

Smart vehicle server API

Основной компонент – класс SVServer, предназначен для передачи данных между умным ТС и внешним пользовательским интерфейсом в соответствии с установленным протоколом передачи данных. Для передачи пакетов используется протокол TCP/IP.

Класс SVServer хранится в файлах svserver.h и svserver.cpp. Для его работы так же потребуется интерфейс Package и его производные классы, расположенные в datapackage.cpp и datapackage.h. Они предназначены для формирования пакетов данных в соответствии с установленным протоколом.

Для работы с SVServer может потребоваться отдельный GUI, который реализован классом MainWindow и расположен в mainwindow.h и mainwindow.cpp. Для его использования так же понадобится adressvalidator.h и adressvalidator.cpp.

SVServer

Публичные методы:

SVServer()	
~SVServer()	
void setUI(QObject const *)	Установка UI
bool start(QHostAddress const&, quint16)	Запуск сервера на определенном адресе и порте (по-умолчанию AnyIP4 и 80)
void stop()	Останавливает сервер
void sendAll(QString)	Отправляет данные всем текущим клиентам
void sendAll(QByteArray)	
void sendAll(AnswerPackage)	
void sendAll(DataPackage)	
bool isListening()	Возвращает true, если сервер запущен

Публичные слоты:

void slotTaskDone(quint8)	Отправляет соответствующий пакет данных, если текущая команда выполнена.
	Принимает код ответа.
void slotSendData(DataPackage)	Отправляет пакет с данными.

Сигналы:

void signalTask(TaskPackage)	Выпускает сигнал, если пришла новая задача
void signalSet(SetPackage)	Выпускает сигнал, если пришли данные для настройки параметров.