RSD2通信协议\_V1.0

变更记录：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 变更时间 | 版本 | 变更内容 |
| 2017/5/22 | V1.0 | 协议制定 |
| 2017/5/25 | V1.0.1 | 增加UID设置指令 |
| 2017/5/26 | V1.0.2 | 增加心跳回复指令，绑定指令中新增心跳使能标志 |
| 2017/5/27 | V1.0.3 | 新增IO初始化状态设置指令，删“绑定指令中新增心跳使能标志” |
| 2017/6/5 | V1.0.4 | 新增校验位 |
| 2017/6/26 | V1.0.5 | 统一所有指令长度 |
|  |  |  |

**1.绑定**

ECU发送绑定指令：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x15 | A0 A1 A2 ……A19 A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0： 08；**  //绑定标志位

A1~A6： ECUID; //需绑定的ECUID

A7~A12： 目标UID ; // 当UID==0时，为广播

A13： 信道； //当信道==0时，默认不修改

A14： 速率； //当速率==0时，默认不修改

A15～A20： 保留；

若绑定指令为广播，RSD2不回复ECU；

若绑定指令为单播，则RSD响应绑定成功：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x15 | A0 A1 A2 ……A19 A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0：D8**  //绑定成功

A1~A6：ECUID; //绑定的ECIUD

A7~A12：UID; //自己的UID

A13：信道； //存储的信道

A14：速率； //存储的速率

A15~A20：保留；

**2.心跳指令**

ECU发送心跳指令：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x15 | A0 A1 A2 …… A19A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0：A0=0x00 //设置当前IO状态为低电平，并更新“10s定时器”，**

A1~A6：ECUID //当ECUID==0时，指令不区分系统

A7~A12：目标UID // 需回复响应的目标UID

A13~A20: 保留

只要绑定的ECUID相同，从机收到指令就会设置IO口；

与目标UID匹配的从机将额外回复指令：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x0D | A0 A1 A2 …… A19A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0：A0=0xD0**  //回复标志位

A1~A6：ECUID //当ECUID==0时，指令不区分系统

A7~A12： UID //从机自己的UID

A13：IO状态 //即mos管状态

A14：从机IO上电初始化状态：1上电高电平，0上电低电平

A15A16：超时的次数

A17A18：接收到心跳的次数

A19：版本号

A20：保留

**3. IO初始化状态设置指令**

ECU发送心跳指令：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x0D | A0 A1 A2 …… A19A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0： 若A0=0x01则设置初始上电IO为高电平，并立即设置当前IO为高电平**

**若A0=0x02 则设置初始上电IO为低电平，心跳超时仍为低电平**

A1~A6：ECUID //当ECUID==0时，指令不区分系统

A7~A12：目标UID // 需回复响应的目标UID

A13~A20:保留

若为广播，从机不回复；

若为单播，从机回复：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x0D | A0 A1 A2 …… A19A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0：A0=0xD1**  //回复标志位

A1~A6：ECUID //当ECUID==0时，指令不区分系统

A7~A12： UID //从机自己的UID

A13：IO状态

A14：从机IO上电初始化状态：1上电高电平，0上电低电平

A15A16：超时的次数

A17A18：接收到心跳的次数

A19：版本号

A20：保留

**3.UID设置**

ECU发送设置从机UID指令：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x15 | A0 A1 A2 ……A19 A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0： 09；** //设置标志位

A1~A6： ECUID; //需要绑定的ECUID

A7~A12： 目标UID ; //当UID==0时，为广播

A13： 信道； //当信道==0时，默认不修改

A14： 速率； //当速率==0时，默认不修改

A15～A20： 新UID； //需要设置的新UID

若修改成功，则从机响应：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 包头 | 长度 | 数据域 | 校验 | 包尾 |
| 0xFB 0xFB | 0x15 | A0 A1 A2 ……A19 A20 | X1X2 | 0xFE 0xFE |

**A0：D9** //设置成功

A1~A6：ECUID; //绑定的ECIUD

A7~A12：UID; //设置后的UID

A13：信道； //存储的信道

A14：速率； //存储的速率

A15~A20：保留；