

Eevp.Pdw.Service

EEVP_VC

Exported on 07/15/2025

Table of Contents

1 History	3
2 Eevp.Pdw.Service 서비스	4
3 Interface Download.....	5
4 Eevp.Pdw.Service Interface.....	6

1 History

Version	담당자 (업체)	주요 변경 사항
r1	모비스	초안 release
r2	모비스	<ul style="list-style-type: none">서비스 이름 변경서비스 설명 변경서비스 내용 개정
r3	모비스	<ul style="list-style-type: none">경보 내용 추가
r4	모비스	<ul style="list-style-type: none">Status Field 추가

2 Eevp.Pdw.Service 서비스

항목	값
서비스 이름	Eevp.Pdw.Service
Version	1.00
설명	PDW에서 제공하는 전/후방 물체와의 거리 차수 정보 제공을 위한 서비스

3 Interface Download

마스터DB	버전	다운로드	BitBucket

4 Eevp.Pdw.Service Interface

- Instance
 - Dual Instance. Each instance responsible for front/rear USS sensor.
- Description
 - Interface designed to provide distance level to front/rear objects.

Service Interface	Element Type	Element Name	Args	Description	Permission	Change Log (Jira)	비고
Eevp.Pdw.Service	Event	DistanceLevel	<pre>struct DistanceLevel { Direction SensorDirection uint8 Left uint8 Right uint8 Center }</pre>	<p>전/후방 장애물 거리에 대한 3단계 경고.</p> <p>SensorDirection : 전방 / 후방 구분</p> <pre>enum Direction { kFront : 0x01 kRear : 0x02 }</pre> <p>Left/Right/Center : 좌측 / 우측 / 중앙에 대한 장애물 거리. 0(미감지) ~ 3(근접), 7(에러)</p>	UDP readonly		

Service Interface	Element Type	Element Name	Args	Description	Permission	Change Log (Jira)	비고
	Field	UssStatus	<pre>struct Status { Direction SensorDirection State SensorStatus }</pre>	<p>초음파센서의 상태 정보</p> <p>SensorDirection : 상동</p> <p>SensorStatus : 상태 정보</p> <pre>enum State { NORMAL : 0x00 ERROR : 0x01 }</pre>	UDP readonly		Uss Data.Version을 기반으로 함.