串口接口协议

**V1.2**

**2018/11/14**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **版本** | **修改内容** | **修改人** | **修改日期** |
| V1.0 | 新建版本 | 郭鹏伟 | 20180807 |
| V1.1 | 1、串口通信电平为RS232电平；  2、命令分为主机命令和从机命令，并约定主机命令优先级最高，以避免数据碰撞；  3、增加一些状态查询，以及命令格式调整； | 郭鹏伟 | 20180901 |
| V1.2 | 1. 增加获取车辆命令8字节的定义 2. 增加上报命令6字节的定义 | 刘维良 | 2018.11.14 |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

# 一、概述

串口数据传输遵循以下规则：

1、串口默认设置，速率115200，停止位1，数据位8，无奇偶校验，RS232电平通信；

2、碰撞检测模组为主机，车载机为从机；

3、所有数据传输都由命令对组成；

4、约定数据传输以主机数据为最高优先级，以避免数据碰撞（即如主机和从机同时发送命令，则从机需响应主机命令，且在主机命令处理完毕后，重新发送其期待发送的命令）；

5、主机检测到碰撞事件，实时将碰撞事件报给从机（命令：alarm）；

6、从机检测到车辆ACC变化，需实时将ACC状态报给主机（命令：report）；

7、容错机制后续协商加入；

# 二、基本数据包

## 1、基本数据包格式如下：



## 2、各字段定义：

### 2.1、传输识别码

5A A5

收到5A A5标志着数据传输开始

### 2.2、长度

LEN\_H LEN\_L

为数据传输长度LEN，LEN\_H为长度高字节，LEN\_L为长度低字节，为DATA数据长度LEN最小值为0，最大值为512；

### 2.3、命令

CMD

命令码；

### 2.4、命令参数

P1 P2

为命令参数

P1：数据包序号，每发一个数据包，逐次加1，从1开始到255循环，无0值；

P2：命令帧序号， P2=0表示该命令只有一帧或者为多帧命令中的最后一帧；

当命令有多帧时，P2取值从1开始到254，循环取值，直至等0为最后一条；

### 2.5、数据

DATA

数据，长度为LEN个字节，当LEN为0时，DATA为空；

### 2.6、校验和

CRC

校验和，为从LEN\_H到DATA，逐个字节相加后的值，做数据校验；

# 三、主机命令码

## 1、报警命令，alarm，0xF1

报警命令，主机在检测到碰撞时，实时发送碰撞事件，命令中附带碰撞相关信息，如碰撞位置（2byte）、碰撞参数（2byte）；

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 发送数据 | 5A | A5 | 0 | 4 | F1 | P1 | 0 | data | CRC |
| 返回数据 | 5A | A5 | 0 | 0 | F1 | P1 | 0 | CRC |  |

发送数据：主机发送报警命令，并附带4个字节data；

data，4个字节：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| data | pos\_h | pos\_l | p\_h | p\_l |

pos\_h pos\_l，碰撞位置组件pos，pos\_h为高字节，pos\_l为低字节，目前的pos取值为：

|  |  |
| --- | --- |
| pos | 组件 |
| 1 | 右前车门 |
| 2 | 右后车门 |
| 3 | 左前车门 |
| 4 | 左后车门 |
| 5 | 前保险杠左 |
| 6 | 前保险杠右 |
| 7 | 后保险杠左 |
| 8 | 后保险杠右 |

p\_h p\_l，碰撞参数parameter，p\_h h为高字节，p\_l为低字节，，暂定为力度级数；

返回数据：从机返回报警命令，无数据；

## 2、获取车辆状态命令，getCarState，0xF5

获取车辆状态命令，从机需返回车辆的一些当前状态，如：车门开关状态、车速状态、当前时间；

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 发送数据 | 5A | A5 | 0 | 0 | F5 | P1 | 0 | CRC |  |
| 返回数据 | 5A | A5 | 0 | 8 | F5 | P1 | 0 | data | CRC |

发送数据：主机发送发送数据命令，无数据；

返回数据：从机返回发送数据命令，附带8个字节data；

data，8个字节：

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Byte1 | Byte2 | Byte3 | Byte4 | Byte5 | Byte6 | Byte7 |
| door | Y | M | D | hour | min | sec |

data的8个字节的定义如下：

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | bit7 | bit6 | bit5 | bit4 | bit3 | bit2 | bit1 | bit0 |
| Byte1 | 车门总状态:  车门状态开：0  车门状态关：1  车门状态未知：2 | | | | 车门状态详细信息 | | | |
| 右前开：0 右前关：1 | 右后开：0 右后关：1 | 左前开：0 左前关：1 | 左后开：0 左后关：1 |
| Byte2 | 当前时间：年，取值0~99 | | | | | | | |
| Byte3 | 当前时间：月，取值1~12 | | | | | | | |
| Byte4 | 当前时间：天，取值1~31 | | | | | | | |
| Byte5 | 当前时间：时，取值0~23 | | | | | | | |
| Byte6 | 当前时间：分，取值0~59 | | | | | | | |
| Byte7 | 当前时间：秒，取值0~59 | | | | | | | |

## 3、发送数据命令，sendData，0xF4

发送数据命令，主机发送采集数据，从机接收数据后，需标注信息存储，标注信息示例：时间、位置、车辆状况等（标注信息后续概据需求协商完善）；

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 发送数据 | 5A | A5 | LEN\_H | LEN\_L | F4 | P1 | N | data | CRC |
| 返回数据 | 5A | A5 | 0 | 0 | F4 | P1 | N | CRC |  |

发送数据：主机发送发送数据命令，并附带6144个字节data，总数据超出512字节，因此该命令需按多帧命令方式发送，通过P2控制发送顺序；

返回数据：从机返回发送数据命令，无数据，P2需与每帧发送数据的P2保持一致；

# 四、从机命令码

## 1、设置域值命令，setThreshold，0xE1

设置域值命令，命令附带主机当前的6组件阈值，从机可返回期望设置的6组件新的阈值，若不需改变6组件的阈值，则返回相同的值；

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 发送数据 | 5A | A5 | 0 | 0/C | E1 | P1 | 0 | data | CRC |
| 返回数据 | 5A | A5 | 0 | C | E1 | P1 | 0 | data | CRC |

发送数据：从机发送设置域值命令，并附带0或12个字节data，附带0个字节时，命令实为查询当前主机域值；

data，12个字节：

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| data | 1\_h | 1\_l | 2\_h | 2\_l | 3\_h | 3\_l | 4\_h | 4\_l | 5\_h | 5\_l | 6\_h | 6\_l |

x\_h x\_l，为x组件阈值，x\_h为高字节，x\_l为低字节；

返回数据：主机返回设置域值命令，并附带当前主机域值，12个字节data；

data，12个字节：

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| data | 1\_h | 1\_l | 2\_h | 2\_l | 3\_h | 3\_l | 4\_h | 4\_l | 5\_h | 5\_l | 6\_h | 6\_l |

x\_h x\_l，为x组件阈值，x\_h为高字节，x\_l为低字节；

## 2、上报命令，report，0xE2

上报命令，一些信息需要从机主动上报给主机，如：ACC起动状态；

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 发送数据 | 5A | A5 | 0 | 10 | E2 | P1 | 0 | data | CRC |
| 返回数据 | 5A | A5 | 0 | 0 | E2 | P1 | 0 | CRC |  |

发送数据：从机发送上报命令，并附带1个字节data；

data，6个字节：

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Byte1 | Byte2 | Byte3 | Byte4 | Byte5 | Byte6 |
| 车门  开关状态 | 车门锁  开关动作 | 车窗  开关动作 | 后备箱  开关动作 | ACC  上电状态 | 车速 |

data的6个字节的定义如下：

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | bit7 | bit6 | bit5 | bit4 | bit3 | bit2 | bit1 | bit0 |
| Byte1 | 车门总状态: 车门状态开：0 车门状态关：1 车门状态未知：2 | | | | 车门状态详细信息 | | | |
| 右前开：0 右前关：1 | 右后开：0 右后关：1 | 左后开：0 左后关：1 | 左前开：0 左前关：1 |
|  | bit7 | | | | bit6 | bit5 | bit4 | bit3 |
| Byte2 | 车门锁总状态 无车门锁开关动作：0 有车门锁开关动作：1 车门锁开关动作未知：2 | | | | 车门锁开关动作位置 | | | |
| 右前无动作：0 右前有动作：1 | 右后无动作：0 右后有动作：1 | 左后无动作：0 左后有动作：1 | 左前无动作：0 左前有动作：1 |
| Byte3 | 车窗开关总状态 无车窗开关动作：0 有车窗开关动作：1 车窗开关动作未知：2 | | | | 车窗开关动作位置 | | | |
| 右前无动作：0 右前有动作：1 | 右后无动作：0 右后有动作：1 | 左后无动作：0 左后有动作：1 | 左前无动作：0 左前有动作：1 |
| Byte4 | 后备箱开关动作 无后备箱开关动作：0 后备箱开关动作：1 后备箱开关动作未知：2 | | | | | | | |
| Byte5 | ACC上电状态 ACC断电：0 ACC上电：1 ACC上电状态未知：2 | | | | | | | |
| Byte6 | 车速，当前车速超出±1KM时，上报此数据 | | | | | | | |

## 3、在线升级命令，setOTA，0xE3

在线升级命令，从机需返回IAP升级数据，；

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 发送数据 | 5A | A5 | LEN\_H | LEN\_L | E3 | P1 | P2 | data | CRC |
| 返回数据 | 5A | A5 | 0 | 0 | E3 | P1 | P2 | CRC |  |

发送数据：从机发送在线升级命令，数据长度会超出512字节，因此该命令需按多帧命令方式发送，通过P2控制发送顺序；

返回数据：主机返回在线升级命令，无数据返回，P2需与每帧发送数据的P2保持一致；