

凱斯電子科技有限公司
凱斯嵌入式系統開發網
www.kaise.com.tw

**KSM111 ESP8266 WIFI 硬體測試
使用手冊**

Version 2.0

2015 年 09 月 25 日

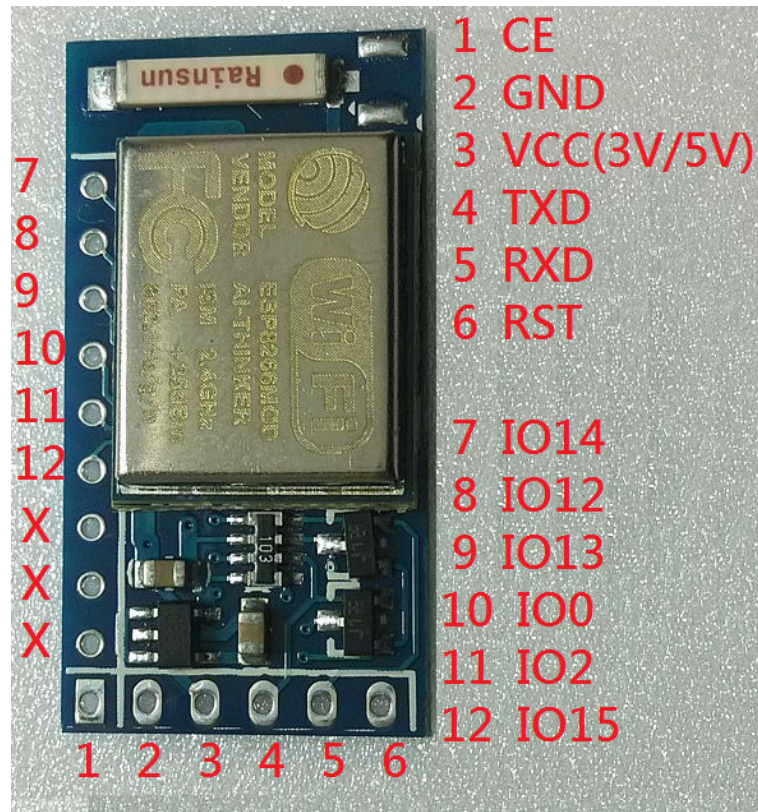
目錄

CHAPTER 1 模組腳位說明	3
CHAPTER 2 使用 USB TO RS232(TTL 電壓準位) 線材連接 電腦.....	6
CHAPTER 3 使用終端軟體測試和設定模組	8

Chapter 1 模組腳位說明

新版本是 3.3V 和 5V 都可供電，腳位順序跟前版本有變化

接腳說明



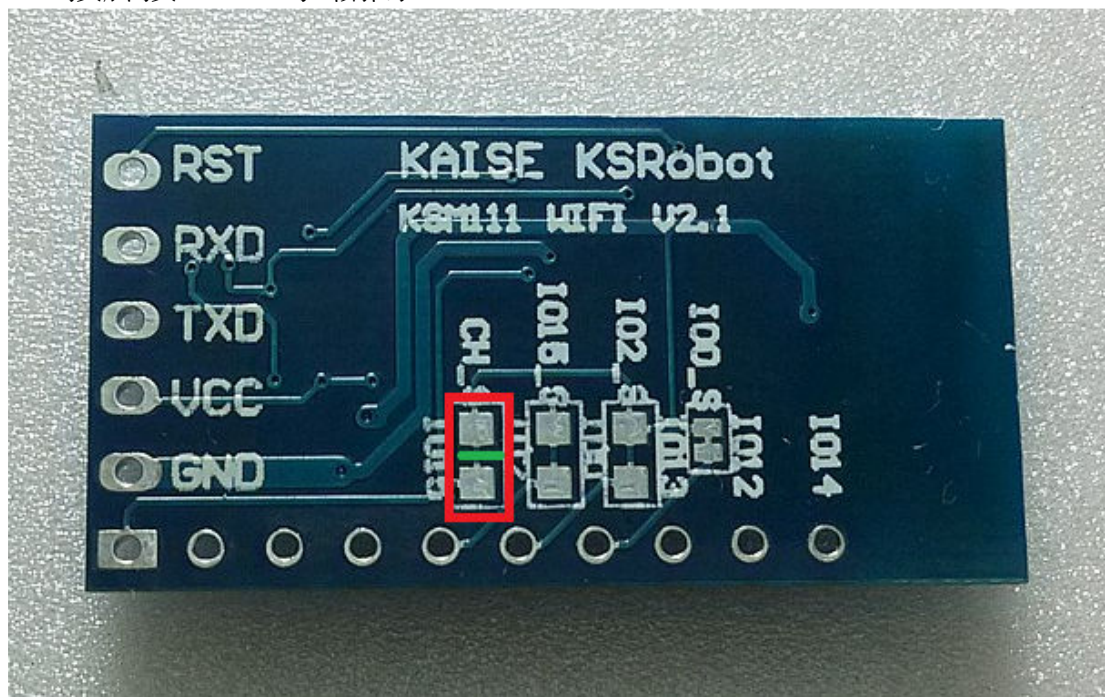
若需要控制模組的啟用和關閉時

需要由 CE 接腳控制模組的啟用或關閉

需要割斷紅框的 CE 走線如圖所示，

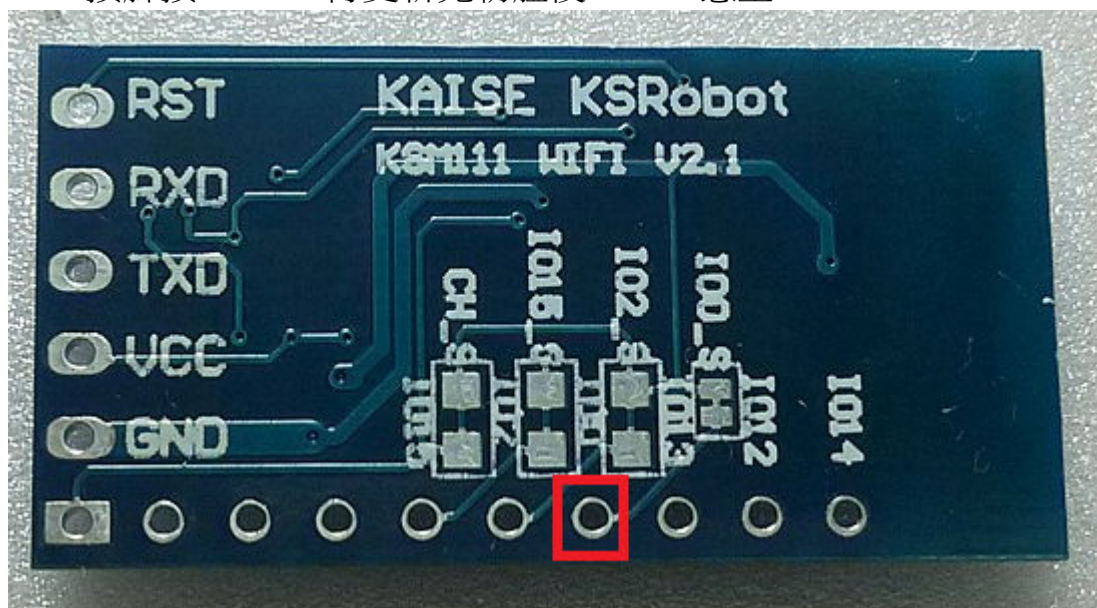
CE 接腳接 3.3 時 啟用

CE 接腳接 GND 時 關閉

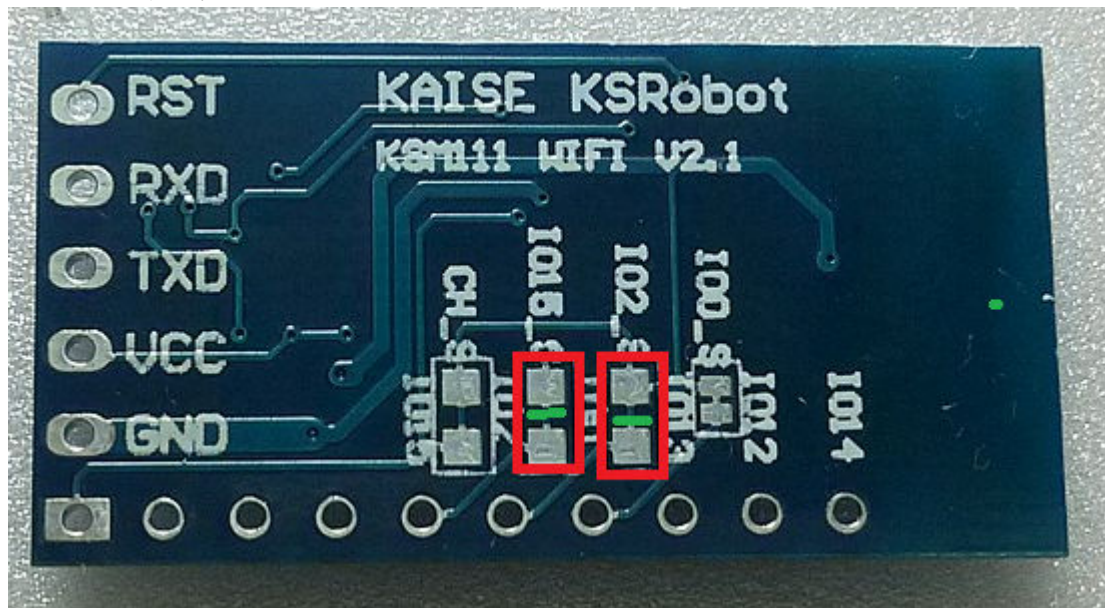


若有必要更新韌體時

IO0 接腳接 GND，待更新完韌體後，IO0 懸空



若有需要用到 IO2 和 IO15 腳位，
需要割斷紅框的走線如圖所示

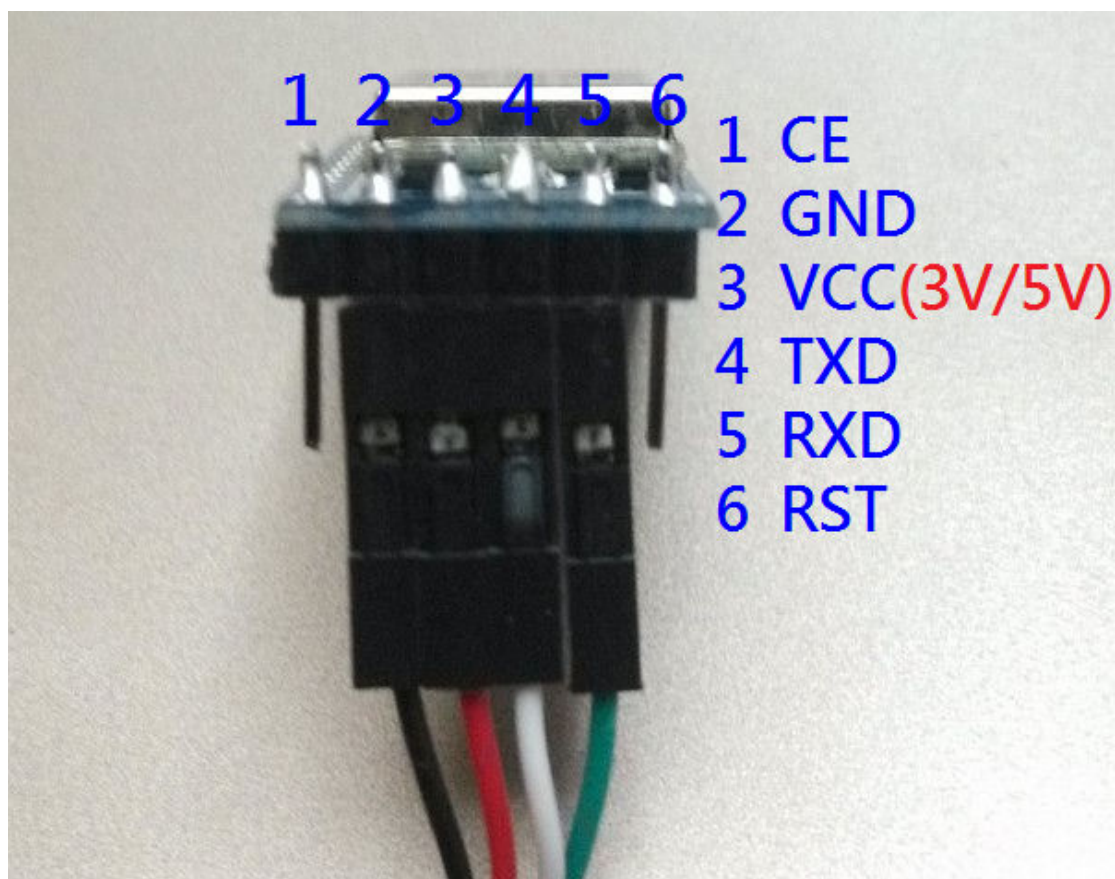


Chapter 2 使用 USB to RS232(TTL

電壓準位) 線材連接電腦



1. USB to TTL 的 TX 要接 KSM111 WIFI 模組的 RX
2. USB to TTL 的 RX 要接 KSM111 WIFI 模組的 TX
3. USB to TTL 的 5V 要接 KSM111 WIFI 模組的 VCC
4. USB to TTL 的 GND 要接 KSM111 WIFI 模組的 GND

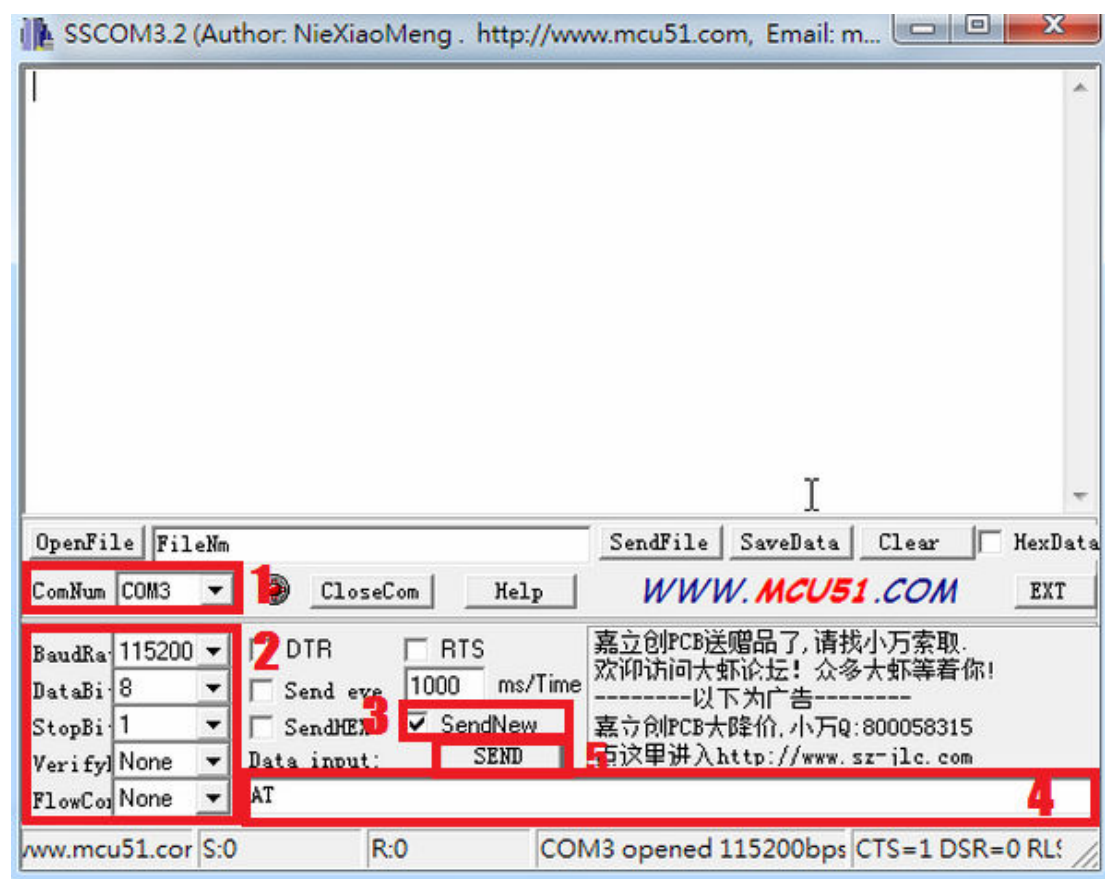


PS 若線材插好後，模組沒有反應，請在腳位 6 RST 那短路一下 GND 後放開，這樣模組系統就會重啟。

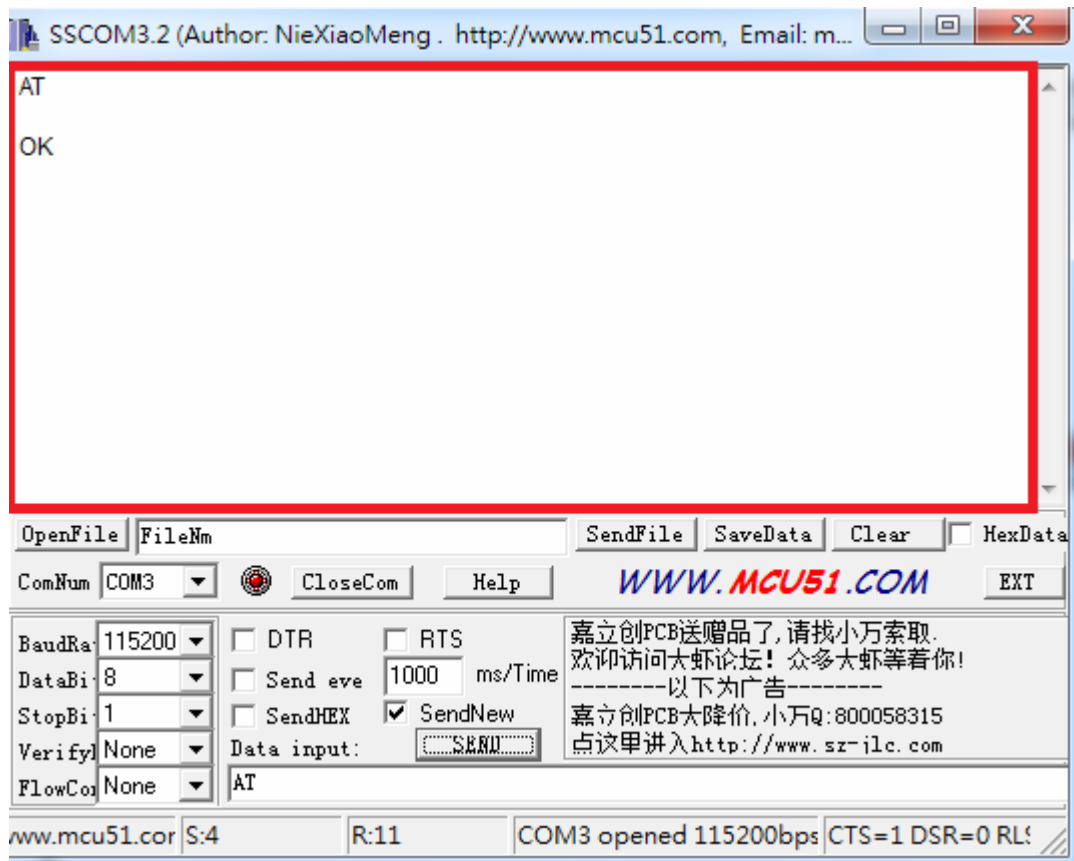
Chapter 3 使用終端軟體測試和設定

模組

執行 SSCOM32E



1. 根據你插入的 USB to UART 線材選擇序列埠
2. 設定 UART 的參數，目前韌體的版本 Baudrate 是 115200
3. 選 CR+LF 當作結束字元
4. 輸入 AT
5. 送出指令



USB to UART 線材和模組如果連接沒有問題，就會得到 OK 的回應字串

沒有問題，接下來就可以實作

KSRobot KSM111 ESP8266 WIFI 基本使用說明