**注：蓝牙配置对没有接触过的人来说有一定难度，如果没有接触不推荐使用此功能！**

**在Romeo下载代码时要将APP完全关闭（包括后台），否则会导致无法下载程序。**

**在Romeo下载完代码后可启动APP尝试连接，如果连接成功APP端放大镜会变成绿色，Romeo的LINK灯会常亮。如果未成功则进行下面的配置。**



点击连接

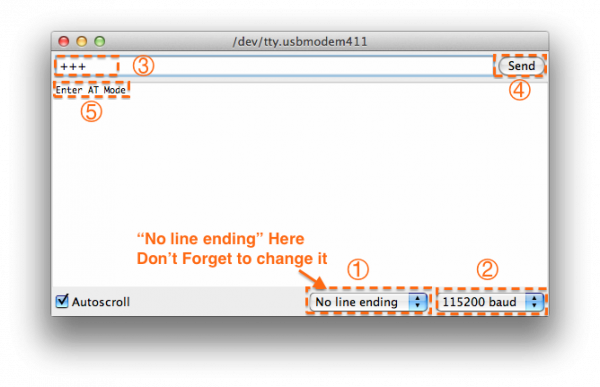
本文件夹中有三个二哈大炮的代码，根据需要下载对应代码即可，触摸屏+APP版本默认使用APP控制，按下APP的‘6’键切换至触摸屏控制，按下触摸屏的复位键切换至APP控制（触摸屏切换APP时由于通信丢包问题，要摁2-3下才能切换成功）。

配置详情参考官网链接<http://wiki.dfrobot.com.cn/index.php/(SKU:DFR0267)Bluno%E8%93%9D%E7%89%994.0%E6%8E%A7%E5%88%B6%E5%99%A8_%E5%85%BC%E5%AE%B9Arduino>

官网介绍比较详细，如果觉得太繁琐可以尝试Romeo蓝牙简要配置方法：

1.连接usb口，并打开usb串口（推荐Arduino IDE串口监视器）

2.在右下角的菜单中选择在两个下拉菜单中选择"No line ending(①)和115200 baud（②）



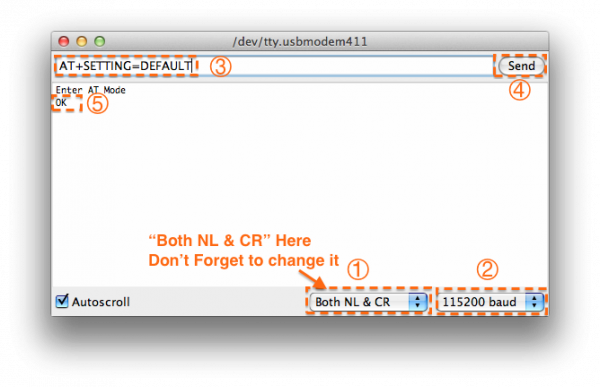
3.在输入框中（③）输入"+++"，并点击发送键（④）

4.如果收到“Enter AT Mode”(⑤),就证明已经进入AT指令模式.

5.在两个下拉菜单中选择"Both NL & CR"(①)和115200 baud（②）

6.在输入框中（③）输入AT指令，并点击发送键（④）

7.如果BLE配置成功，界面将会返回"OK"（⑤）



8.如果收到“ERROR CMD”,可以再发一遍。发送多次后如果还是“ERROR CMD”，你需要检查一下指令发送是否正确.(大写字母)

9.输入AT+ROLE=ROLE\_PERIPHERAL发送

10.输入AT+FSM=FSM\_TRANS\_USB\_COM\_BLE发送

11.输入AT+CMODE=ANYONE发送

12.配置完成