

HC05 配套例程使用说明

YH-HC05 模块一共配套了 2 个 HC05AT 指令测试例程，用户可根据需求选择相应的程序来学习。

例程所在目录：6-模块配套资料\蓝牙\野火【蓝牙_HC05】模块资料\2. 开发板配套例程

表 1 HC05 模块引脚说明

序号	引脚名称	说明	与 F103 霸道、指南者及 F407 霸天虎连接	与 F429 挑战者连接	与 F103-MINI 开发板连接
1	VCC	接 3.3V 或 5V	接 3.3V 或 5V	接 3.3V 或 5V	接 3.3V 或 5V
2	GND	地线	GND	GND	GND
3	TXD	串口数据发送引脚，TTL 电平	PA3（注意跳帽）	PD6（注意跳帽）	PA3（注意跳帽）
4	RXD	串口数据接收引脚，TTL 电平	PA2（注意跳帽）	PD5（注意跳帽）	PA2（注意跳帽）
5	KEY	模式引脚，悬空时默认为低电平 高电平时模块进入 AT 命令模式 低电平时模块为串口透传模式	PB14	PB11	PA5
6	INT	配对状态输出 配对状态时输出为高电平 未配对时输出为低电平	PB13	PB10	PA7

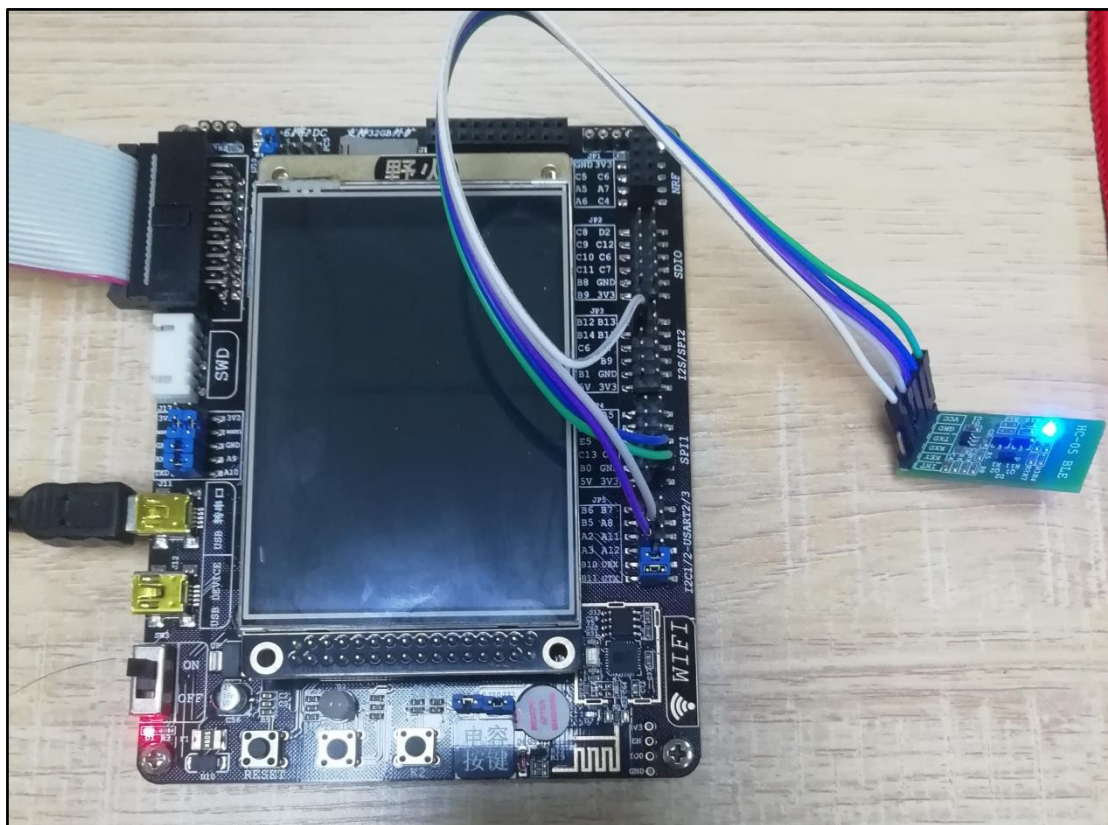


图 1 蓝牙模块与指南者开发板连接图

1. HC05AT 指令测试程序

测试步骤：

- (1) 将蓝牙模块和开发板使用杜邦线连接起来；
- (2) 将程序使用下载器或者是串口下载到开发板中；
- (3) 打开串口调试助手，**波特率设置为 38400**，并按下开发板复位键向串口调试助手发送“AT”接收窗口中收到蓝牙模块的回复的“OK”代表电脑串口调试助手与蓝牙模块的通信正常，（**注意：AT 后面一定要加上回车并且蓝牙模块此时不要连接手机**）其他 AT 指令请详见模块配套资料中官方文档文件夹里面的《AT 指令说明》。



图三 开发板向串口输出的信息

(4) 用串口调试助手或者蓝牙调试助手发送: “RED_LED”,每发送一次“RED_LED”开发板上面的红灯的状态就会取反一次。

(5) 如果下载的是带液晶的版本, 会在屏幕上显示接收到串口调试助手和蓝牙模块发的信息。

(6) 配套程序讲解

(7) 配套的两个程序除了液晶信息输出, 其它部分是完全一样的, 这里我们以 F103 指南者开发板“1.HC05AT 指令测试(带液晶)”来讲解(F429 挑战者程序中的液晶显示函数稍有区别,其它内容一致)。程序实现了使用串口调试助手发送 AT 指令, 配置蓝牙模块的功能。基本思路如下: STM32 的 USART1 从电脑串口调试助手接收数据,接收完数据之后转发到串口 USART2,当 USART2 从蓝牙模块接收完数据之后转发到串口 USART1 上面, 就可以使用串口调试助手发送 AT 指令配置蓝牙模块了。

(8) HC05 的驱动包含了 `bsp_usart_blt.c` 及 `bsp_hc05.c` 文件中。`bsp_usart_blt.c` 文件中主要是配置控制蓝牙模块的 usart 工作模式, 以及处理从 HC05 模块处接收到的数据, 进行基本处理。`bsp_hc05.c` 文件包含命令发送、设备管理等 HC05 功能函数。

(9) `bsp_usart_blt.c` 程序中控制 STM32 使用 USART 与 HC05 模块通讯, 使用 USART 接收中断模式来处理 HC05 发送给 STM32 的数据。它在中断服务函数中把接收到的数据存储到一个静态缓冲区中, 核心代码见代码清单 4-1。

代码清单 4-1 USART2 中断接收缓冲 核心代码 (位于 `bsp_usart_blt.c` 文件)

```

1
2 //中断缓存串口数据
3 ReceiveData BLT_USART_ReceiveData;
4 void bsp_USART_Process(void)
5 {
6     uint8_t ucCh;

```

```

7     if (USART_GetITStatus(BLT_USARTx, USART_IT_RXNE) != RESET) {
8         ucCh = USART_ReceiveData(BLT_USARTx);
9         if (BLT_USART_ReceiveData.datanum < UART_BUFF_SIZE) {
10             if ((ucCh != 0x0a) && (ucCh != 0x0d)) {
11
12                 BLT_USART_ReceiveData.uart_buff[BLT_USART_ReceiveData.datanum] = ucCh;
13                 //不接收换行回车
14                 BLT_USART_ReceiveData.datanum++;
15             }
16         }
17     }
18     if (USART_GetITStatus( BLT_USARTx, USART_IT_IDLE ) == SET )
19     {
20         //数据帧接收完毕
21         BLT_USART_ReceiveData.receive_data_flag = 1;
22         USART_ReceiveData( BLT_USARTx );
23         //由软件序列清除中断标志位(先读 USART_SR, 然后读 USART_DR)
24     }
25 }
26
27 //获取接收到的数据和长度
28 char *get_rebuff(uint16_t *len)
29 {
30     *len = BLT_USART_ReceiveData.datanum;
31     return (char *)&BLT_USART_ReceiveData.uart_buff;
32 }
33
34 //清空缓冲区
35 void clean_rebuff(void)
36 {
37     uint16_t i=UART_BUFF_SIZE+1;
38     BLT_USART_ReceiveData.datanum = 0;
39     BLT_USART_ReceiveData.receive_data_flag = 0;
40     while (i)
41         BLT_USART_ReceiveData.uart_buff[--i]=0;
42 }

```

(10) 其中的 **bsp_USART_Process** 函数直接在 USART 的接收中断服务函数中调用, 把每个接收到的字节数据都存储在 **BLT_USART_ReceiveData.uart_buff** 中, 并用 **BLT_USART_ReceiveData.datanum** 表示接收到的数据长度。当接收完一数据后, 单片机会进入串口空闲中断, 此时将 **BLT_USART_ReceiveData.receive_data_flag** 标志置位, 代表一帧数据接收完成。**get_rebuff** 函数则用于返回 **BLT_USART_ReceiveData.uart_buff** 的指针及其长度, 在需要处理接收数据的时候, 使用该函数获取 **BLT_USART_ReceiveData.uart_buff** 缓冲的数据。**clean_rebuff** 函数则用于清空 **BLT_USART_ReceiveData.uart_buff** 的数据, 一般在处理完缓冲数据后调用。

(11) USART1 接收处理流程如下代码 USART1 接收处理流程与 USART2 接收处理流程类似, 这里不再赘述。

代码清单 4-2 USART1 中断接收缓冲 核心代码 (位于 stm32f10x_it.c 文件)

```

1 ReceiveData DEBUG_USART_ReceiveData;
2 // 串口中断服务函数
3 void DEBUG_USART_IRQHandler(void)
4 {
5     uint8_t ucCh;
6     if (USART_GetITStatus(DEBUG_USARTx, USART_IT_RXNE) != RESET) {
7         ucCh = USART_ReceiveData(DEBUG_USARTx);
8         if (DEBUG_USART_ReceiveData.datanum < UART_BUFF_SIZE) {
9             if ((ucCh != 0x0a) && (ucCh != 0x0d)) {
10
11                 DEBUG_USART_ReceiveData.uart_buff[DEBUG_USART_ReceiveData.datanum] =
12                 ucCh;
13                 //不接收换行回车
14                 DEBUG_USART_ReceiveData.datanum++;
15             }
16         }
17     }
18 }

```

```

12     }
13 }
14 }
15 if (USART_GetITStatus( DEBUG_USARTx, USART_IT_IDLE ) == SET )
16 {
17     DEBUG_USART_ReceiveData.receive_data_flag = 1;
18     USART_ReceiveData( DEBUG_USARTx );
19     //由软件序列清除中断标志位 (先读 USART_SR, 然后读 USART_DR)
20 }
21 }

```

(12) main 函数实现了 USART1 与 USART2 串口数据互相转发的功能。当串口 1 收到数据之后，DEBUG_USART_ReceiveData.receive_data_flag 标志会置位，之后会用 strstr 函数判断数据是不是以“AT”开头的，如果是，就把蓝牙模块 KEY 引脚电平置高，使蓝牙模块进入 AT 指令响应模式，并把数据发送到蓝牙模块上面；如果发送了字符串“RED_LED”就会将开发板红灯的状态取反一次。其他数据就会将蓝牙模块 KEY 引脚电平置低，使蓝牙模块进入透传模式，此时如果蓝牙模块连接了手机，模块就会将数据发送至手机上，然后在清屏，并将接收到的数据显示在屏幕上面。下面从 USART2 接收的数据处理过程同上。

代码清单 4-3 main 函数数据处理 核心代码（位于 main.c 文件）

```

1 while (1)
2 {
3     if (DEBUG_USART_ReceiveData.receive_data_flag == 1) {
4         DEBUG_USART_ReceiveData.uart_buff[DEBUG_USART_ReceiveData.datanum] =
5             0;
6         if (strstr((char *)DEBUG_USART_ReceiveData.uart_buff,"AT")) { //如果
7             数据是以 AT 开头的，就把 KEY 置高，设置蓝牙模块
8             BLT_KEY_LOW;
9             delay_ms(20);
10
11             Uart_SendStr_length(BLT_USARTx,DEBUG_USART_ReceiveData.uart_buff,DE
12                 BUG_USART_ReceiveData.datanum);
13             Uart_SendStr_length(BLT_USARTx,"\r\n",2);
14             BLT_KEY_HIGHT;
15         } else if (strstr((char*)DEBUG_USART_ReceiveData.uart_buff,"RED_LED"))
16         {
17             LED1_TOGGLE;//将红灯状态取反
18         } else {
19             BLT_KEY_LOW;
20
21             Uart_SendStr_length(BLT_USARTx,DEBUG_USART_ReceiveData.uart_buff,DE
22                 BUG_USART_ReceiveData.datanum);
23         }
24         LCD_ClearLine(LINE(5)); //清屏
25         LCD_ClearLine(LINE(6));
26         LCD_ClearLine(LINE(7));
27         LCD_ClearLine(LINE(8));
28
29         ILI9341_DispStringLine_EN( (LINE(5)), (char*)DEBUG_USART_ReceiveDat
30             a.uart_buff ); //显示从 USART1 接收到的数据
31         DEBUG_USART_ReceiveData.receive_data_flag = 0; //接收数据标志清零
32         DEBUG_USART_ReceiveData.datanum = 0;
33     }
34     if (BLT_USART_ReceiveData.receive_data_flag == 1) {
35         BLT_USART_ReceiveData.uart_buff[BLT_USART_ReceiveData.datanum] = 0;
36         if (strstr((char *)BLT_USART_ReceiveData.uart_buff,"RED_LED")) { //
37             在这里可以自己定义想要接收的字符串然后处理
38             LED1_TOGGLE; //这里接收到串口调试助手或者是手机发来的“RED_LED”就会把板
39                 子上的红灯取反一次
40         } else {

```

```
30      Uart_SendStr_length(DEBUG_USARTx,BLT_USART_ReceiveData.uart_buff,BLT_USART_ReceiveData.datanum);
31      Uart_SendStr_length(DEBUG_USARTx,"\\r\\n",2);
32  }
33  LCD_ClearLine(LINE(10));
34  LCD_ClearLine(LINE(11));
35  LCD_ClearLine(LINE(12));
36  LCD_ClearLine(LINE(13));
37
38      ILI9341_DispStringLine_EN( (LINE(10)),(char*)BLT_USART_ReceiveData
39      .uart_buff );
40  clean_rebuff();
41  }
```