

天蝎座低功耗心电传感器串口通讯协议

串口波特率:921600

注意:数据为不定长度

解析示例:

0	4F		
1	D5	帧头	
2	43	信号强度	
3	35	数据长度,数据长度指除去两个帧头和信号强度后的数据	
		长度, 包含校验位和数据长度位本身,不包含两个帧头和	
		信号强度位 。这里收 <mark>到 0x35 , 转换 16 进制</mark> 为 53 , 收到的	
		完整数据长度为 56,减去帧头和信号值为 53,相符。	
4	03	数据 ID,保留	
5	41		
6	09	保留	
7	4D		
8	OF		
9	13	心电数据量,每个心电数据由高低两位数据组成。这里	
		0x13 换算为 10 进制后=19 , 表示在 Param_TB 数据后 ,	
		有 19 个心电数据。每个心电数据有两位 , 一共是 28 位心	
		电数据	
10	04	数据类型 , Param_ID	
11	58	Param_HB	



12	A2	Param_LB	
13	D1	Param_TB	
14	67	心电数据 1,67 为高 8 位,2E 为第八位,整合后是	
15	2E	0x67*256+0x2E=26414 ,	
		当数据大于 32767 时,数据要减去 65535	
16	66		
17	F7	心电数据 2	
18	68	心电数据 3	
19	5F		
20	69	心电数据 4	
21	СС		
22	6A	心电数据 5	
23	71		
24	6A	心电数据 6	
25	13		
26	68	心电数据 7	
27	E7		
28	69	心电数据 8	
29	7F		
30	68	心电数据 9	
31	AC		
32	68	心电数据 10	



33	23		
34	68	- 心电数据 11	
35	D8		
36	6D	- 心电数据 12	
37	1C		
38	70	心电数据 13	
39	8E		
40	73	心电数据 14	
41	CF		
42	77	N. CT 25-CT 1 C	
43	59	心电数据 15	
44	79	.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\	
45	58	心电数据 16	
46	7A	A. ch */	
47	9C	心电数据 17	
48	79	心电数据 18	
49	B8		
50	75	心电数据 19	
51	61		
52	0A	保留	
53	7B	保留	
54	28	校验位 1	



55	SA 校验位 2	
----	----------	--

校验计算方法

数据采用两位校验位,校验计算方法如下图

```
#Data数据里面已经去掉了开始的帧头0x4F、0xD5以及信号强度0x43
#计算校验位时不包含两位帧头和信号强度
Data = [0x35,0x03,0x41,0x09,0x4D,0x0F,0x13,0x04,0x58,0xA2,0xD1, 0x67,0x2E,0x66,0xF7,0x68,0x5F,0x69,0xCC,0x6A,0x71,0x6A,0x13,0x68,0xE7, 0x69,0x7F,0x68,0xAC,0x68,0x23,0x68,0xD8,0xD0,0x1C,0x70,0x8E,0x73,0xCF,
          0x77,0x59,0x79,0x58,0x7A,0x9C,0x79,0xB8,0x75,0x61,0x0A,0x7B,0x28,0x3A]
check1 = 0
check2 = 0
for i in range(len(Data)-2):
     check1 = check1+Data[i]
check1 = check1%256
print(check1)
for x in range(0,len(Data)-1,2):
     check2 =check2+Data[x]
check2 = check2%256
print(check2)
```

输出结果为

```
In [18]: runfile('C:
58
```

校验位1为0x28,换算10进制为40,与结果相符

校验位 2 为 0x3A, 换算 10 进制为 58, 与结果相符

- Param_ID 含义
- Param_ID = 0 时,传输的数据内容为电池电压、版本号以及心率

电池电压=2000+Param_HB*10,单位为 mV

```
版本号= Param_HB
心率= Param_TB
```

2. Param_ID = 2 时, 传输的数据内容为皮肤电和体温



皮肤电= Param_HB *256+Param_LB

体温= Param_TB -20℃

3. Param_ID = 3 时, 传输的数据内容为 RR 间隔

RR 数据 ID= Param_HB

RR 间隔 = Param_LB*256+ Param_TB

4. Param_ID = 4 时,发送的数据内容为加速度数据

X轴加速度=Param_HB

Y 轴加速度= Param_LB

Z 轴加速度= Param_TB

5. Param_ID = 5 时,发送的是计步数

步数=Param_HB *256+Param_LB

