

# 单线半双工通信简单例程（STM32与电脑通信）

## 单线半双工通信的官方资料

单线半双工模式通过设置USART\_CR3寄存器的HDSEL位选择。在这个模式里，下面的位必须保持清零状态：

● USART\_CR2寄存器的LINEN和CLKEN位

● USART\_CR3寄存器的SCEN和IREN位

USART可以配置成遵循单线半双工协议。在单线半双工模式下，TX和RX引脚在芯片内部互连。使用控制位“HALF DUPLEX SEL”(USART\_CR3中的HDSEL位)选择半双工和全双工通信。

当HDSEL为‘1’时

● RX不再被使用

● 当没有数据传输时，TX总是被释放。因此，它在空闲状态的或接收状态时表现为一个标准I/O口。这就意味该I/O在未被USART驱动时，必须配置成悬空输入(或开漏的输出高)。

除此以外，通信与正常USART模式类似。由软件来管理线上的冲突(例如通过使用一个中央仲裁器)。特别的是，发送从不会被硬件所阻碍。当TE位被设置时，只要数据一写到数据寄存器上，发送就继续。

关于上文提到的寄存器及对应的位

1.首先是CR3：

### 25.6.6 控制寄存器 3(USART\_CR3)

地址偏移：0x14

复位值：0x0000

|    |    |    |    |       |      |      |      |      |      |      |       |      |      |     |    |
|----|----|----|----|-------|------|------|------|------|------|------|-------|------|------|-----|----|
| 31 | 30 | 29 | 28 | 27    | 26   | 25   | 24   | 23   | 22   | 21   | 20    | 19   | 18   | 17  | 16 |
| 保留 |    |    |    |       |      |      |      |      |      |      |       |      |      |     |    |
| 15 | 14 | 13 | 12 | 11    | 10   | 9    | 8    | 7    | 6    | 5    | 4     | 3    | 2    | 1   | 0  |
| 保留 |    |    |    | CTSIE | CTSE | RTSE | DMAT | DMAR | SCEN | NACK | HDSEL | IRLP | IREN | EIE |    |

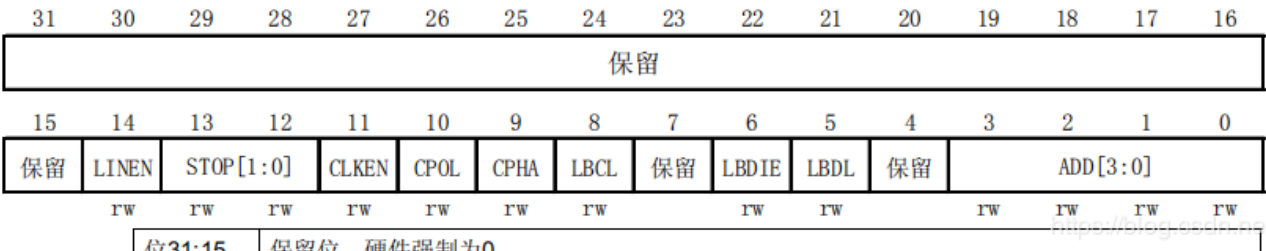
|    |  |
|----|--|
|    | 注：UART4和UART5上不存在这一位。  |
| 位5 | <b>SCEN</b> : 智能卡模式使能 (Smartcard mode enable)<br>该位用来使能智能卡模式<br>0: 禁止智能卡模式;<br>1: 使能智能卡模式。<br>注：UART4和UART5上不存在这一位。  |
| 位4 | <b>NACK</b> : 智能卡NACK使能 (Smartcard NACK enable)<br>0: 校验错误出现时，不发送NACK;<br>1: 校验错误出现时，发送NACK。<br>注：UART4和UART5上不存在这一位。  |
| 位3 | <b>HDSEL</b> : 半双工选择 (Half-duplex selection)<br>选择单线半双工模式<br>0: 不选择半双工模式;<br>1: 选择半双工模式。   |
| 位2 | <b>IRLP</b> : 红外低功耗 (IrDA low-power)<br>该位用来选择普通模式还是低功耗红外模式<br>0: 通常模式;<br>1: 低功耗模式。   |
| 位1 | <b>IREN</b> : 红外模式使能 (IrDA mode enable)<br>该位由软件设置或清除。<br>0: 不使能红外模式;<br>1: 使能红外模式。  |
| 位0 | <b>EIE</b> : 错误中断使能 (Error interrupt enable)<br>在多缓冲区通信模式下，当有帧错误、过载或者噪声错误时(USART_SR中的FE=1，或者ORE=1，或者NE=1)产生中断。<br>0: 禁止中断;<br>1: 只要USART_CR3中的DMAR=1，并且USART_SR中的FE=1，或者ORE=1，或者NE=1，则产生中断 |

对应代码：USART1->CR3|=1<<3;

```
USART1->CR3&=~(1<<1);
USART1->CR3&=~(1<<5);
2.然后是CR2:
```

25.6.5 控制寄存器 2(USART\_CR2)

地址偏移: 0x10  
复位值: 0x0000



|        |   |             |
|--------|---|-------------|
| 位31:15 |   | 保留位，硬件强制为0。 |
| 位14    | <b>LINEN: LIN模式使能 (LIN mode enable)</b><br>该位由软件设置或清除。<br>0: 禁止LIN模式;<br>1: 使能LIN模式。<br>在LIN模式下，可以用USART_CR1寄存器中的SBK位发送LIN同步断开符(低13位)，以及检测LIN同步断开符。 |             |
| 位13:12 | <b>STOP: 停止位 (STOP bits)</b><br>这2位用来设置停止位的位数<br>00: 1个停止位;<br>01: 0.5个停止位;<br>10: 2个停止位;<br>11: 1.5个停止位;<br>注: UART4和UART5不能用0.5停止位和1.5停止位。        |             |
| 位11    | <b>CLKEN: 时钟使能 (Clock enable)</b><br>该位用来使能CK引脚<br>0: 禁止CK引脚;<br>1: 使能CK引脚。<br>注: UART4和UART5上不存在这一位。   |             |

对应代码:

```
USART1->CR2&=~ ( 1<<14 );
USART1->CR2&=~(1<<11);
```

修改代码 (以实验4 串口实验为模板)

- uart\_init()部分修改如下:
- 1.去掉PA10的GPIO\_Init部分
  - 2.添加几个寄存器相关代码

```
08 NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelSubPriority = 3; //子优先级3
09 NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelCmd = ENABLE; //IRQ通道使能
10 NVIC_Init(&NVIC_InitStructure); //根据指定的参数初始化VIC寄存器
11
12 //USART 初始化设置
13
14 USART_InitStructure.USART_BaudRate = bound;//串口波特率
15 USART_InitStructure.USART_WordLength = USART_WordLength_8b;//字长为8位数据格式
16 USART_InitStructure.USART_StopBits = USART_StopBits_1;//一个停止位
17 USART_InitStructure.USART_Parity = USART_Parity_No;//无奇偶校验位
18 USART_InitStructure.USART_HardwareFlowControl = USART_HardwareFlowControl_None
19 USART_InitStructure.USART_Mode = USART_Mode_Rx | USART_Mode_Tx; //收发模式
20
21 USART_Init(USART1, &USART_InitStructure); //初始化串口1
22 USART_ITConfig(USART1, USART_IT_RXNE, ENABLE); //开启串口接受中断
23 USART_Cmd(USART1, ENABLE); //使能串口1
24
25 USART1->CR2&=~ (1<<11);
26 USART1->CR2&=~ (1<<14);
27 USART1->CR3|=1<<3;
28 USART1->CR3&=~ (1<<1);
29 USART1->CR3&=~ (1<<5);
30
31 }
32
```

中断部分我添加了“如果单片机收到数据，则灯亮”的代码。

主函数我改成了按键发送：

```
int main(void)
{
    u16 t;
    u8 key, test[4]={'T','E','S','T'};
    u16 len;
    u16 times=0;
    delay_init(); //延时函数初始化
    NVIC_PriorityGroupConfig(NVIC_PriorityGroup_2); //设置NVIC中断分组2: 2位抢占优先级，2位响应优先级
    uart_init(115200); //串口初始化为115200
    LED_Init(); //LED端口初始化
    KEY_Init(); //初始化与按键连接的硬件接口
    while(1)
    {
        key=KEY_Scan(0);
        if(key==KEY0_PRES)
        {
            for(t=0;t<4;t++)
            {
                USART_SendData(USART1, test[t]); //向串口1发送数据
                while(USART_GetFlagStatus(USART1, USART_FLAG_TC)!=SET); //等待发送结束
            }
        }
        else
        {
            times++;
            if(times%30==0) LED0=!LED0; //闪烁LED, 提示系统正在运行.
            delay_ms(10);
        }
    }
}
```

<https://blog.csdn.net/npuqiyl>

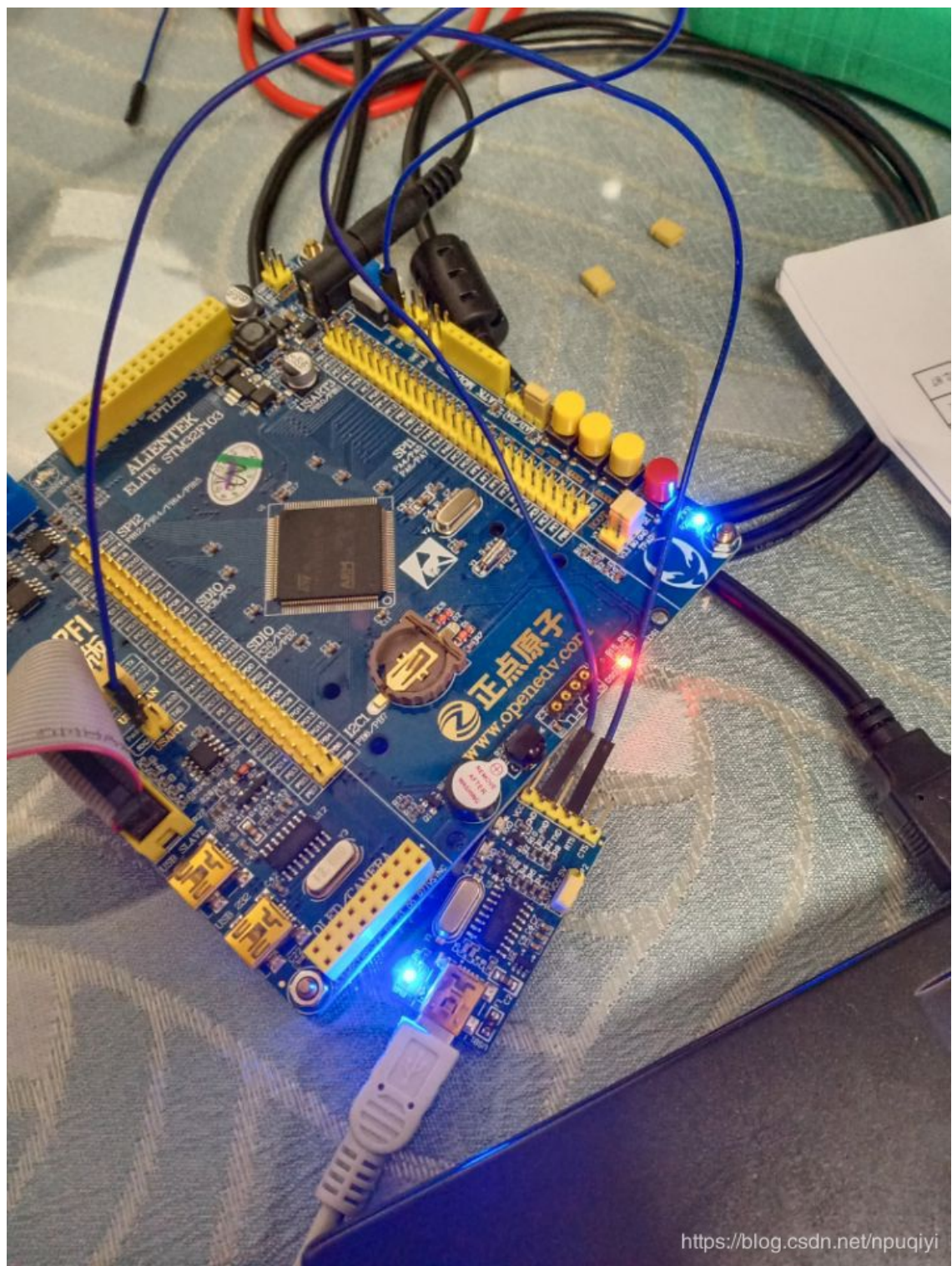
## 注意事项

因为设置为单线半双工通信后，原来的TXD和RXD现在是连接在一起的，所以用TXD发送数据时，同样可以触发中断，（也就是串口发送的数据串口自身会接收到），所以需要软件设置好相关内容。

## 硬件连接

最后验证时，按KEY0发送数据，PA9接U转串的RXD，或者直接用板载的USB接口，接收数据时，PA9接U转串的TXD。





<https://blog.csdn.net/npuqiyyi>

作者：NPU\_QY