

保密级别	秘密级
版本号	V0. 1
归档部门	

# 设计文档

# 【车联网】

硬件研发部

二〇一九年一月

## 一、模块框架

模块采用底层驱动和上层应用的方式实现软件编写。需实现内容:

- ▶ 获取车速
- ▶ 获取里程数
- ▶ 获取位置信息
- ▶ 获取故障信息
- ▶ 信号灯指示
- ▶ 离线存储
- ▶ 参数配置

## 1.1 底层驱动

底层驱动分为:

- ➤ Mc20 驱动
- ➤ CAN 驱动
- ➤ LED 驱动
- ▶ 系统驱动

## 1.2 上层应用

- ▶ 配置参数
- ▶ 上报数据
- ▶ 离线记录
- ▶ 状态检测

## 二、底层实现

## 2.1 MC20 驱动

#### 2.1.1 包含函数

- 1. mc20 硬件初始化
- 2. mc20 指令集
- 3. mc20 GPRS 开启
- 4. mc20 GPS 开启
- 5. mc20 消息队列

#### 2.1.2 初始化内容

1. Void Mc20\_Init(void);

#### 2.1.3 运行事件

- 1. Void MC20\_Core\_Loop\_Run(void); 此函数 20ms 调用一次
- Void MC20\_GPRS\_Start\_Process(void); 此函数为触发事件
- 3. Void MC20\_GPS\_Start\_Process(void); 此函数为触发事件
- 4. Void MC20\_GPS\_GetLocation\_Process(void); 此函数为触发事件

## 2.1.4 结构体

```
Typedef struct
{
     Uint8_t status_machine;
     Uint8_t status_Rev;
}Status_Mactine_t;

Typedef stuct
{
     Status_Mactine_t GPRS_Status_Machine;
}
```

```
Status_Mactine_t GPS_Status_Machine; }MC20_CoreStatus_t;
```

#### 2.1.5 接口

```
Void MC20_GPRS_Start(void);
Void MC20_GPS_Start(void);
Void MC20_GPS_GetLocation(uint16 longitude,uint16_t latitude);
```

## 2.2 CAN 驱动

#### 2.2.1 包含函数

- ➤ CAN 初始化
- ➤ CAN 获取车辆信息
- ➤ CAN 消息队列

#### 2.2.2 初始化内容

Void CAN Init(void)

## 2.2.3 运行事件

```
    Void CAN_Data_Loop_Run(void);
    此函数 1s 调用一次
    Void CAN_Data_Analysis_Porcess(void);
    此函数为触发事件
```

## 2.2.4 结构体

```
Typedef struct
{
     Uint16_t Value;
     Uint8_t status;
}CAN_Car_Info_t;
Typedef struct
{
     CAN_Car_Info_t mileage;
     CAN_Car_Info_t Speed;
```

}CAN\_Kind\_info\_t;

#### 2.1.5 接口

Void CAN\_Start\_Get\_Mileage(void); Void CAN\_Start\_Get\_Speed(void); Uint16\_t CAN\_Get\_Mileage(void); Uint16\_t CAN\_Get\_Speed(void);

## 2.3 LED 驱动

## 2.3.1 包含函数

- ➤ LED 初始化
- ▶ LED 频率设置
- ▶ LED 运行

## 2.3.2 初始化内容

Void LED\_Init(void)

#### 2.3.3 运行事件

Void

## 2.3.4 结构体

## 2.3.5 接口

## 2.4 系统驱动

## 2.4.1 包含函数

参数保存修改 离线记录

## 2.4.2 初始化内容

Void System\_Paramter\_Load(void);

## 2.4.3 运行事件

## 2.4.4 结构体

## 2.4.5 接口

Void Offline\_Record\_Info(uint8\_t \* buf,uint16\_t len); Void Offline\_Read\_Info(uint8\_t num,uint8\_t \*buf,uint16\_t len);

# 三、上层实现

## 3.1 初始化内容

Void User\_Open\_Func(void)

## 3.2 运行事件

Void User\_Scan\_Status\_Loop(void);