



UI_Editor-II

主控端串口通讯程序范例

V1.1

www.levetop.cn

Levetop Semiconductor Co., Ltd.

版本记录

版 本	日 期	说 明
V1.0	2023/12/01	初版
V1.1	2024/6/13	修订版

版权说明

本文件之版权属于 乐升半导体 所有，若需要复制或复印请事先得到 乐升半导体 的许可。本文件记载之信息虽然都有经过校对，但是 乐升半导体 对文件使用说明的规格不承担任何责任，文件内提到的应用程序仅用于参考，乐升半导体 不保证此类应用程序不需要进一步修改。乐升半导体 保留在不事先通知的情况下更改其产品规格或文件的权利。有关最新产品信息，请访问我们的网站 <Http://www.levetop.cn>。

目 录

版本记录	2
版权说明	2
目 录	2
1. 前言	3
2. 串口屏指令结构	3
3. CRC 码的生成	4
4. UART 串口配置	6
5. 主函数编写进行指令传输	8

1. 前言

在 UI_Editor-II 的串口协议下，主控端 MCU 必须透过 Uart 通讯接口将数据依照串口指令结构与串口屏进行沟通，而为让主控端 MCU 程序开发者能节省开发时间，本范例提供了一个完整的指令发送程序，将数据写入到指定的变量地址内。

2. 串口屏指令结构

下图为乐升半导体串口屏芯片通讯的指令基本结构：

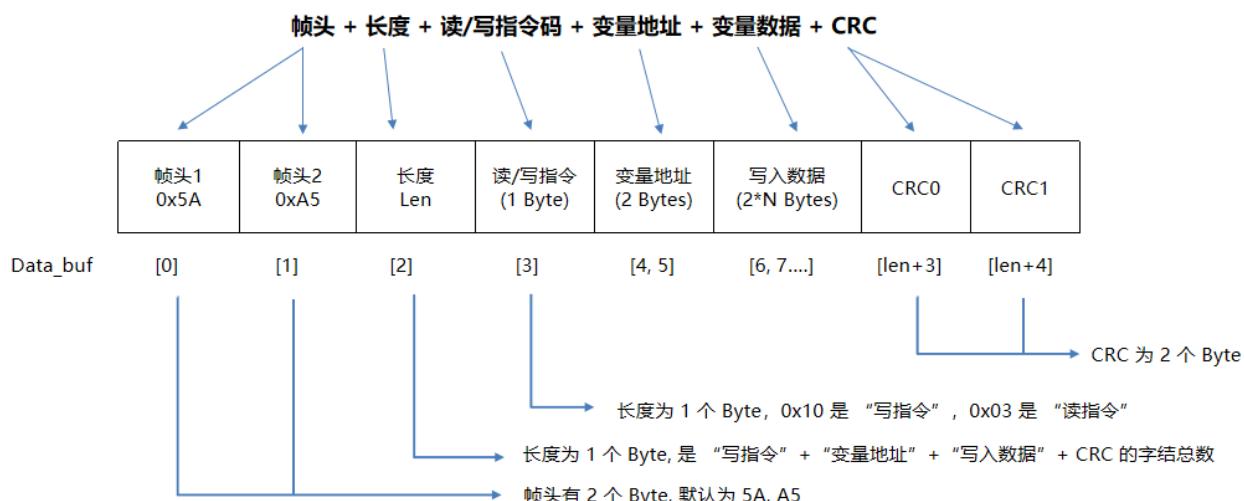


图 1：串口通讯指令结构图

本演范例中使用的主控 MCU 为 STM32F103RCT6，将 STM32F103RCT6 的 PA9、PA10 引脚分别设为 USART1_TX 和 USART1_RX，下图为 MCU 与 LT7689 串口芯片的接线模式。

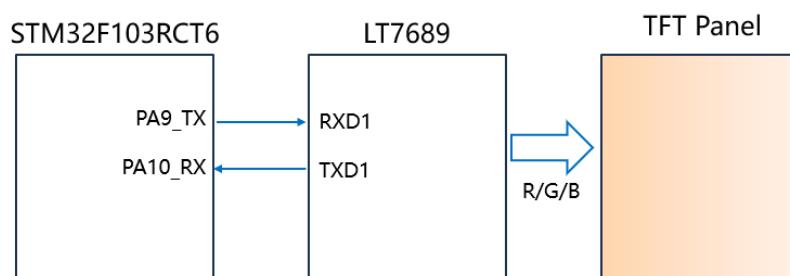


图 2：主控端 MCU (STM32F103RCT6)用串口与 LT7689 串口屏芯片通讯

3. CRC 码的生成

每个串口通讯的结尾都有 2 个 CRC 的校验码，是由读/写指令、变量地址、变量数据及一些参数表的数据所产生，其参考代码 (CRC.h) 如下：

/****** CRC.h *****/

```
unsigned short CRC16(uint8_t *puchMsg,uint16_t usDataLen)
/* 函数以 unsigned short 类型返回 CRC */
{
    uint8_t uchCRCHi = 0xFF;           // CRC 的高字节初始化
    uint8_t uchCRCLo = 0xFF;           // CRC 的低字节初始化
    uint16_t uIndex;                  // CRC 查询表索引
    while (usDataLen--)
    {
        uIndex = uchCRCLo ^ *puchMsg++; // 计算 CRC
        uchCRCLo = uchCRCHi ^ auchCRCHi[uIndex]; // 通过数组获取进行 CRC 低位
        uchCRCHi = auchCRCLo[uIndex];           // 通过数组获取进行 CRC 高位
    }
    return (uchCRCHi << 8 | uchCRCLo);
}
```

4. UART 串口配置

如前节所述,本演范例将使用STM32F103RCT6作为主控MCU,通过数据手册可将STM32F103RCT6的PA9、PA10引脚分别设为USART1_TX和USART1_RX引脚。本次演示只进行一写指令操作,因此只需要使用PA9引脚与串口屏的RXD1引脚进行连接即可实现切换显示页面的操作。UART串口输出程序代码(Uart.h)如下:

```
***** Uart.h *****/
#include "sys.h"
#include "usart.h"

void uart_init(u32 bound)
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;          //GPIO 端口设置
    USART_InitTypeDef USART_InitStructure;
    NVIC_InitTypeDef NVIC_InitStructure;
    RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_USART1|RCC_APB2Periph_GPIOA, ENABLE); //使能
USART1, GPIOA 时钟
    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_9; //PA.9-USART1_TX
    GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP; //复用推挽输出
    GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStructure); //初始化 GPIOA.9
    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_10; //PA10-USART1_RX
    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_IN_FLOATING; //浮空输入
    GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStructure); //初始化 GPIOA.10

    //-----Usart1 NVIC 配置-----
    NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannel = USART1_IRQn;
    NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelPreemptionPriority = 3; //抢占优先级 3
    NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelSubPriority = 3; //子优先级 3
    NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelCmd = ENABLE; //IRQ 通道使能
    NVIC_Init(&NVIC_InitStructure); //根据指定的参数初始化 VIC 寄存器

    //-----USART 初始化设置-----
    USART_InitStructureUSART_BaudRate = bound; //串口波特率
    USART_InitStructureUSART_WordLength = USART_WordLength_8b; //字长为 8 位数据格式
    USART_InitStructureUSART_StopBits = USART_StopBits_1; //一个停止位
    USART_InitStructureUSART_Parity = USART_Parity_No; //无奇偶校验位
    USART_InitStructureUSART_HardwareFlowControl = USART_HardwareFlowControl_None; //无硬件数
据流控制
    USART_InitStructureUSART_Mode = USART_Mode_Rx | USART_Mode_Tx; //收发模式

    USART_Init(USART1, &USART_InitStructure); //初始化串口 1
    //USART_ITConfig(USART1, USART_IT_RXNE, ENABLE); //开启串口接受中断
    USART_Cmd(USART1, ENABLE); //使能串口 1
}
```

```
typedef struct
{
    uint8_t Flag;           // Data sending completion flag
    uint8_t Buf[TX_SIZE];
    uint16_t Count;
} USART_TX_INFO;

void STM_SingleByteToPc(uint8_t Data)
{
    while((USART1->SR&0X40)==0){};//循环发送,直到发送完毕
    USART1->DR = Data;
}
```

5. 主函数编写进行指令传输

以下范例为主控端 MCU(STM32F103RCT6) 将变量地址 0x7000 写入 0x0001 数据，实现切换显示页面、将变量地址 0x7001 写入 0x0020 数据，实现调整背光亮度，及修改 RTC 时钟日期，其流程与程序编写如下：

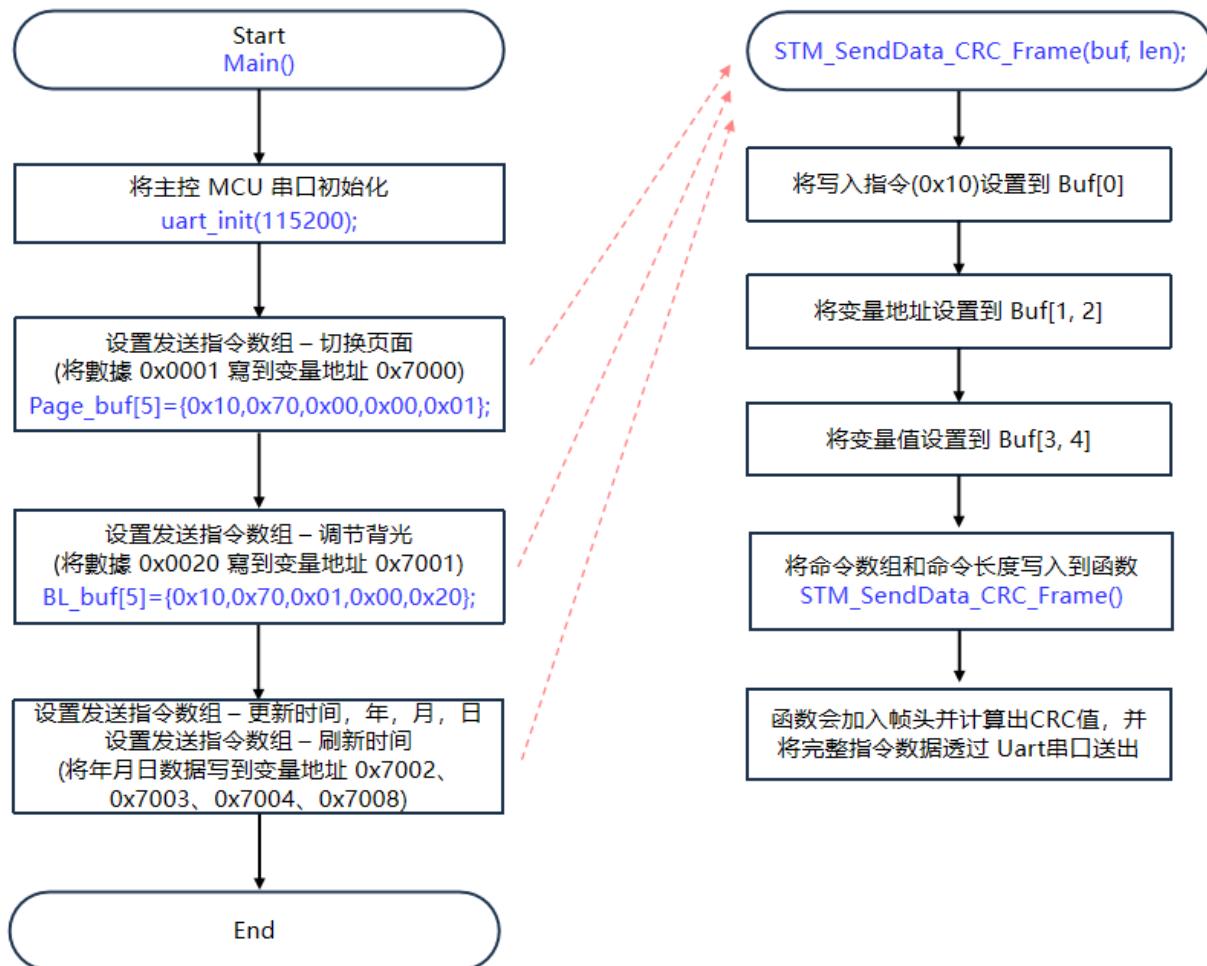


图 3：主控端发送串口指令的流程图

```
***** main() *****
#include "sys.h"
#include "delay.h"
#include "uart.h"

#define TX_SIZE (1024+ 2) // Macro used to control USART sending data

uint8_t SCI_C0 = 0x5A;                                // 设置帧头
uint8_t SCI_C1 = 0xA5;
uint8_t CRC_Enable_Flag = 1;                           // CRC 校验标志位

USART_TX_INFO gUsartTx; // For serial port reception
int main(void)
{
    uint8_t Page_buf[5]={0x10,0x70,0x00,0x00,0x01};           //page1
    uint8_t lIcon_buf[5]={0x10,0x00,0x22,0x00,0x01};          //Icon
    uint8_t BL_buf[5]={0x10,0x70,0x01,0x00,0x20};            //Backlight set
    uint8_t Time_buf[9]={0x10,0x70,0x02,0x00,0x17,0x00,0x0C,0x00,0x1D}; //TIME: YEAR,MONTH,DAY,
    uint8_t TimeFresh_buf[5]={0x10,0x70,0x08,0x00,0x01};        //FreshTIME: YEAR,MONTH,DAY,
    uint8_t Number_buf[7]={0x10,0x00,0x24,0x00,0x00,0x30,0x39}; //Number:12345
    uint8_t TXT_buf[17]={0x10,0x00,0x28,0xB9,0xE3,0xB6,0xAB,0xCA,0xA1,
                        0xC9,0xEE,0xDB,0xDA,0xCA,0xD0,0x00,0x00}; //String:广东省深圳市

    SystemInit();                                         // STM32 系统时钟初始化
    delay_init();                                         // 延时初始化
    uart_init(115200);                                    // 串口初始化
    // printf("start!!!\r\n");
    //-----切换页面-----
    STM_SendData_CRC_Frame(Page_buf, 5);
    delay_ms(1500);
    //-----刷新 ICON 图标-----
    STM_SendData_CRC_Frame(lIcon_buf, 5);
    delay_ms(1500);
    //-----调节背光亮度-----
    STM_SendData_CRC_Frame(BL_buf, 5);
    delay_ms(1500);
    //-----更新时间: 年月日-----
    STM_SendData_CRC_Frame(Time_buf, 9);
    STM_SendData_CRC_Frame(TimeFresh_buf, 5);
    delay_ms(1500);
    //-----更新数字-----
    STM_SendData_CRC_Frame(Number_buf, 7);
    delay_ms(1500);
    //-----更新字符串-----
    STM_SendData_CRC_Frame(TXT_buf, 17);
    delay_ms(1500);
```

```
while(1)
{
    delay_ms(100);
}
}

void STM_SendData_CRC_Frame(uint8_t *buf, uint8_t len)
{
    uint16_t i = 0;
    uint16_t TxToPc_crc;
    uint8_t crc[2] = {0};
    uint8_t rebuf[200+3] = {0};

    *(rebuf + 0) = SCI_C0;
    *(rebuf + 1) = SCI_C1;
    for (i = 0; i < len; i++)
        *(rebuf + 3 + i) = *(buf + i);
    if (CRC_Enable_Flag)           //命令带 CRC
    {
        //rebuf[2]=读/写指令(1)+变量地址(2)+数据(X)+CRC(2)
        *(rebuf + 2) = len + 2;
        //CRC 计算不带入帧头和长度
        TxToPc_crc = CRC16(buf, len);   //
        crc[0] = (uint8_t)(TxToPc_crc & 0x00ff);
        crc[1] = (uint8_t)((TxToPc_crc >> 8) & 0x00ff);

        *(rebuf + len + 3) = crc[0];
        *(rebuf + len + 4) = crc[1];
        for (i = 0; i < 5 + len; i++)
        {
            STM_SingleByteToPc(*(rebuf + i));
        }
    }
    else                         //命令不带 CRC
    {
        //rebuf[2]=读/写指令(1)+变量地址(2)+数据(X)
        *(rebuf + 2) = len;
        for (i = 0; i < 3 + len; i++)
        {
            STM_SingleByteToPc(*(rebuf + i));
        }
    }
}
```