

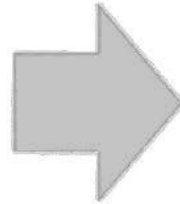
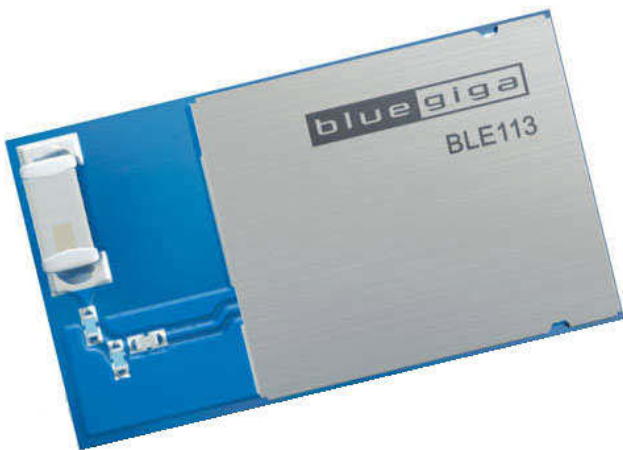
AN1036: BLE113 至 BGM113 迁移指南



本文档介绍了如何从 BLE113 Bluetooth® Module 迁移至 Blue Gecko BGM113 Bluetooth® Module。本文旨在确保尽可能简化迁移流程，重点介绍了在高级功能、模块配置、硬件设计要求和软件 API 方面的主要差异。

内容要点

- SDK 和工具
- BLE113 与 BGM113 的差异
 - 电源
 - PCB 布局
 - 配置
 - API
- 简化迁移



1. 介绍

本文档介绍了如何从 BLE113 Bluetooth Module 迁移至 Blue Gecko BGM113 Bluetooth Module。第 2. [SDK 和工具](#) 节介绍了搭配 BGM113 使用的 SDK 和工具。第 3. [功能差异](#) 节概述了 BLE113 和 BGM113 的功能差异。第 4. [硬件相关差异](#) 节介绍了硬件相关的差异。

BGM113 在封装上与 BLE113 兼容，但是存在着一些差异，例如 GPIO 分配可防止 BGM113 被用作 BLE113 的直接简易替换件。

第 5. [软件相关差异](#) 节解释了 BLE113 和 BGM113 在项目配置选项上的差异。第 6. [将应用代码从 BLE113 移植到 BGM113](#) 节比较了 BLE113 和 BGM113 的应用编程接口 (BGAPI)。

2. SDK 和工具

截至 2016 年 9 月, BLE113 的最新 SDK 版本为 1.4.2.-130。

对于基于 Blue Gecko 的产品 (包括 BGM113), 最新的 SDK 版本为 2.0.0 (build 1391)。该 SDK 已整合到 Simplicity Studio v4 中。安装最新版本的 Simplicity Studio v4 后, 您可以在 Studio 中运行 *更新软件* 功能, 进而添加 Bluetooth Smart SDK。

有关 Blue Gecko 模块开发工具的详细信息载于文档《QSG108: Blue Gecko Bluetooth® Smart 软件快速入门指南》。

BLE113 SDK 内置 BLE GUI 测试程序, 可用于测试 BLExxx 模块的不同功能。BGM113 开发工具为 **BGTool**。

Note: BLEGUI 无法用于 BGM113。

3. 功能差异

本节介绍了 BLE113 和 BGM113 之间的主要功能差异。

Table 3.1. Feature Differences between BLE113 and BGM113

Feature	BLE113	BGM113
Bluetooth features	Bluetooth 4.0	Bluetooth 4.2 ¹
Max TX power	0 dBm	+3 dBm
Sensitivity	-93 dBm	-93 dBm
TX current (at 0 dBm)	18.2 mA (14.3 mA with DC-DC)	8.8 mA
RX current	14.3 mA	8.7 mA
Sleep current	0.4 μ A (Sleep mode 3)	1.4 μ A (EM2), 1.1 μ A (EM3 stop current)
MCU	Single-cycle 8051-compatible core	ARM [®] Cortex [®] -M4, 38.4 MHz
RAM	8 kB	32 kB
FLASH	128 kB / 256 kB	256 kB
Number of GPIO	19	14
DC-DC	No DC-DC	Integrated DC-DC converter
Supply voltage range	2V to 3.6V	1.85 V to 3.8 V
Operating temperature range	-40 °C to 85 °C	-40 °C to 85 °C
Dimensions	9.15 × 15.75 × 2.1 mm	9.15 × 15.73 × 1.9 mm
Note:		
1. Software upgradable to Bluetooth 4.2.		

4. 硬件相关差异

本节介绍了 BLE113 和 BGM113 之间的硬件相关差异。

4.1 引出线兼容性

BGM113 模块的引出线如下图所示。BGM113 与 BLE113 具有封装兼容性。

接地和电源引脚、复位、编程和 GPIO 引脚映射至相同的引脚。

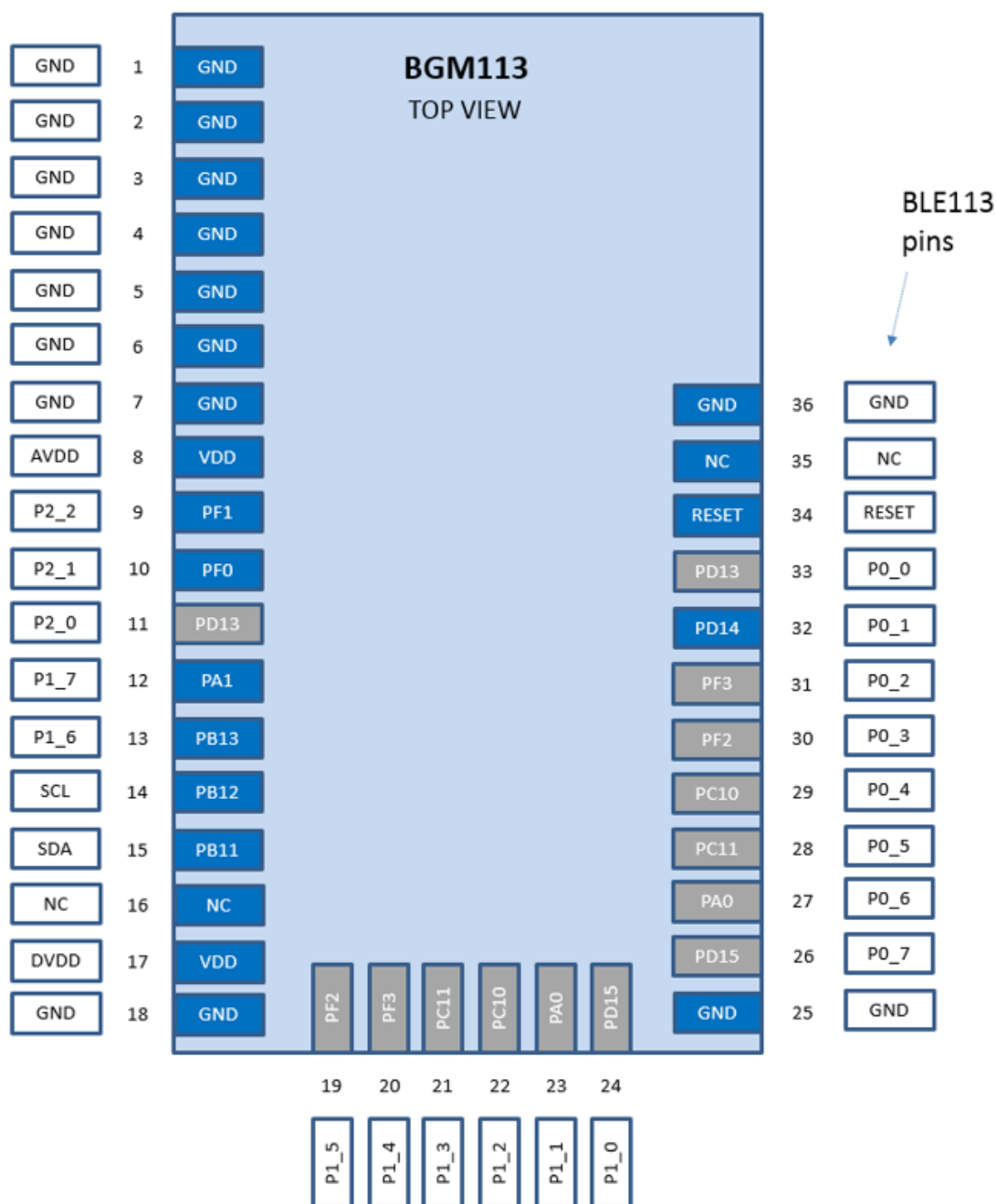


Figure 4.1. BLE113 和 BGM113 引出线

Note: BGM113 中的某些 GPIO 信号连接至多个引脚。这意味着，BGM113 的独立 GPIO 线路数量上限小于 BLE113。在上图中，这些引脚显示为灰色。

4.1.1 调试和编程引脚

调试端口在 BGM113 和 BLE113 上映射至相同的引脚。借此，可对两个模块使用相同的调试连接器。但是，应注意编程接口完全不同。BGM113 使用 ARM SWD 接口，而 BLE113 使用的是 TI CC 调试程序接口。

下表中标出了 BLE113 和 BGM113 的调试程序引脚。

Table 4.1. BLE113 and BGM113 Debugger Pins

Pin Number	BLE113 Pin Name / Function	BGM113 Pin Name / Function
9	P2_2 / PROG_DC	PF1 / SWDIO
10	P2_1 / PROG_DD	PF0 / SWCLK

4.1.2 电源和复位引脚

电源电压连接至引脚 8 和引脚 17。BLE113 设有模拟和数字电源 (AVDD、DVDD) 的单独引脚，而 BGM113 仅有一个通用于模拟和数字域的电源电压 VDD。

复位引脚为低电平有效，在 BGM113 和 BLE113 中均有内部上拉电阻。

4.1.3 GPIO 引脚

GPIO 信号在 BGM113 和 BLE113 中映射至相同的引脚。但是如 [Figure 4.1 BLE113 和 BGM113 引出线 on page 5](#) 所示，某些 GPIO 信号在 BGM113 中映射至两个模块引脚。在用 BGM113 替换 BLE113 时，这有可能会引起某些冲突。

第 7. 附录 — [BLE113 和 BGM113 引脚对比](#) 节列出了 BLE113 和 BGM113 中的所有 GPIO 引脚。请注意在 BLE113 中，引脚 14 和 15 为 I²C 硬连线，但是在 BGM113 中，这些引脚可用于 I²C，也可以用作 GPIO 信号。

4.1.4 不使用的引脚

不使用的引脚不得作悬空处理。在 BLE113 中，内部上拉电阻或下拉电阻会影响整个端口。例如，端口 P2 中的所有引脚可拉高或拉低。在 BGM113 中，提拉电阻可针对每个引脚单独编程。

4.1.5 带有高电流驱动功能的引脚

BLE113 有两个 20 mA 驱动强度的 I/O 引脚，分别为引脚 P1_0 和 P1_1。BGM113 没有更高驱动强度的专用引脚。

4.1.6 专用功能引脚

在 BLE113 中，I²C SCL 和 SDA 信号固定在引脚 14 和引脚 15。在 BGM113 中，I²C 信号可自由映射至任何可用的 GPIO。它们可像在 BLE113 中一样映射至相同的引脚，实现兼容性。如果不需要 I²C，应用可将这些引脚用作通用 I/O。

4.2 外围设备

本节介绍了 BLE113 和 BGM113 的外围设备差异。

4.2.1 UART/SPI

BLE113 和 BGM113 有两个 USART 块，可配置为 UART 或 SPI 模式。BLE113 中有两个 USART 引脚的备用引脚映射。信号以一组进行映射，例如所有 UART0 信号都使用 alt1 或 alt2 映射。

在 BGM113 中，USART 信号可分别传输至任何可用的 GPIO，实现更加灵活的引脚分配。

4.2.2 ADC

BLE113 中有八个可能的引脚用作 ADC 输入，即 **PO_0** - **PO_7**。在 BGM113 中，任何可用的 GPIO 输入可输入到 ADC 中。

ADC 参考

BLE113 中可能的 ADC 参考为：

- 内部参考 (1.24 V)
- AIN7 引脚上的外部参考
- AVDD 引脚
- AIN6 - AIN7 差分输入上的外部参考

在 BGM113 中，可能的 ADC 参考为：

- 内部 1.25 V 参考
- 内部 2.5 V 参考
- 缓冲 VDD
- 内部差分 5 V 参考
- 来自引脚 6 的单端外部参考
- 差分外部参考，2x (引脚 6 至引脚 7)
- 未缓冲 2xVDD

有关详情，请参见 *EFR32xG1 无线 Gecko 参考手册*。

测量电源电压

BLE113 中有一个特殊的 ADC 频道 VDD/3，可用于测量 ADC 的电源电压大小。

在 BGM113 中，无法将下变换 VDD 连接到 ADC 输入。但是，仍然可以设置内部 5 V 差分的 ADC 参考并对 AVDD 频道进行取样，进而测量 VDD。有关详情，请参见 *Bluetooth® Smart Software API 参考手册* 中的命令 `cmd_hardware_read_adc_channel`。

4.2.3 定时器

在 BLE113 中，用户应用可访问三个定时器，分别为定时器 1、定时器 3 和定时器 4。这些定时器具有定时器/计数器/PWM 功能。定时器 1 为 16 位，而定时器 3 和 4 为 8 位。

BLE113 数据表列出了从定时器频道到输出引脚的可能映射。每个定时器有两个备用映射，分别为 `alt1` 和 `alt2`。可映射至模块引脚的定时器频道总数为 $5+2+2 = 9$ 。

BGM113 带有两个 16 位通用定时器，具备 7 (3+4) 个对比/捕捉频道用于输入捕获和对比/脉冲宽度调制 (PWM)。

在 BGM113 中，定时器频道可映射至任何可用的 GPIO 引脚。它们无需以组的形式映射（如 BLE113 中的 `alt1/alt2` 映射）。

通常来说，BGM113 中的定时器配置至少与 BLE113 中一样灵活。定时器频道可自由映射至可用引脚，因此可将设计从 BLE113 移植到 BGM113，前提是假设 GPIO 引脚分配无冲突（因为在 BGM113 中，某些信号会像之前讨论的一样传输至多个引脚）。

除了通用的 16 位定时器外，BGM113 还带有两个特殊定时器外围设备 CRYOTIMER 和 LETIMER。

CRYOTIMER 是一个 32 位计数器，在低频振荡器上工作，能够在所有能源模式下运行，并且可从睡眠、甚至最深睡眠模式 EM4 唤醒模块。

LETIMER 是一个 16 位递减计数器，在 32.768 Hz 时钟上运行。它能够跟踪时间和输出可配置波形。LETIMER 可下至睡眠模式 EM2。

Note: 在写入时，BGM113 中的定时器函数（基础定时器和 LETIMER、CRYOTIMER）仅可在基于 C 的应用中访问，使用 EMLIB 驱动程序直接访问 MCU 外围设备。定时器函数（例如 PWM 生成）无法通过 BGAPI 或 BGScript 访问。

5. 软件相关差异

本节介绍了 BLE113 和 BGM113 之间的软件相关差异。

5.1 转换项目配置文件

本节介绍了如何将 BGScript™ 项目配置文件从 BLE113 转换至 BGM113 格式。

BLE113 和 BGM113 的这套项目结构相同：

- *Project_name.bgproj* (定义设备类型和所含 XML 文件列表)
 - *hardware.xml* (hw 配置)
 - *gatt.xml* (GATT 数据库定义)
 - *script.bgs* (BGScript 脚本)

下表显示了两个示例项目文件 (**bgproj*)，左侧为 BLE113，右侧为 BGM113。

Table 5.1. BLE113 and BGM113 Debugger Pins

BLE113 Project File	BGM113 Project File
<pre><?xml version="1.0" encoding="UTF-8" ?> <project> <gatt in="gatt.xml" /> <hardware in="hardware.xml" /> <script in="keyboard.bgs" /> <image out="out-ble113.hex" /> <device type="ble113" /> <boot fw="bootuart" /> </project></pre>	<pre><?xml version="1.0" encoding="UTF-8" ?> <project device="bgm113"> <!-- GATT service database --> <gatt in="gatt.xml" /> <!-- Local hardware configuration file --> <hardware in="hardware.xml" /> <!-- BGScript source code --> <script in="keyboard.bgs" /> <!-- Firmware output file --> <image out="bgm113demo.bin" /> </project></pre>

在将项目文件从 BLE113 移植到 BGM113 时，需要考虑某些差异：

- 在 BGM113 中，目标设备类型在 <project> 标记中定义
- BGScript 源文件位于 BGM113 项目的 <scripting> 标记中

Note: 对于 BGM113，<boot> 选项不可用。

5.2 硬件配置文件

下面的子章节介绍了 BLE113 和 BGM113 在硬件配置方面的差异。

5.2.1 GPIO 配置

在 BLE113 项目中，<port> 标记用于配置仅对 GPIO 输入有效的 GPIO 设置。下例来源于 BLE113 项目：

示例：使用 <port> 标记配置 GPIO 设置

```
<port index="0" tristatemask="0" pull="down" />
```

上一行将库 0 中所有引脚的拉动方向配置为“向下”。请注意，拉动方向针对整个库定义，无法在同一个库中同时使用上拉和下拉。Tristatemask 可用于禁用库中所选引脚的提拉电阻。

在 BGM113 中，GPIO 配置完全不同。下例展示了如何配置两个输出引脚 (PA6, PA3) 和一个输入引脚 (PF6)：

示例：配置两个输出引脚（PA6, PA3）和一个输入引脚（PF6）

```
<gpio port="A" pin="6" mode="pushpull" out="1" />
<gpio port="A" pin="3" mode="pushpull" out="0" />
<gpio port="F" pin="6" mode="input" out="0" interrupt="both" />
```

在 BGM113 项目中，可在 *hardware.xml* 文件中配置输入和输出引脚设置。上拉电阻针对每个引脚单独定义，对于 GPIO 输出，还可以定义初始状态。

输入和输出的基本 GPIO 设置还可在运行时使用 BGScript 命令或 BGAPI 命令进行配置。函数为 `hardware_configure_gpio`，请参见 *Bluetooth® Smart Software API 参考手册* 了解详情。

可用 GPIO 引脚配置选项的详细说明载于 *UG119: Blue Gecko Bluetooth® Smart Device 配置指南*。

5.2.2 UART 配置

BGAPI 命令或应用特定输入/输出的 UART 基本用法在 BLE113 和 BGM113 中类似。但在 UART 配置中，将 BLE113 项目移植到 BGM113 时需要考虑几个不同点。

以下为 UART 配置的几个例子，第一个例子针对 BLE113，第二个例子针对 BGM113：

示例：BLE113 的 UART 配置

```
<usart channel="1" alternate="1" baud="115200" endpoint="none" />
```

示例：BGM113 的 UART 配置

```
<uart index="1" baud="115200" flowcontrol="false" bgapi="false" />
```

BLE113 和 BGM113 之间的 UART 配置差异如下：

- 标记名称在 BLE113 中为 `<usart>`，而在 BGM113 中则为 `<uart>`
- BLE113 有参数“频道”，BGM113 有参数“索引”，用于选择 UART 实例
- BLE113 中的“Flow”参数在 BGM113 中为“Flowcontrol”

如需 UART 配置选项的详细列表，请参见 `CONFIG_GUIDE`。

请注意，上文中的 BLE113 UART 示例有“替代”参数，用于在两个替代性引脚映射之间选择。BGM113 中没有此参数，因为 UART 引脚可单独映射至任何可用的 GPIO。

以下是一个 BGM113 的 UART 配置示例，其明确指定了 RTS 和 CTS 引脚的位置：

示例：明确定义 RTS 和 CTS 引脚的 BGM113 UART 配置

```
<uart index="1" baud="115200" flowcontrol="true" rts_pin="PA3" cts_pin="PA2" bgapi="true" />
```

5.2.3 唤醒引脚

BLE113 和 BGM113 中的唤醒引脚功能相似。在如何定义唤醒引脚的句法方面略有不同。

示例：BLE113 的唤醒引脚定义（引脚 P0_0）

```
<wake_up_pin enable="true" port="0" pin="0" state="up" />
```

示例：BGM113 的唤醒引脚定义（引脚 PD13）

```
<wake_up port="d" pin="13" state="up" />
```

在功能上，上面两个例子相同：其将唤醒引脚配置为 P0_0 / PD13，并将极性设置为正高。只有句法略有不同。有关完整详情，请参见 *UG119: Blue Gecko Bluetooth® Smart Device 配置指南*。

5.2.4 主机唤醒引脚

主机唤醒引脚在 BLE113 和 BGM113 中的功能类似。配置此引脚的句法略有不同，参见下例。有关完整详情，请参见 *UG119: Blue Gecko Bluetooth® Smart Device 配置指南*。

示例：在 BLE113 中将 P1_7 配置为主机唤醒引脚

```
<host_wakeup_pin enable="true" port="1" pin="7" state="up" />
```

示例：在 BGM113 中将 PA1 配置为主机唤醒引脚：

```
<host_wake_up port="a" pin="1" state="up" />
```

5.2.5 睡眠启用

在 BLE113 和 BGM113 中配置睡眠启用的方法几乎完全一致。差别在于，BGM113 不使用属性 `max_mode`。下例显示了如何分别启用 BLE113 和 BGM113 的睡眠。

示例：BLE113 启用睡眠（最大模式 2，电源模式 3 不启用）

```
<sleep enable="true" max_mode="2" />
```

示例：BGM113 启用睡眠（最大模式暗指 EM2）

```
<sleep enable="true" />
```

5.2.6 TX 功率设置

在 BLE113 项目中，可使用 `<txpower>` 标记在硬件配置文件中设置 TX 功率。另外，在运行时调用函数 `hardware_set_txpower` 可动态设置 BLE113 TX 功率。

示例：运行时在 BLE113 中设置最大功率（0dBm）

```
call hardware_set_txpower(14)
```

在 BGM113 中，配置文件无选项用于静态配置 TX 功率。您需要使用函数 `system_set_tx_power` 动态设置 TX 功率。有关详情，请参见 *Bluetooth® Smart Software API 参考手册*。

示例：在运行时在 BGM113 中设置最大功率（+3 dBm）

```
call system_set_tx_power(30)
```

调整 TX 功率时请注意单位差异。BLE113 使用 0..14 值，其中 0 为最低值（约 -24 dBm），14 为最高设置，约等于 0 dBm。

在 BGM113 中，参数步幅为 0.1 dBm。例如，设置 15 对应 1.5 dBm。函数 `system_set_tx_power` 将返回协议栈使用的实际功率设置值。请注意，功率无法以 0.1 dBm 的步幅调整，协议栈将使用最接近用户请求值的预定义功率。

5.2.7 过时的 HW 相关设置

以下 HW 相关设置不可用于 BGM113：

- `<sleeposc>`
- `<slow_clock>`
- `<lock_debug>`
- `<pmux>`

6. 将应用代码从 BLE113 移植到 BGM113

本章介绍了 BLE113 和 BGM113 的 BGAPI 命令之间的差异。BLE113 和 BGM113 协议栈的某些 BGAPI 命令几乎完全相同。另一方面，BGM113 中的某些部分（例如 GATT 服务发现）与 BLE113 有显著差异。

本章将介绍下列主题：

- System_boot 事件
- 启用广播和更改广播数据/参数
- 打开/关闭连接
- 发送通知和指示
- 软定时器
- 启用发现
- 连接至外围设备
- GATT 服务发现
- 订阅通知

6.1 系统启动

在 BLE113 和 BGM113 中，“system_boot”是在模块重启后出现的第一个事件。BGScript 原型设计显示如下：

```
# BLE113:
event system_boot(major, minor, patch, build, ll_version, protocol_version, hw)
# BGM113:
event system_boot(major, minor, patch, build, bootloader, hw)
```

在两种情况下，识别协议栈版本的前四个参数（例如 1.0.2-755）类似。与 HW 版本等相关的最后几个参数略有不同。

6.2 启用广播

BLE113 和 BGM113 中启用和停用广播的方法基本相同，都是使用命令 `gap_set_mode`：

```
# BLE113:
call gap_set_mode(discover, connect)(result)
# BGM113:
call le_gap_set_mode(discover, connect)(result)
```

唯一的不同点在于 BGM113 命令的名称中有前缀“le_”（“le”代表低能耗）。大部分 BGM113 命令和事件均采用这种惯例。

在 BLE113 和 BGM113 中，设置广播参数和广播数据的方法几乎相同。函数和参数相同（BGM113 的“le_”前缀除外）：

```
# BLE113:
call gap_set_adv_parameters(adv_interval_min, adv_interval_max, adv_channels)(result)
call gap_set_adv_data(set_scanrsp, adv_data_len, adv_data_data)(result)
# BGM113:
call le_gap_set_adv_parameters(interval_min, interval_max, channel_map)(result)
call le_gap_set_adv_data(scan_rsp, adv_data_len, adv_data_data)(result)
```

6.3 连接状态更改

表示连接状态改变的 BGAPI 事件在 BLE113 和 BGM113 中完全不同。这可能需要对接收传入连接的应用进行一些移植操作。

在 BLE113 中，连接状态改变以带有以下原型设计的一个事件 “connection_status” 表示：

```
# BLE113:
event connection_status(connection, flags, address, address_type, conn_interval, timeout, latency, bonding)
```

根据 Flags 参数，应用可解码出现该事件的原因。

BGM113 中没有 connection_status 事件。连接状态改变通过用途更加具体的几个不同事件来表示（例如，处理传入连接）。BGM113 协议栈中的一些相关事件如下：

```
# BGM113:
event le_connection_opened(address, address_type, master, connection, bonding)
event le_connection_closed(reason, connection)
event le_connection_parameters(connection, interval, latency, timeout, security_mode)
```

在将应用从 BLE113 移植到 BGM113 时，connection_status 事件处理程序中的功能需要移至 BGM113 API 提供的合适事件中。

6.4 发送通知或指示

很多应用使用通知或指示向客户端推送数据。BLE113 和 BGM113 中用于发送通知的 API 函数如下。

```
# BLE113:
call attributes_write(handle, offset, value_len, value_data)(result)

# BGM113:
call gatt_server_send_characteristic_notification(connection, characteristic, value_len, value_data)(result)
# Optional:
call gatt_server_write_attribute_value(attribute, offset, value_len, value_data)(result)
```

BLE113 和 BGM113 中实施通知的方式存在着基本差别。在 BLE113 中，应用只会使用 attributes_write 命令写入本地 GATT 数据库。如果某个已连接的客户端订阅了该属性的通知，协议栈则会自动生成通知。

BGM113 中没有自动触发通知。应用可在本地数据中使用命令 gatt_server_write_attribute_value 更新该值。要触发通知，应用必须明确使用命令 gatt_server_send_characteristic_notification。

在很多情况下，如果应用需要发送通知，且客户端无需能够从数据库中读取值，那么只需用 gatt_server_send_characteristic_notification 替代 **attribute_write** 即可。

上述说明解释了 BGM113 如何生成通知，请注意这同样适用于 *指示*。

6.5 软定时器

配置软定时器的 API 调用在 BLE113 和 BGM113 中相同。

```
call hardware_set_soft_timer(time, handle, single_shot)(result)
```

对于这两个模块，定时器间隔已在硬件时钟节拍中定义，1 秒等于 32768 节拍。

在 BLE113 中，一次只能有一个重复定时器。如果您启动新的重复定时器，现有的重复定时器将被删除（如果存在此类定时器）。在 BGM113 中，重复软定时器的数量无上限。

6.6 启用发现

BLE113 和 BGM113 用于设置扫描参数、开始发现和结束发现的 API 调用如下。原型设计完全相同，但是 BGM113 会使用“le_”前缀。

```
# BLE113:
call gap_set_scan_parameters(scan_interval, scan_window, active)(result)
call gap_discover(mode)(result)
call gap_end_procedure()(result)

# BGM113:
call le_gap_set_scan_parameters(scan_interval, scan_window, active)(result)
call le_gap_discover(mode)(result)
call le_gap_end_procedure()(result)
```

BLE113 和 BGM113 的默认扫描参数不同。如果应用不明确调用 `gap_set_scan_parameters`，而是使用协议栈默认值，则必须将这一点考虑在内。在 BLE113 中，扫描间隔和窗口的默认值为 (75, 50) ms，在 BGM113 中，默认值为 (10, 10) ms。

针对每个扫描响应出现的事件在两个模块中类似：

```
# BLE113: 事件 gap_scan_response(rssi, packet_type, sender, address_type, bond, data_len, data_data) # BGM113: 事件 le_gap_scan_response(rssi, packet_type, address, address_type, bonding, data_len, data_data)
```

请注意：BLE113 和 BGM113 的数据包类型枚举略有不同。

BLE113:

- 0: 可连接的广播数据包
- 2: 不可连接的广播数据包
- 4: 扫描响应数据包
- 6: 可发现的广播数据包

BGM113:

- 0: 可连接的无向广播
- 2: 可扫描的无向广播
- 3: 不可连接的无向广播
- 4: 扫描响应

6.7 打开连接

BLE113 和 BGM113 中用于打开广播设备连接的 API 调用有显著差异，函数原型设计如下：

```
# BLE113:  
call gap_connect_direct(address, addr_type, conn_interval_min, conn_interval_max, timeout, latency) (result, connection_handle)  
  
# BGM113:  
call le_gap_open(address, address_type) (result, connection)
```

在 BLE113 中，连接参数作为 `gap_connect_direct` 的参数通过，而在 BGM113 中，函数 `le_gap_open` 仅采用目标地址和地址类型作为参数。

在 BGM113 中，如果您要更改连接参数，则可使用下列 API 调用：

```
# BGM113:  
call le_gap_set_conn_parameters(min_interval, max_interval, latency, timeout) (result)  
call le_connection_set_parameters(connection, min_interval, max_interval, latency, timeout) (result)
```

这些函数用于设置您在 BLE113 的 `gap_connect_direct` 命令中定义的参数。上述两个 API 调用的不同之处在于，`le_gap_set_conn_parameters` 设置用于所有后续连接的默认参数，而 `le_connection_set_parameters` 则用于修改已打开的单个连接的参数。

连接打开后生成的事件如下：

```
# BLE113:  
event connection_status(connection, flags, address, address_type, conn_interval, timeout, latency, bonding)  
  
# BGM113:  
event le_connection_opened(address, address_type, master, connection, bonding)  
event le_connection_parameters(connection, interval, latency, timeout, security_mode)
```

6.8 关闭连接

应用可能会意外关闭（例如由于监视超时）或故意关闭连接。

如果发生意外连接关闭，BLE113 和 BGM113 中则会出现下列事件：

```
# BLE113:  
event connection_disconnected(connection, reason)  
  
#BGM113:  
event le_connection_closed(reason, connection)
```

上述两个事件包含相同的信息，仅有句法不同。

如果应用需要关闭激活的连接，BLE113 和 BGM113 则会使用下列 API 调用：

```
# BLE113:  
call connection_disconnect(connection) (connection, result)  
  
# BGM113:  
call endpoint_close(endpoint) (result, endpoint)
```

同样，基本用法相同，仅有句法不同。

6.9 GATT 服务发现

BLE113 和 BGM113 完成服务发现的方式有很多不同之处。下文概述了与两个模块的服务发现相关的典型 API 调用和事件。我们无法在这里解释所有差别，该列表旨在向读者指出 BGAPI 文档中的相关部分，帮助将其应用从 BLE113 移植到 BGM113。

在 BLE113 中查找服务：

1. 调用 `attclient_read_by_group_type`。
2. 这会生成类型 `attclient_group_found` 的事件（每个主要或次要服务一个）。
3. 最终事件后，协议栈将产生事件 `attclient_procedure_completed`。

在 BLE113 中查找特定服务的属性：

1. 调用 `attclient_find_information`（句柄范围作为参数通过）。
2. 这会生成类型 `attclient_find_information_found` 的事件。
3. 最终事件后，协议栈将产生事件 `attclient_procedure_completed`。

在 BGM113 中查找服务：

1. 调用 `gatt_discover_primary_services`（或 `gatt_discover_primary_services_by_uuid`）。
2. 这会生成类型 `gatt_service` 的事件（每项服务一个）。
3. 最终事件后，协议栈将产生事件 `gatt_procedure_completed`。

在 BGM113 中查找特定服务的属性：

1. 调用 `gatt_discover_characteristics`（服务句柄作为参数通过）。
2. 这会生成类型 `gatt_characteristic` 的事件。
3. 最终事件后，协议栈将产生事件 `gatt_procedure_completed`。

6.10 订阅通知或指示

要订阅通知（或指示），GATT 客户端需要将值 `0x0001`（或 `0x0002`）写入某个特性的客户端特性配置（CCC）。一般来说，CCC 句柄值相对于特性本身步进 +1 或 +2。（请注意，客户端不得假设此情况）

在 BLE113 中，调用 `attclient_attribute_write` 直接更改 CCC 值便可完成这一点。客户端需要知道与 CCC 相关的句柄，这可在服务发现过程中检测（见上文）。

在 BGM113 中，客户端不需要知道 CCC 句柄。它会调用 `gatt_set_characteristic_notification` 并将特性值（非 CCC）传递至函数。协议栈将自动发现特性客户端配置。

函数 `gatt_set_characteristic_notification` 用于启用/禁用两个通知和指示，通过传递至函数的“Flags”参数进行选择。有关详情，请参见 *Bluetooth® Smart Software API 参考手册*。

7. 附录 — BLE113 和 BGM113 引脚对比

下表列出了 BLE113 和 BGM113 的所有引脚。

Table 7.1. BLE113 and BGM113 Pin Comparison

Pin Number	BLE113	BLE113 Notes	BGM113	BGM113 Notes
9	P2_2		PF1	
10	P2_1		PF0	
11	P2_0		PD13	Same as pin 33
12	P1_7		PA1	
13	P1_6		PB13	
14	SCL	I ² C only	PB12	
15	SDA	I ² C only	PB11	
19	P1_5		PF2	Same as pin 30
20	P1_4		PF3	Same as pin 31
21	P1_3		PC11	Same as pin 28
22	P1_2		PC10	Same as pin 29
23	P1_1	20 mA	PA0	Same as pin 27
24	P1_0	20 mA	PD15	Same as pin 26
26	P0_7		PD15	Same as pin 24
27	P0_6		PA0	Same as pin 23
28	P0_5		PC11	Same as pin 21
29	P0_4		PC10	Same as pin 22
30	P0_3		PF2	Same as pin 19
31	P0_2		PF3	Same as pin 20
32	P0_1		PD14	
33	P0_0		PD13	Same as pin 11

Notes:

1. BLE113 max number of GPIO lines is 19 (+ 2 dedicated pins for I2C).
2. BGM113 max number of GPIO lines is 14.

Silicon Labs

Simplicity Studio™4



Simplicity Studio

One-click access to MCU and wireless tools, documentation, software, source code libraries & more. Available for Windows, Mac and Linux!



IoT Portfolio
www.silabs.com/loT



SW/HW
www.silabs.com/simplicity



Quality
www.silabs.com/quality



Support and Community
community.silabs.com

Disclaimer

Silicon Labs intends to provide customers with the latest, accurate, and in-depth documentation of all peripherals and modules available for system and software implementers using or intending to use the Silicon Labs products. Characterization data, available modules and peripherals, memory sizes and memory addresses refer to each specific device, and "Typical" parameters provided can and do vary in different applications. Application examples described herein are for illustrative purposes only. Silicon Labs reserves the right to make changes without further notice and limitation to product information, specifications, and descriptions herein, and does not give warranties as to the accuracy or completeness of the included information. Silicon Labs shall have no liability for the consequences of use of the information supplied herein. This document does not imply or express copyright licenses granted hereunder to design or fabricate any integrated circuits. The products are not designed or authorized to be used within any Life Support System without the specific written consent of Silicon Labs. A "Life Support System" is any product or system intended to support or sustain life and/or health, which, if it fails, can be reasonably expected to result in significant personal injury or death. Silicon Labs products are not designed or authorized for military applications. Silicon Labs products shall under no circumstances be used in weapons of mass destruction including (but not limited to) nuclear, biological or chemical weapons, or missiles capable of delivering such weapons.

Trademark Information

Silicon Laboratories Inc.®, Silicon Laboratories®, Silicon Labs®, SiLabs® and the Silicon Labs logo®, Bluegiga®, Bluegiga Logo®, Clockbuilder®, CMEMS®, DSPLL®, EFM®, EFM32®, EFR®, Ember®, Energy Micro, Energy Micro logo and combinations thereof, "the world's most energy friendly microcontrollers", Ember®, EZLink®, EZRadio®, EZRadioPRO®, Gecko®, ISOModem®, Micrium, Precision32®, ProSLIC®, Simplicity Studio®, SiPHY®, Telegesis, the Telegesis Logo®, USBXpress®, Zentri and others are trademarks or registered trademarks of Silicon Labs. ARM, CORTEX, Cortex-M3 and THUMB are trademarks or registered trademarks of ARM Holdings. Keil is a registered trademark of ARM Limited. All other products or brand names mentioned herein are trademarks of their respective holders.



SILICON LABS

Silicon Laboratories Inc.
400 West Cesar Chavez
Austin, TX 78701
USA

<http://www.silabs.com>