

```

//*****
//          指纹识别锁程序
//  作者: 666 小奇
//  硬件: Arduino AS608 指纹识别模块
//  提示: AS608 与 FPM10A 程序兼容
//  说明: 本程序未经作者允许禁止转载
//  QQ :1792498113
//  E-mil:liujiaqi7998@qq.com
//  接线: A4-SDA A5-SCL 指纹识别模块接 PIN2,PIN3 详见下面介绍
//  蜂鸣器-PIN 9 舵机-PIN 8 自动休眠(可选)PIN -7
//  项目使用了 11492 字节, 占用了 (35%) 程序存储空间。
//  全局变量使用了 860 字节, (41%)的动态内存
//  余留 1188 字节局部变量。最大为 2048 字节。
//*****

//引用库声明*****
#include <Adafruit_Fingerprint.h> //指纹识别模块库
#include <SoftwareSerial.h> //软串口通讯库
#include <Wire.h> //I2C 总线库
#include <LiquidCrystal_I2C.h> //I2C1062 屏幕库
#include <pt.h> //多线程库
#include <DS3231.h>
//*****

//1602 液晶自定义符号*****
byte lcda[8] = { 0x08, 0x0f, 0x12, 0x0f, 0x0a, 0x1f, 0x02, 0x02,}; //年
byte lcdb[8] = { 0x0f, 0x09, 0x0f, 0x09, 0x0f, 0x09, 0x13, 0x01,}; //月
byte lcdc[8] = { 0x0f, 0x09, 0x09, 0x0f, 0x09, 0x09, 0x0f, 0x00,}; //日
byte lcdd[8] = { 0x18, 0x18, 0x07, 0x08, 0x08, 0x08, 0x07, 0x00,}; //° C
byte lcde[8] = { 0x04, 0x04, 0x0a, 0x15, 0x04, 0x04, 0x14, 0x0c,}; //小
byte lcdf[8] = { 0x04, 0x1f, 0x04, 0x0a, 0x1f, 0x1a, 0x1a, 0x0e,}; //奇
//*****

//初始化时间模块*****
DS3231 Clock;
bool Century = false;
bool h12;
bool PM;
byte ADay, AHour, AMinute, ASecond, ABits;
bool ADy, A12h, Apm;
int year, month, date, DoW, week , hour, minute, second, temperature;
char dis1[16] = {0}, dis2[16] = {0};
//*****

//指纹识别初始化*****

```

```

int getFingerprintIDez();
// pin #2 is IN from sensor (GREEN wire)  指纹传感器输入
// pin #3 is OUT from arduino  (WHITE wire)  指纹传感器输出
SoftwareSerial mySerial(2, 3);
Adafruit_Fingerprint finger = Adafruit_Fingerprint(&mySerial);
// On Leonardo/Micro or others with hardware serial, use those! #0 is green wire, #1 is white
//Adafruit_Fingerprint finger = Adafruit_Fingerprint(&Serial1);

//*****

//1062 初始化*****
LiquidCrystal_I2C lcd(0x3F, 16, 2);
// 设置为 16 个字符, 2 行 LCD 显示, 地址 0x27
//如果 1062 无显示那么注意地址设置
//*****

//舵机设置*****
int servopin = 8 ; //设置舵机接口 10
void servopulse(int angle)//定义一个脉冲函数
{
    int pulsewidth = (angle * 11) + 500; //将角度转化为 500-2480 的脉宽值
    digitalWrite(servopin, HIGH);    //将舵机接口电平至高
    delayMicroseconds(pulsewidth);    //延时脉宽值的微秒数
    digitalWrite(servopin, LOW);    //将舵机接口电平至低
    delayMicroseconds(20000 - pulsewidth);
}
//*****

//简单配置*****
int Rtime = 0 ; //错误次数延时
static int counter1 , counter2 , counter3 ; //counter 为定时计数器
//*****

//线程 1, 回到主页面状态舵机复位*****
static int protothread1(struct pt *pt)

{
    PT_BEGIN(pt); //线程开始
    while (1) //每个线程都不会死
    {
        PT_WAIT_UNTIL(pt, counter1 == 35 );
        //如果时间满了 3.5 秒左右, 则继续执行, 否则记录运行点, 退出线程 1
        counter1 = 0; //计数器置零
        for (int i = 0; i < 80; i++) //发送 50 个脉冲
        {

```

```

        servopulse(90);    //引用脉冲函数
    }
    lcdplay();
}
PT_END(pt); //线程结束
}
//线程 2， 错误重试等待时间清 0*****
static int protothread2(struct pt *pt) //线程 2， 控制灯 2
{
    PT_BEGIN(pt); //线程开始
    while (1) {    //每个线程都不会死
        PT_WAIT_UNTIL(pt, counter2 == 150);
        Rtime = 0;
        counter2 = 0; //计数清零
    }
    PT_END(pt); //线程结束
}
//线程 2， 长时间无操作提示（pin7 低电平）可用作自动关机*****
static int protothread3(struct pt *pt) //线程 2， 控制灯 2
{
    PT_BEGIN(pt); //线程开始
    while (1) {    //每个线程都不会死
        PT_WAIT_UNTIL(pt, counter3 == 200);
        digitalWrite(7, LOW);
    }
    PT_END(pt); //线程结束
}
//*****

//lcd1602 创建特殊字符（中文） *****
void diy()
{
    lcd.createChar(0, lcda);
    lcd.createChar(1, lcdb);
    lcd.createChar(2, lcdc);
    lcd.createChar(3, lcdd);
    lcd.createChar(4, lcde);
    lcd.createChar(5, lcdf);
}
//*****

//读取 DS3231 参数*****
void ReadDS3231()
{
    Wire.begin();
    second = Clock.getSecond();
    minute = Clock.getMinute();
}

```

```

    hour = Clock.getHour(h12, PM);
    week = Clock.getDoW();
    date = Clock.getDate();
    month = Clock.getMonth(Century);
    year = Clock.getYear();
    temperature = Clock.getTemperature();
}
void get_dis()          //1602 液晶上每一位上显示的数据
{
    ReadDS3231();
    dis1[0] = '2';
    dis1[1] = '0';
    dis1[2] = 0x30 + year / 10;
    dis1[3] = 0x30 + year % 10;
    dis1[4] = 0;
    dis1[5] = 0x30 + month / 10;
    dis1[6] = 0x30 + month % 10;
    dis1[7] = 1;
    dis1[8] = 0x30 + date / 10;
    dis1[9] = 0x30 + date % 10;
    dis1[10] = 2;
    dis1[11] = ' ';
    dis1[12] = ' ';
    switch (week)
    {
        case 1: {
            dis1[13] = 'M';
            dis1[14] = 'o';
            dis1[15] = 'n';
        }
        break;
        case 2: {
            dis1[13] = 'T';
            dis1[14] = 'u';
            dis1[15] = 'e';
        }
        break;
        case 3: {
            dis1[13] = 'W';
            dis1[14] = 'e';
            dis1[15] = 'd';
        }
        break;
        case 4: {
            dis1[13] = 'T';
            dis1[14] = 'h';
            dis1[15] = 'u';
        }
        break;
        case 5: {

```

```

        dis1[13] = 'F';
        dis1[14] = 'r';
        dis1[15] = 'i';
    }
    break;
case 6: {
    dis1[13] = 'S';
    dis1[14] = 'a';
    dis1[15] = 't';
}
    break;
case 7: {
    dis1[13] = 'S';
    dis1[14] = 'u';
    dis1[15] = 'n';
}
    break;
}
dis2[0] = ' ';
dis2[1] = 0x30 + hour / 10;
dis2[2] = 0x30 + hour % 10;
dis2[3] = ':';
dis2[4] = 0x30 + minute / 10;
dis2[5] = 0x30 + minute % 10;
dis2[6] = ':';
dis2[7] = 0x30 + second / 10;
dis2[8] = 0x30 + second % 10;
dis2[9] = ' ';
dis2[10] = ' ';
dis2[11] = 0x30 + temperature / 10;
dis2[12] = 0x30 + temperature % 10;
dis2[13] = '.';
dis2[14] = 0x30 + 0;
dis2[15] = 3;
}
//*****

//1602 显示完整时间*****
void lcdplay()
{
    get_dis();
    int k;
    lcd.setCursor( 0, 0);
    for (k = 0; k < 16; k++)
        lcd.write(dis1[k]);
    lcd.setCursor( 0, 1);
    for (k = 0; k < 16; k++)
        lcd.write(dis2[k]);
}

```

```

//*****

//*****
//程序初始化*****
static struct pt pt1, pt2, pt3;
void setup()    {
    pinMode(7, OUTPUT); //设定舵机接口为输出接口
    digitalWrite(7, HIGH);
    tone(9, 700, 100); //蜂鸣器提示
    // 设置串行端口的数据速率
    Serial.begin(9600);
    // 设置指纹传感器串行端口的数据速率
    finger.begin(9600);
    // LCD 初始化
    lcd.init(); // initialize the lcd
    lcd.backlight(); //Open the backlight
    //舵机初始化
    pinMode(servopin, OUTPUT); //设定舵机接口为输出接口
    //指纹传感器检查
    if (finger.verifyPassword()) {

        lcd.setCursor(0, 0);
        lcd.print("Found fingerprint sensor!"); //发现指纹传感器
    } else {

        lcd.setCursor(0, 0);
        lcd.print("Did not find fingerprint sensor :("); //没有发现指纹传感器
        lcd.setCursor(0, 1);
        lcd.print("Check and Rest !");
        tone(9, 700, 100); //蜂鸣器提示
        delay(1000);
        tone(9, 700, 100); //蜂鸣器提示
        delay(3000);
        digitalWrite(7, LOW);
        while (1);
    }
    diy();
    //下面开始 1602 欢迎页面
    lcd.clear();
    lcd.setCursor(0, 0);
    lcd.print("Welcome to use");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("BY 666 ");
    lcd.write(4);
    lcd.print(" ");
    lcd.write(5);
    //下面开始线程初始化
    PT_INIT(&pt1); //线程 1 初始化

```

```

PT_INIT(&pt2); //线程 2 初始化
PT_INIT(&pt3); //线程 2 初始化
//下面舵机复位
for (int i = 0; i < 50; i++) //发送 50 个脉冲
{
    servopulse(90); //引用脉冲函数
}

tone(9, 700, 100); //蜂鸣器提示完成
}

```

```

void loop() {
    protothread1(&pt1); //执行线程 1
    protothread1(&pt2); //执行线程 2
    protothread1(&pt3); //执行线程 2
    getFingerprintIDez(); //读取指纹
    delay(10); //时间片，每片 1 秒，可根据具体应用设置大小
    //下面为计时器
    counter1++;
    counter2++;
    counter3++;
}

```

```

int getFingerprintIDez() {

    uint8_t p = finger.getImage();
    if (p != FINGERPRINT_OK) {
        return -1;
    } else { //读取成功
        tone(9, 900, 300); //蜂鸣器提示
        counter3 = 0; //计时器清 0
        counter1 = 0;
    }

    p = finger.image2Tz();
    if (p != FINGERPRINT_OK) return -1;

    p = finger.fingerFastSearch();
    if (p != FINGERPRINT_OK)
    { wrong(); //指纹错误
      return -1; //返回
    }
    int m ;
    m = finger.fingerID ; //得到指纹序号
    if (m != -1) {
        for (int i = 0; i < 50; i++) //发送 50 个脉冲，舵机解锁
        {

```

```

        servopulse(0);    //引用脉冲函数
    }
    tone(9, 1500, 300); //蜂鸣器提示
    //下面为 1602 提示
    lcd.clear();
    lcd.setCursor(0, 0);
    lcd.print("PASS");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("Found ID #"); lcd.print(m);
    Rtime = 0 ; //清除错误等待时间
}
return m; //返回
}

```

```

void wrong() {    //指纹错误
    tone(9, 500, 300); //蜂鸣器提示
    Rtime = Rtime + 1000 ; //计算错误等待时间
    //下面为 1602 显示
    lcd.clear();
    lcd.setCursor(0, 0);
    lcd.print("WRONG");
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("Wait: "); lcd.print(Rtime / 1000); lcd.print(" s");
    counter2 = 0 ; //计时器复位
    delay(Rtime);    //等待时间
}

```