Magic Mirror Interaction Protocol



Copyright © ezVille Inc. All rights reserved.

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

목 차

문서	이력 정보	3
서문		.4
모	적	1
	ያ ያ	
	· Z	
_	· O	
1.1	PROTOCOL 정보	
1.1	중선 가장 FRAME 구조	
1.3	PRAIME 구조연동기기 별 ID	
	원숭기기 월 ID 전송 타이밍	
1.4 2.	매직미러 상태 정보	
2. 2.1	매직미터 상태요구(WP-> MM)	
2.1	매격미디 장대요ㅜ(Wr-> MM) 매직미러 상태 요구응답(MM -> WP)	
3.	일괄스위치 상태 및 제어	
3.1	월패드 일괄스위치 상태 요구 응답(WP -> MM)	
3.2	월패드 일괄스위치 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)	
3.3	텔레드 릴릴드귀시 '용대 요구 응답 결과(MMI -> WF)	
3.4	매직미러 일괄스위치 제어 요구 응답 결과(MM ->WP)	
4.	가스 상태 및 제어	
4.1	원패드 가스 상태 요구 응답(WP -> MM)	
4.2	월패드 가스 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)	
4.3	백의 기그 '상대 요구 '상급 실각(WIN - / WF)	
4.4	매직미러 가스 제어 요구 응답 결과(MM ->WP)	
5.	방범 상태 및 제어	
5.1	월패드 방범 상태 요구 응답(WP -> MM)	
5.2	월패드 방범설정 제어 요구 응답 결과(MM -> WP)	
5.3	매직미러 방범설정 제어 요구 응답 (WP -> MM)	
5.4	매직미러 방범설정 제어 요구 응답 결과(MM -> WP)	
6.	엘리베이터 충 정보 및 제어	
6.1	월패드 엘리베이터 층 정보 요구 응답(WP -> MM)	
6.2	월패드 엘리베이터 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)	
6.3	매직미러 엘리베이터 제어 요구 (WP -> MM)	
6.4	매직미러 엘리베이터 제어 요구 응답 결과(MM -> WP)	
	현관 문 열림 상태 정보	
7.1	월패드 현관 문 열림 상태 요구 응답(WP -> MM)	17
7.2	월패드 현관문 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)	
	날씨 정보	
8.1	날씨정보 전달(WP -> MM)	
8.2	날씨 정보 요구 응답 결과(MM -> WP)	
	주차 위치 정보	
9.1	주차정보 표시요구(WP -> MM)	21
	구차 정보 요구 응답 결과(MM -> WP)	

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

문서 이력 정보

버전	작성일	작성자	변경내용
1.00	2014-12-05	최진환	초안작성
1.01	2014-12-12	최진환	날씨, 주차추가
1.02	2014-12-16	최진환	날씨 및 일괄 데이터 포맷 변경
1.03	2014-12-23	최진환	날씨 및 일괄 데이터 포맷 변경
1.04	2014-12-23	최진환	날씨 데이터 순서 변경
1.05	2015-1-8	최진환	데이터 flow 변경
1.06	2015-4-24	최진환	Command flow 변경
1.07	2015-4-27	최진환	Command flow 변경
1.08	2015-4-29	최진환	MM Control command 추가
1.09	2015-4-30	최진환	조회 packet 구조 변경
1.10	2015-5-6	최진환	EV 호출 및 도착 정보 추가

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

서문

목 적

이 문서는 WP와 매직미러간 통신을 위한 프로토콜 규약을 위해 작성 되었습니다

개 요

이 문서는 매직미러와의 연동을 위한 통신 및 프로토콜을 기술하고 있습니다

참 고

- 이 문서는 다음의 문서를 참고하였습니다
 - 1. MTM 기능 정의서(유코스텍)
 - 2. TTA 일괄 스위치 연동 프로토콜

약 어

이 문서에서 사용하는 약어

MM – Magic Mirror의 약어 WP – Wallpad의 약어

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호:1.10

개정일자 : 2015-05-06

1. Protocol 정보

1.1 통신 사양

● 회선방식: RS-485 통신

• 속도: 9600bps

• Data 형식: 8bit Data, 1 Stop bit, None Parity

1.2 Frame 구조

Header	DEVICE ID	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
		SUB- ID	TYPE			SUM	SUM

- START(Header) : 0xF7(프레임 시작을 의미한다)

- DEVICE ID : 연동기기 별 Main ID

- Sub ID: 장치기 Main ID에 따른 Sub ID

- COMMAND TYPE: Command

(Bit7 = 0: WP -> 매직미러, Bit7 = 1: WP <- 매직미러)

COMMAND TYPE	PE 코드값 COMMAND TYPE		코드값
상태 및 제어 요구	0x01	상태 응답	0x81
월패드 동작 요구	0x41	월패드 동작 응답	0xC1
매직미러 동작 요구	0x43	매직미러 동작 요구 응답	0xC3

- Length : Data의 길이 (값이 '0x00' 이면 Data 필드 없음)

- Data : 데이터 필드

- XOR : Header부터 XOR SUM 이전까지 XOR한 값

- ADD: Header부터 XOR SUM 까지 ADD한 값(자리올림 무시)

따라서 전체 프레임 길이는 (LENGTH + 7) 이 된다.

1.3 연동기기 별 ID

매직미러 연동에 사용 될 연동기기별 ID는 다음과 같다.

Device ID	ID Value
매직미러	0x53

- Device ID는 TTA용 Device ID 와 구분을 위해 고유의 ID를 부여 함.
- 엘리베이터 연동은 일괄 command 를 따름.

MM과 device 연동을 위한 하위 sub ID는 다음과 같다(매직미러 연동 Device 개수)

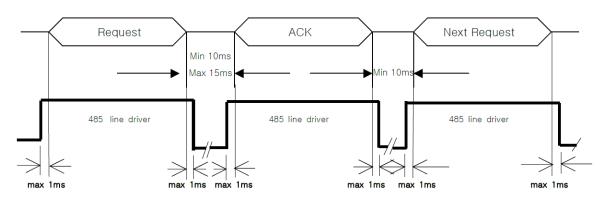
Device Sub ID	ID Value
매직미러 1개 연동	0x01

1.4 전송 타이밍

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06



● Request: MM 에서 WP로 전송하는 프레임

● ACK:WP의 응답

● Next Request : WP의 응답을 받고 MM에서 다음 전송하는 프레임

• 송신의 byte 간 간격은 1ms 미만으로 처리하고, 수신 측에서는 byte 간 사이가 5ms 를 초과하는 경우에는 수신된 모든 데이터를 무시 한다

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

2. 매직미러 상태 정보

2.1 매직미러 상태요구(WP-> MM)

MM과의 통신 시 상태요구 메시지를 보내도록 한다. 이 메시지는 홈 네트워크 주 장치의 요청에 의한 동작이 아닌 MM 동작에 의한 제어 상태를 알아오는 데 사용된다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x01	0x01	1 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 Bit 정의

DATA 0	월패드 Alive 상태(1)
	ξ η— / νο ο η(1)

2.2 매직미러 상태 요구응답(MM -> WP)

WP의 상태요구에 대한 응답을 MM는 다음과 같이 정의한다. 이때 상태 뿐만 아니라 제어가 필요한 경우, 0x81로 응답한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x81	0x5	5 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

	Data o byto 6-1	
	DATA 0	Reserved

● Data 1 byte 정의

Bit 7	Reserved
Bit 6	주차 정보 - (1/0)
Bit 5	날씨정보 - (1/0)
Bit 4	현관문 상태 - (1/0)
Bit 3	엘리베이터 - (1/0)
Bit 2	방범 - (1/0)
Bit 1	가스 – (1/0)
Bit 0	일괄 스위치 - (1/0)

● Data 2 byte 정의

Bit 7	Reserved
Bit 6	Reserved
Bit 5	Reserved
Bit 4	Reserved
Bit 3	Reserved
Bit 2	Reserved
Bit 1	제어(1/0)
Bit 0	상태(1/0)

● Data 3 byte 정의

Bit 7	Reserved
-------	----------

문서번호 : PROT-MM-1 개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

Bit 6	Reserved
Bit 5	Reserved
Bit 4	Reserved
Bit 3	Reserved
Bit 2	Reserved
Bit 1	Off 제어(1/0)
Bit 0	On 제어(1/0)

● Data 4 byte 정의

= 0.101 1 10) 10 1	
DATA 4	Reserved

- MM는 상태/제어 정보가 필요한 정보를 Bit set해서 WP에 전달한다.
- MM는 상태/제어가 필요한 정보를 하나씩 WP에 전달한다
- 정보가 필요 없는 경우 00으로 응답한다

[Packet Sample]

(일괄 스위치 상태 요청)

WP -> MM : F7 53 01 01 01 01 X A

MM -> WP : F7 53 01 81 04 00 01 01 00 00 X A

(주차정보 요청)

WP -> MM : F7 53 01 01 01 01 X A

MM -> WP: F7 53 01 81 05 00 40 01 00 00 X A

(일괄 스위치 제어 요청)

WP -> MM : F7 53 01 01 01 01 X A

MM -> WP: F7 53 01 81 05 00 01 02 01 00 X A (일괄 스위치 on 제어)

(가스 제어 요청)

WP -> MM : F7 53 01 01 01 01 X A

MM -> WP: F7 53 01 81 05 00 02 02 02 00 X A (가스 off 제어)

(정보 필요 없는 경우)

WP -> MM : F7 53 01 01 01 01 X A

MM -> WP: F7 53 01 81 05 00 00 00 00 X A (정보필요 없음)

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

3. 일괄스위치 상태 및 제어

3.1 월패드 일괄스위치 상태 요구 응답(WP-> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 일괄스위치 상태 요구에 대한 결과를 WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

I	Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
		ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
	0x7F	0x53	0x01	0x41	0x02	2 byte	XOR	ADD
						-	SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

DATA 0	일괄 스위치 - 0x01

● Data 1 Byte 정의

<u> </u>	
DATA 1	일괄 스위치 ON/OFF (1/0)

• 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

3.2 월패드 일괄스위치 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 일괄 스위치 상태 및 제어 확인을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x04	4 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

DATA 0	Error Status - 정상 0, 에러 1

● Data 1 byte 정의

DATA 1	일괄 스위치 - 0x01

● Data 2 Byte 정의

- Data 2 Dyto 0 1	
DATA 2	일괄 스위치 ON/OFF (1/0)

● Data 3 byte 정의

DATA 3	Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM: F7 53 01 41 02 01 00 X A (일괄 스위치 OFF 제어)

MM -> WP: F7 53 01 C1 04 00 01 00 00 X A (일괄 스위치 OFF 제어 확인)

MM -> WP: F7 53 01 C1 04 01 01 00 00 X A (일괄 스위치 OFF 에러)

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

3.3 매직미러 일괄스위치 제어 요구 응답 (WP-> MM)

MM에서 일괄스위치 제어 요구 시 WP는 MM에 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Н	eader	DEVICE ID	DEVICE SUB- ID	COMMAND TYPE	LENGTH	DATA N	XOR SUM	ADD SUM
(0x7F	0x53	0x01	0x43	0x02	2 byte	XOR SUM	ADD SUM

● Data 0 Byte 정의

=	
DATA 0	일괄 스위치 - 0x01

• Data 1 Byte 정의

	Data i Dyto 6 i	
	DATA 1	일괄 스위치 ON/OFF (1/0)

● 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

3.4 매직미러 일괄스위치 제어 요구 응답 결과(MM ->WP)

WP의 일괄스위치 제어 결과에 대해 MM은 다음과 같이 응답한다.

Header	DEVICE	DEVICE SUB- ID	COMMAND TYPE	LENGTH	DATA N	XOR SUM	ADD SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC3	0x04	4 byte	XOR SUM	ADD SUM

● Data 0 byte 정의

DATA 0 Error Status - 정상 0, 에러 1

● Data 1 byte 정의

- Data 1 Dyto 0 1	
DATA 1	일괄 스위치 - 0x01

● Data 2 byte 정의

DATA 2	일괄 스위치 ON/OFF (1/0)

● Data 3 byte 정의

	Bala o bylo 6 1	
	DATA 3	Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM: F7 53 01 43 02 01 00 X A (일괄 스위치 OFF 제어 결과)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 00 01 00 00 X A (일괄 스위치 OFF 제어 결과 확인)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 01 01 00 00 X A (일괄 스위치 OFF 제어 결과 확인 에러)

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

4. 가스 상태 및 제어

4.1 월패드 가스 상태 요구 응답(WP -> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 가스 상태요구가 있을 때, WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

1	Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	пеацеі	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGIA	DATAN	AUK	ADD
		ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
	0x7F	0x53	0x01	0x41	0x02	2 byte	XOR	ADD
							SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

DATA 0	가스 – 0x02

● Data 1 bit 정의

DATA 1	가스 ON/OFF (1/0)
--------	-----------------

• 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

4.2 월패드 가스 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 가스 상태 및 제어 확인을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다. 가스 제어는 잠금(OFF)만 제공한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x04	4 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

DATA 0	Error Status - 정상 0. 에러 1
	=1101 Otatas 0 0 0, 1, 1 1

● Data 1 byte 정의

- 2ata 1 5/to 0 1		, 1
	DATA 1	가스 – 0x02

● Data 2 byte 정의

DATA 2	가스 ON/OFF (1/0)

● Data 3 byte 정의

DATA 3 Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM : F7 53 01 41 02 02 00 X A (가스 OFF 상태)

MM -> WP : F7 53 01 C1 04 00 02 00 00 X A (가스 OFF 상태 확인)

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

4.3 매직미러 가스 제어 요구 응답(WP->MM)

MM에서 가스 제어 요구 시 WP는 MM에 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x43	0x02	2 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

= 3.13. 3 = 3 .13 0 1	
DATA 0	가스 – 0x02

● Data 1 Byte 정의

,	
DATA 1	가스 OFF (0)

• 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

4.4 매직미러 가스 제어 요구 응답 결과(MM ->WP)

WP의 가스 제어 결과에 대해 MM은 다음과 같이 응답한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC3	0x04	4 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

<u>, , , , , , , , , , , , , , , , , , , </u>	
DATA 0	Error Status – 정상 0, 에러 1

● Data 1 byte 정의

DATA 1	가스 – 0x02

● Data 2 byte 정의

DATA I /F OFF (0)

● Data 2 byte 정의

DATA 2	Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM: F7 53 01 43 02 02 00 X A (가스 OFF 제어 결과)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 00 02 00 00 X A (가스 OFF 제어 결과 확인)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 01 02 00 00 X A (가스 OFF 제어 결과 확인 에러)

* X : XOR SUM

* A : ADD SUM

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

5. 방범 상태 및 제어

5.1 월패드 방범 상태 요구 응답(WP -> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 방범 상태요구가 있을 때, WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

I	Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
		ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
	0x7F	0x53	0x01	0x41	0x02	2 byte	XOR	ADD
						-	SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

DATA 0	방범 - 0x03

● Data 1 Byte 정의

DATA 1	방범설정 ON/OFF (1/0)

● 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

5.2 월패드 방범설정 제어 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 방범설정 제어 확인을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다. MM은 방범 설정만 할 수 있으며 해제는 WP에서 하도록 한다

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x04	4 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

• Data 0 byte 정의

	Data o byto 6-1	
	DATA 0	Error Status – 정상 0, 에러 1

● Data 1 byte 정의

- Bata i byto o	
DATA 1	방범설정 - 0x03

● Data 2 byte 정의

DATA 2	방범설정 ON/OFF (1/0)

● Data 3 byte 정의

[Packet Sample]

WP -> MM : F7 53 01 41 02 03 00 X A (방범설정 OFF 상태 - 재실 모드)

MM -> WP: F7 53 01 C1 04 00 03 00 00 X A (방범설정 OFF 확인)

* X : XOR SUM * A : ADD SUM

• 방범 설정 오류에 대한 처리는 필요 함

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

5.3 매직미러 방범설정 제어 요구 응답 (WP-> MM)

MM에서 방범설정 제어 요구 시 WP에 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x43	0x02	2 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

DATA 0	방범설정 - 0x03

● Data 1 Byte 정의

, ,	
DATA 1	방범설정 ON/OFF (1/0)

● 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

5.4 매직미러 방범설정 제어 요구 응답 결과(MM -> WP)

WP의 방범설정 제어 결과에 대해 MM은 다음과 같이 응답한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC3	0x04	4 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

= 0.10. 0 1. j.c 0 1	
DATA 0	Error Status - 정상 0, 에러 1

Data 1 byte 정의

	Data 1 Dyto 6-1	
	DATA 1	방범설정 - 0x03

● Data 2 byte 정의

= and = a j = 0	
DATA 1	방범설정 ON/OFF (1/0)

● Data 2 byte 정의

	Data 2 Dyto 6 1	
	DATA 2	Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM: F7 53 01 43 02 03 01 X A (방범 설정 ON 제어 결과)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 00 03 01 00 X A (방범 설정 ON 제어 결과 확인)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 01 03 01 00 X A (방범 설정 ON 제거 결과 에러)

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

6. 엘리베이터 층 정보 및 제어

6.1 월패드 엘리베이터 층 정보 요구 응답(WP-> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 엘리베이터 충 정보 요구가 있을 때, WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x41	0x05	5 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

DATA 0	엘리베이터 - 0x04

• Data 1 Byte 정의

DATA 1	E/V 호기 표시(0x01-1호기, 0x02-2호기)

● Data 2 Byte 정의

DATA 2	E/V 층 - 지상(0), L(로비0x4C), B(지하 0x42)
--------	--------------------------------------

• Data 3 Byte 정의

DATA 3	E/V 층 정보(0x01~max 층)

• Data 4 Byte 정의

• 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

6.2 월패드 엘리베이터 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 엘리베이터 호출을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x07	7 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

DATA 0	Error Status – 정상 0, 에러 1

• Data 1 byte 정의

DATA 1 E/V – 0x04	
-------------------	--

• Data 2 Byte 정의

DATA 2	E/V 호기 표시(1- 1호기, 2-2호기)

● Data 3 byte 정의

DATA 3	E/V 층 – 지상(0), L(로비0x4C), B(지하 0x42)

● Data 4 Byte 정의

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

DATA 4 E/V 층 정보(0x01~max 층)

• Data 5 Byte 정의

DATA 5 E/V 방향 정보 - 상향(1), 하향(0)

● Data 6 byte 정의

DATA 6 Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM : F7 53 01 41 05 04 01 42 01 01 X A

(E/V 1호기 지하 1층, 상향에 위치-아래에서 위로 이동예정)

MM -> WP : F7 53 01 C1 07 00 04 01 04 42 01 00 X A

(E/V 1호기 지하 1층에 위치 확인)

WP -> MM : F7 53 01 41 05 04 02 00 07 00 X A

(E/V 2호기 7층에 위치, 하향에 위치-위에서 아래로 이동예정)

MM -> WP : F7 53 01 C1 07 00 04 02 00 07 00 00 X A

(E/V 2호기 7층에 위치 확인)

일반 - 00 01(1층)

로비 - L(0x4C) - 4C 00

지하 - B(0x42) - 42 01, 42 02

6.3 매직미러 엘리베이터 제어 요구 (WP-> MM)

MM에서 엘리베이터 제어 요구 시 WP에 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE		COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x43	0x02	2 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

D 4 T 4 A	EA/ 0.04
ΠΑΤΔ Ω	
	L/V = UXU4

● Data 1 Byte 정의

= = , = , = 0 1	
DATA 1	E/V 호출(0x01), <mark>E/V 도착(0x02)</mark>

• 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

6.4 매직미러 엘리베이터 제어 요구 응답 결과(MM -> WP)

WP의 엘리베이터 제어 결과에 대해 MM은 다음과 같이 응답한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC3	0x04	4 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

DATA 0	Error Status - 정상 0, 에러 1

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

● Data 1 byte 정의

DATA 1 E/V – 0x04

● Data 2 byte 정의

DATA 1 E/V 호출(0x01), E/V 도착(0x02)

● Data 3 byte 정의

DATA 2 Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM: F7 53 01 43 02 04 01 X A (E/V 호출 요청 결과)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 00 04 01 00 X A (E/V 호출 요청 결과 확인)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 00 04 02 00 X A (E/V 도착 알림)

MM -> WP: F7 53 01 C3 04 01 04 01 00 X A (E/V 호출 요청 결과 확인 에러)

* X : XOR SUM

* A: ADD SUM

7. 현관 문 열림 상태 정보

7.1 월패드 현관 문 열림 상태 요구 응답(WP -> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 현관 문 열림 상태요구가 있을 때, WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x41	0x02	2 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

2 4.14. 0 2 / 10	
DATA 0	현관 문 열림 상태 - 0x05

● Data 1 Byte 정의

,	
DATA 1	현관 문 열림 ON/OFF (1/0)

● 데이터 오류 시 MM은 다시 WP에게 요청한다.

7.2 월패드 현관문 상태 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 현관문 상태 요구 응답을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다.

I	Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
		ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
	0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x04	4 byte	XOR	ADD
							SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

 Data o byto o 1	
DATA 0	Error Status - 정상 0, 에러 1

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

● Data 1 byte 정의

DATA 1 현관 문 열림 상태 - 0x05

● Data 2 byte 정의

DATA 2 현관 문 열림 ON/OFF (1/0)

● Data 3 Byte 정의

DATA 3 Reserved

[Packet Sample]

WP -> MM : F7 53 01 41 02 05 00 X A (현관 문 열림 OFF 상태 -> 현관 문 단힘) MM -> WP : F7 53 01 C1 04 00 05 00 00 X A (현관 문 열림 OFF 상태 확인)

* X : XOR SUM * A : ADD SUM

8. 날씨 정보

8.1 날씨정보 전달(WP -> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 날씨 정보가 있을 때, WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	עו ן	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x41	0x0B	11 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 Byte 정의

_	
DATA 0	날씨 - 0x06

● Data 1~6 byte 정의

Data 1	년
Data 2	월
Data 3	일
Data 4	٨
Data 5	분
Data 6	초

● Data 7 byte 정의

Data 7	날씨(아이콘 index)

● Data 8~10 byte 정의

Data 8	실외온도 영상/영하
Data 9	실외온도 정수자리
Data 10	실외온도 소수점 이하

● 실외온도 영상/영하: 영상 0x00, 영하 0x01

● 실외온도 정수자리: 0~255

실외온도 소수점자리: 0~255

문서번호: PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

Ex) -16.5도: 0x011005

• 아이콘 - 현재 WP는 39개의 아이콘을 사용 함.

8.2 날씨 정보 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 날씨정보 응답 확인을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x04	4 byte	XOR	ADD
					-	SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

, , ,	
DATA 0	Error Status - 정상 0, 에러 1

Data 1 Bvte 정의

, 9 1	
DATA 1	날씨 – 0x06

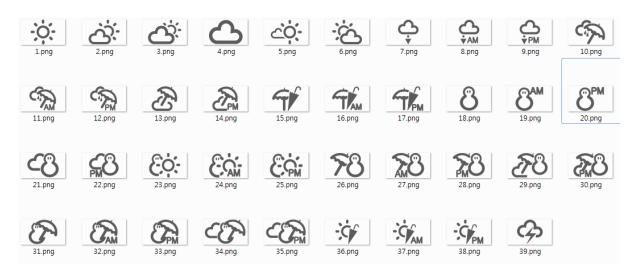
● Data 2 byte 정의

Data 2	정보 수신 - 0

● Data 3Bvte 정의

, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	
DATA 3	Reserved

● 날씨 정보 수신 에러 시 다시 WP에 요청한다



• 아이콘 개수 및 표시 개수가 상호 맞지 않아 조정이 필요 함

[Packet Sample]

WP -> MM : F7 53 01 41 0B 06 0E 0C 19 0D 05 0B 01 01 01 05 X A (2014년 12월 25일 13시 05분 11초 날씨 맑음 영하 1.5도)

MM -> WP : F7 53 01 C1 04 00 06 00 00 X A

(날씨정보 수신 확인)

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

9. 주차 위치 정보

9.1 주차정보 표시요구(WP -> MM)

MM 상태요구 응답(0x81)에 날씨 정보가 있을 때, WP는 다음과 같은 프로토콜로 통신하도록 한다.

Header	DEVICE	DEVICE	COMMAND	LENGTH	DATA N	XOR	ADD
	ID	SUB- ID	TYPE			SUM	SUM
0x7F	0x53	0x01	0x41	0x0F	15 byte	XOR	ADD
						SUM	SUM

● Data 0 byte 정의

y	
Data 0	주차 – 0x07

● Data 1 byte 정의

Data 1	차량대수(0x01부터 시작)

● Data 2~7 byte 정의

- Data Z 1 Dyto 0	· ·
Data 2	년
Data 3	얼
Data 4	일
Data 5	시
Data 6	분
Data 7	초

● Data 8 byte 정의

, ,	
DATA 8	층 명칭(A to Z ASCII)

● Data 9 byte 정의

DATA 9	층 번호(0~9, A to Z ASCII)

● Data 10 byte 정의

	The state of the s
DATA 10	구역명칭(0~9, A to Z ASCII)

● Data 11 byte 정의

DATA 11	구역번호(0~255)

• Data 12~13 byte 정의

DATA 13	Tag ID 1,2 째 자리 숫자(hex)
DATA 12	Tag ID 3,4 째 자리 숫자(hex)

● Data 14 byte 정의

2010 : 10710 0	'
DATA 14	Tagid가 4자리 이상일 경우 처리하기 위해(00)

- 주차층, 구역명칭, 구역번호 등이 없는 경우 0으로 표시 함.
- MM에서 주차정보 요청 시에만 주차정보 제공 함
- Tag ID는 총 4자로 보냄. 100보다 작으면 DATA12번에 보냄, 4자리 이상일 경우 Data 13 번 사용, Data는 임시로 두기로 함.

문서번호 : PROT-MM-1

개정번호 : 1.10

개정일자 : 2015-05-06

• 차량대수가 1대이면 0x01, 2대일 경우 Data 12 byte에 차량대수 0x02+하위 정보 전송

9.2 주차 정보 요구 응답 결과(MM -> WP)

MM이 주차정보 응답 확인을 위해서는 0x41에 대한 응답을 다음과 같이 전달한다.

Header	DEVICE ID	DEVICE SUB- ID	COMMAND TYPE	LENGTH	DATA N	XOR SUM	ADD SUM
0x7F	0x53	0x01	0xC1	0x4	4 byte	XOR SUM	ADD SUM

● Data 0 byte 정의

DATA 0	Error Status - 정상 0, 에러 1

● Data 1 byte 정의

DATA 1	주차 – 0x07

● Data 2 byte 정의

, 0 1	
Data 2	수신 확인 - 0

● Data 3 Byte 정의

_ · Bata o Byte o		
	DATA 3	Reserved

● 주차 정보 수신 에러 시 다시 WP에 요청한다

[Packet Sample] - 1대인 경우

WP -> MM: F7 53 01 41 0F 07 01 0E 0C 19 0D 05 0B 42 02 03 01 0C 43 00 X A

(14년 12월 25일 13시 05분 11초 B층2 3구역1 1267 tag ID)

MM -> WP: F7 53 01 C1 04 00 07 00 00 X A

[Packet Sample] - 2대인 경우

WP -> MM : F7 53 01 41 1D 07 01 0E 0C 19 0D 05 0B 42 02 03 01 0C 43 00

02 0E 0C 19 0D 05 0B 43 05 06 01 0C 43 00 X A

MM -> WP: F7 53 01 C1 04 00 07 00 00X A

1번째 차 : 14년 12월 25일 13시 05분 11초 B층2 3구역1 1267 tag ID 2번째 차 : 14년 12월 25일 13시 05분 11초 C층5 6구역1 1267 tag ID

* X : XOR SUM * A : ADD SUM

Tag ID 사용여부는 아직 fix된 부분이 아니기 때문에 현장에 따라 변경될 수도 있습니다