## RTU模块上传某设备数据包到云端脚本

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **数组**  **下标** | **Lua**  **下标** | **位域** | **说明** | | **JSON key** |
| **头1** | **0** | **1** | **bit[7:0]** |  | **固定值:0x3B** |  |
| **头2** | **1** | **2** | **bit[7:0]** |  | **固定值:0x31** |  |
| **帧长度** | **2** | **3** | **bit[15:8]** |  | **数据区字节长度77-6 =71** | **length** |
| **3** | **4** | **bit[7:0]** |
| **DTU运行时间** | **4** | **5** | **bit[31:24]** |  | **DTU开机后运行时间** | **DTU\_time** |
| **5** | **6** | **bit[23:16]** |
| **6** | **7** | **bit[15:8]** |
| **7** | **8** | **bit[7:0]** |
| **DTU运行状态** | **8** | **9** | **bit[7:0]** |  | **1:485模式 2:232模式** | **DTU\_status** |
| **数据包功能码** | **9** | **10** | **bit[7:0]** |  | **1:状态2:故障 3:参数** | **DTU\_function** |
| **预留** | **10** | **11** | **bit[7:0]** |  |  |  |
| **数据区** | **11** | **12** | **bit[15:8]** | 系统状态 | 0:待机 1:停止 2:就绪 | **"sys\_status":0,** |
| **12** | **13** | **bit[7:0]** |
| **13** | **14** | **bit[15:8]** | 起升机构状态 | 0:停止 1:正转低速 2:正转高速3:反转低速 4:反转高速 | **"lft\_status":1,** |
| **14** | **15** | **bit[7:0]** |
| **15** | **16** | **bit[15:8]** | 小车状态 | 0:停止 1:停车中 2:正转低速 3:反转低速 4:正转高速 5:反转高速 | **"car\_status":1,** |
| **16** | **17** | **bit[7:0]** |
| **17** | **18** | **bit[15:8]** | X0端子原始状态 | X0端子原始状态  bit0: X0  bit1~bit15: 预留 | **"X0\_BIT0":"Y",** |
| **18** | **19** | **bit[7:0]** |
| **19** | **20** | **bit[15:8]** | X1端子原始状态 | bit0: X10  bit1: X11  bit2: X12  bit3: X13  bit4: X14  bit5: X15  bit6: X16  bit7: X17  bit8: X18  bit9: X19  bit10~bit15: 预留 | **"X1\_BIT0":"Y",**  **"X1\_BIT1":"Y",**  **"X1\_BIT2":"Y",**  **"X1\_BIT3":"Y",**  **"X1\_BIT4":"Y",**  **"X1\_BIT5":"Y",**  **"X1\_BIT6":"Y",**  **"X1\_BIT7":"Y",**  **"X1\_BIT8":"Y",**  **"X1\_BIT9":"Y",** |
| **20** | **21** | **bit[7:0]** |
| **21** | **22** | **bit[15:8]** | X2端子原始状态 | bit0: X20  bit1: X21  bit2: X22  bit3: X23  bit4: X24  bit5: X25  bit6: X26  bit7: X27  bit8~bit15: 预留 | **"X2\_BIT0":"Y",**  **"X2\_BIT1":"Y",**  **"X2\_BIT2":"Y",**  **"X2\_BIT3":"Y",**  **"X2\_BIT4":"Y",**  **"X2\_BIT5":"Y",**  **"X2\_BIT6":"Y",**  **"X2\_BIT7":"Y",** |
| **22** | **23** | **bit[7:0]** |
| **23** | **24** | **bit[15:8]** | X3端子原始状态 | bit0: X30  bit1: X31  bit2: X32  bit3: X33  bit4: X34  bit5: X35  bit6~bit15: 预留 | **"X3\_BIT0":"Y",**  **"X3\_BIT1":"Y",**  **"X3\_BIT2":"Y",**  **"X3\_BIT3":"Y",**  **"X3\_BIT4":"Y",**  **"X3\_BIT5":"Y",** |
| **24** | **25** | **bit[7:0]** |
| **25** | **26** | **bit[15:8]** | X4端子原始状态 | bit0: X40  bit1: X41  bit2: X42  bit3~bit15: 预留 | **"X4\_BIT0":"Y",**  **"X4\_BIT1":"Y",**  **"X4\_BIT2":"Y",** |
| **26** | **27** | **bit[7:0]** |
| **27** | **28** | **bit[15:8]** | XA端子原始状态 | bit0: XA0  bit1: XA1  bit2: XA2  bit3: XA3  bit4~bit15: 预留 | **"XA\_BIT0":"Y",**  **"XA\_BIT1":"Y",**  **"XA\_BIT2":"Y",**  **"XA\_BIT3":"Y",** |
| **28** | **29** | **bit[7:0]** |
| **29** | **30** | **bit[15:8]** | X0端子极性 | bit0: X0  bit1~bit15: 预留 | **"X0\_POL\_BIT0":"Y"** |
| **30** | **31** | **bit[7:0]** |
| **31** | **32** | **bit[15:8]** | X1端子极性 | bit0: X10  bit1: X11  bit2: X12  bit3: X13  bit4: X14  bit5: X15  bit6: X16  bit7: X17  bit8: X18  bit9: X19  bit10~bit15: 预留 | **"X1\_POL\_BIT0":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT1":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT2":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT3":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT4":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT5":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT6":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT7":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT8":"Y",**  **"X1\_POL\_BIT9":"Y",** |
| **32** | **33** | **bit[7:0]** |
| **33** | **34** | **bit[15:8]** | X2端子极性 | bit0: X20  bit1: X21  bit2: X22  bit3: X23  bit4: X24  bit5: X25  bit6: X26  bit7: X27  bit8~bit15: 预留 | **"X2\_POL\_BIT0":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT1":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT2":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT3":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT4":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT5":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT6":"Y",**  **"X2\_POL\_BIT7":"Y",** |
| **34** | **35** | **bit[7:0]** |
| **35** | **36** | **bit[15:8]** | X3端子极性 | bit0: X30  bit1: X31  bit2: X32  bit3: X33  bit4: X34  bit5: X35  bit6~bit15: 预留 | **"X3\_POL\_BIT0":"Y",**  **"X3\_POL\_BIT1":"Y",**  **"X3\_POL\_BIT2":"Y",**  **"X3\_POL\_BIT3":"Y",**  **"X3\_POL\_BIT4":"Y",**  **"X3\_POL\_BIT5":"Y",** |
| **36** | **37** | **bit[7:0]** |
| **37** | **38** | **bit[15:8]** | X4端子极性 | bit0: X40  bit1: X41  bit2: X42  bit3~bit15: 预留 | **"X4\_POL\_BIT0":"Y",**  **"X4\_POL\_BIT1":"Y",**  **"X4\_POL\_BIT2":"Y",** |
| **38** | **39** | **bit[7:0]** |
| **39** | **40** | **bit[15:8]** | XA端子极性 | bit0: XA0  bit1: XA1  bit2: XA2  bit3: XA3  bit4~bit15: 预留 | **"XA\_POL\_BIT0":"Y",**  **"XA\_POL\_BIT1":"Y",**  **"XA\_POL\_BIT2":"Y",**  **"XA\_POL\_BIT3":"Y",** |
| **40** | **41** | **bit[7:0]** |
| **41** | **42** | **bit[15:8]** | 公共命令输入 | bit0: 急停  bit1: 停止  bit2: 启动  bit3: 复位  bit4~bit15: 预留 | **"pub\_command\_in\_BIT0":"Y",**  **"pub\_command\_in\_BIT1":"Y",**  **"pub\_command\_in\_BIT2":"Y",**  **"pub\_command\_in\_BIT3":"Y",** |
| **42** | 43 | **bit[7:0]** |
| **43** | 44 | **bit[15:8]** | 起升命令输入 | bit0: 起升正转  bit1: 起升反转  bit2: 起升高速  bit3~bit15: 预留 | **"rise\_command\_in\_BIT0":"Y",**  **"rise\_command\_in\_BIT1":"Y",**  **"rise\_command\_in\_BIT2":"Y",** |
| **44** | **45** | **bit[7:0]** |
| **45** | **46** | **bit[15:8]** | 小车命令输入 | bit0: 小车正转  bit1: 小车反转  bit2: 小车高速  bit3: 小车变频器抱闸指令  bit4: 小车变频器故障信号 | **"car\_command\_in\_BIT0":"Y",**  **"car\_command\_in\_BIT1":"Y",**  **"car\_command\_in\_BIT2":"Y",**  **"car\_command\_in\_BIT3":"Y",**  **"car\_command\_in\_BIT4":"Y",** |
| **46** | **47** | **bit[7:0]** |
| **47** | **48** | **bit[15:8]** | 限位信号 | bit0: 起升限位  bit1: 小车正转限位  bit2: 小车反转限位  bit3~bit15: 预留 | **"pull\_limit\_signal\_BIT0":"Y",**  **"pull\_limit\_signal\_BIT1":"Y",**  **"pull\_limit\_signal\_BIT2":"Y",** |
| **48** | **49** | **bit[7:0]** |
| **49** | **50** | **bit[15:8]** | 反馈信号 | bit0: 主接触器反馈  bit1: 相序继电器  bit2: 起升正转反馈  bit3: 起升反转反馈  bit4: 起升低速反馈  bit5: 起升高速反馈  bit6: 小车抱闸接触器反馈  bit7: 小车热继反馈1  bit8: 小车热继反馈2  bit9~bit15: 预留 | **"feedback\_signal\_BIT0":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT1":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT2":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT3":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT4":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT5":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT6":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT7":"Y",**  **"feedback\_signal\_BIT8":"Y",** |
| **50** | **51** | **bit[7:0]** |
| **51** | **52** | **bit[15:8]** | 最近一个故障代码 | 0x00ff表示无故障 | **"lastest\_malfunction\_code":1,** |
| **52** | **53** | **bit[7:0]** |
| **53** | **54** | **bit[15:8]** | 载重 | 两位小数 单位吨 | **"carrying\_capacity":1,** |
| **54** | **55** | **bit[7:0]** |
| **55** | **56** | **bit[15:8]** | 继电器输出状态 | bit0: K1  bit1: K2  bit2: K3  bit3: K4  bit4: K5  bit5: K6  bit6: K7  bit7: K8  bit8~bit15: 预留 | **"relay\_output\_status\_BIT0":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT1":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT2":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT3":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT4":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT5":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT6":"Y",**  **"relay\_output\_status\_BIT7":"Y",** |
| **56** | **57** | **bit[7:0]** |
| **57** | **58** | **bit[15:8]** | Y2端子排输出 | bit0: Y20  bit1: Y21  bit2: Y22  bit3~bit15: 预留 | **"Y2\_output\_BIT0":"Y",**  **"Y2\_output\_BIT1":"Y",**  **"Y2\_output\_BIT2":"Y",** |
| **58** | **59** | **bit[7:0]** |
| **59** | **60** | **bit[15:8]** | 预留 |  |  |
| **60** | **61** | **bit[7:0]** |
| **61** | **62** | **bit[15:8]** | 系统公共输出信号 | bit0: 主接触器输出  bit1~bit15: 保留 | **"sys\_comm\_output\_signal\_BIT0":Y** |
| **62** | **63** | **bit[7:0]** |
| **63** | **64** | **bit[15:8]** | 提升控制输出信号 | bit0: 正转接触器  bit1: 反转接触器  bit2: 低速接触器  bit3: 高速接触器  bit4~bit15: 预留 | **"improve\_control\_output\_signal\_BIT0":"Y",**  **"improve\_control\_output\_signal\_BIT1":"Y",**  **"improve\_control\_output\_signal\_BIT2":"Y",**  **"improve\_control\_output\_signal\_BIT3":"Y",** |
| **64** | **65** | **bit[7:0]** |
| **65** | **66** | **bit[15:8]** | 小车控制输出信号 | bit0: 变频器正转信号  bit1: 变频器反转信号  bit2: 变频器高速信号  bit3: 抱闸接触器  bit4: 变频器复位信号 | **"car\_control\_output\_signal\_BIT0":"Y",**  **"car\_control\_output\_signal\_BIT1":"Y",**  **"car\_control\_output\_signal\_BIT2":"Y",**  **"car\_control\_output\_signal\_BIT3":"Y",**  **"car\_control\_output\_signal\_BIT4":"Y",** |
| **66** | **67** | **bit[7:0]** |
| **67** | **68** | **bit[15:8]** |  | 预留 |  |
| **68** | **69** | **bit[7:0]** |
| **69** | **70** | **bit[15:8]** |  | 预留 |  |
| **70** | **71** | **bit[7:0]** |
| **71** | **72** | **bit[15:8]** |  | 预留 |  |
| **72** | **73** | **bit[7:0]** |
| **73** | **74** | **bit[15:8]** |  | 预留 |  |
| **74** | **75** | **bit[7:0]** |
| **FCS校验** | **75** | **76** | **bit[15:8]** |  | **CRC校验值** |  |
| **76** | **77** | **bit[7:0]** |

重要说明：

1. FCS从数据包的头开始到FCS校验结果之前到所有数据
2. 帧长度 = 数据包长度 - (头2Byte + 帧长度2Byte + FCS校验结果2Byte)