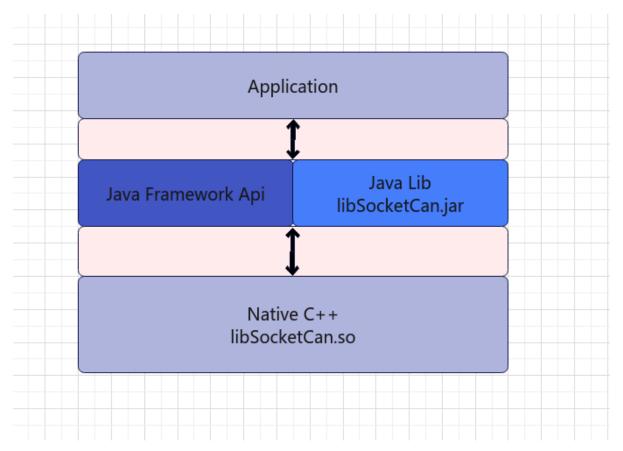
libSocketCan SDK 概述

libSocketCan SDK 是一组控制 imx8m tpc_1xx 安卓设备 CAN 总线的 API 开发库,包括(配置、打开、关闭、发送和接收 CAN 数据帧、设置滤波),SocketCan 仅支持 can0 接口的控制

libSocketCan SDK 为应用程序提供 API 模块,用于控制 CAN 进行各种操作,该 SDK 的软件栈如下图所示



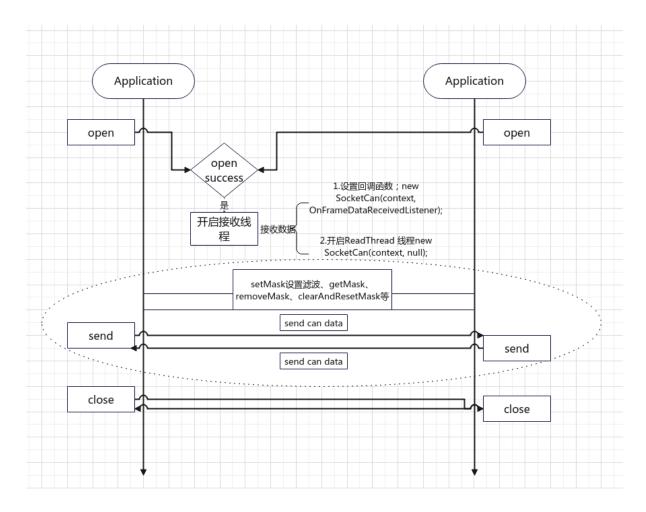
libSocketCan API 主要包括两个部分

- libSocketCan.jar Java 方法库
- libSocketCan.so 本地方法库

用法

SDK API 调用流程

我们导入成功 libSocketCan SDK 之后,就可以开始开发我们的 app,具体的使用流程如下图所示



在 Android Studio 中导入 SDK

要使用 application 访问 libSocketCan 的功能,您必须将 libSocketCan.jar 和 libSocketCan.so 导入到您的 AndroidStudio 工程中。对应的目录及配置如下图所示。

```
| Samp | Samp | Sample | Sampl
```

API 接口说明

接口

接口名	方法成员
OnFrameDataReceivedListener	can data 数据回调 void onDataReceived(CanFrame canFrame)

类

类名	变量成员	方法成员
CanFrame	can id private int canId can data 是一个 byte 数组 private byte[] data can data length 数据长度 private int canDlc extended frame 扩展帧 private boolean isExtended remote frame 远程帧 private boolean isRemote	构造方法 public CanFrame(int canld, byte[] data, int canDlc, boolean isExtended, boolean isRemote)
ErrorCodeEnum	数据发送失败 ERR_SEND_FAIL 参数解析错误 ERR_INVALID_ARGUMENT can data 数据长度匹配错误 ERR_MISSING_CAN_DLC 没有找到目标类 ERR_NOT_FIND_CLASS 数据解析错误 ERR_PARSING_DATA 打开或关闭 socket fd 错误 ERR_FD_STATUS bind socket failed ERR_BIND_SOCKET 端口没有打开 ERR_SOCKET_NOT_OPEN *can id out of range ERR_CAN_ID_OUT_OF_RANGE 错误码 private final int errorCode 对应错误码的描述* private final String value	根据错误码获取描述 public static String getValue(int errorCode)
Mask	private int filterId1 private int mask1 private int filterId2 private int mask2	判断第一组滤波是否有效 public boolean isGroup1Valid() 判断第二组滤波是否有效 public boolean isGroup2Valid()

类名	变量成员	方法成员
		构造函数,用于构造 SokcetCan 实例
		public SocketCan(Context
		context,
		<u>OnFrameDataReceivedListener</u>
		listener)
		打开 can 接口
		public synchronized int open(int
		port, String speed)
	private Context mContext	关闭 can0 接口
	private boolean isOpened	public synchronized int <u>close()</u>
	private int mSocketFd	发送数据帧
	private int mPort	public int <u>send(CanFrame</u> frame)
SocketCan	private String mSpeed	接收数据
	private <u>Mask</u> maskFilter	public <u>CanFrame</u> <u>recv()</u>
	private	设置滤波
	<u>OnFrameDataReceivedListener</u>	public int <u>setMaskFilter</u> (Mask
	mDataReceivedListener	mask)
		移除滤波
		public int <u>removeMaskFilter</u> (int
		maskld)
		获取滤波
		public Mask <u>getAllMaskFilter()</u>
		重置滤波
		public int
		clearAndResetMaskFilter()

函数方法

SocketCan

• Syntax

public SocketCan(Context context, OnFrameDataReceivedListener listener)

• Description

构造 SocketCan 实例

- Parameters
 - o context:上下文
 - o listener:用于监听 can 数据的回调接口,如果传入的 listener 不为 null,则须实现回调方法接收数据,否则需主动起一个线程调用 recv 方法接收数据
- Returns

none

Remarks

如果传入的第二个参数listener为null,这时候需要代码主动监听数据,需要在can 接口打开成功后,手动开启 ReadingThread 线程

open

Syntax

```
public synchronized int open(int port, String speed)
```

Description

打开 can 总线

- Parameters
 - o port:can 接口序号,比如 0 或 1
 - 。 speed:用于配置 CAN 接口的速率,一般情况下可将速率设置为 100 000,250 000
- Returns

返回值为负值代表打开失败,反之成功

Remarks

目前只支持 can0 接口

close

• Syntax

```
public synchronized int close()
```

• Description

关闭 can0

Parameters

none

• Returns

返回值为0表示关闭成功,否则失败

Remarks

none

send

• Syntax

```
public int send(CanFrame frame)
```

• Description

发送 can 数据

Parameters

CanFrame 结构体,发送数据时需要构造 CanFrame 结构,传入 canid、data、len 等

Returns

返回值为负数代表失败,发送成功会返回一个发送数据 data 的长度

Remarks

仅支持单帧发送

recv

Syntax

```
public CanFrame recv()
```

• Description

接收 can 数据

Parameters

none

Returns

返回值一个 CanFrame

Remarks

调用该函数需要其一个读线程,一直监听数据

setMaskFilter

Syntax

```
public int setMaskFilter(Mask mask)
```

• Description

设置滤波 Mask

Parameters

<u>mask</u>

Returns

设置成功返回0

removeMaskFilter

• Syntax

```
public int removeMaskFilter(int filterId)
```

• Description

移除已经设置过的Mask,

Parameters

参数传入 filterId

Returns

getAllMaskFilter

• Syntax

```
public Mask getAllMaskFilter()
```

• Description

获取设置的所有滤波

Parameters

none

Returns

Mask

clearAndResetMaskFilter

• Syntax

```
public int clearAndResetMaskFilter()
```

• Description

重置滤波

Parameters

none

• Returns

成功则返回 0

代码参考

详细使用请参考 SocketCanSample code