

# FR801xH SDK User Guide

Bluetooth Low Energy SOC with SIG Mesh

---

2020-04 v1.0.7

[www.freqchip.com](http://www.freqchip.com)

---



## 目录

1. 概况 .....	10
1.1 FR801xH SDK 结构 .....	10
1.2 空间分配 .....	10
1.2.1 地址空间 .....	10
1.2.2 空间分配 .....	11
1.3 代码流程 .....	12
1.3.1 user_custom_parameters 函数 .....	12
1.3.2 user_entry_before_ble_init 函数 .....	13
1.3.3 user_entry_after_ble_init 函数 .....	13
1.3.4 睡眠唤醒用户接口 .....	14
1.4 __jump_table .....	14
1.5 SDK 项目工程 .....	15
1.6 芯片烧录 .....	15
1.6.1 基于 Keil + J-Link 的烧录方式 .....	16
1.6.2 采用 PC 烧录工具+串口进行烧录 .....	17
1.6.3 量产烧录 .....	18
2. 低功耗管理 .....	19
2.1 工作模式 .....	19
2.2 程序运行流程 .....	19
2.3 唤醒条件 .....	20
3. BLE 协议栈 .....	21
3.1 GAP API .....	21
3.1.1 GAP 事件 .....	21
3.1.1.1 GAP Event Type Defines .....	21
3.1.1.2 GAP Link Established Event .....	21
3.1.1.3 GAP Link Disconnect Event .....	22
3.1.1.4 GAP Link Parameter Update Reject Event .....	22
3.1.1.5 GAP Link Parameter Update Success Event .....	22
3.1.1.6 GAP Advertising Report Event .....	22
3.1.1.7 GAP Peer Feature Event .....	23
3.1.1.8 GAP GATT MTU Event .....	23
3.1.1.9 GAP Security Master Authentication Request Event .....	23
3.1.1.10 GAP Message Event .....	23
3.1.1.11 GAP Advertising Mode Defines .....	24
3.1.1.12 GAP Advertising Type Defines .....	24
3.1.1.13 GAP Advertising Channel Defines .....	24
3.1.1.14 GAP Advertising Filter Mode Defines .....	25
3.1.1.15 GAP Advertising Paramters .....	25
3.1.1.16 GAP Scan Mode Defines .....	25
3.1.1.17 GAP Scan Result Type Defines .....	25
3.1.1.18 GAP Scan Paramters .....	25

3.1.1.19	GAP Pairing Mode Defines .....	26
3.1.1.20	GAP IO Capabilities Defines .....	26
3.1.1.21	GAP Security Parameters .....	26
3.1.1.22	Gap bond information .....	26
3.1.2	GAP 函数 .....	27
3.1.2.1	GAP Set Event Callback Function .....	27
3.1.2.2	GAP Set Advertising Paramters .....	27
3.1.2.3	GAP Set Advertising data .....	29
3.1.2.4	GAP Set Advertising Response data .....	29
3.1.2.5	GAP Start Advertising .....	29
3.1.2.6	GAP Stop Advertising .....	30
3.1.2.7	GAP Start Scanning .....	30
3.1.2.8	GAP Stop Scanning .....	30
3.1.2.9	GAP Connect Request .....	31
3.1.2.10	GAP Cancel Connection Procedure .....	31
3.1.2.11	GAP Disconnect Request .....	31
3.1.2.12	GAP Get Local Address .....	32
3.1.2.13	GAP Set Local Address .....	32
3.1.2.14	GAP Get Connection Status .....	32
3.1.2.15	GAP Get Encryption Status .....	32
3.1.2.16	GAP Set Device Name .....	33
3.1.2.17	GAP Get Device Name .....	33
3.1.2.18	GAP Set Device Appearance .....	33
3.1.2.19	GAP Get Device Appearance .....	33
3.1.2.20	GAP Get Connection Number .....	34
3.1.2.21	GAP Get Link RSSI .....	34
3.1.2.22	GAP Enable RSSI report in real time .....	34
3.1.2.23	GAP Connection Parameters Update Request .....	34
3.2	GATT API .....	35
3.2.1	GATT 事件 .....	35
3.2.1.1	GATT Property Bitmap Defines .....	35
3.2.1.2	GATT Operation Defines .....	35
3.2.1.3	GATT Event Type .....	35
3.2.1.4	GATT Operation Complete Event .....	36
3.2.1.5	GATT Message Data .....	36
3.2.1.6	GATT Message Event .....	36
3.2.1.7	GATT Attribute Structure .....	37
3.2.1.8	GATT Service Structure .....	37
3.2.1.9	GATT Client Structure .....	37
3.2.1.10	GATT Client Read .....	38
3.2.1.11	GATT Client Enable Notification .....	38
3.2.1.12	GATT Notification Structure .....	38
3.2.1.13	GATT Indication Structure .....	38
3.2.2	GATT 函数 .....	39

3.2.2.1	GATT Add Service .....	39
3.2.2.2	GATT Add Client .....	39
3.2.2.3	GATT Change Service UUID .....	39
3.2.2.4	GATT Change Client UUID .....	39
3.2.2.5	GATT Discover Peer Device All Services .....	40
3.2.2.6	GATT Discover Peer Device Service By UUID .....	40
3.2.2.7	GATT Write Request .....	41
3.2.2.8	GATT Write Command.....	41
3.2.2.9	GATT Enable Notification .....	42
3.2.2.10	GATT Read Request .....	42
3.2.2.11	GATT Notification .....	43
3.2.2.12	GATT Indication .....	43
3.2.2.13	GATT MTU Exchange Request .....	44
3.2.2.14	GATT Get negotiated MTU size .....	44
3.2.2.15	GATT deal message from HOST (condition: RTOS enable) .....	44
3.3	Mesh API .....	44
3.3.1	Mesh 事件.....	45
3.3.1.1	Mesh Event Type Defines .....	45
3.3.1.2	Mesh network information updates .....	45
3.3.1.3	Mesh Supported Features.....	45
3.3.1.4	Mesh Provision Output OOB Mode .....	46
3.3.1.5	Mesh Provision Input OOB Mode .....	46
3.3.1.6	Mesh Provision Information.....	46
3.3.1.7	Mesh Provision States .....	47
3.3.1.8	Mesh Publish Message Type .....	47
3.3.1.9	Mesh Response Message type .....	47
3.3.1.10	Mesh Receive Message Type .....	47
3.3.1.11	Mesh Model Structure .....	48
3.3.1.12	Mesh Provision State Change Event .....	48
3.3.1.13	Mesh Model Message Indication .....	48
3.3.1.14	Network Key is NOT updated .....	49
3.3.1.15	Network Key is updated .....	49
3.3.1.16	Application Key is NOT updated .....	49
3.3.1.17	Application Key is updated .....	49
3.3.1.18	Model publication parameter for NOT virtual publication address .....	50
3.3.1.19	Model publication parameter for virtual publication address .....	50
3.3.1.20	Model subscription entry .....	51
3.3.1.21	Key binding entry .....	51
3.3.1.22	Configuration updated indication .....	51
3.3.1.23	Mesh Event Structure.....	51
3.3.2	Mesh 函数.....	52
3.3.2.1	Mesh Set Application Callback Function .....	52
3.3.2.2	Mesh Initialization.....	52
3.3.2.3	Mesh Set Runtime.....	52

3.3.2.4	Mesh Start .....	53
3.3.2.5	Mesh Stop .....	53
3.3.2.6	Mesh Model Bind AppKey .....	53
3.3.2.7	Mesh Model Subscribe Group Message .....	53
3.3.2.8	Mesh Add Models .....	54
3.3.2.9	Mesh Publish Message .....	54
3.3.2.10	Mesh Send Response message .....	54
3.3.2.11	Mesh Provision Parameters response .....	54
3.3.2.12	Mesh Provision Authentication Data Response .....	55
3.3.2.13	Mesh Composition Data Response .....	55
3.3.2.14	Mesh Store Information Into Flash .....	55
3.3.2.15	Mesh Clear Information In Flash .....	55
3.4	Security API .....	56
3.4.1	Security 函数 .....	56
3.4.1.1	GAP Bond Manager Initializtion .....	56
3.4.1.2	GAP Get Bond Device Information .....	56
3.4.1.3	GAP Bond Manager Delete All Bondings .....	57
3.4.1.4	GAP Bond Manager Delete Single Bondging .....	57
3.4.1.5	GAP Set Security Parameters .....	57
3.4.1.6	GAP Sending Pairing Password .....	58
3.4.1.7	GAP Pairing Request .....	58
3.4.1.8	GAP Encrypt Request .....	58
3.4.1.9	GAP Get Bond Status .....	58
3.4.1.10	GAP Security Request .....	59
3.5	BLE Profiles .....	59
3.5.1	HID .....	60
3.5.1.1	HID service 事件 .....	60
3.5.1.2	HID service 函数 .....	60
3.5.2	DIS .....	61
3.5.2.1	DIS 事件 .....	61
3.5.2.2	DIS 函数 .....	62
3.5.3	Battery service .....	62
3.5.3.1	BATT 事件 .....	62
3.5.3.2	BATT 函数 .....	63
3.5.4	OTA .....	63
3.5.4.1	OTA 函数 .....	63
4.	OSAL API .....	64
4.1	Task API .....	64
4.1.1	Task 函数 .....	64
4.1.1.1	OS Task Create .....	64
4.1.1.2	OS Task Delete .....	65
4.1.1.3	OS Message Post .....	65
4.2	Clock API .....	65
4.2.1	Clock 函数 .....	65

4.2.1.1	OS Timer Initialization .....	65
4.2.1.2	OS Timer Start .....	66
4.2.1.3	OS Timer Stop .....	66
4.3	Memory API .....	66
4.3.1	Memory 函数 .....	66
4.3.1.1	OS Malloc .....	66
4.3.1.2	OS Get Free Heap Size .....	67
4.3.1.3	OS Show Message List .....	67
4.3.1.4	OS Show Kernel Malloc Informationi .....	67
4.3.1.5	OS Show Memory List .....	67
5.	MCU 外设驱动 .....	68
5.1	IO MUX .....	68
5.1.1	普通 IO 接口 .....	68
5.1.1.1	IO 功能设置 .....	68
5.1.1.2	IO 上拉设置 .....	69
5.1.2	支持低功耗模式的 IO 接口 .....	69
5.1.2.1	IO 使能低功耗模式 .....	69
5.1.2.2	IO 关闭低功耗模式 .....	69
5.1.2.3	IO 低功耗模式功能设置 .....	70
5.1.2.4	IO 低功耗模式输入输出设置 .....	70
5.1.2.5	IO 低功耗模式上拉设置 .....	70
5.1.2.6	IO 使能低功耗唤醒 .....	71
5.1.2.7	IO 低功耗模式中断入口 .....	71
5.2	GPIO .....	72
5.2.1	普通 GPIO 接口 .....	72
5.2.1.1	GPIO 输出 .....	72
5.2.1.2	GPIO 获取当前值 .....	72
5.2.1.3	GPIO 设置整个 port 输入输出 .....	72
5.2.1.4	GPIO 获取整个 port 输入输出配置 .....	72
5.2.1.5	GPIO 设置单个 IO 输入输出 .....	73
5.2.2	低功耗模式 GPIO 接口 .....	73
5.2.2.1	GPIO 低功耗模式输出值 .....	73
5.2.2.2	GPIO 低功耗模式输入值 .....	74
5.3	UART .....	74
5.3.1	UART 初始化 .....	74
5.3.2	UART 等待发送 FIFO 为空 .....	74
5.3.3	从串口读取数据 .....	75
5.3.4	从串口发送数据 .....	75
5.3.5	UART 发送一个字节且等待完成 .....	75
5.3.6	UART 发送一个字节且立即返回 .....	76
5.3.7	UART 发送多个字节且等待完成 .....	76
5.3.8	UART 读取特定个数字节 .....	76
5.3.9	UART 读取特定个数字节， 诺 FIFO 为空则先返回 .....	76
5.3.10	UART0 读数据 .....	77

5.3.11	UART0 发数据	77
5.3.12	UART1 读数据	77
5.3.13	UART1 写数据	77
5.4	SPI	78
5.4.1	SPI 初始化	78
5.4.2	SPI 发送并接收	78
5.4.3	SPI 发送	79
5.4.4	SPI 接收	79
5.5	I2C	79
5.5.1	I2C 初始化	79
5.5.2	I2C 发送一个字节	80
5.5.3	I2C 发送多个字节	80
5.5.4	I2C 读取一个字节	80
5.5.5	I2C 读取多个字节	81
5.6	Timer	81
5.6.1	Timer 初始化	81
5.6.2	Timer 启动	81
5.6.3	Timer 停止	81
5.6.4	Timer 获取 load 值	82
5.6.5	Timer 获取当前计数值	82
5.6.6	Timer 清中断	82
5.7	PWM	82
5.7.1	普通 PWM 接口	83
5.7.1.1	PWM 初始化	83
5.7.1.2	PWM 启动	83
5.7.1.3	PWM 停止	83
5.7.1.4	PWM 更新参数	83
5.7.2	低功耗模式 PWM 接口	84
5.7.2.1	低功耗 PWM 初始化	84
5.7.2.2	低功耗 PWM 设置参数	84
5.7.2.3	低功耗 PWM 启动	84
5.7.2.4	低功耗 PWM 停止	85
5.8	ADC	85
5.8.1	ADC 初始化	85
5.8.2	ADC 开始采样	86
5.8.3	ADC 停止采样	86
5.8.4	ADC 读取结果	86
5.9	WDT	86
5.9.1	WDT 初始化	87
5.9.2	WDT 喂狗	87
5.9.3	WDT 启动	87
5.9.4	WDT 停止	87
5.9.5	WDT 中断处理接口	87
5.10	RTC	88

5.10.1 RTC 初始化 .....	88
5.10.2 RTC 启动 .....	89
5.10.3 RTC 停止 .....	89
5.10.4 RTC 中断处理接口 .....	89
5.11 QDEC .....	90
5.11.1 QDEC 初始化 .....	90
5.11.2 QDEC 设置引脚 .....	90
5.11.3 QDEC 设置清零条件 .....	91
5.11.4 QDEC 设置中断阈值 .....	91
5.11.5 QDEC 设置中断类型 .....	91
5.11.6 QDEC 去抖 .....	91
5.11.7 QDEC 读取旋转计数 .....	91
5.11.8 QDEC 中断处理接口 .....	92
5.12 Key Scan .....	93
5.12.1 Key Scan 结构体定义 .....	93
5.12.1.1 Key Scan 参数 .....	93
5.12.2 Key Scan 函数 .....	93
5.12.2.1 Key Scan 初始化 .....	93
5.12.2.2 Key Scan 中断处理接口 .....	93
5.13 PMU .....	94
5.13.1 PMU 配置系统电源 .....	94
5.13.2 PMU 判断系统是否第一次上电 .....	94
5.13.3 PMU 使能中断 .....	95
5.13.4 PMU 关闭中断 .....	95
5.13.5 PMU 使能 Codec 供电 .....	95
5.13.6 PMU 关闭 Codec 供电 .....	96
5.13.7 PMU 设置 LDO_OUT 和 IO 电压值 .....	96
5.13.8 PMU 设置 32K 时钟源 .....	96
5.13.9 PMU 设置内部 RC 频率 .....	96
5.13.10 PMU Charger 中断接口 .....	97
5.13.11 PMU 低电压监测中断接口 .....	97
5.13.12 PMU 高温监测中断接口 .....	98
6. 其他 .....	99
6.1 获取 SDK 编译时间 .....	99
6.2 系统函数 .....	99
6.2.1 关机函数 .....	99
6.2.2 使能睡眠 .....	99
6.2.3 关闭睡眠 .....	100
6.2.4 获取系统运行时间 .....	100
7. OTA .....	101
7.1 OTA profile .....	101
7.2 OTA 交互包格式 .....	101
7.2.1 OTA 主机端的请求包格式（通过 write attribute）: .....	101
7.2.1.1 获取新固件的可用存储基地址 .....	102



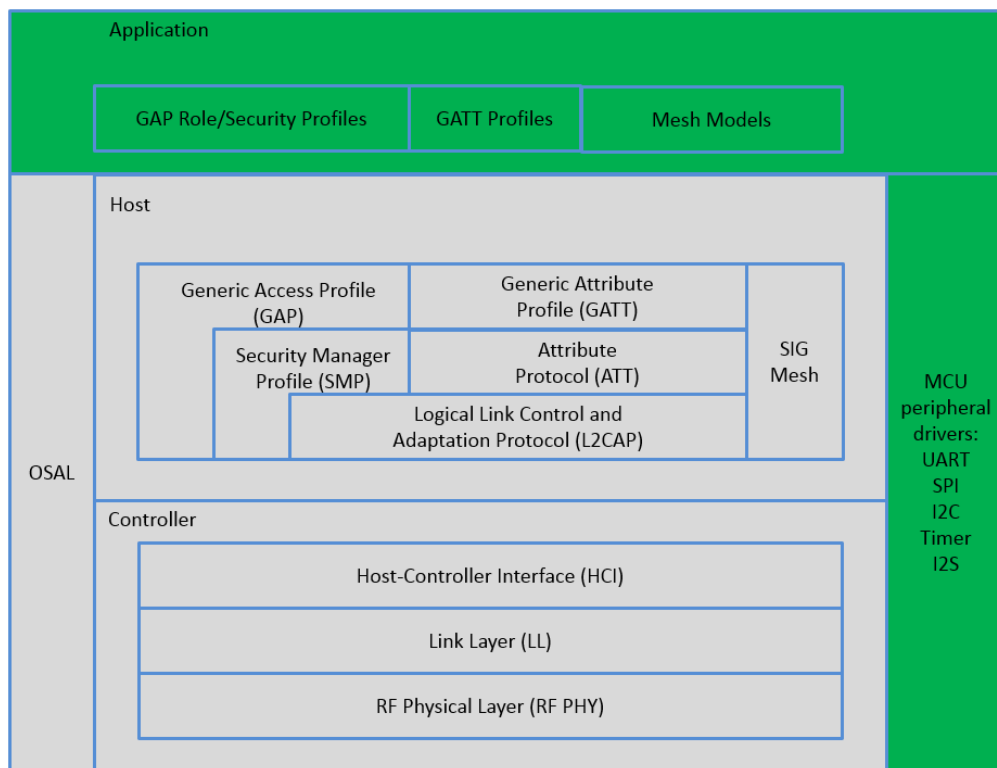
7.2.1.2 获取当前固件版本号 .....	102
7.2.1.3 擦除扇区（4KB） .....	102
7.2.1.4 写入数据 .....	102
7.2.1.5 重启 102	
7.2.2 FR801xH 的回复包格式（通过 Notify attribute）： .....	102
7.2.2.1 获取新固件的可用存储基地址.....	102
7.2.2.2 获取当前固件版本号.....	103
7.2.2.3 擦除扇区（4KB） .....	103
7.2.2.4 写入数据 .....	103
7.2.2.5 重启 103	
7.3 OTA 流程 .....	103
联系方式 .....	105
勘误记录 .....	106

## 1. 概况

本文档是 FR801xH SDK 的应用开发指导。FR801xH 是单芯片 BLE SOC。FR801xH SDK 是运行于 FR801xH 上的软件包，包含了 BLE 5.0 的完整协议栈，芯片的外设驱动以及操作系统抽象层 OSAL。

### 1.1 FR801xH SDK 结构

FR801xH SDK 的架构如下图所示。SDK 包含了完整的 BLE 5.0 协议栈，包括完整的 controller, host, profile, SIG Mesh 部分。其中蓝牙协议栈的 controller 和 host 部分以及操作系统抽象层 OSAL 都是以库的形式提供，图中为灰色部分。MCU 外设驱动和 profile，以及应用层的例程代码，都是以源码的形式提供，图中为绿色部分。

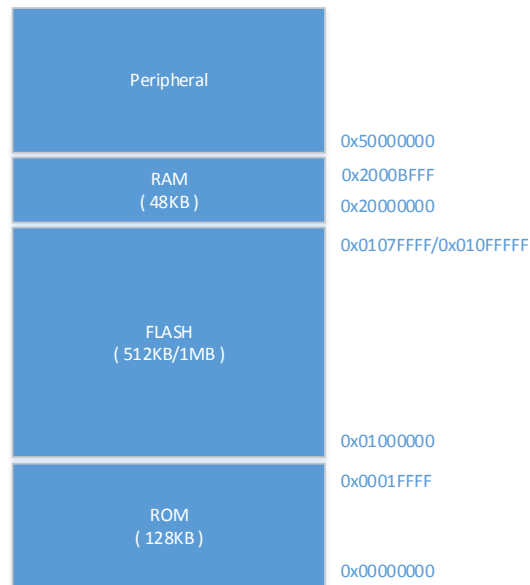


FR801xH SDK 框图

## 1.2 空间分配

### 1.2.1 地址空间

FR801xH 的地址空间如下：

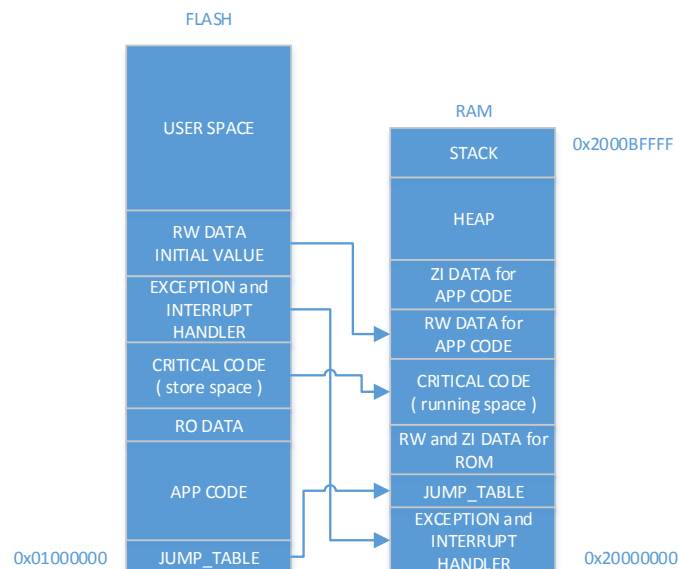


FR801xH 地址空间

其中内置 128KB ROM，主要内容为启动代码、BLE controller 部分协议栈；FLASH 空间用于存储用户程序、用户数据等；RAM 用于存储各种变量、堆栈、重新映射后的中断向量地址、对运行速度较为敏感的代码（中断响应等）等，该空间都支持低功耗的 **retention** 功能；外设地址空间是各种外设的地址映射，用于进行外设的配置。

## 1.2.2 空间分配

在 FR801xH 中 FLASH 空间和 RAM 空间的分配由链接脚本指定，具体分配如下：

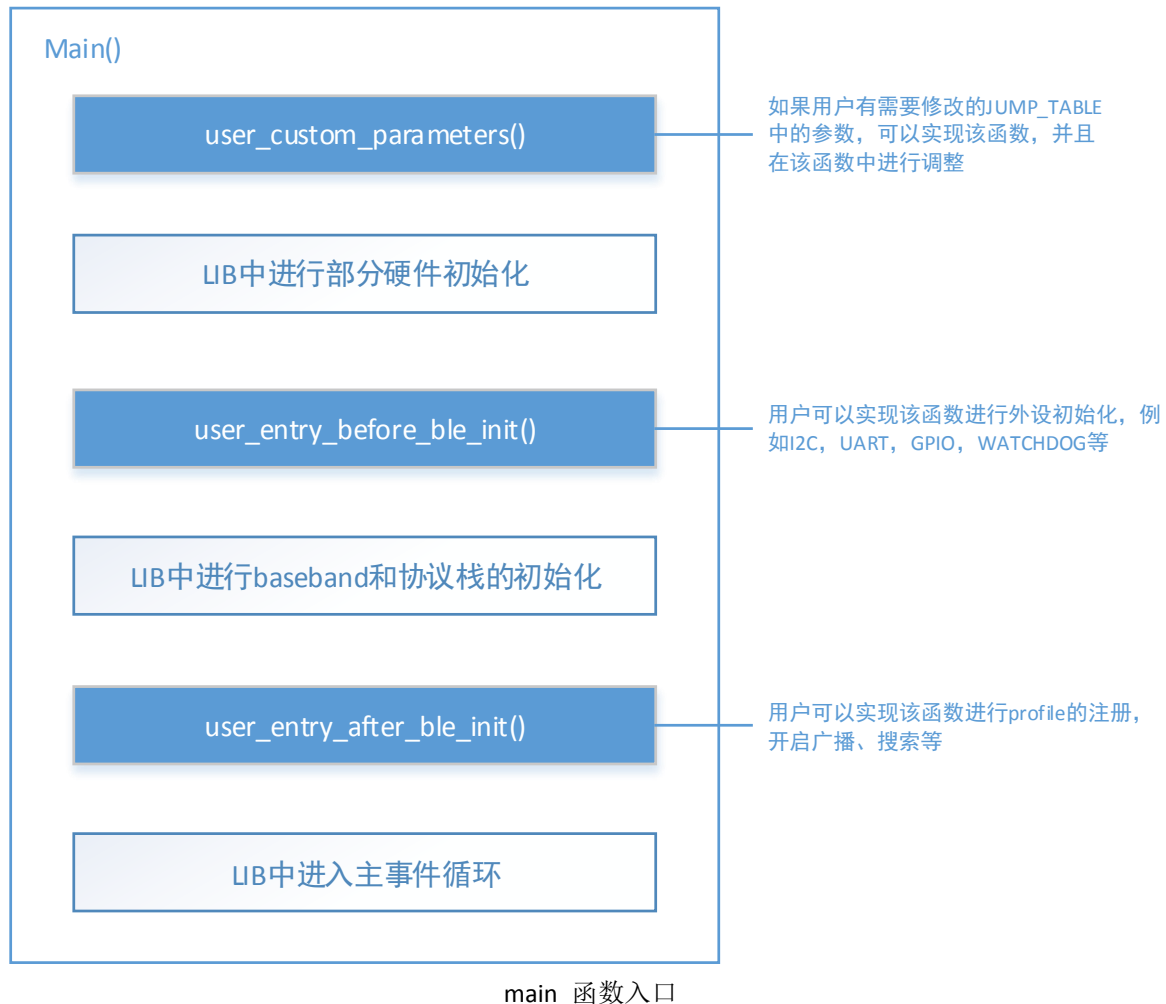


FR801xH flash 和 RAM 空间分配

其中 JUMP\_TABLE 存储的是配置信息；APP CODE 和 RO DATA 可以通过 XIP 被 MCU 直接访问；CRITICAL CODE 和 EXCEPTION and INTERRUPT HANDLER 为对运行时间敏感的用户代码，需要在初始化时从 flash 中搬移到 RAM 中；RW DATA 需要进行初始化；ZI 为初始值为 0 的数据段。这些操作均由 SDK 内部进行处理，用户无需做额外操作。HEAP 为动态内存分配空间，SDK 中会根据实际可用空间对内存管理单元进行初始化；STACK 为堆栈空间，生长空间由高到低，大小可由用户指定。

## 1.3 代码流程

SDK 包含了四大部分，Application 部分，蓝牙协议栈部分，操作系统抽象层 OSAL 部分，还有 MCU 外设驱动部分。整个代码结构比较简单，执行流程也很清晰易懂。SDK 的 main 函数主体入口位于 lib 库中，对于应用层以源码形式开放了一些入口，用于应用开发初始化，基本流程如下图所示：



### 1.3.1 user\_custom\_parameters 函数

该函数示例：

```
void user_custom_parameters(void)
{
    __jump_table.addr.addr[0] = 0x01;
    __jump_table.addr.addr[1] = 0x01;
    __jump_table.addr.addr[2] = 0x01;
    __jump_table.addr.addr[3] = 0x01;
    __jump_table.addr.addr[4] = 0x01;
    __jump_table.addr.addr[5] = 0xc1;
}
```

```
__jump_table.image_size = 0x19000; // 100KB
__jump_table.firmware_version = 0x00010000;
__jump_table.system_clk = SYSTEM_SYS_CLK_48M;

jump_table_set_static_keys_store_offset(0x30000);
}
```

该函数实现了设置本机蓝牙地址、设置程序文件上限、版本信息、配置系统时钟为 48M；配置协议栈中使用的 key（包括 IRK，椭圆曲线加密算法中的 public key 和 privatekey）在 flash 中的保存地址为 0x30000（默认地址即为 0x30000）。用户可以根据实际需求进行相应的配置。

### 1.3.2 user\_entry\_before\_ble\_init 函数

该函数示例：

```
void user_entry_before_ble_init(void)
{
    /* set system power supply in BUCK mode */
    pmu_set_sys_power_mode(PMU_SYS_POW_BUCK);

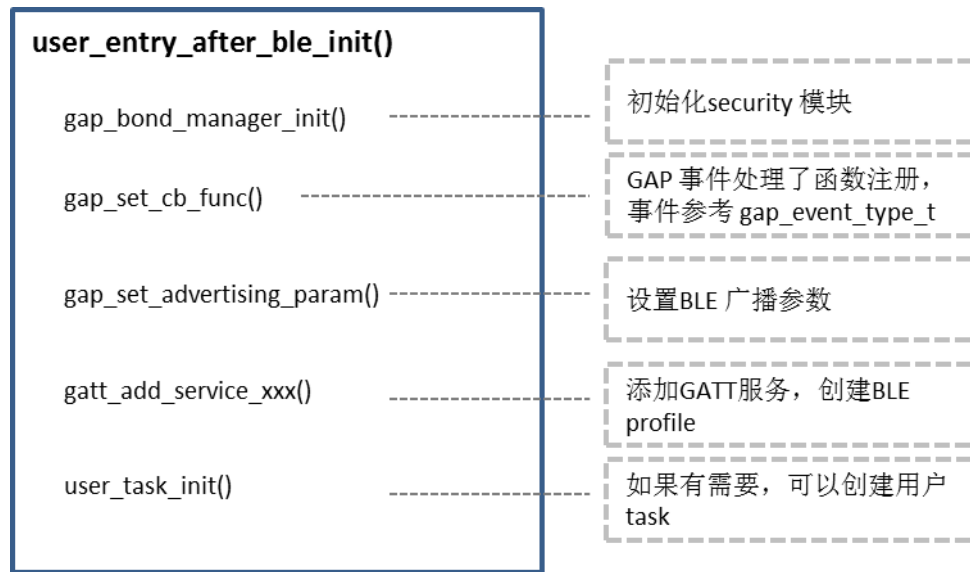
    pmu_enable_irq(PMU_ISR_BIT_ACOK
                  | PMU_ISR_BIT_ACOFF
                  | PMU_ISR_BIT_ONKEY_PO
                  | PMU_ISR_BIT_OTP
                  | PMU_ISR_BIT_LVD
                  | PMU_ISR_BIT_BAT
                  | PMU_ISR_BIT_ONKEY_HIGH);
    NVIC_EnableIRQ(PMU_IRQn);

    /* AT command interface */
    app_at_init();
    .....
}
```

该函数实现了配置芯片供电模式为 BUCK，使能了一系列 PMU 部分的中断，配置了 AT 指令所使用的的串口等

### 1.3.3 user\_entry\_after\_ble\_init 函数

user\_entry\_after\_ble\_init 为 BLE stack 在系统中初始化完成并成功创建 BLE stack task 后，用户进行自定义行为的入口，比如可以进行协议栈相关的一些操作，比如下图所示，可以进行 bond manager 的初始化，GAP 事件处理回调函数的注册，BLE 广播参数的设置，GATT service 的创建，用户 task 的创建等。



user\_entry\_after\_ble\_init() 函数

### 1.3.4 睡眠唤醒用户接口

在系统使能睡眠后，LIB 中主代码会判断是否满足进入睡眠条件，针对开始睡眠前和唤醒后分别提供了入口供用户进行自定义系统行为。

#### 1. user\_entry\_before\_sleep\_imp

该函数在进入睡眠前被调用，用户可在里面实现控制 GPIO 的状态保持（针对 GPIO 在系统工作和睡眠状态下的控制参见外设驱动章节）等行为。

#### 2. user\_entry\_after\_sleep\_imp

在系统唤醒后，用户可以在该函数中重新进行外设的初始化（进入睡眠后外设的状态因为掉电都会丢失）等操作。

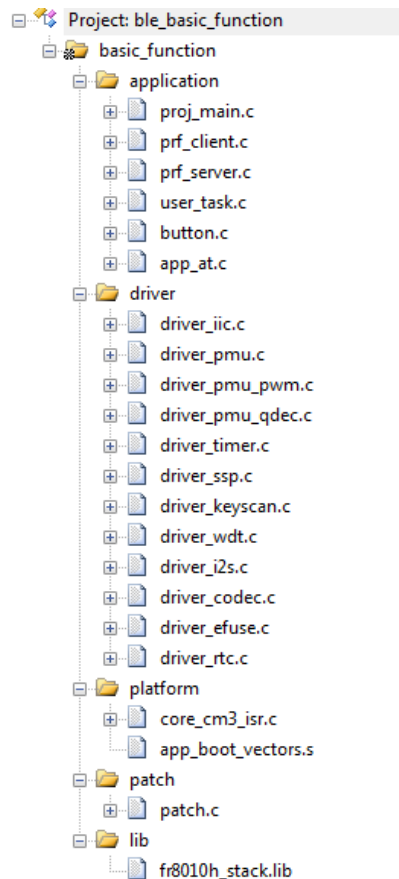
## 1.4 \_\_jump\_table

\_\_jump\_table 结构体中保存了一些配置信息：

名称	值	功能
image_size	-	用户代码大小，以字节为单位。芯片内置代码在启动时会根据该大小去查找 OTA 的备份区域。例如该值为 0x10000，那么 OTA 双区域在 flash 中的基地址就分别为 0 和 0x10000。因此该值在一个项目中应该保持一致，取值为该项目预计可能占用最大的 flash 空间，且按照 4K 对齐。
firmware_version	-	用户程序的版本号，芯片内置代码在启动时根据版本号来判断 OTA 双区域中的代码哪一个为最新的版本。
addr	-	本机的蓝牙地址
system_clk	SYSTEM_SYS_CLK_12M SYSTEM_SYS_CLK_24M	系统工作主频。

## 1.5 SDK 项目工程

SDK 以源码形式提供了多个项目工程作为参考，用户可以在这些工程上进行自己的应用开发。这些工程采用了同样的目录结构，如下图所示：



工程目录结构

其中 **application** 用于存放用户应用层的代码，自定义的 profile 等；**driver** 中为外设驱动；**platform** 中为异常向量入口和部分异常的处理函数；**patch** 中为针对 ROM code 中的一些补丁代码；**lib** 中为封装好的库文件，其中所提供的接口在 **gatt\_api.h**、**gap\_api.h** 等文件中。

在当前的 SDK 中提供了一下几种 sample 工程：

- HID 例程：ble\_hid\_kbd\_mice
- Mesh 例程：ble\_mesh
- 主机例程：ble\_simple\_central
- 从机例程：ble\_simple\_peripheral

## 1.6 芯片烧录

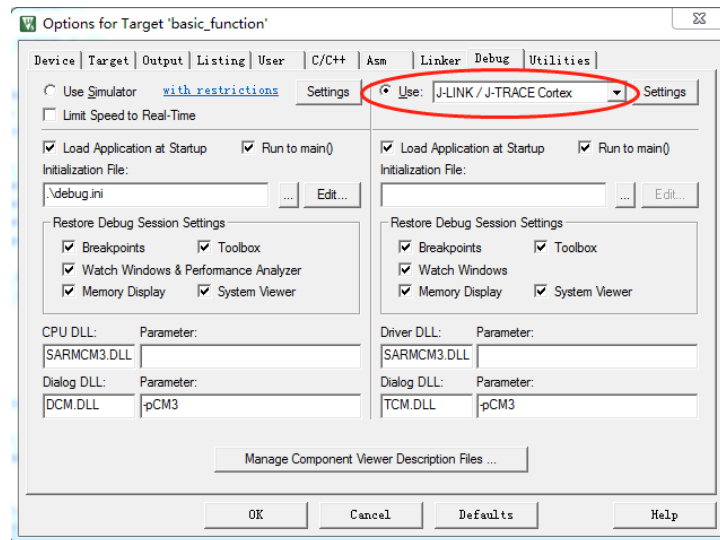
芯片烧录方式主要有两种：

- 基于 Keil + J-Link 的烧录方式
- 采用 PC 烧录工具+串口进行烧录。

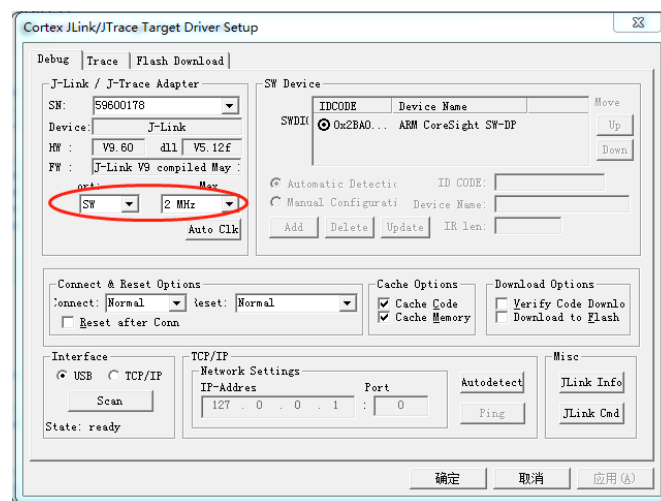
### 1.6.1 基于 Keil + J-Link 的烧录方式

用户将文件 FR8010H.FLM 存放在 Keil 安装目录下的 ARM\Flash 路径中，然后在 Keil 工程中进行如下配置

#### 1. 选用 J-Link 作为调试工具

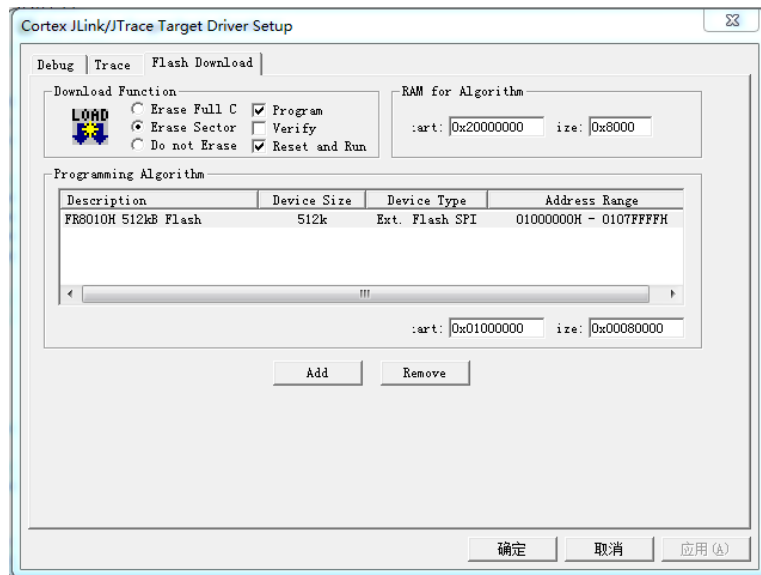


#### 2. 配置调试方式为 SW

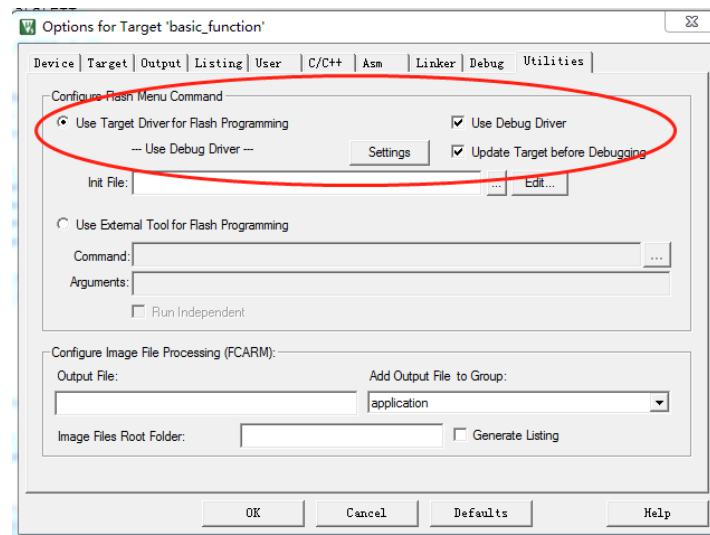


#### 3. 在 flash download 选项卡中配置下载选项





#### 4. 配置使用 Debug Driver 进行 flash 的烧录

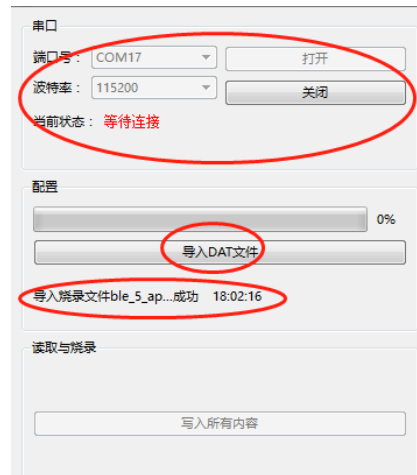


通过以上配置就可以实现在 Keil 的 IDE 中进行 flash 的调试和烧录。

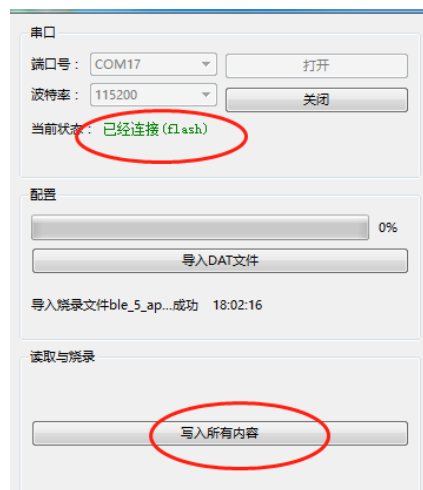
### 1.6.2 采用 PC 烧录工具+串口进行烧录

在芯片的 J-Link 调试口被复用成别的功能，或者系统会进入睡眠时，则无法通过上述方法进行烧录。这时可以采用 PC 烧录工具加串口的方式进行烧录，这一方法原理是：在芯片一上电时，内部 boot 程序会尝试通过串口与外部工具进行通信，在握手成功之后就可以进行烧录等后续操作。具体操作如下：

1. 打开 PC 端串口烧录工具，选择正确的串口号，导入 DAT 文件（选择要烧录的 bin 文件），然后打开串口，进入等待连接状态。



2. 将串口工具的 TX 连接到芯片 PA2（芯片端的 RX），RX 连接到芯片的 PA3（芯片端的 TX）。
3. 将串口工具的地和供电同时与芯片的地和供电连接，这时芯片与 PC 工具握手成功后在工具端会显示已经连接，然后点击写入所有内容即可将程序烧录到芯片中



**注意事项：**因为串口工具的 TX 会串电到芯片端，所以接线连接顺序要符合上面的 2 和 3 步骤所描述的流程。

### 1.6.3 量产烧录

FR801xH 系列芯片有完善的量产烧录工具，可以支持烧录裸片、也可烧录 PCBA，具体实施方式可以联系代理商。

## 2. 低功耗管理

### 2.1 工作模式

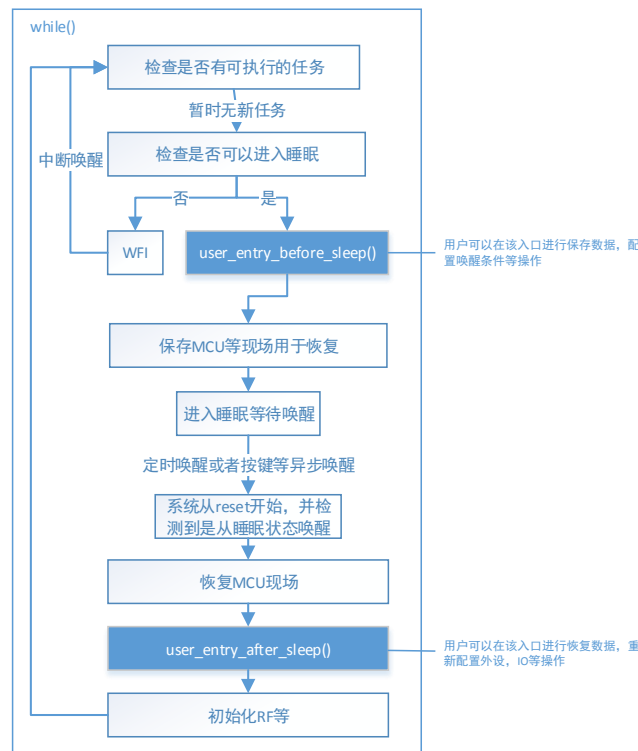
FR801xH 系列芯片在 MCU 正常工作模式，3.3V 供电情况下，工作电流在 2~4mA。为了节省电能，可以进入低功耗模式，FR801xH 支持两种低功耗模式：

工作模式	深睡眠	深睡眠（RAM retention）
RAM	不保持	100% retention
Cache	不保持	可选
数字逻辑（包括外设等资源）	不保持	不保持
PMU（KEYSCAN, QDEC, RTC 等可选）	保持	保持

- 在深睡眠（RAM retention）模式下，系统的底电流大致为 6~7uA，可以被 GPIO，Keyscan，QDEC，RTC 等模块唤醒，且 RAM 中数据保持，这种模式适用于正常连接状态、或者周期性广播状态等。在这种模式下，唤醒时系统会进行现场恢复的操作，包括 MCU 状态，RF 初始化等操作，整个流程会在很短的时间完成。
- 深睡眠模式下系统底电流大致为 3~4uA，唤醒条件与深睡眠（RAM retention）模式下一致，这种模式适用于关机状态。在这种模式下，系统工作流程与正常启动一致。

### 2.2 程序运行流程

主程序的运行流程如下图：



在该流程中用户在睡眠前和唤醒后各有一个入口可以进行自定义的操作：

#### 1. user\_entry\_before\_sleep

该函数在进入睡眠前被调用，用户可在里面实现控制 GPIO 的状态保持（针对 GPIO 在系统工作和睡眠状态下的控制参见外设驱动章节），配置睡眠唤醒条件等行为。

#### 2. user\_entry\_after\_sleep

在系统唤醒后，用户可以在该函数中重新进行外设的初始化（进入睡眠后外设的状态因为掉电都会丢失）等操作。

## 2.3 唤醒条件

睡眠的唤醒有同步和异步两种：同步唤醒来自一个硬件 timer，这个 timer 的设置由协议栈中代码完成，主要取决于广播间隔、连接间隔等参数，在应用层代码中无需关注；异步主要来自于 PMU（电源管理单元）的中断信号，PMU 的中断源有：充电器插入拔出、KEYSCAN 模块、Q-DEC 模块、RTC、GPIO 状态监测模块等，这些中断源可以在系统初始化时进行设置。例如：

```

pmu_set_pin_pull(GPIO_PORT_D, (1<<GPIO_BIT_4)|(1<<GPIO_BIT_5), true);
pmu_port_wakeup_func_set(GPIO_PD4|GPIO_PD5);

```

这两行代码可以配置 PMU 中的 GPIO 状态监测模块开始监测 GPIO\_PD4 和 GPIO\_PD5 的状态，一旦发生电平高低的变化，就可以产生 PMU 中断。如果在睡眠中产生 PMU 中断，则系统会被唤醒，唤醒后可在 PMU 的中断处理函数中进行相应的处理。

## 3. BLE 协议栈

SDK 里面包含了完整的协议栈，虽然 controller 和 host 部分是以库的形式提供，但给出了接口丰富的 API 提供给上层应用开发调用。Profile 则是以源码的形式提供。

### 3.1 GAP API

GAP 层的 API 位于 components\ble\include\gap\gap\_api.h 文件。

#### 3.1.1 GAP 事件

##### 3.1.1.1 GAP Event Type Defines

```
// GAP_EVT_TYPE_DEFINES

typedef enum
{
    GAP_EVT_ALL_SVC_ADDED           //!< 所有的 service 都添加完毕。
    GAP_EVT_SLAVE_CONNECT          //!< 做为 slave 链接建立。
    GAP_EVT_MASTER_CONNECT         //!< 做为 master 链接建立。
    GAP_EVT_DISCONNECT             //!< 链接断开，可能是 master 或 slave。
    GAP_EVT_LINK_PARAM_REJECT      //!< 链接参数更新被拒绝。
    GAP_EVT_LINK_PARAM_UPDATE      //!< 链接参数更新成功。
    GAP_EVT_ADV_END                //!< 广播结束。
    GAP_EVT_SCAN_END               //!< 扫描结束。
    GAP_EVT_ADV_REPORT             //!< 找到一个 BLE 设备。
    GAP_EVT_CONN_END               //!< 主动连接的动作未完成，被主动停止。
    GAP_EVT_PEER_FEATURE           //!< 收到对端的 feature 特性回复。
    GAP_EVT_MTU                    //!< mtu 交换完成。
    GAP_EVT_LINK_RSSI              //!< 收到链接对端的 rssi 值。
    GAP_SEC_EVT_MASTER_AUTH_REQ    //!< 做为 master，收到对端 slave 的建立安全链接的请求。
    GAP_SEC_EVT_MASTER_ENCRYPT      //!< 做为 master，链接加密完成。
    GAP_SEC_EVT_SLAVE_ENCRYPT       //!< 做为 slave，链接加密完成。
}gap_event_type_t;
```

##### 3.1.1.2 GAP Link Established Event

```
// Link established event structure
```

```
typedef struct
{
```

```
uint8_t      conidx      //!< 链接号。
mac_addr_t   peer_addr   //!< 链接对端的 mac 地址。
uint8_t      addr_type   //!< 链接对端 mac 地址的类型。
uint16_t     con_interval //!< 链接握手间隔参数。单位:1.25ms
uint16_t     con_latency  //!< 链接 latency 参数。
uint16_t     sup_to       //!< 链接超时断开的参数。单位:10ms
} conn_peer_param_t;
```

### 3.1.1.3 GAP Link Disconnect Event

#### // Link disconnect event structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      conidx      //!< 断开链接的链接号
    uint8_t      reason      //!< 断开链接的原因。参考 hl code
} gap_evt_disconnect_t;
```

### 3.1.1.4 GAP Link Parameter Update Reject Event

#### // Link parameter update reject event structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      conidx      //!< 链接参数更新被拒绝事件对应的链接号
    uint8_t      status      //!< 链接参数更新被拒绝的原因
} gap_evt_link_param_reject_t;
```

### 3.1.1.5 GAP Link Parameter Update Success Event

#### // Link parameter update success event structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      conidx      //!< 链接参数更新成功事件对应的链接号
    uint16_t     con_interval //!< 链接参数更新后的握手间隔参数。单位：1.25ms
    uint16_t     con_latency  //!< 链接参数更新后的 latency 参数。
    uint16_t     sup_to       //!< 链接参数更新后的超时断开参数。单位：10ms
} gap_evt_link_param_update_t;
```

### 3.1.1.6 GAP Advertising Report Event

#### // Adv report indication structure

```
typedef struct
{
```

```
uint8_t      evt_type    //!< 收到广播的类型, 见@ GAP_SCAN_EVT_TYPE_DEFINES
mac_addr_t   src_addr    //!< 广播的 mac 地址。
int8_t       tx_pwr      //!< 广播的发射功率。
int8_t       rssi        //!< 广播的 rssi 值。
uint16_t     length      //!< 广播的数据长度
uint8_t *    data        //!< 指向广播的数据 buffer 的指针。
} gap_evt_adv_report_t;
```

### 3.1.1.7 GAP Peer Feature Event

#### // Peer feature rsp structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      conidx      //!< 事件对应的链接号。
    uint8_t      features[8]  //!< 对端 feature 的值。
} gap_evt_peer_feature_t;
```

### 3.1.1.8 GAP GATT MTU Event

#### // Mtu exchanged event structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      conidx      //!< 事件对应的链接号。
    uint16_t     value       //!< mtu 交换之后的最终值。
} gattc_mtu_t;
```

### 3.1.1.9 GAP Security Master Authentication Request Event

#### // Got auth\_req event structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      conidx      //!< 事件对应的链接号。
    uint16_t     auth        //!< 是否要进行加密。 0: 不加密。 1: 加密
} gap_sec_evt_master_auth_req_t;
```

### 3.1.1.10 GAP Message Event

#### // GAP message event structure

```
typedef struct
{
    gap_event_type_t      type          //!< GATT event 的类型, 见@GAP_EVT_TYPE_DEFINES
    union{
```

conn_peer_param_t	slave_connect	做为 slave 链接建立事件对应参数。
conn_peer_param_t	master_connect	做为 master 链接建立事件对应参数。
gap_evt_disconnect_t	disconnect	链接断开事件对应参数。
gap_evt_link_param_reject_t	link_reject	链接参数更新被拒绝事件对应参数。
gap_evt_link_param_update_t	link_update	链接参数更新成功事件对应参数。
uint8_t	adv_end_status	广播结束事件的原因。
uint8_t	scan_end_status	扫描结束事件的原因。
gap_evt_adv_report_t *	adv_rpt	接收到的扫描广播包。
uint8_t	conn_end_reason	主动连接动作被停止事件对应的原因。
gap_evt_peer_feature_t	peer_feature	收到对端 feature 回复时对应的参数。
gattc_mtu_t	mtu	mtu 交换完毕 事件 对应的参数。
int8_t	link_rssi	收到链接对端 rssi 时的值。
gap_sec_evt_master_auth_req_t	auth_req	收到对端建立安全链接请求时对应的参数。
uint8_t	master_encrypt_conidx	master 加密事件对应的链接号
uint8_t	slave_encrypt_conidx	slave 加密事件对应的链接号
}param;		
}gap_event_t;		

### 3.1.1.11 GAP Advertising Mode Defines

// GAP\_ADV\_MODE\_DEFINES, 对应 gap\_adv\_param\_t 的 adv\_mode 变量值。

GAP_ADV_MODE_UNDIRECT	0x01	!!< 广播为非指向性, 可连接, 可扫描的。
GAP_ADV_MODE_DIRECT	0x02	!!< 广播为指向性, 可连接, 不可扫描的。
GAP_ADV_MODE_NON_CONN_NON_SCAN	0x03	!!< 广播为非指向性, 不可连接, 不可扫描的。
GAP_ADV_MODE_NON_CONN_SCAN	0x04	!!< 广播为非指向性, 不可连接, 可扫描的。

### 3.1.1.12 GAP Advertising Type Defines

// GAP\_ADDR\_TYPE\_DEFINES

GAP_ADDR_TYPE_PUBLIC	0x00	!!< 地址类型为 public。
GAP_ADDR_TYPE_PRIVATE	0x01	!!< 地址类型为 private。
GAP_ADDR_TYPE_RANDOM_RESOVABLE	0x02	!!< 地址类型为 resolvable 随机地址。
GAP_ADDR_TYPE_RANDOM_NONE_RESOVABLE	0x03	!!< 地址类型为非 resolvable 随机地址。

### 3.1.1.13 GAP Advertising Channel Defines

// GAP\_ADVCHAN\_DEFINES

GAP_ADV_CHAN_37	0x01	!!< 广播选择 37 通道
GAP_ADV_CHAN_38	0x02	!!< 广播选择 38 通道
GAP_ADV_CHAN_39	0x04	!!< 广播选择 39 通道
GAP_ADV_CHAN_ALL	0x07	!!< 广播选择所有的 37~39 通道



### 3.1.1.14 GAP Advertising Filter Mode Defines

#### // GAP\_ADV\_FILTER\_MODE\_DEFINES

GAP_ADV_ALLOW_SCAN_ANY_CON_ANY	0x00	///< 广播允许任何设备扫描和链接
GAP_ADV_ALLOW_SCAN_WLST_CON_ANY	0x01	///< 广播允许任何设备链接，只允许白名单里设备扫描
GAP_ADV_ALLOW_SCAN_ANY_CON_WLST	0x02	///< 广播允许任何设备扫描，只允许白名单里设备链接
GAP_ADV_ALLOW_SCAN_WLST_CON_WLST	0x03	///< 广播只允许白名单里设备扫描和链接

### 3.1.1.15 GAP Advertising Paramters

#### // Gap adv parameter structure

```
typedef struct
{
    uint8_t      adv_mode        ///< 广播的模式，见@ GAP_ADV_MODE_DEFINES
    uint8_t      adv_addr_type   ///< 广播的 local mac 地址类型。见@ GAP_ADDR_TYPE_DEFINES
    mac_addr_t   peer_mac_addr   ///< 指向性广播模式时对端 mac 地址。
    uint8_t      phy_mode        ///< 广播的 phy 选择。保留，不用设置。默认 1M
    uint16_t     adv_intv_min    ///< 广播间隔最小值。单位：0.625ms。必须不小于 0x20
    uint16_t     adv_intv_max    ///< 广播间隔最大值。单位：0.625ms。必须不小于 0x20
    uint8_t      adv_chnl_map    ///< 广播的通道选择。见@ GAP_ADVCHAN_DEFINES
    uint8_t      adv_filt_policy ///< 广播的过滤设置。见@ GAP_ADV_FILTER_MODE_DEFINES
}gap_adv_param_t;
```

### 3.1.1.16 GAP Scan Mode Defines

#### // GAP\_SCAN\_MODE\_DEFINES

GAP_SCAN_MODE_GEN_DISC	0x00	///< 常规主动扫描，能收到 scan rsp 包。
GAP_SCAN_MODE_OBSERVER	0x02	///< 被动扫描，不能收到 scan rsp 包。

### 3.1.1.17 GAP Scan Result Type Defines

#### // GAP\_SCAN\_EVT\_TYPE\_DEFINES

GAP_SCAN_EVT_CONN_UNDIR	0x00	///< 收到的广播包为非指向性可连接，可扫描包
GAP_SCAN_EVT_CONN_DIR	0x01	///< 收到的广播包为指向性广播包。
GAP_SCAN_EVT_NONCONN_UNDIR	0x02	///< 收到的广播包为非指向性不可连接，可扫描包
GAP_SCAN_EVT_SCAN_RSP	0x04	///< 收到的广播包为 scan rsp

### 3.1.1.18 GAP Scan Paramters

#### // Gap scan parameters

```
typedef struct
{
```

```
uint8_t    scan_mode    //!< 扫描的模式，见@ GAP_SCAN_MODE_DEFINES
uint8_t    dup_filt_pol //!< 扫描接收到的包是否要过滤重复包. 1:过滤; 0:不过滤
uint16_t   scan_intv    //!< 扫描间隔。必须大于等于 scan_window。范围 4~16384
uint16_t   scan_window  //!< 扫描开窗间隔。范围 4~16384
uint16_t   duration     //!< 扫描持续时间。单位:10ms。0 表示不会主动结束。
}gap_scan_param_t;
```

### 3.1.1.19 GAP Pairing Mode Defines

#### // GAP\_PAIRING\_MODE\_DEFINES

GAP_PAIRING_MODE_NO_PAIRING	0x00	//!< 不允许配对。
GAP_PAIRING_MODE_WAIT_FOR_REQ	0x01	//!< 需要等待对方的配对请求。

### 3.1.1.20 GAP IO Capabilities Defines

#### // GAP\_IO\_CAP\_DEFINES

GAP_IO_CAP_DISPLAY_ONLY	0x00	//!< ble 设备只能显示 pin 码。用于对端输入 pin 码场合。
GAP_IO_CAP_DISPLAY_YES_NO	0x01	//!< 保留
GAP_IO_CAP_KEYBOARD_ONLY	0x02	//!< ble 设备只能输入 pin 码。用于输入 pin 码场合。
GAP_IO_CAP_NO_INPUT_NO_OUTPUT	0x03	//!< ble 设备没有输入和输出的能力
GAP_IO_CAP_KEYBOARD_DISPLAY	0x04	//!< ble 设备同时有输入和输出的能力

### 3.1.1.21 GAP Security Parameters

#### //Gap security parameters

```
typedef struct
{
    bool        mitm            //!< 是否启用 middle mode。即是否需要输入 PIN 码。
    bool        ble_secure_conn //!< 是否启用安全链接。保留。不用填。
    uint8_t     io_cap          //!< ble 设备的输入输出能力，见@GAP_IO_CAP_DEFINES
    uint8_t     pair_init_mode  //!< 是否初始化配对，或等待配对。见@ GAP_PAIRING_MODE_DEFINES
    bool        bond_auth       //!< 是否使能配对时的绑定检查。True -每次绑定会检查双方都需要分发加密
                                key 的要求，并且绑定结束后，会上传加密 key。False -绑定时不会检查双方都
                                需求分发加密 key 的需求，并且绑定结束后，不会上传加密 key。

    uint32_t     password       //!< 启用 middle mode 后的本地 pin 码。
}gap_security_param_t;
```

### 3.1.1.22 Gap bond information

### //Gap bond information

```
typedef struct
{
    gap_mac_addr_t      peer_addr      //!< 绑定设备的地址。
    uint8_t             bond_flag      //!< 设备的绑定状态。
}gap_bond_info_t;
```

## 3.1.2 GAP 函数

### 3.1.2.1 GAP Set Event Callback Function

#### void gap\_set\_cb\_func(gap\_callback\_func\_t gap\_evt\_cb)

注册 GAP 事件在应用层的回调函数。

**参数：**

gap\_evt\_cb                      -    应用层的 GAP 事件处理函数。

**返回：**

None

**示例：**

```
void proj_gap_evt_func(gap_event_t *event)
{
    switch(event->type)
    {
        case GAP_EVT_ADV_END:
        {
            co_printf("adv_end,status:0x%02x\r\n",event->param.adv_end_status);
            gap_start_advertising(0);
        }
        break;
    }
}

gap_set_cb_func(proj_gap_evt_func);
```

### 3.1.2.2 GAP Set Advertising Paramters

#### void gap\_set\_advertising\_param(gap\_adv\_param\_t \*p\_adv\_param)

设置 BLE 的广播参数。该函数设置广播的参数，但不会开始广播。如果广播参数不需要变更，开始广播前不需要反复调用本函数

**参数：**

p\_adv\_param                      -    指向广播参数结构体的指针。具体见 2.1.1 事件中的 gap\_adv\_param\_t 类型定义。参数取值需满足以下条件：

1 adv\_intv\_min 需要小于等于 adv\_intv\_max。

2 adv\_intv\_min 和 adv\_intv\_max 的取值范围[0x20,0x4000]

**返回：**

None

**示例：**

```
// GAP - Advertisement data (max size = 31 bytes, though this is
// best kept short to conserve power while advertisting)
// GAP-广播包的内容,最长 31 个字节.短一点的内容可以节省广播时的系统功耗.
static uint8_t adv_data[] =
{
    // service UUID, to notify central devices what services are included
    // in this peripheral. 告诉 central 本机有什么服务, 但这里先只放一个主要的.
    0x03,    // length of this data
    GAP_ADVTYPE_16BIT_MORE,    // some of the UUID's, but not all
    0xFF, 0xFE,
};

// GAP - Scan response data (max size = 31 bytes, though this is
// best kept short to conserve power while advertisting)
// GAP-Scan response 内容,最长 31 个字节.短一点的内容可以节省广播时的系统功耗.
static uint8_t scan_rsp_data[] =
{
    // complete name 设备名字
    0x12,    // length of this data
    GAP_ADVTYPE_LOCAL_NAME_COMPLETE,
    'S', 'i', 'm', 'p', 'l', 'e', ' ', 'P', 'e', 'r', 'i', 'p', 'h', 'e', 'r', 'a', 'l',

    // Tx power level 发射功率
    0x02,    // length of this data
    GAP_ADVTYPE_POWER_LEVEL,
    0,    // 0dBm
};

gap_adv_param_t adv_param;
adv_param.adv_mode = GAP_ADV_MODE_UNDIRECT;
adv_param.adv_addr_type = GAP_ADDR_TYPE_PUBLIC;
adv_param.adv_chnl_map = GAP_ADV_CHAN_ALL;
adv_param.adv_filt_policy = GAP_ADV_ALLOW_SCAN_ANY_CON_ANY;
adv_param.adv_intv_min = 300;
adv_param.adv_intv_max = 300;
gap_set_advertising_param(&adv_param);
uint8_t adv_data[] = adv_data;
uint8_t rsp_data[] = scan_rsp_data;
```

```
gap_set_advertising_data(adv_data,sizeof(adv_data));
gap_set_advertising_rsp_data(rsp_data,sizeof(scan_rsp_data));
gap_start_advertising(0);
```

### 3.1.2.3 GAP Set Advertising data

```
void gap_set_advertising_data(uint8_t *p_adv_data, uint8_t adv_data_len)
```

设置 BLE 的广播数据。该函数设置广播的数据，但不会开始广播。如果广播数据不需要变更，开始广播前不需要反复调用本函数

**参数：**

- p\_adv\_data - 指向广播数据 buffer 的指针。
- adv\_data\_len - 广播数据长度值。取值范围：1 ~ 0x1F

**返回：**

None

### 3.1.2.4 GAP Set Advertising Response data

```
void gap_set_advertising_rsp_data(uint8_t *p_rsp_data, uint8_t rsp_data_len)
```

设置 BLE 的广播扫描回复数据。该函数设置广播的扫描回复数据，但不会开始广播。如果广播扫描回复数据不需要变更，开始广播前不需要反复调用本函数

**参数：**

- p\_scan\_rsp\_data - 指向广播扫描回复数据 buffer 的指针。
- scan\_rsp\_data\_len - 广播扫描回复数据长度值。取值范围：1 ~ 0x1F

**返回：**

None

### 3.1.2.5 GAP Start Advertising

```
void gap_start_advertising(uint16_t duration)
```

开始 BLE 广播。需要在设置完广播参数后调用。广播时间到自动停止时会产生 GAP\_EVT\_ADV\_END 事件。

**参数：**

- duration - BLE 广播的时长，单位是 10ms。取值范围 0 ~ 65535。  
0：广播一直持续，直到调用停止广播的函数。  
其他：广播持续 duration \* 10ms 时间，然后自动停止。

**返回：**

None

**示例：**

```
gap_start_advertising(0);
```

### 3.1.2.6 GAP Stop Advertising

#### void gap\_stop\_advertising(void)

停止 BLE 广播。广播停止时会产生 GAP\_EVT\_ADV\_END 事件。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.1.2.7 GAP Start Scanning

#### void gap\_start\_scan(gap\_scan\_param\_t \*p\_scan\_param)

开始 BLE 扫描,用于 central 或者 observer 对 peripheral 或者 advertiser 进行查找。扫描产生的广播包通过 GAP\_EVT\_ADV\_REPORT 获取。

**参数：**

- p\_scan\_param                    - 扫描的参数，具体见 2.1.1 事件中的 gap\_scan\_param\_t 类型定义。参数取值需满足以下条件：
- 1 scan\_intv 必须小于等于 scan\_window。
  - 2 scan\_intv 和 scan\_window 都必须大于等于 0x4。
  - 3 duration 取值范围为 0 ~ 65535。
  - 0：扫描一直持续，直到调用停止扫描的函数。
  - 其他：扫描持续 duration \* 10ms 时间，然后自动停止。

**返回：**

None

**示例：**

```
gap_scan_param_t scan_param;
scan_param.scan_mode = GAP_SCAN_MODE_GEN_DISC;
scan_param.dup_filt_pol = 0;
scan_param.scan_intv = 32; //scan event on-going time
scan_param.scan_window = 20;
scan_param.duration = 0;
gap_start_scan(&scan_param);
```

### 3.1.2.8 GAP Stop Scanning

#### void gap\_stop\_scan(void)

停止 BLE 扫描，用于 central 或者 observer 停止对 peripheral 或者 advertiser 正在进行的查找。扫描停止时，会产生 GAP\_EVT\_SCAN\_END 事件。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.1.2.9 GAP Connect Request

```
void gap_start_conn(struct mac_addr *addr, uint8_t addr_type, uint16_t min_itvl, uint16_t max_itvl, uint16_t slv_latency, uint16_t timeout)
```

central 设备发起对 peripheral 设备的 BLE 连接。链接建立时会产生 GAP\_EVT\_SLAVE\_CONNECT 或 GAP\_EVT\_MASTER\_CONNECT 事件。

**参数：**

- |             |  |
|-------------|--|
| addr        | - 被连接设备的 BD ADDR。  |
| addr_type   | - 被连接设备的 BD ADDR 的地址类型，见@defgroup GAP_ADDR_TYPE_DEFINES。只能选择如下取值：<br>GAP_ADDR_TYPE_PUBLIC，表示共有地址。<br>GAP_ADDR_TYPE_PRIVATE，表示私有地址。 |
| min_itvl    | - connection interval 的最小值，单位是 1.25ms。   |
| max_itvl    | - connection interval 的最大值，单位是 1.25ms。这个值可以和 min_itvl 相等。  |
| slv_latency | - 允许的 slave latency 的个数。   |
| timeout     | - supervision timeout，单位是 10ms。  |

**返回：**

None

**示例：**

```
struct mac_addr addr= {{0x0C,0x0C,0x0C,0x0C,0x0C,0x0B}};
gap_start_conn(&addr, GAP_ADDR_TYPE_PUBLIC, 12, 12, 100, 300);
```

### 3.1.2.10 GAP Cancel Connection Procedure

```
void gap_stop_conn(void)
```

停止正在由 gap\_start\_conn() 发起的连接的过程，central 设备发起。本函数停止正在进行连接的动作，不是断开已经建立的链接。正在链接的动作被停止后，产生 GAP\_EVT\_CONN\_END 事件。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.1.2.11 GAP Disconnect Request

```
void gap_disconnect_req(uint8_t conidx)
```

断开一个已经建立好的 BLE 连接，可由 central 发起，也可由 peripheral 发起。链接断开时会产生 GAP\_EVT\_DISCONNECT 事件。

**参数：**

- |        |  |
|--------|--|
| conidx | - 要被断开连接的链接号。链接号从 0 开始一直到 app_config.h 定义的最大链接数-1。 |
|--------|--|

**返回：**

None

### 3.1.2.12 GAP Get Local Address

```
void gap_address_get(struct mac_addr *addr)
```

获取 ble 设备的 local mac 地址。

**参数：**

addr - 指向装载 mac 地址值 buff 的指针。获取的 mac 地址被赋值到该指针指向的地址。

**返回：**

None

**示例：**

```
struct mac_addr addr;
gap_address_get(&addr);
show_reg(&addr.addr[0], 6, 1); //printf local mac addr.
```

### 3.1.2.13 GAP Set Local Address

```
void gap_address_set(struct mac_addr *addr)
```

设置 ble 设备的 local mac 地址。

**参数：**

addr - 要设置的设备 BD ADDR。Mac 地址长度默认是 6 个字节

**返回：**

None

**示例：**

```
struct mac_addr addr= {{0x0C,0x0c,0x0c,0x0c,0x0c,0x0B}};
gap_address_set(&addr);
```

### 3.1.2.14 GAP Get Connection Status

```
bool gap_get_connect_status(uint8_t conidx)
```

获取某个链接号是否处于链接已建立的状态。

**参数：**

conidx - 要查询的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config,h 定义的最大链接数-1。

**返回：**

bool - True, 该链接号处于链接状态  
False, 该链接号处于断开状态

### 3.1.2.15 GAP Get Encryption Status

```
bool gap_get_encryption_status(uint8_t conidx)
```

获取某个链接号是否处于链接已加密的状态。

**参数：**

conidx - 要查询的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config,h 定义的最大链接数-1。

**返回：**



bool	- True, 该链接号处于已加密状态 False, 该链接号处于未加密状态
------	---

### 3.1.2.16 GAP Set Device Name

```
void gap_set_dev_name(uint8_t *p_name,uint8_t len)
```

设置 ble 设备的名字，该名字会在查询 gap profile 的 dev name 时候被默认使用。

**参数：**

p_name	- 指向设备名字 buff 的指针。
len	- 设备名字的长度，取值范围 1~18。

**返回：**

None

### 3.1.2.17 GAP Get Device Name

```
uint8_t gap_get_dev_name(uint8_t* p_name)
```

获取设置 ble 设备的名字。

**参数：**

p_name	- 指向设备名字 buff 的指针。
--------	--------------------

**返回：**

uint8_t	名字的长度
---------	-------

### 3.1.2.18 GAP Set Device Appearance

```
void gap_set_dev_appearance(uint16_t appearance)
```

设置 ble 设备的外观，该外观类型会在查询 gap profile 的 dev appearance 时候被默认使用。

**参数：**

appearance	- 要设置的设备外观。见@defgroup GAP_APPEARANCE_VALUES
------------	---

**返回：**

None

### 3.1.2.19 GAP Get Device Appearance

```
uint16_t gap_get_dev_appearance(void)
```

获取 ble 设备的默认外观。

**参数：**

None

**返回：**

uint16_t	- 设备的外观。见@defgroup GAP_APPEARANCE_VALUES
----------	--

### 3.1.2.20 GAP Get Connection Number

**uint8\_t gap\_get\_connect\_num(void)**

获取当前已建立的链接个数。

**参数：**

None

**返回：**

uint8\_t - 已经建立的链接的个数。返回值为 0 ~ app\_config.h 定义的最大链接数-1。

### 3.1.2.21 GAP Get Link RSSI

**void gap\_get\_link\_rssi(uint8\_t conidx)**

发起一次获取链接对端设备 rssi 的动作。获取的 rssi 值通过 gap\_event: GAP\_EVT\_LINK\_RSSI 返回。

**参数：**

conidx - 要查询的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1。

**返回：**

None

### 3.1.2.22 GAP Enable RSSI report in real time

**void gap\_set\_link\_rssi\_report(bool enable);**

使能或者关闭底层持续上报 rssi，在使能之后，用户层需要定义一个接收函数，且在该函数中不要做过多的操作。需采用如下函数定义名称和参数：

```
__attribute__((section("ram_code"))) void gap_rssi_ind(int8_t rssi, uint8_t conidx)
{
    co_printf("rssi: link=%d, rssi=%d.\r\n", conidx, rssi);
}
```

**参数：**

enable - 选择使能或者关闭

**返回：**

None

### 3.1.2.23 GAP Connection Parameters Update Request

**void gap\_conn\_param\_update(uint8\_t conidx, uint16\_t min\_intv, uint16\_t max\_intv, uint16\_t slave\_latency, uint16\_t supervision\_timeout)**

发起一次更新链接参数的动作。更新成功会产生 GAP\_EVT\_LINK\_PARAM\_UPDATE 事件。更新失败会产生 GAP\_EVT\_LINK\_PARAM\_REJECT 事件。

**参数：**

conidx - 要进行参数更新的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1  
min\_intv - 最小的链接间隔取值。必须小于等于 max\_intv。取值大于 6。单位：0.625us  
max\_intv - 最大的链接间隔取值。取值大于 6。单位：0.625us

slave\_latency - 做为 slave 角色时，允许忽略握手的间隔个数。 slave\_latency \* max\_intv <= 6400

supervision\_timeout - 链接断开前，允许的持续握手失败超时时间。单位：10ms

返回：

None

示例：

```
gap_conn_param_update(event->param.slave_connect.conidx, 12, 12, 0, 500);
```

## 3.2 GATT API

GATT 层的 API 位于 components\ble\include\gatt\gatt\_api.h 中。

### 3.2.1 GATT 事件

#### 3.2.1.1 GATT Property Bitmap Defines

// GATT\_PROP\_BITMAPS\_DEFINES, 对应 gatt\_attribute\_t 的 prop 变量值。

GATT_PROP_READ	0x0001	///< att 权限包含 read
GATT_PROP_WRITE	0x0002	///< att 权限包含 write_cmd 和 write_req
GATT_PROP_AUTHEN_READ	0x0004	///< att 权限包含加密 read
GATT_PROP_AUTHEN_WRITE	0x0008	///< att 权限包含加密 write_cmd 和 write_req
GATT_PROP_NOTI	0x0100	///< att 权限包含 notification
GATT_PROP_INDI	0x0200	///< att 权限包含 indication
GATT_PROP_WRITE_REQ	0x0400	///< att 权限包含 write request
GATT_PROP_WRITE_CMD	0x0800	///< att 权限包含 write with no response

#### 3.2.1.2 GATT Operation Defines

// GATT\_OPERATION\_NAME, 对应 gatt\_op\_cmp\_t 的 operation 变量值。

GATT_OP_NOTIFY	0x1	///< att notification 操作。
GATT_OP_INDICA	0x2	///< att indication 操作。
GATT_OP_PEER_SVC_REGISTERED	0x3	///< 扫描对端服务操作完成。
GATT_OP_WRITE_REQ	0x5	///< att write_with_response 操作。
GATT_OP_WRITE_CMD	0x6	///< att write_without_response 操作。
GATT_OP_READ	0x7	///< att read 操作。

#### 3.2.1.3 GATT Event Type

// GATT message events type define

```
typedef enum
{
    GATTC_MSG_READ_REQ,          ///< 收到对端 gatt read 请求。
```

```
GATTC_MSG_WRITE_REQ,          //!< 收到对端 gatt write 请求。
GATTC_MSG_ATT_INFO_REQ,       //!< 收到对端 获取 gatt att info 的请求。
GATTC_MSG_NTF_REQ,            //!< 收到对端的 notification 的数据。
GATTC_MSG_READ_IND,           //!< 收到了对端回复读操作的数据。
GATTC_MSG_CMP_EVT,            //!< 某个 gatt 操作已完成。
GATTC_MSG_LINK_CREATE,        //!< 链接已创建。
GATTC_MSG_LINK_LOST           //!< 链接已断开。
}gatt_msg_evt_t;
```

### 3.2.1.4 GATT Operation Complete Event

```
// GATT message event operation done structure

typedef struct
{
    uint8_t      operation          //!< GATT 操作的类型, see @GATT_OPERATION_NAME
    uint8_t      status             //!< GATT 操作完成的状态
    void *       arg                //!< GATT 操作完成后可能会用到的参数的指针。
}gatt_op_cmp_t;
```

### 3.2.1.5 GATT Message Data

```
// GATT message event data structure

typedef struct
{
    uint16_t     msg_len            //!< GATT 消息的长度
    void *       p_msg_data         //!< 指向 GATT 消息数据的指针。
}gatt_msg_hdl_t;
```

### 3.2.1.6 GATT Message Event

```
// GATT message event structure.

typedef struct
{
    gatt_msg_evt_t      msg_evt      //!< GATT event 的类型
    uint8_t              conn_idx     //!< Gatt event 对应的链接号
    uint8_t              svc_id       //!< Gatt event 对应的 service ID
    uint16_t             att_idx      //!< Gatt evnet 对应的 attribute idx 号
    union{
        gatt_msg_hdl_t    msg         //!< Gatt event 消息类型时对应的结构体
        gatt_op_cmp_t     op          //!< Gatt event 操作完成类型时对应的结构体
    }param;
}gatt_msg_t;
```

### 3.2.1.7 GATT Attribute Structure

**// BLE attribute define format define.**

```
typedef struct
{
    gatt_uuid_t    uuid        //!

```

**说明：**

在定义 profile service 的 att 数组，给数组赋值时，max\_size 和 p\_data 可以按如下情况使用：

- 1 max\_size>0, p\_data != NULL。创建 profile 时内部会分配内存，并拷贝 p\_data 的数据到内部。
- 2 max\_size>0, p\_data == NULL。创建 profile 时内部不会分配内存，对端如果读取该 att 的值，会产生读操作消息。
- 3 max\_size==0, p\_data == NULL。该 att 不能被读。或者读该 att 会返回 Null。
- 4 max\_size==0, p\_data != NULL。该情况不能出现。

针对 att 为 GATT\_PRIMARY\_SERVICE\_UUID 时，需要按情况 1 对该 att idx 赋值。max\_size 填 service uuid 的长度，p\_data 指向 service\_uuid 的 buffer 地址。

p\_data 指向的 buffer 推荐定义为 const 类型，节省 ram。

### 3.2.1.8 GATT Service Structure

**// Profile service define format.**

```
typedef struct
{
    const gatt_attribute_t *    p_att_tb        //!< 指向 profile service att 定义数组的指针
    uint8_t                     att_nb          //!< profile service att 的个数。
    gatt_msg_handler_t          gatt_msg_handler  //!< profile service 对应的消息接收处理回调函数。
}gatt_service_t;
```

### 3.2.1.9 GATT Client Structure

**// Profile client define format.**

```
typedef struct
{
    const gatt_uuid_t          p_att_tb        //!< 指向 profile client att 对应 uuid 的数组的指针
    uint8_t                    att_nb          //!< profile client att 的个数。
    gatt_msg_handler_t          gatt_msg_handler  //!< profile client 对应的消息接收处理回调函数。
}gatt_client_t;
```

### 3.2.1.10 GATT Client Read

#### // BLE client read format.

```
typedef struct
{
    uint8_t    conidx    //!< Profile client 读操作对应的链接号。
    uint8_t    client_id  //!< profile client 读操作对应的 client_id。
    uint8_t    att_idx    //!< profile client 读操作对应的 att_idx 号
}gatt_client_read_t;
```

### 3.2.1.11 GATT Client Enable Notification

#### // BLE client enable ntf format.

```
typedef struct
{
    uint8_t    conidx    //!< Profile client 进行使能 ntf 操作对应的链接号。
    uint8_t    client_id  //!< profile client 进行使能 ntf 操作对应的 client_id。
    uint8_t    att_idx    //!< profile client 进行使能 ntf 操作对应的 att_idx 号
}gatt_client_enable_ntf_t;
```

### 3.2.1.12 GATT Notification Structure

#### // BLE notification format.

```
typedef struct
{
    uint8_t    conidx    //!< Profile client notification 操作对应的链接号。
    uint8_t    client_id  //!< profile client notification 操作对应的 client_id。
    uint8_t    att_idx    //!< profile client notification 操作对应的 att_idx 号
    uint8_t *   p_data    //!< 指向 profile client notification 操作的数据地址的指针。
    uint8_t    data_len  //!< profile client notification 操作的数据的长度。
}gatt_ntf_t;
```

### 3.2.1.13 GATT Indication Structure

#### // BLE indication format.

```
typedef struct
{
    uint8_t    conidx    //!< Profile client indication 操作对应的链接号。
    uint8_t    client_id  //!< profile client indication 操作对应的 client_id。
    uint8_t    att_idx    //!< profile client indication 操作对应的 att_idx 号
    uint8_t *   p_data    //!< 指向 profile client indication 操作的数据地址的指针。
    uint8_t    data_len  //!< profile client indication 操作的数据的长度。
}
```

```
}gatt_ind_t;
```

### 3.2.2 GATT 函数

#### 3.2.2.1 GATT Add Service

```
uint8_t gatt_add_service(gatt_service_t *p_service)
```

创建一个 profile service。

**参数：**

p\_service - 指向 profile service 数组的指针。

**返回：**

uint8\_t 0xff, 创建失败, profile 的个数达到上限。  
其他值, 创建成功, 返回值是 profile 被分配的 svc\_id 号。  
系统能创建的 profile 个数由 app\_config.h 内的宏 USER\_PRF\_NB 定义。

#### 3.2.2.2 GATT Add Client

```
uint8_t gatt_add_client(gatt_client_t *p_client)
```

创建 profile client。系统只能创建一个 client 的服务。用户需要把所有的 att uuid 均放在一个 client 服务数组内。

**参数：**

p\_client - 指向 profile client 数组的指针。

**返回：**

uint8\_t 0xff, 创建失败, profile 的个数达到上限。  
其他值, 创建成功, 返回值是 profile 被分配的 client\_id 号。

#### 3.2.2.3 GATT Change Service UUID

```
void gatt_change_svc_uuid(uint8_t svc_id,uint8_t att_idx,uint8_t *new_uuid,uint8_t uuid_len)
```

在 profile service 被创建后, 更新某个 att 的 uuid。

**参数：**

svc\_id - 要更改 uuid 的 profile svc\_id  
att\_idx - 要更改的 att idx。  
new\_uuid - 指向新 uuid buffer 的指针  
uuid\_len - 新 uuid 的长度

**返回：**

None

#### 3.2.2.4 GATT Change Client UUID

```
void gatt_change_client_uuid(uint8_t client_id,uint8_t att_idx,uint8_t *new_uuid,uint8_t uuid_len)
```

在 profile client 被创建后, 更新某个 att 的 uuid。

**参数：**

- |           |                                |
|-----------|--------------------------------|
| client_id | - 要更改 uuid 的 profile client_id |
| att_idx   | - 要更改的 att idx。                |
| new_uuid  | - 指向新 uuid buffer 的指针          |
| uuid_len  | - 新 uuid 的长度                   |

**返回：**

None

### 3.2.2.5 GATT Discover Peer Device All Services

**void gatt\_discover\_all\_peer\_svc(uint8\_t client\_id, uint8\_t conidx)**

在做为 peripheral 设备链接建立后，发起扫描对端所有 service 服务。

**参数：**

- |           |  |
|-----------|--|
| client_id | - 要进行扫描的 profile client_id 号。                      |
| conidx    | - 要进行扫描操作的链接号。链接号从 0 开始一直到 app_config.h 定义的最大链接数-1 |

**返回：**

None

**示例：**

```
void proj_gap_evt_func(gap_event_t *event)
{
    switch(event->type)
    {
        case GAP_EVT_MASTER_CONNECT:
        {
            extern uint8_t client_id;
            gatt_discovery_all_peer_svc(client_id, event->param.master_encrypt_conidx);
        }
        break;
    }
}
```

### 3.2.2.6 GATT Discover Peer Device Service By UUID

**void gatt\_discover\_peer\_svc(uint8\_t client\_id, uint8\_t conidx, uint8\_t uuid\_len, uint8\_t \*group\_uuid)**

在做为 peripheral 设备链接建立后，发起扫描对端某一个特定 service uuid 服务

**参数：**

- |            |  |
|------------|--|
| client_id  | - 要进行扫描的 profile client_id 号。                      |
| conidx     | - 要进行扫描操作的链接号。链接号从 0 开始一直到 app_config.h 定义的最大链接数-1 |
| uuid_len   | - 要扫描的对端的 service uuid 的长度                         |
| group_uuid | - 要扫描的对端的 service uuid。                            |

**返回：**

None



### 3.2.2.7 GATT Write Request

**void gatt\_client\_write\_req(gatt\_client\_write\_t write\_att)**

peripheral 的设备向对端进行一次 write with response 操作，需要在 svc 服务扫描完毕后调用。

**参数：**

write\_att                      - 写操作的结构体。

**返回：**

None

### 3.2.2.8 GATT Write Command

**void gatt\_client\_write\_cmd(gatt\_client\_write\_t write\_att)**

peripheral 的设备向对端进行一次 write without response 操作，需要在 svc 服务扫描完毕后调用。

**参数：**

write\_att                      - 写操作的结构体。

**返回：**

None

**示例：**

```
uint16_t client_msg_handler(gatt_msg_t *p_msg)
{
    switch(p_msg->msg_evt)
    {
        case GATTC_MSG_CMP_EVT:
        {
            if(p_msg->param.op.operation == GATT_OP_PEER_SVC_REGISTERED)
            {
                gatt_client_write_t write;
                write.conidx = p_msg->conn_idx;
                write.client_id = client_id;
                write.att_idx = 1;
                write.p_data = "\x1\x2\x3\x4\x5\x6\x7";
                write.data_len = 7;
                gatt_client_write_cmd(write);
            }
        }
        break;
    }
    return 0;
}
```

### 3.2.2.9 GATT Enable Notification

**void gatt\_client\_enable\_ntf(gatt\_client\_enable\_ntf\_t ntf\_enable\_att)**

peripheral 的设备使能某个 uuid 的 notification 的功能，需要在 svc 服务扫描完毕后调用。

**参数：**

ntf\_enable\_att - 要进行使能 notification 功能的结构体。

**返回：**

None

**示例：**

```
uint16_t client_msg_handler(gatt_msg_t *p_msg)
{
    switch(p_msg->msg_evt)
    {
        case GATTC_MSG_CMP_EVT:
        {
            if(p_msg->param.op.operation == GATT_OP_PEER_SVC_REGISTERED)
            {
                gatt_client_enable_ntf_t ntf_enable;
                ntf_enable.conidx = p_msg->conn_idx;
                ntf_enable.client_id = client_id;
                ntf_enable.att_idx = 0;
                gatt_client_enable_ntf(ntf_enable);
            }
        }
        break;
    }
    return 0;
}
```

### 3.2.2.10 GATT Read Request

**void gatt\_client\_read(gatt\_client\_read\_t read\_att)**

peripheral 的设备向对端进行一次 read 操作，需要在 svc 服务扫描完毕后调用。读取的内容通过 profile msg 消息 GATTC\_MSG\_READ\_IND 进行上报。

**参数：**

read\_att - 要进行读操作的结构体。

**返回：**

None

**示例：**

```
uint16_t client_msg_handler(gatt_msg_t *p_msg)
{
    switch(p_msg->msg_evt)
    {
        case GATTC_MSG_CMP_EVT:
        {
            if(p_msg->param.op.operation == GATT_OP_PEER_SVC_REGISTERED)
            {
                gatt_client_read_t read;
                read.conidx = p_msg->conn_idx;
                read.client_id = client_id;
                read.att_idx = 0;
                gatt_client_read(read);
            }
        }
        break;
    }
    return 0;
}
```

### 3.2.2.11 GATT Notification

**void gatt\_notification(gatt\_ntf\_t ntf\_att)**

central 设备向对端进行一次 notification 操作，需要在接收到对端 ntf 使能的消息之后，进行调用。

**参数：**

ntf\_att                      - 要进行 ntf 操作的结构体。

**返回：**

None

**示例：**

```
gatt_ntf_t ntf_att;
ntf_att.att_idx = 2;
ntf_att.conidx = p_msg->conn_idx;
ntf_att.svc_id = svc_id;
ntf_att.data_len = 4;
uint8_t tmp[] = "12345";
ntf_att.p_data = tmp;
gatt_notification(ntf_att);
```

### 3.2.2.12 GATT Indication

**void gatt\_indication(gatt\_ind\_t ind\_att)**

central 设备向对端进行一次 indication 操作，需要在接收到对端 ind 使能的消息之后，进行调用。

**参数：**

ind\_att - 要进行 ind 操作的结构体。

**返回：**

None

### 3.2.2.13 GATT MTU Exchange Request

```
void gatt_mtu_exchange_req(uint8_t conidx)
```

向对端发起一次 mtu 交换的请求。

**参数：**

conidx - 要进行 mtu 交换的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1

**返回：**

None

### 3.2.2.14 GATT Get negotiated MTU size

```
uint16_t gatt_get_mtu(uint8_t conidx)
```

获取当前链接使用的 MTU 打字奥。

**参数：**

conidx - 要进行 mtu 交换的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1

**返回：**

uint16\_t - 当前链接使用的 MTU 大小

### 3.2.2.15 GATT deal message from HOST (condition: RTOS enable)

```
void gatt_msg_default(os_event_t *msg)
```

在启用 RTOS 时，用户需要创建一个专门用于处理 GATT 消息的 task，HOST 会向该 task 发送消息，该 task 收到消息后调用本函数用于处理收到的消息。

**参数：**

msg - 从 host 收到的消息，也就是将要被处理的消息

**返回：**

None

## 3.3 Mesh API

Mesh 的相关 API 位于 components\ble\include\mesh\mesh\_api.h 中。

### 3.3.1 Mesh 事件

#### 3.3.1.1 Mesh Event Type Defines

```
// Mesh event type define
enum mesh_event_type_t
{
    MESH_EVT_STARTED,                //!< Mesh 启动完成。
    MESH_EVT_STOPPED,                //!< Mesh 功能停止。
    MESH_EVT_RESET,                  //!< 从 provisioner 那里收到一个 reset 命令。
    MESH_EVT_READY,                  //!< Mesh 准备就绪，可以启动。
    MESH_EVT_MODEL_APPKEY_BINDED,     //!< Model 成功和一个 appkey 绑定。
    MESH_EVT_MODEL_GRPADDR_SUBED,     //!< Model 成功订阅一个 group 地址。
    MESH_EVT_PROV_PARAM_REQ,          //!< 从 provisioner 收到 provision parameter request。
    MESH_EVT_PROV_AUTH_DATA_REQ,      //!< 从 provisioner 收到 authentication data request。
    MESH_EVT_PROV_RESULT,             //!< 收到 provision 结果。
    MESH_EVT_UPDATE_IND,              //!< 收到状态更新通知。
    MESH_EVT_RECV_MSG,                //!< 收到 mesh 的数据
    MESH_EVT_COMPO_DATA_REQ,          //!< 从 provisioner 收到 composition data request。
    MESH_EVT_ADV_REPORT,              //!< 收到 BLE 广播包的事件，通知应用层处理。
};
```

#### 3.3.1.2 Mesh network information updates

```
// Mesh network information update type.
enum mesh_update_type_t
{
    MESH_UPD_TYPE_NET_KEY_UPDATED,    //!< Network key 更新
    MESH_UPD_TYPE_NET_KEY_DELETED,    //!< Network key 删除
    MESH_UPD_TYPE_APP_KEY_UPDATED,    //!< Application key 更新
    MESH_UPD_TYPE_APP_KEY_DELETED,    //!< Application key 删除
    MESH_UPD_TYPE_PUBLI_PARAM,        //!< Model publication 参数更新
    MESH_UPD_TYPE_SUBS_LIST,          //!< Model subscription list 更新
    MESH_UPD_TYPE_BINDING,            //!< Model/application key 绑定状态更新
    MESH_UPD_TYPE_STATE,              //!< 状态更新
};
```

#### 3.3.1.3 Mesh Supported Features

```
// Mesh supported feature type define.
```

```
enum mesh_feature_t
{
```

```

MESH_FEATURE_RELAY          = (1<<0),          //!< Relay 模式。
MESH_FEATURE_PROXY          = (1<<1),          //!< Proxy 模式。
MESH_FEATURE_FRIEND         = (1<<2),          //!< Friendly 节点模式。
MESH_FEATURE_LOW_POWER      = (1<<3),          //!< Low Power Node 模式。
MESH_FEATURE_PB_GATT        = (1<<4),          //!< 支持 GATT bearer。
};

```

### 3.3.1.4 Mesh Provision Output OOB Mode

#### // Mesh provision out oob mode.

```

enum mesh_prov_out_oob_t
{
    MESH_PROV_OUT_OOB_BLINK          = 0x0001,          //!< Bit[0]: 闪灯。
    MESH_PROV_OUT_OOB_BEEP           = 0x0002,          //!< Bit[1]: 叫出声。
    MESH_PROV_OUT_OOB_VIBRATE        = 0x0004,          //!< Bit[2]: 抖起来。
    MESH_PROV_OUT_OOB_NUMERIC         = 0x0008,          //!< Bit[3]: 数字显示。
    MESH_PROV_OUT_OOB_ALPHANUMERIC    = 0x0010,          //!< Bit[4]: 字母显示。
                                     //!< Bit[5-15]: 保留给将来用。
};

```

### 3.3.1.5 Mesh Provision Input OOB Mode

#### /// Input OOB Action field values

```

enum mesh_prov_in_oob_t
{
    MESH_PROV_IN_OOB_PUSH            = 0x0001,          //!< Bit[0]: 按。
    MESH_PROV_IN_OOB_TWIST           = 0x0002,          //!< Bit[1]: 转。
    MESH_PROV_IN_OOB_NUMERIC         = 0x0004,          //!< Bit[2]: 数字输入。
    MESH_PROV_IN_OOB_ALPHANUMERIC    = 0x0008,          //!< Bit[3]: 字母输入。
                                     //!< Bit[4-15]: 保留给将来用。
};

```

### 3.3.1.6 Mesh Provision Information

#### // Mesh provision information.

```

enum mesh_prov_info
{
    MESH_PROV_INFO_URI_HASH_PRESENT = (1 << 0),          //!< 在 unprovisioned device beacon 包中是否显示 URI Hash。
};

```

### 3.3.1.7 Mesh Provision States

#### /// State of the provisioning

```
enum mesh_prov_state
{
    MESH_PROV_STARTED,           //!< Provisioning 过程已经开始。
    MESH_PROV_SUCCEED,          //!< Provisioning 成功。
    MESH_PROV_FAILED,           //!< Provisioning 失败。
};
```

### 3.3.1.8 Mesh Publish Message Type

#### // Mesh publish message type define

```
typedef struct
{
    uint8_t      element_idx;      //!< Element index。
    uint32_t     model_id;         //!< Model ID。
    uint32_t     opcode;           //!< Operation code (1, 2 or 3 字节长度的 operation code)。
    uint16_t     msg_len;          //!< 数据长度。
    uint8_t      msg[];            //!< 数据内容。
} mesh_publish_msg_t;
```

### 3.3.1.9 Mesh Response Message type

#### // Mesh response message type define

```
typedef struct
{
    uint8_t      element_idx;      //!< 数据对应的 Element index
    uint8_t      app_key_id;       //!< 数据要使用的 App key 的 index
    uint32_t     model_id;         //!< 数据对应的 Model ID
    uint32_t     opcode;           //!< 数据对应的 operation code (1, 2 或者 3 字节长度的 operation code.)
    uint16_t     dst_addr;         //!< 数据对应的目标地址
    uint16_t     msg_len;          //!< 数据长度
    uint8_t      msg[];            //!< 数据内容
} mesh_rsp_msg_t;
```

### 3.3.1.10 Mesh Receive Message Type

#### // Mesh receive message type define

```
typedef struct
{
    uint32_t     model_id;          //!< Model ID。
```

```
uint32_t    opcode;                //!< Operation code (1, 2 or 3 字节长度的 operation code)。
uint16_t    msg_len;               //!< 数据长度。
uint8_t     *p_msg;               //!< 数据内容。
} mesh_recv_msg_t;
```

### 3.3.1.11 Mesh Model Structure

```
// Mesh model struct.
typedef struct
{
    uint32_t    model_id;           //!< Model ID。
    uint8_t     model_vendor;       //!< 是 SIG 定义的 model 还是自定义 model。 @MODEL_VENDOR_MODE
    uint8_t     element_idx;       //!< 设备中的 Element index。
} mesh_model_t;
```

### 3.3.1.12 Mesh Provision State Change Event

```
// Mesh Provisioning state change indication
typedef struct
{
    uint8_t     state;             //!< Provision 状态。 (@see enum mesh_prov_state)
    uint16_t    status;           //!< Provision 失败时候的原因。
} mesh_prov_result_ind_t;
```

### 3.3.1.13 Mesh Model Message Indication

```
// Inform reception of a specific mesh message
typedef struct
{
    uint32_t    model_id;         //!< Model id。
    uint8_t     element;         //!< element index。
    uint8_t     app_key_lid;      //!< AppKey Local identifier (Required for a response)。
    int8_t      rssi;            //!< 收到的 PDU 的 RSSI 值。
    uint8_t     not_relayed;      //!< 1 = 表示消息直接从源设备哪里收到； 0 = 消息是经过 relay 到达。
    uint32_t    opcode;          //!< Operation code (1, 2 or 3 字节长度的 operation code)。
    uint16_t     src;            //!< 消息源设备的地址。 (Required for a response)
    uint16_t     msg_len;        //!< 数据长度。
    const uint8_t *msg;          //!< 数据内容。
} mesh_model_msg_ind_t;
```



### 3.3.1.14 Network Key is NOT updated

#### // Network key information entry structure if network key is not being updated

```
typedef struct
{
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          info;             //!< Information
    uint16_t         netkey_id;        //!< NetKey ID
    uint8_t          key[16];          //!< Network Key
} mesh_netkey_t;
```

### 3.3.1.15 Network Key is updated

#### // Network key information entry structure if network key is being updated

```
typedef struct
{
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          info;             //!< Information
    uint16_t         netkey_id;        //!< NetKey ID
    uint8_t          key[16];          //!< Network Key
    uint8_t          new_key[16];      //!< New network key
} mesh_netkey_upd_t;
```

### 3.3.1.16 Application Key is NOT updated

#### // Application key information entry structure if application key is not being updated

```
typedef struct
{
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          info;             //!< Information
    uint16_t         netkey_id;        //!< NetKey ID
    uint16_t         appkey_id;        //!< AppKey ID
    uint8_t          key[16];          //!< Network Key
} mesh_appkey_t;
```

### 3.3.1.17 Application Key is updated

#### // Application key information entry structure if application key is being updated

```
typedef struct
{
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          info;             //!< Information
```

```
uint16_t      netkey_id;          //!< NetKey ID
uint16_t      appkey_id;         //!< AppKey ID
uint8_t       key[16];           //!< Network Key
uint8_t       new_key[16];       //!< New network key
}mesh_appkey_upd_t;
```

### 3.3.1.18 Model publication parameter for NOT virtual publication address

#### // Model publication parameter entry structure if publication address is not a virtual address

```
typedef struct
{
    uint8_t      length;          //!< Entry length
    uint8_t      info;            //!< Information
    uint16_t_address element_addr; //!< Element address
    uint32_t      model_id;        //!< Model ID
    uint16_t      addr;            //!< Publication address
    uint16_t      appkey_id;       //!< AppKey ID
    uint8_t       ttl;            //!< TTL
    uint8_t       period;         //!< Period
    uint8_t       retx_params;     //!< Retransmission parameters
    uint8_t       friend_cred;    //!< Friend credentials
}mesh_publi_t;
```

### 3.3.1.19 Model publication parameter for virtual publication address

#### // Model publication parameter entry structure if publication address is a virtual address

```
typedef struct
{
    uint8_t      length;          //!< Entry length
    uint8_t      info;            //!< Information
    uint16_t_address element_addr; //!< Element address
    uint32_t      model_id;        //!< Model ID
    uint16_t      addr;            //!< Publication address
    uint16_t      appkey_id;       //!< AppKey ID
    uint8_t       ttl;            //!< TTL
    uint8_t       period;         //!< Period
    uint8_t       retx_params;     //!< Retransmission parameters
    uint8_t       friend_cred;    //!< Friend credentials
    uint8_t       label_uuid[16];  //!< Label UUID
}mesh_publi_virt_t;
```

### 3.3.1.20 Model subscription entry

#### // Model subscription list entry structure

```
typedef struct
{
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          info;             //!< Information
    uint16_t         element_addr;     //!< Element address
    uint32_t         model_id;         //!< Model ID
    uint8_t          list[];           //!< List
}mesh_subs_t;
```

### 3.3.1.21 Key binding entry

#### // Model/Application key binding entry structure

```
typedef struct
{
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          info;             //!< Information
    uint16_t         element_addr;     //!< Element address
    uint32_t         model_id;         //!< Model ID
    uint16_t         appkey_ids[];     //!< List of AppKey IDs
}mesh_binding_t;
```

### 3.3.1.22 Configuration updated indication

#### // Configuration update indication message structure

```
typedef struct
{
    uint8_t          upd_type;         //!< Update type
    uint8_t          length;           //!< Entry length
    uint8_t          data[];           //!< Entry value
}mesh_update_ind_t;
```

### 3.3.1.23 Mesh Event Structure

#### // Mesh event structure

```
typedef struct
{
    enum mesh_event_type_t          type;           //!< Mesh 事件类型，@mesh_event_type_t
    union
    {
```

mesh_prov_result_ind_t	prov_result;	/// Provision 结果, @mesh_prov_result_ind_t
void	*update_ind;	/// 状态更新, 包括当前状态和 key 更新装情况。
mesh_model_msg_ind_t	model_msg;	/// Mesh model 的消息。
uint8_t	compo_data_req_page;	/// Mesh composition data request page。
gap_evt_adv_report_t	adv_report;	/// BLE 广播包内容。
} param;		
} mesh_event_t;		

### 3.3.2 Mesh 函数

#### 3.3.2.1 Mesh Set Application Callback Function

##### void mesh\_set\_cb\_func(mesh\_callback\_func\_t mesh\_evt\_cb)

注册 mesh 事件在应用层的回调函数。

**参数：**

mesh\_evt\_cb - 应用层的 Mesh 事件处理函数。

**返回：**

None

#### 3.3.2.2 Mesh Initialization

##### void mesh\_init(enum mesh\_feature\_t feature, uint32\_t store\_addr)

初始化 mesh 的功能。

**参数：**

feature - 应用层的 GAP 事件处理函数。

store\_addr - 用于存放 mesh link 信息的 flash 地址。 mesh link 信息包含 network key, app key, binding 信息等。详细参考 4.3.1 章节 mesh\_feature\_t。

**返回：**

None

#### 3.3.2.3 Mesh Set Runtime

##### void mesh\_set\_runtime(void)

设置当前时间。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.3.2.4 Mesh Start

#### void mesh\_start(void)

开始运行 mesh。这个必须在 mesh\_init()被调用之后执行。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.3.2.5 Mesh Stop

#### void mesh\_stop(void)

停止 mesh 功能。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.3.2.6 Mesh Model Bind AppKey

#### void mesh\_model\_bind\_appkey(uint32\_t model\_id, uint8\_t element, uint8\_t app\_key\_index)

给特定 model 绑定一个 appkey。通常 appkey 是由 provisioner 分发并且绑定，某些情况下如果本地保存或者有预设值 appkey 列表的话，可以通过这个 API 可以从应用层选择一个本地 appkey 进行绑定。

**参数：**

- model\_id - 需要被绑定 appkey 的 model。
- element - model 归属的 element。
- app\_key\_index - appkey 在 appkey 列表中的序列号。

**返回：**

None

### 3.3.2.7 Mesh Model Subscribe Group Message

#### void mesh\_model\_sub\_group\_addr(uint32\_t model\_id, uint8\_t element, uint16\_t group\_addr)

model 订阅特定的组播地址。用于该 model 接收 group\_addr 对应组播内容。

**参数：**

- model\_id - 需要操作的 model 的 ID。
- element - model 归属的 element。
- group\_addr - 被订阅的组地址。

**返回：**

None

### 3.3.2.8 Mesh Add Models

```
void mesh_add_model(const mesh_model_t *p_model)
```

添加 mesh model 到协议栈中。可以用于同时添加多个 model，提前定义好 model 数据表，以数组的形式传递到函数即可。

**参数：**

p\_model - 提前定义好的 mesh model 的数据表，以数组的形式存在。成员结构参考 4.3.1 章节 mesh\_model\_t。

**返回：**

None

### 3.3.2.9 Mesh Publish Message

```
void mesh_publish_msg(mesh_publish_msg_t *p_publish_msg)
```

在 mesh 网络中散播一个数据。

**参数：**

p\_publish\_msg - 需要 publish 的 message 的数据结构。详细参考 4.3.1 章节 mesh\_publish\_msg\_t。

**返回：**

None

### 3.3.2.10 Mesh Send Response message

```
void mesh_send_rsp(mesh_rsp_msg_t *p_rsp_msg)
```

在 mesh 网络中发送 response 包。

**参数：**

p\_rsp\_msg - 需要发送的 response 的 message 的数据结构。详细参考 4.3.1 章节 mesh\_publish\_msg\_t。

**返回：**

None

### 3.3.2.11 Mesh Provision Parameters response

```
void mesh_send_prov_param_rsp(uint8_t *uuid, uint32_t uri_hash, uint16_t oob_info, uint8_t pub_key_oob, uint8_t static_oob, uint8_t out_oob_size, uint8_t in_oob_size, uint16_t out_oob_action, uint16_t in_oob_action, uint8_t nb_elt, uint8_t info);
```

对 provision request 的回复。Provision request 来自 provisioner。

**参数：**

uuid - 设备的 uuid。  
uri\_hash - uri\_hash 值。  
oob\_info - oob 信息。  
pub\_key\_oob - Public key oob 信息。  
static\_oob - Static oob 信息。  
out\_oob\_size - Out oob size。  
in\_oob\_size - In oob size。

- out\_oob\_action - Out oob action。
- in\_oob\_action - In oob action。
- nb\_elt - 设备中含有的 element 的数量。
- info - 额外信息，以 bit 位的形式定义。

**返回：**

None

### 3.3.2.12 Mesh Provision Authentication Data Response

**void mesh\_send\_prov\_auth\_data\_rsp(uint8\_t accept, uint8\_t auth\_size, uint8\_t \*auth\_data)**

回复从 provisioner 发来的 provision authentication data 的请求。用于 provisioning 的过程中。

**参数：**

- accept - 接收还是拒绝对方。
- auth\_size - authentication data 的长度。
- auth\_data - authentication data 的内容。

**返回：**

None

### 3.3.2.13 Mesh Composition Data Response

**void mesh\_send\_compo\_data\_rsp(uint8\_t page, uint8\_t \*data, uint8\_t length)**

对 composition data request 的回复。

**参数：**

- page - 回复的数据所属的 page。
- data - 回复的数据内容。
- length - 回复的数据内容的长度。

**返回：**

None

### 3.3.2.14 Mesh Store Information Into Flash

**void mesh\_info\_store\_into\_flash(void)**

把 mesh 网络的信息保存到 flash 中。为了避免频繁对 flash 进行操作，应用层应在收到 MESH\_EVT\_UPDATE\_IND 事件之后隔至少 2 秒之后再调用此函数。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.3.2.15 Mesh Clear Information In Flash

**void mesh\_info\_clear(void)**

把 mesh 网络保存在 flash 中的信息删除。

**参数：**

None

**返回：**

None

## 3.4 Security API

Security 相关 API 也位于 components\ble\include\gap\gap\_api.h 文件中。

### 3.4.1 Security 函数

#### 3.4.1.1 GAP Bond Manager Initializtion

**void gap\_bond\_manager\_init(uint32\_t flash\_addr,uint32\_t svc\_flash\_addr,uint8\_t max\_dev\_num,bool enable)**

初始化绑定管理功能。绑定管理功能启用后，会在链接建立回调事件之前进行绑定地址检查。该函数不能在 user\_entry\_before\_ble\_init() 入口函数调用。

**参数：**

- flash\_addr - 指定存储绑定设备秘钥的 flash 地址，地址必须是 4096 整数倍。
- svc\_flash\_addr - 指定存储绑定设备服务信息的 flash 地址，地址必须是 4096 整数倍。
- max\_dev\_num - 指定最大能支持的绑定设备的个数。取值 1~ app\_config.h 定义的最大链接数。
- enable - 是否启用该功能。 True，启用绑定管理功能。 False，禁止绑定管理功能。

**返回：**

None

**示例：**

```
gap_bond_manager_init(0x32000,0x33000,8,true);
```

#### 3.4.1.2 GAP Get Bond Device Information

**void gap\_bond\_manager\_get\_info(uint8\_t device\_idx, gap\_bond\_info\_t \*bond\_info)**

获取存储在 flash 内部的绑定设备的地址和绑定状态。可以在任何时间调用。

**参数：**

- device\_idx - 绑定设备的序号。范围：0 ~ max\_dev\_num。 max\_dev\_num 见 gap\_bond\_manager\_init()函数输入参数的解释。
- bond\_info - 返回存储在 flash 内某个绑定序号的设备地址和绑定状态。

**返回：**

None

**示例：**

```
gap_bond_info_t *bond_info;
gap_bond_manager_get_info(0,&bond_info);
```



### 3.4.1.3 GAP Bond Manager Delete All Bondings

#### **void gap\_bond\_manager\_delete\_all(void)**

删除所有存储在 flash 内的绑定设备的密钥和设备服务信息。需要在绑定管理功能初始化之后调用。该函数不能在 user\_entry\_before\_ble\_init() 入口函数调用。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.4.1.4 GAP Bond Manager Delete Single Bonding

#### **void gap\_bond\_manager\_delete(uint8\_t \*mac\_addr, uint8\_t addr\_type)**

删除某个设备存储在 flash 内的绑定设备的密钥和设备服务信息。需要在绑定管理功能初始化之后调用。该函数不能在 user\_entry\_before\_ble\_init() 入口函数调用。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 3.4.1.5 GAP Set Security Parameters

#### **void gap\_security\_param\_init(gap\_security\_param\_t \*sec\_param)**

初始化安全绑定操作时的参数。MITM , IO Capabilities , password 等。

**参数：**

sec\_param            -    指向安全绑定参数结构体的指针。

**返回：**

None

**示例：**

```
gap_security_param_t param =
{
    .mitm = true,
    .ble_secure_conn = false,
    .io_cap = GAP_IO_CAP_DISPLAY_ONLY,
    .pair_init_mode = GAP_PAIRING_MODE_WAIT_FOR_REQ,
    .bond = true,
    .password = 123456,
};
gap_security_param_init(&param);
```

### 3.4.1.6 GAP Sending Pairing Password

```
void gap_security_send_pairing_password(uint32_t conidx,uint32_t password)
```

发送绑定操作时所需的密码，即 pin 码。

**参数：**

- conidx - 要进行回复密码的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1
- password - 回复绑定操作所需的密码。一般为一个小于 999999 的值。

**返回：**

None

**示例：**

```
gap_security_send_pairing_password(0,123456);
```

### 3.4.1.7 GAP Pairing Request

```
void gap_security_pairing_req(uint8_t conidx)
```

peripheral 的设备在链接建立后，主动发起一次新的绑定操作。一般来说，如果链接设备的绑定地址检测结果为 false 时，进行绑定操作。加密成功后，会产生 GAP\_SEC\_EVT\_MASTER\_ENCRYPT 事件。

**参数：**

- conidx - 要发起绑定的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1。

**返回：**

None

### 3.4.1.8 GAP Encrypt Request

```
void gap_security_enc_req(uint8_t conidx)
```

peripheral 的设备在链接建立后，主动发起一次加密操作。一般来说，如果链接设备的绑定地址检测结果为 true 时，进行加密操作。加密成功后，会产生 GAP\_SEC\_EVT\_MASTER\_ENCRYPT 事件。

**参数：**

- conidx - 要发起绑定的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1。

**返回：**

None

### 3.4.1.9 GAP Get Bond Status

```
bool gap_security_get_bond_status(void)
```

获取最近一次链接建立后，相连接的对端设备的绑定状态。

**参数：**

None

**返回：**

- bool True, 最近一次链接的对端设备已绑定。
- False, 最近一次链接的对端设备未绑定。

**示例：**

```
void proj_gap_evt_func(gap_event_t *event)
{
    switch(event->type)
    {
        case GAP_EVT_MASTER_CONNECT:
        {
            if (gap_security_get_bond_status())
                gap_security_enc_req(event->param.master_connect.conidx);
            else
                gap_security_pairing_req(event->param.master_connect.conidx);
        }
        break;
    }
}

gap_set_cb_func(proj_gap_evt_func);
```

### 3.4.1.10 GAP Security Request

#### void gap\_security\_req(uint8\_t conidx)

central 的设备在链接建立后，发出绑定或加密的请求。等 peripheral 设备回应。

#### 参数：

conidx                      -    要发送请求的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1。

#### 返回：

None

#### 示例：

```
void proj_gap_evt_func(gap_event_t *event)
{
    switch(event->type)
    {
        case GAP_EVT_SLAVE_CONNECT:
        {
            gap_security_req(event->param.slave_connect.conidx);
        }
        break;
    }
}

gap_set_cb_func(proj_gap_evt_func);
```

## 3.5 BLE Profiles

SDK 里面以源码的形式实现了 BLE 常用的 profile，供用户参考和修改。Profile 可以在 SDK 安装目录 \components\ble\profiles 下找到。

### 3.5.1 HID

Human Interface Device。HID 主要用于 BLE 鼠标键盘和遥控器的开发。

HID service 的定义在 hid\_service.c 文件中。HID service 包含了 service 定义和一系列特征值定义。HID service 的特征值主要包含 report map, HID 的 input, output report。这些特征值的内容可以根据不同 HID 设备呈现出不同内容。SDK 里面给出了一个比较全的 HID service 定义，包含了键盘和鼠标的功能。详见 hid\_profile\_att\_table[] 数组的定义。

#### 3.5.1.1 HID service 事件

**// HID Device Defines. 定义 hid 设备。暂时只支持 keyboard 设备。**

```
HID_DEV_KEYBOARD    0x01          //!< hid 设备定义为键盘
HID_DEV_MOUSE       0x02          //!< hid 设备定义为鼠标
HID_DEV              HID_DEV_KEYBOARD  //!< 由用户定义 hid server 是什么设备。
```

**// HID information flags. 对应 const 变量 hid\_info\_value, 做为 HID\_INFORMATION\_UUID 读时的返回值**

```
HID_FLAGS_REMOTE_WAKE      0x01    //!< hid information 标志位：可远程唤醒
HID_FLAGS_NORMALLY_CONNECTABLE 0x02  //!< hid information 标志位：普通 可连接
```

**// HID protocol mode values. 做为 PROTOCOL\_MODE\_UUID 读时的返回值**

```
HID_PROTOCOL_MODE_BOOT    0x01    //!< Boot Protocol Mode
HID_PROTOCOL_MODE_REPORT  0x02    //!< Report Protocol Mode
```

**// HID\_REPORT\_TYPE\_GROUP. 对应 hid\_report\_ref\_t 的 report\_type 变量值。**

```
HID_REPORT_TYPE_INPUT     0x1      //!< report id 包含对端可输入的能力
HID_REPORT_TYPE_OUTPUT    0x2      //!< report id 包含对端可输出的能力
HID_REPORT_TYPE_FEATURE   0x3      //!< report id 包含对端可输出/输入的能力
HID_REPORT_TYPE_WR        0x10     //!< report id 包含向对端 写的的能力
```

**// HID report mapping table**

```
typedef struct
{
    uint8_t    report_id    //!< Report ID。由 report map 定义.
    uint8_t    report_type  //!< Report Type。定义 report id 的属性。参见@HID_REPORT_TYPE_GROUP
}hid_report_ref_t;
```

#### 3.5.1.2 HID service 函数

**void hid\_gatt\_add\_service(void)**

创建 hid server 的 profile。

**参数：**

None

返回：

None

**void hid\_gatt\_report\_notify(uint8\_t conidx, uint8\_t rpt\_id, uint8\_t \*p\_data, uint16\_t len)**

向某个已建立的链接的某个 rept\_info idx 发送一段数据。

**参数：**

- |        |   |  |
|--------|---|--|
| conidx | - | 要进行操作链接号。链接号从 0 开始一直到 app_config.h 定义的最大链接数-1  |
| rpt_id | - | 要操作 hid_rpt_info 数组的序号。hid_rpt_info 数组在 hid_gatt_add_service() 创建时赋值。内部默认定义如下。<br>[0] : 赋值为 report id 1 , 对应鼠标。<br>[1] : 赋值为 report id 2 , 对应 Cosumer Controller。<br>[2] : 赋值为 report id 3 , 对应为 键盘输入 , [3] 赋值为 report id 3 , 对应为键盘输出。 |
| p_data | - | 指向发送数据缓存地址的指针。   |
| len    | - | 发送数据的长度。   |

**返回：**

None

### 3.5.2 DIS

Device Information Service。提供设备的产品信息以及软硬件版本。代码位于 components\ble\profiles\ble\_dev\_info 中。

#### 3.5.2.1 DIS 事件

**// Device information marco defines**

DIS_MANUFACTURER_NAME	"Freqchip"	///< 设备厂商名字
DIS_MANUFACTURER_NAME_LEN	8	///< 设备厂商名字长度
DIS_MODEL_NB_STR	"Fr-BLE-1.0"	///< 设备模组名字 string 定义
DIS_MODEL_NB_STR_LEN	10	///< 设备模组名字长度
DIS_FIRM_REV_STR	"6.1.2"	///< 设备固件版本定义
DIS_FIRM_REV_STR_LEN	5	///< 设备固件版本长度
DIS_SYSTEM_ID	"\x12\x34\x56\xFF\xFE\x9A\xBC\xDE"	///< 设备 System ID 定义
DIS_SYSTEM_ID_LEN	8	///< 设备 System ID 长度
DIS_SW_REV_STR	"6.3.0"	///< 设备软件版本定义
DIS_SW_REV_STR_LEN	5	///< 设备软件版本长度
DIS_PNP_ID	"\x01\x17\x27\xb0\x32\x10\x24"	///< 设备 PNP_ID 定义
DIS_PNP_ID_LEN	7	///< 设备 PNP_ID 长度
DIS_SERIAL_NB_STR	"1.0.0.0-LE"	///< 设备 系列号定义
DIS_SERIAL_NB_STR_LEN	10	///< 设备 系列号长度
DIS_HARD_REV_STR	"1.0.0"	///< 设备硬件版本号 string 定义
DIS_HARD_REV_STR_LEN	5	///< 设备硬件版本号 string 长度

DIS_IEEE	"\xFF\xEE\xDD\xCC\xBB\xAA"	///< 设备 IEEE 数据定义
DIS_IEEE_LEN	6	///< 设备 IEEE 数据长度

#### // Diss server profile contents

DIS_MANUFACTURER_NAME_CHAR_SUP	0x0001	///< diss server 包含 厂商名字
DIS_MODEL_NB_STR_CHAR_SUP	0x0002	///< diss server 包含 模组名字
DIS_SERIAL_NB_STR_CHAR_SUP	0x0004	///< diss server 包含 系列号名字
DIS_HARD_REV_STR_CHAR_SUP	0x0008	///< diss server 包含 硬件版本号
DIS_FIRM_REV_STR_CHAR_SUP	0x0010	///< diss server 包含 固件版本号
DIS_SW_REV_STR_CHAR_SUP	0x0020	///< diss server 包含 软件版本号
DIS_SYSTEM_ID_CHAR_SUP	0x0040	///< diss server 包含 System ID
DIS_IEEE_CHAR_SUP	0x0080	///< diss server 包含 IEEE 数据
DIS_PNP_ID_CHAR_SUP	0x0100	///< diss server 包含 PNP_ID
DIS_ALL_FEAT_SUP	0x01FF	///< diss server 包含 上面所有的信息
DIS_FEATURES		///< 由用户定义 diss server 包含的设备信息内容。

### 3.5.2.2 DIS 函数

#### void dis\_gatt\_add\_service(void)

创建 device information 的 profile。

参数：

None

返回：

None

### 3.5.3 Battery service

Battery service 用于实时电池电量监控。代码位于 components\ble\profiles\ble\_batt 中。

#### 3.5.3.1 BATT 事件

#### // Battery Server Profile attributes index.

```
typedef struct
{
    IDX_BATT_SERVICE                ///< Batt server primary
    IDX_BATT_LEVEL_CHAR_DECLARATIO  ///< Batt server level charact declaration
N
    IDX_BATT_LEVEL_CHAR_VALUE       ///< Batt server level charact value
    IDX_BATT_LEVEL_CCCD             ///< Batt server level charact configuration
    IDX_BATT_NB                     ///< Batt server idx numbers.
}hid_report_ref_t;
```

### 3.5.3.2 BATT 函数

#### **void batt\_gatt\_add\_service(void)**

创建 batt server 的 profile。

**参数：**

None

**返回：**

None

#### **void batt\_gatt\_notify(uint8\_t conidx,uint8\_t batt\_level)**

更新电量值到内部。如果链接已建立，则立即发送一次电量等级的 ntf 操作。

**参数：**

- conidx - 要操作的链接号。链接号从 0 开始一直到 app\_config.h 定义的最大链接数-1
- batt\_level - 要发送的电池电量百分比的值。

**返回：**

None

### 3.5.4 OTA

Over The Air download，空中固件升级。代码位于 components\ble\profiles\ble\_ota 中。

#### 3.5.4.1 OTA 函数

#### **void ota\_gatt\_add\_service(void)**

创建 OTA 服务的 profile。

**参数：**

None

**返回：**

None

## 4. OSAL API

OSAL 相关 API 位于 components\modules\os\include 目录中。

### 4.1 Task API

位于 components\modules\os\include\os\_task.h。

#### 4.1.1 Task 函数

##### 4.1.1.1 OS Task Create

###### **uint16\_t os\_task\_create(os\_task\_func\_t task\_func)**

创建一个任务。最多支持 20 个任务。任务不分优先级。消息按抛送的顺序进行处理。

**参数：**

task\_func                      -    任务的执行函数。

**返回：**

uint16\_t                        -    创建任务的 id 号，  
                                       0xff，任务创建失败。  
                                       其他值，任务创建成功，返回值是任务的 id 号。

**示例：**

```
uint16_t user_task_id;
static int user_task_func(os_event_t *param)
{
    switch(param->event_id)
    {
        case 0
            break;
        case 1
            break;
    }
    return EVT_CONSUMED;
}
void user_task_init(void)
{
    user_task_id = os_task_create(user_task_func);
}
```



#### 4.1.1.2 OS Task Delete

**void os\_task\_delete(uint8\_t task\_id)**

删除一个已经创建的任务。

**参数：**

task\_id - 创建任务时返回的任务 id 号。

**返回：**

None

#### 4.1.1.3 OS Message Post

**void os\_msg\_post(uint16\_t dst\_task\_id,os\_event\_t \*evt)**

向某个已经创建的目标任务抛一个消息事件。

**参数：**

dst\_task\_id - 目标任务的任务 id 号  
evt - 指向要抛送的消息事件的指针。

**返回：**

None

### 4.2 Clock API

位于 components\modules\os\include\os\_timer.h。

#### 4.2.1 Clock 函数

##### 4.2.1.1 OS Timer Initialization

**void os\_timer\_init(os\_timer\_t \*ptimer, os\_timer\_func\_t pfunction, void \*parg)**

初始化一个软件定时器。最多支持 50 个定时器。使用软件定时器之前，必须调用该函数进行初始化。

**参数：**

ptimer - 指向软件定时器结构体的指针。  
pfunction - 定时器的执行函数。  
parg - 定时器执行函数的输入参数指针。

**返回：**

None

**示例：**

```
os_timer_t test_timer;
static void test_time_fn(void *param)
{
    co_printf("1s timer\r\n");
}
```

```
void user_timer_init(void)
{
    os_timer_init(&test_timer,test_time_fn, NULL);
    os_timer_start(&test_timer,1000, true); //启动一个 1s 的定时器。
}
```

#### 4.2.1.2 OS Timer Start

**void os\_timer\_start(os\_timer\_t \*ptimer,uint32\_t ms, bool repeat\_flag)**

启动一个软件定时器。

**参数：**

- ptimer - 指向软件定时器结构体的指针。
- ms - 定时时间，单位:ms。取值范围，10 ~ 0x3FFFFFF
- repeat\_flag - 定时器是否重复。

**返回：**

None

#### 4.2.1.3 OS Timer Stop

**void os\_timer\_stop(os\_timer\_t \*ptimer)**

停止一个软件定时器。

**参数：**

- ptimer - 指向软件定时器结构体的指针。

**返回：**

None

### 4.3 Memory API

位于 components\modules\os\include\os\_mem.h。

#### 4.3.1 Memory 函数

##### 4.3.1.1 OS Malloc

**void \*os\_malloc(uint32\_t size)**

向系统 heap 申请分配一段内存。

**参数：**

- size - 要申请的内存的大小。

**返回：**

- void \* - 指向分配内存地址的指针。

#### 4.3.1.2 OS Get Free Heap Size

**void os\_get\_free\_heap\_size(void)**

获取系统 heap 剩余的空间大小。

**参数：**

None

**返回：**

None                      系统剩余的 heap 空间。

#### 4.3.1.3 OS Show Message List

**void show\_msg\_list(void)**

打印当前分配的所有消息的信息。只有在 app\_config.h 内定义 USER\_MEM\_API\_ENABLE 之后才能使用。

**参数：**

None

**返回：**

None

#### 4.3.1.4 OS Show Kernel Malloc Informationi

**void show\_ke\_malloc(void)**

打印当前的内存分配统计信息，包含最大 heap 使用量，剩余 heap 和所有 heap 大小。只有在 app\_config.h 内定义 USER\_MEM\_API\_ENABLE 之后才能使用。

**参数：**

None

**返回：**

None

#### 4.3.1.5 OS Show Memory List

**void show\_mem\_list(void)**

打印当前所有的内存分配信息。只有在 app\_config.h 内定义 USER\_MEM\_API\_ENABLE 之后才能使用。

**参数：**

None

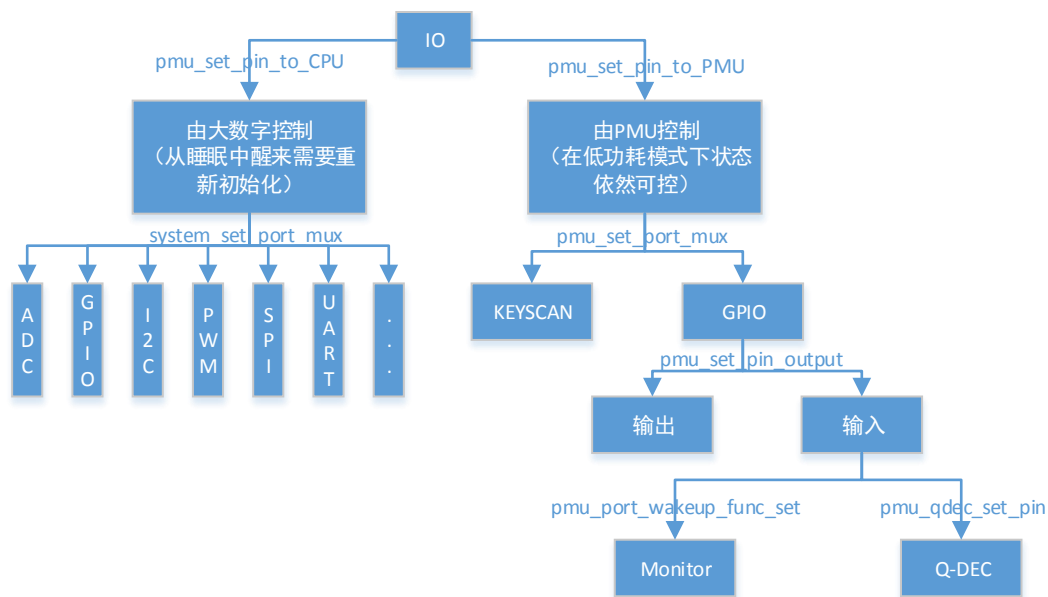
**返回：**

None

## 5. MCU 外设驱动

### 5.1 IO MUX

FR801xH 系列芯片共有 4 组 IO，每组有 8 路，不同型号的芯片引出的 IO 数量有所不同。每个 IO 可配置为上拉模式，上拉电阻约为 50K 欧姆。IO 的工作状态和模式可选择由大数字（进入低功耗后断电）或者 PMU（进入低功耗模式后继续工作）控制。IO 的控制逻辑和功能配置如下图所示：



IO 逻辑和功能

#### 5.1.1 普通 IO 接口

以下 API 位于 components\driver\include\driver\_system.h 中。

##### 5.1.1.1 IO 功能设置

```
void system_set_port_mux(enum system_port_t port, enum system_port_bit_t bit, uint8_t func)
```

设置 IO 由大数字控制时的功能，单次设置一个 IO

参数：

port - IO 所属的端口组  
bit IO 的 channel 编号  
func 所要设置的功能

返回：

None

示例：

```
system_set_port_mux(GPIO_PORT_A, GPIO_BIT_0, PORTA0_FUNC_UART0_RXD);
```

### 5.1.1.2 IO 上拉设置

```
void system_set_port_pull(uint32_t port, uint8_t pull)
```

设置 IO 由大数字控制时的上拉功能，可以一次设置多个 IO

**参数：**

port                    - IO 所属的端口组  
pull                    选择是否开启上拉

**返回：**

None

**示例：**

```
system_set_port_pull((GPIO_PA0 | GPIO_PA1), true);
```

## 5.1.2 支持低功耗模式的 IO 接口

以下 API 位于 driver\_pmu.h 中，都是在低功耗模式下的 IO 操作。

### 5.1.2.1 IO 使能低功耗模式

```
void pmu_set_pin_to_PMU(enum system_port_t port, uint8_t bits)
```

将某个 pin 脚配置给 pmu 控制。调用 pmu\_pwm, pmu\_qdec, pmu\_gpio 函数前，需要首先调用该函数将对应管脚给 pmu 控制。

**参数：**

port        - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。  
bits        - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，bit7~bit0 分别代表每个 port 口的 pin7~pin0。每个 bit 位表示该 pin 被选中。

**返回：**

None

**示例：**

```
//Select PA0,PA1 to be controlled by PMU
pmu_set_pin_to_PMU(GPIO_PORT_A, GPIO_PA0 | GPIO_PA1);
```

### 5.1.2.2 IO 关闭低功耗模式

```
void pmu_set_pin_to_CPU(enum system_port_t port, uint8_t bits)
```

将某个 pin 脚配置给 CPU 控制。所有管脚默认是被 CPU 控制的。如果希望配置给 PMU 控制的管脚，被 CPU 的外设来控制，需要首先调用该函数将对应管脚给 CPU 控制。

**参数：**

port        - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。  
bits        - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，bit7~bit0 分别代表每个 port 口的 pin7~pin0。每个 bit 位表示该 pin 被选中。

**返回：**

None

示例：

```
//Select PA0,PA1 to be controlled by CPU
pmu_set_pin_to_CPU(GPIO_PORT_A, GPIO_PA0 | GPIO_PA1);
```

### 5.1.2.3 IO 低功耗模式功能设置

**void pmu\_set\_port\_mux(enum system\_port\_t port, uint8\_t bit, enum pmu\_gpio\_mux\_t func)**

配置某个 pin 脚的 pmu 功能选择。pin 脚对应的 pmu 功能选择由 PMU\_IO\_MUX 表格决定。

参数：

- port - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。
- bit - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，参见 enum system\_port\_bit\_t 定义
- func - 选择 pin 脚对应的 pmu 的功能。参见 enum pmu\_gpio\_mux\_t 定义

返回：

None

示例：

```
// configure PB0~PB2 as PMU_PWM function
pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_0,PMU_PORT_MUX_PWM);
pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_1,PMU_PORT_MUX_PWM);
pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_2,PMU_PORT_MUX_PWM);
```

### 5.1.2.4 IO 低功耗模式输入输出设置

**void pmu\_set\_pin\_dir(enum system\_port\_t port, uint8\_t bits, uint8\_t dir)**

配置某个 pin 脚 pmu 控制时的输入输出选择。

参数：

- port - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。
- bits - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，bit7~bit0 分别代表每个 port 口的 pin7~pin0。每个 bit 位表示该 pin 被选中。
- dir - 选择 pin 脚对应的输入/输出。只能填以下二值：GPIO\_DIR\_OUT，表示该 pin 为输出。GPIO\_DIR\_IN，表示该 pin 为输入。

返回：

None

示例：

```
// configure PA0~PA1 as output
pmu_set_pin_dir(GPIO_PORT_A,BIT(0)|BIT(1), GPIO_DIR_OUT);
```

### 5.1.2.5 IO 低功耗模式上拉设置

**void pmu\_set\_pin\_pull(enum system\_port\_t port, uint8\_t bits, bool flag)**

配置某个 pin 脚 pmu 控制时是否内部上拉。

参数：

- port - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。
- bits - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，bit7~bit0 分别代表每个 port 口的 pin7~pin0。每个 bit 位表示该 pin 被选中。

flag - 选择 pin 脚是否内部上拉。True，表示该 pin 内部上拉。False，表示该 pin 没有内部上拉。

返回：

None

示例：

```
// configure PA0~PA1 has inner pull
pmu_set_pin_pull(GPIO_PORT_A, GPIO_PA0 | GPIO_PA1, true);
```

### 5.1.2.6 IO 使能低功耗唤醒

#### void pmu\_port\_wakeup\_func\_set(uint32\_t gpios)

设置 PMU 中对 IO 的状态监控功能，该函数内部完成了选择 PMU 控制、IO MUX 选择、设置为输入模式。可以一次设置多个 IO。当被监测的 IO 高低电平发生变化时就可产生 pmu gpio monitor 中断，如果在睡眠状态下发生变化则先产生唤醒信号，同时产生中断。

参数：

gpios - IO 对应的编号

返回：

None

示例：

```
pmu_port_wakeup_func_set(GPIO_PA0|GPIO_PA1);
```

### 5.1.2.7 IO 低功耗模式中中断入口

#### \_\_attribute\_\_((weak)) void pmu\_gpio\_isr\_ram(void)

pmu\_gpio 中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

参数：

None

返回：

None

示例：

```
void pmu_gpio_isr_ram(void)
{
    uint32_t pmu_int_pin_setting = ool_read32(PMU_REG_PORTA_TRIG_MASK);
    uint32_t gpio_value = ool_read32(PMU_REG_GPIOA_V);

    ool_write32(PMU_REG_PORTA_LAST, gpio_value);
    uint32_t tmp = gpio_value & pmu_int_pin_setting;
    uint32_t pressed_key = tmp^pmu_int_pin_setting;
    co_printf("K:0x%08x\r\n", (pressed_key));
}

void user_entry_after_ble_init(void)
{
```

```
pmu_port_wakeup_func_set(GPIO_PD5|GPIO_PD4|GPIO_PD3);
}
```

## 5.2 GPIO

位于 components\driver\include\driver\_gpio.h。

### 5.2.1 普通 GPIO 接口

#### 5.2.1.1 GPIO 输出

##### void gpio\_portX\_write(uint8\_t value)

设置一组 IO 由大数字控制时的输出值，x 为 a、b、c、d

**参数：**

value                      IO 的输出值

**返回：**

None

**示例：**

```
gpio_porta_write(0xFF);
```

#### 5.2.1.2 GPIO 获取当前值

##### uint8\_t gpio\_portX\_read(void)

获取一组 IO 由大数字控制时的当前值，x 为 a、b、c、d

**参数：**

None

**返回：**

uint8\_t                      - IO 的当前值

#### 5.2.1.3 GPIO 设置整个 port 输入输出

##### void gpio\_portX\_set\_dir(uint8\_t dir)

设置一组 IO 由大数字控制时的输入输出，x 为 a、b、c、d

**参数：**

dir                          输入输出，每一位对应一个 IO，0：输出；1：输入

**返回：**

None

#### 5.2.1.4 GPIO 获取整个 port 输入输出配置

##### uint8\_t gpio\_portX\_get\_dir(void)



获取一组 IO 由大数字控制时的输入输出设置，x 为 a、b、c、d

**参数：**

None

**返回：**

uint8\_t - 当前的输入输出配置

### 5.2.1.5 GPIO 设置单个 IO 输入输出

**void gpio\_set\_dir(enum system\_port\_t port, enum system\_port\_bit\_t bit, uint8\_t dir)**

设置 IO 由大数字控制时的输入输出，一次设置一个 IO

**参数：**

port - IO 所属的端口组  
bit IO 的 channel 编号  
dir 输入或者输出

**返回：**

None

**示例：**

```
gpio_set_dir(GPIO_PORT_A, GPIO_BIT_0, GPIO_DIR_OUT);
```

## 5.2.2 低功耗模式 GPIO 接口

### 5.2.2.1 GPIO 低功耗模式输出值

**void pmu\_set\_gpio\_value(enum system\_port\_t port, uint8\_t bits, uint8\_t value)**

当某个 pin 脚被配置为 pmu gpio 控制，并且是输出模式时，设置该 pin 脚的值。

**参数：**

port - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。  
bits - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，bit7~bit0 分别代表每个 port 口的 pin7~pin0。每个 bit 位表示该 pin 被选中。  
Value - 设置 pin 脚输出值。只能填以下二值：1，该 pin 输出为高。0，该 pin 输出为低。

**返回：**

None

**示例：**

```
void pmu_gpio_test(void)
{
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_A,GPIO_BIT_0,PMU_PORT_MUX_GPIO);
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_A,GPIO_BIT_1,PMU_PORT_MUX_GPIO);
    pmu_set_pin_to_PMU(GPIO_PORT_A,BIT(0)|BIT(1));
    pmu_set_pin_dir(GPIO_PORT_A,BIT(0)|BIT(1), GPIO_DIR_OUT);
    pmu_set_pin_pull(GPIO_PORT_A, BIT(0)|BIT(1), true);

    pmu_set_gpio_value(GPIO_PORT_A, BIT(0)|BIT(1), 1);
    co_delay_100us(10);
}
```

```
pmu_set_gpio_value(GPIO_PORT_A, BIT(0)|BIT(1), 0);
}
```

### 5.2.2.2 GPIO 低功耗模式输入值

**uint8\_t pmu\_get\_gpio\_value(enum system\_port\_t port, uint8\_t bit)**

当某个 pin 脚被配置为 pmu gpio 控制，并且是输入模式时，获取该 pin 脚的值。

**参数：**

- port - 选择 pin 脚对应的 port 口，一共有 4 个 port 口，PA，PB，PC，PD。参见 enum system\_port\_t 定义。
- bit - 选择 pin 脚对应的 pin 号码，参见 enum system\_port\_bit\_t 定义

**返回：**

None

**示例：**

```
void pmu_gpio_test(void)
{
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_A,GPIO_BIT_2,PMU_PORT_MUX_GPIO);
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_A,GPIO_BIT_3,PMU_PORT_MUX_GPIO);
    pmu_set_pin_to_PMU(GPIO_PORT_A,BIT(2)|BIT(3));
    pmu_set_pin_dir(GPIO_PORT_A,BIT(2)|BIT(3), false);
    co_printf("PA2:%d,PA3:%d\r\n",pmu_get_gpio_value(GPIO_PORT_A,GPIO_BIT_2)
        ,pmu_get_gpio_value(GPIO_PORT_A,GPIO_BIT_3));
}
```

## 5.3 UART

位于 components\driver\include\driver\_uart.h。

### 5.3.1 UART 初始化

**void uart\_init(uint32\_t uart\_addr, uint8\_t bandrate)**

初始化 UART 模块，函数内会清空 fifo，使能接收非空中断

**参数：**

- uart\_addr - 初始化的端口，可选 UART0、UART1
- bandrate - 配置的波特率，例如 BAUD\_RATE\_115200

**返回：**

None

### 5.3.2 UART 等待发送 FIFO 为空

**void uart\_finish\_transfers(uint32\_t uart\_addr)**

等待发送 fifo 为空

**参数：**

uart\_addr - 等待的端口，可选 UART0、UART1

**返回：**

None -

### 5.3.3 从串口读取数据

**void uart\_read(uint32\_t uart\_addr, uint8\_t \*buf, uint32\_t size)**

采用阻塞方式从串口接收

**参数：**

uart\_addr - 等待的端口，可选 UART0、UART1

buf - 存放接收数据的指针

size - 需要接收的数据长度

**返回：**

None -

**示例：**

### 5.3.4 从串口发送数据

**void uart\_write(uint32\_t uart\_addr, const uint8\_t \*bufptr, uint32\_t size)**

采用阻塞方式发送数据到串口

**参数：**

uart\_addr - 等待的端口，可选 UART0、UART1

buf - 待发送数据的指针

size - 待发送的数据长度

**返回：**

None -

**示例：**

### 5.3.5 UART 发送一个字节且等待完成

**void uart\_putc\_noint(uint32\_t uart\_addr, uint8\_t c)**

发送一个字符，且等待发送 fifo 为空

**参数：**

uart\_addr - 使用的端口，可选 UART0、UART1

c - 待发送的字符

**返回：**

None -

### 5.3.6 UART 发送一个字节且立即返回

```
void uart_putc_noint_no_wait(uint32_t uart_addr, uint8_t c)
```

将待发送的字符写入到发送 fifo

**参数：**

- uart\_addr - 使用的端口，可选 UART0、UART1
- c - 待发送的字符

**返回：**

- None -

### 5.3.7 UART 发送多个字节且等待完成

```
void uart_put_data_noint(uint32_t uart_addr, const uint8_t *d, int size)
```

发送特定长度的字符，且等待发送 fifo 为空

**参数：**

- uart\_addr - 使用的端口，可选 UART0、UART1
- d - 待发送数据的保存地址指针
- size - 待发送数据的长度

**返回：**

- None -

### 5.3.8 UART 读取特定个数字节

```
void uart_get_data_noint(uint32_t uart_addr, uint8_t *buf, int size)
```

获取特定长度的字符

**参数：**

- uart\_addr - 使用的端口，可选 UART0、UART1
- buf - 待接收数据的保存地址指针
- size - 待接收数据的长度

**返回：**

- None -

### 5.3.9 UART 读取特定个数字节，若 FIFO 为空则先返回

```
int uart_get_data_nodelay_noint(uint32_t uart_addr, uint8_t *buf, int size)
```

获取特定长度的字符，当接收 fifo 为空时就会返回

**参数：**

- uart\_addr - 使用的端口，可选 UART0、UART1
- buf - 待接收数据的保存地址指针
- size - 待接收数据的长度

**返回：**

- int - 实际接收到的数据长度

### 5.3.10 UART0 读数据

```
void uart0_read(uint8_t *bufptr, uint32_t size, uart_int_callback callback)
```

采用中断加回调函数的方式从 UART0 中读取特定长度的数据，需配合内置的 `uart0_isr` 使用（也就是无需重新实现 UART0 的中断处理函数）。

**参数：**

- `bufptr` - 待接收数据的保存地址指针
- `size` - 待接收数据的长度
- `callback` - 接收完数据的回调函数

**返回：**

None

### 5.3.11 UART0 发数据

```
void uart0_write(uint8_t *bufptr, uint32_t size, uart_int_callback callback)
```

采用中断加回调函数的方式用 UART0 中发送特定长度的数据，需配合内置的 `uart0_isr` 使用（也就是无需重新实现 UART0 的中断处理函数）。

**参数：**

- `bufptr` - 待发送数据的保存地址指针
- `size` - 待发送数据的长度
- `callback` - 发送完数据的回调函数

**返回：**

None

### 5.3.12 UART1 读数据

```
void uart1_read(uint8_t *bufptr, uint32_t size, uart_int_callback callback)
```

采用中断加回调函数的方式从 UART0 中读取特定长度的数据，需配合内置的 `uart1_isr` 使用（也就是无需重新实现 UART1 的中断处理函数）。

**参数：**

- `bufptr` - 待接收数据的保存地址指针
- `size` - 待接收数据的长度
- `callback` - 接收完数据的回调函数

**返回：**

None

### 5.3.13 UART1 写数据

```
void uart1_write(uint8_t *bufptr, uint32_t size, uart_int_callback callback)
```

采用中断加回调函数的方式用 UART1 中发送特定长度的数据，需配合内置的 `uart1_isr` 使用（也就是无需重新实现 UART0 的中断处理函数）。

**参数：**

- |          |   |              |
|----------|---|--------------|
| bufptr   | - | 待发送数据的保存地址指针 |
| size     | - | 待发送数据的长度     |
| callback | - | 发送完数据的回调函数   |

**返回：**

None

## 5.4 SPI

位于 components\driver\include\driver\_ssp.h。

### 5.4.1 SPI 初始化

```
void ssp_init_(uint8_t bit_width, uint8_t frame_type, uint8_t ms, uint32_t bit_rate, uint8_t prescale, void (*ssp_cs_ctrl)(uint8_t))
```

初始化 SPI 模块

**参数：**

- |             |   |  |
|-------------|---|--|
| bit_width   | - | 总线上的数据位宽，取值为 1~8   |
| frame_type  | - | SPI 总线类型，可取值 SSP_FRAME_MOTO、SSP_FRAME_SS、SSP_FRAME_NATTIONAL_M |
| ms          | - | 主从模式选择，可取值 SSP_MASTER_MODE、SSP_SLAVE_MODE                      |
| bit_rate    | - | 需要配置的总线速率  |
| prescale    | - | 基于系统时钟的模块分频比   |
| ssp_cs_ctrl | - | 自定义的 CS 控制函数   |

**返回：**

None

**示例：**

```
void ssp_cs_ctrl_function(uint8_t op)
```

```
{
    if(op == SSP_CS_ENABLE)
    {
        gpio_porta_write(gpio_porta_read() & 0xDF);
    }
    else
    {
        gpio_porta_write(gpio_porta_read() | 0x20);
    }
}
```

```
ssp_init_(8, SSP_FRAME_MOTO, SSP_MASTER_MODE, 24000000, 2, ssp_cs_ctrl_function);
```

### 5.4.2 SPI 发送并接收

```
void ssp_send_then_recv(uint8_t* tx_buffer, uint32_t n_tx, uint8_t* rx_buffer, uint32_t n_rx)
```

工作在主模式时，执行先发送一定长度数据，然后接收一定长度数据的操作

#### 参数：

- tx\_buffer - 待发送数据的保存地址指针
- n\_tx - 待发送数据的长度
- rx\_buffer - 待接收数据的保存地址指针
- n\_rx - 待接收数据的长度

#### 返回：

None

### 5.4.3 SPI 发送

```
void ssp_send_data(uint8_t *buffer, uint32_t length)
```

工作在主模式时，发送一定长度数据

#### 参数：

- buffer - 待接收数据的保存地址指针
- length - 待接收数据的长度

#### 返回：

None

### 5.4.4 SPI 接收

```
void ssp_rcv_data(uint8_t *buffer, uint32_t length)
```

工作在主模式时，接收一定长度数据

#### 参数：

- buffer - 待接收数据的保存地址指针
- length - 待接收数据的长度

#### 返回：

None

## 5.5 I2C

位于 components\driver\include\driver\_iic.h。

### 5.5.1 I2C 初始化

```
void iic_init(enum iic_channel_t channel, uint16_t speed, uint16_t slave_addr)
```

初始化 IIC 模块，默认配置为 7 位地址模式

#### 参数：

- channel - 初始化对象，可选 IIC\_CHANNEL\_0、IIC\_CHANNEL\_1
- speed - 配置总线时钟速率为 speed\*1000
- slave\_addr - 当本机工作在从机模式时的从机地址

返回：

None

### 5.5.2 I2C 发送一个字节

**uint8\_t iic\_write\_byte(enum iic\_channel\_t channel, uint8\_t slave\_addr, uint8\_t reg\_addr, uint8\_t data)**

将一个字节数据发送给从机的特定地址

参数：

- channel - 操作对象
- slave\_addr - 从机地址
- reg\_addr - 操作的从机寄存器地址
- data - 待写入的数据

返回：

- uint8\_t - true：写入成功；false：写入失败

### 5.5.3 I2C 发送多个字节

**uint8\_t iic\_write\_bytes(enum iic\_channel\_t channel, uint8\_t slave\_addr, uint8\_t reg\_addr, uint8\_t \*buffer, uint16\_t length)**

将多个字节数据发送给从机的特定地址

参数：

- channel - 操作对象
- slave\_addr - 从机地址
- reg\_addr - 操作的从机寄存器起始地址
- buffer - 待写入的数据
- length - 待写入的数据长度

返回：

- uint8\_t - true：写入成功；false：写入失败

### 5.5.4 I2C 读取一个字节

**uint8\_t iic\_read\_byte(enum iic\_channel\_t channel, uint8\_t slave\_addr, uint8\_t reg\_addr, uint8\_t \*buffer)**

从从机的特定地址读取一个字节数据

参数：

- channel - 操作对象
- slave\_addr - 从机地址
- reg\_addr - 操作的从机寄存器地址
- buffer - 读取数据的保存地址

返回：

- uint8\_t - true：读取成功；false：读取失败



### 5.5.5 I2C 读取多个字节

```
uint8_t iic_read_bytes(enum iic_channel_t channel, uint8_t slave_addr, uint8_t reg_addr, uint8_t *buffer, uint16_t length)
```

从从机的特定地址读取多个字节数据

**参数：**

- |            |   |              |
|------------|---|--------------|
| channel    | - | 操作对象         |
| slave_addr | - | 从机地址         |
| reg_addr   | - | 操作的从机寄存器起始地址 |
| buffer     | - | 读取数据的保存地址    |
| length     | - | 待读取的数据长度     |

**返回：**

- |         |   |                      |
|---------|---|----------------------|
| uint8_t | - | true：读取成功；false：读取失败 |
|---------|---|----------------------|

## 5.6 Timer

位于 components\driver\include\driver\_timer.h。

### 5.6.1 Timer 初始化

```
uint8_t timer_init(uint32_t timer_addr, uint32_t count_us, uint8_t run_mode)
```

初始化 timer 模块

**参数：**

- |            |   |                        |
|------------|---|------------------------|
| timer_addr | - | 初始化对象，可选 TIMER0、TIMER1 |
| count_us   | - | 定时器周期                  |
| run_mode   | - | 单次模式还是周期模式             |

**返回：**

- |      |   |  |
|------|---|--|
| None | - |  |
|------|---|--|

### 5.6.2 Timer 启动

```
void timer_run(uint32_t timer_addr)
```

开启一个已经初始化好的 timer

**参数：**

- |            |   |      |
|------------|---|------|
| timer_addr | - | 操作对象 |
|------------|---|------|

**返回：**

- |      |   |  |
|------|---|--|
| None | - |  |
|------|---|--|

### 5.6.3 Timer 停止

```
void timer_stop(uint32_t timer_addr)
```

停止一个已经开启的 timer

**参数：**

timer\_addr - 操作对象

**返回：**

None

#### 5.6.4 Timer 获取 load 值

**uint32\_t timer\_get\_load\_value(uint32\_t timer\_addr)**

获取当前 timer 的预设计时值

**参数：**

timer\_addr - 操作对象

**返回：**

uint32\_t - timer 的预设值

#### 5.6.5 Timer 获取当前计数值

**uint32\_t timer\_get\_current\_value(uint32\_t timer\_addr)**

获取当前 timer 的计数值

**参数：**

timer\_addr - 操作对象

**返回：**

uint32\_t - 当天计数值

#### 5.6.6 Timer 清中断

**void timer\_clear\_interrupt(uint32\_t timer\_addr)**

清除中断标志位

**参数：**

timer\_addr - 操作对象

**返回：**

None

### 5.7 PWM

位于 components\driver\include\driver\_pwm.h。

## 5.7.1 普通 PWM 接口

### 5.7.1.1 PWM 初始化

```
void pwm_init(enum pwm_channel_t channel, uint32_t frequency, uint8_t high_duty)
```

初始化 pwm。调用任何 pwm 函数前，需要首先调用 该函数。

**参数：**

- channel - 初始化对象，可选 PWM\_CHANNEL\_0 等
- frequency - 设置 PWM 的工作频率
- high\_duty - 设置 PWM 高电平所占比例，取值为 0~99

**返回：**

None

### 5.7.1.2 PWM 启动

```
void pwm_start(enum pwm_channel_t channel)
```

开启一个已经初始化好的 PWM

**参数：**

- channel - 操作对象

**返回：**

None

### 5.7.1.3 PWM 停止

```
void pwm_stop(enum pwm_channel_t channel)
```

停止一个已经开始工作的 PWM

**参数：**

- channel - 操作对象

**返回：**

None

### 5.7.1.4 PWM 更新参数

```
void pwm_update(enum pwm_channel_t channel, uint32_t frequency, uint8_t high_duty)
```

更新一个正在运行的 PWM 的参数

**参数：**

- channel - 更新对象，可选 PWM\_CHANNEL\_0 等
- frequency - 设置 PWM 的工作频率
- high\_duty - 设置 PWM 高电平所占比例，取值为 0~99

**返回：**

None

## 5.7.2 低功耗模式 PWM 接口

### 5.7.2.1 低功耗 PWM 初始化

#### void pmu\_pwm\_init(void)

初始化 pmu\_pwm。调用任何 pmu\_pwm 函数前，需要首先调用 该函数。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 5.7.2.2 低功耗 PWM 设置参数

#### void pmu\_pwm\_set\_param(enum system\_port\_t port, enum system\_port\_bit\_t bit,uint16\_t high\_count,uint16\_t low\_count)

设置 pmu\_pwm 的周期参数。需要在 pmu\_pwm\_init()之后调用。pin 脚对应的 pmu\_pwm 功能选择由 PMU\_IO\_MUX 表格决定。

**参数：**

- |            |   |
|------------|---|
| port       | - pwm 对应的 port 口，参见 enum system_port_t 定义。  |
| bit        | - pwm 对应的 pin 脚号，参见 enum system_port_bit_t 定义。  |
| high_count | - pwm 在一个周期内输出高电平的持续时间，单位：pmu 时钟周期。   |
| low_count  | - pwm 在一个周期内输出低电平的持续时间，单位：pmu 时钟周期。Pmu 时钟选择由函数 void pmu_set_lp_clk_src(enum pmu_lp_clk_src_t src) 决定。 |

**返回：**

None

### 5.7.2.3 低功耗 PWM 启动

#### void pmu\_pwm\_start(enum system\_port\_t port, enum system\_port\_bit\_t bit,bool repeat\_flag,bool reverse\_flag)

启动 pmu\_pwm。pmu\_pwm 在 sleep 情况下，依然能保持运行。pin 脚对应的 pmu\_pwm 功能选择由 PMU\_IO\_MUX 表格决定。

**参数：**

- |              |  |
|--------------|--|
| port         | - pwm 对应的 port 口，参见 enum system_port_t 定义              |
| bit          | - pwm 对应的 pin 号码，参见 enum system_port_bit_t 定义          |
| repeat_flag  | - pwm 是否循环发送标志位。 True - pwm 会循环。 False -pwm 启动后只发送一个周期 |
| reverse_flag | - pwm 电平是否会翻转发送。 True -pwm 从低电平开始。 False -pwm 从高电平开始   |

**返回：**

None

**示例：**

```

    pmu_pwm_init();
// configure PB0~PB2 is controlled by PMU
    pmu_set_pin_to_PMU(GPIO_PORT_B, BIT(0)|BIT(1)|BIT(2));
// configure PB0~PB2 as PMU ouput
    pmu_set_pin_dir(GPIO_PORT_B, BIT(0)|BIT(1)|BIT(2),true);
// configure PB0~PB2 as PMU_PWM function
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_0,PMU_PORT_MUX_PWM);
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_1,PMU_PORT_MUX_PWM);
    pmu_set_port_mux(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_2,PMU_PORT_MUX_PWM);
// set PMU_PWM high count/low count in one period
    pmu_pwm_set_param(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_0,20,10);
    pmu_pwm_set_param(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_1,20,10);
    pmu_pwm_set_param(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_2,20,10);
// start PB0~PB2 PMU_PWM.
    pmu_pwm_start(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_0,1,0);
    pmu_pwm_start(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_1,0,0);
    pmu_pwm_start(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_2,1,1);
    co_delay_100us(10000);
// stop PB0~PB2 PMU_PWM.
    pmu_pwm_stop(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_0);
    pmu_pwm_stop(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_1);
    pmu_pwm_stop(GPIO_PORT_B,GPIO_BIT_2);

```

#### 5.7.2.4 低功耗 PWM 停止

**void pmu\_pwm\_stop(enum system\_port\_t port, enum system\_port\_bit\_t bit)**

停止 pmu\_pwm。pin 脚对应的 pmu\_pwm 功能选择由 PMU\_IO\_MUX 表格决定。

**参数：**

- |      |   |  |
|------|---|--|
| port | - | pwm 对应的 port 口，参见 enum system_port_t 定义。     |
| bit  | - | pwm 对应的 pin 脚号，参见 enum system_port_bit_t 定义。 |

**返回：**

None

## 5.8 ADC

位于 components\driver\include\driver\_adc.h。

### 5.8.1 ADC 初始化

**void adc\_init(struct adc\_cfg\_t \*cfg)**

初始化 ADC 模块

**参数：**

MCU 外设驱动

cfg - 初始化 ADC 的参数，详见 adc\_cfg\_t 的定义

**返回：**

None

## 5.8.2 ADC 开始采样

**bool adc\_enable(void (\*callback)(uint16\_t \*, uint32\_t), uint16\_t \*buffer, uint32\_t length)**

ADC 模块初始化之后，就可以调用 adc\_enable() 进行采样

**参数：**

- callback - 如果 callback 不为 NULL，采样结束后就会以回调方式返回采样结果。如果 callback 为 NULL，那么采样结束后就以中断模式返回，采样结果需要调用 adc\_get\_result() 来获取。回调方式只能用于 fixed channel 采样模式，不然该函数会返回失败
- buffer - 用于存放采样结果的 buffer
- length - 需要采样的数据长度

**返回：**

- bool - 使能的结果，成功或失败。

## 5.8.3 ADC 停止采样

**void adc\_disable(void)**

停止正在采样的 ADC

**参数：**

None

**返回：**

None

## 5.8.4 ADC 读取结果

**void adc\_get\_result(enum adc\_trans\_source\_t src, uint8\_t channels, uint16\_t \*buffer)**

获取最近一次的 ADC 采样结果

**参数：**

- src - ADC 采集的数据源，详见 adc\_trans\_source\_t 定义
- channels - ADC 通道
- buffer - 用于存放采样结果的内存空间，顺序摆放

**返回：**

None

## 5.9 WDT

位于 components\driver\include\driver\_wdt.h。

注意：WDT 默认就支持低功耗模式。

### 5.9.1 WDT 初始化

```
void wdt_init(enum wdt_action action, uint8_t delay_s)
```

初始化 pmu\_watchdog。调用任何 pmu\_wdt 函数前，需要首先调用 该函数。

**参数：**

- action - watch 超时后的行为选择。WDT\_ACT\_RST\_CHIP，直接重启芯片。WDT\_ACT\_CALL\_IRQ，产生中断服务。
- delay\_s - watchdog 触发超时时间。单位：秒。范围：0~0xff

**返回：**

None

### 5.9.2 WDT 喂狗

```
void wdt_feed(void)
```

给 wdt 喂狗。Wdt 超时时间之内没有喂狗，则产生 wdt 超时行为。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 5.9.3 WDT 启动

```
void wdt_start(void)
```

启动 wdt。超时时间清 0。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 5.9.4 WDT 停止

```
void wdt_stop(void)
```

停止 wdt。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 5.9.5 WDT 中断处理接口

```
__attribute__((weak)) void wdt_isr_ram(unsigned int* hardfault_args)
```

pmu\_watchdog 中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

hardfault\_args - 传入的栈顶指针，用于 debug 产生 watch 的原因。

**返回：**

None

**示例：**

```
void wdt_isr_ram(unsigned int* hardfault_args)
{
    co_printf("wdt_rest\r\n\r\n");
    co_printf("PC    = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[6]);
    co_printf("LR    = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[5]);
    co_printf("R0    = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[0]);
    co_printf("R1    = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[1]);
    co_printf("R2    = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[2]);
    co_printf("R3    = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[3]);
    co_printf("R12   = 0x%.8X\r\n",hardfault_args[4]);

    /* reset the system */
    ool_write(PMU_REG_RST_CTRL, ool_read(PMU_REG_RST_CTRL) & (~ PMU_RST_WDT_EN) );
}

void wdt_test(void)
{
    wdt_init(WDT_ACT_CALL_IRQ, 4);
    wdt_start();
}
```

## 5.10 RTC

位于 components\driver\include\driver\_rtc.h。

注意：RTC 默认支持低功耗模式。

### 5.10.1 RTC 初始化

**void rtc\_init(void)**

初始化 pmu\_rtc。调用任何 pmu\_rtc 函数前，需要首先调用 该函数。

**参数：**

None

**返回：**

None



### 5.10.2 RTC 启动

```
void rtc_alarm(enum rtc_idx_t rtc_idx, uint32_t count_ms)
```

启动某个 rtc 定时器。

**参数：**

- rtc\_idx            -    要启动的 pmu\_rtc。@ref enum rtc\_idx\_t
- count\_ms        -    要启动的 pmu\_rtc 的定时时间。单位 ms。范围 1~4294967

**返回：**

None

### 5.10.3 RTC 停止

```
void rtc_disalarm(enum rtc_idx_t rtc_idx)
```

停止某个 rtc 定时器。

**参数：**

- rtc\_idx            -    要启动的 pmu\_rtc。@ref enum rtc\_idx\_t

**返回：**

None

### 5.10.4 RTC 中断处理接口

```
__attribute__((weak)) void rtc_isr_ram(uint8_t rtc_idx)
```

pmu\_rtc 中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

- rtc\_idx            -    RTC 中断源。RTC\_A , RTC\_B 分别表示 2 个 RTC 的中断。

**返回：**

None

**示例：**

```
void rtc_isr_ram(uint8_t rtc_idx)
```

```
{
    if(rtc_idx == RTC_A)
    {

    }

    if(rtc_idx == RTC_B)
    {

    }
}
```

```
void rtc_test(void)
```

```
{
```

```
rtc_timer_init();
rtc_timer_arm(RTC_A,150);      //RTC_A, 150us
rtc_timer_arm(RTC_B,150);      //RTC_A, 150us
}
```

## 5.11 QDEC

位于 components\driver\include\driver\_qdec.h。

注意：QDEC（旋转编码器）默认支持低功耗模式。

### 5.11.1 QDEC 初始化

#### void pmu\_qdec\_init(void)

初始化 pmu\_qdec。调用任何 pmu\_qdec 函数前，需要首先调用 该函数。

**参数：**

None

**返回：**

None

### 5.11.2 QDEC 设置引脚

#### void pmu\_qdec\_set\_pin(enum pmu\_qdec\_la\_pin\_t pin\_a,enum pmu\_qdec\_lb\_pin\_t pin\_b,enum pmu\_qdec\_lc\_pin\_t pin\_c)

设置 pmu\_qdec LA , LB , LC 分配到哪个 pin 脚。参见 PMU\_IO\_MUX 表格。

**参数：**

- pin\_a                - pmu\_qdec 功能 LA 对应的 pin 脚选择。@ref enum pmu\_qdec\_la\_pin\_t
- pin\_b                - pmu\_qdec 功能 LB 对应的 pin 脚选择。@ref enum pmu\_qdec\_lb\_pin\_t
- pin\_c                - pmu\_qdec 功能 LC 对应的 pin 脚选择。@ref enum pmu\_qdec\_lc\_pin\_t

**返回：**

None

### 5.11.3 QDEC 设置清零条件

```
void pmu_qdec_autorest_cnt_flag(bool flag_read_rest,bool flag_lc_rest)
```

设置 pmu\_qdec 某个旋转方向的计数值的清 0 行为。该计数值大于中断阈值时，产生 Qdec 的中断。

**参数：**

- flag\_read\_rest - 是否读 cnt 清 0 的标志位。 True，读完旋转 cnt，清 cnt。 False，读完旋转 cnt，不清 cnt
- flag\_lc\_rest - 是否 LC 脚低电平清所有 cnt 值。 True，LC 脚低电平，一直清 cnt。 False，LC 脚低电平不清 cnt

**返回：**

None

### 5.11.4 QDEC 设置中断阈值

```
void pmu_qdec_set_threshold(uint8_t threshold)
```

设置 pmu\_qdec 产生中断的阈值。当某个方向的旋转计数值大于该值时，产生中断。

**参数：**

- threshold - qdec 旋转计数产生中断的阈值。范围 0~0xff

**返回：**

None

### 5.11.5 QDEC 设置中断类型

```
void pmu_qdec_set_irq_type(enum pmu_qdec_irq_type irq_type)
```

设置 pmu\_qdec 产生中断的类型。

**参数：**

- irq\_type - 产生中断的类型。 PMU\_ISR\_QDEC\_SINGLE\_EN，如果旋转计数值大于 0，就产生中断。  
PMU\_ISR\_QDEC\_MULTI\_EN，如果旋转计数值大于中断阈值，就产生中断。

**返回：**

None

### 5.11.6 QDEC 去抖

```
void pmu_qdec_set_debounce_cnt(uint8_t cnt)
```

设置 pmu\_qdec 产生旋转计数值的防抖时间。

**参数：**

- cnt - 防抖设置时间 ,范围 0~0xff。Pmu 防抖检测周期 T 等于 pmu 系统时钟周期 ,pmu\_get\_rc\_clk(false) 返回值为 pmu 系统时钟频率。 Qdec 旋转计数防抖时间 = T \* (2+cnt)。

**返回：**

None

### 5.11.7 QDEC 读取旋转计数

```
uint8_t pmu_qdec_get_cnt(enum pmu_qdec_direction dir)
```

读取 pmu\_qdec 当前两方向的旋转计数值。

**参数：**

dir - 要获取旋转计数值的方向。DIR\_A，左旋转。DIR\_B，右旋转。

**返回：**

uint8\_t - 旋转计数值。范围 0~0xff

### 5.11.8 QDEC 中断处理接口

**\_\_attribute\_\_((weak)) void qdec\_isr\_ram(void)**

pmu\_qdec 中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

None

**返回：**

None

**示例：**

```
void qdec_isr_ram(void)
{
    co_printf("%x,%x\r\n",pmu_qdec_get_cnt(QDEC_DIR_A),pmu_qdec_get_cnt(QDEC_DIR_B));
}

void qdec_test(void)
{
    //set qdec pmu pin configuration
    pmu_set_pin_to_PMU(GPIO_PORT_B,BIT(0)|BIT(1)|BIT(2));
    pmu_set_pin_dir(GPIO_PORT_B,BIT(0)|BIT(1)|BIT(2),false);
    pmu_port_set_mux(GPIO_PORT_B, GPIO_BIT_0, PMU_PORT_MUX_QDEC);
    pmu_port_set_mux(GPIO_PORT_B, GPIO_BIT_1, PMU_PORT_MUX_QDEC);
    pmu_port_set_mux(GPIO_PORT_B, GPIO_BIT_2, PMU_PORT_MUX_QDEC);

    pmu_qdec_init();
    //set qdec LA,LB,LC pin mapping
    pmu_qdec_set_pin(PMU_QDEC_LA_PIN_PB0,PMU_QDEC_LB_PIN_PB1,PMU_QDEC_LC_PIN_PB2);
    //set qdec rotation cnt clear type
    pmu_qdec_autorest_cnt_flag(true,false);
    //set qdec rotation cnt threshold to generat IRQ
    pmu_qdec_set_threshold(5);
    //set qdec IRQ generation type
    pmu_qdec_set_irq_type(PMU_ISR_QDEC_SINGLE_EN);
    //set qdec rotation cnt generation anti-shake check time
    pmu_qdec_set_debounce_cnt(18);
}
```

## 5.12 Key Scan

位于 components\driver\include\driver\_keyscan.h 中。

注意：Key Scan 默认支持低功耗模式。

### 5.12.1 Key Scan 结构体定义

#### 5.12.1.1 Key Scan 参数

```
// KeyScan parameter structer
typedef struct
{
    uint8_t    row_en        键盘扫描行 pin 脚选择。Bit7~Bit0 分别映射管脚{PD[7:0]}。每个 bit 置位，代表使能该管脚。
    uint32_t   col_en        键盘扫描列 pin 脚选择。Bit19~Bit0 分别映射管脚{PC[3:0]，PB[7:0]，PA[7:0]}，每个 bit 置位，
                             代表使能该管脚。
    uint8_t    row_map_sel    目前没用，预留。
}keyscan_param_t;
```

### 5.12.2 Key Scan 函数

#### 5.12.2.1 Key Scan 初始化

```
void keyscan_init(keyscan_param_t *param)
```

初始化并使能 pmu\_keyscan。pin 脚对应的 pmu\_keyscan 功能选择由 PMU\_IO\_MUX 表格决定。

**参数：**

param - 键盘扫描的参数设置。@ref keyscan\_param\_t

**返回：**

None

#### 5.12.2.2 Key Scan 中断处理接口

```
__attribute__((weak)) void keyscan_isr_ram(void)
```

pmu\_keyscan 中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

None

**返回：**

None

**示例：**

```
void keyscan_isr_ram(void)
{
```

```
uint32_t value;
uint8_t reg = PMU_REG_KEYSCAN_STATUS_0;
for(uint8_t j=0; j<5; j++)
{
    value = ool_read32(reg + (j<<2));
    if(value)
    {
        LOG_INFO("grp[%d]:0x%08x.\r\n", j, value);
    }
}

void keyscan_test(void)
{
    keyscan_param_t param;
    //Row is {PD[7:0]}
    param.row_en = 0xff;
    //Col is {PC[3:0], PB[7:0], PA[7:0]}
    param.col_en = 0xffff;
    param.row_map_sel = 0x0;
    keyscan_init(&param);
}
```

## 5.13 PMU

位于 components\driver\include\driver\_pmu 中。

### 5.13.1 PMU 配置系统电源

**void pmu\_set\_sys\_power\_mode(enum pmu\_sys\_pow\_mode\_t mode)**

配置系统的供电源。

**参数：**

mode - 设置系统的供电。只能填以下二值：PMU\_SYS\_POW\_BUCK，系统由 BUCK 供电。PMU\_SYS\_POW\_LDO，系统由 LDO 供电。

**返回：**

None

### 5.13.2 PMU 判断系统是否第一次上电

**uint8\_t pmu\_first\_power\_on(uint8\_t clear)**

用来获取系统启动是否是第一次上电。

**参数：**

None

返回：

uint8\_t - 系统启动是否因为第一次上电。0，不是。1，是。

### 5.13.3 PMU 使能中断

**void pmu\_enable\_irq(uint16\_t irqs)**

使能 pmu 中断。

参数：

irqs - 选择需要使能哪些 pmu 中断，每个 bit 位代表 enum pmu\_isr\_enable\_t 定义的一种中断。

返回：

None

示例：

```
void user_entry_before_ble_init(void)
{
    /* set system power supply in BUCK mode */
    pmu_set_sys_power_mode(PMU_SYS_POW_BUCK);

    /* enable pmu_isr: charge plug in/out; LVD, bat_full, over-temperature protect*/
    pmu_enable_irq(PMU_ISR_BIT_ACOK
                  | PMU_ISR_BIT_ACOFF
                  | PMU_ISR_BIT_OTP
                  | PMU_ISR_BIT_LVD
                  | PMU_ISR_BIT_BAT);
    NVIC_EnableIRQ(PMU_IRQn);
}
```

### 5.13.4 PMU 关闭中断

**void pmu\_disable\_irq(uint16\_t irqs)**

禁止 pmu 中断。

参数：

irqs - 选择需要禁止哪些 pmu 中断，每个 bit 位代表 enum pmu\_isr\_enable\_t 定义的一种中断。

返回：

None

### 5.13.5 PMU 使能 Codec 供电

**void pmu\_codec\_power\_enable(void)**

使能 pmu 给音频 codec 模块供电

参数：

None

返回：

None

### 5.13.6 PMU 关闭 Codec 供电

**void pmu\_codec\_power\_disable(void)**

禁止 pmu 给音频 codec 模块供电

参数：

None

返回：

None

### 5.13.7 PMU 设置 LDO\_OUT 和 IO 电压值

**void pmu\_set\_aldo\_voltage(enum pmu\_aldo\_work\_mode\_t mode, uint8\_t value)**

设置 LDO\_OUT 和 pin 脚高电平 时的电压值。

参数：

- mode - 设置 LDO 输出等于 VBAT，还是由 value 值决定。参见 enum pmu\_aldo\_work\_mode\_t。PMU\_ALDO\_MODE\_BYPASS，表示 LDO 输出等于 VBAT。PMU\_ALDO\_MODE\_NORMAL，表示 LDO 输出由 value 值决定。
- value - LDO 输出由 Value 值决定时，设置 LDO 输出的具体电压值。 待定。。。

返回：

None

### 5.13.8 PMU 设置 32K 时钟源

**void pmu\_set\_lp\_clk\_src(enum pmu\_lp\_clk\_src\_t src)**

设置低功耗模式下的时钟源选择，同时也是 pmu 功能逻辑的时钟源。

参数：

- src - 设置 pmu 和低功耗模式时钟源，参见 enum pmu\_lp\_clk\_src\_t。PMU\_LP\_CLK\_SRC\_EX\_32768，时钟源是外部 32768 晶振提供。PMU\_LP\_CLK\_SRC\_IN\_RC，时钟源是内部 RC 电路提供。

返回：

None

### 5.13.9 PMU 设置内部 RC 频率

**uint32\_t pmu\_get\_rc\_clk(uint8\_t redo)**

获取内部 rc 的时钟频率。

参数：

- redo - 是否发起一次 rc 时钟的校准操作。True，发起一次校准计算，并获取 rc 时钟频率，False，不发起校准计算，获取上次的 rc 时钟频率校准值。

返回：



uint32\_t - 内部 rc 时钟频率。单位：hz

### 5.13.10 PMU Charger 中断接口

**\_\_attribute\_\_((weak)) void charge\_isr\_ram(uint8\_t type)**

充电插拔，充满的中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

type - 产生中断的原因。只能为 3 个值。2：充满电，1：充电拔出，0：充电插入。

**返回：**

None

**示例：**

```
void charge_isr_ram(uint8_t type)
{
    if(type == 2)
    {
        co_printf("charge full\r\n");
        pmu_disable_isr(PMU_ISR_BAT_EN);
    }
    else if(type == 1)
        co_printf("charge out\r\n");
    else if(type == 0)
    {
        pmu_enable_isr(PMU_ISR_BAT_EN);
        co_printf("charge in\r\n");
    }
}

void user_entry_before_ble_init(void)
{
    pmu_enable_irq(PMU_ISR_BIT_ACOK
                  | PMU_ISR_BIT_ACOF
                  | PMU_ISR_BIT_BAT);
    NVIC_EnableIRQ(PMU_IRQn);
}
```

### 5.13.11 PMU 低电压监测中断接口

**\_\_attribute\_\_((weak)) void lvd\_isr\_ram(void)**

lvd 低电压检测中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

None

**返回：**

None

**示例：**

```
void lvd_isr_ram(void)
{
    co_printf("lvd\r\n");
    pmu_disable_isr(PMU_ISR_LVD_EN);
}

void user_entry_before_ble_init(void)
{
    pmu_enable_irq( PMU_ISR_BIT_LVD);
    NVIC_EnableIRQ(PMU_IRQn);
}
```

### 5.13.12 PMU 高温监测中断接口

**\_\_attribute\_\_((weak)) void otd\_isr\_ram(void)**

高温检测中断 weak 函数。用于需要重定义来获取中断的入口

**参数：**

None

**返回：**

None

**示例：**

```
void otd_isr_ram(void)
{
    co_printf("otd\r\n");
    pmu_disable_isr(PMU_ISR_OTP_EN);
}

void user_entry_before_ble_init(void)
{
    pmu_enable_irq(PMU_ISR_BIT_OTP);
    NVIC_EnableIRQ(PMU_IRQn);
}
```

## 6. 其他

### 6.1 获取 SDK 编译时间

```
void get_SDK_compile_date_time(char **date, char **time)
```

获取 SDK 编译时的日期和时间，用于版本追溯。

**参数：**

date - 存储编译日期的字符串所在地址的指针。  
time - 存储编译时间的字符串所在地址的指针。

**返回：**

None

**示例：**

```
char *data, *time;  
get_SDK_compile_date_time(&data, &time);
```

### 6.2 系统函数

#### 6.2.1 关机函数

```
void system_power_off(bool aldo_bypass)
```

系统关机函数，调用该函数将系统至于关机状态，关机状态下用户可以配置按键唤醒或者各种 PMU 中断唤醒。从关机状态下醒来，系统状态寄存器（PMU 寄存器 0x9F）值为 0xc6

**参数：**

aldo\_bypass - 关机状态下 aldo 是否进入 bypass 模式，在这种模式下会更省电。建议供电电压小于 3.3v 时启用该功能。

**返回：**

None

**示例：**

#### 6.2.2 使能睡眠

```
void system_sleep_enable(void)
```

使能系统睡眠功能，默认状态下睡眠功能是使能的。睡眠使能后，软件调度器发现短时间无任务可做时会自动将系统置于睡眠状态，并且设定定时器在有任务要做前（比如有广播包要发送等）醒来，该流程用户无需介入。

**参数：**

None -

**返回：**

None

示例：

### 6.2.3 关闭睡眠

#### **void system\_sleep\_disable(void)**

关闭系统的睡眠功能，关闭之后软件调度器将不再将系统置于睡眠状态

**参数：**

None -

**返回：**

None

示例：

### 6.2.4 获取系统运行时间

#### **uint32\_t system\_get\_curr\_time(void)**

获取系统从开机到调用该函数时已经运行过的时间，单位为 ms，当超过 858993456ms 后，将从 0 继续。

**参数：**

None -

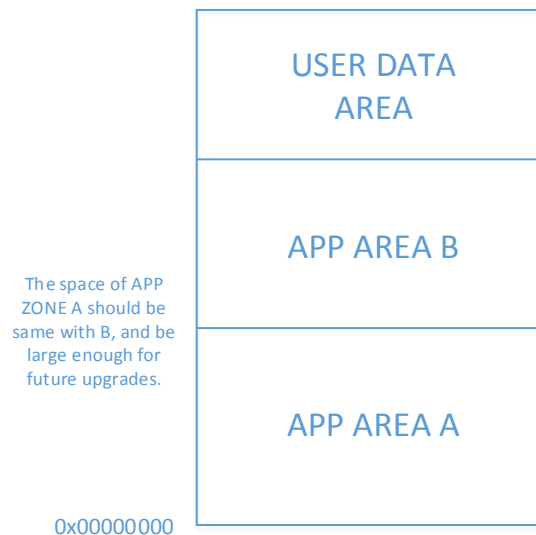
**返回：**

uint32\_t 系统已经运行的时间

示例：

## 7. OTA

在 FR801xH 的 SDK 中集成了一套完整的 OTA profile，用户可以基于此开发手机应用程序等 OTA 主机。FR801xH 采用了双备份的方式进行固件的存储，boot 程序通过固件版本号的方式区分启动后采用哪一块作为运行对象。



### 7.1 OTA profile

该 profile 的定义如下：

Service UUID: 0xFE00

Write attribute UUID: 0xFF01

Notify attribute UUID: 0xFF02

Write attribute 用于 FR801xH 接收来自 OTA 主机的指令，Notify attribute 用于 FR801xH 回复 OTA 主机。在执行写操作时建议采用 write command 方式，以提高写入速度。

该代码位于 components\ble\profiles\ble\_ota 中。

### 7.2 OTA 交互包格式

本章节的数据格式均采用小端模式。

#### 7.2.1 OTA 主机端的请求包格式（通过 write attribute）：

包头		内容
Opcode	Length（内容）	Payload（可选）
1 字节	2 字节	变长

### 7.2.1.1 获取新固件的可用存储基地址

包头	
Opcode	Length (内容)
0x01	0x00 0x00

### 7.2.1.2 获取当前固件版本号

包头	
Opcode	Length (内容)
0x02	0x06 0x00

### 7.2.1.3 擦除扇区 (4KB)

包头		内容
Opcode	Length (内容)	Base_addr
0x03	0x06 0x00	Flash 中的基地址偏移 (4 字节, 小端)

### 7.2.1.4 写入数据

包头		内容 (可选)		
Opcode	Length (内容)	Base_addr	Length	Payload
0x05	6+payload_len	Flash 中的基地址偏移 (4 字节, 小端)	Payload 长度	要写入的内容

### 7.2.1.5 重启

包头		内容
Opcode	Length (内容)	Payload (可选)
0x09	0x00 0x00 或 0x10 0x00	写入 bin 文件的 MD5 值 (16 字节)

## 7.2.2 FR801xH 的回复包格式 (通过 Notify attribute):

包头			内容
Result	Opcode	Length (内容)	Payload (可选)
1 字节	1 字节	2 字节	变长

### 7.2.2.1 获取新固件的可用存储基地址

包头	内容
----	----

Result	Opcode	Length (内容)	Payload
0x00	0x01	0x04 0x00	当前运行的代码在 flash 中存储的基地址 (4 字节)

### 7.2.2.2 获取当前固件版本号

包头			内容
Result	Opcode	Length (内容)	Payload
0x00	0x02	0x04 0x00	当前固件版本号 (4 字节)

### 7.2.2.3 擦除扇区 (4KB)

包头			内容
Result	Opcode	Length (内容)	Payload
0x00	0x03	0x04 0x00	Flash 中的基地址偏移 (4 字节)

### 7.2.2.4 写入数据

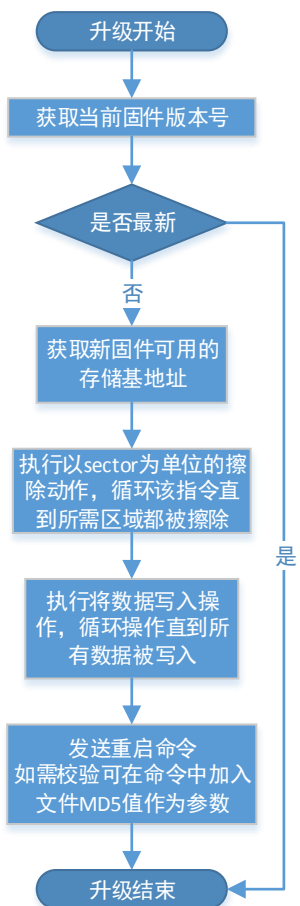
包头			内容	
Result	Opcode	Length (内容)	Base_addr	Length
0x00	0x05	0x06 0x00	写入的基地址偏移 (4 字节)	写入的长度 (2 字节)

### 7.2.2.5 重启

包头		
Result	Opcode	Length (内容)
0x00 (检验成功) / 0x01 (校验失败)	0x09	0x00 0x00

## 7.3 OTA 流程

建议采用如下图所示的升级流程，流程中所涉及到的指令在上一节中均有描述：





## 联系方式

**Feedback:** Freqchip welcomes feedback on this product and this document. If you have comments or suggestions, please send an email to [doc@freqchip.com](mailto:doc@freqchip.com).

**Website:** [www.freqchip.com](http://www.freqchip.com)

**Sales Email:** [sales@freqchip.com](mailto:sales@freqchip.com)

**Phone:** +86-21-5027-0080

## 勘误记录

Reversion Number	Reversion Date	Description
V0.1	2019.06.12	Initial Version
V0.8	2019.11.30	Adding most APIs
V1.0	2020.02.16	Adding ADC driver APIs
V1.0.1	2020.02.22	Fix some mismatch with SDK source code
V1.0.2	2020.02.27	Add some GATT APIs
V1.0.3	2020.03.02	Add some GAP APIs
V1.0.4	2020.03.03	Add UART APIs
V1.0.5	2020.03.18	Add GAP RSSI Report API, add code file location for each API paragraph.
V1.0.6	2020.04.17	Add compile date trace function
V1.0.7	2020.04.20	Add several system functions