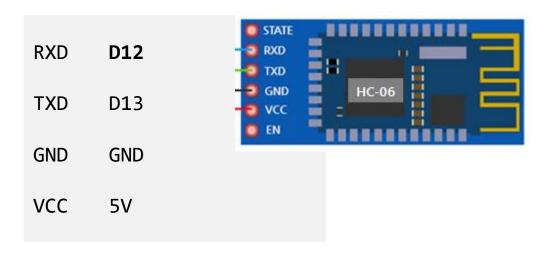
## **❖** HC-06

- o Bluetooth 2.0
  - iPhone은 bluetooth 3.0 이상 지원



# ❖ 핀연결



#### ❖ 블루투스 모듈 이름 및 PIN 의 변경

```
#include <SoftwareSerial.h>
SoftwareSerial BTSerial(13, 12); // SoftwareSerial(RX, TX)
void setup() {
 BTSerial.begin(9600);
 Serial.begin(9600);
void loop() {
 if (BTSerial.available()) {
   Serial.write(BTSerial.read()); //블루투스측 내용을 시리얼모니터에 출력
 if (Serial.available()) {
   BTSerial.write(Serial.read()); //시리얼 모니터 내용을 블루추스 측에 WRITE
```

# ❖ SoftwareSerial 라이브러리

o https://www.arduino.cc/en/Reference/SoftwareSerial

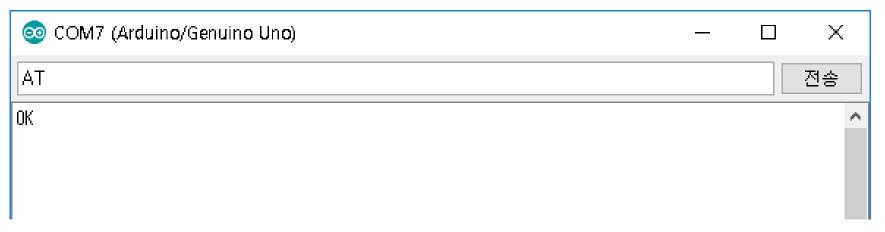
메서드	설명
SoftwareSerial()	생성자
available()	수신 데이터 존재 여부
begin()	전송 속도 설정
listen()	마스터 모드에서 접속 대기
isListening( )	마스터 모드에서 접속 대기 상태 질의
peek()	데이터 읽기(제거하지 않음)
read()	데이터 읽기
print()	데이터 출력
println()	데이터 출력
write()	데이터 출력
overflow()	버퍼 초과여부

### ❖ 동작확인

- o 시리얼 모니터 입력창
  - Both NL&CR 선택



- 'AT' 입력 후 전송
- 'OK' 답변 확인
- → 정상 작동



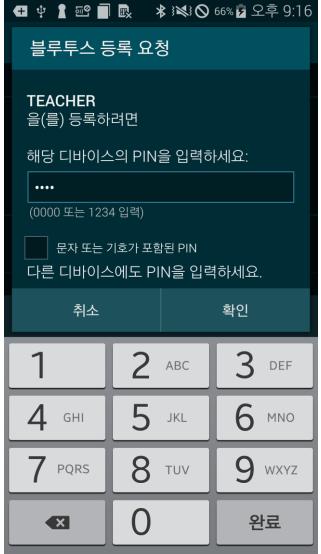
## ❖ 방법1

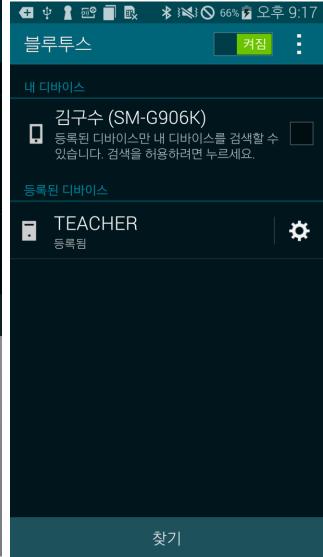
- o 이름 확인/변경
  - AT+NAMExxxxx
    - xxxxx라는 이름으로 Bluetooth 모듈 설정
  - AT+NAMEMyHC06OKname
- o PIN(비밀번호) 설정
  - AT+PINxxxx
    - xxxx PinNumber설정
  - AT+PIN1234 OKSetPin

#### ❖ 방법2

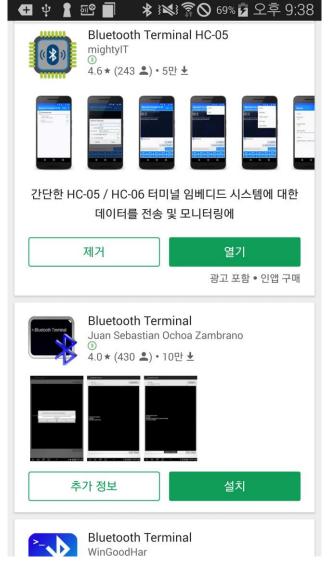
- o 이름 확인/변경
  - AT+NAME?
    - 현재 이름 확인
  - AT+NAME=xxxxx
    - xxxxx라는 이름으로 Bluetooth 모듈 설정
  - AT+NAME=MyHC06OK
- o PIN(비밀번호) 설정
  - AT+PSWD?
    - 비밀번호 확인
  - AT+PSWD="xxxx"
    - xxxx PinNumber설정
  - AT+PSWD="1234" OK

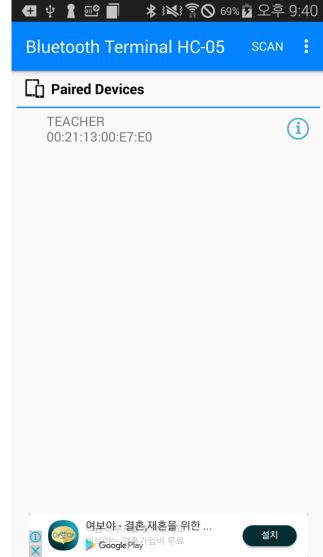


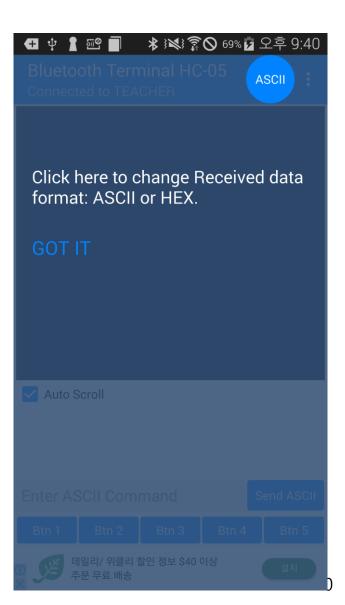




#### ❖ Bluetooth Terminal HC-05 앱 설치







# ❖ ex01/app.ino 스마트폰과 블루투스 모듈과의 통신을 통한 문자열 전송

```
#include <SoftwareSerial.h>
#include <MiniCom.h>
MiniCom com;
SoftwareSerial BTSerial(13, 12); // SoftwareSerial(RX, TX)
String myString=""; //받는 문자열
int count=0;
void setup() {
 com.init();
 com.print(0, "[[Bluetooth]]");
 BTSerial.begin(9600); //블루투스 시리얼 개방
```

## ❖ ex01/app.ino 스마트폰과 블루투스 모듈과의 통신을 통한 문자열 전송

```
void loop() {
  while(BTSerial.available()) { //BTSerial에 전송된 값이 있으면
     //BTSerial int 값을 char 형식으로 변환
     char myChar = (char)BTSerial.read();
     //수신되는 문자를 myString에 모두 붙임 (1바이트씩 전송되는 것을 연결)
     myString+=myChar;
     delay(5); //수신 문자열 끊김 방지
   if(!myString.equals("")) { //myString 값이 있다면
       myString.trim();
       char buf[17];
       sprintf(buf, "%d)%s", ++count, myString.c_str());
       com.print(1, buf);
     BTSerial.println("input value: "+myString);
     myString=""; //myString 변수값 초기화
```

#### **❖** BtMiniCom

- o 블루투스 통신 지원 클래스
- o MiniCom 클래스 상속

#### ❖ ex02/BtMiniCom.h

```
#pragma once
#include <Arduino.h>
#include <SoftwareSerial.h>
#include <MiniCom.h>
typedef void (*btminicom_callback_t)(String message);
class BtMiniCom : public MiniCom {
protected:
   SoftwareSerial btSerial;
   btminicom_callback_t callback; // 메시지 수신시 호출할 콜백 함수 포인터
public:
   BtMiniCom(int rx, int tx, btminicom callback t callback=NULL,
             long serial bps=115200, int lcd addr=0x27);
   void init();
   String readLine(); // \r\n를 제외한 문자열을 리턴
   void send(String msg); // 메시지 전송
   void run();
};
```

## ex02/BtMiniCom.cpp

```
#include "BtMiniCom.h"
BtMiniCom::BtMiniCom(int rx, int tx, btminicom_callback_t callback,
                    long serial bps, int lcd addr)
  : MiniCom(serial bps, lcd addr), btSerial(rx, tx), callback(callback) {
void BtMiniCom::init() {
   MiniCom::init();
   btSerial.begin(9600);
String BtMiniCom::readLine(){ // \r\n를 제외한 문자열을 리턴
   String message="";
   while(btSerial.available()) {
      char data = (char)btSerial.read();
      message+=data;
      delay(5); //수신 끊김 방지 ***
   message.trim();
   return message;
```

## ex02/BtMiniCom.cpp

```
void BtMiniCom::send(String msg){
    btSerial.println(msg);
void BtMiniCom::run(){
    String msg = readLine();
    if(msg != "" && callback != NULL) {
        callback(msg);
    MiniCom::run();
```

## 

```
#include <BtMiniCom.h>
void receive_msg(String msg);
BtMiniCom com(13, 12, receive_msg);
int count=0;
void receive_msg(String msg) {
   char buf[17];
   sprintf(buf, "%d)%s", ++count, msg.c_str());
   com.print(1, buf);
   com.send("input value: " + msg);
void setup() {
   com.init();
   com.print(0, "[[Bluetooth]]");
void loop() {
   com.run();
```

- ❖ 서보모터 3번 연결
- ❖ 블루투스 통신으로 서보 모터 제어
- **♦** APP
  - o Btn 3 --> Open / "open" --> 서보 모터 90도 회전
  - o Btn 4 --> Close / "close" --> 서보 모터 0도 회전

# ❖ App으로 도어락 열기

- o "doorlock xxxxx" 전송
- o EEPROM에 저장된 비밀번호를 검사해서
  - 일치하면 서보모터 90도 회전
  - 5초 후에 서보모터 0도 회전

#### **❖** Btn 5

o Door : "doorlock xxxx"