# 

# ITS-A08道闸防砸雷达基础通讯协议

**长沙莫之比智能科技有限公司**

[Microbrain Intelligent Technology Co., Ltd.](http://microbrain.com.cn/)

**2020.01.13**

一、升级流程及命令

1、发送字符串“sensorStop”，作用是让雷达初始化升级状态 返回字符串“Done”代表成功

2、发送字符串“WriteCLI bootLoaderFlag 1” ，作用是让雷达进入升级模式 返回字符串“Done”代表成功

3、发送字符串“softReset” ，作用是重启雷达，有任何返回都可判断为重启成功，重启成功后进入十六进制数据交互状态，返回值不再是字符串，而是十六进制数据。

4、发送十六进制数据0x01CD , 作用：擦除内存，返回 0x11 CD代表成功

5、发送十六进制数据0x02CD+数据发送次数（大小由4个节表示，总字节数减8除以64，表示不包含前8个字节） 成功返回 0x12CD代表成功

6、从文件第9个字节开始，每次发送64个字节数据。 返回0x13CD表示成功,最后一次发送成功后除了0x13CD同时会返回0x23 CD

7、发送0x04CD+较验码（4字节，发送的全部字节累加值) ，成功0x14CD表示成功

8、发送0x05CD，重启雷达

二、配置调试命令

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| CLI命令 | 返回 | 命令解析 | 返回值解析 |
| sensorStop | Done | 暂停雷达 | 命令已执行 |
| sensorStart | Done | 启动雷达 | 命令已执行 |
| WriteCLI setFilterPara  0 0 5 2 2 30 5 32 1 0 0 | Done | 5：设置雷达左侧检测距离  30：设置雷达前向检测距离  5：设置雷达右侧检测距离  1：设置杆型（0直杆，1栅栏杆广告杆）  0：人车区分门限值  0：时间戳模式选择（0关闭，1开启） | 命令已执行 |
| ReadCLI setFilterPara | 0 0 5 2 2 30 5 32 1 0 0 0 0 | 读取雷达配置参数 | 返回0 0 5 2 2 30 5 32 1 0 0 0 0  5：左侧检测距离。  30：前向检测区域。  5：右侧检测区域。  1：设置杆型（0直杆，1栅栏杆广告杆）  0：时间戳模式选择（0关闭，1开启） |
| clioutput 4 | studyend | 学习环境 | 学习成功 |
| softReset |  | 雷达重启 |  |
| setTime 2020 02 27 10 14 55 | Done | 2020：获取年  02：获取月  27：获取日  10：获取时  14：获取分  55：获取秒 | 命令已执行 |
| ReadTime | 当前时间日期 | 读取当前雷达系统时间 |  |
| DalayFilpTime 1970 1 1 0 0 0 1970 1 1 0 1 40 | 区间雷达信号输出 | 1970 1 1 0 0 0：起始时间  1970 1 1 0 1 40：结束时间 | 获取起始时间到结束时间段内的雷达继电器变化时间 |
| TimeErase | Done | 擦除雷达记录的时间戳 | 命令已执行 |
| WriteCLI commandBaudRate 115200 | Done | 更改雷达命令波特率  115200：需要更改的波特率 | 命令已执行 |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

三、虚警显示及滤除

# 1 虚警显示及滤除指令集一览表

表 1 虚警显示及滤除指令集

|  |  |
| --- | --- |
| 基础指令 | 描述 |
| falseAlarmOrder 0 | 显示最强虚警点 |
| falseAlarmOrder 1 | 剔除视场内的虚警 |
| falseAlarmOrder 2 | 回读剔除虚警值 |
| falseAlarmOrder 3 | 取消剔除 |
| falseAlarmOrder 4 | 停止显示 |

# 2 虚警显示及滤除指令集详细描述表

表 2 指令详细描述

|  |  |
| --- | --- |
| 上位机—>雷达 | 上位机<—雷达 |
| falseAlarmOrder 0 | 成功返回：Done（返回一次）X:-0.06 Y:0.31 （会一直返回给上位机）  失败返回： is not recognized as a CLI command。 |
| falseAlarmOrder 1 | 成功返回：Done（返回一次）如果剔除成功则返回：write succes  失败返回：is not recognized as a CLI command。 |
| falseAlarmOrder 2 | 成功返回：Done（返回一次） 以及已经写入雷达内部的坐标值，如：  X:-0.03 Y:2.12  X:0.15 Y:1.98  ......  X:0.04 Y:1.55  （返回一次）  失败返回：is not recognized as a CLI command。 |
| falseAlarmOrder 3 | 成功返回：Done（返回一次）  失败返回：is not recognized as a CLI command。 |
| falseAlarmOrder 4 | 成功返回：Done (返回一次) 失败返回：is not recognized as a CLI command。 |