Команды обмена по USB в формате JSON.

Общий шаблон команды имеет следующую древообразную структуру:

**{**

**“название\_шины”:{**

**“id”: номер\_шины,**

**“команда”:{**

**“параметр\_1”: …,**

**“параметр\_2”: …,**

**…**

**}**

**}**

**}**

1-м уровнем идет название шины, к которой применяется команда. Может иметь следующие значения:

* CAN
* RS485
* RS232
* 1WIRE
* IO

Обязательный параметр для названия шины его номер (“id”), если шина не единственная.

2-м уровнем идет команда. Может иметь одинаковое название (функцию) для разных типов шин, но разный набор параметров. Параметры могут содержать структуры и массивы. Если параметр отсутствует, то берется значение по умолчанию.

Для упрощения обработки в STM, в одном пакете может содержатся только одна команда для одной шины.

Настройка шины CAN

{

"CAN": {

"id": 2,

"setup": { *<- Название команды*

"state": "on", *<- on|off включить/выключить шину*

"raw": "off", *<- on|off включить/выключить передачу данных напрямую массивом*

"frame": "classic", *<- classic|extended формат фрейма*

"speed": 500, *<- 250|500 скорость шины*

"type": "standart" *<- standart|extended тип id*

}

}

}

Получить настройки шины

{

"CAN": {

"id": 2,

"status": null

}

}

Возвращает в формате команды “setup”.