

Payload TTN formatos

Descrição sobre a decodificação do pacote e significado de cada campo. O pacote terá tamanho variável a depender da porta em que é recebido, sendo cada byte formado por dois algarismos em hexadecimais (0 – F).

1. Uplink *Keep Alive*: Porta 1

0F F5 FA 30 00

- **Bateria = Byte 1 e 2:** - os dois primeiros bytes (primeiro e segundo) são referentes a bateria. O valor dos 4 bytes em hexadecimal forma um valor numérico, chamado *batEncoded*. Para encontrar o valor da tensão em volts, é realizado uma decodificação como abaixo:
 - $Battery = \left(\frac{batEncoded \times 3}{4096} \right) \times 1,22 + \text{compensação de erro (0,1)}$
 - $0Xff5 = 4085d$.
 - $\left(\frac{4085 \times 3}{4096} \right) \times 1,22 = 3,66 + 0,1 = 3,66$
 - Corresponde a *bateria* da figura 1.
- **Temperatura = Byte 3 e 4** – O terceiro e o quarto byte são usados para formar o valor da temperatura em graus Celsius. Usando os 2 bytes forma-se um valor numérico em complemento de 2 (verifica-se o primeiro bit desse valor e então decide se o valor é negativo ou não), com o nome de *valor_temp*. Para encontrar o valor em celsius segue a fórmula abaixo:
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = valor_{temp} - 65536 (0x10000)$.
 - $Temperatura_{Celsius} = \frac{auxiliar}{256} + 25,00$.
 - Se primeiro bit for 0:
 - $Temperatura_{Celsius} = \frac{valor_{temp}}{256} + 25,00$.
 - $0Xfa30 = 64048$. $Auxiliar = 64048 - 65536 = -1488$
 - $\frac{-1488}{256} + 25 = 25 - 5,8125 = 19,1875$
 - Corresponde ao *Temperatura* da figura 1.
- **Flag = Byte 5:** O último byte contém as flags (alertas) de algumas situações que podem ocorrer no dispositivo. Essas flags são representadas pelos bits desse byte, nesse caso temos um total de 6 flags, deixando 3 bits sem significado. O byte então será trabalhado na forma *b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0*, em que b indica byte e o número sua posição. Cada bit (7 a 0) indicará algum tipo de ocorrência de flag.
 - *Bit 7* = Interrupção de luminosidade.
 - *Bit 6* = Interrupção de movimento.
 - *Bit 5* = Alerta de bateria.
 - *Bit 4* = Sem uso.
 - *Bit 3* = Sem uso.

- *Bit 2 = Alerta de erro de leitura em algum dos sensores.*
- *Bit 1 = Sem uso.*
- *Bit 0 = Sem uso.*



Figura 1 - Uplink na porta 1 - Padrão keep alive

2. Uplink estado de alerta: Porta 2

80 FF 00 F9 00 3B 3F 97

- **Flag = Byte 1:** O primeiro byte contém as flags (alertas) de algumas situações que podem ocorrer no dispositivo. Essas flags são representadas pelos bits desse byte, nesse caso temos um total de 6 flags, deixando 3 bits sem significado. O byte então será trabalhado na forma *b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0*, em que *b* indica byte e o número sua posição. Cada bit (7 a 0) indicará algum tipo de ocorrência de flag.
 - *Bit 7 = Interrupção de luminosidade.*
 - *Bit 6 = Interrupção de movimento.*
 - *Bit 5 = Alerta de bateria.*
 - *Bit 4 = Sem uso.*
 - *Bit 3 = Sem uso.*
 - *Bit 2 = Alerta de erro de leitura em algum dos sensores.*
 - *Bit 1 = Sem uso.*
- **Luminosidade = Byte 2** – O segundo byte é usado para formar o valor da temperatura. Neste caso, basta formar o valor numérico usando o byte, o valor formado está na unidade (0 até 255) *lux*.
 - Se 0xFF indicará que está acima de ou igual a 255 lux.
 - Corresponde ao *Luminosity* da figura 2.
 - Logo, 0xFF = 255 lux (Acima de 255).

- **Movimento de aceleração eixo X = Byte 3 e 4** – Os bits três e quatro formam o valor de aceleração do eixo X. Mais uma vez, com esse valor é em complemento de dois, o valor numérico será chamado *mov_acc_X*.
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = mov_acc_X - 65536 (0x10000)$.
 - $AccX_{ms^2} = \frac{auxiliar}{100} \times 0,061$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $AccX_{ms^2} = \frac{mov_acc_X}{100} \times 0,061$.
 - $0xf9 = \frac{249}{100} \times 0,061 = 0,15189$
 - Corresponde ao *MovimAccelerationX* da figura 2.
- **Movimento de aceleração eixo Y = Byte 5 e 6** – Os bits cinco e seis formam o valor de aceleração do eixo Y. Similar ao **Movimento de aceleração eixo X**.
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = mov_acc_Y - 65536 (0x10000)$.
 - $AccY_{ms^2} = \frac{auxiliar}{100} \times 0,061$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $AccY_{ms^2} = \frac{mov_acc_Y}{100} \times 0,061$.
 - $0x3b = \frac{59}{100} \times 0,061 = 0,03599$
 - Corresponde ao *MovimAccelerationY* da figura 2.
- **Movimento de aceleração eixo Z = Byte 7 e 8** – Os bits nove e dez formam o valor de aceleração do eixo Z. Similar ao **Movimento de aceleração eixo X**.
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = mov_acc_Z - 65536 (0x10000)$.
 - $AccZ_{ms^2} = \frac{auxiliar}{100} \times 0,061$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $AccZ_{ms^2} = \frac{mov_acc_Z}{100} \times 0,061$.
 - $0x3f97 = \frac{16297}{100} \times 0,061 = 9,94117$
 - Corresponde ao *MovimAccelerationZ* da figura 2.



Figura 2 - Uplink na porta 2 - Padrão estado alerta

3. Uplink do estado atual: Porta 3 (ativado via downlink)



Figura 3 - Downlink na porta 3 como o valor 00 11 (estado atual)

0F FF 00 D2 03 A7 03 66 3F 26

- Bateria = Byte 1 e 2:** - os dois primeiros bytes (primeiro e segundo) são referentes a bateria. O valor dos 4 bytes em hexadecimal forma um valor numérico, chamado *batEnconded*. Para encontrar o valor da tensão em volts, é realizado uma decodificação como abaixo:
 - $$Battery = \left(\frac{batEnconded \times 3}{4096} \right) \times 1,22 + \text{compensação de erro (0,1)}$$
 - $$\left(\frac{4095 \times 3}{4096} \right) \times 1,22 = 3,66 + 0,1 = 3,67$$
 - Corresponde a *bateria* da figura 4.
- Temperatura = Byte 3** – O terceiro byte é usado para formar o valor da temperatura em graus Celsius. Usando o byte forma-se um valor numérico em complemento de 2 (verifica-se o primeiro bit desse valor e então decide se o valor é negativo ou não), com o nome de *valor_temp*. Para encontrar o valor em celsius segue a fórmula abaixo:
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $$auxiliar = valor_{temp} - 256 (0x100).$$

- $Temperatura_{Celsius} = \frac{auxiliar}{256} + 25,00.$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $Temperatura_{Celsius} = \frac{valor_{temp}}{256} + 25,00.$
 - $0x00 = 00 = \frac{00}{256} + 25 = 25 + 0,0 = 25,00$
 - Corresponde ao *Temperatura* da figura 4.
- **Luminosidade = Byte 4** – O quarto byte é usado para formar o valor da temperatura. Neste caso, basta formar o valor numérico usando o byte, o valor formado está na unidade (0 até 255) *lux*.
 - Se 0xFF indicará que está acima de ou igual a 255 *lux*.
 - Corresponde ao *Luminosity* da figura 2.
 - Logo, 0xd2 = 210 *lux*.
- **Movimento de aceleração eixo X = Byte 5 e 6** – Os bits cinco e seis formam o valor de aceleração do eixo X. Mais uma vez, com esse valor é em complemento de dois, o valor numérico será chamado *mov_acc_X*.
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = mov_acc_X - 65536 (0x10000).$
 - $AccX_{ms^2} = \frac{auxiliar}{100} \times 0,061$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $AccX_{ms^2} = \frac{mov_acc_X}{100} \times 0,061.$
 - 0x3A7 = $\frac{935}{100} \times 0,061 = 0,57035$
 - Corresponde ao *MovimAccelerationX* da figura 4.
- **Movimento de aceleração eixo Y = Byte 7 e 8** – Os bits sete e oito formam o valor de aceleração do eixo Y. Similar ao **Movimento de aceleração eixo X**.
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = mov_acc_Y - 65536 (0x10000).$
 - $AccY_{ms^2} = \frac{auxiliar}{100} \times 0,061$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $AccY_{ms^2} = \frac{mov_acc_Y}{100} \times 0,061.$
 - 0x366 = $\frac{870}{100} \times 0,061 = 0,5307$
 - Corresponde ao *MovimAccelerationY* da figura 4.
- **Movimento de aceleração eixo Z = Byte 9 e 10** – Os bits nove e dez formam o valor de aceleração do eixo Z. Similar ao **Movimento de aceleração eixo X**.
 - Se primeiro bit for 1 (ou seja, é negativo):
 - $auxiliar = mov_acc_Z - 65536 (0x10000).$
 - $AccZ_{ms^2} = \frac{auxiliar}{100} \times 0,061$
 - Se primeiro bit for 0:
 - $AccZ_{ms^2} = \frac{mov_acc_Z}{100} \times 0,061.$
 - 0x3F26 = $\frac{16166}{100} \times 0,061 = 9,86126$
 - Corresponde ao *MovimAccelerationZ* da figura 4.
-

▲ 10:04:02 41 3 dev id: [placa antena porco](#) payload: 0F FF 00 D2 03 A7 03 66 3F 26

Uplink

Payload

0F FF 00 D2 03 A7 03 66 3F 26

Fields

```
{
  "Battery": "3.67 V",
  "Luminosity": "210.00 lx",
  "MovimAccelerationX": "0.57 m/s²",
  "MovimAccelerationY": "0.53 m/s²",
  "MovimAccelerationZ": "9.86 m/s²",
  "Temperatura": "25.0 °C"
}
```

Figura 4 - Uplink na porta 3 - Estado do dispositivo

5. Uplink das versões de HW e SW: Porta 5 (ativado via downlink)

▲ 10:04:05	42	5	dev id: placa antena porco	payload: 00 10 01 00
▼ 10:04:04		5	dev id: placa antena porco	payload: 00 33

Figura 5 - Downlink na porta 5 como o valor 00 33 (informações de dispositivo)

00 10 01 00

- **Versão de HW = Byte 1 e 2** – Os dois bytes serão usados da seguinte forma cada nibble (valor em hexa) corresponderá a um valor de versão. [nibble1]. [nibble2]. [nibble3]. [nibble4], podendo ir da versão 0.0.0.0 até 15.15.15.15.
 - Corresponde a “*versãoHW*” na figura 6.
 - **0x0010** = 0.0.1.0 = 1.0
- **Versão de SW = Byte 3 e 4** – Os dois bytes serão usados da seguinte forma cada nibble (valor em hexa) corresponderá a um valor de versão. [nibble1]. [nibble2]. [nibble3]. [nibble4], podendo ir da versão 0.0.0.0 até 15.15.15.15.
 - Corresponde a “*versãoSW*” na figura 6.
 - **0x0100** = 0.1.0.0 = 1.0.0

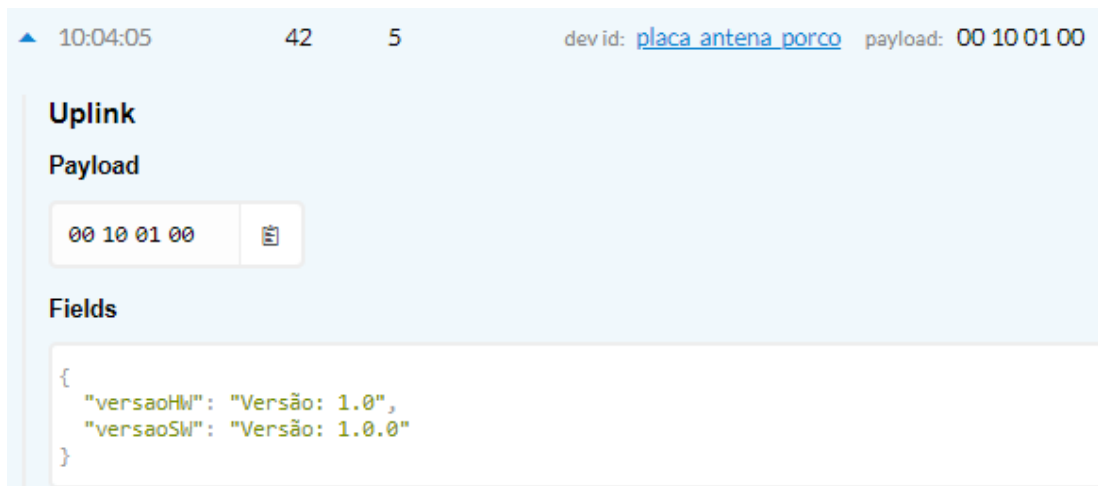


Figura 6 - Uplink na porta 5 - Versão de Hardware e firmware

6. Uplink das informações de limiares e tempos: Porta 6 (ativado via downlink)

▲ 08:29:11	3	6	dev id: placa_antena_fio	payload: 00 60 05 01 31 40 F3 D2 BC	Battery_threshold: "3.20 Volts" Keep_Alive
▼ 08:28:54		6	dev id: placa_antena_fio	payload: 00 77	
▲ 08:29:08	2	2	dev id: placa_antena_fio	payload: 80 FF 00 68 00 58 40 18	Luminosity: "Acima de 255 lx" MovimAcceler
▼ 08:28:17		6	scheduled dev id: placa_antena_fio	payload: 00 77	

Figura 7 - Downlink na porta 6 como o valor 00 77 (informações de timers e limiares)

00 60 05 01 31 40 F3 D2 BC

- **Keep Alive = Primeiro byte e primeira metade do segundo byte** – Corresponde um valor em decimal que será multiplicado por 30 segundos para dar o resultado atual do tempo de keep alive.
 - **0x006**. Corresponde $30s * 6 = 3$ minutos.
 - Corresponde ao *Keep_Alive_Timer* da figura 8.
- **Warn Period = primeira metade do segundo byte e o terceiro byte** - Corresponde um valor em decimal que será multiplicado por 5 segundos para dar o resultado atual do tempo de envio de mensagem dentro do estado de alerta.
 - **0x005**. Corresponde $5s * 5 = 25$ segundos.

- Corresponde ao *Warn_Period* da figura 8.
- **Warn Tx TimeOut = quarto byte e primeira metade do quinto byte** - Corresponde um valor em decimal que será multiplicado por 5 segundos para dar o resultado atual do tempo do estado de alerta.
 - **0x013**. Corresponde $5s * 0x13 = 5s * 19 = 95$ segundos = 1 minuto e 35 segundos.
 - Corresponde ao *Warn_Tx_Timeout* da figura 8.
- **Limiar de bateria = segunda metade do quinto byte e sexto byte** – Corresponde ao limiar da bateria, valor corresponde ao valor da bateria em centivolts. Logo, para transformar para volts é necessário dividir esse valor por 100.
 - **0x140** = $320/100 = 3,2$ V.
 - Corresponde ao *Battery_threshold* da figura 8.
- **Limiar de movimento** – Correspondente aos limiares de movimento, a saber, (a) limiar de detecção de mudança de ângulo, (b) limiar de detecção de queda livre e (c) tempo de duração para detecção de queda livre. O byte e meio de limiares informa acerca desses limites da seguinte forma:
 - (hexadecimal) **XX X** = **aabb b0cc cccc** (binário)

(a) Os dois primeiros bits informam o limiar de detecção de mudança de ângulo da seguinte forma:

- (binário) **aa** = Y (decimal)
 - 0 → limiar de 80°
 - 1 → limiar de 70°
 - 2 → limiar de 60°
 - 3 → limiar de 50°

(b) Os três bits seguintes informam o limiar de detecção de queda livre da seguinte forma:

bbb (binário)	Limite	bbb (binário)	Limite
000	156 mg	100	344 mg
001	219 mg	101	406 mg
010	250 mg	110	469 mg
011	312 mg	111	500 mg

(c) Os seis últimos bits informam o tempo de duração para detecção de queda livre da seguinte forma:

- (binário) **cc cccc** = Y (decimal),
- Tempo para detecção de queda livre = $Y * ODR_Time$
- Onde *ODR_Time* está configurado em 0,625 segundos.
- O tempo para detecção de queda livre vai de 0 segundos com o código 00 até 39,375 segundos com o código 3F.

- **F3D** = **1111 0011 1101** -> 50°; 469 mg; 38,125 seg;
- Corresponde ao *Mov_threshold* da figura 8.

- **Limiar de luminosidade = meio byte do sétimo byte e oitavo byte** - Corresponde ao limiar da luminosidade, valor corresponde ao valor limite em valores unitários de lux. Logo, para saber qual o limiar basta ver qual o decimal correspondente do hexa.
 - **0x2BC** - 1000 lux.
 - Corresponde ao *Lux_threshold* da figura 8



Figura 8 - Uplink na porta 6 - Limiares e timers configurados

9. Uplink das informações de erro no envio de downlink: Porta 9 (ativado via erro no envio de downlink)

00 10

- **Flag de erro de downlink:** Este byte indica se houve algum erro no envio de downlink, ou seja, seu envio está condicionado a existência de falha na hora do downlink. Além indicar que houve erro é especificado o erro, sendo assim, cada um de seus bits representará um erro.
 - **Bit 7 = Sem uso.** (+ 0x80)
 - **Bit 6 = Limiar de duração de queda livre não deve ultrapassar 0x40.** (+ 0x40)
 - **Bit 5 = Limiar de queda livre não deve ultrapassar 8.** (+ 0x20)
 - **Bit 4 = Limiar de angulo não deve ultrapassar 4.** (+ 0x10)
 - **Bit 3 = Comando inexistente ou porta errada.** (+ 0x08)
 - **Bit 2 = KeepAlive deve ser maior que WarnTx.** (Sem uso) (+ 0x04)
 - **Bit 1 = Warn Period deve ser maior que warnTx.** (+ 0x02)
 - **Bit 0 = KeepAlive deve ser maior que Warn Period.** (+ 0x01)

▲ 11:57:49	38	9	payload: 08 00 downlink_failed: " Comando inexistente ou porta errada "
▼ 11:57:28	21		payload: 00 33
▲ 11:57:46	37	1	payload: 0F F6 FA 3A 00 Battery: "3.66 V" Temperatura: "19.23 °C" statusBateria: "OK" statusLuminosid:
▼ 11:56:11	21	scheduled	payload: 00 33
▲ 11:53:36	36	1	payload: 0F F5 FA 3E 00 Battery: "3.66 V" Temperatura: "19.24 °C" statusBateria: "OK" statusLuminosid:

Figura 9 - Simulação de erro no downlink

▲ 11:57:49 38 9 payload: 08 00 downlink_failed: " Comando inexistente ou porta errada |"

Uplink

Payload

08 00

Fields

```
{
  "downlink_failed": " Comando inexistente ou porta errada |"
}
```

Figura 10 - Uplink na porta 9 - Erros de downlink