

# SW0006 数据定义:

开始侦听:

发送: "\x02start 170000 8 0 0 \x03"

返回: "\x60startol\x03"

\*170000: 需要侦听的波特率

8: 数据位

0: 校验位: 0-无、1-EVEN、2-ODD

0: 停止位: 0-1、1-1.5、2-2

停止侦听:

发送: "\x02stop\x03"

返回: "\x60stopok\x03"

(指令中的\x02, \x03, \x60 代表十六进制数 0x02, 0x03, 0x06)

侦听开始后返回的数据, 根据所侦听字节与上一个字节的时间间隔长度, 分为 2 种。一种短数据, 一种长数据。2 种数据类型可以根据 BYTE1 的 bit7 来判断 (如下)。具体格式定义如下:

短数据 (固定 2 个字节长度):

BYTE1							BYTE2		
0	C	P	E1	E2	T	T	T	DDDDDDDD	

长数据 (固定 5 个字节长度):

BYTE1							BYTE2	BYTE3	BYTE4	BYTE5	
1	C	P	E1	E2	T	T	T	TTTTTTTT	TTTTTTTT	TTTTTTTT	DDDDDDDD

C—控制位。0: D...为串口数据, 1: D...为控制数据

P—串口数据时: UART 端口号 (0 或 1); 控制数据时: 0: 控制数据, 1: 返回命令头

T—短数据: 相对上一个数据的时间 (单位 ms)

长数据: 从开始到此数据所经过的时间 (单位 ms)

E1—串口数据时: 定义如表 1; 控制数据时, 等同于 T。

E2—串口数据时: 定义如表 1; 控制数据时, 等同于 T。

**控制数据定义:**

0x00: PIN6 转为低电平

- 0x01: PIN6 转为高电平
- 0x10: PIN7 转为低电平
- 0x11: PIN7 转为高电平
- 0x20: PIN2 overrun
- 0x30: PIN3 overrun

**表 1: E1、E2 定义**

	E1	E2
正常	0	0
Parity error	0	1
Frame error	1	0
Overrun error	1	1

**同步计数字节:**

侦听开始后, 每发送 10 个数据 (包括短数据长数据) 后, 会发送一个计数字节, 从 0 开始, 每次加 1。加到 0xFF, 然后再从 0 开始。如下图所示:

返回 start01	长数据 1	短数据 2	短数据 3	短数据 4	短数据 5	长数据 6	短数据 7
短数据 8	短数据 9	短数据 10	计数字节 (0)	短数据 11	短数据 12	短数据 13	短数据 14
长数据 15	长数据 16	长数据 17	短数据 18	短数据 19	短数据 20	计数字节 (1)	...