接收传感器状态报文

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Char[10] | 功能 | 内容 |
| 0 | 报文标识 | 0x00代表传感器状态 |
| 1 | 单目车道线 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 2 | 单目红绿灯 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 3 | 双目摄像头 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 4 | 8线激光 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 5 | 64线激光 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 6 | 毫米波雷达 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 7 | 惯导GPS | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 8 | 控制 | 0x00非正常状态  0x01正常状态 |
| 9 | 速度设置成功 | 0x01代表速度设置成功 |
| 10~13  14~17  18~21 | 车辆位置X，y的坐标  以及 角度信息，  Float类型存储  具体存储见后 | 按下面的结构转发，把数据存到x,y,orit 中  struct position  {  union  {  float x;  char xChar[4]; //10~13 位数据  };  union  {  float y;  char yChar[4];  //14~17 位数据  };  union  {  float orit;  char oritChar[4];  //18~21 位数据  };  }; |

备注说明：发送车子位置信息时，必须保证前10个字节为0x 00 01 01 01 01 01 01 01 01 01，否则无法显示，更新车辆的位置

发送传感器状态报文

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Char[9] | 功能 | 内容 |
| 0 | 报文标识 | 0x01代表发送速度 |
| 1 | Float型速度 占4个字节 1234 | 速度 |
| 2 | Float型速度 占4个字节 | 速度 |
| 3 | Float型速度 占4个字节 | 速度 |
| 4 | Float型速度 占4个字节 | 速度 |
| 5 |  |  |
| 6 |  |  |
| 7 |  |  |
| 8 |  |  |
| 9 |  |  |

代码说明

25~27 车子的初始位置，代码初始化的时候车所在的位置，如果想要它消失，把初始位置定义到界面以外就看不到了。

566 行 painter.drawPixmap(1400, 120, 801, 731, pix); 地图显示位置的坐标以及大小

568 车子图片的读取。pix.load(":/speedButton/speedButton/up.png");

572 行，车子图片的旋转角度，单位是度，要进行角度补偿在此添加代码

574 行 重新定义坐标原点。

579行，以574行的坐标原点和572行的角度，绘制车子图片的位置。