

首页

专区

•

淘宝店铺

优秀不够,你是否无可替代

导航

博客园

首页

新随笔

联系

订阅 🎟

管理

公告



Not available

00:00 / 03:41

- 1 渡我不渡她
- 2 小镇姑娘
- 3 PDD洪荒之力

⚠ 加入QQ群

昵称: 杨奉武 园龄: 5年7个月 粉丝: 603

关注:1

搜索

找找看

谷歌搜索

我的标签

8266(88)

MQTT(50)

GPRS(33)

SDK(29)

Air202(28)

云服务器(21)

ESP8266(21)

Lua(18)

小程序(17)

STM32(16)

更多

随笔分类

Android(22)

Android 开发(8)

C# 开发(4)

CH395Q学习开发(4)

ESP32学习开发(8)

ESP8266 AT指令开发(基于

STC89C52单片机)(3)

ESP8266 AT指令开发(基于 STM32)(1)

ESP8266 AT指令开发基础入

门篇备份(12)

ESP8266 LUA脚本语言开发

(13)

4-网络芯片CH395Q学习开发-关于中断检测和DHCP实验

<iframe name="ifd" src="https://mnifdv.cn/resource/cnblogs/LearnCH395Q" frameborder="0" scrolling="auto" width="100%" height="1500"></iframe>

网络芯片CH395Q学习开发

开发板链接: 开发板链接

模组原理图:模组原理图

资料源码下载链

接:https://github.com/yangfengwu45/CH395Q.c

■ <u>学习Android</u>

教程中搭配的Android, C#等教程如上,各个教程正在整理。

- <u>1-网络芯片CH395Q学习开发-硬件测</u> 试使用说明
- <u>2-网络芯片CH395Q学习开发-学习资料说明,测试通信,获取硬件版本</u>
- 3-网络芯片CH395Q学习开发-芯片初始化,网线连接检测实验
- <u>4-网络芯片CH395Q学习开发-关于中</u> 断检测和DHCP实验

ESP8266 LUA开发基础入门篇 备份(22) ESP8266 SDK开发(32) ESP8266 SDK开发基础入门篇 备份(30) GPRS Air202 LUA开发(11) HC32F460(华大) + BC260Y(NB-IOT) 物联网开发 (5)NB-IOT Air302 AT指令和LUA 脚本语言开发(25) PLC(三菱PLC)基础入门篇(2) STM32+Air724UG(4G模组) 物联网开发(43) STM32+BC26/260Y物联网开 发(37) STM32+ESP8266(ZLESP8266/ 物联网开发(1) STM32+ESP8266+AIR202/30 远程升级方案(16) STM32+ESP8266+AIR202/302 终端管理方案(6) STM32+ESP8266+Air302物 联网开发(58) STM32+W5500+AIR202/302 基本控制方案(25) STM32+W5500+AIR202/302 远程升级方案(6) UCOSii操作系统(1) W5500 学习开发(8) 编程语言C#(11) 编程语言Lua脚本语言基础入 门篇(6) 编程语言Python(1)

单片机(LPC1778)LPC1778(2) 单片机(MSP430)开发基础入门

单片机(STC89C51)单片机开发

单片机(STM32)基础入门篇(3) 单片机(STM32)综合应用系列

说明

这节演示一下模块连接路由器以后,启用DHCP动态获取路由器分配的IP地址等信息

提醒:无论是SPI,USART,并口,程序操作步骤都是一样的! 只是不同的接口发指令发给模块,然后用不同的接收接收数据而已.

测试本节代码

1.用户可以使用杜邦线根据自己的情况设置和连接引脚

最新评论

更多

篇(4)

(16)

感想(6)

板学习入门篇(3)

电路模块使用说明(10)

软件安装使用: MQTT(8) 软件安装使用: OpenResty(6) 数据处理思想和程序架构(24)

数据库学习开发(12)

- 1. Re:C#委托+回调详解 好文,撒也不说了,直接收藏!
 - --杨咩咩plus
- 2. Re:2-STM32 替换说明-CKS32, HK32, MM32, APM32, CH32, GD32, BLM32, AT32(推荐), N32, HC华大系列 有用,谢谢!
 - --你跟游戏过吧

阅读排行榜

- 1. ESP8266使用详解(AT,LUA, SDK)(171987)
- 2. 1-安装MQTT服务器(Windo ws),并连接测试(96158)
- 3. ESP8266刷AT固件与node mcu固件(63638)

- 4. 用ESP8266+android,制作 自己的WIFI小车(ESP8266篇) (62292)
- 5. 有人WIFI模块使用详解(380 52)
- 6. (一)基于阿里云的MQTT远程控制(Android连接MQTT服务器,ESP8266连接MQTT服务器实现远程通信控制----简单的连接通信)(35296)
- 7. 关于TCP和MQTT之间的转 换(32048)
- 8. android 之TCP客户端编程 (31205)
- 9. android客服端+eps8266 +单片机+路由器之远程控制系 统(31108)
- 10. C#中public与private与st atic(30792)

推荐排行榜

- 1. C#委托+回调详解(9)
- 2. 用ESP8266+android,制作 自己的WIFI小车(ESP8266篇) (8)
- 3. 用ESP8266+android,制作自己的WIFI小车(Android 软件)(6)
- 4. ESP8266使用详解(AT,LUA, SDK)(6)
- 5. 关于TCP和MQTT之间的转 换(5)

```
M W = = A A A
ch395cmd.h CH395INC.H CH395SPI.C usart.c delay.c timer.c main.c delay.h CH395SPI.H
   2 #ifndef __CH395SPI_H_
3 #define __CH395SPI_H_
       #include "CH395INC.H"
                ************************配置GPIO (根据自己的修改)**********
       #define CH395_CONFIG_SPI_CLK()
                                             ( RCC_APB1PeriphClockCmd( RCC_APB1Periph_SPI2,ENABLE)
  10
       #define CH395_CONFIG_GPIO_CLK() ( RCC_APB2PeriphClockCmd( RCC_APB2Periph_GPIOA | RCC_APB2Peri
       //设置使用的SPI
       #define USE_SPI SPI2
                       连接模块scs引脚
  13
       //SPI CS -
       #define CH395 CS PORT
  14
       #define CH395_CS_PIN GPIO
//SPI_CLK_- 连接模块SCK引用
  16
       //SPI_CLK --
       #define CH395_CLK_PORT GPIOB
  17
       #define CH395_CLK_PIN GPIO
//SPI_MISO -- 连接模块SDO引度
  19
       //SPI MISO --
       #define CH395 MISO PORT GPIOB
#define CH395 MISO PIN GPIO Pin 14
  20
       #define CH395_MISO PIN GPIO
//SPI MOSI -- 连接模块SDI引用
  22
       #define CH395_MOSI_PORT GPIOB
  23
       #define CH395 MOSI_PIN (
//RST -- 连接模块RST引脚
  25
       #define CH395_RST_PORT GPIOA
#define CH395_RST_PIN GPIO_Pin_8
//TX -- 连接模块TX引脚
  26
  28
       #define CH395 TX PORT GPIOA
#define CH395 TX PIN GPIO Pin 3
//INT -- 连接模块INT引脚 (检测到该引脚低电平信号之后再获取数据)
  29
  31
       32
  34
```

2,注意!

要想模块使用SPI通信,模块的TX引脚需要在模块重启之前设置为低电平.

上面的引脚分配把模块的TX引脚接到了单片机的PA3上,也就是串口2的RX上,如果用户使用了串口2,请注意!

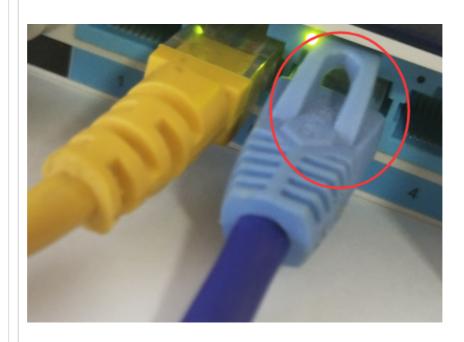
CH395 与单片机之间支持三种通讯接口: 8 位并行接口、SPI 同步串行接口、异步串口。在芯片上电复位时,CH395 将采样 SEL 和 TXD 引脚的状态,根据这 2 个引脚状态的组合选择通讯接口,参考下表(表中 X 代表不关心此位,0 代表低电平,1 代表高电平或者悬空)。

| SEL 引脚 | TXD 引脚 | 选择通讯接口 |
|--------|--------|--------|
| 1 | 1 | 异步串口 |
| 1 | 0 | SPI 接口 |
| 0 | 1 | 8 位并口 |
| 0 | 0 | 错误接口 |

3.把模块用网线和路由器或者交换机

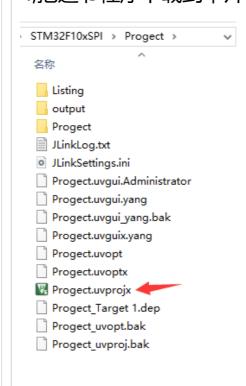


注意,连接路由器或者交换机的时候是连接其LAN口.





4,把这节程序下载到单片机



5.单片机串口1作为日志打印口

正常情况下会显示出模块连接路由器以后使用DHCP获取到的地址信息.

```
start
CH395VER: 42
CH395CMDInitCH395 OK

Start
CH395CMDInitCH395 OK

Start
CH395 DisConnect Ethernet
CH395 DisConnect Ethernet
CH395 DisConnect Ethernet
IF: 192.168.0.104
GWIP: 192.168.0.1
Mask: 255.255.255.0
DNS1:0.0.0.0
DNS2:0.0.0.0
```

程序说明

1.定义一些变量,和初始化模块

```
ch395cmd.h CH395INC.H CH395SPI.C usart.c delay.c timer.c main.c delay.h CH
 19
     #include "iwdg.h"
 21
 22 #include "CH395SPI.H"
 23 #include "CH395CMD.C"
     int ch395_status=0;//获取中断事件
 25
 26 UINT8 buf[20];//缓存DHCP数据
 27
     UINT8 dhcp_enable_flage = 1; //1:没有使能DHCP, 0:使能DHCP
 28 UINT8 dhcp_success_flage = 0;//0:未获取到DHCP分配的地址信息, 1:获取地址成功
  29
      int main(void)
  30 □ {
  31
       NVIC_Configuration();
       uart_init(115200); //串口初始化为115200
  32
       delay init():
//初始化CH395使用的GPIO
  33
  34
  35
      CH395_PORT_INIT();
       //复位 CH395
  36
  37
       CH395_RST();
  38
  39
       IWDG_Init(IWDG_Prescaler_256,156*10);
  40
       printf("\r\nstart\r\n");
  41
       //打印芯片版本
  42
       printf("CH395VER: %2x\n",CH395CMDGetVer());
//测试命令,按位取反返回说明测试通过
  43
  44
       while(CH395CMDCheckExist(0x55) == 0xaa)
  45
  46
        printf("\r\nCH395CMDCheck OK\r\n");
  47
  48
        break;
  49
       //初始化模块:成功返回 o
  50
  51
       while (!CH395CMDInitCH395())
  52
  53
        printf("\r\nCH395CMDInitCH395 OK\r\n");
  54
  55
  56
       printf("\r\nstart\r\n");
  57
  58
        while(1)
  59 🖨 {
  60
         IWDG_Feed();//喂狗
  61
  62
        /* 查询CH395是否连接上路由器 */
  63
  64
         if(CH395CMDGetPHYStatus() == PHY_DISCONN)
 65 🖨
           nrintf("CH395 DisConnect Ethernet\r\n")://模块没有连接上路由器
```

2.模块连接上路由器以后启动DHCP

```
ch395cmd.h CH395INC.H CH395SPI.C usart.c delay.c timer.c main.c
  58
       while(1)
 59 📥
  60
         IWDG_Feed();//喂狗
          /* 查询CH395是否连接上路由器 */
  61
        if(CH395CMDGetPHYStatus() == PHY_DISCONN)
  62
  63 🖨
  64
          printf("CH395 DisConnect Ethernet\r\n");//模块没有连接上路由器
  65
          delay ms(1000);
          //重置变量
 66
  67
          dhcp_enable_flage = 1;
  68
          dhcp_success_flage = 0;
  69
         else /*网线连接上以后再去启动DHCP*/
  70
 71 🖨
 72
          if(dhcp_enable_flage !=0)//没有启动DHCP
 73
 74
            dhcp_enable_flage =CH395DHCPEnable(1);//启动DHCP,成功返回0
 75 ់
            if(dhcp enable flage !=0) {
              printf("CH395DHCPEnable ERR\r\n");
 76
 77
              delay_ms(100);
  78
 79
          else //己经启用DHCP,轮训事件
 80
 81 📥
            //INT引脚产生低电平中断以后进去判断
 82
            if(Query395Interrupt()) //也可以屏蔽掉这句,让下面的程序一直轮训模组
 83
 84
              /* 举取出版事件*/
```

3.获取全部的中断事件,如果有DHCP事件,则处理该事件, 调用CH395GetIPInf 函数获取数据

```
ch395cmd.h CH395INC.H CH395SPI.C usart.c delay.c timer.c main.c delay.h CH395SPI.
           else //已经启用DHCP,轮训事件
 81 🗀
             //INT引脚产生低电平中断以后进去判断 *
 82
             if(Query395Interrupt()) //也可以屏蔽掉这句,让下面的程序一直轮训模组
 84
              /*获取中断事件*/
 85
              ch395_status = CH395CMDGetGlobIntStatus_ALL();
 86
               /* 处理不可达中断, 读取不可达信息 */
 89
              if(ch395_status & GINT_STAT_UNREACH)
 90 🗀
                CH395CMDGetUnreachIPPT(buf);
 91
  93
 94
               /* 处理PHY改变中断*/
 95
              if(ch395_status & GINT_STAT_PHY_CHANGE)
 96 📥
                printf("Init status : GINT_STAT_PHY_CHANGE\r\n");
 98
 99
                dhcp_enable_flage = 1;//重新DHCP
                dhcp_success_flage = 0;
 100
 102
 103
               /* 处理DHCP/PPPOE中断 */
 104
               if(ch395_status & GINT_STAT_DHCP)
 105
                 if(!dhcp_success_flage)//还没有获取到DHCP分配的地址信息
 107
 108
                  if(CH395GetDHCPStatus() == 0)//DHCP是OK的 👍
 109
 110
                    CH395GetIPInf(buf);//获取IP, 子网掩码和网关地址 🕧
112
                    //确定获取到了
 113
                    if(buf[0]!=0 || buf[1]!=0 || buf[2]!=0 || buf[3]!=0)
 114
 115
                      dhcp_success_flage = 1;
117
                      printf("IP:%d.%d.%d.%d\r\n",buf[0],buf[1],buf[2],buf[3]);
 118
                      printf("GWIP:%d.%d.%d\r\n",buf[4],buf[5],buf[6],buf[7]);
 119
                      printf("Mask:%d.%d.%d.%d\r\n",buf[8],buf[9],buf[10],buf[11]);
 121
                      printf("DNS1:\$d.\$d.\$d.\$d.r\n",buf[12],buf[13],buf[14],buf[15]);\\
122
                      printf("DNS2:\$d.\$d.\$d.\$d.r\n",buf[16],buf[17],buf[18],buf[19]);\\
 123
 124
                  }
                }
 126
127
```

4.下面还有SOCKET的事件(没用到)

```
/* 处理IP冲突中断,建议重新修改CH395的 IP,并初始化CH395*/
if(ch395_status & GINT_STAT_IP_CONFLI) {
.
/* 处理 SOCKO 中断 */
if(ch395_status & GINT_STAT_SOCKO) {
/* 处理 SOCK1 中断 */
if(ch395_status & GINT_STAT_SOCK1) {
/* 处理 SOCK2 中断 */
if (ch395_status & GINT_STAT_SOCK2) {
/* 处理 SOCK3 中断 */
if(ch395_status & GINT_STAT_SOCK3) {
/* 处理 SOCK4 中断 */
if(ch395_status & GINT_STAT_SOCK4) {
.
/* 处理 SOCK5 中断 */
if (ch395_status & GINT_STAT_SOCK5) {
/* 处理 SOCK6 中断 */
if (ch395_status & GINT_STAT_SOCK6) {
/* 处理 SOCK7 中断 */
if(ch395_status & GINT_STAT_SOCK7) {
```

其它说明

CH395Q就是靠获取各种中断事件标志来处理数据的

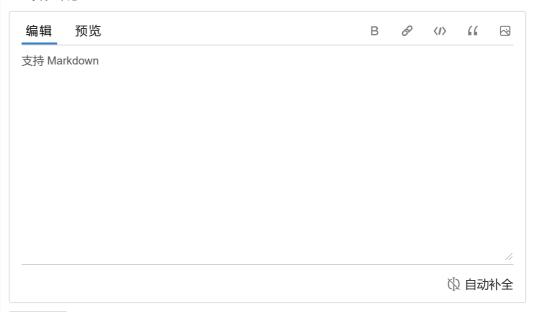
一般是在检测到INT引脚为低电平的时候再去执行获取 事件函数

当然也可以一直轮训.



刷新评论 刷新页面 返回顶部

发表评论



提交评论 退出

[Ctrl+Enter快捷键提交]

【推荐】资料合集 | HarmonyOS从入门到大神学习资料下载合集

【推荐】大型组态、工控、仿真、CAD\GIS 50万行VC++源码免费下载!

【推荐】阿里云爆品销量榜单出炉,精选爆款产品低至0.55折

【推荐】限时秒杀!国云大数据魔镜,企业级云分析平台

园子动态:

· 致园友们的一封检讨书: 都是我们的错 · 数据库实例 CPU 100% 引发全站故障 · 发起一个开源项目: 博客引擎 fluss

最新新闻:

- ·传微软将在E3 2021公布新收购的工作室
- ·黑客组织Anonymous公开抨击马斯克操纵加密市场
- · "我的开源项目被科技巨头拿去做产品了,注释中还删掉了我的名字"
- · 腾讯在美国洛杉矶开新办事处 可容纳150人
- ·中科院大连化学物理研究所制备出高性能二维钙钛矿太阳电池
- » 更多新闻...

Powered by: 博客园 Copyright © 2021 杨奉武 Powered by .NET 5.0 on Kubernetes







单片机,物联网,上位机,…

扫一扫二维码,加入群聊。