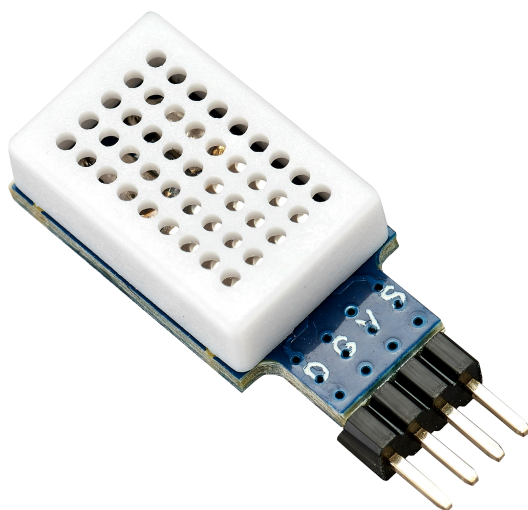




# 海谷科技

## 温湿度模块

DHT85 产品手册

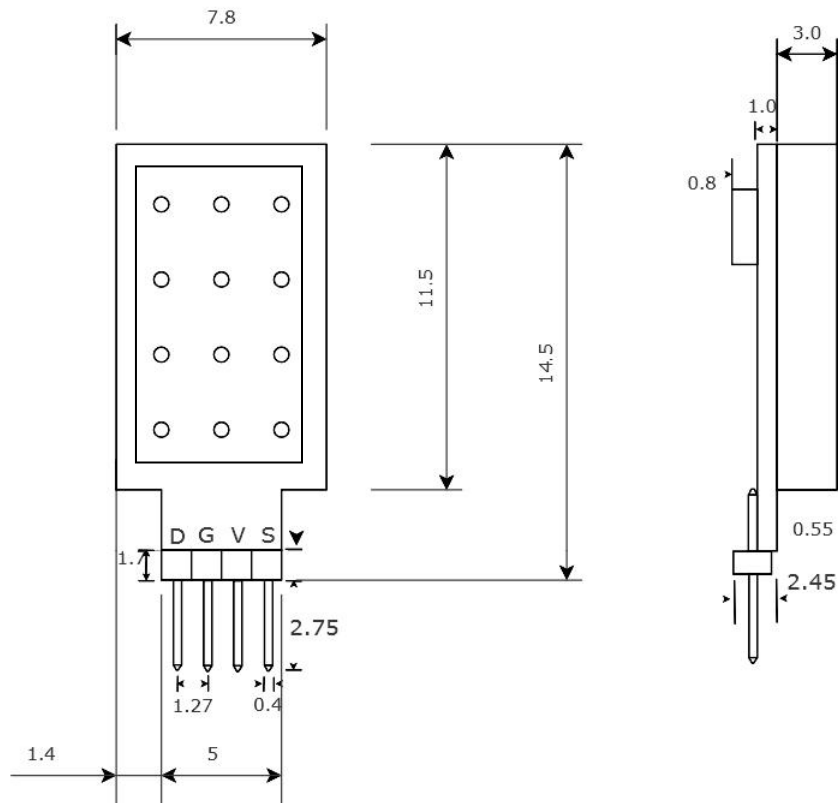


## 一、产品概述

本产品是采用高稳定性电容式感湿元件作为传感元件，经过微处理器采集处理转化成数字信号输出。每一个传感器都经过标定校准和测试。具有长期稳定、可靠性高、精度高、低功耗等特点。

## 二、尺寸图

单位:mm( $\pm 0.5$ )



## 三、产品特点

DHT85 数字温湿度模块具有以下特点：

- 1、数字输出，IIC 协议；
- 2、超低功耗；
- 3、0-100%相对湿度测量范围；
- 4、全标定、温漂校准。
- 5、使用独立感湿元器件，稳定性好，抗污染能力强

## 四、性能特征

### 相对湿度

参数	条件	最小	典型	最大	单位
分辨率			0.1		%RH
量程范围		0		99.9	%RH
精度	25℃		±3		%RH
重复性			±0.1		
响应时间	1/e (63%)		<8		S
迟滞			±0.5		
漂移	典型值		< 3		%RH/r

表 1

### 温度

参数	条件	最小	典型	最大	单位
分辨率			0.1		℃
量程范围		-40		80	℃
精度			±0.5		℃
重复性			±0.2		℃
响应时间	1/e (63%)	1			S
迟滞			±0.1		
漂移	典型值		< 0.2		℃/r

表 2

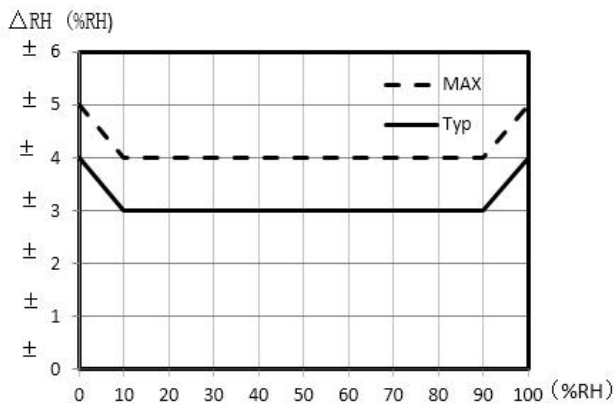


图 1:在 25℃下, 相对湿度精度的典型值和最大公差值

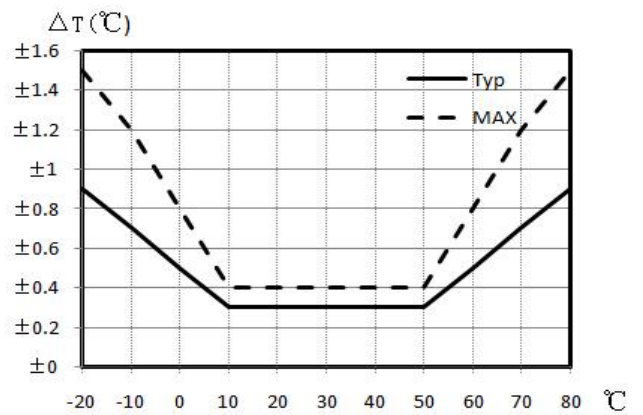


图 2:在 60%RH 下, 温度精度的典型值和最大公差值

## 五、电气特性

参数	条件	最小	典型	最大	单位
供电电压 VDD		2.8	3.3	5.5	V
供电电流	休眠模式		0.2		uA
	测量模式		500		uA
采样周期			2.0		S
低电平输出电压	$I_o < 4mA$	0		250	mV
高电平输出电压	$R_p < 25k \Omega$	80%		100%	VDD
低电平输入电压	下降沿	0%		20%	VDD
高电平输入电压	上升沿	80%		100%	VDD
输出电流	$O_n$			4	mA
	三态门 (Off)		10	20	μ A

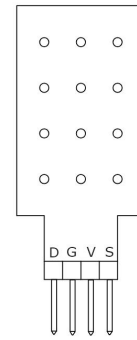
表 3  $I_o$  表示低电平输出电流  $R_p$  代表上拉电阻

## 六、用户指南

### 1、引脚分配

引脚	名称	描述
1	SDA	串行数据，双向口
2	GND	地
3	VDD	电源 2.8~5.5V
4	SCK	时钟线

表4：引脚分配



1. 2. 3. 4.

#### 1.1、电源引脚（VDD GND）

本产品的供电电压为2.8~5.5V，建议供电电压为3.3V。

#### 1.2、串行数据（SDA）

SDA 为数据口，三态结构，SDA 在 SCK 时钟下降沿之后改变状态，并仅在 SCK 上升沿有效

#### 1.3、串行数据（SCK）

SCK 用于微处理器与 DHT85 之间的通讯同步。注意频率范围。

## 2、通信协议

DHT85 为了精确测量气体的湿度，减少温度对测量的影响，DHT85 传感器在非工作期间，自动转为休眠模式，以降低传感器自身的发热对周围气体湿度的影响。DHT85 采用被动式工作模式，即主机通过指令唤醒传感器后，传感器才开始测量、应答等动作。通讯结束后，传感器进入休眠状态。

### 2.1、DHT85 连接图

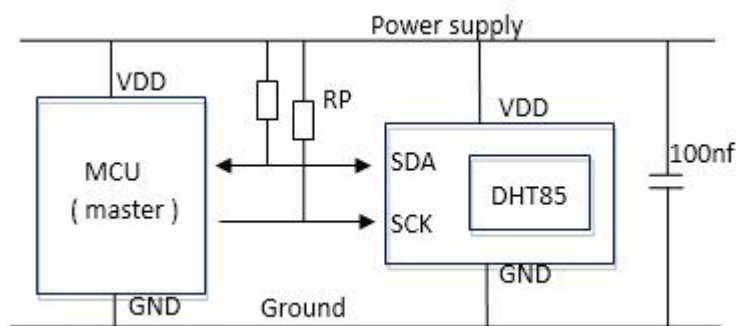


图3 IIC 通讯连接图

### 2.2、输入/输出特性

电气特性，如功耗、输入和输出的高、低电平电压等，依赖于电源供电电压。表 3 详细解释了 DHT85 的电气特性。若想与传感器获得最佳的通讯效果，请设计时严格遵照表 4 与图 5 的条件。

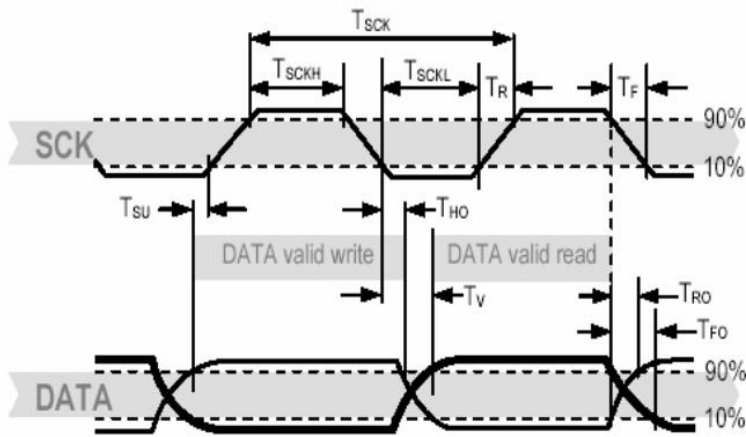


图 4

	参数	最小	典型	最大	单位
$F_{SCK}$	SCK 频率			100	KHZ
$T_{SCKx}$	SCK 高/低时间	5			us
$T_R/T_F$	SCK 升/降时间			1	us
$T_{FO}$	SDA 下降时间			800	ns
$T_{RO}$	SDA 上升时间			1000	ns
$T_V$	SDA 有效时间		400		ns
$T_{SU}$	SDA 设定时间		350		ns
$T_{HO}$	SDA 保持时间		100		ns

表 5

### 2.3、IIC 通讯协议（说明书末尾附带 C 语言程序 附件 1）

DHT85 采用标准的 I2C 协议进行通讯。因此关于 I2C 的更多细节该手册将不做赘述。欲获取下述章节以外的关于 I2C 协议的资料，请自行参阅。

### 2.4、启动传感器

首先，选择合适的电源，上电速率不能低于 1V/ms。

### 2.5、启动/停止时序

每个传输系列都以 Start 状态作为开始并以 Stop 状态作为结束

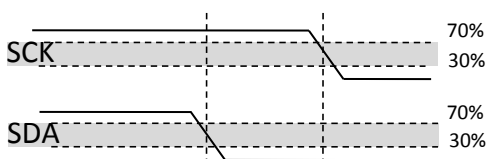


图 5

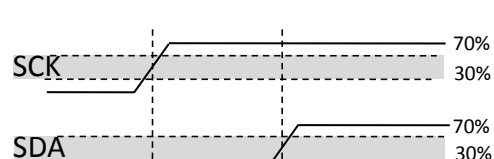


图 6

**图 6 启动传输状态 (S)** -当 SCK 为高电平时, SDA 由高电平转换为低电平。开始状态是由于主机控制的一种特殊的总线状态, 指示从机传输开始。

**图 7 停止传输状态 (P)** -当 SCK 为高电平时, SDA 由低电平转换为高电平。停止状态是由于主机控制的一种特殊的总线状态, 指示从机传输结束。

## 2.6、发送命令

在启动传输后, 随后传输的 I2C 首字节包括 7 位的 I2C 设备地址 (当前只支持 44H) 和一个 SDA 方向位 (读 R: ‘1’, 写 W: ‘0’)。在第 8 个 SCL 时钟下降沿之后, 通过拉低 SDA 信号线 (ACK 位), 指示传感器数据通信正常。

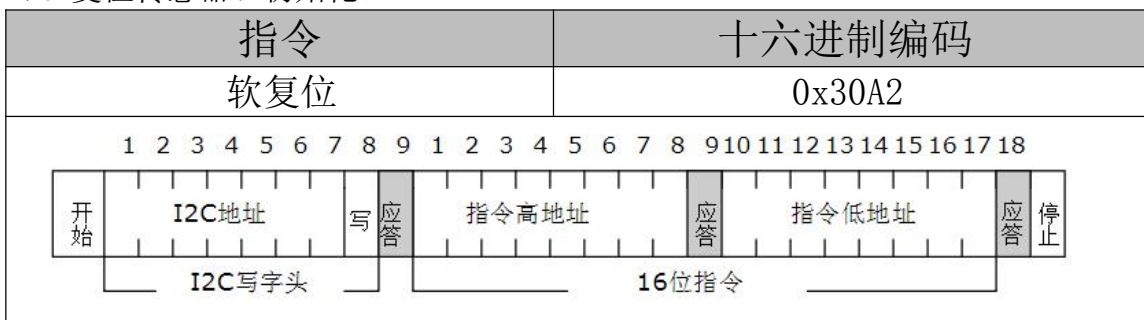
传感器地址	44H
触发温湿度测量	2C10H
触发温度测量	CC44H
触发湿度测量	CC66H

表 6 传感器通讯参数

## 2.7、读取温湿度

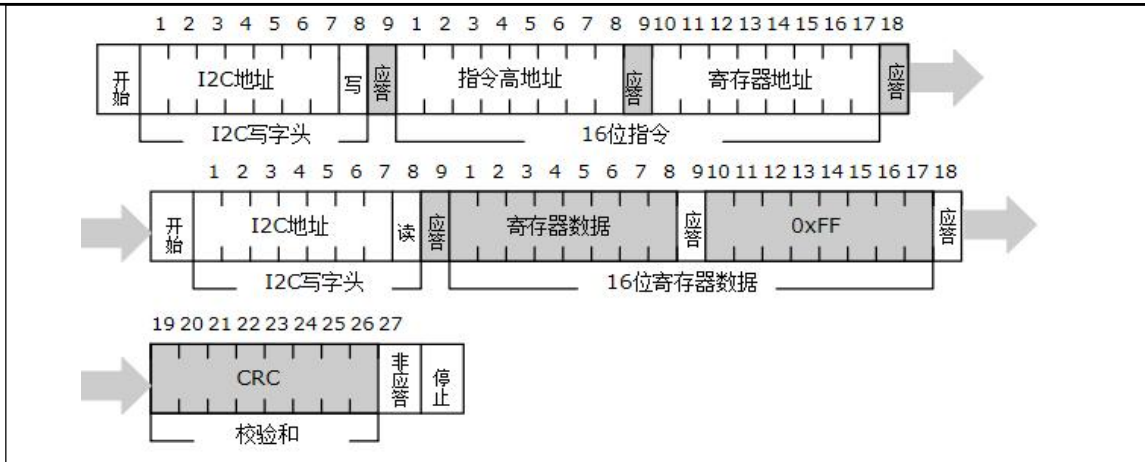
DHT85 读取温湿度时序图如下: 白色由微控制器控制, 传感器响应为灰色块  
读取步骤如下:

1)、复位传感器、初始化。



2)、获取湿度运算系数与系统配置 (可不读取)

指令	十六进制编码
读取 HumA 高 8 位 (90%RH 校准值)	0xD208
读取 HumA 低 8 位	0xD209
读取 HumB 高 8 位 (30%RH 校准值)	0xD20A
读取 HumB 低 8 位	0xD20B
读取 HumAB 高 8 位 (80%RH 校准值)	0xD20C
读取 HumAB 低 8 位	0xD20D
读取 TemCa 高 8 位 (温漂参考值)	0xD204
读取 TemCa 低 8 位	0xD205
读取配置字 Cfg (可不读取)	0xD206

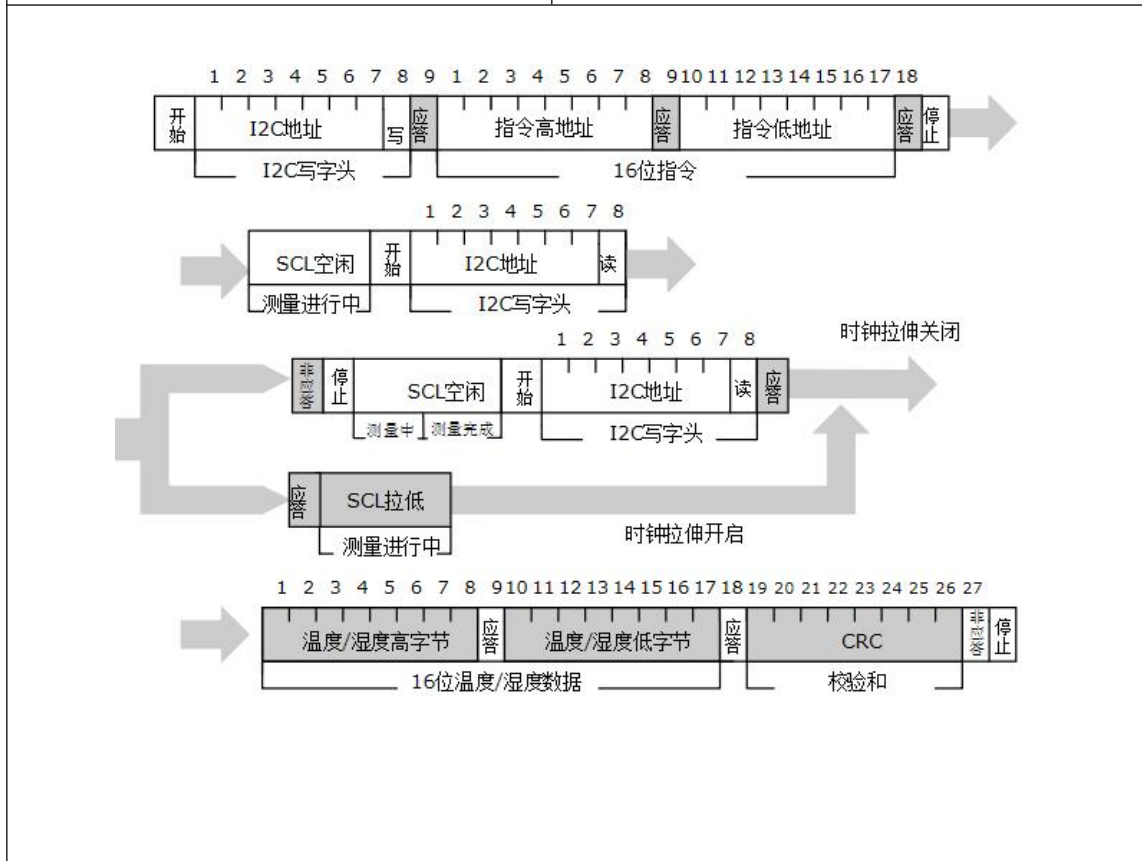


### 3)、触发测量温湿度

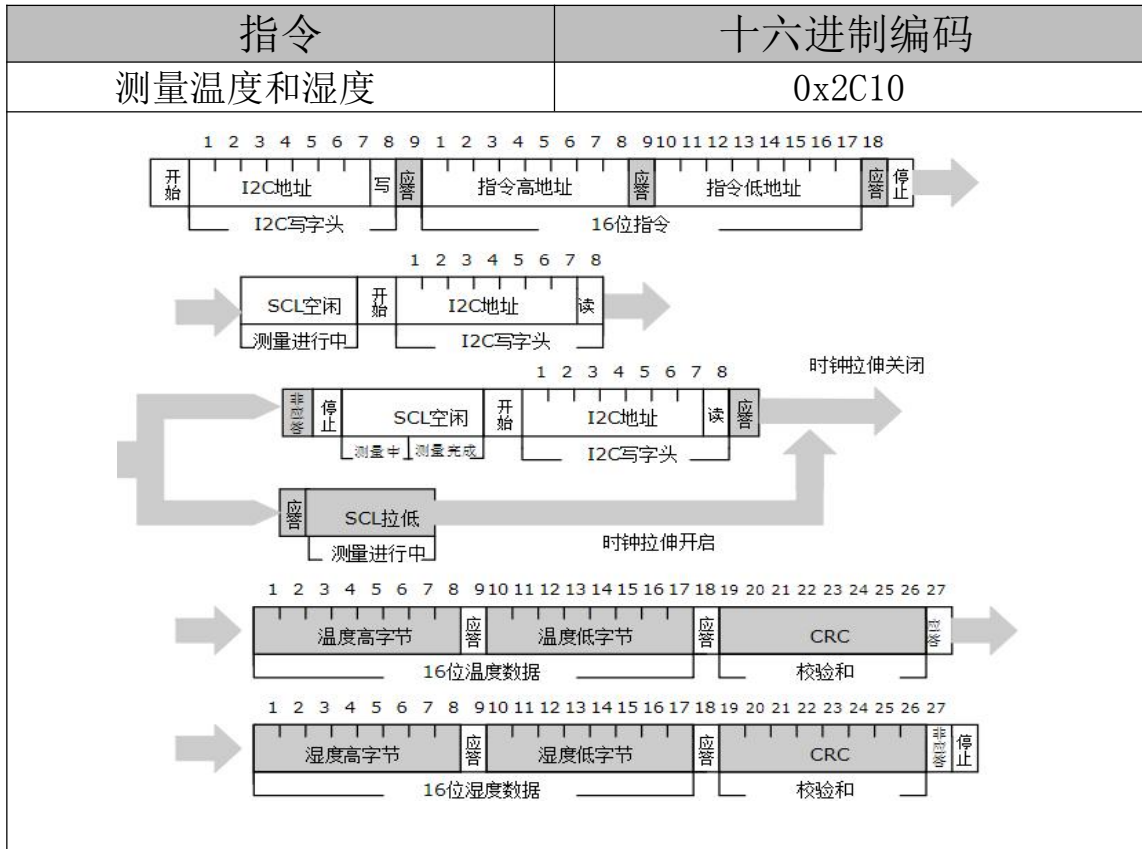
#### 测温、测湿单独模式

通过发送测量命令 CC44H 或 CC66H 触发一次湿度或温度数据的采集。在传输期间，每个数据值始终跟随 CRC 检验和。下表中显示了 16 位命令。重复性（低，中和高 默认为高）和时钟延展（启用或禁止 默认是禁止）可以通过修改配置寄存器实现。重复性影响测量持续时间，从而会影响传感器的总功耗

指令	十六进制编码
测量温度	0xCC44
测量湿度	0xCC66



同时测量模式



温度、相对湿度转换

通过上面两种方式可以获得 16bit 温度原始数据  $S_t$ 、16bit 湿度原始数据  $S_h$

最终带入下面公式

温度 (°C):

$$T = 40 + \frac{S_t}{256}$$

湿度 (%RH):

If  $S_h > HumAB$ :

$$RH = 80 + \frac{(S_h - HumAB) * 10}{HumA - HumAB}$$

Else

$$RH = 30 + \frac{(S_h - HumB) * 50}{HumAB - HumB}$$

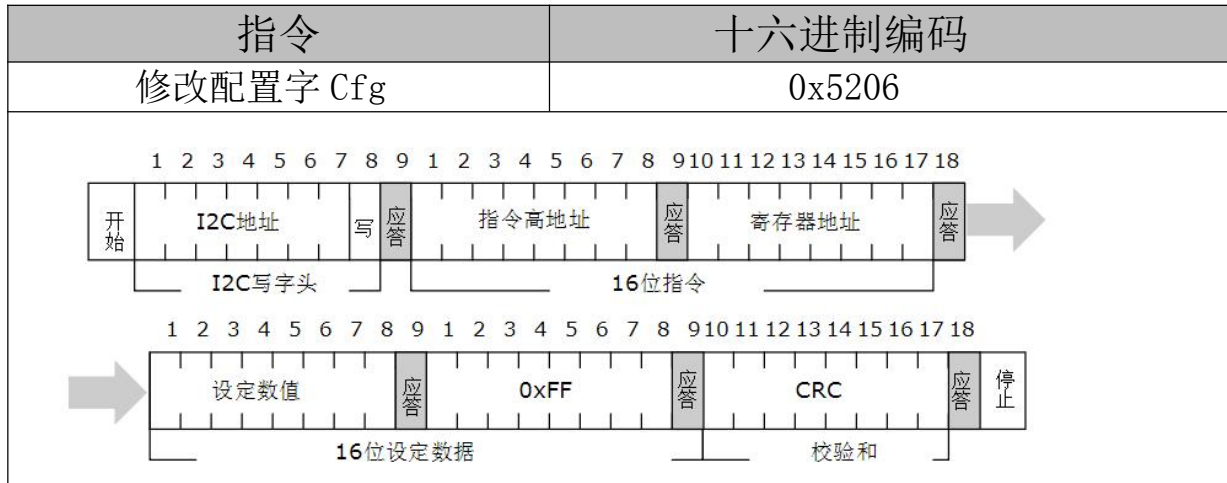
$$RHrel = RH + 0.25 * (T - TemCa) \quad (\text{注: 温漂 } 1^\circ\text{C 为 } -0.25\%RH)$$

注: RH 限定在 0~100, if (RH>100) RH=100;  
Else if (RH<0) RH=0;



## 4) 修改配置寄存器

Cfg	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0x02	Reserved	Reserved	clk_strech	Mps2	Mps1	Mps0	Repeatbility1	Repeatbility1
描述	保留		IIC 接口时钟 拉伸使能: 0: 不允许拉伸 1: 允许拉伸	每秒测量次数选择: 000: 单次			重复性设置: 00: 低可重复性 01: 中等可重复性 10: 高可重复性	



## 5) 循环冗余校验 (CRC) 计算

在每个数据字之后发送的 8 位 CRC 校验和由 CRC 算法生成。其属性显示在下表中。

属性	数值
名称	CRC-8
位宽	8 位
保护数据	读/写
多项式	$0x31 (X^8+X^5+X^4+1)$
初始数据	0xFF
待测数据的每个字节是否按位反转	否

## 七、应用信息

### 1、工作条件

确保传感器性能正常稳定的工作，建议使用温度范围 $-40^{\circ}\text{C}$ – $80^{\circ}\text{C}$ ，湿度范围 0–99.9%RH。超出建议的范围可能导致测量结果暂时性漂移。

### 2、存储条件与恢复

湿度传感器为环境敏感型电子元器件，需要仔细防护。长期暴露在高浓度的化学蒸汽中将会致使传感器的测量产生漂移。因此建议将传感器存放于原包装内，并符合存储条件：温度范围 $10^{\circ}\text{C}$ – $50^{\circ}\text{C}$ ；湿度范围 20–60%RH。在生产和运输过程中，要保证传感器远离高浓度的化学溶剂。要避免使用挥发性胶水、粘性胶带、不干胶贴纸，或者具有挥发性的包装材料，如发泡塑料袋、泡沫塑料。

### 3、温度影响

相对湿度，很大程度上依赖于温度。产品在出厂前都做了温度的校准补偿，测量湿度时，应尽可能的保证传感器在同一温度下工作，安装在产品上时要尽可能的远离热源。否则将无法准确的测试到气体的相对湿度。

## 八、特别说明

### 许可协议

以上内容由广州海谷电子科技有限公司提供，版权所有，未经本公司之书面许可，此手册中任何段落，章节内容均不得被摘抄、拷贝或以任何形式复制、传播，否则一切后果由违者自负，本公司保留一切法律权利。

本公司保留对手册所描述之产品规格进行修改的权利，恕不另行通知。订货前，请垂询当地代理商以获悉本产品的最新规格。

### 警告

#### 使用及人身伤害

勿将本产品用于安全保护装置或急停设备上，以及由于本产品故障可能导致人身受到伤害的任何应用中；在使用本产品前，请仔细阅读本说明书中的内容；

#### 禁止在易燃气体附近使用

禁止在易燃、易爆气体的场所使用；

#### 严禁直接接触及传感器

为防止污染感湿膜，避免手指直接触摸元件表面；汗液会污染感湿膜会导致性能漂移，接触传感器请戴防静电手指套；

#### 工作环境

建议使用温度范围-40℃-80℃，湿度范围 0-100%RH。超出建议的范围可能导致测量结果暂时性漂移；本产品对光线不敏感，但长时间暴露在太阳光或则紫外线辐射中，同样加速老化；

广州海谷电子科技有限公司  
广州科学城香山路 17 号优宝科技园 A503  
电话：020-62863270  
传真：020-62863271  
邮箱：2482423075@qq.com  
网址：[www.gzhaigu.com](http://www.gzhaigu.com)

## 附件 1

```
#define V4_I2C_ADDR 0x44
//获取湿度校准参数
static u16 HumA, HumB, HumAB;
static s16 TemCa;

void DHT85Init(void)
{
    ResetMD();
    delay(10); //10us 或者不用
    HumA = Read_Rg(8);
    HumA = (HumA<<8) | Read_Rg(9);
    HumB = Read_Rg(10);
    HumB = (HumB<<8) | Read_Rg(11);
    HumAB = Read_Rg(12);
    HumAB = (HumAB <<8) | Read_Rg(13);
    TemCa = Read_Rg(4);
    TemCa = (TemCa <<8) | Read_Rg(5);
}

//单次触发温湿度测量
u8 ReadDHT85(s16 *tem, u16 *Hum)
{
    static u8 initFlag=0;
    u8 i, errRe, ReadDatSH[6], CalCRC[3], errorflag;
    s16 TemBuf;
    s32 CapBuf;//s32

    start();
    write_byte(V4_I2C_ADDR<<1); // Add+W
    delay(1);
    respons();
    write_byte(0x2c); //单字节读取寄存器 指令 D2xx
    respons();
    write_byte(0x10);
    respons();
    stop();
    delay(465); //2ms SCL 空闲最小 1ms

    for(i=0; i<50; i++) //查询 5 次看测完结果
    {
        delay(230); //1ms
        delay(230);
        delay(230);

        start();
        write_byte(V4_I2C_ADDR<<1 | 0x01); // Add+R
```

```

    errRe=respons();
    if(errRe ==0)
        break;//测量完成
    else
        stop();
}

if(errRe == 0)
{
    ReadDatSH[0] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[1] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[2] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[3] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[4] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[5] = read_byte();
    SendACK(NACK);
    stop();
}

CalcCRC[0] = ReadDatSH[0];
CalcCRC[1] = ReadDatSH[1];
CalcCRC[2] = ReadDatSH[2];
errorflag = SHT3x_CheckCrc(CalcCRC, 2);
if(errorflag==0)
{
    TemBuf = (u16)ReadDatSH[0]<<8 | (ReadDatSH[1]);
    TemBuf = 400+TemBuf/25.6;//*10 结果*10 倍 286 即 28.6℃
    *tem = TemBuf;
}

CalcCRC[0] = ReadDatSH[3];
CalcCRC[1] = ReadDatSH[4];
CalcCRC[2] = ReadDatSH[5];
errorflag |= SHT3x_CheckCrc(CalcCRC, 2);
if(errorflag==0)
{
    CapBuf = (u16)ReadDatSH[3]<<8 | (ReadDatSH[4]);
    if(CapBuf > HumAB)
        CapBuf = (CapBuf-HumAB)*100/(HumA-HumAB)+800;
    else
        CapBuf = (CapBuf-HumB)*500/(HumAB-HumB)+300;
    //20℃为 5 个湿度点 即 1℃为 0.25 个湿度点 0.1℃ 为 0.025
    CapBuf = CapBuf+ 25*(TemBuf- TemCa)/100;
}

```

```

    if(CapBuf>1000)
        CapBuf = 999;
    else if(CapBuf<0)
        CapBuf = 0;

    *Hum = (u16)CapBuf;//同样结果*10
}

return errorflag;
}

//子函数-----
#define ACK 0
#define NACK 1
static u8 ACK_ret;

void start(void) {
    HDCSDA_SET();
    delay(10); //IIC 时钟频率可以 0~100Hz
    HDCSCL_SET();
    delay(10);
    HDCSDA_CLR();
    delay(10);
    HDCSCL_CLR();
}

void stop(void) {
    HDCSDA_CLR();
    delay(10);
    HDCSCL_SET();
    delay(10);
    HDCSDA_SET();
    delay(10);
}

u8 respons(void)
{
    u8 i=0,error=0;//写完后紧跟着 WaitACK, 所有可以改变 SDA
    HDCSDA_Input();
    delay(10);
    HDCSCL_SET();
    delay(10);
    ACK_ret = 0;
    while(((HDCGet_SDA())!=0)&& i<50) i++;
    if(i>45)
    {

```

```
    error = 1;
    ACK_ret = 1;
}
HDCSCL_CLR(); //SCK:0 可以改变 SDA
    delay(10);
HDCSDA_Output();
return error;
}
void SendACK(u8 ack)
{
    if(ack == 0)
    {
        HDCSDA_CLR();
    }
    else
    {
        HDCSDA_SET();
    }
    delay(10);
    HDCSCL_SET();
    delay(10);
    HDCSCL_CLR();
    delay(10);
    HDCSDA_SET();
}

void write_byte(u8 date) {
    u8 i,temp;
    temp=date;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        HDCSCL_CLR();
// delay(10);
        if((temp&0x80)==0x80)
            {HDCSDA_SET();}else{HDCSDA_CLR();}
        delay(10);
        HDCSCL_SET();
        delay(10);
        temp=temp<<1;
    }
    HDCSCL_CLR();
    delay(10);
// HDCSDA_SET();
// delay(10);
}

u8 read_byte(void) {
```

```

u8 i, k;
HDCSDA_SET(); //让 P 口准备读数
HDCSDA_Input();
for(i=0; i<8; i++)
{
    HDCSCL_SET();
    delay(10);
    k <<= 1;
    if(HDCGet_SDA())//==0x04
        k |= 0x01;
    HDCSCL_CLR(); //SCK:0 可以改变 SDA
    delay(10);
}
HDCSDA_Output(); //
return k;
}

const u16 POLYNOMIAL = 0x131; //P(x)=x^8+x^5+x^4+1 = 100110001
//=====
u8 SHT3x_CheckCrc(u8 data[], u8 nbrOfBytes) //跟 SHT30 一样只是将 CRC 值到会到 data 后返回
//=====
{
    u8 crc = 0xff; //0
    u8 byteCtr, bit;
    //calculates 8-Bit checksum with given polynomial
    for (byteCtr = 0; byteCtr < nbrOfBytes; ++byteCtr)
    { crc ^= (data[byteCtr]);
      for (bit = 8; bit > 0; --bit)
      { if (crc & 0x80) crc = (crc << 1) ^ POLYNOMIAL;
        else crc = (crc << 1);
      }
    }
    if (crc != data[nbrOfBytes])
    {
        data[nbrOfBytes] = crc;
        return 0x01;
    }
    else return 0;
}

//软复位
void ResetMD(void)
{
    start();
    write_byte(V4_I2C_ADDR<<1); // Add+W
}

```

```
    delay(1);
    respons();
    write_byte(0x30);
    respons();
    write_byte(0xA2);
    respons();
    stop();
}
//读取寄存器数据
u16 Read_Rg(u8 AddrG)
{
    u8 errRe, ReadDatSH[3];
    u16 ReDat;

    start();
    write_byte(V4_I2C_ADDR<<1); // Add+W
    delay(1);
    respons();
    write_byte(0xD2); //单字节读取寄存器 指令 D2xx
    respons();
    write_byte(AddrG);
    respons();

    delay(10);
    start();
    write_byte(V4_I2C_ADDR<<1|0x01); // Add+R
    errRe=respons();
    //if(ACK_ret == 0)
    //{
    ReadDatSH[0] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[1] = read_byte();
    SendACK(ACK);
    ReadDatSH[2] = read_byte();
    SendACK(NACK);
    //}
    stop();
    errRe = SHT3x_CheckCrc(ReadDatSH, 2);
    if(errRe==0)
    {
        ReDat = ReadDatSH[0];
    }else
    {
        ReDat = 0xff;
    }
    return ReDat;
}
```