开源硬件(8)

陈天翼

接口协议

界面端和树莓派基于Open Sound Control(OSC)消息协议完成数据通信

界面端定义为客户端(监听端口9091),只能连接一个服务端

树莓派端定义为服务端(监听端口9090),只响应一个已连接的客户端,忽略其它客户端请求

统一使用OSC消息地址 "/jsonmsg"

数据通信分为3个步骤

- 1)连接请求
- 2) 传送指令和接收传感器数据
- 3) 退出连接

所有传送的数据遵循JSON格式

客户端指令(1)连接请求

```
由客户端发起连接请求,格式如下:
 "command": "conn",
 "id":"XXXX", //自己起的名称ID
 "server": "XXXX", //服务器端的名称ID
 "timestamp": XXXXXXX //时间戳对每条消息具有唯一性
服务端返回响应,格式如下:
 "error": XXXX,   //如果成功,返回0。否则,返回自定义错误码(>0)。
 "message":"XXXXXX", //返回成功或错误信息。
 "clientid": "XXXXX" //客户端起的名称ID
 "timestamp": XXXXXXX //客户提交的时间戳
 "token": "XXXXXX"
                  //服务端生成一个令牌,用于后面客户端发的消息
```

客户端指令(2)断开连接

```
格式如下:
{
 "token": "XXX", //握手时服务端返回的令牌
 "command": "quit",
 "timestamp": XXXXXX //时间戳对每条消息具有唯一性
}
```

客户端指令(3)发送预定义节点指令

```
客户端发送预定义模式运行指令,格式如下:
{
    "token": "XXX", //握手时服务端返回的令牌
    "command": "run", //按预定义模式运行
    "mode": "1", //预定义模式1或2
    "settings": [], //
    "timestamp": XXXXXXX //时间戳对每条消息具有唯一性
}
```

客户端指令(4)发送自定义节点指令

```
客户端发送自定义模式运行指令,格式如下:
 "token": "XXX", //握手时服务端返回的令牌
 "command": "run",
 "mode":"custom", //按自定义模式运行
 "settings": [ //设置
       "node": 1, //节点号
      "power": 0, //运行状态, 可为0、1、2
"order": 0, //运行顺序, 第几个运行, 可多个同时运行, 值范围 0 – 15
       "duration": X, //运行时长, 可为0-循环不停, 1-1秒, 2, 3
       "delay": 0 //完成后等待秒数
       "node": 16, //节点号
       • • • • • • • • • •
 "timestamp": XXXXXX
                     //时间戳对每条消息具有唯一性
```

客户端指令(5)发送停止节点指令

```
客户端发送预定义模式运行指令,格式如下:
{
  "token": "XXX", //握手时服务端返回的令牌
  "command": "stop", //停止预定义模式运行
  "mode": "custom", //预定义模式1、2或custom
  "timestamp": XXXXXX //时间戳对每条消息具有唯一性
}
```

客户端指令(5)发送传感器启用指令

```
客户端发送传感器指令,格式如下:
{
  "token": "XXX", //握手时服务端返回的令牌
  "command": "sensor", //按预定义模式运行
  "enable": 1, //启用传感器1、2或3
  "timestamp": XXXXXX //时间戳对每条消息具有唯一性
}
```

客户端指令(6)发送传感器禁用指令

```
客户端发送传感器指令,格式如下:
{
  "token": "XXX", //握手时服务端返回的令牌
  "command": "sensor", //按预定义模式运行
  "disable": 1, //禁用传感器1、2或3
  "timestamp": XXXXXX //时间戳对每条消息具有唯一性
}
```

服务端响应(1)

服务器响应 (2)

注意事项

- 1) 有疑惑就问
- 2) 注意中英文区别,不要拼写错!!!

谢谢