

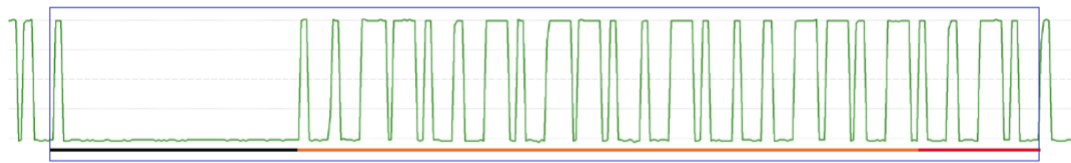


用远-R1 接收模块解码 EV1527 的方法

一、EV1527 帧结构

EV1527 每帧数据由同步码和 24 位的数据码组成，数据码又分为地址码（20 位）和按键码（4 位）。

以 433Mhz EV1527 遥控器为例，遥控波形如下。



bit0: 400us 高电平+800us 低电平

bit1: 1ms 高电平+200us 低电平

同步码（黑色线条部分）：高电平 400us+低电平 9ms。

地址码（橙色线条部分）：20 个数据位，共 24ms。

按键码（红色线条部分）：4 个数据位，共 4.8ms。

二、解码原理

同步码和 bit1、bit0 的低电平持续时间都不一样。通过定时器计算低电平时间来判断同步码、bit1、bit0。

三、远-R1 解码代码

设置一个 50us 中断一次的定时器，每次中断调用 soft_count() 函数。

修改后面的数值就可以在其他不同的模块上用。

```
#define _start_us_min    160
#define _start_us_max    200
#define _num0_us_min     10
#define _num0_us_max     20
#define _num1_us_min     0
#define _num1_us_max     8
```

.h 文件

```
#ifndef _SOFT_DECODE_
#define _SOFT_DECODE_

#include "N76E003.h"

#define uint    unsigned int
#define uchar   unsigned char
```



```
#define  ulong  unsigned long
```

```
//50us
```

```
#define  _start_us_min    160
```

```
#define  _start_us_max    200
```

```
#define  _num0_us_min     10
```

```
#define  _num0_us_max     20
```

```
#define  _num1_us_min     0
```

```
#define  _num1_us_max     8
```

```
extern uchar IR_Key;
```

```
extern uchar Temp_addr1;
```

```
extern uchar Temp_addrh;
```

```
extern uchar Address_l;
```

```
extern uchar Address_h;
```

```
extern uint RF_Value_Cnt;
```

```
extern uint release_key;
```

```
extern bit IR_OVER;
```

```
void soft_count();
```

```
void soft_decode();
```

```
#endif
```

.c 文件

```
#include "SOFT_DECODE.h"
```

```
sbit RF_Dat = P1^7;           //接收引脚
```

```
ulong RF_data;
```

```
uchar Temp_addr1,Temp_addrh,Address_l,Address_h;//地址码
```

```
uchar cntint,IR_Key;          //接收位数据的个数,数据
```

```
bit  start_flag=0,IR_OVER; //检测到码头 start_flag 置 1,反之置 0, 接收完一组数据  
后 IR_OVER 置 1, 反之清 0
```

```
bit  Jump_flag;               //电平跳变标志
```

```
uint  release_key;            //松手计数
```

```
uint  Low;                    //低电平计数
```

```
uint  RF_Value_Cnt;           //长按计数
```

```
/**-----  
-----**
```



****函数名：低电平脉宽测量函数**

****功能说明：计算低电平时间(LOW), 50us 调用一次**

-----/**

void soft_count()//接收码计数函数

```
{
    if(RF_Dat==0)    //低电平
    {
        Low++;
        if(Jump_flag)Jump_flag=0;    //Jump_flag 由 0→1 代表 低→高 跳变
    }
    else if(RF_Dat==1)    //高电平
    {
        if(!Jump_flag)
        {
            Jump_flag=1;                //Jump_flag 由 1→0 代表 高→低 跳变
            soft_decode();
            Low=0;
        }
    }
}
```

/**

-----**

****函数名：解码函数**

-----/**

void soft_decode()//接收码处理函数

```
{
//  uchar i;
    if(start_flag==0)
    {
        if(( Low > _start_us_min ) && ( Low < _start_us_max ))    // 同步
码
        {
            start_flag=1;
            cntint=0;//数据长度
            IR_Key=0;
            RF_data=0;
            LED=1;
        }
        else
        {
//            LED=!LED;//1khz
            RF_Value_Cnt=0;
        }
    }
}
```



```
//      long_key_flag=0;
      release_key++;
      if(release_key>500)release_key=500;
    }
  }
  else if((start_flag==1)&&(cntint<24))
  {
    if(( Low > _num0_us_min ) && ( Low < _num0_us_max ))          //
数据 0 700us
    {
      RF_data=RF_data<<1;
      cntint++;
    }
    else if(( Low > _num1_us_min ) && ( Low < _num1_us_max ))      //
数据 1 120-200us
    {
      RF_data=RF_data<<1;
      RF_data|=1;
      cntint++;
    }
    else
    {
      start_flag=0;
      cntint=0;
    }
  }

  if(cntint==24)
  {
    release_key=0;
    RF_Value_Cnt++;
    if(RF_Value_Cnt>500)RF_Value_Cnt=500;

    cntint=0;
    start_flag=0;
    IR_Key=RF_data&0x0000000f; //取 4 位数据
    Temp_addr1=(RF_data>>4)&0x000000ff; //地址共 20 位，只取 16 位。
    Temp_addrh=(RF_data>>12)&0x000000ff;

    IR_OVER=1;
  }
}
```