

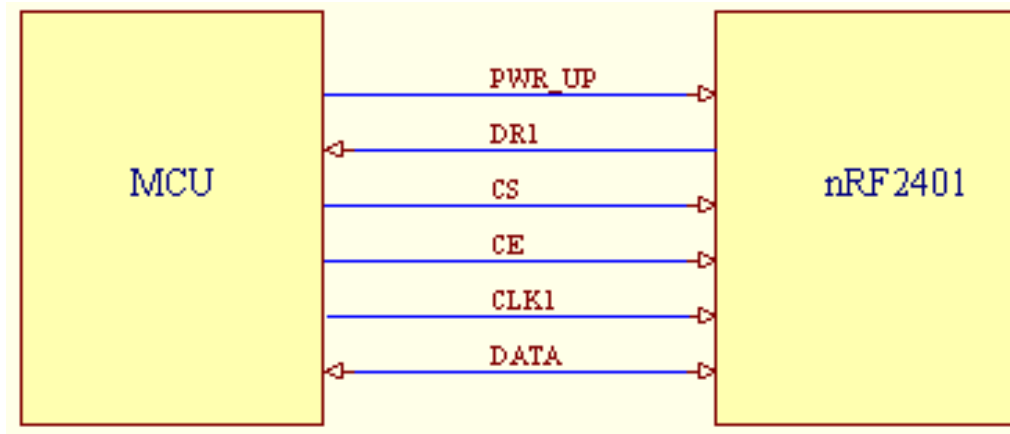
nRF2401编程指南

接口方式

nRF2401 与单片机接口可以采用 I/O 口直接连接或 SPI 接口两种方式。

1、I/O 口直接连接方式

这种方式的特点是可以方便地与各种高、低速单片机接口，方便简单。



I/O 直接接口方式图

软件编程

上电

- 设置 CS 低、CE 低、PWR_UP 高
- 延时 3ms 后，nRF2401 完成上电，进入待机模式

配置 nRF2401

- 设置 CS 高、CE 低，进入配置模式
- 延时 5 μ s 以上
- 单片机将配置数据通过 I/O 口写入 nRF2401（参考下面的子程序）
- 设置 CS 为低，完成配置

主机通过 nRF2401 发送数据

- 先配置 nRF2401 为 ShockBurst™ TX 模式
- 设置 CE 为高，使 2401 进入 TX 模式
- 延时 5 μ s 以上
- 单片机将待发送的数据通过 I/O 口写入 nRF2401 的 FIFO 缓冲区中（参考下面的 WRITE 子程序）
- 设置 CE 为低，开始 ShockBurst™ 模式发送

主机通过 nRF2401 接收数据

- 先配置 nRF2401 为 ShockBurst™ RX 模式
- 设置 CE 为高，202 μ s 后 2401 进入 RX 模式
- 当 DR1 引脚变为高电平时，表明 nRF2401 的 FIFO 缓冲区已经收到有效数据，主机可以通过查询或者中断方式进入读数据子程序，将 nRF2401 中的数据读出（参考下面的程序）
- 全部数据读完后，DR1 变为低电平

下面给出了 51 系列单片机读写 nRF2401 子程序，供参考：

```

/*****/
名称：WRITE
功能：通过 I/O 接口方式写 1 字节数据 C 语言子程序
入口参数：unsigned char byte    待送出的数据
出口参数：无
影响资源：ACC
/*****/
#include <intrins.h>
sbit BIT7    = ACC^7;
sbit DATA   = P1.0;    /*DATA 定义为与 nRF2401 DATA 引脚相连的 I/O 脚*/
sbit CLK1    = P1.1;    /* CLK1 定义为与 nRF2401 CLK1 引脚相连的 I/O 脚*/
void WRITE(unsigned char byte)
{unsigned char i;
  ACC = byte;          /*待发送的数据送到 ACC*/
  i = 8;                /*共 8 位*/
  while(i)
  {
    DATA = BIT7;     /*送出 ACC 最高位到 DATA 脚*/
    CLK1 = 1;         /*将时钟信号置高*/
    _nop_ ( );        /*需要根据 CPU 运行速度调整 NOP 指令的数量*/
    _nop_ ( );
    ACC <<= 1;        /*ACC 左移一次*/
    CLK1 = 0;         /*将时钟信号置低*/
    i--;              /*送下一位*/
  }
}
/*****/
/*****/
名称：READ
功能：通过 I/O 接口方式读 1 字节数据 C 语言子程序
入口参数：无
出口参数：unsigned char    读回的数据
影响资源：ACC
/*****/
#include <intrins.h>
sbit BIT0    = ACC^0;
sbit DATA   = P1^0;    /*DATA 定义为与 nRF2401 DATA 引脚相连的 I/O 脚*/
sbit CLK1    = P1^1;    /* CLK1 定义为与 nRF2401 CLK1 引脚相连的 I/O 脚*/
unsigned char READ(void)
{unsigned char i;
  i = 8;                /*共 8 位*/
  while(i)
  {
    CLK1 = 1;         /*将时钟信号置高*/
    _nop_ ( );        /*需要根据 CPU 运行速度调整 NOP 指令的数量*/
    ACC <<= 1;        /*ACC 左移一位*/
    BIT0 = DATA; /*从 DATA 脚读取一位数据到 ACC 最低位*/
    CLK1 = 0;         /*将时钟信号置低*/
    i--;              /*读取下一位*/
  }
}
return ACC;          /*返回数据*/
}

```

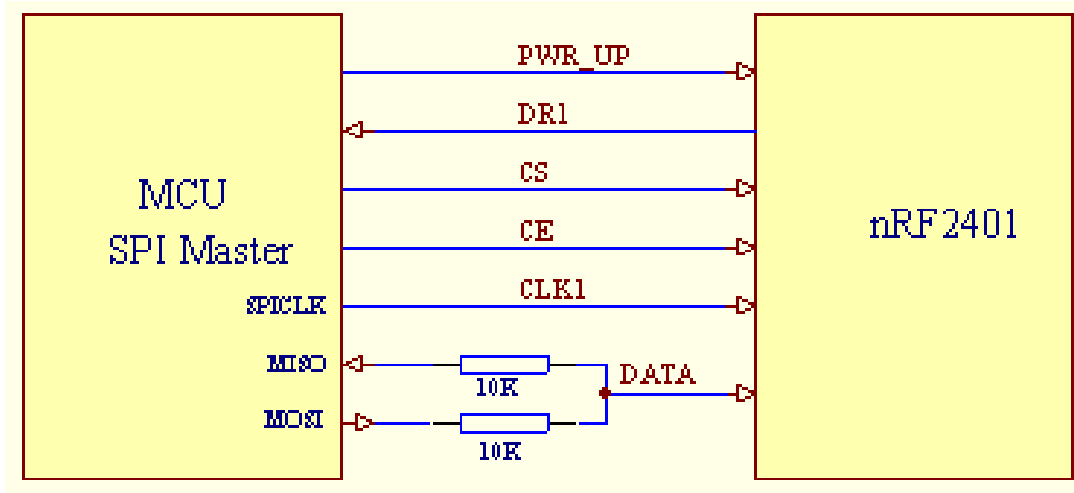
```

/*****/
/*****/
名称: WRITE
功能: 通过 I/O 接口方式写 1 字节数据汇编子程序
入口参数: ACC 待送出的数据
出口参数: 无
影响资源: R2, ACC
/*****/
DATA EQU P1.0;DATA 定义为与 nRF2401 DATA 引脚相连的 I/O 脚
CLK1 EQU P1.1;CLK1 定义为与 nRF2401 CLK1 引脚相连的 I/O 脚
WRITE:
    MOV R2 ,#08
WRITE1:
    RLCA ;ACC 左移一位,最高位进入 CY
    MOV DATA ,C ;将 CY 送到 DATA 引脚
    SETB CLK1 ;将时钟信号置高
    NOP ;需要根据 CPU 运行速度调整 NOP 指令的数量
    NOP
    CLRCLK1 ;将时钟信号置低
    DJNZ R2 ,WRITE1
    RET
/*****/
/*****/
名称: READ
功能: 通过 I/O 接口方式读 1 字节数据汇编子程序
入口参数: 无
出口参数: ACC 读回的数据
影响资源: R2, ACC
/*****/
DATA EQU P1.0;DATA 定义为与 nRF2401 DATA 引脚相连的 I/O 脚
CLK1 EQU P1.1;CLK1 定义为与 nRF2401 CLK1 引脚相连的 I/O 脚
READ:
    SETB DATA
    MOV R2 , #08
READ1:
    SETB CLK1 ;将时钟信号置高
    NOP ;需要根据 CPU 运行速度调整 NOP 指令的数量
    RLCA ;ACC 左移一位,CY 进入最低位
    MOV C ,DATA ;从 DATA 脚读取一位数据到 CY
    CLRCLK1 ;将时钟信号置低
    DJNZ R2 ,READ1
    RET
/*****/

```

2、SPI 接口连接方式

这种方式的特点是可以充分发挥 SPI 接口的高效以及 nRF2401 高速无线传输的优势，具有大数据吞吐量。SPI 接口方式硬件连接图



说明：MCU 通过 MOSI 输出数据，同时通过 CLK1 送出 SPI 时钟信号，从 MISO 读入数据；因为图中有两个 10K 电阻隔离，MOSI 送出的数据不会影响 nRF2401 输出的数据。

软件编程

流程与上面 I/O 直接连接方式相同

读写 nRF2401 子程序

下面给出带 51 内核的 P89LPC913 单片机的 SPI 读写子程序，供参考：

```

/*****
名称： Spi_Init
功能： P89LPC913 单片机 SPI 接口初始化 C 语言子程序
入口参数： 无
出口参数： 无
影响资源： 无
*****/
sfr      SPSTAT      = 0xE1;
sfr      SPCTL       = 0xE2;
sfr      SPDAT       = 0xE3;
sfr      IEN1        = 0xE8;
sbit     ESPI        = IEN1^3;
void Spi_Init(void)
{
    SPCTL = 0xd1;           //bit7 :SSIG =1, 忽略 SS 信号
                          // bit6 :SPEN=1 ,允许 SPI
                          //bit5 :DROD=0 高位在前
                          //bit4 :MASTER =1 主模式
                          //bit3 :CPOL=0 , SPI_CLK 空闲时为低电平
                          //bit2 :CPHA =0 , 前时钟上升沿驱动输出及采样方式
                          //bit1~0 :01  CCLK/16, SPI 时钟频率 1MHz max
}
    
```

```

ESPI = 0;                //禁止 SPI 中断
SPSTAT = 0xc0;          // 清除 SPI 传输完成标志及写冲突标志
}

```

```

/*****/
/*****/

```

名称: Spi_Init
功能: P89LPC913 单片机 SPI 接口初始化汇编子程序
入口参数: 无
出口参数: 无
影响资源: 无

```

/*****/

```

```

SPSTAT EQU 0xE1;
SPCTL EQU 0xE2;
SPDAT EQU 0xE3;
IEN1 EQU 0xE8;
ESPI EQU IEN1.3;

```

Spi_Init:

```

MOV SPCTL, #0d1H ;bit7 :SSIG =1, 忽略 SS 信号
;bit6 :SPEN=1, 允许 SPI
;bit5 :DROD=0 高位在前
;bit4 :MASTER =1 主模式
;bit3 :CPOL=0, SPI_CLK 空闲时为低电平
;bit2 :CPHA =0, 前时钟上升沿驱动输出及采样方式
;bit1~0 :01 CCLK/16, SPI 时钟频率 1MHz max

CLR ESPI ;禁止 SPI 中断
MOV SPSTAT, # 0c0H ;清除 SPI 传输完成标志及写冲突标志

```

```

/*****/
/*****/

```

名称: Spi_Read_Write
功能: 通过 SPI 接口方式读/写 1 字节数据 C 语言子程序
入口参数: unsigned char byte 待送出的数据
出口参数: unsigned char 读回的数据
影响资源:

```

/*****/

```

```

sfr SPSTAT = 0xE1;
sfr SPCTL = 0xE2;
sfr SPDAT = 0xE3;
sfr IEN1 = 0xE8;
sbit ESPI = IEN1^3;

```

unsigned char Spi_Read_Write (unsigned char byte)

```

{
SPSTAT = 0xc0; // 清除 SPI 中断标志及写冲突标志
SPDAT = byte; // 将数据写入 SPI 数据寄存器
while((SPSTAT & 0x80) ==0); // 等待 SPI 结束传送
return SPDAT; // 将从 SPI 读到的数据返回调用程序
}

```

```

/*****/
/*****/

```

名称: Spi_Read_Write
功能: 通过 SPI 接口方式读/写 1 字节数据汇编子程序
入口参数: ACC 待送出的数据
出口参数: ACC 读回的数据

影响资源: ACC

```

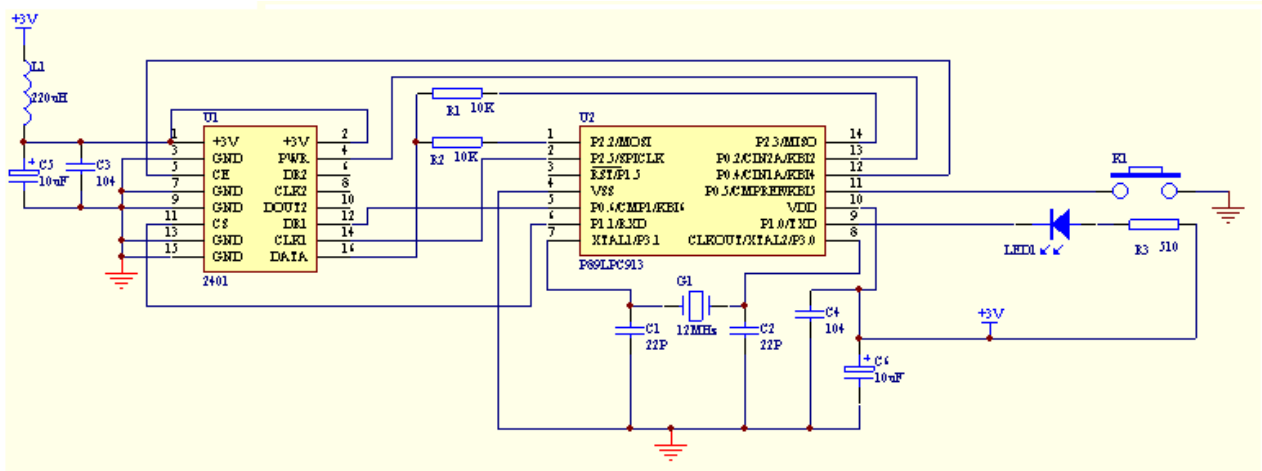
/*****/
SPSTAT EQU 0xE1;
SPCTL EQU 0xE2;
SPDAT EQU 0xE3;
IEN1 EQU 0xE8;
ESPI EQU IEN1.3 ;

Spi_Read_Write:
    MOV SPSTAT,#1100000B ;清除 SPI 传输完成标志及写冲突标志
    MOV SPDAT,A ;将数据写入 SPI 数据寄存器
Spi_Read_Write1:
    MOV A, SPSTAT ;取 SPI 传送标志位
    JNB ACC.7, Spi_Read_Write1 ;等待 SPI 结束传送
    MOV A, SPDAT ;将从 SPI 读到的数据返回调用程序
    RET
/*****/
    
```

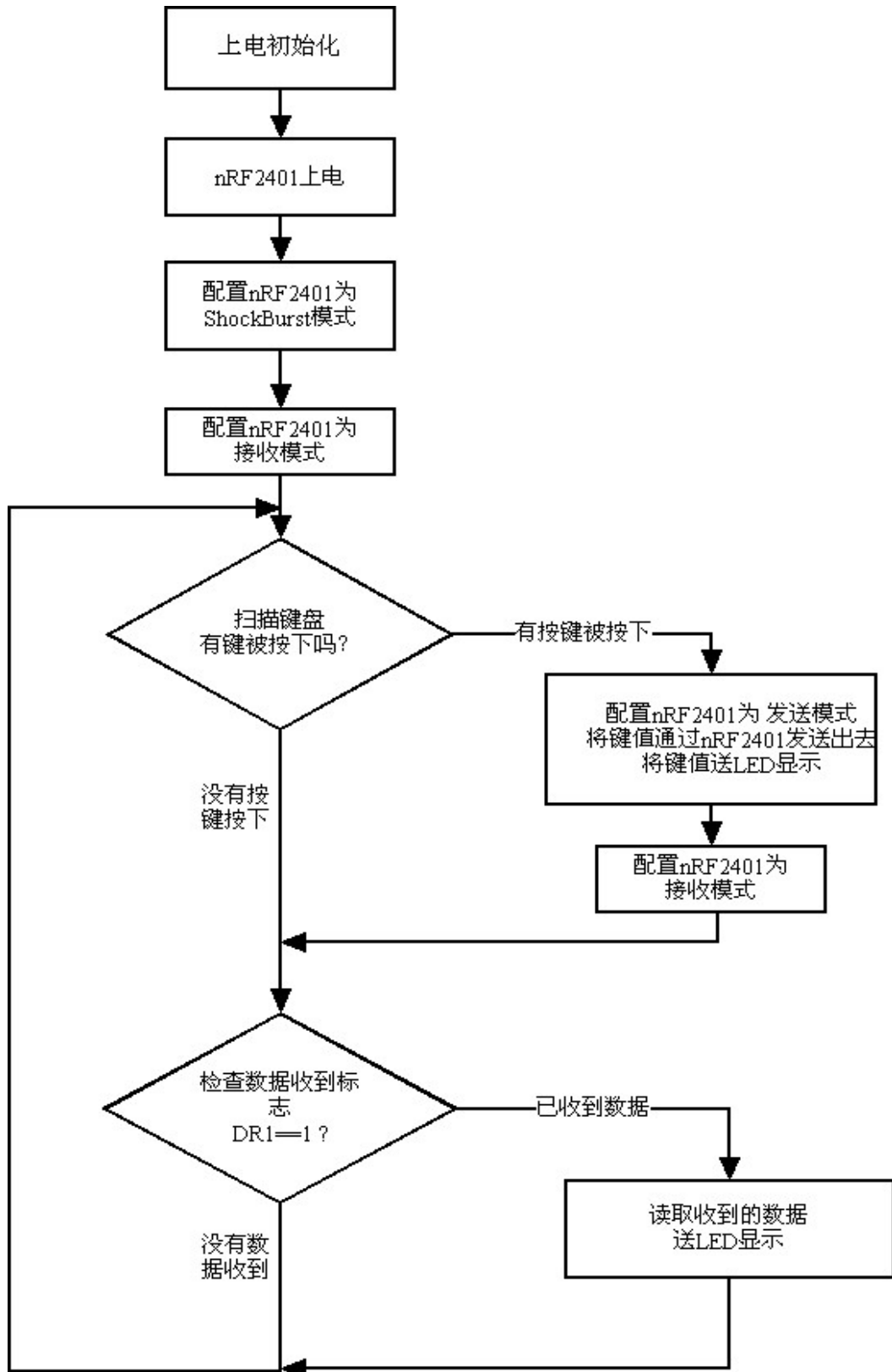
应用实例

下面给出一个以 P89LPC913 单片机和 nRF2401 构成的应用系统，单片机和 nRF2401 之间采用 SPI 接口方式。该系统由两套相同的电路板构成，功能是上电后将 nRF2401 设置为接收模式并扫描按键，如果任何一块板上的按键被按下，则 LED 点亮，单片机将 nRF2401 设置为发送模式后将一个数据包通过 nRF2401 发送出去；另外一块板上的 nRF2401 成功收到数据包后，由单片机读出并检查正确后将 LED 点亮。

原理图



程序流程图



源代码

```

/*****
nRF2401 2.4GHz 参考源代码
功能:
* 1.nRF2401 的初始化控制
* 2.nRF2401 的数据发射与数据接收
* 3.SPI 方式通讯
* 4.CPU=P89LPC913
* 5.由 Keil C51 V7.20 编译通过
*
* 迅通科技保留版权
/*****
/*****
#include <reg913.h>
#include <intrins.h>
/*****
struct RFConfig          //nRF2401 配置字结构体定义
{
    unsigned char n;      //配置字长度
    unsigned char buf[15]; //配置字数组
};

typedef struct RFConfig RFConfig;

#define ADDR_INDEX 8      // RFConfig.buf 中的地址开始字节索引
#define ADDR_COUNT 4     // 地址字节数

code RFConfig tconf =    //nRF2401 发送模式配置字
{
    15,                  //配置字长度
    0x50,                //接收通道 2 有效数据长度值, 80bit(10byte)
    0x50,                //接收通道 1 有效数据长度值, 80bit(10byte)
    0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, //接收通道 2 地址值, 最多 40bit(5 bytes),少于 40bit 的部分设置为 0
    0x00, 0xaa, 0xbb, 0x12, 0x34, //接收通道 1 地址值, 最多 40bit(5 bytes),少于 40bit 的部分设置为 0
    0x83,                //32 bit 地址长度(bit7-bit2); 16bit CRC(bit1 0:8bit CRC/1:16bit CRC) ;
//CRC 允许(bit0 0:禁止 CRC/1:允许 CRC)
    0x6f,                //单通道接收(bit7 0:单通道接收/1:双通道接收);
//ShockBurst 模式(bit6 0:Direct 模式/1:ShockBurst 模式);
//1Mbps 速率(bit5 0:250Kbps/1:1Mbps); 16MHz 晶振频率(bit4~2);
//RF 输出功率(bit1~0)
    0x04                  //02 频道(bit7~1); 发送(bit0 0 发送:/1:接收)
};

code RFConfig rconf =    //nRF2401 接收模式配置字
{
    15,
    0x50,
    0x50,
    0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00,
    0x00, 0xaa, 0xbb, 0x12, 0x34,
    0x83,
    0x6f,
    0x05                  //02 频道(bit7~1); 接收(bit0 0 发送:/1:接收)
};
/*****
unsigned char TXData[14]; //4 字节地址+10 字节待发送的数据
unsigned char RXData[10]; //10 字节接收数据
unsigned char Data1= 0xff;
/*****
sbit CS =P1^1;           //与 nRF2401 的接口定义
sbit CE =P0^4;
sbit DR1 =P0^6;
sbit PWR_UP =P0^2;

```



```

/*****/
sbit KEY =P0^5;
sbit LED =P1^0;
/*****/
void init(void);
void nRF2401_ON(void);
void Init_Receiver(void);
void Init_Transmitter(void);
void Set_TXmode(void);
void Set_RXmode(void);
void Delay10us(void);
void Delay100us(unsigned char i);
void TX_Packet ( ) ;
void RX_Packet ( ) ;
unsigned char Spi_Read_Write (unsigned char byte);
void CheckButtons(void);
/*****init START *****/
void init(void)
{
//IO INIT
    P0M1=0x00;           //P0 配置为准双向模式
    P0M2=0x00;
    P1M1=0x00;           //P1 配置为准双向模式
    P1M2=0x00;
    P2M1=0x00;           //P2 配置为准双向模式
    P2M2=0x00;

    P0=0Xff;
    P1=0xff;
    P2=0xff;

//SPI INIT
    SPCTL =0xd1;         //bit7 :SSIG =1, 忽略 SS 信号
                        //bit6 :SPEN=1 ,允许 SPI
                        //bit5 :DROD=0 高位在前
                        //bit4 :MASTER =1 主模式
                        //bit3 :CPOL=0 , SPI_CLK 空闲时为低电平
                        //bit2 :CPHA =0 , 前时钟上升沿驱动输出及采样方式
                        //bit1~0 :01 CCLK/16, SPI 时钟频率

    ESPI = 0;           //禁止 SPI 中断
    SPSTAT = 0xc0;      //清除 SPI 传输完成标志及写冲突标志

    LED=0;              //LED 点亮
    Delay100us(200);    //延时让 LED 保持点亮状态
    LED=1;              //LED 熄灭
}
/*****init END *****/
/*****nRF2401_ON START*****/
void nRF2401_ON(void)
{
    CE = 0;             //CE 初始化
    CS = 0;             //CS 初始化
    PWR_UP=1;          //nRF2401 上电
    Delay100us(30);    //延时 3ms 后, nRF2401 进入待机模式
}
/*****nRF2401_ON END *****/
/*****Init_Receiver START *****/
void Init_Receiver(void)
{
    unsigned char b;

    CE = 0;
    CS = 1;             //进入配置模式
    Delay10us ( ) ;    //延时 5us 以上
    for(b=0;b<rconf.n;b++) //将接收模式配置字的全部 15 字节写入 nRF2401 中

```

```

    {
        Spi_Read_Write(rconf.buf[b]);
    }
    CS = 0; //配置完成，进入待机状态
    CE = 1; //激活接收模式，经过 202us 内部延时后 nRF2401 开始接收空中的高频信号
}
/*****Init_Receiver END *****/
/*****Init_Transmitter START *****/
void Init_Transmitter(void)
{
    unsigned char b;

    CE = 0;
    CS = 1; //进入配置模式
    Delay10us (); //延时 5us 以上
    for(b=0;b<rconf.n;b++) //将发送模式配置字的全部 15 字节写入 nRF2401 中
    {
        Spi_Read_Write(tconf.buf[b]);
    }
    CS = 0; //配置完成，进入待机状态
}
/*****Init_Transmitter END *****/
/*****Set_RXmode START *****/
void Set_RXmode(void) //用于 nRF2401 上电后，已经配置好了地址、数据长度等，快速切换到接收模式
{
    CE = 0;
    CS = 1; //进入配置模式
    Delay10us (); //延时 5us 以上
    Spi_Read_Write(rconf.buf[14]); //仅将接收模式配置字的第 15 个字节写入 nRF2401 中
    CS = 0; //配置完成，进入待机状态
    CE = 1; //激活接收模式，经过 202us 内部延时后 nRF2401 开始接收空中的高频信号
}
/*****Set_RXmode END *****/
/*****Set_TXmode START *****/
void Set_TXmode(void) //用于 nRF2401 上电后，已经配置好了地址、数据长度等，快速切换到发送模式
{
    CE = 0;
    CS = 1; //进入配置模式
    Delay10us (); //延时 5us 以上
    Spi_Read_Write(tconf.buf[14]); //仅将发送模式配置字的第 15 个字节写入 nRF2401 中
    CS = 0; //配置完成，进入待机状态
}
/*****Set_RXmode END *****/
/*****Delay10us START *****/
void Delay10us(void)
{
    unsigned char y;

    for(y=0;y<10;y++)
        _nop_ ();
}
/*****Delay10us END *****/
/*****Delay100us START *****/
void Delay100us(unsigned char i)
{
    unsigned char x;
    unsigned char y;
    for(x=0;x<i;x++)
    {
        for(y=0;y<100;y++)
            _nop_ ();
    }
}
/*****Delay100us END *****/
/*****TX_Packet START *****/
void TX_Packet ()

```

```

{
    unsigned char i;

    TXData[0]=0xaa;           //地址高字节  MSB
    TXData[1]=0xbb;           //地址
    TXData[2]=0x12;           //地址
    TXData[3]=0x34;           //地址低字节
    TXData[4]=Data1;          //数据 0 :发送的键值
    TXData[5]=0x02;           //数据 1
    TXData[6]=0x03;           //数据 2
    TXData[7]=0x04;           //数据 3
    TXData[8]=0x05;           //数据 4
    TXData[9]=0x06;           //数据 5
    TXData[10]=0x07;          //数据 6
    TXData[11]=0x08;          //数据 7
    TXData[12]=0x09;          //数据 8
    TXData[13]=0x10;          //数据 9   LSB

    CS=0;
    CE=1;                      //将 CE 置高
    Delay10us ( ) ;            //延时 5us 以上，将地址和数据送到 nRF2401 的 FIFO 中
    for (i=0;i<14;i++)
    {
        Spi_Read_Write(TXData[i]);
    }
    CE=0; //将 CE 置低，经过 195us 内部延时后 nRF2401 开始高频发送，发送完成后进入待机模式
}
/***** TX_Packet END *****/
/***** RX_Packet START *****/
void RX_Packet ( )
{
    unsigned char i;

    for (i=0;i<10;i++)
    {
        RXData[i] = Spi_Read_Write(0xff);
    }
}
/***** RX_Packet END *****/
/***** Spi_Read_Write START *****/
unsigned char Spi_Read_Write (unsigned char byte)
{
    SPSTAT = 0xc0;             // 清除 SPI 传输完成标志及写冲突标志
    SPDAT = byte;              // 将数据写入 SPI 数据寄存器
    while((SPSTAT & 0x80)==0); // 等待 SPI 传输完成
    return SPDAT;              // 返回从 SPI 读到的数据
}
/***** Spi_Read_Write END *****/
/***** CheckButtons START *****/
void CheckButtons(void)
{
    KEY=1;
    if (KEY == 0)              //检查按键是否按下
    {
        Delay100us(200);       //键消抖延时
        if (KEY == 0)           //检查按键是否依然按下
        {
            Data1=0x00;         //按键已经按下，发送键值
            Init_Transmitter ( ) ; //配置为发送模式
            TX_Packet ( ) ;     //发送数据包
            LED=0;               //LED 点亮
            Delay100us(200);     //延时让 LED 保持点亮状态,同时等待 nRF2401 发送完并返回待机模式
            LED=1;               //LED 熄灭
            Data1=0xff;
        }
    }
}

```

```
        Set_RXmode ( ) ;          //配置为接收模式
    }
}
}
/***** CheckButtons END *****/
/*****MAIN  START *****/
void main(void)
{
    init ( ) ;                    //上电初始化
    nRF2401_ON ( ) ;             //nRF2401 上电
    Init_Receiver ( ) ;         //配置为接收模式

    while(1)
    {
        CheckButtons ( ) ;      //检查按键是否按下
        DR1=1;
        if(DR1==1)              //检查 nRF2401 是否收到数据
        {
            RX_Packet ( ) ;     //读取收到的数据
            if (RXData[0]==0x00) //检查键值是否正确
            {
                LED=0;          //LED 点亮
                Delay100us(200); //延时让 LED 保持点亮状态
                LED=1;          //LED 熄灭
            }
        }
    }
}
/*****MAIN  END *****/
```