

VM101_103_301 设备端（单片机）串口通信说明

本文介绍如何使用单片机与 VM101/103/301 系列 WIFI 模块进行通信，主要的阅读对象为设备端进行单片机/ARM 固件开发等人员。

注意：以下是模块 2 种通信模式参数，请确认参数正确保证通信正常。

| | 透传模式 | AT 模式 |
|-----|---------|---------|
| 波特率 | 9600 | 57600 |
| 数据位 | 8bit | 8bit |
| 校验位 | None（无） | None（无） |
| 停止位 | 1bit | 1bit |
| 流控 | 无 | 无 |

1. 复位 WIFI 模块方式一(AT 指令)

- 硬复位 wifi 模块（即拉低 rst 脚 50ms~100ms）
- 单片机切换波特率 57600(57600, 8bit,none,1stop)
- 延时 100ms 以上，等待 wifi 模块正常工作
- 发送指令 AT#Default\r\n
- 单片机切换回 9600 波特率(9600, 8bit,none,1stop)

此方式需要**硬复位** wifi 模块，推荐设备需要应用在**无法断电**的情况，如智能面板开关；详细代码参考“STM8_Demo”工程，截取关键代码如下：

```
void WF_Uart_Factory(void)
{
    u32 i;
    u8 ucRecbuff[28],ucRecIndex,uctemp;

    UART1_ITConfig(UART1_IT_RXNE, DISABLE);
    UART1_Cmd(DISABLE);
    GPIO_Init(GPIOD,GPIO_PIN_5,GPIO_MODE_OUT_PP_HIGH_FAST);
    GPIO_WriteLow(GPIOD,GPIO_PIN_5);// UART Tx  low

    // 重启 wifi
    GPIO_WriteLow(GPIOC,GPIO_PIN_7);// wifi 复位
    Delay_MS(400);
    GPIO_WriteHigh(GPIOC,GPIO_PIN_7);// wifi 复位
    Delay_MS(100);

    Queue_CleanALLNode(&sRecQueue); // 清空缓存
```

```

Delay_MS(100);

// 切换波特率 57600
UART1_Init((uint32_t)57600, UART1_WORDLENGTH_8D, UART1_STOPBITS_1, UART1_PARITY_NO,
            UART1_SYNCMODE_CLOCK_DISABLE, UART1_MODE_TX_ENABLE);
UART1_Cmd(ENABLE);

// 恢复 wifi 出厂设置,防止没发送出去,多发几次
Delay_MS(500);
WF_Uart_SendString("AT#Default\r\n");
Delay_MS(200);
WF_Uart_SendString("AT#Default\r\n");
Delay_MS(200);
WF_Uart_SendString("AT#Default\r\n");
Delay_MS(200);

// 恢复波特率 9600
UART1_ITConfig(UART1_IT_RXNE, DISABLE);
UART1_Cmd(DISABLE);
UART1_Init((uint32_t)9600, UART1_WORDLENGTH_8D, UART1_STOPBITS_1, UART1_PARITY_NO,
            UART1_SYNCMODE_CLOCK_DISABLE, UART1_MODE_TXRX_ENABLE);
UART1_ITConfig(UART1_IT_RXNE, ENABLE);
UART1_Cmd(ENABLE);
Queue_CleanALLNode(&sRecQueue); // 清空缓存
}

```

2. 复位 WIFI 模块方式二(拉低 3s 复位脚)

a) 拉低软复位脚 3s~5s

| | | | |
|---|---|------------|--------------------------|
| 6 | 8 | GPIO1(IO4) | Wifi 模块复位脚 (拉低 3s 后执行复位) |
|---|---|------------|--------------------------|

此方式需要额外(除串口)的 pin 脚与 wifi 模块连接,比较适合一般设备连接方案。

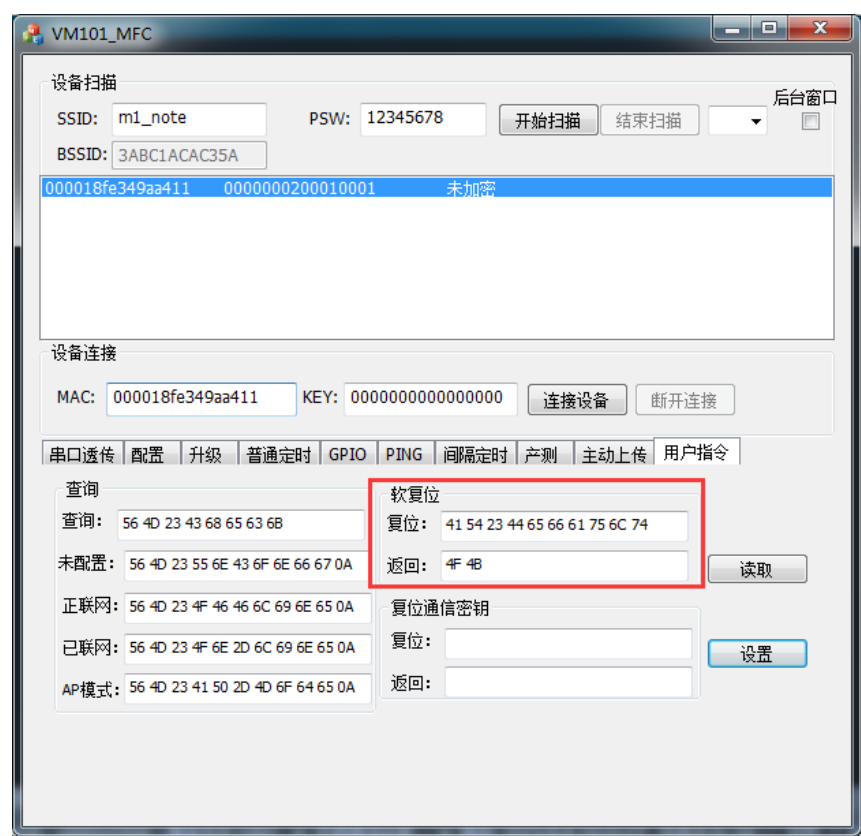
参考代码如下:

```

void WF_Uart_Factory(void)
{
    // 软复位 wifi 模块
    GPIO_WriteLow(GPIOC,GPIO_PIN_7); // 拉低 wifi 模块软复位脚
    Delay_MS(3000); // 延时 3s~5s
    GPIO_WriteHigh(GPIOC,GPIO_PIN_7); // 拉高 wifi 模块软复位脚
    Delay_MS(100); // 等待模块启动完成
}

```

3.复位 WIFI 模块方式三(自定义软复位指令)



设备在透传（9600 波特率）模式下，直接发送用户自定义的软复位指令（可通过工具设置），实现软复位操作，此方案适合于只有串口连接的情况。

4. 判断 wifi 模块联网状态

数据如下(在透传模式下发送, 波特率 9600) :

- a) VM#On-line\n 表示联网
- b) VM#OFFline\n 表示未联网
- c) VM#UnConfig\n 表示未配置

详细代码参考“STM8_Demo”工程, 截取关键代码如下:

```
static u8 ucWIFIOnline[] = "VM#On-line";
static u8 ucWIFIOFFline[] = "VM#OFFline";
void WF_Uart_CheckWIFI(void)// 检测 wifi 在线状态
{
    u8 uctemp[12];
    u8 i;

    for (i=0; i<10; i++)
    {
        if ( eQueueReturnOK != Queue_GetNodeBuff(&sWIFICheckQueue,i,&uctemp[i]) )
        {
            break;
        }
    }
    if ( i==10 )// offline 判断
    {
        if ( memcmp(ucWIFIOnline,uctemp,10) == 0 )
        {
            ucWIFIStatus = eWIFILED_Online;
            for (i=0; i<10; i++)
            {
                Queue_Out(&sWIFICheckQueue,NULL);
            }
        }
        else if ( memcmp(ucWIFIOFFline,uctemp,10) == 0 )
        {
            ucWIFIStatus = eWIFILED_Offline;
            for (i=0; i<10; i++)
            {
                Queue_Out(&sWIFICheckQueue,NULL);
            }
        }
        Queue_Out(&sWIFICheckQueue,NULL);
    }
}
```

}

}

以上是设备串口实时接收判断 wifi 模块联网状态，也可以通过发送自定义查询指令，获取 wifi 联网状态，如：

VM101_MFC

设备扫描

SSID: PSW:

BSSID:

| | | |
|------------------|------------------|-----|
| 000018fe349aa411 | 0000000200010001 | 未加密 |
|------------------|------------------|-----|

设备连接

MAC: KEY:

串口透传 配置 升级 普通定时 GPIO PING 间隔定时 产测 主动上传 用户指令

查询

查询:

未配置:

正联网:

已联网:

AP模式:

软复位

复位:

返回:

复位通信密钥

复位:

返回:

3. 附录

自定义 Demo 通信协议,仅供参考

一. 帧格式

| 1 个字节 | 1 个字节 | 1 个字节 | 2 个字节 | 0~254 个字节 | 1 个字节 |
|-------|-------|-------|-------|-----------|-------|
| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域 | 校验 |

1.1 帧头

使用 ANSI 码 “#”

1.2 命令

| 编号 | 说明 | 值 |
|----|-----|-----|
| 1 | 读命令 | ‘R’ |
| 2 | 写命令 | ‘W’ |
| | | |

1.3 类型

| 编号 | 说明 | 值 |
|----|-------|-----|
| 1 | 版本信息 | ‘V’ |
| 2 | LED 灯 | ‘L’ |
| | | |

1.4 数据长度

使用 2 个字节表示, 按十六进制转换 如长度是 10, 则使用‘0A’表示; 长度是 254, 则使用‘FF’表示。

1.5 数据域

使用 2 个字节 ANSI 码表示 1 个十六进制数, 如数据值 10, 则使用‘0A’这 2 个字节显示,

二. 读版本信息

2.1 读版本信息

手机->板子

| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域 | 校验 |
|----|----|----|------|-----|----|
| # | R | V | 00 | 空 | x |

板子->手机

| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域 | 校验 |
|----|----|----|------|----------------|----|
| # | A | V | 0E | VM101.DEMO.V01 | x |

VM101: 表示 WIFI 模块型号

DEMO: 表示 demo 板系列

Vxx: 表示当前版本版本号

三. LED 灯

3.1 控制 LED 灯

手机->板子

| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域 | | 校验 |
|----|----|----|------|---------|---------|----|
| # | W | L | 02 | 灯号 | 亮灭状态 | x |
| | | | | 01 ~ 02 | 00 ~ 01 | |

灯号: 01 表示第一个灯

02 表示第二个灯

亮灭状态：00：表示控制灭状态
01：表示控制亮状态

板子->手机

| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域 | 校验 |
|----|----|----|------|---------|----|
| # | A | L | 01 | 00 ~ 01 | x |

00 ：表示操作成功
01 ：表示操作失败(详细原因待拓展)

3.2 读回 LED 灯状态

手机->板子

| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域（灯号） | 校验 |
|----|----|----|------|---------|----|
| # | R | L | 01 | 01 ~ 02 | x |

板子->手机

| 帧头 | 命令 | 类型 | 数据长度 | 数据域 | | 校验 |
|----|----|----|------|---------|---------|----|
| # | A | L | 02 | 灯号 | 亮灭状态 | x |
| | | | | 01 ~ 02 | 00 ~ 01 | |