

# 串口收发实验

---

## 1 文档简介

本文主要讲解如何编写 FPGA 串口通信的收发程序，在程序中使用了状态机，是学习状态机的重要实验。

## 2 实验环境

- AXP100 开发板
- 串口调试助手

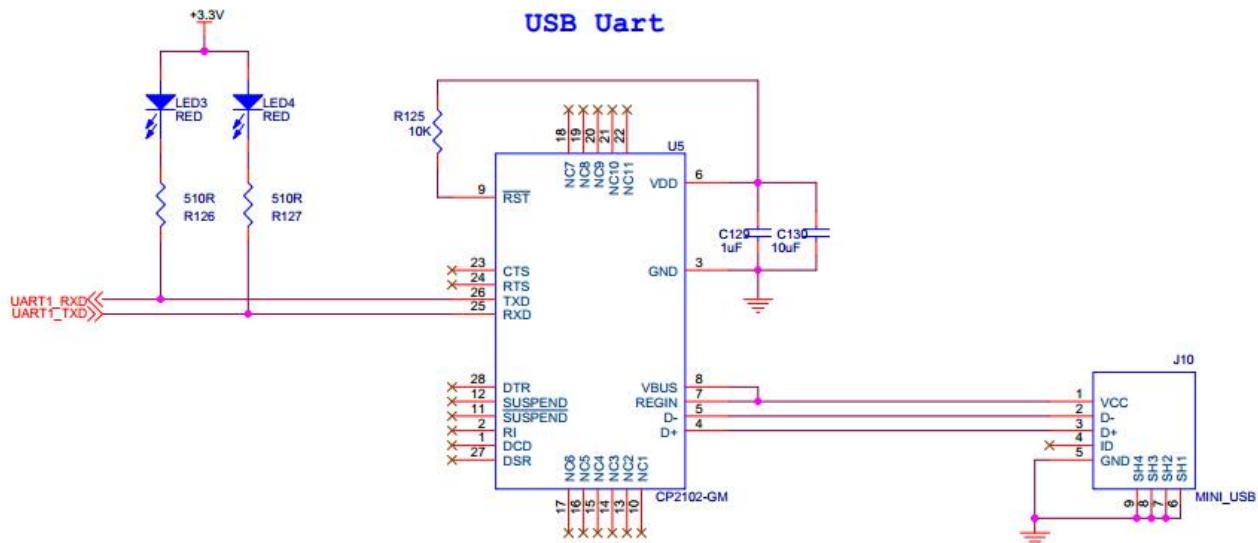
## 3 实验原理

### 3.1 串口通信简介

本文所述的串口指异步串行通信，异步串行是指 UART ( Universal Asynchronous Receiver/Transmitter )，通用异步接收/发送。UART 是一个并行输入成为串行输出的芯片，通常集成在主板上。UART 包含 TTL 电平的串口和 RS232 电平的串口。TTL 电平是 3.3V 的，而 RS232 是负逻辑电平，它定义 +5~+12V 为低电平，而 -12~-5V 为高电平，MDS2710、MDS SD4、EL805 等是 RS232 接口，EL806 有 TTL 接口。

串行接口按电气标准及协议来分包括 RS-232-C、RS-422、RS485 等。RS-232-C、RS-422 与 RS-485 标准只对接口的电气特性做出规定，不涉及接插件、电缆或协议。

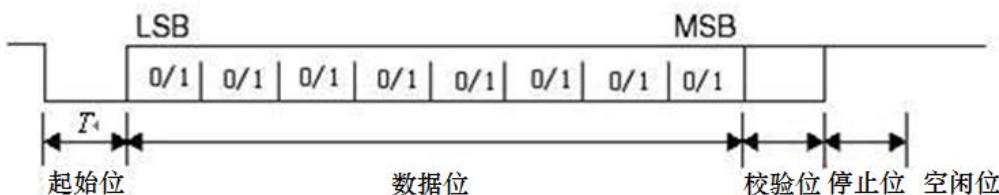
开发板的串口通信通过 USB 转串口方式，主要是解决很多人电脑不带串口接口的问题，所以这里不涉及到电气协议标准，用法和 TTL 电平串口类似。FPGA 芯片使用 2 个 IO 口和 USB 转串口芯片 CP2102 相连



## USB 转串口部分

### 3.2 异步串口通信协议

消息帧从一个低位起始位开始，后面是 7 个或 8 个数据位，一个可用的奇偶位和一个或几个高位停止位。接收器发现开始位时它就知道数据准备发送，并尝试与发送器时钟频率同步。如果选择了奇偶校验，UART 就在数据位后面加上奇偶位。奇偶位可用来帮助错误校验。在接收过程中，UART 从消息帧中去掉起始位和结束位，对进来的字节进行奇偶校验，并将数据字节从串行转换成并行。UART 传输时序如下图所示：



从波形上可以看出起始位是低电平，停止位和空闲位都是高电平，也就是说没有数据传输时是高电平，利用这个特点我们可以准确接收数据，当一个下降沿事件发生时，我们认为将进行一次数据传输。

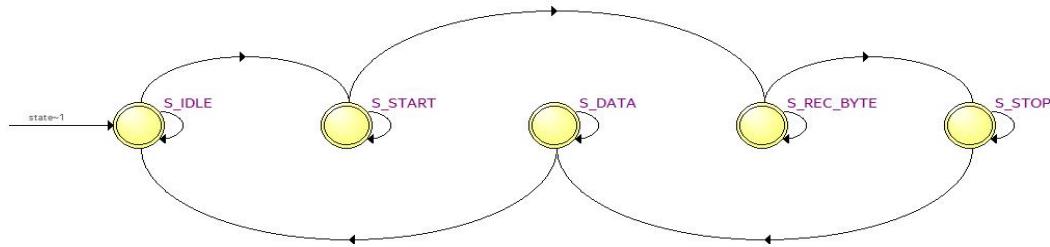
### 3.3 关于波特率

常见的串口通信波特率有 2400、9600、115200 等，发送和接收波特率必须保持一致才能正确通信。波特率是指 1 秒最大传输的数据位数，包括起始位、数据位、校验位、停止位。假如通信波特率设定为 9600，那么一个数据位的时间长度是  $1/9600$  秒。

## 4 程序设计

### 4.1 接收模块设计

串口接收模块是个参数化可配置模块，参数 “CLK\_FRE” 定义接收模块的系统时钟频率，单位是 Mhz，参数 “BAUD\_RATE” 是波特率。接收状态机状态转换图如下：



“S\_IDLE” 状态为空闲状态，上电后进入 “S\_IDLE” ，如果信号 “rx\_pin” 有下降沿，我们认为是串口的起始位，进入状态 “S\_START” ,等一个 BIT 时间起始位结束后进入数据位接收状态 “S\_REC\_BYTE” ,本实验中数据位设计是 8 位，接收完成以后进入 “S\_STOP” 状态，在 “S\_STOP” 没有等待一个 BIT 周期，**只等待了半个 BIT 时间**，这是因为如果等待了一个周期，有可能会错过下一个数据的起始位判断，最后进入 “S\_DATA” 状态，将接收到的数据送到其他模块。在这个模块我们提一点：为了满足采样定理，在接受数据时每个数据都在波特率计数器的时间中点进行采样，以避免数据出错的情况：

```
//receive serial data bit data
always@(posedge clk or negedge rst_n)
begin
    if(rst_n == 1'b0)
        rx_bits <= 8'd0;
    else if(state == S_REC_BYTE && cycle_cnt == CYCLE/2 - 1)
        rx_bits[bit_cnt] <= rx_pin;
    else
        rx_bits <= rx_bits;
end
```

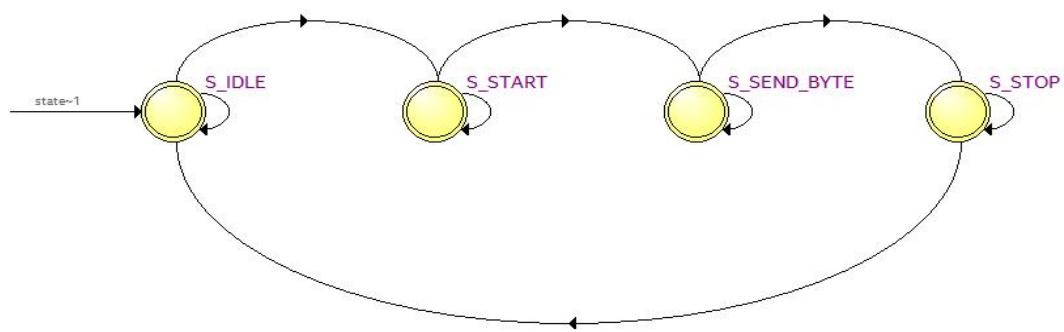
注意：本实验没有设计奇偶校验位。

信号名称	方向	宽度 (bit)	说明
clk	in	1	系统时钟
rst_n	in	1	异步复位, 低电平复位
rx_data	out	8	接收到的串口数据 (8 位数据)
rx_data_valid	out	1	接收到的串口数据有效 (高有效)
rx_data_ready	in	1	可以接收数据, 当 rx_data_ready 和 rx_data_valid 都为高时数据送出
rx_pin	in	1	串口接收数据输入

串口接收模块端口

## 4.2 发送模块设计

发送模式设计和接收模块相似，也是使用状态机，状态转换图如下：



上电后进入“S\_IDLE”空闲状态，如果有发送请求，进入发送起始位状态“S\_START”，起始位发送完成后进入发送数据位状态“S\_SEND\_BYTE”，数据位发送完成后进入发送停止位状态“S\_STOP”，停止位发送完成后又进入空闲状态。在数据发送模块中，从顶层模块写入的数据直接传递给寄存器‘tx\_reg’，并通过‘tx\_reg’寄存器模拟串口传输协议在状态机的条件转换下进行数据传送：

```

always@(posedge clk or negedge rst_n)
begin
    if(rst_n == 1'b0)
        tx_reg <= 1'b1;
    else
        case(state)
            S_IDLE,S_STOP:
                tx_reg <= 1'b1;
            S_START:
                tx_reg <= 1'b0;
            S_SEND_BYTE:
                tx_reg <= tx_data_latch[bit_cnt];
            default:
                tx_reg <= 1'b1;
        endcase
end

```

信号名称	方向	宽度 (bit)	说明
clk	in	1	系统时钟
rst_n	in	1	异步复位, 低电平复位
tx_data	in	8	要发送的串口数据(8位数据)
tx_data_valid	in	1	发送的串口数据有效 (高有效)
tx_data_ready	out	1	可以发送数据, 当 tx_data_ready 和 tx_data_valid 都为高时数据被发送
tx_pin	out	1	串口发送数据发送

串口发送模块端口

### 4.3 测试程序

测试程序设计 FPGA 为 1 秒向串口发送一次 “HELLO ALINX\r\n” ,不发送期间, 如果接收到串口数据, 直接把接收到的数据送到发送模块再返回。 “\r\n” ,在这里和 C 语言中表示一致, 都是回车换行。

测试程序分别例化了发送模块和接收模块, 同时将参数传递进去, 波特率设置为 115200。

```

always@(posedge sys_clk or negedge rst_n)
begin
    if(rst_n == 1'b0)
        begin
            wait_cnt <= 32'd0;
            tx_data <= 8'd0;

```

```

state <= IDLE;
tx_cnt <= 8'd0;
tx_data_valid <= 1'b0;
end
else
case(state)
  IDLE:
    state <= SEND;
  SEND:
    begin
      wait_cnt <= 32'd0;
      tx_data <= tx_str;

      if(tx_data_valid == 1'b1 && tx_data_ready == 1'b1 && tx_cnt < 8'd12)//Send 12 bytes data
      begin
        tx_cnt <= tx_cnt + 8'd1; //Send data counter
      end
      else if(tx_data_valid && tx_data_ready)//last byte sent is complete
      begin
        tx_cnt <= 8'd0;
        tx_data_valid <= 1'b0;
        state <= WAIT;
      end
      else if(~tx_data_valid)
      begin
        tx_data_valid <= 1'b1;
      end
    end
  end
  WAIT:
    begin
      wait_cnt <= wait_cnt + 32'd1;

      if(rx_data_valid == 1'b1)
      begin
        tx_data_valid <= 1'b1;
        tx_data <= rx_data; // send uart received data
      end
      else if(tx_data_valid && tx_data_ready)
      begin
        tx_data_valid <= 1'b0;
      end
      else if(wait_cnt >= CLK_FRE * 1000000) // wait for 1 second
      begin
        state <= SEND;
      end
    end
  default:
    state <= IDLE;
endcase
end

//combinational logic
//Send "HELLO ALINX\r\n"
always@(*)
begin
  case(tx_cnt)
    8'd0 : tx_str <= "H";
    8'd1 : tx_str <= "E";
    8'd2 : tx_str <= "L";
    8'd3 : tx_str <= "L";
    8'd4 : tx_str <= "O";
    8'd5 : tx_str <= " ";
    8'd6 : tx_str <= "A";
    8'd7 : tx_str <= "L";
    8'd8 : tx_str <= "I";
    8'd9 : tx_str <= "N";
  endcase
end

```

```

8'd10: tx_str <= "X";
8'd11: tx_str <= "\r";
8'd12: tx_str <= "\n";
default:tx_str <= 8'd0;
endcase
end

uart_rx#
(
    .CLK_FRE(CLK_FRE),
    .BAUD_RATE(115200)
) uart_rx_inst
(
    .clk                      (sys_clk          ),
    .rst_n                    (rst_n            ),
    .rx_data                  (rx_data          ),
    .rx_data_valid            (rx_data_valid ),
    .rx_data_ready            (rx_data_ready ),
    .rx_pin                   (uart_rx          )
);

uart_tx#
(
    .CLK_FRE(CLK_FRE),
    .BAUD_RATE(115200)
) uart_tx_inst
(
    .clk                      (sys_clk          ),
    .rst_n                    (rst_n            ),
    .tx_data                  (tx_data          ),
    .tx_data_valid            (tx_data_valid ),
    .tx_data_ready            (tx_data_ready ),
    .tx_pin                   (uart_tx          )
);

```

## 5 仿真

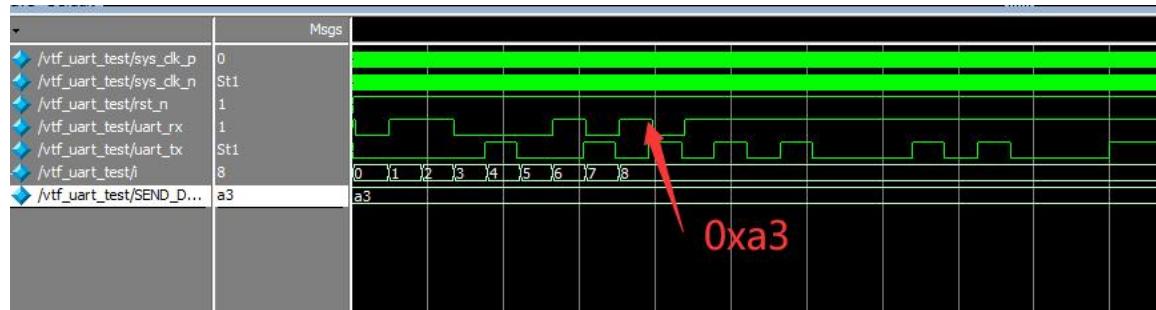
这里我们添加了一个串口接收的激励程序 vtf\_uart\_test.v 文件, 用来仿真 uart 串口接收。这里向串口模块的 uart\_rx 发送 0xa3 的数据, 每位的数据按 115200 的波特率发送, 1 位起始位, 8 位数据位和 1 位停止位。

```

7
8     always #10 sys_clk = ~ sys_clk; //20ns一个周期, 产生50MHz时钟源
9
0     parameter                                BPS_115200 = 8680;//每个比特的时间
1     parameter                                SEND_DATA = 8' b1010_0011;//
2
3     integer i;
4
5     initial begin
6         #100;
7         uart_rx = 1'b1; //bus idle
8         #1000 uart_rx = 1'b0; //transmit start bit
9
0         for (i=0;i<8;i=i+1)
1             #BPS_115200 uart_rx = SEND_DATA[i]; //transmit data bit
2
3             #BPS_115200 uart_rx = 1'b0; //transmit stop bit
4             #BPS_115200 uart_rx = 1'b1; //bus idle
5
6     end
7

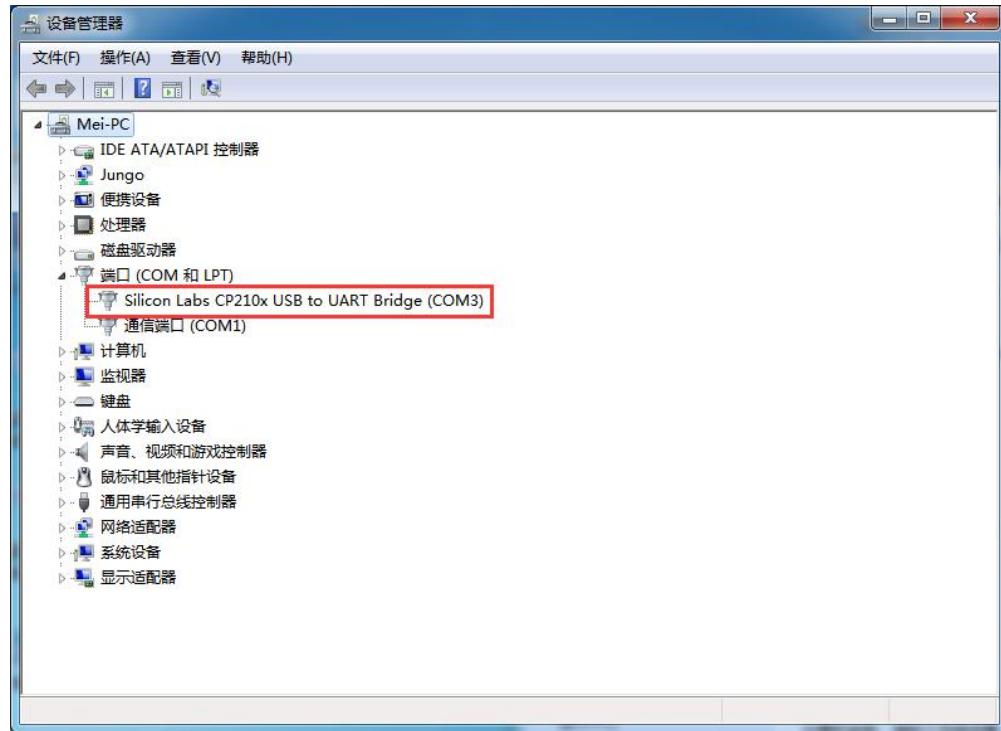
```

仿真的结果如下，当程序接收到 8 位数据的时候，rx\_data\_valid 有效，rx\_data[7:0]的数据位 a3。



## 6 实验测试

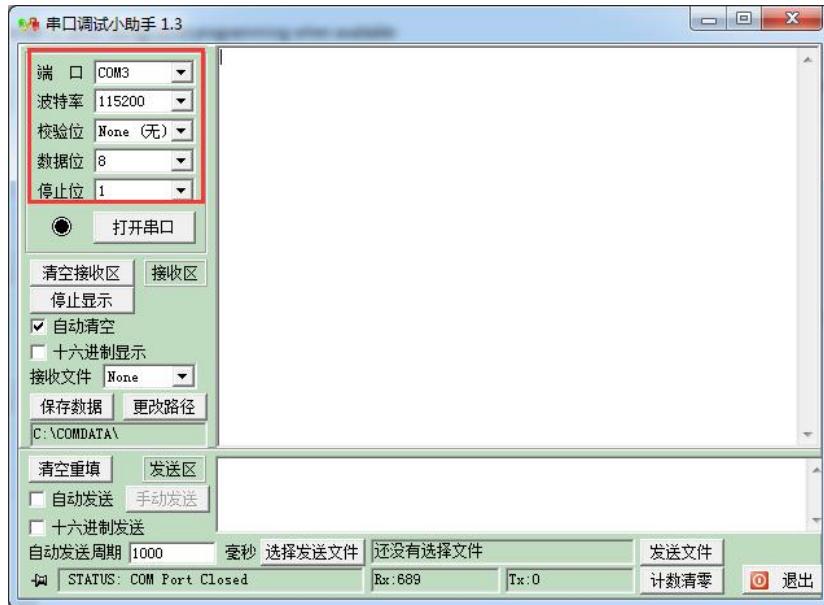
由于开发板的串口使用 USB 转串口芯片，首先要安装串口驱动程序，正确安装驱动状态如下图所示（当然要连接串口的 USB 到电脑）。如果没有正确连接请参考本文附录“串口驱动的安装”。



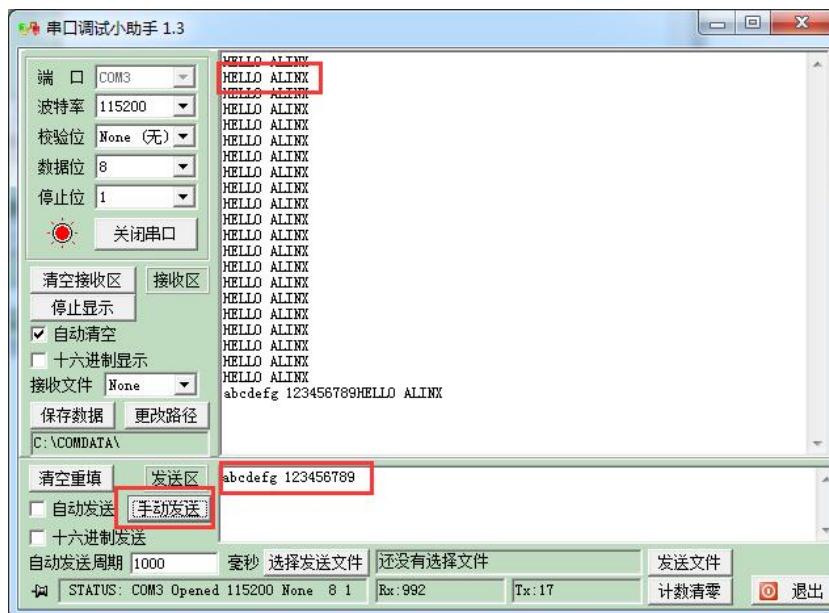
串口驱动正常的状态

从图中可以看出系统给串口分配的串口号是“COM3”，串口号的分配是系统完成的，自动分配情况下每台电脑可能会有差异，笔者这里是“COM3”，使用串口号时要根据自己的分配情况选择。

打开串口调试，端口选择“COM3”（根据自己情况选择），波特率设置115200，检验位选None，数据位选8，停止位选1，然后点击“打开串口”。如果找不到这个小软件使用windows搜索功能，在黑金给的资料文件夹里搜索“串口调试”。



打开串口以后，每秒可收到“HELLO ALINX”，在发送区输入框输入要发送的文字，点击“手动发送”，可以看到接收到自己发送的字符。



## 7 附录

### 7.1 串口驱动安装

没有安装驱动插入usb转串口以后设备管理器下会出现如下情况：



驱动程序的安装文件可以在我们提供的资料里的“软件工具及驱动\USB 转串口驱动”目录下找到,如果操作系统是32位的用户双击CP210x\_VCPI installer\_x86.exe开始安装;如果操作系统是64位的用户双击CP210x\_VCPI installer\_x64.exe开始安装;

名称	修改日期	类型	大小
x64	2017/4/10 17:07	文件夹	
x86	2017/4/10 17:07	文件夹	
CP210xVCPI installer_x64.exe	2016/3/28 9:38	应用程序	1,034 KB
CP210xVCPI installer_x86.exe	2016/3/28 9:38	应用程序	911 KB
dpinst.xml	2016/3/28 9:32	XML 文档	12 KB
SLAB_License_Agreement_VCP_Windows...	2016/3/28 9:32	文本文档	9 KB
slabvcp.cat	2016/5/2 10:59	安全目录	11 KB
slabvcp.inf	2016/5/2 10:53	安装信息	12 KB

驱动安装成功后,再打开“设备管理器”,打开“端口(COM 和 LPT)”,会出现对应的 COM Number。分配的编号由系统决定。

