

NAME

termios, tcgetattr, tcsetattr, tcsendbreak, tcdrain, tcflush, tcflow, cfmakeraw, cfgetospeed, cfgetispeed, cfsetispeed, cfsetospeed - 获取和设置终端属性，行控制，获取和设置波特率

SYNOPSIS 总览

```
#include <termios.h>
#include <unistd.h>

int tcgetattr(int fd, struct termios *termios_p);

int tcsetattr(int fd, int optional_actions, struct termios *termios_p);

int tcsendbreak(int fd, int duration);

int tcdrain(int fd);

int tcflush(int fd, int queue_selector);

int tcflow(int fd, int action);

int cfmakeraw(struct termios *termios_p);

speed_t cfgetispeed(struct termios *termios_p);

speed_t cfgetospeed(struct termios *termios_p);

int cfsetispeed(struct termios *termios_p, speed_t speed);

int cfsetospeed(struct termios *termios_p, speed_t speed);
```

DESCRIPTION 描述

termios 函数族提供了一个常规的终端接口，用于控制非同步通信端口。

这里描述的大部分属性有一个 `termios_p` 类型的参数，它是指向一个 `termios` 结构的指针。这个结构包含了至少下列成员：

```
tcflag_t c_iflag;      /* 输入模式 */
tcflag_t c_oflag;      /* 输出模式 */
tcflag_t c_cflag;      /* 控制模式 */
tcflag_t c_lflag;      /* 本地模式 */
cc_t c_cc[NCCS];       /* 控制字符 */
```

`c_iflag` 标志常量：

IGNBRK

忽略输入中的 `BREAK` 状态。

BRKINT

如果设置了 `IGNBRK`，将忽略 `BREAK`。如果没有设置，但是设置了 `BRKINT`，那么 `BREAK` 将使得输入和输出队列被刷新，如果终端是一个前台进程组的控制终端，这个进程组中所有进程将收到 `SIGINT` 信号。如果既未设置 `IGNBRK` 也未设置 `BRKINT`，`BREAK` 将视为与 `NUL` 字符同义，除非设置了 `PARMRK`，这种情况下它被视为序列 `\377\0\0`。

IGNPAR

忽略帧错误和奇偶校验错。

PARMRK

如果没有设置 `IGNPAR`，在有奇偶校验错或帧错误的字符前插入 `\377\0`。如果既没有 `IGNPAR` 也没有设置 `PARMRK`，将有奇偶校验错或帧错误的字符视为 `\0`。

INPCK

启用输入奇偶检测。

ISTRIP

去掉第八位。

INLCR

将输入中的 NL 翻译为 CR。

IGNCR

忽略输入中的回车。

ICRNL

将输入中的回车翻译为新行 (除非设置了 **IGNCR**)。

IUCLC

(不属于 POSIX) 将输入中的大写字母映射为小写字母。

IXON

启用输出的 XON/XOFF 流控制。

IXANY

(不属于 POSIX.1; XSI) 允许任何字符来重新开始输出。(?)

IXOFF

启用输入的 XON/XOFF 流控制。

IMAXBEL

(不属于 POSIX) 当输入队列满时响零。Linux 没有实现这一位，总是将它视为已设置。

POSIX.1 中定义的 **c_oflag** 标志常量：

OPOST

启用具体实现自行定义的输出处理。

其余 **c_oflag** 标志常量定义在 POSIX 1003.1-2001 中，除非另外说明。

OLCUC

(不属于 POSIX) 将输出中的小写字母映射为大写字母。

ONLCR

(XSI) 将输出中的新行符映射为回车-换行。

OCRNL

将输出中的回车映射为新行符

ONOCR

不在第 0 列输出回车。

ONLRET

不输出回车。

OFILL

发送填充字符作为延时，而不是使用定时来延时。

OFDEL

(不属于 POSIX) 填充字符是 ASCII DEL (0177)。如果不设置，填充字符则是 ASCII NUL。

NLDLY

新行延时掩码。取值为 **NL0** 和 **NL1**。

CRDLY

回车延时掩码。取值为 **CR0**, **CR1**, **CR2**, 或 **CR3**。

TABDLY

水平跳格延时掩码。取值为 **TAB0**, **TAB1**, **TAB2**, **TAB3** (或 **XTABS**)。取值为 **TAB3**，即 **XTABS**，将扩展跳格为空格 (每个跳格符填充 8 个空格)。(?)

BSDLY

回退延时掩码。取值为 **BS0** 或 **BS1**。(从来没有被实现过)

VTDLY

竖直跳格延时掩码。取值为 **VT0** 或 **VT1**。

FFDLY

进表延时掩码。取值为 **FF0** 或 **FF1**。

c_cflag 标志常量:

CBAUD

(不属于 POSIX) 波特率掩码 (4+1 位)。

CBAUDEX

(不属于 POSIX) 扩展的波特率掩码 (1 位), 包含在 CBAUD 中。

(POSIX 规定波特率存储在 **termios** 结构中, 并未精确指定它的位置, 而是提供了函数 **cfgetispeed()** 和 **cfsetispeed()** 来存取它。一些系统使用 **c_cflag** 中 CBAUD 选择的位, 其他系统使用单独的变量, 例如 **sg_ispeed** 和 **sg_ospeed**。)

CSIZE

字符长度掩码。取值为 **CS5**, **CS6**, **CS7**, 或 **CS8**。

CSTOPB

设置两个停止位, 而不是一个。

CREAD

打开接受者。

PARENB

允许输出产生奇偶信息以及输入的奇偶校验。

PARODD

输入和输出是奇校验。

HUPCL

在最后一个进程关闭设备后, 降低 modem 控制线 (挂断)。(?)

CLOCAL

忽略 modem 控制线。

LOBLK

(不属于 POSIX) 从非当前 shell 层阻塞输出(用于 **shl**)。(?)

CIBAUD

(不属于 POSIX) 输入速度的掩码。CIBAUD 各位的值与 CBAUD 各位相同, 左移了 IBSHIFT 位。

CRTSCTS

(不属于 POSIX) 启用 RTS/CTS (硬件) 流控制。

c_lflag 标志常量:

ISIG

当接受到字符 **INTR**, **QUIT**, **SUSP**, 或 **DSUSP** 时, 产生相应的信号。

ICANON

启用标准模式 (canonical mode)。允许使用特殊字符 **EOF**, **EOL**, **EOL2**, **ERASE**, **KILL**, **LNEXT**, **REPRINT**, **STATUS**, 和 **WERASE**, 以及按行的缓冲。

XCASE

(不属于 POSIX; Linux 下不被支持) 如果同时设置了 **ICANON**, 终端只有大写。输入被转换为小写, 除了以 \ 前缀的字符。输出时, 大写字符被前缀 \, 小写字符被转换成大写。

ECHO

回显输入字符。

ECHOE

如果同时设置了 **ICANON**, 字符 **ERASE** 擦除前一个输入字符, **WERASE** 擦除前一个词。

ECHOK

如果同时设置了 **ICANON**, 字符 **KILL** 删除当前行。

ECHONL

如果同时设置了 **ICANON**, 回显字符 **NL**, 即使没有设置 **ECHO**。

ECHOCTL

(不属于 POSIX) 如果同时设置了 **ECHO**, 除了 **TAB**, **NL**, **START**, 和 **STOP** 之外的 A 控制信号被回显为 ^X, 这里 X 是比控制信号大 0x40 的 ASCII 码。例如, 字符 0x08 (被回显为 ^H)。

ECHOPRT

(不属于 POSIX) 如果同时设置了 **ICANON** 和 **IECHO**, 字符在删除的同时被打印。

ECHOKE

(不属于 POSIX) 如果同时设置了 **ICANON**, 回显 **KILL** 时将删除一行中的每个字符, 如同指定了 **ECHOE** 和 **ECHOPRT** 一样。

DEFECHO

(不属于 POSIX) 只在一个进程读的时候回显。

FLUSHO

(不属于 POSIX; Linux 下不被支持) 输出被刷新。这个标志可以通过键入字符 **DISCARD** 来开关。

NOFLSH

禁止在产生 **SIGINT**, **SIGQUIT** 和 **SIGSUSP** 信号时刷新输入和输出队列。

TOSTOP

向试图写控制终端的后台进程组发送 **SIGTTOU** 信号。

PENDIN

(不属于 POSIX; Linux 下不被支持) 在读入下一个字符时, 输入队列中所有字符被重新输出。(bash 用它来处理 **typeahead**)

IEXTEN

启用实现自定义的输入处理。这个标志必须与 **ICANON** 同时使用, 才能解释特殊字符 **EOL2**, **LNEXT**, **REPRINT** 和 **WERASE**, **IUCLC** 标志才有效。

c_cc 数组定义了特殊的控制字符。符号下标 (初始值) 和意义为:

VINTR

(003, **ETX**, **Ctrl-C**, or also 0177, **DEL**, **rubout**) 中断字符。发出 **SIGINT** 信号。当设置 **ISIG** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VQUIT

(034, **FS**, **Ctrl-**) 退出字符。发出 **SIGQUIT** 信号。当设置 **ISIG** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VERASE

(0177, **DEL**, **rubout**, or 010, **BS**, **Ctrl-H**, or also **#**) 删除字符。删除上一个还没有删掉的字符, 但不删除上一个 **EOF** 或行首。当设置 **ICANON** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VKILL

(025, **NAK**, **Ctrl-U**, or **Ctrl-X**, or also **@**) 终止字符。删除自上一个 **EOF** 或行首以来的输入。当设置 **ICANON** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VEOF

(004, **EOT**, **Ctrl-D**) 文件尾字符。更精确地说, 这个字符使得 **tty** 缓冲中的内容被送到等待输入的用户程序中, 而不必等到 **EOL**。如果它是一行的第一个字符, 那么用户程序的 **read()** 将返回 0, 指示读到了 **EOF**。当设置 **ICANON** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VMIN

非 **canonical** 模式读的最小字符数。

VEOL

(0, **NUL**) 附加的行尾字符。当设置 **ICANON** 时可被识别。

VTIME

非 **canonical** 模式读时的延时, 以十分之一秒为单位。

VEOL2

(not in POSIX; 0, **NUL**) 另一个行尾字符。当设置 **ICANON** 时可被识别。

VSWTCH

(not in POSIX; not supported under Linux; 0, **NUL**) 开关字符。(只为 **shl** 所用。)

VSTART

(021, **DC1**, **Ctrl-Q**) 开始字符。重新开始被 **Stop** 字符中止的输出。当设置 **IXON** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VSTOP

(023, **DC3**, **Ctrl-S**) 停止字符。停止输出, 直到键入 **Start** 字符。当设置 **IXON** 时可被识别, 不再作为输入传递。

VSUSP

(032, SUB, Ctrl-Z) 挂起字符。发送 SIGTSTP 信号。当设置 ISIG 时可被识别，不再作为输入传递。

VDSUSP

(not in POSIX; not supported under Linux; 031, EM, Ctrl-Y) 延时挂起信号。当用户程序读到这个字符时，发送 SIGTSTP 信号。当设置 IEXTEN 和 ISIG，并且系统支持作业管理时可被识别，不再作为输入传递。

VLNEXT

(not in POSIX; 026, SYN, Ctrl-V) 字面上的下一个。引用下一个输入字符，取消它的任何特殊含义。当设置 IEXTEN 时可被识别，不再作为输入传递。

VWERASE

(not in POSIX; 027, ETB, Ctrl-W) 删除词。当设置 ICANON 和 IEXTEN 时可被识别，不再作为输入传递。

VREPRINT

(not in POSIX; 022, DC2, Ctrl-R) 重新输出未读的字符。当设置 ICANON 和 IEXTEN 时可被识别，不再作为输入传递。

VDISCARD

(not in POSIX; not supported under Linux; 017, SI, Ctrl-O) 开关：开始/结束丢弃未完成的输出。当设置 IEXTEN 时可被识别，不再作为输入传递。

VSTATUS

(not in POSIX; not supported under Linux; status request: 024, DC4, Ctrl-T).

这些符号下标值是互不相同的，除了 VTIME，VMIN 的值可能分别与 VEOL，VEOF 相同。(在 non-canonical 模式下，特殊字符的含义更改为延时含义。MIN 表示应当被读入的最小字符数。TIME 是以十分之一秒为单位的计时器。如果同时设置了它们，read 将等待直到至少读入一个字符，一旦读入 MIN 个字符或者从上次读入字符开始经过了 TIME 时间就立即返回。如果只设置了 MIN，read 在读入 MIN 个字符之前不会返回。如果只设置了 TIME，read 将在至少读入一个字符，或者计时器超时的时候立即返回。如果都没有设置，read 将立即返回，只给出当前准备好的字符。) (?)

tcgetattr() 得到与 *fd* 指向的对象相关的参数，将它们保存于 *termios_p* 引用的 **termios** 结构中。函数可以从后台进程中调用；但是，终端属性可能被后来的前台进程所改变。

tcsetattr() 设置与终端相关的参数 (除非需要底层支持却无法实现)，使用 *termios_p* 引用的 **termios** 结构。*optional_actions* 指定了什么时候改变会起作用：

TCSANOW

改变立即发生

TCSADRAIN

改变在所有写入 *fd* 的输出都被传输后生效。这个函数应当用于修改影响输出的参数时使用。

TCSAFLUSH

改变在所有写入 *fd* 引用的对象的输出都被传输后生效，所有已接受但未读入的输入都在改变发生前丢弃。

tcsendbreak() 传送连续的 0 值比特流，持续一段时间，如果终端使用异步串行数据传输的话。如果 *duration* 是 0，它至少传输 0.25 秒，不会超过 0.5 秒。如果 *duration* 非零，它发送的时间长度由实现定义。

如果终端并非使用异步串行数据传输，**tcsendbreak()** 什么都不做。

tcdrain() 等待直到所有写入 *fd* 引用的对象的输出都被传输。

tcflush() 丢弃要写入 引用的对象，但是尚未传输的数据，或者收到但是尚未读取的数据，取决于 *queue_selector* 的值：

TCIFLUSH

刷新收到的数据但是不读

TCOFLUSH

刷新写入的数据但是不传送

TCIOFLUSH

同时刷新收到的数据但是不读，并且刷新写入的数据但是不传送

tcflow() 挂起 *fd* 引用的对象上的数据传输或接收，取决于 *action* 的值：

TCOOFF

挂起输出

TCOON

重新开始被挂起的输出

TCIOFF

发送一个 STOP 字符，停止终端设备向系统传送数据

TCION

发送一个 START 字符，使终端设备向系统传输数据

打开一个终端设备时的默认设置是输入和输出都没有挂起。

波特率函数被用来获取和设置 **termios** 结构中，输入和输出波特率的值。新值不会马上生效，直到成功调用了 **tcsetattr()** 函数。

设置速度为 **B0** 使得 modem "挂机"。与 **B38400** 相应的实际比特率可以用 **setserial(8)** 调整。

输入和输出波特率被保存于 **termios** 结构中。

cfmakeraw 设置终端属性如下：

```
termios_p->c_iflag &= ~(IGNBRK|BRKINT|PARMRK|ISTRIP
                        |INLCR|IGNCR|ICRNL|IXON);
termios_p->c_oflag &= ~OPOST;
termios_p->c_lflag &= ~(ECHO|ECHONL|ICANON|ISIG|IEXTEN);
termios_p->c_cflag &= ~(CSIZE|PARENB);
termios_p->c_cflag |= CS8;
```

cfgetospeed() 返回 *termios_p* 指向的 **termios** 结构中存储的输出波特率

cfsetospeed() 设置 *termios_p* 指向的 **termios** 结构中存储的输出波特率为 *speed*。取值必须是以下常量之一：

```
B0
B50
B75
B110
B134
B150
B200
B300
B600
B1200
B1800
B2400
B4800
B9600
B19200
B38400
B57600
B115200
B230400
```

零值 **B0** 用来中断连接。如果指定了 **B0**，不应当再假定存在连接。通常，这样将断开连接

CBAUDEX 是一个掩码，指示高于 POSIX.1 定义的速度的那一些 (57600 及以上)。因此，**B57600 & CBAUDEX** 为非零。

cfgetispeed() 返回 **termios** 结构中存储的输入波特率。

cfsetispeed() 设置 **termios** 结构中存储的输入波特率为 *speed*。如果输入波特率被设为0，实际输入波特率将等于输出波特率。

RETURN VALUE 返回值

cfgetispeed() 返回 **termios** 结构中存储的输入波特率。

cfgetospeed() 返回 **termios** 结构中存储的输出波特率。

其他函数返回：

0

成功

-1

失败，并且为 *errno* 置值来指示错误。

注意 **tcsetattr()** 返回成功，如果任何所要求的修改可以实现的话。因此，当进行多重修改时，应当在这个函数之后再次调用 **tcgetattr()** 来检测是否所有修改都成功实现。

NOTES 注意

Unix V7 以及很多后来的系统有一个波特率的列表，在十四个值 B0, ..., B9600 之后可以看到两个常数 EXTA, EXTB ("External A" and "External B")。很多系统将这个列表扩展为更高的波特率。

tcsendbreak 中非零的 *duration* 有不同的效果。SunOS 指定中断 *duration**N 秒，其中 N 至少为 0.25，不高于 0.5。Linux, AIX, DU, Tru64 发送 *duration* 微秒的 break。FreeBSD, NetBSD, HP-UX 以及 MacOS 忽略 *duration* 的值。在 Solaris 和 Unixware 中，**tcsendbreak** 搭配非零的 *duration* 效果类似于 **tcdrain**。

所有的范例来源自 miniterm.c。The type ahead 暂存器被限制在 255 个字元，就跟标准输入程序的最大字符串长度相同 (<linux/limits.h> 或 <posix1_lim.h>).

参考程序码中的注解它会解释不同输入模式的使用。我希望这些程序码都能被了解。标准输入程序的程序范例的注解写得最好，其它的范例都只在不同于其它范例的地方做注解。

叙述不是很完整，但可以激励你对这范例做实验，以延生出合于你所需应用程序的最佳解。

别忘记要把序列埠的权限设定正确 (也就是: `chmod a+rw /dev/ttyS1`)!

3.1 标准输入程序

```

#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>
#include <termios.h>
#include <stdio.h>
/* 鲍率设定被定义在 <asm/termbits.h>, 这在 <termios.h> 被引入 */
#define BAUDRATE B38400
/* 定义正确的序列埠 */
#define MODEMDEVICE "/dev/ttyS1"
#define _POSIX_SOURCE 1 /* POSIX 系统兼容 */
#define FALSE 0
#define TRUE 1
volatile int STOP=FALSE;
main()
{
    int fd,c, res;
    struct termios oldtio,newtio;
    char buf[255];
/*
    开启数据机装置以读取并写入而不以控制 tty 的模式
    因为我们不想程序在送出 CTRL-C 后就被杀掉.
*/
    fd = open(MODEMDEVICE, O_RDWR | O_NOCTTY );
    if (fd <0) {perror(MODEMDEVICE); exit(-1); }
    tcgetattr(fd,&oldtio); /* 储存目前的序列埠设定 */
    bzero(&newtio, sizeof(newtio)); /* 清除结构体以放入新的序列埠设定值 */
/*
    BAUDRATE: 设定 bps 的速度. 你也可以用 cfsetispeed 及 cfsetospeed 来设定.
    CRTSCTS : 输出资料的硬件流量控制 (只能在具完整线路的缆线下工作
               参考 Serial-HOWTO 第七节)
    CS8      : 8n1 (8 位元, 不做同位元检查, 1 个终止位元)
    CLOCAL   : 本地连线, 不具数据机控制功能
    CREAD     : 致能接收字元
*/
    newtio.c_cflag = BAUDRATE | CRTSCTS | CS8 | CLOCAL | CREAD;

/*
    IGNPAR   : 忽略经同位元检查后, 错误的位元组
    ICRNL    : 比 CR 对应成 NL (否则当输入信号有 CR 时不会终止输入)
               在不然把装置设定成 raw 模式(没有其它的输入处理)
*/
    newtio.c_iflag = IGNPAR | ICRNL;

/*
    Raw 模式输出.
*/
    newtio.c_oflag = 0;

/*
    ICANON    : 致能标准输入, 使所有回应机能停用, 并不送出信号以叫用程序
*/
    newtio.c_lflag = ICANON;

/*
    初始化所有的控制特性

```


预设值可以在 `/usr/include/termios.h` 找到，在注解中也有，但在这不需要看它们

```

*/
newtio.c_cc[VINTR]      = 0;      /* Ctrl-c */
newtio.c_cc[VQUIT]      = 0;      /* Ctrl-\ */
newtio.c_cc[VERASE]     = 0;      /* del */
newtio.c_cc[VKILL]      = 0;      /* @ */
newtio.c_cc[VEOF]       = 4;      /* Ctrl-d */
newtio.c_cc[VTIME]      = 0;      /* 不使用分割字元组的计时器 */
newtio.c_cc[VMIN]       = 1;      /* 在读取到 1 个字元前先停止 */
newtio.c_cc[VSWTC]      = 0;      /* '\0' */
newtio.c_cc[VSTART]     = 0;      /* Ctrl-q */
newtio.c_cc[VSTOP]      = 0;      /* Ctrl-s */
newtio.c_cc[VSUSP]      = 0;      /* Ctrl-z */
newtio.c_cc[VEOL]       = 0;      /* '\0' */
newtio.c_cc[VREPRINT]   = 0;      /* Ctrl-r */
newtio.c_cc[VDISCARD]   = 0;      /* Ctrl-u */
newtio.c_cc[VWERASE]    = 0;      /* Ctrl-w */
newtio.c_cc[VLNEXT]     = 0;      /* Ctrl-v */
newtio.c_cc[VEOL2]      = 0;      /* '\0' */
/*
  现在清除数据机线并启动序列埠的设定
*/
tcflush(fd, TCIFLUSH);
tcsetattr(fd, TCSANOW, &newtio);
/*
  终端机设定完成，现在处理输入信号
  在这个范例，在一行的开始处输入 'z' 会退出此程序.
*/
while (STOP==FALSE) {      /* 回圈会在我们发出终止的信号后跳出 */
/* 即使输入超过 255 个字元，读取的程序段还是会一直等到行终结符出现才停止.
   如果读到的字元组低于正确存在的字元组，则所剩的字元会在下一次读取时取得.
   res 用来存放真正读到的字元组个数 */
  res = read(fd, buf, 255);
  buf[res]=0;              /* 设定字串终止字元，所以我们能用 printf */
  printf(":%s:%d\n", buf, res);
  if (buf[0]=='z') STOP=TRUE;
}
/* 回存旧的序列埠设定值 */
tcsetattr(fd, TCSANOW, &oldtio);
}

```

3.2 非标准输入程序

在非标准的输入程序模式下，输入的资料不会被组合成一行而输入后的处理功能（清除，杀掉，删除，等等）都不能使用。这个模式有两个功能控制参数：`c_cc[VTIME]` 设定字元输入时间计时器，及 `c_cc[VMIN]` 设定满足读取功能的最低字元接收个数。

如果 `MIN > 0` 且 `TIME = 0`，`MIN` 设定为满足读取功能的最低字元接收个数。由于 `TIME` 是零，所以计时器将不被使用。

如果 `MIN = 0` 且 `TIME > 0`，`TIME` 将被当做逾时设定值。满足读取功能的情况为读取到单一或者超过 `TIME` 所定义的时间 ($t = \text{TIME} * 0.1 \text{ s}$)。如果超过 `TIME` 所定义的时间，则不会传回字元。

如果 $\text{MIN} > 0$ 且 $\text{TIME} > 0$, TIME 将被当做一个分割字元组的计时器. 满足读取功能的条件为接收到 MIN 个数的字元, 或两个字元的间隔时间超过 TIME 所定义的值. 计时器会在每读到一个字元后重新计时, 且只会在第一个字元收到后才会启动.

如果 $\text{MIN} = 0$ 且 $\text{TIME} = 0$, 读取功能就马上被满足. 目前所存在的字元组个数, 或者 将回传的字元组个数. 根据 Antonino (参考 贡献) 所说, 你可以用 `fcntl(fd, F_SETFL, FNDELAY)`; 在读取前得到相同的结果.

藉由修改 `newtio.c_cc[VTIME]` 及 `newtio.c_cc[VMIN]` 上述的模式就可以测试了.

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>
#include <termios.h>
#include <stdio.h>
#define BAUDRATE B38400
#define MODEMDEVICE "/dev/ttyS1"
#define _POSIX_SOURCE 1 /* POSIX 系统兼容 */
#define FALSE 0
#define TRUE 1
volatile int STOP=FALSE;
main()
{
    int fd, c, res;
    struct termios oldtio, newtio;
    char buf[255];
    fd = open(MODEMDEVICE, O_RDWR | O_NOCTTY );
    if (fd < 0) {perror(MODEMDEVICE); exit(-1); }
    tcgetattr(fd, &oldtio); /* 储存目前的序列埠设定 */
    bzero(&newtio, sizeof(newtio));
    newtio.c_cflag = BAUDRATE | CRTSCTS | CS8 | CLOCAL | CREAD;
    newtio.c_iflag = IGNPAR;
    newtio.c_oflag = 0;
    /* 设定输入模式 (非标准型, 不回应,...) */
    newtio.c_lflag = 0;

    newtio.c_cc[VTIME]      = 0; /* 不使用分割字元组计时器 */
    newtio.c_cc[VMIN]       = 5; /* 在读取到 5 个字元前先停止 */
    tcflush(fd, TCIFLUSH);
    tcsetattr(fd, TCSANOW, &newtio);
    while (STOP==FALSE) { /* 输入回圈 */
        res = read(fd, buf, 255); /* 在输入 5 个字元后即返回 */
        buf[res]=0; /* 所以我们能用 printf... */
        printf(":%s:%d\n", buf, res);
        if (buf[0]=='z') STOP=TRUE;
    }
    tcsetattr(fd, TCSANOW, &oldtio);
}
```

3.3 非同步式输入

```
#include <termios.h>
```

```

#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/signal.h>
#include <sys/types.h>
#define BAUDRATE B38400
#define MODEMDEVICE "/dev/ttyS1"
#define _POSIX_SOURCE 1 /* POSIX 系统兼容 */
#define FALSE 0
#define TRUE 1
volatile int STOP=FALSE;
void signal_handler_IO (int status); /* 定义信号处理程序 */
int wait_flag=TRUE; /* 没收到信号的话就会是 TRUE */
main()
{
    int fd, c, res;
    struct termios oldtio, newtio;
    struct sigaction saio; /* definition of signal action */
    char buf[255];
    /* 开启装置为 non-blocking (读取功能会马上结束返回) */
    fd = open(MODEMDEVICE, O_RDWR | O_NOCTTY | O_NONBLOCK);
    if (fd < 0) {perror(MODEMDEVICE); exit(-1); }
    /* 在使装置非同步化前, 安装信号处理程序 */
    saio.sa_handler = signal_handler_IO;
    saio.sa_mask = 0;
    saio.sa_flags = 0;
    saio.sa_restorer = NULL;
    sigaction(SIGIO, &saio, NULL);

    /* 允许行程去接收 SIGIO 信号*/
    fcntl(fd, F_SETOWN, getpid());
    /* 使文档ake the file descriptor 非同步 (使用手册上说只有 O_APPEND 及
    O_NONBLOCK, 而 F_SETFL 也可以用...) */
    fcntl(fd, F_SETFL, FASYNC);
    tcgetattr(fd, &oldtio); /* 储存目前的序列埠设定值 */
    /* 设定新的序列埠为标准输入程序 */
    newtio.c_cflag = BAUDRATE | CRTSCTS | CS8 | CLOCAL | CREAD;
    newtio.c_iflag = IGNPAR | ICRNL;
    newtio.c_oflag = 0;
    newtio.c_lflag = ICANON;
    newtio.c_cc[VMIN]=1;
    newtio.c_cc[VTIME]=0;
    tcflush(fd, TCIFLUSH);
    tcsetattr(fd, TCSANOW, &newtio);

    /* 等待输入信号的回圈. 很多有用的事我们将在这做 */
    while (STOP==FALSE) {
        printf(".\n");usleep(100000);
        /* 在收到 SIGIO 后, wait_flag = FALSE, 输入信号存在则可以被读取 */
        if (wait_flag==FALSE) {
            res = read(fd, buf, 255);
            buf[res]=0;
            printf(":%s:%d\n", buf, res);
            if (res==1) STOP=TRUE; /* 如果只输入 CR 则停止回圈 */
            wait_flag = TRUE; /* 等待新的输入信号 */
        }
    }
}

```

```

    }
}
/* 回存旧的序列埠设定值 */
tcsetattr(fd, TCSANOW, &oldtio);
}
/*****
* 信号处理程序. 设定 wait_flag 为 FALSE, 以使上述的回圈能接收字元
*****/
void signal_handler_I0 (int status)
{
    printf("received SIGIO signal.\n");
    wait_flag = FALSE;
}

```

3.4 等待来自多个信号来源的输入

这一段很短. 它只能被拿来当成写程序时的提示, 故范例程序也很简短. 但这个范例不只能用在序列埠上, 还可以用在被当成文档来使用的装置上.

select 呼叫及伴随它所引发的巨集共用 `fd_set`. `fd_set` 则是一个位元阵列, 而其中每一个位元代表一个有效的文档叙述结构. `select` 呼叫接受一个有效的文档叙述结构并传回 `fd_set` 位元阵列, 而该位元阵列中若有某一个位元为 1, 就表示相对映的文档叙述结构的文档发生了输入, 输出或有例外事件. 而这些巨集提供了所有处理 `fd_set` 的功能. 亦可参考手册 **select(2)**.

```

#include <sys/time.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
main()
{
    int    fd1, fd2; /* 输入源 1 及 2 */
    fd_set readfs;   /* 文档叙述结构设定 */
    int    maxfd;    /* 最大可用的文档叙述结构 */
    int    loop=1;   /* 回圈在 TRUE 时成立 */
    /* open_input_source 开启一个装置, 正确的设定好序列埠,
       并回传回此文档叙述结构体 */
    fd1 = open_input_source("/dev/ttyS1"); /* COM2 */
    if (fd1<0) exit(0);
    fd2 = open_input_source("/dev/ttyS2"); /* COM3 */
    if (fd2<0) exit(0);
    maxfd = MAX (fd1, fd2)+1; /* 测试最大位元输入 (fd) */
    /* 输入回圈 */
    while (loop) {
        FD_SET(fd1, &readfs); /* 测试输入源 1 */
        FD_SET(fd2, &readfs); /* 测试输入源 2 */
        /* block until input becomes available */
        select(maxfd, &readfs, NULL, NULL, NULL);
        if (FD_ISSET(fd1)) /* 如果输入源 1 有信号 */
            handle_input_from_source1();
        if (FD_ISSET(fd2)) /* 如果输入源 2 有信号 */
            handle_input_from_source2();
    }
}

```

这个范例程序在等待输入信号出现前, 不能确定它会停顿下来. 如果你需要在输入时加入延时

能, 只需把 **select** 呼叫换成:

```
int res;
struct timeval Timeout;
/* 设定输入回圈的逾时值 */
Timeout.tv_usec = 0; /* 毫秒 */
Timeout.tv_sec = 1; /* 秒 */
res = select(maxfd, &readfs, NULL, NULL, &Timeout);
if (res==0)
/* 文档叙述结构数在 input = 0 时, 会发生输入逾时. */
```

这个程序会在 1 秒钟后逾时. 如果超过时间, **select** 会传回 0, 但是应该留意 Timeout 的时间递减是由 select 所等待输入信号的时间为基准. 如果逾时的值是 0, **select** 会马上结束返回.

Linux 环境下使用RS-232接口

RS是英文 "推荐标准"的缩写
232为标识号
RS-485

串口通信表示计算机一次传送一个位的数据,
当使用串行通信时, 每个字的数据是一个位一个位的传输或接收的,
每个位不是高电平, 就是低电平.

串行通信的速率通常是使用"位/每秒"的方式来表示的, 即波特率。

全双工--计算机可以同时收发数据,
它有两个独立的数据通道, 一个输入, 一个输出,

半双工意味着计算机不能同时收发信息,
只能有一人通道进行通信.

流控:

通常, 当数据在两个串行接口之间进行传输时需要对其进行控制.
这通常依赖于串行通信连接的各种规定,

对异步数据传输的控制有两种方法.

一种叫: “软件”流控。
一种叫: “硬件”流控。

串口设备:

打开一个串行口

```
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
#include <fcntl.h> // 文件控制定义
#include <errno.h>
#include <termios.h> //POSIX终端控制定义
```

```
/*
```

```

* open_port() --打开串行口
*
* 成功的话，返回文件描述符，错误则返回 -1.
*/

int open_port(void)
{
    int fd;
    fd=open("/dev/ttyS0",O_RDWR|O_NOCTTY|O_NDELAY);
    if (fd == -1)
    {
        /*无法打开串口*/
        perror("open_port : Unable to open /dev/ttyS0");
    }
    else
        fcntl(fd,F_SETFL,0);
    return (fd);
}

```

//O_NOCTTY 标志，该程序不想成为此端口的“控制终端”。

如果没有强调这一点，

//O_NDELAY标志，标志告诉Linux，该程序并不关注DCD信号线所处的状态，即不管另外一端的设备是在运行还是被挂起。如果没有指定该标志，那么程序就会被设置睡眠状态，

(2) 向端口写数据

向端口写数据是很容易的，只要使用write()系统调用就可以了。

例如：

```

n=write(fd,"ATZ\r",4);
if (n<0)
    fputs("write() of 4 bytes failed!\n",stderr);

```

write函数返回发送数据的个数，如果出现错误，则返回 -1。

(3) 读端口数据

从端口读数据则需要些技巧。如果在原始数据的模式下对端口进行操作，read()系统调用将返回串行口输入缓冲区中所有的字符数据，不管有多少，

如果没有数据，那么该调用将被阻塞.处于等待状态，直到有字符输入，或者到了规定的时限和出现错误为止，通过以下方法，能使read函数立即返回。

```
fcntl(fd,F_SETFL,FNDELAY);
```

FNDELAY 函数使read函数在端口没有字符存在的情况下，立刻返回0，如果要恢复正常(阻塞)状态,可以调用fcntl()函数，不要FNDELAY参数，如下所示：

```
fcntl(Fd,F_SETFL,0);
```

在使用O_NDELAY参数打开串行口后，同样与使用了该函数调用。

```
fcntl(fd,F_SETFL,0);
```

关键字：[串口资料](#)