



串口协议

设备连接 > MCU 开发接入 > Zigbee 通用方案 > 软件开发

文档版本: 20201118

[查看在线版本](#)

目录

| | |
|------------------------------------|-----------|
| 1 串口通信协议约定 | 2 |
| 2 帧格式 | 4 |
| 3 帧格式说明 | 5 |
| 4 协议详述 | 9 |
| 4.1 模组查询 MCU 设备类型 | 9 |
| 4.2 查询产品信息 | 10 |
| 4.3 报告模组网络状态 | 12 |
| 4.4 查询模组网络状态 | 13 |
| 4.5 配置 Zigbee 模组 | 14 |
| 4.6 命令下发 | 16 |
| 4.7 状态上报（被动） | 18 |
| 4.8 状态上报（主动） | 20 |
| 4.9 Zigbee 模组功能性测试 | 21 |
| 4.10 时间同步 | 23 |
| 4.11 场景开关协议 | 24 |
| 4.12 查询按键信息 | 24 |
| 4.13 场景唤醒命令 | 26 |
| 5 MCU OTA 协议 | 28 |
| 5.1 OTA 版本请求的数据格式 | 28 |
| 5.2 OTA 升级通知 | 29 |
| 5.3 OTA 固件内容请求 | 31 |
| 5.4 OTA 固件升级结果上报 | 32 |
| 5.5 MCU 广播数据 | 33 |
| 5.6 MCU 配置 Zigbee 网络策略参数 | 34 |

涂鸦 Zigbee 串口通用协议为涂鸦定制的 Zigbee 模组串口通用协议，主要用于涂鸦 Zigbee 模组与其它 MCU 串口直连做串口通信，涂鸦 Zigbee 串口协议结构如下图所示。



{width=400px}

1 串口通信协议约定

- 波特率：9600/115200
- 数据位：8
- 奇偶校验：无
- 停止位：1
- 数据流控：无
- 供电电压：Zigbee 模组和 MCU 主控均采用 DC 3.3V
- 休眠模式：
 - 对于带休眠的低功耗设备，Zigbee 模组与 MCU 之间预留 2 个 GPIO 口（PWM1 和 PWM2），作为 MCU 和模组唤醒时使用，唤醒方式为电平触发。Zigbee 模组和 MCU 之间，每次主动发起命令之前，发起方都需要做一次握手连接，具体唤醒参考下图。



- 对于不带休眠的强电设备，串口处于长监听状态，硬件上不需要连接 I/O1 和 I/O2。
- MCU 唤醒模组：拉低之后可延时 1~5 ms 发送数据，只要保持唤醒口持续低电平，模组会一直处于唤醒状态，当拉高之后，模组会在约 300~550ms 之后进入休眠，减少不必要的唤醒时间，以降低功耗。



说明：固件中有脉冲唤醒的方式，即 mcu 端每次发送串口数据之前都需要先在唤醒口上给一个低脉冲，时间为 1~5ms，然后再发送串口数据。考虑到长时间拉低唤醒，模组功耗偏高的情况，优化为脉冲方式唤醒模组。

```
1 set_gpio_low();  
2 delay(1);  
3 set_gpio_high();  
4 uart_send_buffer();
```

2 帧格式

涂鸦 Zigbee 模组与 MCU 之间的 UART 通信数据帧由帧头 (Front)，版本 (Ver)，命令字 (Cmd)，数据长度 (Length)，数据 (Data) 和校验和 (Check) 组成，定义和描述如下所示：

| | | | | | | | |
|---------|-----|-----|-----|--------|------|----------|---|
| Octets: | 2 | 1 | 2 | 1 | 2 | Variable | 1 |
| Front | Ver | Seq | Cmd | Length | Data | Check | |

3 帧格式说明

帧格式说明如下表所示：

| 字段 | 说明 |
|---------------|--|
| 帧头 (Front) | 2 个字节的前导符，固定为 0x55aa |
| 版本 (Ver) | 串口通信协议版本，升级扩展用 |
| 序列号 (seq) | 传输数据序列号，范围 0-0xffff0，到达 0xffff0 之后重新回到 0 |
| 命令字 (Cmd) | 具体帧类型，参考文章下方表 2 |
| 数据长度 (Length) | 传输的有效数据长度，length 的长度值为 62 字节 |
| 数据 (Data) | 传输的有效数据 |
| 校验和 (Check) | 数据校验，从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

注意：帧中的数据长度 (Length) 由 Zigbee 模组单个空中数据包的长度决定，涂鸦会对 Zigbee 空中数据格式重新封装，目前可以使用的数据大小为 62 字节。

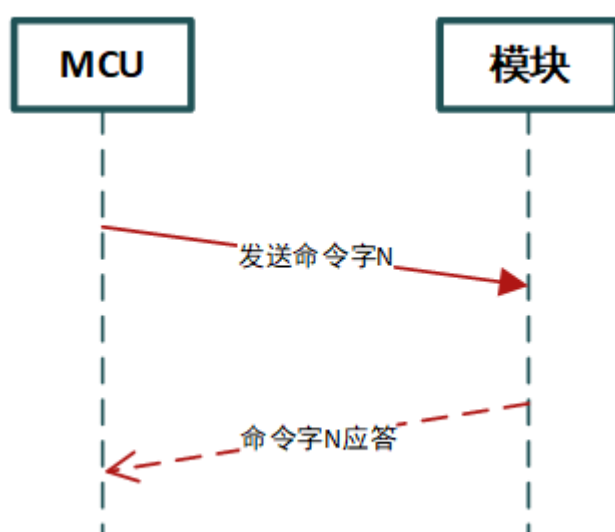
Cmd 描述如下表所示：

| Cmd ID | 说明 |
|--------|-------------|
| 0x01 | 产品信息查询/上报 |
| 0x02 | 设备状态查询/上报 |
| 0x03 | Zigbee 设备重置 |
| 0x04 | 命令下发 |
| 0x05 | 状态上报 |
| 0x06 | 状态查询 |
| 0x07 | reserved |

| Cmd ID | 说明 |
|--------|--------------------|
| 0x08 | Zigbee 设备功能测试 |
| 0x09 | 查询按键信息（仅场景开关类设备有效） |
| 0x0A | 场景唤醒命令（仅场景开关类设备有效） |
| 0x24 | 时间同步 |
| 0x25 | 模组查询 MCU 设备类型 |

所有大于 1 个字节的数据均采用大端模式传输。

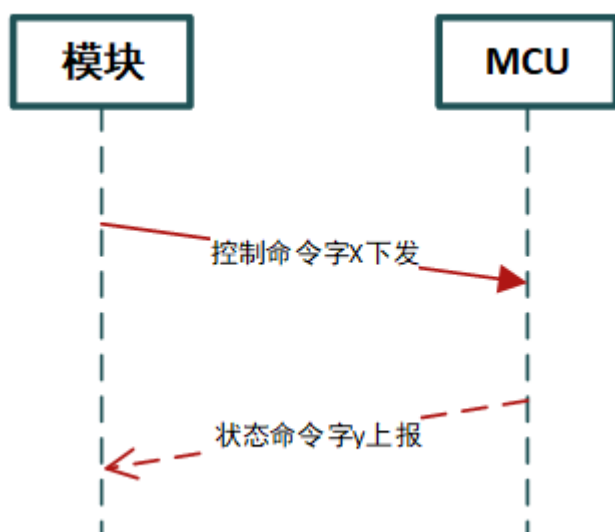
一般情况下，采用命令字一发一收同步机制，即一方发出命令，另一方应答，若发送方超时未收到正确的响应包，则传输超时，如下图所示：



说明：具体通信方式以“协议详述”章节中为准。

模组控制命令下发及 MCU 状态上报则采用异步模式，假设模组控制命令下发“命令字”为 x，MCU 状态上报“命令字”为 y，如下所示：

- 模组控制命令下发：



模组命令下发处理流程

模组通过 04 指令下发命令，内容为可下发的 DP 数据；

Mcu 收到 04 指令之后，需要回复 04 指令，表示串口接收到该命令；

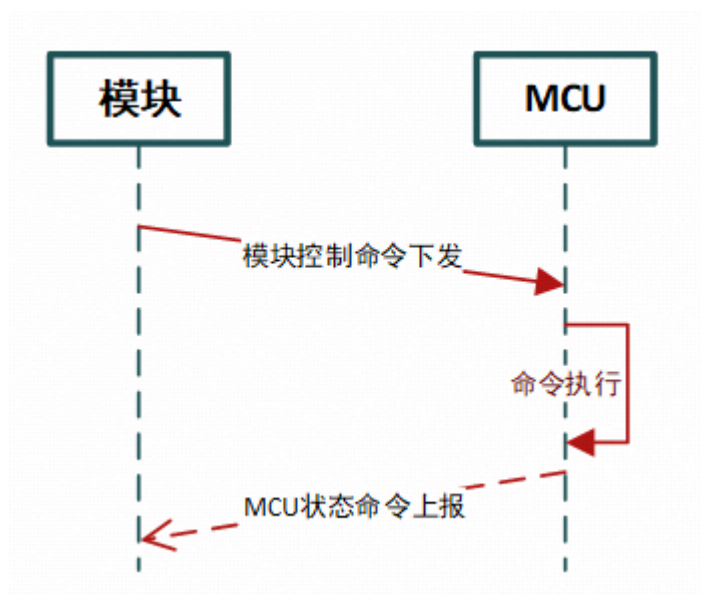
Mcu 再通过 05 指令将执行的结果上报给云端；

05 指令的 seq 和 04 指令保持一致。

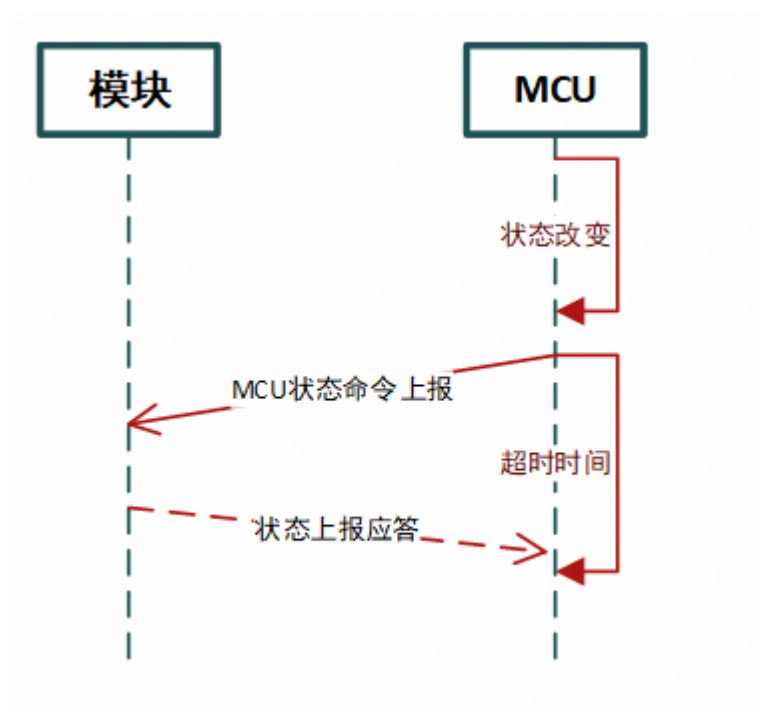
- MCU 状态上报：

MCU 状态上报分为被动上报和主动上报两种情况；

- 被动上报：由模组端发送数据命令给 MCU，MCU 执行之后将状态返回；



- 主动上报：MCU 端状态发生改变（物理操作或者断电重启等），主动将当前状态上报到模组；MCU 主动上报为异步操作，在超时时间内没有收到状态上报应答帧，或者收到的应答帧里状态不成功，MCU 端必须进行重传。



4 协议详述

4.1 模组查询 MCU 设备类型

上电之后模组用来查询 MCU 的设备类型，查询成功之后，模组会保存当前设备类型，以后不会再次开启查询。

说明：新增功能，需要客户测试模组中的固件是否支持该功能。

当接收到 MCU 的应答之后，Zigbee 模组将重新启动，载入完成参数之后，继续和模组进行数据交互。

模组上电之后先以 9600 波特率发送查询指令，如果没有收到 MCU 应答，则使用 115200 波特率进行检测。

注意：

检测过程中，全部按照低功耗设备处理，先在模组唤醒 MCU 的 I/O 口发送一个 50ms 的低脉冲，再发送串口数据，可以保证 MCU 收到数据。

之前已经发布的 mcu 固件不需要进行修改，可以继续使用最新固件，新产品接入，需要实现这个协议。

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x25 |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | 0 | 0 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

MCU 返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x25 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 01 强电类对接设备 02 低功耗设备 03 强电场景面板 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

4.2 查询产品信息

- 产品信息由 product ID、MCU 软件版本构成。
- product ID：对应涂鸦开发者平台 PID (产品标识)，在创建产品时由涂鸦开发者平台自动生成，用于云端记录产品相关信息。
- MCU 软件版本号格式定义：采用点分十进制形式，“x.x.x”，x 为十进制数。
- 当模组复位后，会主动查询，如果 MCU 没有回复，或者回复内容有误，将会间隔 5 秒重复查询。

注意：OTA 相关命令用单字节表示 MCU 版本时，最大版本由于字节长度限制，最大版本号可到 3.3.15。

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x01 |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | 0 | 无 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 01 0000 xx

MCU 返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-----------------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x01 |
| 数据长度 | 2 | N |
| 数据 | N | {“p”:“Alp08kLI”, “v”:“1.0.0” } |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

{“p”:“Alp08kLI”,“v”:“2.0.0” }

p 表示产品 ID 为 Alp08kLI

v 表示 MCU 版本为 2.0.0

0x55aa 02 N 01 00 1c 7b2270223a2241497031386b4c49222c2276223a22312e302e30227d
xx

4.3 报告模组网络状态

| 设备状态 ID | 描述 |
|---------|----------|
| 0x00 | 设备为未入网状态 |
| 0x01 | 设备为已入网状态 |
| 0x02 | 设备网络状态异常 |
| 0x03 | 设备为配网中状态 |

- 设备未入网状态：设备第一次上电、或者入网失败、或者离网的情况下，设备状态为未入网状态；并将该状态下发至 MCU。
- 设备为已入网状态：设备入网成功之后，设备状态为已入网状态；并将该状态下发至 MCU。
- 当模组的网络状态发生变化，则主动下发模组网络状态至 MCU。
- 网络状态是指 Zigbee 的网络的状态，当模组配网成功之后，即设备已加入网络，不因网关断电，父节点丢失等原因变更网络状态。

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|----------------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x02 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 指示模组工作状态：0x00 : 状态 1 0x01 : 状态 2 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 02 0001 00 xx

MCU 返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x02 |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | 0 | 无 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 02 0000 xx

4.4 查询模组网络状态

新增功能，MCU 可以查询 Zigbee 当前网络状态，MCU 端如需增加此功能，请测试使用的模组版本是否支持该功能。

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x20 |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|-------------------------|
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 20 0000 xx

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x20 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 网络状态: 参见网络状态表 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 20 0001 xx xx

4.5 配置 Zigbee 模组

配置 Zigbee 模组命令分为两种, 如下所示;

| 命令 | 说明 |
|------|---------|
| 0x00 | 将模组软件复位 |

| 命令 | 说明 |
|------|----------------------|
| 0x01 | 将模组配置为开始配网状态（先离网再配网） |

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x03 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 0 | 0x00/0x01 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 03 0001 01 xx

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x03 |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | 0 | 无 |

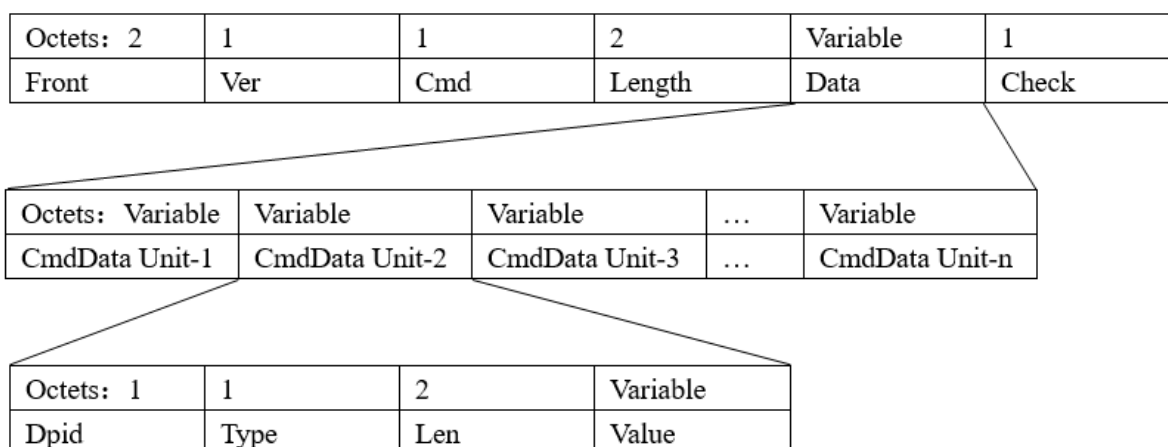
| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|-------------------------|
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 03 0000 xx

4.6 命令下发

- 命令下发帧格式：



- datapoint 命令/状态数据单元如下所示：

| 数据段 | 长度（byte） | 说明 | |
|------|----------|---|----|
| Dpid | 1 | datapoint 序号 | |
| Type | 1 | 对应开放平台上某 datapoint 具体的数据类型, 通过如下“表示值”标识 | |
| 类型 | 表示值 | 长度（字节） | 说明 |

| 数据段 | 长度 (byte) | 说明 |
|--------|-----------|---------------------------------|
| raw | 0x00 | N 对应于 raw 型 datapoint (模组透传) |
| bool | 0x01 | 1 value 范围: 0x00/0x01 |
| value | 0x02 | 4 对应 int 类型, 大端表示 |
| string | 0x03 | N 对应于具体字符串 |
| enum | 0x04 | 1 枚举类型, 范围 0-255 |
| bitmap | 0x05 | 1/2/4 长度大于 1 字节时, 大端表示 |
| Len | 2 | 长度对应 value 的字节数 |
| Value | 1/2/4/N | hex 表示, 大于 1 字节采用大端传输 |

- datapoint 命令/状态数据单元除“raw”类型外, 其他类型均属于“obj”型 datapoint。
- “命令下发”可包含多个 datapoint “命令数据单元”, raw 类型只能单条命令下发。
- “命令下发”为异步处理协议, 对应于 MCU 的 datapoint “状态上报”。

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x04 |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 数据长度 | 2 | 取决于“命令数据单元”类型以及个数 |
| 数据 | N | 参考 DP 格式 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

系统开关对应 3 号 DP, 使用 bool 型变量, 开机数值为 1

0x55aa 02 N 04 0005 **03 01 0001 01** xx

4.7 状态上报 (被动)

- 当 MCU 收到模组端下发的命令, 并执行相应动作之后, 需要将新的状态被动上报给模组端;
状态正确执行之后, 只上报执行了操作的 datapoint 状态;
- “状态上报 (被动)”为同步处理协议, 模组端收到 datapoint 信息之后会立即返回 ACK 给 MCU
- “状态上报 (被动)”可包含多个“obj”型 datapoint “命令数据单元”, datapoint 状态数据单元说明详见“DP 格式表”。
- “raw”类型数据不能和其他数据一起上报。

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x05 |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 数据长度 | 2 | 取决于“状态数据单元”类型以及个数 |
| 数据 | N | 参考命令下发的 DP 格式 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

湿度对应 5 号 DP, 使用 value 型变量, 湿度为 30°C

0x55aa 02 N 05 00 08 **05 02 0004 0000001e** xx

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|---------------------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x05 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 0 | 0x00/0x01 0x00 : 状态上报失败 0x01 : 状态上报成功 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

模组返回 ACK 状态成功给 MCU

0x55aa 02 N 05 0001 01 xx

4.8 状态上报（主动）

- MCU 主动检测到 datapoint 有变化，或者 MCU 重启等情况下，需要将变化后的 datapoint 状态发送至模组。
 - 正常变化时，只上报有变化的 datapoint；
 - 重启等异常情况下，需要上报所有的 datapoint；
- “状态上报（主动）”为异步处理协议，模组端在超时时间内收到网关的 response 之后，会将状态返回给 MCU 端；如果状态返回超时，或者返回状态为 fail，MCU 需要做随机退避的重传机制。
- “状态上报（主动）”可包含多个“obj”型 datapoint “命令数据单元”，datapoint 状态数据单元说明详见“DP 格式表”。
- “raw”类型数据不能和其他数据一起上报。
- 如果需要在配网成功之后，上报 DP 数据用于同步 app 面板，最好增加一定的延时上报，5 秒为宜。

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x06 |
| 数据长度 | 2 | 取决于“状态数据单元”类型以及个数 |
| 数据 | N | DP 格式表 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

湿度对应 5 号 DP, 使用 value 型变量，湿度为 30℃

0x55aa 02 N 06 08 **05 02 0004 0000001e** xx

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x06 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 0 | 0x00/0x01 0x00: 状态上报失败 0x01: 状态上报成功 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

模组返回 ACK 状态成功给 MCU

0x55aa 02 N 06 0001 01 xx

4.9 Zigbee 模组功能性测试

扫描指定信道的 RSSI 值，返回扫描结果和信号强度百分比；该命令必须在设备未配网情况下才可正常运行，单次测试完成之后必须重启模组。

注意：默认使用 11 信道，MCU 发送时，直接选择 11 信道即可。

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 命令字 | 1 | 0x08 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | Data | 信道值 (11-26) |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

MCU 要求模组扫描 11 信道的 RSSI 值

0x55aa 02 N 08 0001 0b xx

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|--|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x08 |
| 数据长度 | 2 | 0x0002 |
| 数据 | 2 | 数据长度为 2 字节： Data[0]: 0x00 失败, 0x01 成功 当 Data[0] 为 0x01, 即成功时, Data[1] 表示信号强度 (0-100, 0 信号最差, 100 信号最强) |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|--|
| | | 当 Data[0] 为 0x00，即失败时，Data[1] 为 0x00 表示未在指定信道扫描到 RSSI，Data[1] 为 0x01 表示模组未烧录授权 key |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

信道有效值为 (11-26)，无效信道会默认使用 11 信道

0x55aa 02 N 08 0002 01 64 xx

4.10 时间同步

时间同步用来 MCU 同步网关的网络时间使用。

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x24 |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | Data | NA |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x024 |
| 数据长度 | 2 | 0x0002 |
| 数据 | 2 | 数据长度为 8 字节的时间值，格式参考如下时间同步数据格式 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

时间同步的数据格式，包含标准时间戳和本地时间戳。

| Variable | Variable |
|----------------|----------------|
| 标准时间戳 (4 byte) | 本地时间戳 (4 byte) |

- 标准时间戳为格林威治时间 1970 年 01 月 01 日 00 时 00 分 00 秒起至现在的总秒数
- 本地时间戳为标准时间戳 + 标准时间和本地时间相差的秒数（包含时区和夏令时）

4.11 场景开关协议

在场景开关设备中，MCU 只需要通过串口透传协议告知 Zigbee 模组设备有几个按键，以及当前操作的是哪个按键即可。

4.12 查询按键信息

在模组重启之后会发送查询按键信息。

目前最多支持 10 个按键，即 10 个场景，仅作为场景面板使用，不支持其他 DP 和自定义功能 DP。

创建产品时，需要选择的 DP 为场景 ID 组和场景编号 (1~10)。场景编号必须从小到大，从场景 1 开始，直到最多按键个数。

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x09 |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | Data | NA |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

模组要求获取 MCU 的按键总数值

0x55aa 02 N 09 0000 xx

MCU 返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x09 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 2 | 面板开关的按键总个数 |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|-------------------------|
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 09 0001 02 xx

4.13 场景唤醒命令

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x0A |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | Data | 按键 ID |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

按键 ID 和按键总个数一一对应，如按键总个数为 4，则按键 ID 依次为 1,2,3,4；

示例

MCU 要求模组执行按键 1 对应的场景：

0x55aa 02 N 0A 0001 01 xx

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x0A |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 0: 场景唤醒失败; 1: 场景唤醒成功; |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55aa 02 N 0A 0001 01 xx

注意：模组应答成功，表示该按键在 app 成功绑定了场景，且该场景已经被成功执行，如果回复失败，则认为 app 端没绑定场景，则该场景不会被执行。这里说的场景为场景面板本地发送出的场景。

当按键按下时，场景面板还会向网关发送一个按键值，用于联动云端场景，当 MCU 有按键上报时，即会上报按键给网关，即如果该场景面板仅使用云端场景功能，模组无论回复成功和失败都可以认为 MCU 上报按键成功。

云端场景和本地场景的区别，本地场景即标准的 Zigbee 场景，满足 Zigbee 协议，注意，不是所有的命令都支持本地场景，目前设备端保存的场景的数据为某些属性值，而有些命令不支持的，这些功能需要走云端场景。

云端场景，其本质是云端联动控制，和本地场景只是文字上叫法相似，但区别很大。

5 MCU OTA 协议

OTA 的流程为云端发出 OTA 通知，MCU 接收到通知之后，回复通知，然后开始发起数据请求，数据请求的包大小最大为 50 字节，MCU 发送数据请求之后，模组会将该请求转发给网关，网关根据当前偏移量和数据包大小回复数据。该过程中，有时会出现，网关等待一段时间才回复的情况，因此需要 MCU 端完善数据请求逻辑，需要增加超时机制，当发出数据请求在一段时间内没有回复时，需要重新发送该请求，建议超时时间 3~5 秒，超时超过一定次数再认为 OTA 升级异常，取消 OTA 升级，建议次数 5 次。

5.1 OTA 版本请求的数据格式

若支持 MCU 升级必须实现此命令，网关会主动查询 MCU 版本号，MCU 侧也可主动上报；查询场景：1. 配网成功时 2.MCU 升级过程异常时；主动上报场景：1. 配网成功后（必须添加）2. 升级结束。

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | 模组产生 |
| 命令字 | 1 | 0x0B |
| 数据长度 | 2 | 0x0000 |
| 数据 | 0 | NA |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55 AA 02 00 f0 0B 00 00 XX

MCU 响应

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|--|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | MCU 下发的 SEQ |
| 命令字 | 1 | 0x0B |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 版本号 (当前版本) (Bits) 01.00.0001 表示 1.0.1 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

55 AA 02 00 39 0B 00 01 40 XX

注意：OTA 相关命令用单字节表示 MCU 版本时，最大版本由于字节长度限制，最大版本号可到 3.3.15。

5.2 OTA 升级通知

模组发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|----------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | 模组产生 |
| 命令字 | 1 | 0x0C |
| 数据长度 | 2 | 0x0011 |
| 数据 | 8 | Data[0]~ Data[7] PID |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|--|
| 数据 | 1 | 版本号 (升级版本) (Bits) 01.00.0001 表示 1.0.1 |
| 数据 | 4 | 固件大小最大 256K |
| 数据 | 4 | 固件校验和：从固件第一个字节按字节求和得出的结果对 2^{32} 求余 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55 AA 02 00 1C 0C 00 0F 30 31 32 33 34 35 36 37 40 00 01 00 00 30 31 32 33 XX

MCU 响应

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | 模组下发的 seq |
| 命令字 | 1 | 0x0C |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 0x00: OK, 0x01:error |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55 AA 02 00 1C 0C 00 01 00 XX

5.3 OTA 固件内容请求

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|--|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | 0x0000 |
| 命令字 | 1 | 0x0D |
| 数据长度 | 2 | 0x000E |
| 数据 | 8 | PID |
| 数据 | 1 | 版本号 (升级版本) (Bits) 01.00.0001 表示 1.0.1 |
| 数据 | 4 | 数据包的偏移量 (固件的位置) |
| 数据 | 1 | 数据包的大小 (最大 50 字节) |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55 AA 02 00 00 0D 00 0E 30 31 32 33 34 35 36 37 40 00 00 00 01 32 XX

注意：每次拉去的数据包大小最大为 50 字节。

模组响应

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|--------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | 0x0000 |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|--|
| 命令字 | 1 | 0x0D |
| 数据长度 | 2 | 0x0006+N |
| 数据 | 1 | Status 0: 成功 1: 失败 |
| 数据 | 8 | PID |
| 数据 | 1 | 版本号 (升级版本) (Bits) 01.00.0001 表示 1.0.1 |
| 数据 | 4 | 数据包的偏移量 (固件的位置) |
| 数据 | N | 数据 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

55 AA 02 00 39 0D XXXX 00 30 31 32 33 34 35 36 37 40 00 00 00 01 XX

5.4 OTA 固件升级结果上报

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|--------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | MCU 下发的 SEQ |
| 命令字 | 1 | 0x0E |
| 数据长度 | 2 | 0x000A |
| 数据 | 1 | Status 0: 成功 1: 失败 |
| 数据 | 8 | PID |

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-----|-----------|---|
| 数据 | 1 | 版本号 (升级后的当前版本) (Bits) 01.00.0001 表示 1.0.1 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55 AA 03 00 f0 0E 00 0A 00 30 31 32 33 34 35 36 37 40 26

模组响应

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|-------------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 业务序列号 (Seq) | 2 | MCU 下发的 seq |
| 命令字 | 1 | 0x0E |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 0x00: OK, 0x01: error |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

示例

0x55 AA 02 00 1C 0E 00 01 00 XX

5.5 MCU 广播数据

MCU 端需要将数据进行全网通知时, 使用该帧数据, 注意广播之间需要有一定的时间间隔, 间隔由网络的规模决定。该数据可以让全网络中的设备接收到, 有个有低功耗设备, 其需要处于周期唤醒的状态, 且唤醒周期需要小于广播周期, 不然还没有唤醒, 下一条广播数据就会将之

前的广播数据覆盖。

MCU 发送

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x27 |
| 数据长度 | 2 | N |
| | N | DP 格式表 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x027 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 00 上报失败 01 上报成功 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |

5.6 MCU 配置 Zigbee 网络策略参数

该指令可以在接收到模组发送的查询 pid 帧之后，进行 ms 级延时之后发送。

注意：该命令接收完成并回复成功应答之后，模组将会执行重启。

- 心跳时间

心跳时间是用来维护设备和网关之间的数据链路是否正常的手段，强电设备的心跳时间默认为 $150 + \text{random}(30)$ 秒，低功耗设备的心跳时间默认为 4 小时，且网关判定 12 小时内没有收到心跳则认为设备离线，心跳时间修改仅支持低功耗设备的心跳时间。

- 超时时间

当 MCU 发送配网指令之后，模组会开启一段时间的配网，并发送当前网络状态为配网状态，当在这一段时间内由于某些原因，例如附近没有开启配网的网络，或者距离较远的原因导致模组没有加入到合适网络，则配网超时，配网超时之后，模组将处于未配网状态，同时也会将此状态发送给 MCU。

- 轮询 (Poll)

Poll 周期是指已经加入到网络的低功耗模组会周期内唤醒，其唤醒之后会发送 data request 给其父节点，用于告知父节点，其当前处于唤醒状态，父节点是否为其缓存数据，如果有缓存数据则父节点可以将数据发送给它。

Poll 是用于接收父节点的数据，即设备对控制的实时性要求很高，例如单火开关，可以将这个值设置为 250ms，其他产品，例如传感器，只有当状态发生变化时，或者周期上报，即只需要上报数据时，就可以把 poll 关闭。模组将收不到网关下发的控制指令，因此一般是在上电之后，设置一段时间的快速 poll，可以在这个时间窗内将网关的配置命令下发下来。上电之后的快速 poll 的时间默认为 30 秒，支持 MCU 设置。如果设备需要关闭 poll，且有网关的配置需要下发，建议将快速 poll 的时间窗增加。

当关闭 poll 时，网关会帮忙缓存数据，当模组上报数据时，会携带 data request，此时网关会将数据发下给模组。

注意：该值主要是影响功耗，唤醒周期越短，功耗越大。poll 最小值为 200ms，小于最小值按照最小值处理。最大值建议 8s，如果设置为 0 则关闭 poll。

- 重连 (Rejoin)

模组发送 data request 之后，父节点首先是需要回复 ack，该 ack 是对 data request 的应答，然后如果有缓存数据则将数据发送给模组。如果没有数据发送，则仅需回复 ack。如果模组发送了 data request，但由于环境、距离、父节点断电等因素导致模组没有收到 ack，则模组的 poll 失败次数会加 1，如果在累加的过程中重新收到父节点的 ack，则累加清零，当累加到的一定的值时 (Poll 失败次数)，认为模组丢失父节点，需要触发 rejoin。

触发 rejoin，目前由 2 种方式，应用层有数据发送则触发 rejoin 或者定时触发 rejoin，即当模组处于离线状态，周期性开始触发 rejoin，直到模组重新加入到之前网络。两者目

前独立。Rejoin 成功，只能表示其和父节点能够正常通信，数据能否到达网关需要看网关和父节点的路由情况。目前这两个参数都可以由 MCU 灵活配置。

rejoin 即重新加入到网络，这里不是指配网，无须网关开启配网，是一种专门用于低功耗设备在父节点丢失时，重新加入的网络的一种机制。

rejoin 间隔时间：即上面提到的周期触发 rejoin 的时间间隔，对应一些对数据要求严格的场合，或者功耗满足要求的场景，可以将 rejoin 间隔设置的短一些例如 3~5 秒。对于一些传感设备或者通过数据上报触发的场景，可以将时间间隔设置久一些，例如 1 小时。

Rejoin 尝试次数，是指设备触发 rejoin 之后，模组可以发送多少次 rejoin，对于 poll 时间较短的场合，以及 rejoin 间隔短的应用，可以设置少些，例如 1~2 次，对于 rejoin 间隔较长的场合，可以将 rejoin 尝试次数稍微增加，例如 3~4 次。

注意：设置参数不在范围内的，参数值不变化。

MCU 发送

字段

| | |
|---|--------------------|
| 1 | <th>长度</th> |
| 2 | <th>说明</th> |

帧头

2

| | |
|---|------------------------|
| 1 | <td>0x55aa</td> |
|---|------------------------|

版本

1

| | |
|---|---------------|
| 1 | <td>0x02</td> |
|---|---------------|

序列号

2

| | |
|---|------------|
| 1 | <td>N</td> |
|---|------------|

命令字

1

| | |
|---|---------------|
| 1 | <td>0x26</td> |
|---|---------------|

| | |
|---|------|
| 1 | <tr> |
|---|------|

数据长度

2

| | |
|---|---------------|
| 1 | <td>0x0e</td> |
|---|---------------|

| | |
|---|------|
| 1 | <tr> |
|---|------|

数据

```

1  <tr>
2    <td>2</td>
3    <td>心跳时间（秒）设置为0xffff表示当前值，0xfffe表示默认值

```

只有低功耗设备支持心跳修改, 低功耗设备的心跳默认为 4 小时, 设置范围为 (10~5*3600 秒)

```

1  </tr>
2  <tr>
3    <td>2</td>
4    <td>配网超时时间，设置为0xffff表示当前值，0xfffe表示默认值，配网超
      时时间默认为180秒，

```

设置范围为 (30~600)

```

1  </tr>
2  <tr>
3    <td>2</td>
4    <td>Rejoin间隔时间（秒）

```

设置 0xffff 表示当前值设置 0xfffe 表示默认值范围为 (3~3600) 默认值为 180 秒，即当设备丢失父节点时，会间隔 180 秒尝试 rejoin

```

1  </tr>
2    <tr>
3      <td>2</td>
4      <td>Poll 时间（唤醒周期）

```

单位 ms 0 表示关闭 poll, 0xffff 表示当前值, 0xfffe 表示默认为 5000ms 范围(200~10000) 模组会间隔 poll 时间唤醒一次，用于确认父节点是否有数据发送给它，如果产品为传感类型，仅有数据上传，则可以将其设置为 0

```

1  </tr>
2    <tr>
3      <td>2</td>
4      <td>Poll 上电之后持续快速poll的时间段设置（秒），快速poll的时间为
        250ms，当时间到达时，按照poll设置的时间运行

```

默认为 30 秒，设置为 0xffff 表示当前值，0xfffe 表示默认值。范围：(10~3000)


```
1 </tr>
2           <tr>
3       <td>1</td>
4       <td>Poll失败次数
```

设置为 0xff, 为当前值 0xfe 为默认值 4 次范围为 (3 ~ 40) 当达到最大值时, 如果配置了时间触发 rejoin, 则到规定的时间则会触发设备 rejoin

```
1 </tr>
2   <tr>
3       <td>1</td>
4       <td>应用数据发送是否触发rejoin
```

设置为 0xff 为当前值设置为 0xfe 为默认值 0 表示不触发 1 表示触发默认值为 1

```
1 </tr>
2   <tr>
3       <td>1</td>
4       <td>Rejoin尝试次数
```

设置为 0xff 为当前值设置为 0xfe 为默认值默认值为 1 范围 (1~10)

```
1 </tr>
2   </tr>
3   <tr>
4       <td>1</td>
5       <td>发射功率设置
```

设置为 0xff 当前值设置为 0xfe 默认值默认值为 11 范围 (3~19) dB

校验和

1

```
1   <td>从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余</td>
```

模组返回

| 字段 | 长度 (byte) | 说明 |
|------|-----------|-------------------------|
| 帧头 | 2 | 0x55aa |
| 版本 | 1 | 0x02 |
| 序列号 | 2 | N |
| 命令字 | 1 | 0x026 |
| 数据长度 | 2 | 0x0001 |
| 数据 | 1 | 00 失败 01 成功 |
| 校验和 | 1 | 从帧头开始按字节求和得出的结果对 256 求余 |