

#### 雷射粉塵數位感測器

# BM25S3221-1 Arduino Library V1.0.1 說明

版本: V1.02 日期: 2023-12-20

www.bestmodulescorp.com



### 目錄

簡介	3
Arduino Lib 函式	3
Arduino Lib 下載及安裝	5
Arduino 範例	6
範例: readDustConcentration	6



## **簡介**

BM25S3221-1 是倍創推出的一款雷射粉塵數位感測器,使用 UART 通訊方式。 本文檔對 BM25S3221-1 的 Arduino Lib 函式、Arduino Lib 安裝方式進行說明。 範例演示了設定模組參數及讀取粉塵濃度的功能。

適用型號:

型號	說明
BM25S3221-1	雷射粉塵數位感測器
BME25K322	板載 BM25S3221-1 感測器

# Arduino Lib 述式

Arduino Lib 名稱:BM25S3221-1			Lib 版本:V1.0.1				
	構造函式 & 初始化						
	BM25S3221_1(uint8_t statusPin, HardwareSerial *theSerial=&Serial)						
	描述 構造函式,使用 Hardware Serial						
1	參數	statusPin:PWM 輸入腳( BME25K322 的 STA 腳位 *theSerial:選擇 Hardwa	立 · 連接 BM25S3221-1 的 PWM 腳位或 Z re Serial 介面 ( 預設 Serial 介面 )				
	返回值		_				
	備註						
	BM25S3221	_1(uint8_t statusPin, uint8_	t rxPin, uint8_t txPin)				
	描述	構造函式 · 使用 Software	e Serial				
2	參數	statusPin: PWM 輸入腳位,連接 BM25S3221-1 的 PWM 腳位或 BME25K322 的 STA 腳位 rxPin: RX 腳位,連接 BM25S3221-1 或 BME25K322 的 TX 腳位 txPin: TX 腳位,連接 BM25S3221-1 或 BME25K322 的 RX 腳位					
	返回值		_				
	備註						
	void begin()	L					
	描述	模組初始化					
3	參數		_				
	返回值	void					
	備註	通訊鮑率:9600bps					
	void preheatCountdown()						
	描述	等待模組預熱完成					
4	參數		—				
	返回值	void					
	備註	預熱時長約30秒					



	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	功能函式
	uint16_t read	PM25Value()
5	描述	通過 PWM 獲取 PM2.5 濃度值
	參數	—
	返回值	PM2.5 濃度,單位:μg/m <sup>3</sup>
	備註	
	uint8_t readD	OustValue(uint16_t array[])
	描述	獲取粉塵濃度值
	參數	array[]:儲存粉塵濃度值·array[0]/array[1]/array[2]:PM1.0/PM2.5/PM10· 單位:μg/m <sup>3</sup>
6	返回值	執行情況: 0:讀取成功 1:模組應答校驗失敗 2:模組應答超時
	備註	
	bool isInfoAv	vailable()
	描述	查詢是否接收到模組自動輸出的資訊
	參數	_
7	返回值	接收情況: true:已收到 false:未收到
	備註	在主動上傳模式下使用
	void readInfo	Package(uint8_t array[])
	描述	讀取模組主動輸出的資訊
8	參數	array[]:用於儲存模組資訊(18 位元組)
0	返回值	void
	備註	此函式需在"if (isInfoAvailable()==true)"後使用 每個位元組的含義請見 Datasheet
	void setUploa	adMode(uint8_t modeCode)
	描述	设置模組的資料上传模式
9	參數	modeCode:模式程式碼 0x40 (AUTO):主動上傳模式 0x41 (CMD):命令查詢模式
	返回值	void
	備註	—
	uint8_t sleep(	)
10	描述	進入休眠模式
	參數	_
	返回值	執行情況: 0:設定成功 1:模組應答校驗失敗 2:模組應答超時 3:設定失敗
	備註	



	uint8_t wake	Up()
	描述	退出休眠模式
	參數	_
11	返回值	執行情況: 0:設定成功 1:模組應答校驗失敗 2:模組應答超時 3:設定失敗
	備註	

# Arduino Lib 下載及安裝

BM25S3221-1 Library:可参考下面兩種方法安裝 BM25S3221-1的 Arduino Library。

#### 方式1:搜索安装

搜索安裝: Arduino IDE → 草稿碼 → 匯入程式庫 → 管理程式庫 → 搜索 BM25S3221-1 → 安裝

檔案 繑	朝	草稿碼	工具	說明				
		Ę	愈證 / 編	贏譯		Ctrl+R		
		-	上傳			Ctrl+U		
-		ļ	刘 <b>燒錄</b> 器	醫上傳		Ctrl+Shift+U		
		Ē	産出已編	扁譯的二號	植位楣	Ctrl+Alt+S		
		ş	額示草種	高碼資料才	K.	Ctrl+K		
		Ę	進入程す	t庫			Δ	
		t	加入檔案	<b>案</b>			管理程式庫	Ctrl+Shift+I
							加入.ZIP程式庫	方式1

搜索安装流程1

◎ 程式庫管理員	
類型 全部 → 主題 全部 → BM25S3221-1	
MTC one likes	^
1. Same Moland Mill Same I Annalis, Same No. Same No. Salam, 1990, and 1990 (1971), and the U.S. (1971) in a linear of same	
annual at one ability, is an hafte upper, analise shere if blanc MI and an applie of early	
<u>[□,∞1,01]</u> ✓ <b></b> <del></del> <del></del> <del></del> <del></del> <del></del> <del></del> <del></del> <del></del>	

搜索安裝流程 2

#### 方式 2:添加.ZIP 程式庫,需提前下載.ZIP 程式庫

下載方法:打開倍創官方網站 (<u>https://www.bestmodulescorp.com/bm25s3221-1</u>. <u>html</u>) 文件目錄下的 Arduino 範例程式 (BM25S3221-1 Library)。 添加.ZIP 程式庫: Arduino IDE → 草稿碼 → 匯入程式庫 → 添加.ZIP 程式庫...

<b></b>					
文件 编辑	项目	工具 帮助			
		验证/编译	Ctrl+R		
		上传	Ctrl+U		
		使用编程器上传	Ctrl+Shift+U		
6/		导出已编译的二进制文件	Ctrl+Alt+S		
111		显示项目文件夹	Ctrl+K		
		加载库	;	Δ	
1.00		添加文件		管理库	Ctrl+Shift+I
				添加 .ZIP 库	
			harder.	Arduino 库	方式2

### Arduino 範例

#### 範例:readDustConcentration



實物連接示意圖

使用跳帽將 VDD1 和 5V 連接

範例實現功能:獲取 PM1.0、 PM2.5、 PM10 濃度

- 1. 範例打開方式: Arduino IDE → 檔案 → 範例 → Lib 選擇 (BM25S3221-1) → 選擇範例 (readDustConcentration)
- 2. 範例說明:
  - a. 構建對象 & 初始化模組

```
#include <BM25S3321-1.h>
#define STA_PIN 22 // 輸入腳位
#define PM1_0 dustValue[0]
#define PM2_5 dustValue[1]
#define PM10 dustValue[2]
uint8_t dataBuf[32] = {0}, command = 0;
uint16_t dustValue[3] = {0};
```



b. 列印模式選擇菜單

c. 通過序列埠監視視窗發送 "1" 、 "2" 、 "3" 、 "4" (設定監視器以 "回 車" 結尾),選擇相應的工作模式

```
void selectMode()
 uint8 t tmp[2] = \{0\};
  while (Serial.available() > 0)
   tmp[0] = Serial.read();
   tmp[1] = Serial.read();
   if (tmp[1] == 13) // "回車"的 ASCII 碼為 13
   {
     command = tmp[0] - 48;
    }
    else
    {
     command = 0;
    }
   switch (command)
    {
      case 0:
       Serial.println( "Please enter the correct serial number and
                         end with carriage return." );
       break;
      case 1:
        Serial.println("1. Setup the module to command query mode.");
        dust.setUploadMode(CMD);
       break;
```



```
case 2:
    Serial.println("2. Setup the module to active upload mode.");
    dust.setUploadMode(AUTO);
    delay(1200);
    break;
}
Serial.println();
}
```

d. 根據選擇的上傳模式,獲取粉塵濃度值,並列印到序列埠監視視窗上。

```
void loop()
{
  selectMode(); // 預設選擇命令查詢模式
  delay(30);
  if (command == 1)
    if (dust.readDustValue(dustValue) != 0)
    {
      Serial.println( "read failed!" );
    }
    delay(1000);
  }
  if (command == 2)
  {
    if (dust.isInfoAvailable() == true)
    {
      dust.readInfoPacket(dataBuf);
      PM1_0 = ((uint16_t)dataBuf[10] << 8) + dataBuf[11];</pre>
      PM2_5 = ((uint16_t)dataBuf[12] << 8) + dataBuf[13];</pre>
      PM10 = ((uint16_t)dataBuf[14] << 8) + dataBuf[15];</pre>
    }
    else
    {
      Serial.println( "read failed!" );
    }
  }
  if (command > 0)
  {
    Serial.print( "PM1.0: " );
    Serial.print(PM1 0);
    Serial.println( "µg/m<sup>3</sup>" );
    Serial.print( "PM2.5: " );
    Serial.print(PM2 5);
    Serial.println( "µq/m<sup>3</sup>" );
    Serial.print( "PM10: " );
    Serial.print(PM10);
    Serial.println( `'\mu g/m^{3''} );
    Serial.println();
    delay(1000);
  }
```



3. 打開序列埠監視視窗, 鮑率選擇 9600; 模組預熱結束後通過 UART 發送 "1", 序列埠監視視窗顯示如下:

💿 COM38 —	□ <sub>③</sub> ×
1 2	傳送
14:44:09.949 -> Module preheating(about 30 second)	]
14:44:40.852 -> End of module preheating. 14:44:40.900 ->	
14:44:40.900 -> Perform initial setup.	
14:44:40.946 -> ==== Enter the serial number to run the corresponding command ==== 14:44:40.993 -> 1. Setup the module to command query mode.	
14:44:41.040 -> 2. Setup the module to active upload mode.	
14:44:41.087 ->	
14:44:43.606 -> 1. Setup the module to command query mode.	
14:44:43.653 ->	
14:44:44.633 -> PM1.0: 201 µg/m² 14:44:44.683 -> PM2.5: 247 µg/m²	
14:44:44.683 -> PM10: 280 μg/m <sup>3</sup>	
14:44:44.730 -> 14:44:46.693 -> PM1.0: 200 µg/m³ ①	
☑ 自動捲動 ☑ Show timestamp NL(newline) → 9600 baud →	Clear output



Copyright<sup>©</sup> 2023 by BEST MODULES CORP. All Rights Reserved.

本文件出版時倍創已針對所載資訊為合理注意,但不保證資訊準確無誤。文中提到的資訊僅是提供 作為參考,且可能被更新取代。倍創不擔保任何明示、默示或法定的,包括但不限於適合商品化、 令人滿意的品質、規格、特性、功能與特定用途、不侵害第三人權利等保證責任。倍創就文中提到 的資訊及該資訊之應用,不承擔任何法律責任。此外,倍創並不推薦將倍創的產品使用在會因故障 或其他原因而可能會對人身安全造成危害的地方。倍創特此聲明,不授權將產品使用於救生、維生 或安全關鍵零組件。在救生/維生或安全應用中使用倍創產品的風險完全由買方承擔,如因該等使 用導致倍創遭受損害、索賠、訴訟或產生費用,買方同意出面進行辯護、賠償並使倍創免受損害。 倍創(及其授權方,如適用)擁有本文件所提供資訊(包括但不限於內容、資料、範例、材料、圖形、 商標)的智慧財產權,且該資訊受著作權法和其他智慧財產權法的保護。倍創在此並未明示或暗示 授予任何智慧財產權。倍創擁有不事先通知而修改本文件所載資訊的權利。如欲取得最新的資訊, 請與我們聯繫。