

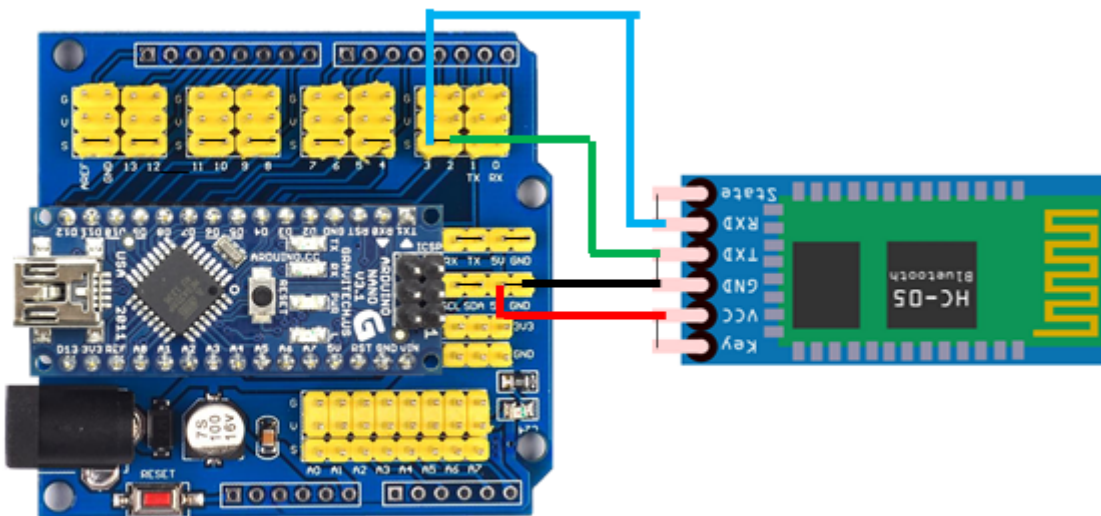
Le module Bluetooth HC-05

Test et configuration du module

- Suivre les instructions pour le module HC-05, qui peut être configuré en module maître ou esclave. Le module HC-06 lui ne peut être que esclave, mais il est plus simple à configurer.

<https://www.aranacorp.com/fr/votre-arduino-communique-avec-le-module-hc-05/>

- On peut communiquer avec le *module bluetooth HC-05* via la liaison série de l'*Arduino Nano*
- Se renseigner sur ce qu'est une liaison série, par ex. ici :
<https://arduino.blaisepascal.fr/bibliotheque-serial/>
- Réaliser le câblage entre l'Arduino Nano et le module bluetooth HC-05



- Bien vérifier que le Pin qui **Re**çoit les données sur l'Arduino (**RxD**pin) soit connecté au Pin du HC-05 qui **T**ransmet (TxDpin). Et vice-versa, donc chaque câble transmet les données dans une direction opposée.
- Si on prend les Pins RX (Digital 0) et TX (Digital 1) de l'arduino pour connecter RXD et TXD du HC-05, cela rentre en conflit avec la connexion USB entre l'arduino et le PC.
- Donc on prend les Pins Digital 2 et 3 et on utilise la bibliothèque `SoftwareSerial`

```

//Test et Configuration du module Bluetooth HC-05

//Le port série matériel de l' Arduino Nano (Pins 0/RX et 1/TX) est déjà utilisé pour la
liaison Arduino-USB avec l' ordinateur
//On utilise donc une liaison série logicielle pour la liaison Arduino-HC05 avec le module
Bluetooth
#include <SoftwareSerial.h> //Software Serial Port
#define RxDpin 2 //Pin Digital 2 pour arduino Rx (pin0=serial)
#define TxDpin 3 //Pin Digital 3 pour arduino Tx (pin1)
//Pour la liaison SoftwareSerial Arduino-HC05, quand on veut configurer le HC-05
//on maintient le bouton à côté de la PIN EN/KEY enfoncé au démarrage de l' Arduino
#define baudrate 38400 //Vitesse pour la liaison Arduino-HC05 en mode configuration
//Pour la liaison SoftwareSerial Arduino-HC05, quand on veut communiquer à travers le
bluetooth depuis un smartphone,
//on appaire le HC-05 depuis l' appli avec le mot-de-passe par défaut : 1234
// #define baudrate 9600 //Vitesse pour la liaison Arduino-HC05 en mode utilisation smartphone
SoftwareSerial BTSerie(RxDpin, TxDpin);

char caractereTexte;
String phraseTexte;

void setup()

{
Serial.begin(9600); //Vitesse (baudRate) pour la liaison Arduino-USB
delay(500);
Serial.println("En mode communication USB - Pret pour les commandes AT");
Serial.println("Le HC-05 doit clignoter lentement (2 secondes)");

//Configuration de la liaison SoftwareSerial avec le HC-05
pinMode(RxDpin, INPUT); //Configuration du Pin RxD (Receive) en mode entrée
pinMode(TxDpin, OUTPUT); //Configuration du Pin TxD (Transmit) en mode sortie
BTSerie.begin(baudrate); //Vitesse pour la liaison Arduino-HC05
if (baudrate==38400) {
    Serial.println("En mode communication USB - Pret pour les commandes AT");
    Serial.println("Le HC-05 doit clignoter lentement (2 secondes)");
}
else if (baudrate==9600){
    Serial.println("En mode smartphone - Pret pour être appairé");
}
}

```

```

    Serial.println("Le HC-05 doit clignoter rapidement avant d'être appairé");
}
else{
    Serial.println("La vitesse de communication (baudrate) a été personnalisée");
}

delay(500);
// Commandes AT pour le HC-05
// BTSerie.print("AT+NAME?"); //Demande le nom du module. Noter le ?
// BTSerie.print("AT+NAME=RCcar-HC-05-1"); //Définir le nom du module.
BTSerie.print("AT+VERSION?"); //Demande le N° de version. Noter le ?
// BTSerie.print("AT+UART?"); //Demande la vitesse série (baudrate). Noter le ?
// BTSerie.print("AT+UART=57600,0,0"); //Définir la vitesse série (baudrate).
// BTSerie.print("AT+ROLE?"); //Demande le mode du module, maitre ou esclave. Noter le ?
// BTSerie.print("AT+PSWD?"); //Demande le mot-de-passe du module. Noter le ?
// La console série de l'ordinateur d'où l'on envoie les commandes AT doit être réglée de
telle sorte que
// les fins de ligne soient « les deux, NL et CR », ce qui revient à envoyer \r\n à la fin de
chaque commande.
BTSerie.print("\r\n"); // sur HC-05, toutes les commandes doivent se terminer par \r\n
// afficher ce que le module bluetooth répond
    Serial.print( BTSerie.read() ); // afficher sur la console ce qui est lu sur BT
// pour AT+VERSION?, c'est le n° de version puis OK qui s'affiche

void loop(){
    //On lit ce qui est envoyé à l'Arduino depuis la console via la liaison Serial
    readSerialPort();
    //Et on l'Arduino l'envoie au HC-05 via la liaison SoftwareSerial
    if(phraseTexte!="") BTSerie.println(phraseTexte);
    //L'Arduino lit ce que le HC-05 envoie via la liaison SoftwareSerial et l'envoie vers la
console
    if (BTSerie.available()>0){
        Serial.write(BTSerie.read());
    }
}

void readSerialPort(){
    phraseTexte="";
    while (Serial.available()) {
        delay(10);

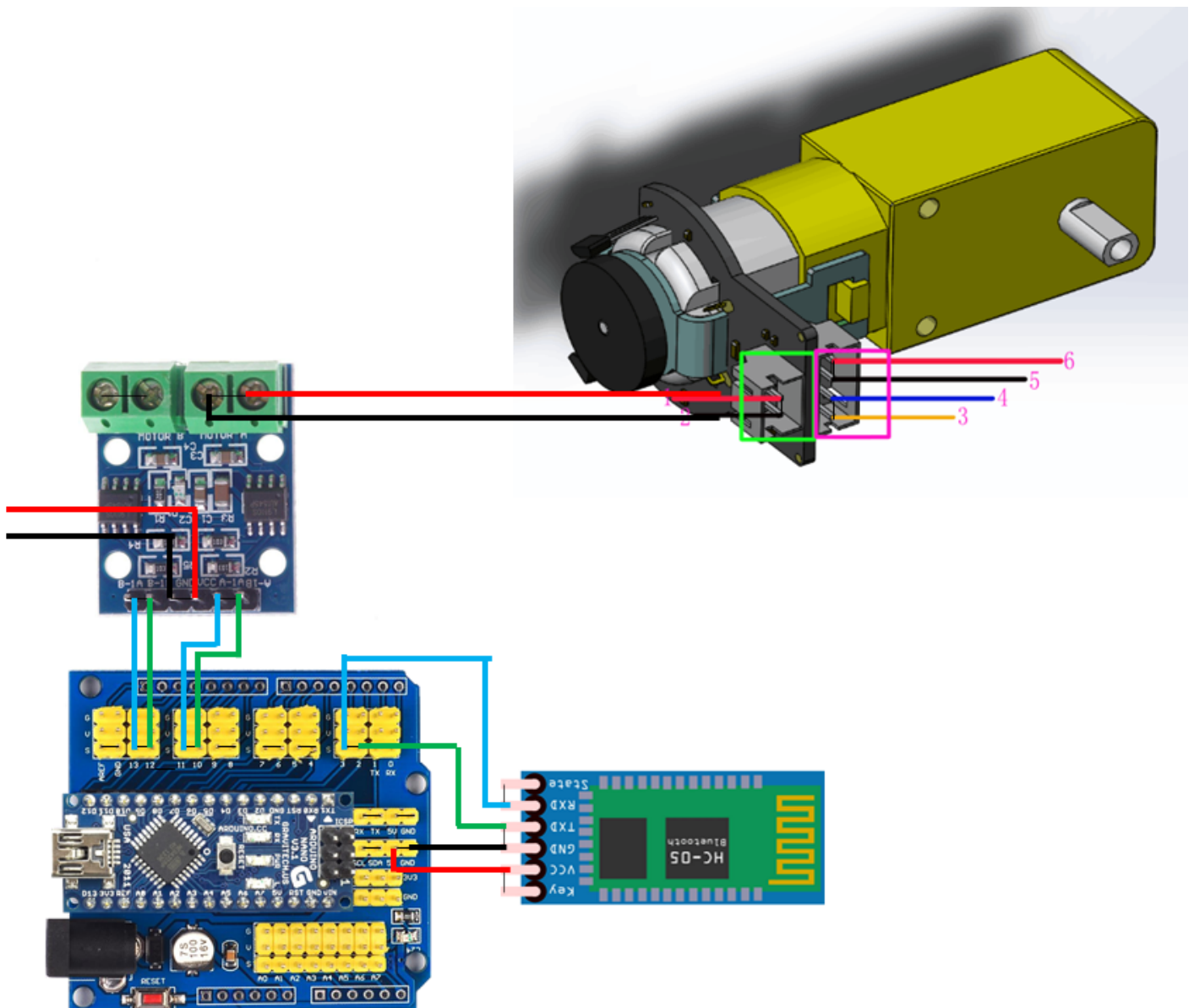
```

```

if (Serial.available() >0) {
    caractereTexte = Serial.read(); //le port série envoie des caractères de texte octet par octet (byte from serial buffer)
    phraseTexte += caractereTexte; //construction d'une phrase en concaténant les caractères reçus
}
}
}

```

Pilotage d'un moteur CC via bluetooth



```

//Voiture modélisée radiocommandée (RC car) avec deux moteurs CC à l'arrière et un servomoteur
de direction

#include <Servo.h>

Servo myservo;  // create servo object to control a servo

//Le port série matériel de l' Arduino Nano (Pins 0/RX et 1/TX) est déjà utilisé pour la
liaison Arduino-USB avec l'ordinateur
//On utilise donc une liaison série logicielle pour la liaison Arduino-HC05 avec le module
Bluetooth

#include <SoftwareSerial.h>  //Software Serial Port
#define RxDpin 2    //Pin Digital 2 pour arduino Rx (pin0=serial)
#define TxDpin 3    //Pin Digital 3 pour arduino Tx (pin1)
//Pour la liaison SoftwareSerial Arduino-HC05, quand on veut configurer le HC-05
//on maintient le bouton à côté de la PIN EN/KEY enfoncé au démarrage de l' Arduino
// #define baudrate 38400 //Vitesse pour la liaison Arduino-HC05 en mode configuration
//Pour la liaison SoftwareSerial Arduino-HC05, quand on veut communiquer à travers le
bluetooth depuis un smartphone,
//on appaire le HC-05 depuis l'appli avec le mot-de-passe par défaut : 1234
#define baudrate 9600 //Vitesse pour la liaison Arduino-HC05 en mode utilisation smartphone
SoftwareSerial BTSerie(RxDpin, TxDpin);

char caractereTexte;
String phraseTexte;

void setup()

{
Serial.begin(9600); //Vitesse (baudRate) pour la liaison Arduino-USB
delay(500);

//Configuration de la liaison SoftwareSerial avec le HC-05
pinMode(RxDpin, INPUT);  //Configuration du Pin RxD (Receive) en mode entrée
pinMode(TxDpin, OUTPUT); //Configuration du Pin TxD (Transmit) en mode sortie
BTSerie.begin(baudrate); //Vitesse pour la liaison Arduino-HC05
if (baudrate==38400) {
    Serial.println("En mode communication USB - Pret pour les commandes AT");
    Serial.println("Le HC-05 doit clignoter lentement (2 secondes)");
}
else if (baudrate==9600){

```

```

Serial.println("En mode smartphone - Pret pour être appairé");
Serial.println("Le HC-05 doit clignoter rapidement avant d'être appairé");
}
else{
    Serial.println("La vitesse de communication (baudrate) a été personnalisée");
}

delay(500);

pinMode(13, OUTPUT);    //left motors forward
pinMode(12, OUTPUT);    //left motors reverse
pinMode(11, OUTPUT);    //right motors forward
pinMode(10, OUTPUT);    //right motors reverse
pinMode(9, OUTPUT);     //Led
pinMode(5, OUTPUT);     //SG90 steering motor
myservo.attach(5);      // attaches the servo on pin 5 to the servo object
}

void loop() {
    // Serial.write(blueToothSerial.read());

    //On lit caractere par caractere sur la liaison Arduino-USB et on affiche sur la liaison
    Arduino-HC05
    if (Serial.available()) {
        caractereTexte = Serial.read();
        BTSerie.write(caractereTexte);
        // Serial.println("Caractere envoye vers bluetooth : ");
        // Serial.println(caractereRecu);
    }

    //On lit caractere par caractere sur la liaison Arduino-HC05 et on affiche sur la liaison
    Arduino-USB
    if (BTSerie.available()) {
        caractereTexte = BTSerie.read();
        Serial.print(caractereTexte);
        // }

    if(caractereTexte == 'F'){                //move forward(all motors rotate in forward direction)
        digitalWrite(10, LOW);
        digitalWrite(12, LOW);
        digitalWrite(13, HIGH);
    }
}

```

```

    digitalWrite(11,HIGH);
    // myservo.write(90);          // sets the servo position according to the scaled
value
}

else if(caractereTexte == 'B'){    //move reverse (all motors rotate in reverse direction)
    digitalWrite(13,LOW);
    digitalWrite(11,LOW);
    digitalWrite(12,HIGH);
    digitalWrite(10,HIGH);
    // myservo.write(90);          // sets the servo position according to the scaled
value
}

else if(caractereTexte == 'L'){    //turn right (left side motors rotate in forward
direction, right side motors doesn't caractereRecu rotate)
    digitalWrite(10,LOW);
    digitalWrite(12,LOW);
    digitalWrite(13,LOW);
    digitalWrite(11,HIGH);
    // myservo.write(60);          // sets the servo position according to the scaled
value
}

else if(caractereTexte == 'R'){    //turn left (right side motors rotate in forward
direction, left side motors doesn't caractereRecu rotate)
    digitalWrite(10,LOW);
    digitalWrite(12,LOW);
    digitalWrite(11,LOW);
    digitalWrite(13,HIGH);
    // myservo.write(120);         // sets the servo position according to the scaled
value
}

else if(caractereTexte == 'S'){    //STOP (all motors stop)
    digitalWrite(13,LOW);
    digitalWrite(12,LOW);
    digitalWrite(11,LOW);
    digitalWrite(10,LOW);

```

```
// myservo.write(90);  
}  
delay(100);  
}  
}
```

Depuis le clavier de PC

voir : <https://innovation.iha.unistra.fr/books/robotique-educative/page/rc-car-voiture-modelisme-radiocommandee#bkmrk-depuis-le-moniteur-s>

Depuis une application bluetooth de smartphone Android

- Ajouter le HC-05 depuis les paramètres Bluetooth Android
- Rentrer le code PIN `1234`
- Démarrer l'Application Bluetooth
- Appuyer sur les flèches / le joystick
- Si les flèches ne fonctionnent pas c'est qu'elles n'envoient pas les bons caractères
- Vous pouvez envoyer directement les caractères via un terminal série d'une Application Bluetooth

Voici les caractères Android :

- F pour Forward : Avancer
- B pour Backward : Reculer
- R pour Right : Aller à droite
- L pour Left : Aller à gauche
- S pour Stop : Arrêter

Voici le fonctionnement du joystick de l'application [E&E: Arduino Automation par Engineers & Electronics](#)

- Quand on appuie sur la flèche du haut, le caractère `F` (objet `char`) est envoyé par le téléphone au HC-05 puis à l'Arduino via la liaison série Software Arduino-HC05 qui est configurée par défaut en baudrate 9600 (vérifiable en envoyant la commande `BTSerial.print("AT+UART?");` au HC-05)
- Quand on relâche le bouton, le caractère `S` est envoyé

L'application E&E: Arduino Automation par Engineers & Electronics est testée ne semble pas fonctionner avec les Android récents ni iOS :

- <https://play.google.com/store/apps/details?id=com.himanshu.ArduinoAutomation>
- Chercher une application alternative en tapant les mots-clé bluetooth arduino

- Autres applications possibles : Carino, bluetooth2, BLE RobotCar, Arduino Bluetooth Controller (giumig)

Sources

<https://knowledge.parcours-performance.com/arduino-bluetooth-hc-05-hc-06/>

Revision #10

Created 10 October 2023 14:20:04 by admin_idf

Updated 19 June 2024 14:15:59 by admin_idf