

# NPLink Mote SDK developer manual

本文档适用于使用 NPLink-Mote-SDK 进行应用开发的研发人员, 以及 NPLink 的测试人员。

## 修订历史记录

| 日期         | 版本号    | 说明             |
|------------|--------|----------------|
| 2015.11.03 | V0.0.1 | 创建文档           |
| 2015.12.20 | V0.0.2 | 更具最新的 SDK 修改文档 |

## 1 相关术语

API Application Programming Interface

OSAL Operating System (OS) Abstraction Layer

LoRaWAN Long Range Wireless Area Network

RO Read Only

RW Read and Write

## 2 代码框架

NPLINK-Mote-SDK 的整体代码体系结构如图 2.1 所示,整体可分为 3 层,分别为:

第1层:硬件层,主要包括外设 IO 的驱动、STM32L051 的驱动库文件、以及通信芯片 SX1276/79 的驱动。

第 2 层: OSAL 及 MAC 层, 实现了 OSAL 的管理及 MAC 的核心代码, LoRa MAC 以 lib 的形式提供服务。

第3层:应用层,包括了自带的APP task及用户可自定义的业务逻辑 task。

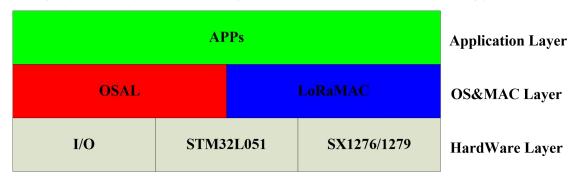


图 2.1 NPLINK-Mote-SDK 的代码体系结构

NPLINK-Mote-SDK 整个工程包含 5 个主模块,主模块下包含若干个功能函数,具体描述如下:

| 模块名         | 包含函数                   | 作用及功能                  |
|-------------|------------------------|------------------------|
| startup     | startup_stm32l051xx.s  | 设置初始堆栈指针(SP);          |
|             |                        | 初始程序计数器(PC)为复位向量,并在执   |
|             |                        | 行 main 函数前初始化系统时钟;     |
|             |                        | 设置向量表入口为异常事件的入口地址;     |
| hal/drivers | system_stm32l0xx.c     | STM32l0xx 微控制器专用系统文件   |
|             | stm3210xx_hal.c        | STM3210xx 芯片标准外设库驱动源文件 |
|             | stm32l0xx_hal_adc_ex.c |                        |
|             | stm32l0xx_hal_cortex.c |                        |
|             | stm32l0xx_hal_gpio.c   |                        |
|             | stm32l0xx_hal_pwr.c    |                        |

| stm32l0xx_hal_pec.e stm32l0xx_hal_rec.e stm32l0xx_hal_spi.c stm32l0xx_hal_tim.e stm32l0xx_hal_tim_ex.e stm32l0xx_hal_tim_ex.e stm32l0xx_hal_uart.e stm32l0xx_hal_uart.e stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.e  hal/board  applied="board.e"  bled_board.e  led_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  spi_board.e  led_board.e  spi_board.e  spi_board.e |           |                         |                               |
|---|-----------|-------------------------|-------------------------------|
| stm32l0xx_hal_rcc_ex.c stm32l0xx_hal_spi.c stm32l0xx_hal_tim.c stm32l0xx_hal_tim_ex.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart_ex.c stm32l0xx_hal_usart.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board spi_board.c  led_board.c  led_board.c  led_board.c  NPLink Mote 自带的2个LED 灯的处理 Abdrete Abd |           | stm32l0xx_hal_pwr_ex.c  |                               |
| stm32l0xx_hal_spi.c stm32l0xx_hal_tim.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board spi_board.c  de SPI1 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信 oled_board.c  IP 模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现 led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理 key_board.c  whick 按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键) gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理 rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。 uart_board.c  STM32l0xx 的中口 1 实现。 STM32l0xx 的中口 1 实现。 STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | stm32l0xx_hal_rcc.c     |                               |
| stm32l0xx_hal_tim_cx.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board spi_board.c  led_board.c  le |           | stm32l0xx_hal_rcc_ex.c  |                               |
| stm32l0xx_hal_tim_ex.c stm32l0xx_hal_uart.e stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board  spi_board.c  def SPI1 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理 key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理 rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤配。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。  |           | stm32l0xx_hal_spi.c     |                               |
| stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_uart.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board spi_board.c  led_board.c  led_board.c  led_board.c  RPE   |           | stm32l0xx_hal_tim.c     |                               |
| stm32l0xx_hal_uart_ex.e stm32l0xx_hal_usart.e stm32l0xx_hal_dma.e stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board  spi_board.c  deas SPII 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理 key_board.e  which with a pinch wit |           | stm32l0xx_hal_tim_ex.c  |                               |
| stm32l0xx_hal_usart.c stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board  spi_board.c  def SPI1 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。  |           | stm32l0xx_hal_uart.c    |                               |
| stm32l0xx_hal_dma.c stm32l0xx_hal_dac.e  hal/board  spi_board.c  包含 SPII 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | stm32l0xx_hal_uart_ex.c |                               |
| stm32l0xx_hal_dac.c  hal/board  spi_board.c  包含 SPI1 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | stm32l0xx_hal_usart.c   |                               |
| spi_board.c  包含 SPI1 通信功能的初始化、应用及读写的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | stm32l0xx_hal_dma.c     |                               |
| 的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间的通信  oled_board.c 用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现 led_board.c NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理 key_board.c 初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键) gpio_board.c. IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理 rtc_board.c STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。 uart_board.c STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | stm32l0xx_hal_dac.c     |                               |
| 的通信  oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。  | hal/board | spi_board.c             | 包含 SPI1 通信功能的初始化、应用及读写        |
| oled_board.c  用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以及字符串显示的实现  led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  被要_board.c  初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。  |           |                         | 的实现,主要用于 MCU 与 SX1276/9 之间    |
| Description     |           |                         | 的通信                           |
| led_board.c  NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  key_board.c  初始化按键灯及按键模式选择 (长按及普通单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的 申口 1 实现。  time-board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | oled_board.c            | 用于模块自带 oled 液晶显示屏的初始化以        |
| key_board.c 初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通单次按键) gpio_board.c. IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理 rtc_board.c STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。 uart_board.c STM32l0xx 的申口 1 实现。 time-board.c STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           |                         | 及字符串显示的实现                     |
| 单次按键)  gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现, 主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗 方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时 和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的串口 1 实现。  time-board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进 行延时。   |           | led_board.c             | NPLink Mote 自带的 2 个 LED 灯的处理  |
| gpio_board.c.  IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现, 主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗 方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时 和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的串口 1 实现。  time-board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进 行延时。  |           | key_board.c             | 初始化按键灯及按键模式选择(长按及普通           |
| 主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理  rtc_board.c STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗 方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时 和唤醒。  uart_board.c STM32l0xx 的串口 1 实现。  time-board.c STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进 行延时。  |           |                         | 单次按键)                         |
| rtc_board.c  STM32l0xx 的 RTC 实现,当系统以低功耗 方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时 和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的串口 1 实现。  time-board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进 行延时。  |           | gpio_board.c.           | IO 外部中断的分配及中断处理函数的实现,         |
| 方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时和唤醒。  uart_board.c STM32l0xx 的串口 1 实现。  time-board.c STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           |                         | 主要用于 MCU 与 SX 芯片的 IO 中断处理     |
| 和唤醒。  uart_board.c  STM32l0xx 的串口 1 实现。  time-board.c  STM32l0xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以  低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进  行延时。  |           | rtc_board.c             | STM32l0xx 的 RTC 实现, 当系统以低功耗   |
| uart_board.c STM3210xx 的串口 1 实现。 time-board.c STM3210xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进 行延时。   |           |                         | 方式运行时,系统需要依赖 RTC 进行定时         |
| time-board.c STM3210xx 的 TIMER 2 实现,当系统未以 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进 行延时。  |           |                         | 和唤醒。                          |
| 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进行延时。   |           | uart_board.c            | STM32l0xx 的串口 1 实现。           |
| 行延时。  |           | time-board.c            | STM32l0xx 的 TIMER 2 实现, 当系统未以 |
|   |           |                         | 低功耗方式运行时,MAC 依赖 TIMER 2 进     |
| sx1276-board.c   定义与 SX1276 相连接的 IO 并初始化相应  |           |                         | 行延时。                          |
|   |           | sx1276-board.c          | 定义与 SX1276 相连接的 IO 并初始化相应     |

|           |                     | 的中断,同时对 SX1276 Radio、天线等属性 |
|-----------|---------------------|----------------------------|
|           |                     | 做相应的初始化                    |
|           | timer.c             | 实现 MAC 层使用的定时器,用于延时操作,     |
|           |                     | 属于逻辑定时器,硬件使用RTC或TIMER 2    |
|           |                     | 定时器实现。                     |
|           | delay.c             | 一个简单的 ms 级延时实现             |
|           | board.c             | 目标板通用功能的实现,主要是对目标板电        |
|           |                     | 压进行检测。                     |
|           | utilities.c         | 辅助函数的实现                    |
| hal/radio | sx1276.c            | 对 SX1276/9 芯片进行初始化、基本配置以   |
|           |                     | 及应用的、功能的实现                 |
| osal      | osal.c              | osal 操作标准函数的定义             |
|           | osal_memory.c       | 内存(堆)分配系统                  |
|           | osal_mutex.c        | Mutex 的创建及相应的操作            |
|           | osal_tick.c         | SysTick_Configuration      |
|           | osal_timer.c        | osal 定时器的相关操作,包含任务开启、      |
|           |                     | 轮寻、结束等操作 osal 定时器做出的相应     |
|           |                     | 处理                         |
|           | osal_app.c          | 所有任务 ID 的分配及其任务的初始化        |
| mac       | LoraMac_osal.h      | LoRaWAN MAC 任务头文件          |
|           | LoRaMacUsr.h        | LoRaWAN MAC 用户接口头文件        |
|           | NPLink-Mote-Mac.lib | LoRa MAC 层实现的 lib 文件,是实现无线 |
|           |                     | 收发和协议的核心代码。                |
| app       | hal_osal.c          | 硬件抽象层任务,实现硬件的初始化及相         |
|           |                     | 关事件处理                      |
|           | app_osal.c          | 应用层任务,可与 MAC 层实现数据的交       |
|           |                     | 互.                         |
|           | stm32l0xx_hal_it.c  | STM32l0xx 芯片中断处理文件         |
|           | stm32l0xx_hal_msp.c | STM32l0xx 芯片外设驱动文件         |

主函数,工程入口点

mian.c

#### 3 OSAL

关于 OSAL 的 API 接口, 详见文档《NPLink OSAL API manual》的描述。

当用户需要定义一个任务时,需撰写实现 2 个函数:初始化函数及事件处理函数,并将这 2 个函数添加到 OSAL 的相应位置即可(osal app.c 中),示例如下:

```
void osalInitTasks( void )
{
   u8 taskID = 0;
   osal_memset( tasksEvents, 0, (sizeof( u16 ) * tasksCnt) );
   HardWare_Init(taskID++);
   LoRaMAC_Init(taskID++);
   APP_Init(taskID++);
}
```

```
const pTaskEventHandlerFn tasksArr[] =
{
   HardWare_ProcessEvent,
   LoRaMAC_ProcessEvent,
   APP ProcessEvent,
};
```

注意:添加新的 task 后,初始化函数及事件处理函数,在以上 2 处的位置应该严格对应。如 APP\_Init 和 APP\_ProcessEvent 均位于最后(即第 3 个),由于HardWare 及 LoRaMAC 任务为基础任务,建议可将新的任务跟在它们后面。

## 4 数据收发及参数接口

在APP任务中,可调用MAC的服务器进行参数的设定以及进行数据的收发, 在数据收发之前,应进行相应的参数设定,如果未设定参数,则MAC层以默认 参数运行。

#### 4.1 参数设置及获取 API

NPLink-Mote-SDK 提供 APP 层面及 MAC 层相关的参数配置和获取 API,用户可通过这些 API 函数方便地对工作参数进行设定。

## 4.1.1 LoRaMac setAppLayerParameter()

说明:此函数可设置一些 LoRaWAN MAC 的 APP 相关运行参数,支持的参数列表如表 4.1 所示。

注意事项:无。

原型: u8 LoRaMac\_setAppLayerParameter( void\* pdata\_in, u32 parameterIDs ); 参数:

void\* pdata\_in 指向参数的存储空间,应传入 LoRaMacAppPara\_t 类型指针。

u32 parameterIDs 参数 ID 号,支持的 ID 号如表 4.1 所示,参数可采用 "按位"方式传入,即可以同时设定多个参数,当同时设定多个参数时,将设定的 ID 号"按位或"方式传入即可。

返回值:返回处理的状态,如表 4.2 所示。

表 4.1 NPLINK-Mote LoRaWAN MAC 支持的 APP 参数 ID 号

| 参数名           | 参数值        | 默认值                 | 读/写 | 含义                        |
|---------------|------------|---------------------|-----|---------------------------|
| PARAMETER_DEV | 0x00000001 |                     | RO  | NPLink Mote 的设备地址         |
| _ADDR         |            |                     |     | DevAddr                   |
| PARAMETER_APP | 0x00000002 | 0x00,0x00,0x00,0x00 | RW  | LoRaWAN AppEUI 值          |
| _EUI          |            | ,0x00,0x00,0x00,0x0 |     |                           |
|               |            | 0                   |     |                           |
| PARAMETER_APP | 0x00000004 | 0x2B,0x7E,0x15,0x1  | RW  | LoRaWAN AppKey,当使         |
| _KEY          |            | 6,0x28,0xAE,0xD2,0  |     | 用 over-the-air activation |
|               |            | xA6,0xAB,0xF7,0x1   |     | 时使用。                      |
|               |            | 5,0x88,0x09,0xCF,0x |     |                           |
|               |            | 4F,0x3C             |     |                           |
| PARAMETER_NW  | 0x00000008 | 0x2B,0x7E,0x15,0x1  | RW  | LoRaWAN NwkSkey, 当        |
| K_SKEY        |            | 6,0x28,0xAE,0xD2,0  |     | activation by             |
|               |            | xA6,0xAB,0xF7,0x1   |     | personalization 时使用。      |
|               |            | 5,0x88,0x09,0xCF,0x |     |                           |
|               |            | 4F,0x3C             |     |                           |

| PARAMETER_APP | 0x00000010 | 0x2B,0x7E,0x15,0x1  | RW | LoRaWAN AppSkey,     | 当  |
|---------------|------------|---------------------|----|----------------------|----|
| _SKEY         |            | 6,0x28,0xAE,0xD2,0  |    | activation           | by |
|               |            | xA6,0xAB,0xF7,0x1   |    | personalization 时使用。 | 0  |
|               |            | 5,0x88,0x09,0xCF,0x |    |                      |    |
|               |            | 4F,0x3C             |    |                      |    |

表 4.2 LoraMAC 支持的操作状态

| 状态                            | 值    | 含义     |
|-------------------------------|------|--------|
| LORAMAC_USR_SUCCESS           | 0    | 操作成功   |
| LORAMAC_USR_INVALID_PARAMETER | 1    | 不支持的参数 |
| LORAMAC_USR_FAILURE           | 0xFF | 操作失败   |

## 4.1.2 LoRaMac\_getAppLayerParameter()

说明:此函数可获取一些 LoRaWAN MAC 的 APP 相关运行参数,支持的参数列表如表 4.1 所示。

注意事项:无。

原型: u8 LoRaMac\_getAppLayerParameter( void\* pdata\_out, u32 parameterIDs);

## 参数:

void\* pdata\_out 指向参数的存储空间,应传入 LoRaMacAppPara\_t 类型指针。

u32 parameterIDs 参数 ID 号,支持的 ID 号如表 4.1 所示,参数可采用 "按位"方式传入,即可以同时设定多个参数,当同时设定多个参数时,将设定的 ID 号"按位或"方式传入即可。

返回值:返回处理的状态,如表 4.2 所示。

## 4.1.3 LoRaMac setMacLayerParameter()

说明:此函数可设置一些 LoRaWAN MAC 的 MAC/PHY 相关运行参数,支持的参数列表如表 4.3 所示。

注意事项:无。

原型: u8 LoRaMac\_setMacLayerParameter( void\* pdata\_in, u32 parameterIDs ); 参数:

void\* pdata\_in 指向参数的存储空间,应传入 LoRaMacMacPara\_t 类型指针。

u32 parameterIDs 参数 ID 号,支持的 ID 号如表 4.3 所示,参数可采用 "按位"方式传入,即可以同时设定多个参数,当同时设定多个参数时,将设定的 ID 号"按位或"方式传入即可。

返回值:返回处理的状态,如表 4.2 所示。

| 参数名            | 参数值      | 默认值               | 读/ | 含义              |
|----------------|----------|-------------------|----|-----------------|
|                |          |                   | 写  |                 |
| PARAMETER_BAND | 0x000000 | {1,TX_POWER_14    |    | LoRaWAN 使用的频点,当 |
| S              | 01       | _DBM, 0, 0}       | RW | 前支持1个频点,        |
| PARAMETER_CHAN | 0x000000 | {779500000,{((DR  |    | LoRaWAN 在频点上使用  |
| NELS           | 02       | _5<<4) DR_0)},0}, | RW | 的信道,当前支持最多 16   |
|                |          | {779700000,{(( DR |    | 个信道。            |
|                |          | _5<<4) DR_0)},0}, |    |                 |
|                |          | {779900000,{(( DR |    |                 |
|                |          | 5<<4) DR 0)},0}   |    |                 |

表 4.3 NPLINK-Mote LoRaWAN MAC 支持的 MAC/PHY 参数 ID 号

**频点**的设定,采用结构体数组的形式,每个成员为一个频点数据结构体,每个频点参数的结构体定义如下:

```
typedef struct
{
    uint16_t DCycle; //频点占空比
    int8_t TxMaxPower; //最大发射功率
    uint64_t LastTxDoneTime;
```

```
uint64_t TimeOff;
}PACKED Band_t;
示例: Band = { DutyCycle, TxMaxPower, LastTxDoneTime, TimeOff } = { 1, TX_POWER_14_DBM, 0, 0}
```

表 4.4 NPLINK-Mote LoRaWAN MAC 支持的发射功率

| 参数名             | 定义值 | 含义    |
|-----------------|-----|-------|
| TX_POWER_20_DBM | 0   | 20dBm |
| TX_POWER_14_DBM | 1   | 14dBm |
| TX_POWER_11_DBM | 2   | 11dBm |
| TX_POWER_08_DBM | 3   | 08dBm |
| TX_POWER_05_DBM | 4   | 05dBm |
| TX_POWER_02_DBM | 5   | 02dBm |

**信道**的设定,采用结构体数组的形式,每个数组成员为一个信道参数,每个信道 参数的结构体定义如下:

```
typedef struct
{
    uint32_t Frequency; //频率(Hz)
    int8_t DrRangeValue; //数据速率范围(最大值 | 最小值)
    uint8_t Band; // 频点索引
}PACKED ChannelParams_t;
示例: Channel = { Frequency [Hz], { ((DrMax << 4) | DrMin) }, Band } = {779500000, {((DR_5 << 4) | DR_0)}, 0}
定义一个信道,频率为779500000,速率从DR_0到DR_5,隶属频点索引 0。
```

表 4.5 NPLINK-Mote LoRaWAN MAC 支持的发送速率

| 参数名  | 定义值 | 含义(扩频因子-带宽)  |
|------|-----|--------------|
| DR_0 | 0   | SF12 - BW125 |
| DR_1 | 1   | SF11 - BW125 |

| DR_2 | 2 | SF10 - BW125 |
|------|---|--------------|
| DR_3 | 3 | SF9 - BW125  |
| DR_4 | 4 | SF8 - BW125  |
| DR_5 | 5 | SF7 - BW125  |
| DR_6 | 6 | SF7 - BW250  |
| DR_7 | 7 | FSK          |

## 4.1.4 LoRaMac getMacLayerParameter()

说明:此函数可获取一些 LoRaWAN MAC 的 MAC/PHY 相关运行参数,支持的参数列表如表 4.3 所示。

注意事项:无。

原型: u8 LoRaMac\_getMacLayerParameter( void\* pdata\_out, u32 parameterIDs);

参数:

void\* pdata\_out 指向参数的存储空间,应传入 LoRaMacMacPara\_t 类型指针。

u32 parameterIDs 参数 ID 号,支持的 ID 号如表 4.3 所示,参数可采用 "按位"方式传入,即可以同时设定多个参数,当同时设定多个参数时,将设定的 ID 号"按位或"方式传入即可。

返回值:返回处理的状态,如表 4.2 所示。

## 4.2 APP 数据收发 API

## 4.2.1 发送无线数据

在 NPLink-Mote-SDK 中,收发无线数据通过 OSAL 的消息进行,当有数据 需要发送时,通过给 LoRaMAC TASK 发送一个消息,示例如下:

```
pMsgSend = (loraMAC_msg_t*)osal_msg_allocate(18);
if(pMsgSend != NULL)
{
```

```
osal memset(pMsgSend,0,17);
          pMsgSend->msgID = TXREQUEST; //消息类型
          pMsgSend->msgLen = 16;//数据长度
          for(u8 dataCount = 0; dataCount < 16; dataCount++)
          {
             pMsgSend->msgData[dataCount] = dataCount;
          }
          osal msg send(LoraMAC taskID,(u8*)pMsgSend); // 向 LoRaWAN
MAC 任务发送消息, LoRaWAN MAC 将发送此数据包
      }
   在 LoRaWAN MAC 与 APP 之间传递的消息结构体定义如下:
   typedef struct loraMAC_msg
   {
      uint8 msgID; //消息 ID 号
      uint8 msgLen; //消息长度
      uint8 msgData[64];//消息数据
   }loraMAC_msg_t;
```

## 4.2.2 接收无线数据

在 NPLink-Mote-SDK 中,通过系统消息的方式来通告数据的接收及处理的 反馈(如加入网络、无线包发送完成等),每种"回发的消息"均具有一个唯一的"消息类型"号。目前,支持的消息类型号如下表 4.6 所示。

表 4.6 NPLINK-Mote LoRaWAN MAC 支持的消息类型列表

| 消息类型定义    | 定义值 | 含义   |
|-----------|-----|------|
| TXDONE    | 1   | 发送完成 |
| RXDONE    | 2   | 接收完成 |
| TXREQUEST | 3   | 发送请求 |

```
代码示例如下:
if(events & SYS EVENT MSG) //系统消息
{//循环接收消息
 while(NULL!=(pMsgRecieve=(loraMAC_msg_t*)osal_msg_receive(APP_taskID)))
 {//pMsgRecieve[0]为消息类型
   switch(pMsgRecieve->msgID)
    //发送完成
     case TXDONE:
     //进行处理,延时继续发送
     osal start timerEx(APP taskID,APP PERIOD SEND, 5000);
      break;
     //接收完成
     case RXDONE:
      memset( Rx buf,0,32);
      sprintf( Rx buf,"RXLEN:%d",pMsgRecieve->msgLen);
      OLED_ShowString(0,16, (u8*)Rx_buf,16);
       for(u8 dataCount = 0; dataCount < pMsgRecieve->msgLen; dataCount++)
       {
         sprintf(pRx buf,"DATA:%d",pMsgRecieve->msgData[dataCount]);
          pRx buf += 7;
       OLED ShowString(0,32, (u8*)Rx buf,16);
       OLED Refresh Gram();
       break;
        default://未知的消息类型,不处理
         break;
```

Copyright © 2015-2020 NPLink, Inc. All rights reserved.

```
osal_msg_deallocate((u8*)pMsgRecieve); //释放消息空间
}
return (events ^ SYS_EVENT_MSG);
}
```

注意:目前,LoRaWAN MAC 任务只支持向 APP\_taskID 发送"回发的消息"。