

# 接口通信协议

## 1.通信配置（USAR1：12V RX1 TX1 GND）

通信接口：RS232 串口

波特率：9600

数据位：8 位

停止位：1 位

校验位：0 位

## 2.数据帧格式（# data1 data2... \*）

名称	定义	备注
HEAD(帧头)	0X23	#
DAT1(数据 1)	Data[0]	
DAT2(数据 2)	Data[1]	
END(帧尾)	0X2a	*

## 3.数据定义

➤ 开始游戏初始化 每次游戏开始时需要先初始化参数

服务器-->娃娃机主板

帧头	命令	时间	抓力控制				速度控制			预留	线长	中奖	预留	预留	帧尾
HEAD	CMD	D0	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8	D9	D10	D11	D12	END
#	AA	30-90	1-45				1-10			0	10-90	0-1	0	0	*

D0：游戏时间 30-90S，建议值 30

D1：第一段抓力，建议值 35

D2：第二段抓力，建议值 35

D3：第三段抓力，建议值 12

D4：第四段抓力，建议值 12

D5：前后电机速度，建议值 6 数值越大速度越快

D6：左右电机速度，建议值 6 数值越大速度越快

D7：上下电机速度，建议值 6 数值越大速度越快

D9：线长时间 10-90 对应 1-9S 线到底的最长时间,天车下来到底的放线长度控制。默认 50S

D10：1 中奖，0 不中奖

预留：0

应答：同发送

服务器：0x23 0xaa 0x1e 0x23 0x23 0x0c 0x0c 0x06 0x06 0x06 0x00 0x32 0x00 0x00 0x00 0x2a

娃娃机：0x23 0xaa 0x1e 0x23 0x23 0x0c 0x0c 0x06 0x06 0x06 0x00 0x32 0x00 0x00 0x00 0x2a

➤ 控制娃娃机:Data[0]=0X01;Data[1]=XX; XX:BIT0~BIT4 上下左右按键

服务器-->娃娃机主板 # 01 XX \*

应答: 同发送 (可以不应答)

天车向前:

服务器: 0x23 0x01 0x01 0x2a

娃娃机: 0x23 0x01 0x01 0x2a

天车向后:

服务器: 0x23 0x01 0x02 0x2a

娃娃机: 0x23 0x01 0x02 0x2a

天车向左:

服务器: 0x23 0x01 0x04 0x2a

娃娃机: 0x23 0x01 0x04 0x2a

天车向右:

服务器: 0x23 0x01 0x08 0x2a

娃娃机: 0x23 0x01 0x08 0x2a

天车下抓:

服务器: 0x23 0x01 0x10 0x2a

娃娃机: 0x23 0x01 0x10 0x2a

天车不动: 控制前后左右电机停止

服务器: 0x23 0x01 0x00 0x2a

娃娃机: 0x23 0x01 0x00 0x2a

➤ 结果反馈:Data[0]=0X80;Data[1]=0X00/0X01(没抓到/抓到了);

娃娃机主板--> 服务器 # 80 00/01 \*

应答: 同发送

未抓中娃娃:

娃娃机: 0x23 0x80 0x00 0x2a

服务器: 0x23 0x80 0x00 0x2a

抓中娃娃:

娃娃机: 0x23 0x80 0x01 0x2a

服务器: 0x23 0x80 0x01 0x2a

- 查询心跳:**Data[0]=0X02;Data[1]=00;**  
服务器-->娃娃机主板 **# 02 00 \***  
娃娃机应答: **Data[0]=0X02;Data[1]=ER; # 02 ER \***  
**ER=0** 系统正常, **ER=1-9**, 系统故障

查询娃娃机是否正常运行:

服务器: **0x23 0x02 00 0x2a**

娃娃机: **0x23 0x02 ER 0x2a**

**ER=0X00:** 正常。

**ER=0X01:** 下抓微动或下抓电机故障。

**ER=0X02:** 前微动或前后电机故障。

**ER=0X03:** 后微动或前后电机故障。

**ER=0X04:** 左微动或左右马达故障。

**ER=0X05:** 右微动或者左右马达故障。

**ER=0X06:** 防摇报警。

**ER=0X07:** 礼品不足。

**ER=0X08:** 预留。

**ER=0X09:** 预留。