



## 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 3000 管理 公告



昵称: 杨奉武 园龄: 5年9个月 粉丝: 621 关注: 1 **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

备份(22)

Android(22)
Android 开发(8)
C# 开发(4)
CH395Q学习开发(17)
CH579M学习开发(3)
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)
ESP8266 LUA开发基础入门篇

#### 003-CH579M学习开发-新建工程说明

<iframe name="ifd" src="https://mnifdv.cn/resource/cnblogs/LearnCH579M" frameborder="0" scrolling="auto" width="100%" height="1500"></iframe>

# 单片机CH579M(带蓝牙和网口的ARM M0内核的单片机)学习开发

开发板链接:<u>https://item.taobao.com/item.htm?</u>ft=t&id=648634562877

#### 芯片购买链

接:https://item.taobao.com/item.htm? ft=t&id=649533679749

#### 开发板原理

图:https://mnifdv.cn/resource/cnblogs/LearnCH

## 资料源码下载链

接:https://github.com/yangfengwu45/LearnCH5

- <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。
- 001-硬件使用说明,下载和运行第一个程序
- <u>002-官方资料学习说明,开发板蓝牙(蓝牙定位),网</u> 口通信测试

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+CH395Q(以太网)物 联网开发(21) STM32+ESP8266(ZLESP8266/ 物联网开发(1) STM32+ESP8266+AIR202/302 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

STM32+W5500+AIR202/30 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 篇(4)

单片机(STC89C51)单片机开发 板学习入门篇(3)

单片机(STM32)基础入门篇(3)单片机(STM32)综合应用系列(16)

电路模块使用说明(10) 感想(6)

软件安装使用: MQTT(8) 软件安装使用: OpenResty(6) 更多

#### 最新评论

1. Re:C#开发: 通信篇-TCP客 户端

感谢分享,直接就用上了

--Zfer

2. Re:03-STM32+Air724UG 远程升级篇OTA(阿里云物联 网平台)-STM32+Air724UG 使用阿里云物联网平台OTA 远程更新STM32程序

楼主,单片机和Air724模块 之间是通过AT指令通讯的 吗?

--a314825348

#### 阅读排行榜

- 1. ESP8266使用详解(AT,LUA, SDK)(172518)
- 2. 1-安装MQTT服务器(Windo ws),并连接测试(98037)
- 3. ESP8266刷AT固件与node mcu固件(64325)
- 4. 用ESP8266+android,制作 自己的WIFI小车(ESP8266篇) (63594)

## 说明

CH579M就是个ARM M0 内核的单片机,其实建立工程没有啥.

只要是STM32玩的好,这节就相当于复习下.

如果STM32玩的不好,这节你也许不知道我说的是啥!

因为这节我十分的直接了当,这节我只是说明建立工程遇到的问题!

## 开始

#### 1.建一个文件夹

ch579 template

#### 2.文件夹里面再建几个文件

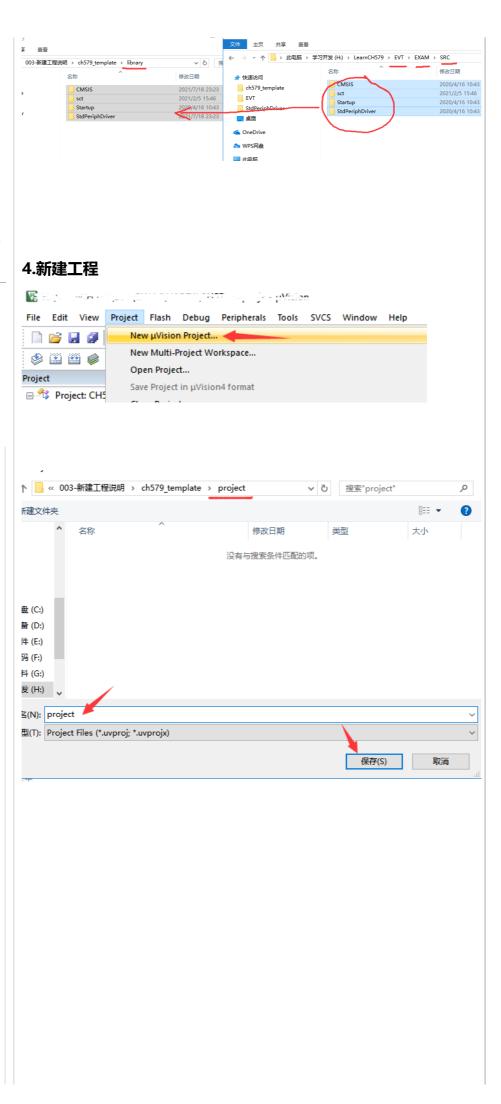
library project user

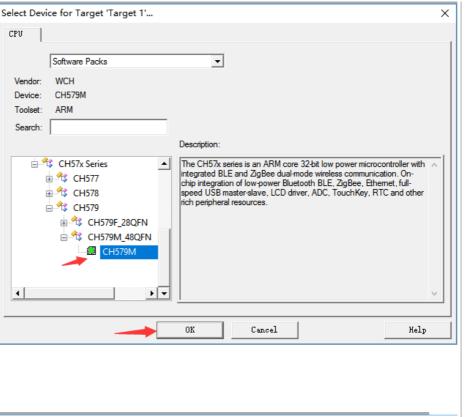
#### 3.把例程src文件夹里面的所有文件拷贝到library

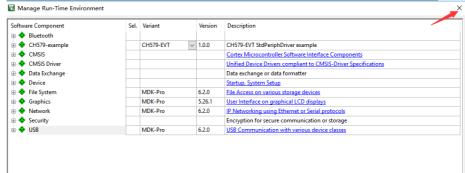
- 5. 有人WIFI模块使用详解(383 64)
- 6. (一)基于阿里云的MQTT远程控制(Android 连接MQTT服务器,ESP8266连接MQTT服务器实现远程通信控制----简单的连接通信)(35781)
- 7. 关于TCP和MQTT之间的转 换(32887)
- 8. C#中public与private与stat ic(31924)
- 9. android 之TCP客户端编程 (31693)
- 10. android客服端+eps8266 +单片机+路由器之远程控制系 统(31255)

#### 推荐排行榜

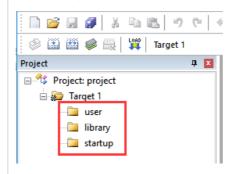
- 1. C#委托+回调详解(9)
- 2. 用ESP8266+android,制作 自己的WIFI小车(ESP8266篇) (8)
- 3. 用ESP8266+android,制作自己的WIFI小车(Android 软件)(6)
- 4. ESP8266使用详解(AT,LUA,SDK)(6)
- 5. 关于TCP和MQTT之间的转 换(5)



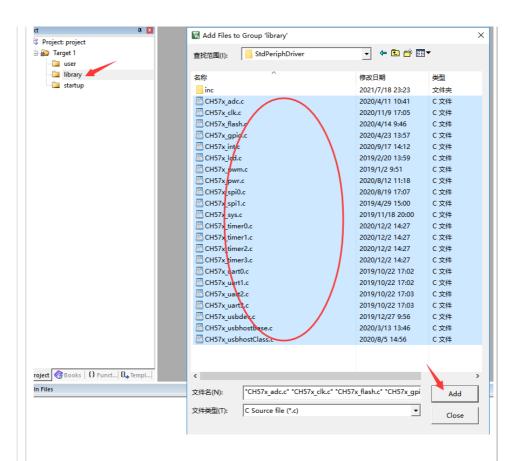


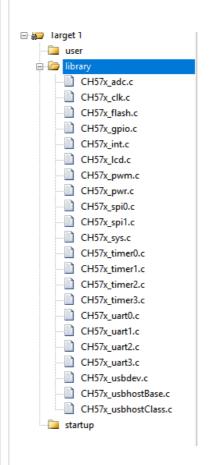


#### 4.弄三个分组

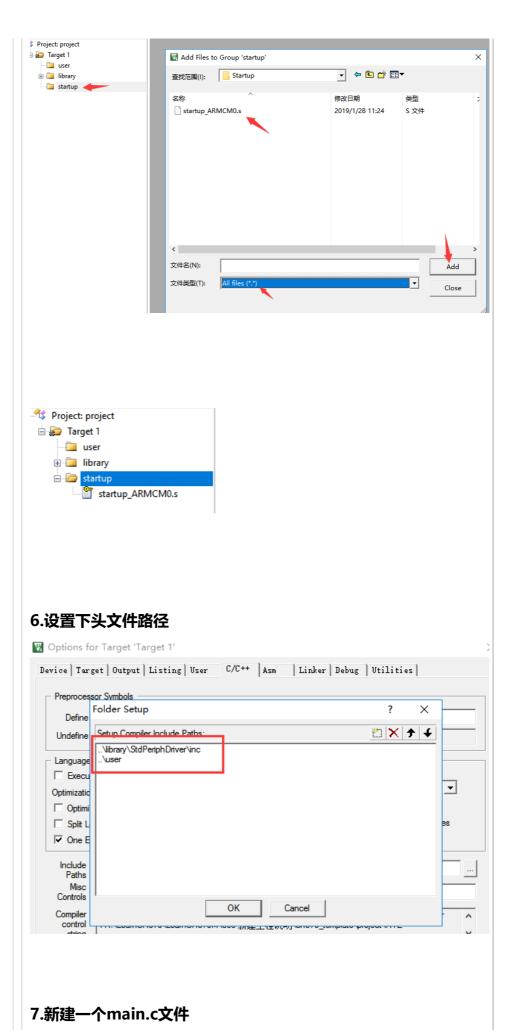


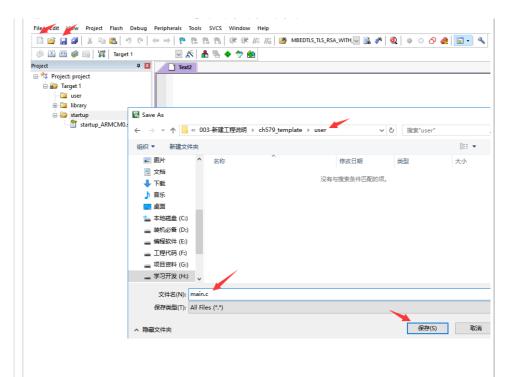
5.把 library\StdPeriphDriver 里面的所有.c文件添加进去



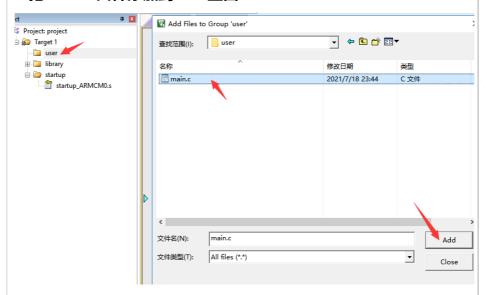


#### 5.添加启动文件





### 8.把main.c文件添加到user里面



#### 9.编写以下程序,并编译

```
#include "CH57x_common.h"

int main()
{
}
```

```
main.c CH579SFR.h

1 #include "CH57x_common.h"
2
3 int main()
4 {
5 |
6 }
7
8
```

#### 9.这是因为缺少操作u盘的库文件

```
ompiling CH57x_uart1.c..

ompiling CH57x_uart2.c...

ompiling CH57x_uart2.c...

ompiling CH57x_uart2.c...

ompiling CH57x_uart2.c...

ompiling CH57x_uart3.c...

ompiling CH57x_uart3.c...

ompiling CH57x_uart3.c...

ompiling CH57x_uart3.c...

ompiling CH57x_uart3.c...

vilibrary/StderiphDriver/CH57x_usbhostBase.c(10): error: $5: cannot open source input file "CH579UFI.H": No such file or directory

$include "CH579UFI.H"

vilibrary/StderiphDriver/CH57x_usbhostClass.c: 0 warnings, 1 error

ompiling CH57x_usbhostClass.c...

vilibrary/StderiphDriver/CH57x_usbhostClass.c(10): error: $5: cannot open source input file "CH579UFI.H": No such file or directory

$include "CH579UFI.H"

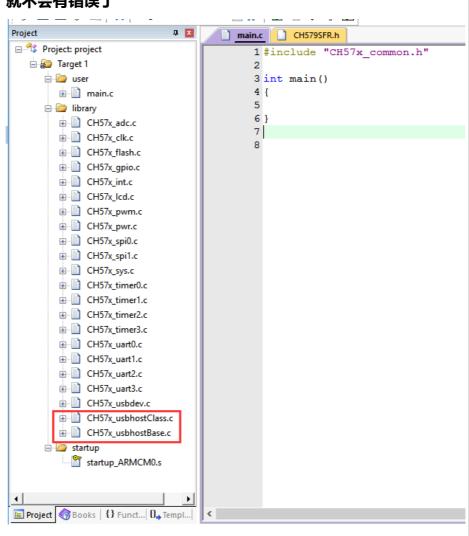
vilibrary/StderiphDriver/CH57x_usbhostClass.c: 0 warnings, 1 error

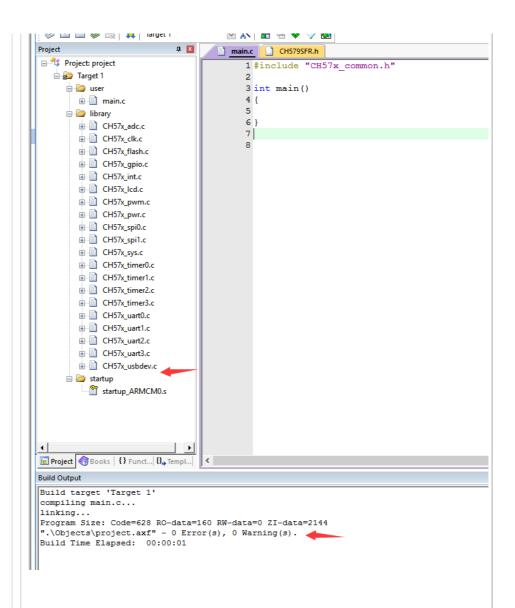
vilibrary/StderiphDriver/CH57x_usbhostClass.c: 0 warnings, 1 error

vilibrary/StderiphDriver/CH57x_usbhostClass.c: 0 warnings, 1 error
```

#### U盘,蓝牙,蓝牙组网的库文件是单独的

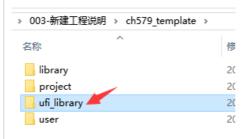
## 10.如果不使用单片机驱动U盘,可以把下面两个文件移除,再次编译就不会有错误了



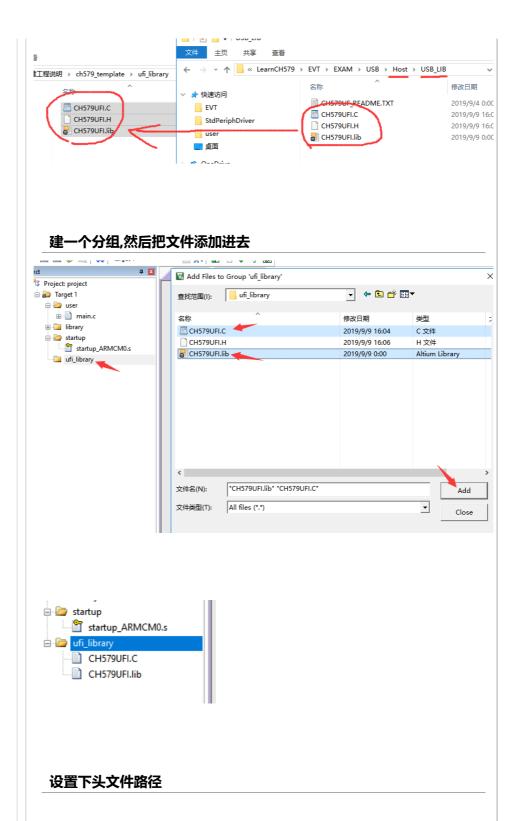


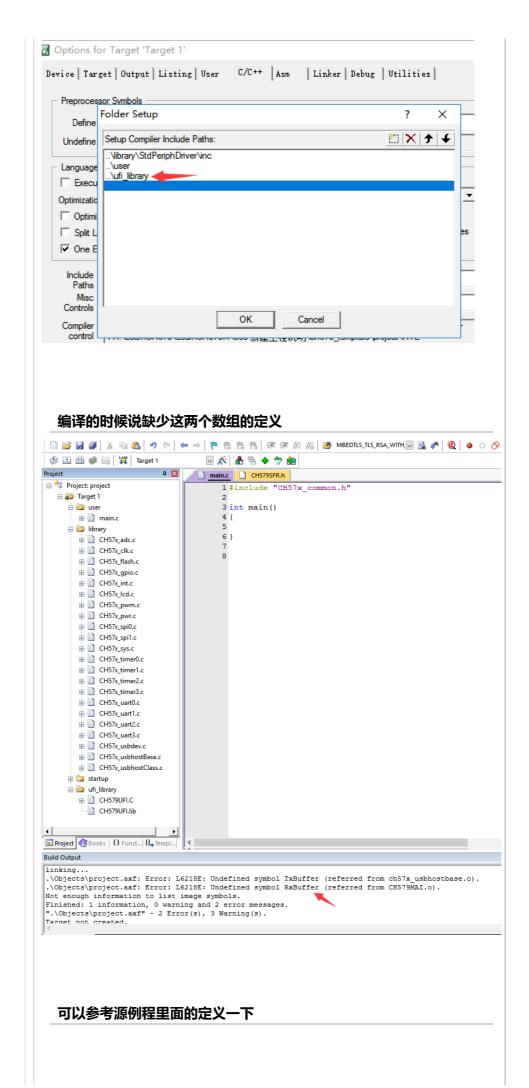
## 10.如果使用单片机驱动U盘,把U盘库文件添加到工程即可

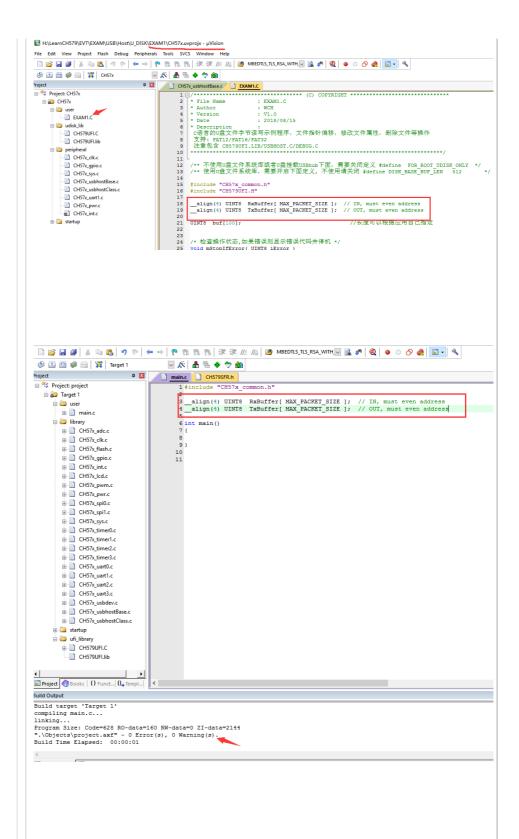
#### 建一个文件夹用来存放U盘库文件



#### 拷贝库文件







#### 10.使用串口1打印下,看看单片机是否真的可以工作

```
#include "CH57x_common.h"

__align(4) UINT8    RxBuffer[ MAX_PACKET_SIZE ];  // IN, must even address
__align(4) UINT8    TxBuffer[ MAX_PACKET_SIZE ];  // OUT, must even address

int main()
{
    GPIOA_SetBits(GPIO_Pin_9);
    GPIOA_ModeCfg(GPIO_Pin_8, GPIO_ModeIN_PU);  // RXD-ÅäÖÃÉTÀÊāÈë
    GPIOA_ModeCfg(GPIO_Pin_9, GPIO_ModeOut_PP_5mA);  // TXD-ÅäÖÃÍÆÍIÈä³
```

```
UART1 DefInit();
                                            UART1_SendString("11223344", 8 );
                                             while(1)
                                              }
       main.c CH5795FR.h CH57x_uart1.c

1 #include "CH57x_common.h"
                          2 align(4) UINT8 RxBuffer[ MAX_PACKET_SIZE ]; // IN, must even address align(4) UINT8 TxBuffer[ MAX_PACKET_SIZE ]; // OUT, must even address 5
                  # artifl(*) **STATE TABLET TA
         XCOM V2.0
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        ×
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       串口选择
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        COM6: USB-SERIAL
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       波特率。
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           115200
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        停止位
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      ~
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          8
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       数据位
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       奇偶校验 无
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    ~
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      串口操作 🥘 关闭串口
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      保存窗口  清除接收
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     □ 16进制显示□ 白底黑字
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      ☐ RTS ☐ DTR
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     □ 时间戳(以换行回车断帧)
```

```
main.c CH579SFR.h CH57x_uart1.c
                             1 #include "CH57x common.h"
                                          align(4) UINT8 RxBuffer[ MAX PACKET SIZE ]; // IN
                             4 align(4) UINT8 TxBuffer[ MAX PACKET SIZE ]; // OU
                             6 int main()
                             7 {
                            8  GPIOA_SetBits(GPIO_Pin_9);
                                       GPIOA ModeCfg(GPIO Pin 8, GPIO ModeIN PU);
                        10 GPIOA ModeCfg(GPIO Pin 9, GPIO ModeOut PP 5mA);
                                     UART1 DefInit();
                        11
                        12
                        13 UART1 SendString("11223344", 8);
                                       while(1)
                        14
                        15
                        16
                        17
                        18 }
                        19
      🗹 🐔 🔒 🗣 🥎 🚳
main.c CH579SFR.h CH57x_uart1.c
                * Version : V1.0

* Date : 2018/12/15

* Description
               Function Name : UART1 DefInit
* Description : 申口默认初始化配置
* Input : None
* Return : None
      17 | None | None
                UART1 BaudRateCfg( 115200 );
R8_UART1_FCR = (2<<6) | RB_FCR_TX_FIFO_CLR | RB_FCR_RX_FIFO_CLR | RB_FCR_FIFO_EN; // FIFO打开,触发点4字节
R8_UART1_LCR = RB_LCR_WORD_S2;
R8_UART1_LCR = RB_IER_TXD_EN;
R8_UART1_FIV = 1;
      27 * Function Name : UART1 BaudRateCfg
28 * Description : 串口波特率配置
```

## 其它

例程提供的库函数要比STM32提供的库函数还完善,就是为了用户 使用去的.

例程里面已经有个延时函数,也映射了printf函数

```
main.c CH579SFR.h CH57x_uart1.c CH57x_sys.c
118
119
120
121 = /********************
122 * Function Name : mDelayuS
    * Description : uS 延时
* Input : t: 时间参数
* Return : None
123
124
125 * Return
126
127 void mDelayuS( UINT16 t )
128 □ {
129
        UINT16 i, j;
130
131
        for(j=0; j<t; j++)
132
       {
133
134 #if (FREQ SYS == 40000000)
        for(i=0; i<4; i++) __nop();
135
136
137 #elif
               (FREQ SYS == 32000000)
        i = 2;
138
         while(i--) { __nop(); __nop(); }
139
140
     #elif
                (FREQ_SYS == 24000000)
141
        i = 1:
142
143
        while(i--) { __nop(); __nop(); }
144
              (FREQ_SYS == 20000000)
145
     #elif
                              __nop();
146
        for(i=0; i<1; i++)
147
       elif (FREQ_SYS == 16000000)
__nop(); __nop(); __nop(); __nop();
148
    #elif
149
150
        __nop(); __nop(); __nop(); __nop();
151
152
               (FREQ SYS == 8000000)
153
       __nop(); __nop();
154
155
    #endif
156
157
         1
```

```
main.c CH5795FR.h CH57x_uart1.c CH57x_sys.c
  155 #endif
  156
  157
  158 }
  159
  ***********
  161 * Function Name : mDelaymS
162 * Description : mS 延时
163 * Input : t: 时间参数
       * Return
  164
                          : None
  166 void mDelaymS( UINT16 t )
  167 ⊟ {
           UINT16 i:
  168
  169
  170
          for(i=0; i<t; i++)
               mDelayuS(1000);
  171
  172 }
173 |
  175 = #if ( defined DEBUG)
       int fputc( int c, FILE *f )
  176
  177 ⊟ {
  178 #if DEBUG == Debug UARTO
        while ( R8_UARTO_TFC == UART_FIFO_SIZE );
                                                                             /* 等待数据发送 */
  179
       R8_UARTO_THR = c;
#elif DEBUG == Debug_UART1
                                                                             /* 发送数据 */
  180
  #elif DEBUG == Debug_UART1
#while (R8 UART1 TFC == UART_FIFO_SIZE );
R8_UART1_THR = c;
R8_UART1_THR = c;
#elif DEBUG == Debug_UART2
while (R8_UART2_TFC == UART_FIFO_SIZE );
R8_UART2_THR = c;
#elif_DEBUG == Debug_UART3
                                                                             /* 等待数据发送 */
                                                                             /* 发送数据 */
                                                                             /* 发送数据 */
        while ( R8_UART3_TFC == UART_FIFO_SIZE );
R8_UART3_THR = c;
                                                                             /* 等待数据发送 */
/* 发送数据 */
  188
  189
       return(c);
  190
  191
  192
  193 #endif
  194
```



提交评论 退出

[Ctrl+Enter快捷键提交]

【推荐】百度智能云特惠:新用户首购云服务器低至0.7折,个人企业同享

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

【推荐】阿里云云大使特惠:新用户购ECS服务器1核2G最低价87元/年

【推荐】投资训练营:一杯咖啡的价格,教你学会投资,增加被动收入

【推荐】加州大学伯克利分校高管教育:大数据与数学科学-在线课程 【推荐】和开发者在一起:华为开发者社区,入驻博客园科技品牌专区

#### 编辑推荐:

- · EF Core3.1 CodeFirst 动态自动添加表和字段的描述信息
- ·探索互斥锁 Mutex 实现原理
- · 我用段子讲.NET之依赖注入其二
- ·CSS 奇思妙想 | 巧妙的实现带圆角的三角形
- ·详解 MD5 信息摘要算法

#### 最新新闻:

- ·OpenAI解散机器人团队,曾试图打造AGI机器人,创始人:这是最好的决定
- · 《微软飞行模拟》开发商明年将为游戏加入直升飞机
- ·能当半个医生了!三名航天员在中国空间站互相做超声
- ·自动抢红包外挂开发者被判赔偿475万 法院认定五方面不正当竞争行为
- · Linus Torvalds呼吁Paragon尽快提交NTFS读写驱动到内核
- » 更多新闻...

#### 历史上的今天:

2019-07-19 1-移远GSM/GPRS M26 模块 Mini板 开发板(使用说明) 2018-07-19 5-(基础入门篇)学会刷Wi-Fi模块固件(刷LUA版本固件)

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。