

# 历史版本

版本	修改说明	修改人	修改时间
V0.1.0	1.初始版本	吴志涛	2017.03.19
V0.1.1	1.修改缓存逻辑到中间件DLL	吴志涛	2017.03.23
V0.1.2	1.更名为接收器对应手册，并增加函数说明	吴志涛	2017.03.25

# 目录

历史版本

目录

1 文档说明

1.1 系统说明

1.2 写作目的

1.3 术语与缩写解释

2 指令函数说明

2.1 指令 函数集

2.2 答题器绑定相关指令

2.2.1 清除白名单指令

2.2.2 开启绑定指令

2.2.3 停止绑定指令

2.3 答题器作答相关指令

2.3.1 发送题目指令

2.3.2 获取答案指令

2.3.3 停止作答指令

4 设置指令

4.1 理论说明

4.2 答题器设置学号相关指令

4.2.1 设置学号指令

4.3 答题器设置通讯参数相关指令

4.3.1 设置信道指令

4.3.2 设置发送功率指令

4.4 其他指令

4.4.1 查询设备信息指令

附录1 绑定过程时序图

## 1 文档说明

### 1.1 系统说明

在整个系统中由PC端通过串口发送指令控制接收器，接收器再通过13.56Mhz的天线和2.4G的天线与答题器完成数据交互。

### 1.2 写作目的

在答题器系统中接收器与DLL之间调用采用JSON格式来封装数据，本文讲解DLL与接收器之间的JSON格式的交互指令。

### 1.3 术语与缩写解释

**白名单**：已经绑定答题器的列表。

**uid**：答题器与接收器的设备ID。

**绑定**：答题器要与接收器通讯需要首先绑定一下，在绑定的过程中答题器与接收器会完成**设备ID (uid)**的交换，这个答题器与接收器才能相互识别。

**信道**：答题器与接收器通讯的频段。

**发送功率**：答题器与接收器通讯的2.4G无线信号的发送功率。

## 2 指令函数说明

### 2.1 指令 函数集

答题器的指令函数大致分为3类，答题相关的只需熟悉**绑定**和**答题**相关函数，**设置**相关的函数是在安装调试设备时需要关心的。

- 绑定相关函数

```
1. // 清除白名单
2. int clear_wl();
3. // 开始绑定
4. int bind_start();
5. // 停止绑定
6. int bind_stop();
```

- 答题相关函数

```
1. // 开始答题
2. int answer_start(int total, char *answer_str);
3. // 获取答案
4. char *get_answer_list();
5. // 停止作答
6. int answer_stop();
```

- 设置相关函数

```
1. // 写入学号
2. char *set_student_id(char *student_id_str);
3. // 设置信道
4. int set_channel(int tx_ch, int rx_ch);
5. // 设置发送功率
6. int set_tx_power(int tx_power);
7. // 查询设备信息
8. char *get_device_info();
```

## 2.2 答题器绑定相关指令

### 2.2.1 清除白名单指令

【对应API函数声明】：

```
1. int clear_wl();
```

【指令功能简介】：

此函数是清除接收器设备的白名单。

【DLL->接收器指令】：

```
1. {
2.     'fun': 'clear_wl'
3. }
```

【接收器->DLL指令】：

```
1. {
2.     'fun': 'clear_wl'
3.     'result': '0'
4. }
5. // 0 : 成功
6. // 1 : 失败
```

### 2.2.2 开启绑定指令

【对应API函数声明】：

```
1. int bind_start();
```

【指令功能简介】：

此函数的功能是开启接收的绑定功能，绑定的方法：将答题器靠近接收器的刷卡区刷卡，如果听到蜂鸣器叫一下则表示刷卡绑定成功。

注意：

1. 在V0.1.0的协议版本中一个接收器最多可以绑定120个答题器。

2. 开启一次绑定可以完成对所有答题器的绑定。
3. 绑定完成之后需要，需要停止绑定指令才能停止。

【DLL->接收器指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'bind_start'  
3. }
```

【接收器->DLL指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'bind_start'  
3.     'result': '0'  
4. }  
5. // 0 : 成功  
6. // 1 : 失败
```

---

### 2.2.3 停止绑定指令

【对应API函数声明】：

```
1. int bind_stop();
```

【指令功能简介】：

此函数的功能是停止接收器的绑定功能。

【DLL->接收器指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'bind_stop'  
3. }
```

【接收器->DLL指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'bind_stop'  
3.     'result': '0'  
4. }  
5. // 0 : 成功  
6. // 1 : 失败
```

---

## 2.3 答题器作答相关指令

- 普通工作模式（推荐用法）

这种方式每次作答时都需要重新发送题目，发送题目之后接收器一直处于监听状态，答题器之后才能提交答案，直到接收器收到停止作答指令，接收器将拒绝接受答题器指令。如果要开始新的答题，需要重新发送题目。

- 简单工作模式

这种工作方式比较简单，只用发送一次题目，上位机不会发送停止作答指令，这个样接收器一直处于监听状态，答题器之后随时都能提交答案，此时相当答题器与接收器没有交互过程，仅仅是由答题器发送答案到接收器。这个有上位机软件根据**答题器提交答案的时间**判断答案是对应的那个题目。

**注意：**普通工作方式可以切换题目，有下发停止作答指令，简单工作方式不发送停止作答指令，用发送停止作答指令。

### 2.3.1 发送题目指令

**【对应API函数声明】：**

```
1. int answer_start(int total, char *answer_str);
```

**【指令功能简介】：**

将题目信息发送到接收器，再广播给答题器。

**【DLL->接收器指令】：**

下面以一个例子来说明题目的JSON格式：

例如下发送4道题目的参数如下:

题目	类型	类型编码	题号	题号编码	作答范围	作答范围编码
第1题	单选	s	1	1	A~D	A-D
第2题	多选	m	13	13	A~F	A-F
第3题	判断	j	24	24	对或错	
第4题	评分	d	27	27	1~5	1-5

对应的JSON格式的数据如下：

```

1.  {
2.      'fun': 'answer_start',
3.      'time': '2017-02-15:17:41:07:137',
4.      'total': '4',
5.      'questions': [
6.          {
7.              'type': 's',
8.              'id': '1',
9.              'range': 'A-D'
10.         },
11.         {
12.             'type': 'm',
13.             'id': '13',
14.             'range': 'A-F'
15.         },
16.         {
17.             'type': 'j',
18.             'id': '24',
19.             'range': ''
20.         },
21.         {
22.             'type': 'd',
23.             'id': '27',
24.             'range': '1-5'
25.         }
26.     ]
27. }

```

【接收器->DLL指令】：

```

1.  {
2.      'fun': 'answer_start'
3.      'result': '0'
4.  }
5.  // 0 : 成功
6.  // 1 : 失败

```

### 2.3.2 获取答案指令

【对应API函数声明】：

```

1.  char * get_answer_list();

```

【指令功能简介】：

获取答题器提交的答案，上位机发送完题目之后，通过轮询的方式来获取答题器提交的答案。

【接收器->DLL指令】：

**注意：**由于接受器内部RAM空间的限制，无法存放太多的数据，一旦有答题器发送数据上来，接收器会立即发送给上位机。

```

1.  {
2.    'fun': 'update_answer_list'
3.    'card_id': 'xxxxxxxxx1',
4.    'update_time': '2017-02-15:17:41:07:237',
5.    'total': '4',
6.    'answers': [
7.      {
8.        'type': 's',
9.        'id': '1',
10.       'answer': 'A'
11.      },
12.      {
13.        'type': 'm',
14.        'id': '13',
15.        'answer': 'BC'
16.      },
17.      {
18.        'type': 'j',
19.        'id': '24',
20.        'answer': 'false'
21.      },
22.      {
23.        'type': 'd',
24.        'id': '27',
25.        'answer': '3'
26.      }
27.    ]
28.  }

```

- card\_id: 表示答题器的设备ID。
- update\_time: 表示答题器提交答案的时间。
- question\_number : 答案中的题目数。
- answers: 详细的答案信息

type: 题目类型(question type)。

s : 表示单选题  
m : 表示多选题  
j : 表示判断题  
d : 表示数字评分

id: 题号(question id):题号范围1~99。

answer: 当前题目提交的答案。

#### 【DLL->接收器指令】：

```

1.  {
2.    'fun': 'update_answer_list'
3.    'result': '0'
4.  }
5.  // 0 : 成功
6.  // 1 : 失败

```

### 2.3.3 停止作答指令

【对应API函数声明】：

```
1. int answer_stop();
```

【指令功能简介】：

此函数的功能是停止作答功能，调用该函数将停止接收器的接收功能，并清除答题器上面显示的题目信息。

【DLL->接收器指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'answer_stop'  
3. }
```

【接收器->DLL指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'answer_stop'  
3.     'result': '0'  
4. }  
5. // 0：成功  
6. // 1：失败
```

---

## 4 设置指令

### 4.1 理论说明

设置指令是配置答题器参数的指令，主要操作是答题器上面的一块标签芯片，设置参数就是往这块标签中写入数据，答题器开机的时候会读取这个里面的设这参数，来调整自己的通讯参数。

### 4.2 答题器设置学号相关指令

#### 4.2.1 设置学号指令

【对应API函数声明】：

```
1. char *set_student_id(char *student_id_str);
```

【指令功能简介】：

此函数完成将学生的学号信息写入到答题器。我们给学号分配的空间是10个byte。如果是字节，这个学号字符串需是纯数字，长度最大20位。

【DLL->接收器指令】：

```
1. {  
2.     'fun': 'set_student_id',  
3.     'student_id': 'xxxxxxxxxx'  
4. }
```

【接收器->DLL指令】：



```

1.  {
2.    'fun': 'set_student_id',
3.    'card_id': 'xxxxxxxx',
4.    'student_id': 'xxxxxxxxx1'
5.  }

```

- card\_id：写入学号信息的答题器的ulD。
- student\_id：写入之后读回的学生ID，10进制学生ID的字符串，长度最大20位。

**说明:答题器的 开启绑定 与 写入学号 的关系：**

- **写入学号与开启绑定**都是占用13.56Mhz的刷卡的硬件资源，所以无法在开启绑定的情况下执行写入学号指令，系统只允许在某一时刻只有一条指令占用此硬件。
- 如果使用接收器给**没有绑定**自己的答题器写入学号，则在写入学号的过程中**自动完成**绑定。
- 如果在本机上已经绑定的答题器，写入学号，则**原绑定信息不变**。

### 4.3 答题器设置通讯参数相关指令

答题器在与接收器通讯的过程中有一些关键参数有可能需要修改，比如信道和发送功率等，设置的这些参数对通讯是否成功至关重要。

**注意：**

1. 这些参数是在答题器贴近接收器刷卡区的过程中写入到答题器的。
2. 修改这些参数必须完成刷卡才能生效，建议在完成绑定之前先设定这些参数。
3. 系统通讯关键参数出厂时已经写入了默认值，不修改可以直接使用。

#### 4.3.1 设置信道指令

**【对应API函数声明】：**

```

1.  int set_channel(int tx_ch,int rx_ch);

```

**【指令功能简介】：**

这条函数是用来设置答题器与接收的通选信道的，有的时候为了避免干扰，需要修改答题器与接收器的信道，**发送与接收的信道是不能相同**。

- tx\_ch：答题器的发送信道，范围1~11。
- rx\_ch：答题器的接收信道，范围1~11。

**【DLL->接收器指令】：**

```

1.  {
2.    'fun': 'set_channel',
3.    'tx_ch': '2',
4.    'rx_ch': '6'
5.  }

```

**【接收器->DLL指令】：**

```
1.  {
2.    'fun': 'set_channel',
3.    'result': '0'
4. }
```

### 4.3.2 设置发送功率指令

【对应API函数声明】：

```
1.  int set_tx_power(int tx_power);
```

【指令功能简介】：

此函数是用来设置答题器的发送功率，我们答题器默认是最大功率发送的，有时候这个功率是比较大的，当应该场景不需要这么大的功率时，我们可以使用这个接口修改发送功率。答题器的发送功率，范围1~5，分别表示对应的不同档位大发送功率，1当最小，5档最大。

【DLL->接收器指令】：

```
1.  {
2.    'fun': 'set_tx_power',
3.    'tx_power': '4'
4. }
```

【接收器->DLL指令】：

```
1.  {
2.    'fun': 'set_tx_power',
3.    'result': '0'
4. }
```

## 4.4 其他指令

### 4.4.1 查询设备信息指令

【对应API函数声明】：

```
1.  char *get_device_info();
```

【指令功能简介】：

此函数用来查询接收器的设备信息。

【DLL->接收器指令】：

```
1.  {
2.    'fun': 'get_device_info'
3. }
```

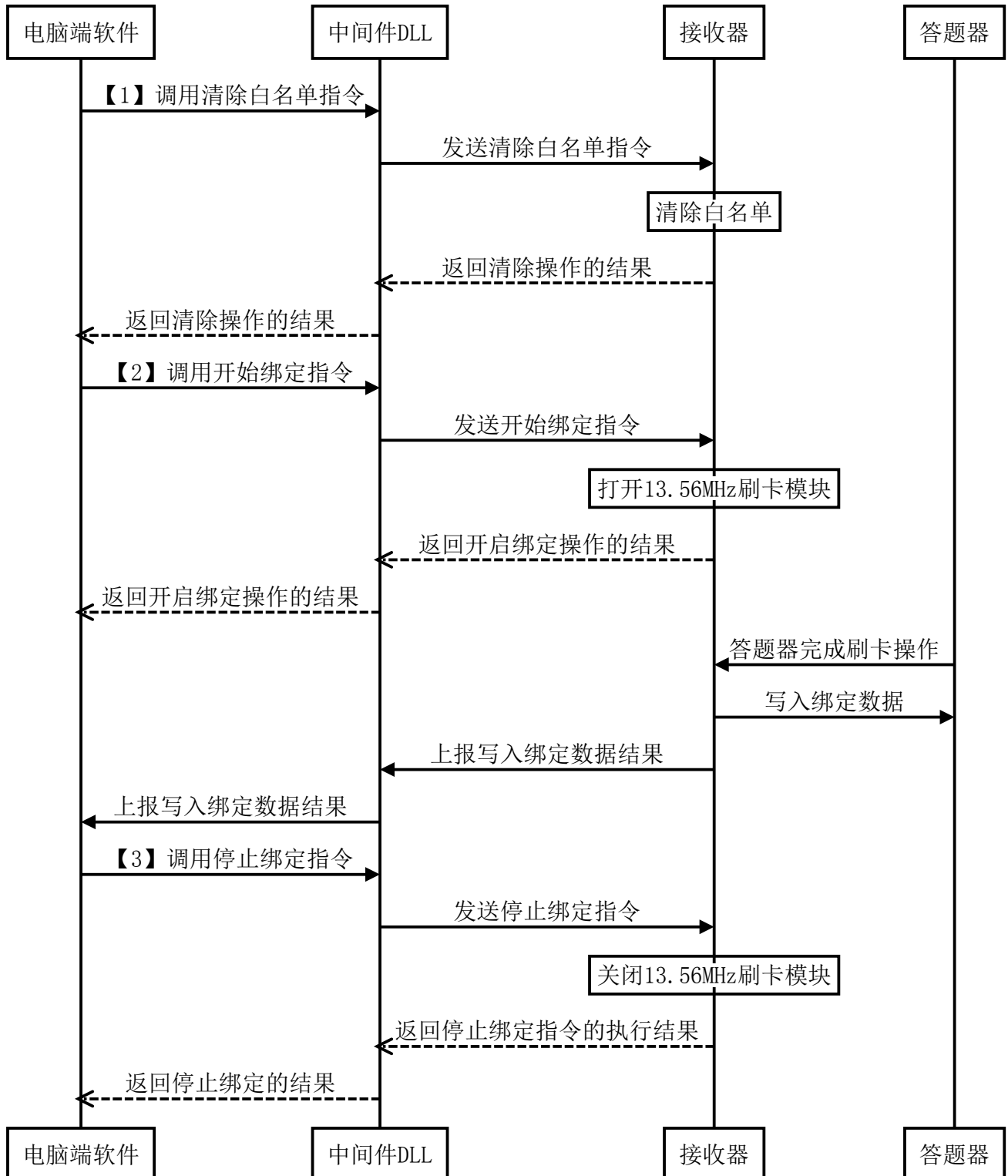
【接收器->DLL指令】：

```

1.  {
2.      'fun': 'get_device_info',
3.      'device_id': '3633897184',
4.      'software_version': 'v0.1.0 ',
5.      'hardware_version': 'ZL-RP551-MAIN-E',
6.      'company': 'zkxltech'
7.  }

```

## 附录1 绑定过程时序图



附录2 答题过程时序图

