



40PIN 扩展接口



| 管脚 | 名称 | 电平 | 管脚 | 名称 | 电平 |
|----|-----------------------|------|----|----------|------|
| 1 | +3.3V | 3.3V | 2 | +5.0V | 5V |
| 3 | I ² C2-SDA | 3.3V | 4 | +5.0V | 5V |
| 5 | I ² C2-SCL | 3.3V | 6 | GND | |
| 7 | GPIO0 | 3.3V | 8 | TXD0 | 3.3V |
| 9 | GND | - | 10 | RXD0 | 3.3V |
| 11 | GPIO1 | 3.3V | 12 | NC | - |
| 13 | NC | - | 14 | GND | - |
| 15 | GPIO2 | 3.3V | 16 | TXD1 | 3.3V |
| 17 | +3.3V | 3.3V | 18 | RXD1 | 3.3V |
| 19 | SPI-MOSI | 3.3V | 20 | GND | - |
| 21 | SPI-MISO | 3.3V | 22 | NC | - |
| 23 | SPI-CLK | 3.3V | 24 | SPI-CS0 | 3.3V |
| 25 | GND | - | 26 | NC | - |
| 27 | GPIO8 | 3.3V | 28 | CANL0 | - |
| 29 | GPIO3 | 3.3V | 30 | GND | - |
| 31 | GPIO4 | 3.3V | 32 | NC | - |
| 33 | GPIO5 | 3.3V | 34 | GND | - |
| 35 | GPIO6 | 3.3V | 36 | +1.8V | 1.8V |
| 37 | GPIO7 | 3.3V | 38 | TXD-3559 | 3.3V |
| 39 | GND | - | 40 | RXD-3559 | 3.3V |



- NC插针在板内无连接
- 1.8V输出电流最大为500mA
- 3.3V输出电流最大为500mA
- 5V输出电流最大为1A





40PIN 扩展接口



| Pin# | NAME | | NAME | Pin# |
|------|-----------|------------|----------|------|
| 1 | 3.3V | 0 | 5.0V | 2 |
| 3 | SDA2 | o • | 5.0V | 4 |
| 5 | SCL2 | 0 0 | GND | 6 |
| 7 | GPIO0 | • • | (TXD0) | 8 |
| 9 | GND | 0 0 | (RXD0) | 10 |
| 11 | GPIO1 | 0 0 | NC | 12 |
| 13 | NC | . 0 | GND | 14 |
| 15 | PWM1 | • • | (TXD1) | 16 |
| 17 | 3.3V | 0 0 | (RXD1) | 18 |
| 19 | SPI1_MOSI | 0 0 | GND | 20 |
| 21 | SPI1_MISO | 0 0 | NC | 22 |
| 23 | SPI1_CLK | 0 0 | SPI1_CS0 | 24 |
| 25 | GND | 0 0 | NC | 26 |
| 27 | CANH0 | 0 0 | CANL0 | 28 |
| 29 | GPIO3 | 0 0 | GND | 30 |
| 31 | GPIO4 | 0 0 | NC | 32 |
| 33 | GPIO5 | 0 0 | GND | 34 |
| 35 | GPIO6 | 0 0 | 1.8V | 36 |
| 37 | GPIO7 | • • | Reserved | 38 |
| 39 | GND | 0 0 | Reserved | 40 |

Atlas 200 DK 支持的传输协议:

7个GPIO 3对I²C 3对SPI 2对UART

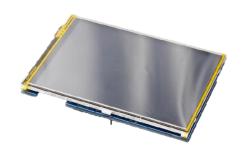




传感器



可以连接哪些传感器? (包括但不限于)

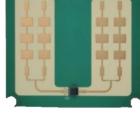


触摸显示屏



超声波传感器





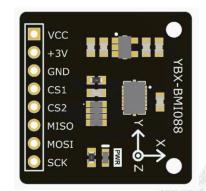
激光雷达 毫米波雷达



温湿度传感器



RFID传感器



加速度计/陀螺仪



心率脉搏传感器



继电器



电机/马达

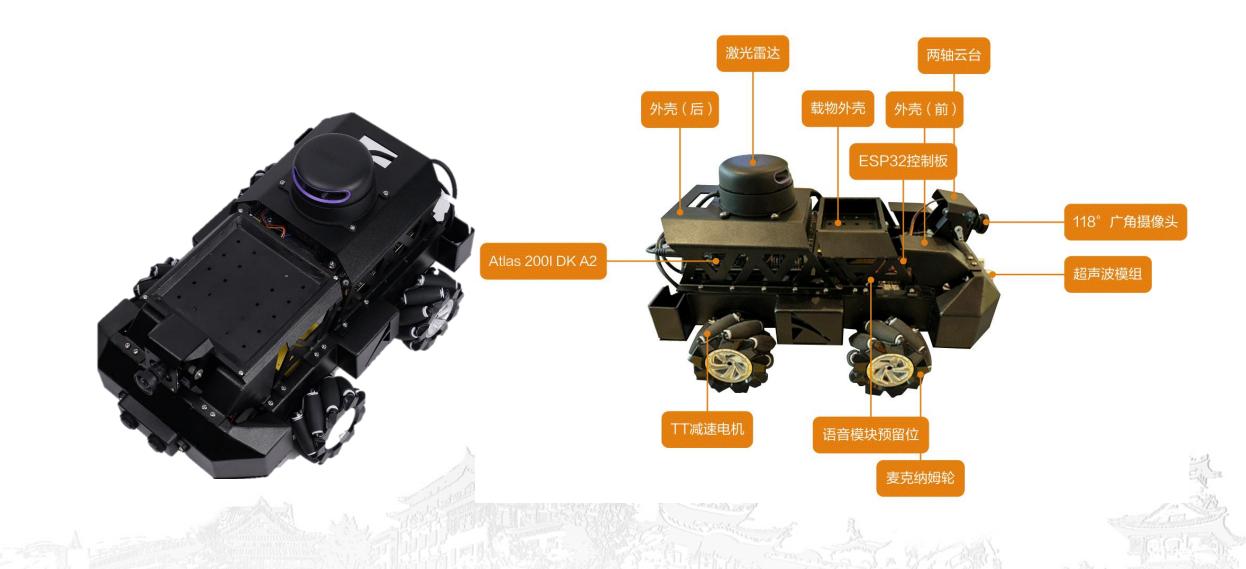


红外传感器



智能小车

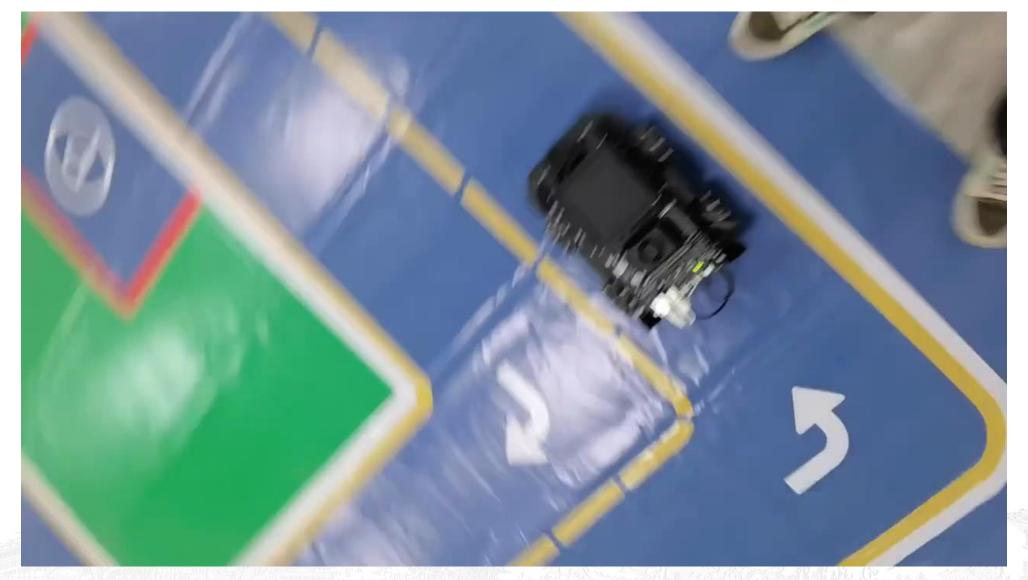






智能小车



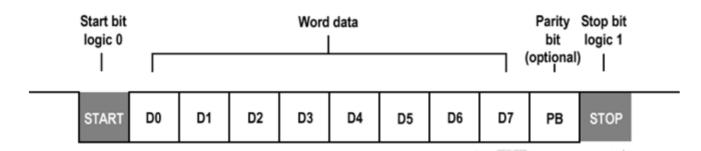


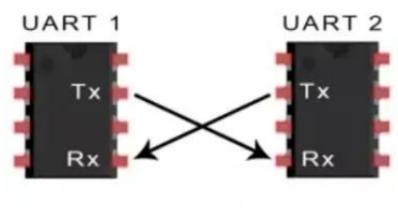




UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter,通用异步收发器)是一种串行、异步、全双工的通信协议。发送端和接收端不需要提前约定好通信的时间,而是通过特定的起始位和结束位来标识数据的开始和结束。

以一个字符为传输单位,同一字符中两个相邻位之间的时间间隔是固定的(间隔时间由波特率决定)



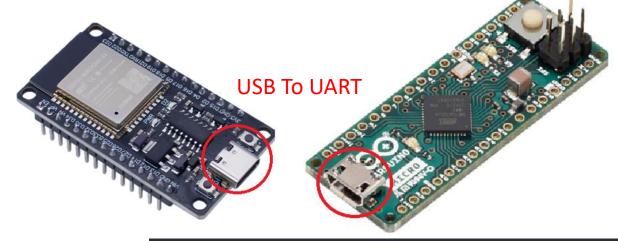


UART 接线方式





UART串行传输,传输速率低,常用于程序的调试 常见的波特率为4800bps、9600bps、115200bps等



Atlas 200 DK支持2对UART

| | 模块划分 | 管脚名称 | 主功能 | 功能描述 |
|-------|-----------|-----------|------------------------------|------------------------------|
| | UART0 | UART0_RXD | RXD | UART0接收数据 用作调试、系统打印、外设扩展等 |
| | UARTU | UART0_TXD | TXD | UART0发送数据 用作调试、系统打印、外设扩展等 |
| | IIADT1 | UART1_TXD | TXD | 与SPI 3 Master OUT/Slave IN复用 |
| UART1 | UART1_RXD | RXD | 与SPI 3 Master IN/Slave OUT复用 | |

```
#include <stdio.h>

void setup() {
    Serial.begin(115200); // 初始化 UART 接口
    Serial.println("ESP32 UART Debugging Example"); // 输出提示信息
}

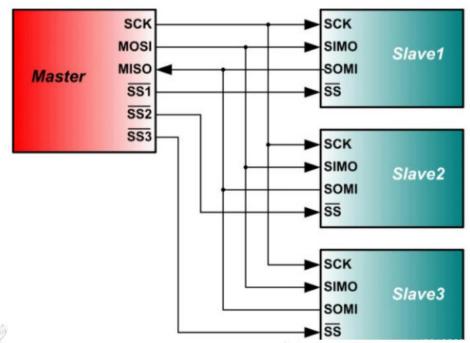
void loop() {
    // 读取串行输入
    if (Serial.available()) {
        char c = Serial.read();
        Serial.print("Received: "); // 输出接收到的字符
        Serial.println(c);
    }
}
```





SPI(Serial Peripheral Interface,串行外设接口)是一种同步串行通信协议,用于在微控制器和外设之间进行全双工(同时发送和接收数据)通信。SPI是一种主从式通信协议,其中至少有一个主设备(Master)和一个或多个从设备(Slave)。

| 名称 | 说明 |
|------|-------------------|
| SCK | 串行时钟信号 |
| MOSI | 主设备输出,从设备输入 |
| MISO | 主设备输入,从设备输出 |
| SSi | 片选信号,主设备单独与从设备i通信 |

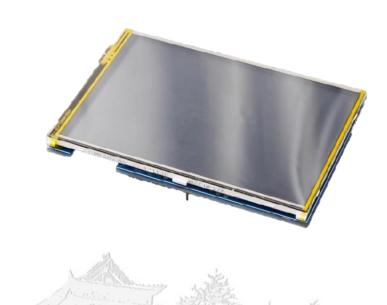


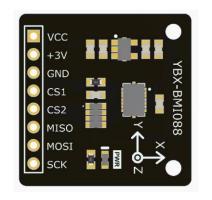




SPI 应用非常广泛,许多传感器(如温湿度传感器、压力传感器、加速度传感器等)、TFT屏幕、点阵屏幕都通过SPI传输











Atlas 200 DK支持3组SPI,其中SPI3与I²C2、UART1共用接口

| | /titas 200 b(文) (5515-17) | | | | | |
|---------------|---|---|---|--|--|--|
| 杉 | 读划分 | 管脚名称 | 主功能 | 功能描述 | | |
| | | SPI1_CS0_N | CS0 | SPI1片选0。SPI接口只支持MASTER mode。 | | |
| | | SPI1_CS1_N | GPIO65 | SPI1片选1。 | | |
| | SPI1 | SPI1_CLK | CLK | SPI1时钟。Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻。 | | |
| | | SPI1_MOSI | MOSI | SPI 1 Master OUT/Slave IN, Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻。 复用上电strap功能,不使用要悬空,外部不能有上拉。 | | |
| | SPI2_CS_N | CS | SPI2片选0, SPI接口只支持MASTER mode。 | | | |
| | | SPI2_CLK | CLK | SPI2时钟。Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻。 | | |
| | SPI2 | SPI2_MOSI/EM MC_SD_SEL | MOSI | SPI 2 Master OUT/Slave IN。Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻。 上电阶段做strap功能: EMMC与SD卡模式选择信号,由Atlas 200 AI加速模块外部高低电平配置。0: EMMC, 1: SD。用户板做外部上下拉,使用上拉电阻上拉至VBUCK8_1V8电压或使用下拉电阻下拉至GND,不用MMC接口时可悬空。 | | |
| | | SPI2_MISO | MISO | SPI 2 Master IN/Slave Out。 | | |
| | SPI3 | I ² C2 SDA | SDA | I2C2 SDA(复用功能:SPI3片选1-/SPI3_CS)Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω 电阻。用户板做外部上拉;使用用户接口电源上拉。 | | |
| | I ² C2 UART1 | I ² C2 SCL | | I2C2 SCL (复用功能: SPI3时钟-SPI3_CLK) Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω 电阻。用户板做外部上拉,使用用户接口电源上拉。 | | |
| UAR I 1 复用 | 复用 | UART1_TXD | TXD | UART1 TXD (复用功能: SPI 3 Master OUT/Slave IN) | | |
| | UART1_RXD | RXD | UART1 RXD (复用功能: SPI 3 Master In/Slave Out) | | | |
| | SESSE CONTROL SESSE DE LA | A CONTRACTOR OF THE PROPERTY OF THE PROPERTY OF | | | | |



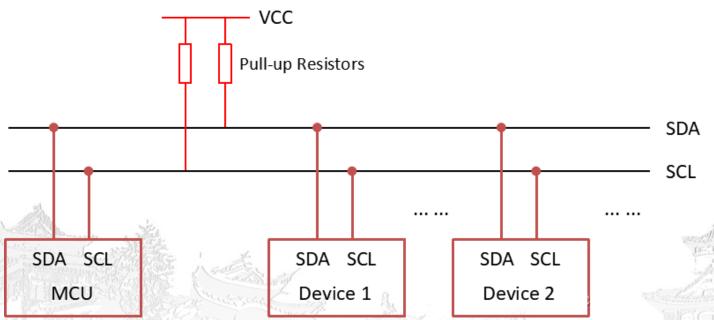


IIC(Inter-Integrated Circuit,通常写作 I²C 或 I2C)是一种用于集成电路之间进行短距离双向通信的串行总线协议。I2C总线有两根双向的信号线,一根数据线SDA用于收发数据,一根时钟线SCL用于通信双方时钟的同步;I2C总线硬件结构简单,简化了PCB布线,降低了系统成本,提高了系统可靠性,因此在各个领域得到了广泛应用。

多主从架构

每个设备都有唯一的地址 (7 bit)

一个主设备理论上可以接127个从设备







相比SPI速度较慢,通常为100kbps – 5Mbps之间,而SPI为50Mbps I²C广泛的应用于各类传感器、OLED屏幕、EEPROM存储器

Atlas 200 DK支持3组I²C,其中I²C2与UART1、SPI3共用接口

| 模块划分 | 管脚名称 | 主功能 | 功能描述 |
|-------------------|----------|-----|---|
| I ² C0 | I2C0_SCL | SCL | I2CO总线时钟。Atlas 200 AI加速模块带外管理接口。 用户可以读取Atlas 200 AI加速模块的硬件ID、EEPROM信息。 Atlas 200 AI加速模块内有4.7K上拉电阻,Atlas 200 AI加速模块 内已串33Ω电阻。 |
| I-CU | I2C0_SDA | SDA | I2CO总线数据,Atlas 200 AI加速模块带外管理接口。 用户可以读取Atlas 200 AI加速模块的硬件ID、EEPROM信息。 Atlas 200 AI加速模块内有4.7K上拉电阻,Atlas 200 AI加速模块 内已串33Ω电阻。 |
| 1204 | I2C1_SCL | SCL | I2C1总线时钟。Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻,用户板做外部上拉,使用用户接口电源上拉。 |
| I ² C1 | I2C1_SDA | SDA | I2C1总线数据。Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻,用户板做外部上拉,使用用户接口电源上拉。 |
| 1200 | I2C2 SDA | SDA | I2C2 SDA(复用功能:SPI3片选1-/SPI3_CS)Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻。 用户板做外部上拉,使用用户接口电源上拉。 |
| l ² C2 | I2C2 SCL | SCL | I2C2 SCL (复用功能: SPI3时钟-SPI3_CLK) Atlas 200 AI加速模块内已串33Ω电阻。 用户板做外部上拉,使用用户接口电源上拉。 |









GPIO(General-Purpose Input/Output,通用输入/输出)是处理器与外围电路间的主要通信接口,可以通过控制逻辑电平实现输入、输出、控制等功能,具有广泛的应用。

两种状态: 高电平 (1) / 低电平 (0)

输出电压为3.3V,输出高电平为22.2mA,输出低电平时为-25mA

两种方向:输入 (in) /输出 (out)

中断: 当GPIO引脚状态发生变化时自动触发中断事件,无需程序轮询监听,提高系统效率和实时性

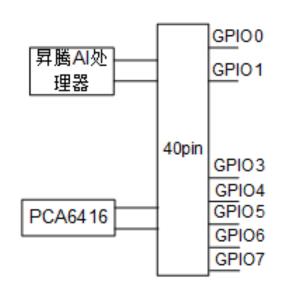




Atlas 200 DK共支持7个GPIO,其中编号0、1由处理器直接控制,编号3-7由PCA6416通过I²C间接控制

GPIO0和GPIO1的设备文件位于 /sys/class/gpio/

- 开启GPIO设备(GPIO0的文件描述符为504, GPIO1的为444): echo 504 > /sys/class/gpio/export
- 关闭GPIO设备: echo 504 > /sys/class/gpio/unexport
- 设置GPIO方向(out为输出,in为输入): echo out > /sys/class/gpio/gpio504/direction
- 设置GPIO电平值(必须为输出模式,1为输出高电平,0为输出低电平): echo 1 > /sys/class/gpio/gpio504/value
- 获取GPIO电平值(通常为输入模式使用):cat /sys/class/gpio/gpio504/value





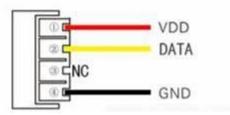
传感器示例



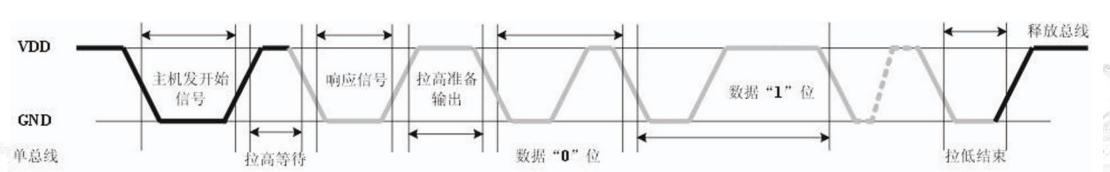
驱动DHT11温湿度传感器,并读取传感器数据

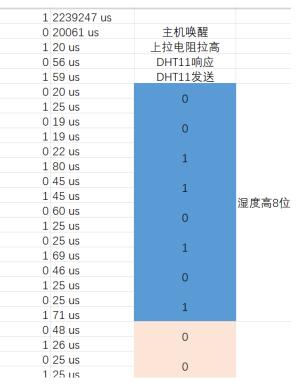


| 引脚 | 颜色 | 名称 | 描述 | |
|----|----|------|---------------|--|
| 1 | 紅色 | VDD | 电源 (3.3-5.5V) | |
| 2 | 黄色 | DATA | 串行数据, 双向口 | |
| 3 | | NC | 空脚 | |
| 4 | 黑色 | GND | 地 | |



DHT11完整时序图:







传感器实验



编程实现下列2个实验(语言不限,如Python、Java、C/C++)

提示: C/C++可使用fstream操作GPIO设备文件, Python可通过os库, Java可通过java.nio包

实验一: 使用GPIO点亮LED (循环10次, 周期: 亮1秒 → 灭0.5秒 → 亮0.5秒 → 灭1秒)

实验二:设计通过GPIO传输一个字节00101100,并画出时序图

开始信号,结束信号,如何表示1,如何表示0

上传文件命令: scp 本地文件 HwHiAiUser@192.168.137.2:/home/HwHiAiUser/目标路径

上传文件夹命令: scp -r 本地目录 HwHiAiUser@192.168.137.2:/home/HwHiAiUser/目标路径

