TransInfo.w0ffset;
 unsigned short wMaxSize = vsDeviceInfo. TransInfo. wPacketSize;
 if (wLength)
```

```
if(wLength > wMaxSize)
     wLength = wMaxSize;
   // Copy the transfer buffer to the endpoint0's buffer
   BufferCopy UserToPMA( vsDeviceInfo. TransInfo. pBuffer+wOffset, // transfer buffer
                        GetBuffDescTable_TXAddr(ENDPO),
                                                             // endpoint 0 TX address
                        wLength);
   SetBuffDescTable_TXCount(ENDPO, wLength);
   SetEPR RXStatus (ENDPO, EP RX NAK);
   SetEPR TXStatus(ENDPO, EP TX VALID);
   // Update the data lengths
   vsDeviceInfo. TransInfo. wLength -= wLength;
   vsDeviceInfo. TransInfo. wOffset += wLength;
   return RESULT LASTDATA;
 return RESULT SUCCESS;
如果发送的数据长度大于端点设置的最大数据包长度,数据将分割为若干次发送,记录发送数据的状态包含在结构体 TRANSFER INFO
中:
```

```
// TRANSFER INFO
typedef struct TRANSFER INFO
                                   // total lengths data will be transmit
 unsigned short wLength;
                                   // number of data be transmited
 unsigned short wOffset;
 unsigned short wPacketSize;
                                   // endpoints packet max size
                                   // address of data buffer
 unsigned char* pBuffer;
TRANSFER INFO,
*PTRANSFER INFO;
TRANSFER INFO. wLength 记录发送的数据长度,如果非 0,表示有数据需要被发送。
TRANSFER INFO. wOffset 记录已发送的数据长度,用以确定数据缓冲 TRANSFER_INFO. pBuffer 的偏移量。
需要了解的一点: USB 主机向 USB 设备正确发送一请求后(这部分的处理由硬件完成), USB 主机将间隔若干次的向 USB 设备索取响
应数据, STM32 USB TX 状态为 NAK 说明不响应 USB 主机, USB 主机在超时后退出此次请求; TX 状态为 STLL 说明中断此次请求, USB 主
机将无条件退出请求: TX 状态为 VALID 说明设备已准备好数据发送, USB 主机将从 USB 设备读取数据。
以非 0 长度数据请求的 GET_DESCRIPTOR 请求为例的响应过程:
CTR SETUPO()->SETUPO Data()->SR GetDescriptor()->SETUPO TransData()
RESULT SR GetDescriptor(void)
 // RequestType: device->host, standard request and device recipient
 if(vsDeviceInfo.SetupData.bmRequestType == RT D2H STANDARD DEVICE)
```

```
// SetupData. wValue. b. MSB: descriptor type
    // SetupData.wValue.b.LSB: descriptor index
    switch(vsDeviceInfo. SetupData. wValue. b. MSB)
    case DESCRIPTOR DEVICE:
                                         return SR GetDescriptor Device();
    case DESCRIPTOR CONFIG:
                                         return SR GetDescriptor Config();
    case DESCRIPTOR STRING:
                                         return SR GetDescriptor String();
    default: return RESULT UNSUPPORT;
 return RESULT UNSUPPORT;
GET DESCRIPTOR 请求属于 USB 协议中的标准请求(standard request)并且数据方向为设备至主机(device->host),分设备描述符、
配置描述符、字符串描述符三种。已设备描述符为例:
RESULT SR GetDescriptor Device (void)
  // Assigned the device descriptor to the transfer
 vsDeviceInfo. TransInfo. wOffset = 0;
  vsDeviceInfo. TransInfo. wPacketSize = ENDPO PACKETSIZE;
  vsDeviceInfo. TransInfo. pBuffer = DescBuffer Device. pBuff;
  vsDeviceInfo. TransInfo. wLength = DescBuffer Device. wLen;
  vsDeviceInfo.eControlState = CS GET DESCRIPTOR;
  if (vsDeviceInfo. TransInfo. wLength > vsDeviceInfo. SetupData. wLength. w)
```

```
vsDeviceInfo. TransInfo. wLength = vsDeviceInfo. SetupData. wLength. w;
 return SETUPO TransData();
这里说明了发送数据的长度、缓冲、偏移、端点包大小以及当前的控制状态,并说明了如果发送的数据长度超出请求的数据长度,则
将舍弃超出的部分。数据配置好后,调用 SETUPO TransData()进行数据发送。
在 USB 主机查询到 USB 设备准备就绪后,将读取出这些数据,完成后,USB 设备将产生 IN 事件,此时将响应 CTR INO()函数:
// **********************************
// Function Name : CTR IN
// Description
// Input
// Output
// Return
void CTR INO(void)
 switch (vsDeviceInfo, eControlState)
 case CS GET DESCRIPTOR:
   if(SETUPO TransData() == RESULT SUCCESS)
    SetEPR TXStatus (ENDPO, EP TX NAK);
    SetEPR RXStatus(ENDPO, EP RX VALID);
```

```
break:
case CS SET ADDRESS:
  SetEPR TXStatus (ENDPO, EP TX NAK);
  SetEPR RXStatus (ENDPO, EP RX VALID);
  SetDADDR(0x0080 | vsDeviceInfo.bDeviceAddress);
  vsDeviceInfo.eDeviceState = DS ADDRESSED;
 break;
case CS SET CONFIGURATION:
  SetEPR TXStatus (ENDPO, EP TX NAK);
  SetEPR RXStatus(ENDPO, EP RX VALID);
  vsDeviceInfo.eDeviceState = DS CONFIGURED;
 break:
default:
 break;
```

再 这如果响应 GET_DESCRIPTOR 请求发送的数据如果全部发送完毕,SETUP0_TransData()返回 RESULT_SUCCESS,并设 置 TX 状态为 NAK; 否则返回 RESULT_LASTDATA,将继续发送剩余的数据直到数据全部被发送。至此,整个的 GET_DESCRIPTOR 请求 过程完成。0 长度的数据请求在发送 0 长度数据响应后,因为不存在可能还未传送的数据,因而 IN 事件后直接结束此次请求。在数据方向为 USB 主机->USB 设备时,如果正确接收到数据,将响应 CTR_OUTO()函数,处理过程类同 CTR_INO()函数。在 USB 设备的枚举过程中,USB 的一些描述符数据结构需要了解,具体在 USB 协议中有详细的说明,在 usb desc(.c/.h)文件中,定义

了这些结构,这些结构是特定的:

设备描述符:长度、格式固定,其中VENDOR_ID与PRODUCT_ID决定上位机驱动的识别。设备分属类别决定了设备的性质,如果为自定义USB设备,设备分属类别值为0,同时上位机驱动必须配合编写;如果为标准USB设备,则必须使用这些标准设备的驱动、数据结构等等,条件是你必须了解这些标准设备的一些信息,好处是省去一些麻烦的驱动编写。

```
const unsigned char cbDescriptor Device[DESC SIZE DEVICE] =
 DESC SIZE DEVICE,
                     // bLength: 18
 DESCRIPTOR DEVICE,
                     // descriptor type
                   // bcdUSB LSB: USB release number -> USB2.0
 0x00.
 0x02,
              // bcdUSB MSB: USB release number -> USB2.0
 0x00,
               // bDeviceClass:
                                    Class information in the interface descriptors
 0x00,
             // bDeviceSubClass:
             // bDeviceProtocol:
 0x00.
              // bMaxPacketSize0: LowS(8), FullS(8, 16, 32, 64), HighS(64)
 0x40,
 LOWORD (VENDOR ID),
                          // idVendor LSB:
 HIWORD (VENDOR ID),
                          // idVendor MSB:
 LOWORD (PRODUCT ID),
                          // idProduct LSB:
 HIWORD (PRODUCT ID),
                          // idProduct MSB:
  LOWORD (DEVICE VERSION), // bcdDevice LSB:
 HIWORD (DEVICE VERSION), // bcdDevice MSB:
```

```
0x01,
            // iManufacturer: Index of string descriptor describing manufacturer
            // iProduct: Index of string descriptor describing product
 0x02,
            // iSerialNumber: Index of string descriptor describing the device serial number
 0x03,
            // bNumConfigurations: number of configurations
 0x01
};
配 置描述符:前9个字节格式固定,后面紧跟的各种描述结构跟实际配置有关,每增加一种描述结构,该描述结构的第一字节说明了
结构的长度,第二直接说明了结构的类型。在配置描述符中一般包含配置描述、接口描述、端点描述,如果需要同样可增加自定义的
描述。使用标准 USB 设备类别时,配置描述符的结构也必须满足 此类标准设备的数据结构。
const unsigned char cbDescriptor Config[DESC SIZE CONFIG] =
 // Descriptor of configuration
 0x09,
                      // lengths
 DESCRIPTOR CONFIG,
                      // descriptor type
 DESC SIZE CONFIG,
                      // Total configuration descriptor lengths LSB
                      // Total configuration descriptor lengths MSB
 0x00,
            // bNumInterfaces: Total number of interfaces
 0x01.
            // bConfigurationValue: Configuration value
 0x01.
            // iConfiguration: Index of string descriptor describing the configuration
 0x00,
 0xA0,
            // bmAttributes: bus powered
                    // bit 4...0 : Reserved, set to 0
```

```
// bit 5
                                  : Remote wakeup (1:yes)
                      // bit 6
                                  : Self power (1:yes)
                      // bit 7
                                   : Reserved, set to 1
0x32,
            // bMaxPower: this current is used for detecting Vbus = 100mA
// Descriptor of interface
0x09,
DESCRIPTOR INTERFACE,
0x00,
            // bInterfaceNumber: Number of Interface
            // bAlternateSetting: Alternate setting
0x00,
0x02,
            // bNumEndpoints: Number of endpoints except EPO
            // bInterfaceClass:
0x00,
            // bInterfaceSubClass:
0x00,
            // nInterfaceProtocol:
0x00,
0x00,
            // iInterface: Index of string descriptor describing the interface
// Descriptor of endpoint1 OUT
0x07,
DESCRIPTOR ENDPOINT,
```

```
0x01.
            // bEndpointAddress
            // bit 3...0 : the endpoint number
            // bit 6...4 : reserved
            // bit 7 : 0(OUT), 1(IN)
0x03,
            // bmAttributes
            // bit 1...0 : Transfer type
                              00 (CONTROL), 01 (ISOCHRONOUS), 10 (BULK), 11 (INTERRUPT)
            // bit 3...2 : Synchronization type
                              00 (No Synch), 01 (Asynchronous), 10 (Adaptive), 11 (Synchronous)
            // bit 5...4 : Endpoint Usage type
                              00(data), 01(Feedback), 10(Implicit feedback data endpoint), 11(Reserved)
            // bit 7...6 : Reserved, must be zero
0x40,
            // packet size LSB
           // packet size MSB
0x00,
0x20,
             // polling interval time: 32ms
// Descriptor of endpoint2 IN
0x07,
DESCRIPTOR ENDPOINT,
0x82,
            // bEndpointAddress
            // bit 3...0 : the endpoint number
            // bit 6...4 : reserved
```

```
// bit 7
                        : 0(OUT), 1(IN)
 0x03,
             // bmAttributes
             // bit 1...0 : Transfer type
                              00 (CONTROL), 01 (ISOCHRONOUS), 10 (BULK), 11 (INTERRUPT)
             // bit 3...2 : Synchronization type
                              00 (No Synch), 01 (Asynchronous), 10 (Adaptive), 11 (Synchronous)
             // bit 5...4 : Endpoint Usage type
                              00(data), 01(Feedback), 10(Implicit feedback data endpoint), 11(Reserved)
             // bit 7...6 : Reserved, must be zero
 0x40.
             // packet size LSB
             // packet size MSB
 0x00,
 0x20
             // polling interval time: 32ms
};
字符串描述符: 定义了与设备有关的一些信息,常见的为以下四种,如果有需要,同样可以定义自己的字符串描述符。
const unsigned char cbDescriptor StringLangID[DESC SIZE STRING LANGID] =
 DESC SIZE STRING LANGID, // bLength
 DESCRIPTOR_STRING,
                          // bDescriptorType = String Descriptor
                                       // LangID LSB:
 0x09,
                                      // LangID MSB: 0x0409 (U.S. English)
 0x04
};
```

```
const unsigned char cbDescriptor StringVendor[DESC SIZE STRING VENDOR] =
  DESC SIZE STRING VENDOR, // bLength
  DESCRIPTOR STRING,
                      // bDescriptorType = String Descriptor
  // String: "LaBiXiaoXiaoXin"
  'L', 0, 'a', 0, 'B', 0, 'i', 0, 'X', 0, 'i', 0, 'a', 0, 'o', 0,
   'X', 0, 'i', 0, 'a', 0, 'o', 0, 'X', 0, 'i', 0, 'n', 0
};
const unsigned char cbDescriptor StringProduct[DESC SIZE STRING PRODUCT] =
  DESC SIZE STRING PRODUCT, // bLength
  DESCRIPTOR STRING,
                      // bDescriptorType = String Descriptor
   // String: "STM32 ezUSB-CORE V1.01"
  'S', 0, 'T', 0, 'M', 0, '3', 0, '2', 0, ', 0, 'e', 0, 'z', 0, 'U', 0, 'S', 0, 'B', 0,
 '-', 0, 'C', 0, 'O', 0, 'R', 0, 'E', 0, ', 0, 'V', 0, '1', 0, '.', 0, '0', 0, '1', 0
};
const unsigned char cbDescriptor StringSerial[DESC SIZE STRING SERIAL] =
  DESC SIZE STRING SERIAL, // bLength
  DESCRIPTOR STRING,
                      // bDescriptorType = String Descriptor
```

```
// String: "ezUSB-CORE Demo 2008/11/18"
'e',0, 'z',0, 'U',0, 'S',0, 'B',0, '-',0, 'C',0, '0',0, 'R',0, 'E',0, '',0,
'D',0, 'e',0, 'm',0, 'o',0, '',0, '2',0, '0',0, '0',0, '8',0, '/',0, '1',0, '1',0, '/',0, '1',0, '8',0
};
```

了解这些描述符的用法以及作用,最好的方法的是编写自定义的 USB 上位机驱动以及应用程序,这样你可以深刻了解 USB 设备与主机间的数据交换方式以及实现手段。

第六篇: XP 下 USB 驱动开发的初步准备工作

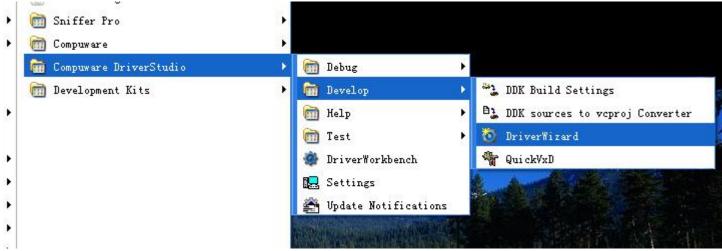
必须的先决条件:

- 1: XP DDK (Driver Development Kits),可从 MS 网站下载。(Windows 2000 下请使用 Windows 2000 DDK),具备后安装 DDK,如果你觉得只需要利用 DDK 就可以开发驱动,那么接下来的内容完全可以不看,在这讨论的是利用 DriverStudio 的 DriverWinziard 生成的驱动框架。因为纯粹利用 DDK 开发驱动将是项十分艰巨的工作,需要你了解太多的系统知识,开发全部基于 C 语言,而且底 层驱动处理稍微不当,就容易让你系统直接挂了(WINDOWS 著名的蓝屏)。DDK 提供了一些驱动代码,有兴趣的朋友可以参考参考。
- 2: Compuware DriverStudio V3. 2: Compuware 出品,是进行驱动开发最常见的平台,他封装了大部分设备驱动所必须的基本框架,以 C++形式生成 VC6. 0 或者 VS2002、2003、2005 工程,用户一般只需要对该工程进行一些修改就可以完成最终目的。
 - 3: 代码开发环境 VC6.0, 这个大家都知道

安装了 Windows XP DDK:

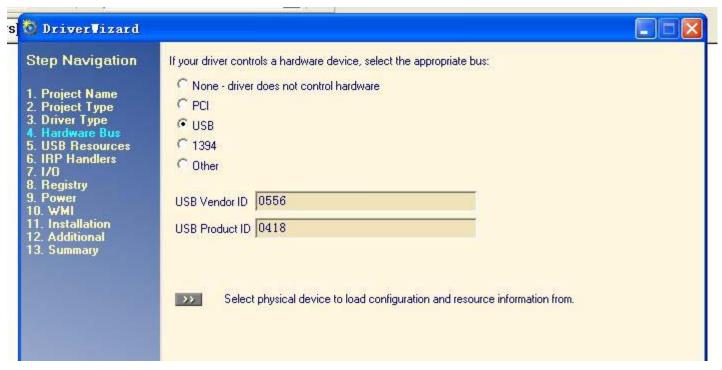


安装了 DriverStudio:

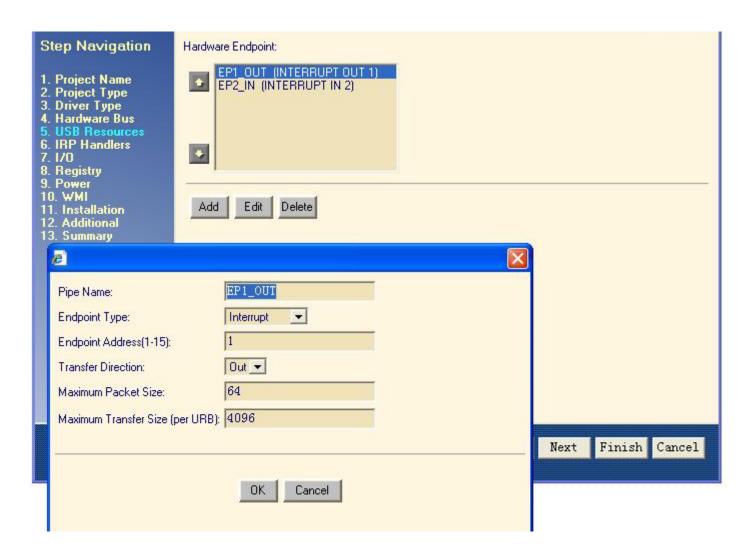


之后, DriverStudio 以插件形式嵌入到 VC6:



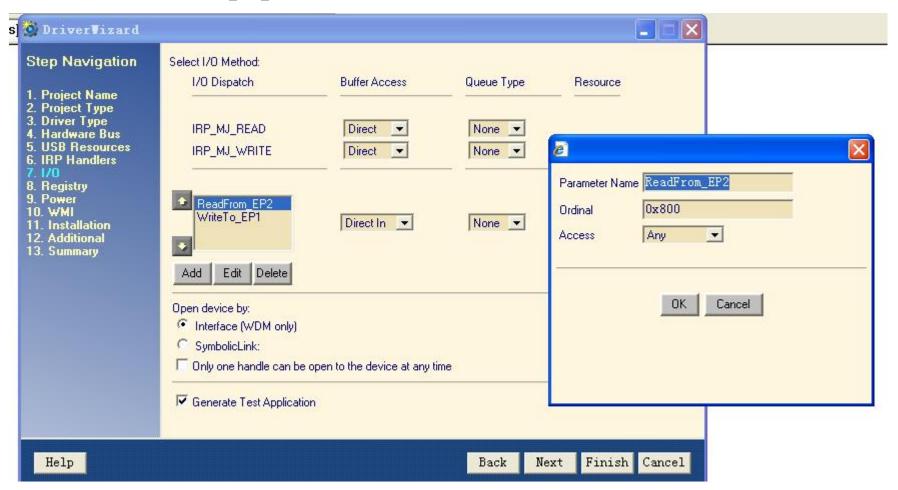


这里添加的是 USB 端点特性,在生成的程序框架中,管道名称(Pipe Name)将作为程序的内部变量成员,派属 KUsbPipe 类,端点操作函数都集成在此类中。在这设置 USB 设备 Enpoint 1 为接收端口, Enpoint 2 为发送端口。

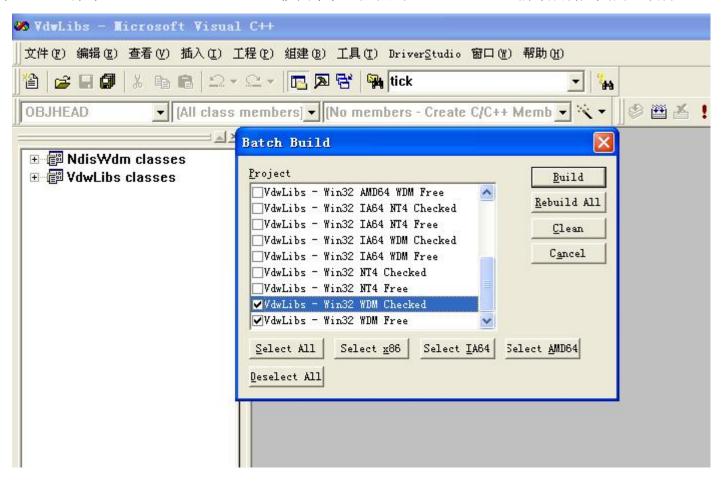


这 里添加 USB 的控制操作方式,在 NT 平台下应用程序控制设备只能通过 ReadFile()/WriteFile()和 DeviceIoControl() 两做方式,执行 ReadFile()/WriteFile()将响应 IRP_MJ_READ/IRP_MJ_WRITE 请求,在这添加了 ReadFrom_EP2 和 WriteTo_EP1 两个 IRP_MJ_DEVICE_CONTROL 请求代码,在执行 DeviceIoControl()时,可以根据请求这两个请求代码进行区别,DriverWizard 生成的框架中将增添两个函数:

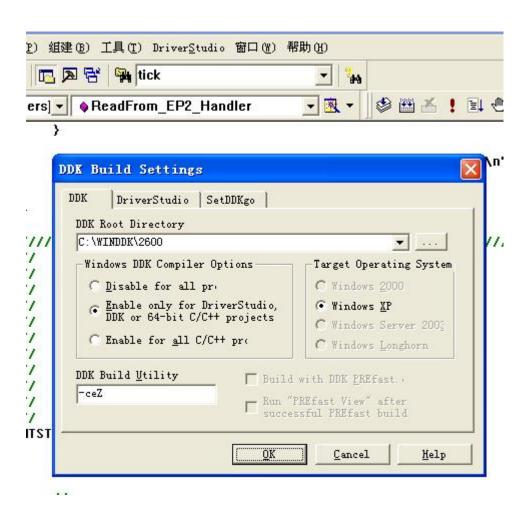
NTSTATUS ezUSBDevice::ReadFrom_EP2_Handler(KIrp I); NTSTATUS ezUSBDevice::WriteTo EP1 Handler(KIrp I);



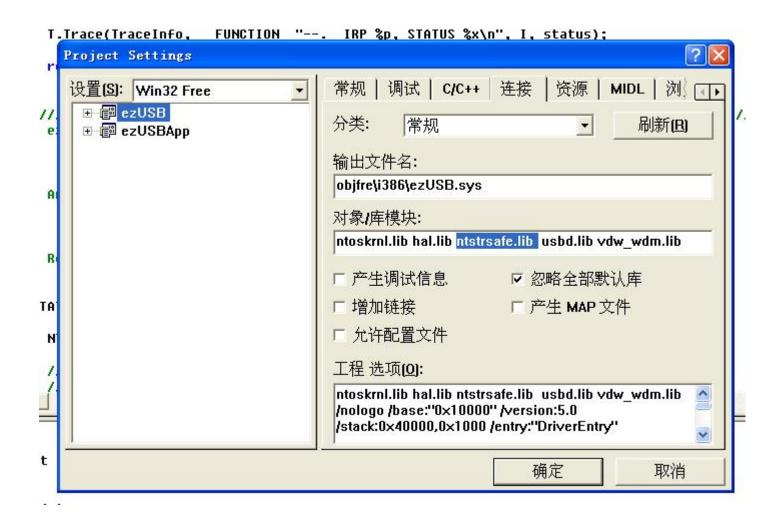
如果 DriverStudio 首次安装后,请先利用 VC6 打开\Compuware\DriverStudio\DriverWorks\source\VdwLibs.dsw 工程,然后按照以下方法编译: VC6 主菜单->Bulid->Batch Bulid,按图示设置后点击 Rebuild All,编译成功后关闭此项目:



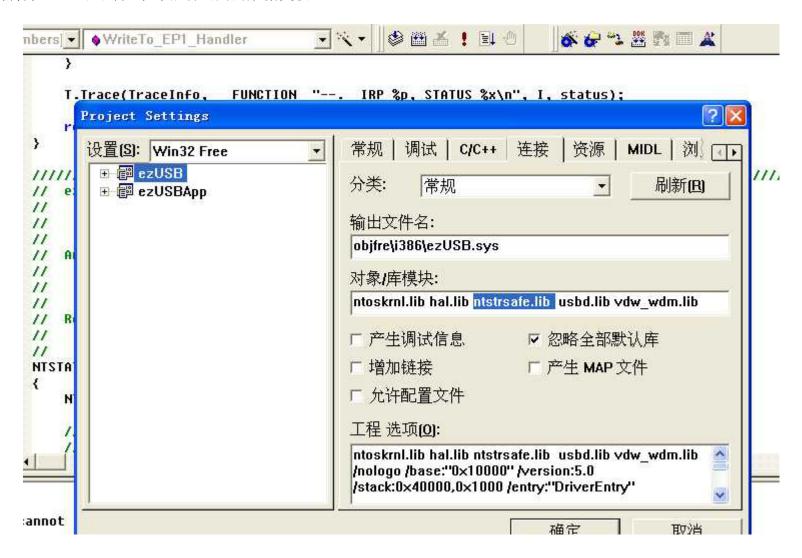
DriverWizard 框架生成完成后,就可以在设定的路径下找到你设置的工程,至此就可以使用 VC6 打开工程。打开后请先打开 VC6 中 DriverStudio 插件: VC6 主 菜单->DriverStudio->DDK Build Settings,选择 DDK 目录:



至此就可以编译该工程了,如果提示找不到库:ntstrsafe.lib,请删除此库:



到此,对利用 DriverStudio 进行 USB 驱动开发的开发环境的设置做了一些着重的介绍,具体工程如出现一些特殊情况请利用网络资源收集,下篇将介绍 USB 应用程序与驱动之间的数据交换。



第七篇: XP 下 USB 驱动开发的最终完成

这是我进行的唯一一次驱动开发,对 DDK 以及 DriverStudio 知之甚少,驱动代码部分不做阐述,在这我将 STM32-USB 驱动-应用程序 串联起来说明。

在 VC6 环境下,连接 USB 驱动部分我写了个类 CUSBAPI 来封装该操作,在 USBAPI.h 文件中: #define FILE DEVICE EZUSB 0x8000 #define EZUSB IOCTL(index) \ CTL CODE (FILE DEVICE EZUSB, index, METHOD BUFFERED, FILE READ DATA) #define ReadFrom EP2 \ CTL CODE (FILE DEVICE EZUSB, 0x800, METHOD IN DIRECT, FILE ANY ACCESS) #define WriteTo EP1 \ CTL CODE (FILE DEVICE EZUSB, 0x801, METHOD OUT DIRECT, FILE ANY ACCESS) 这部分定义的是 DeviceIoControl()函数所需要的 I/O 控制代码,此定义在 DriverWizard 生成的 interface. h 文件中,在这可包含 interface.h 也可以复制过来进行定义。 typedef struct NODE ENUDEVICEINTERFACE CHAR pDeviceInterfaceSymbolicName[MAX_PATH]; // Index for this node struct NODE ENUDEVICEINTERFACE *pNext; NODE ENUMDI,

PCHAR pOutBuffer; DWORD dwOutSize;

STRUCT_IO, *PSTRUCT IO;

LPDWORD 1pBytesReturned;

这个结构中的 hTargetWnd 定义了消息对象的窗口句柄,用以向该窗口发送读写数据完成的消息;hDevice 即 USB 设备接口的句柄;其他的含义很明了,就不说明了。

#define CORESTATUS_SUCCESS	0x0000L
#define CORESTATUS_DESTROY	0x0001L
#define CORESTATUS_READWRITE_EVENT_ERROR	0x0002L
#define CORESTATUS_READWRITE_THREAD_ERROR	0x0003L
#define CORESTATUS_IOCONTROL_EVENT_ERROR	0x0004L
#define CORESTATUS_IOCONTROL_THREAD_ERROR	0x0005L
这些是定义的类状态,应用程序可以获取这些状态。	

#define MSG_READWRITE_COMPLETION WM_USER+0x0010 #define MSG_IOCONTROL_COMPLETION WM_USER+0x0011 这些定义的是自定义消息码,应用程序识别此消息码可得知读写操作已完成。

#define ERROR_HANDLE_WINDOW	0x1000L
#define ERROR_HANDLE_DEVICE	0x1001L
#define ERROR_BUFFER_LENGTH	0x1002L
#define ERROR_BUFFER_ISNULL	0x1003L
#define ERROR_READWRITE_BUSY	0x1004L
#define ERROR_IOCONTROL_BUSY	0x1005L
这些定义的进行读写操作时,进行的一些参数检查	并返回的状态。

下面这些是类成员函数以及变量,USBAPI 类内建立了两个独立线程,这样在对USB设备进行读写时,就不会堵塞应用程序的窗口线程,读写操作完成后由消息 MSG READWRITE COMPLETION和 MSG IOCONTROL COMPLETION通知应用程序。详细代码请参考源程序。

```
// Class members definition
class CUSBAPI
public:
   CUSBAPI();
   virtual ~CUSBAPI();
public:
   DWORD EnumDeviceInterface(LPGUID pGUID);
   HANDLE OpenDeviceInterface(PCHAR pDeviceInterfaceSymbolicName);
   DWORD Execute ReadFile(
         HWND
               hWnd,
         HANDLE
                 hDevice,
         PCHAR
                pInBuffer,
         DWORD
                dwInSize,
         LPDWORD 1pBytesReturned
         );
   DWORD Execute WriteFile(
         HWND
               hWnd,
         HANDLE
                 hDevice,
                pOutBuffer,
         PCHAR
         DWORD
                dwOutSize,
```

```
LPDWORD 1pBytesReturned
            );
    DWORD Execute_IoControl(
            HWND
                    hWnd,
            HANDLE
                      hDevice,
            DWORD
                     dwIoControlCode,
            PCHAR
                     pInBuffer,
            DWORD
                     dwInSize,
            PCHAR
                     pOutBuffer,
            DWORD
                     dwOutSize,
            LPDWORD 1pBytesReturned
            );
    BOOL Node_HeadCreate(VOID);
    VOID Node HeadDelete(VOID);
    VOID Node_RemoveA11(VOID);
    BOOL Node Append (PCHAR pDeviceInterfaceSymbolicName);
    VOID Node Remove (PCHAR pDeviceInterfaceSymbolicName);
    PNODE ENUMDI Node Find (PCHAR pDeviceInterfaceSymbolicName);
public:
    GUID GUID Device;
    PNODE ENUMDI pEnumDeviceNode;
    PNODE ENUMDI pEnumDeviceHead;
```

```
HANDLE hEvent_ReadWrite;
   HANDLE hEvent IoControl;
   HANDLE hThread_ReadWrite;
   HANDLE hThread_IoControl;
    DWORD dwThreadID_ReadWrite;
    DWORD dwThreadID_IoControl;
    STRUCT_IO ReadWrite;
    STRUCT_IO IoControl;
    BOOL bExecuting IoControl;
    BOOL bExecuting_ReadWrite;
   DWORD dwCoreStatus;
};
在应用程序中定义变量: CUSBAPI ezUSB;
读写操作函数也就三种:
Execute_IoControl() \ Execute_ReadFile() \ Execute_WriteFile()
```

```
执行这些函数后,将与USB的驱动程序挂钩,分别响应:
Execute_IoControl() -> NTSTATUS ezUSBDevice::DeviceControl(KIrp I)
Execute_ReadFile() -> NTSTATUS ezUSBDevice::Read(KIrp I)
Execute WriteFile() -> NTSTATUS ezUSBDevice::Write(KIrp I)
其中 NTSTATUS ezUSBDevice::DeviceControl(KIrp I)根据 I. IoctlCode()区别类型,按照此示例说明:
ReadFrom EP2->Execute IoControl()->NTSTATUS ezUSBDevice::ReadFrom EP2 Handler(KIrp I)
WriteTo EP1->Execute IoControl()->NTSTATUS ezUSBDevice::WriteTo EP1 Handler(KIrp I)
这样应用程序与 USB 驱动之间就建立了通讯渠道, 在驱动函数中:
NTSTATUS ezUSBDevice::DeviceControl(KIrp I)
NTSTATUS ezUSBDevice::Read(KIrp I)
NTSTATUS ezUSBDevice::Write(KIrp I)
执行一些操作就可以与 STM32 的 USB 设备进行通讯了,此时就需要很好的掌握 DriverStudio 封装的各种类库了。
DriverStudio 向导生成的框架,一般就只需要更改这三个函数接口,当然,对于 DriverStudio 向导的一个 BUG 不可不知:
   // Initialize each Pipe object
   EP1 OUT. Initialize (m Lower, 1, 64);
   EP2 IN. Initialize (m Lower, 82, 64);
Initialize()函数第二参数是端点地址,在这是16进制表示,这里需要补上0x:
   // Initialize each Pipe object
   EP1 OUT. Initialize (m Lower, 0x01, 64);
   EP2 IN. Initialize (m Lower, 0x82, 64);
忘记此处修改的后果是,执行EP2 IN操作将会使系统直接蓝屏。
这三个函数接口中涉及到读写操作方式,比如说 buffer 或者 direct io, 具体有什么区别,请从网络搜寻。
```

USB 驱动负责底层通过端口地址及方式与 STM32 连接后,

```
EP1_OUT: USB 主机向 USB 设备发送数据, void CTR_OUT1 (void) 函数响应
EP2 IN: USB 主机请求 USB 设备发送数据, void CTR IN2(void)函数响应
示例中 CTR OUT1()接收 2Bytes 数据, CTR IN2()发送 2Bytes 数据,分别控制 LED1-4 和定时获取 Joystick 的状态:
void CTR OUT1(void)
 unsigned short portc;
 unsigned short wCount;
 wCount = GetBuffDescTable RXCount(ENDP1);
  if(wCount == 2)
   //portc = GPIO ReadInputData(GPIOC);
   BufferCopy PMAToUser((unsigned char *)&portc, GetBuffDescTable RXAddr(ENDP1), 2);
   GPIO Write (GPIOC, (GPIO ReadInputData(GPIOC)&0xFFOF) | (portc&0x00F0));
  SetEPR RXStatus (ENDP1, EP RX VALID);
  SetEPR_TXStatus(ENDP1, EP_TX_STALL);
void CTR IN2(void)
```

至此,整个基于 STM32 的 USB 开发过程的介绍大致说了一遍,详细情况请参考源代码,这篇学习笔记到此结束了,水平有限,错误难免!谢谢这段时间关心与支持的朋友们,欢迎朋友们一起探讨学习。

zhudlmax@126.com

http://blog.ednchina.com/lbxxx

2008-11-25 小新. 上海