

Air724 数据模板和任务支持的 API 文档



深圳市银尔达电子有限公司

版本：Air724 数据模板和任务支持的 API 文档 V0.1

发布时间：2022 年 06 月 16 日星期五

■ 版权声明

版权所有：深圳市银尔达电子有限公司, 深圳市银尔达电子有限公司保留所有权利。

■ 说明

本文档用于记录、指导研发流程和人员基本文档。

公司网站: <http://www.yinerda.com>

联系电话: 0755-23732189

联系地址: 深圳市龙华区大浪街道华宁路 117 号中安科技园 A 栋 2003-2005

版本记录:

版本	时间	备注	描述
V0.1	20220616		初版

目录

一、原生常用 API	5
二、银尔达 DTU 透传固件特殊 API	6
2.1、硬件相关 API	6
2.2、定位相关 API	7
2.3、数据交互相关 API	7
2.4、工具类 API	8

本文档记录银尔达 DTU 透传固件内部 API。本文档适合 air724、air820 系列设备，固件版本大于 YED_DTU_1.2.1。

这些 API 可以用于任务和数据模板。利用 API 可以实现利用银尔达 DTU 配置平台配置参数，同时可以自己灵活的利用 DTU 资源，做自己特殊的逻辑。可以完成的工作：

- 1、接收自定义的服务器数据，控制输出，查询输入；
- 2、接收服务器自定义的数据格式（比如 json）转换成串口的自定义数据格式(比如 modbus)；
- 3、接收串口的数据，定时打包，比如定时 5 分钟上报一次数据，分钟之前的数据都丢弃；
- 4、接收串口数据，对比串口数据是否有变化，变化后上传，没变化 5 分钟定时上传
- 5、接收串口的数据，转换成服务器需要的格式；
- 6、自定义轮询命令，然后把轮询结果转成 json 格式发给服务器等；
- 7、自定义 ADC 采集模式：比如修改电阻后，采集原始电压，做自己的逻辑上报
- 8、自定义输入采集模式：比如检查到输入后，控制开关，并且上报数据到服务器；
- 9、自定义继电器等控制模式逻辑：比如收到服务器命令后，控制继电器开多久，关多久；
- 10、Air820 可以完全接管 GPS 模块，实现 GPS 数据采集和低功耗采集；
- 11、可以实现 TTS 播报，比如支付功能开启继电器后，播放一段语音提醒；
- 12、实现低功耗处理，只使用串口 1 和不用串口的数据，可以做保持服务器连接低功耗(不做低功耗 5V 30ma ，做低功耗 5V 10ma)。
- 13、实现上传数据，拼接特殊 ID，比如拼接 IMEI，信号质量 CSQ 等；
- 14、自定义逻辑，完全截取网络和串口数据，自己处理全部的数据(边缘计算)。

一、原生常用 API

DTU 任务和数据模板能用到的大概是如下函数，其他函数和具体使用方法也可以去查询合宙官方 API。

作用	函数	参数	说明
重启模块	sys.restart		
推送消息	sys.publish		
等待消息	sys.waitUntil(id, ms)		
延迟函数	sys.wait(ms)		
获取 IMEI	misc.getImei()		
获取卡号	sim.getIccid()	返回 nil、ICCID 号	
获取信号强度	net.getRssi()		
网络同步时间	ntp.timeSync(ts)	ts 自动同步周期，1~24	
获取时间	misc.getClock()		
string 转换成 hex	string.fromHex(str)	输入"010203" 返回 0x01 0x02 0x03	
hex 转换成 string	string.toHex(str)	输入 0x01 0x02 0x03 返回"010203"	
Modbus CRC16 校验	crypto.crc16		
小数据储存	nvm.set	适合少量数据储存	
	nvm.get		
数据位操作	bit 库	左移右移，或 与 非等操作	

二、银尔达 DTU 透传固件特殊 API

2.1、硬件相关 API

作用	函数	参数
控制数字输出	per.SetDoOut(id,onoff)	Id: 输出 ID, 1~n onoff: GPIO 0 输出关/低, 1 输出开/高 返回:nil、1
获取数字输出状态	per.GetDoOut(id)	Id: 输出 ID, 1~n 返回:nil、0、1
获取数字量输入状态	per.GetDiInputById(id)	Id: 输入 ID, 1~n 返回:nil 、0、1
控制可控电源输出	per.CtlPowerOut(on,t)	on: 0 关闭, 1 输出 t: 延迟时间, 如果设置了, 当 on=1, 先关闭, 在延迟, 然后在开启输出 返回:nil 或者 1
读取模拟量 ADC 原始电压	per.GetAdcSrcValByAdcId(adcid)	adcId: ADC 通道 ID, 1~n 返回:nil 、原始电压 mv
	与外部电阻无关, 读取的是 ADC 上面原始的电压 ADC 是模块 ADC 通道 ID, 不是硬件上面的输入编号, 比如 YED_RN1222 的电流通道 1 对应的 adcId=2, 电流通道 2 对应的 adcId=3	
读取模拟量计算数据	per.GetAdcGatherValByAdcId(adcid)	adcId: ADC 通道 ID, 1~n 返回:nil 、原始电压 mv
	与外部电阻有关, ADC 通过硬件电阻转换后的数据, 可能是电流、电压或者电阻等	
重新初始化 ADC 参数	per.AdcReInit(adcid,scale,ty,r1,r2,mul,dma,dmi)	参数: adcId:ADC 通道 ID, 1~n scale:ADC 管脚最大电压, 取值为 adc.SCALE_1V250,adc.SCALE_2V444,adc.SCALE_3V233,adc.SCALE_5V000 ty:采集类型, per.ADC_A ,per.ADC_V r1, 采样电阻 r2, 总电阻,如果是电流采集设置为 0 mul: 有效数据扩大倍数 dma:有效数据最大值 dmi:有效数据最小值
	1、硬件上面有默认采样电阻 2、如果直接更换了电阻, 想采集其他数据值, 可以重新初始化, 然后再调用 API 获取 3、电流模式, 模拟量 ADC 原始电压= $I \times r1$; 电压模式, 模拟量 ADC 原始电压= $V \times r1/r2$ 4、Mul, dma, dmi 控制读取模拟量计算数据的表现形式, 比如转换实际数据=14.1234ma, 获得的计算数据=14.1234*mul, 如果计算数据>dma,等于 dma,如果计算数据<dmi,等于 dmi	

2.2、定位相关 API

作用	函数	参数
获取基站定位	<code>userlbs.GetLbs()</code>	返回 2 个参数，基站经度、基站纬度
	字符串，失败全是 0	
获取 GPS 定位	<code>usergps.GetGps()</code>	返回 4 个参数，GPS 经度方向，经度，纬度方向，纬度
	字符串，失败全是 0	
获取 GPS 结构	<code>usergps.GetGpsFun()</code>	返回""或者 nil 或者 gps 对象 只有 gps 对象有效
	air820 系列支持，gps 结构，可以调用函数如 <code>gps.getAltitude()</code> <code>gps.getSpeed()</code> <code>gps.setRunMode()</code>	
完全接管 GPS 逻辑	<code>autoGPS.GpsKindInit()</code>	自动识别 GPS 模块类型
	<code>autoGPS.GpsGetInfo()</code>	返回值:kind,baudrate,gps,agps 分别是:类型，波特率，GPS 对象，辅助 GPS 对象
	DTU 在不开启定位功能的时候，可以用这 2 个函数获取到 gps 对象，完全接管 GPS 功能 包括实现低功耗休眠等，通过 gps 对象访问 GPS 资源	

2.3、数据交互相关 API

作用	函数	参数
调用串口对外发送数据	<code>prouart.ProuartSetSendChace(uid,s)</code>	参数:uid 是串口编号范围 1,2,3，对应的硬件类型，可以查对应硬件规格书 s 是需要发送的字符串，类型为 string
	<code>msg="UART"..uid.." _NEED_SEND"</code> <code>sys.publish(msg)</code>	msg 是固定格式，uid 是需要发送的串口编号
	如果不发送 msg，串口发送数据会延迟。发送的数据不经过数据模板	
停止 DTU 内部处理串口接收数据	<code>prouart.ProuartStopProReciveCache(on)</code>	参数:1 表示停止，0 表示启用
	停止内部处理接收的串口数据，可以用任务读取缓存，截取接收到的数据自己处理逻辑	
获取串口缓存数据	<code>prouart.ProuartGetReciveChaceAndDel(uid)</code>	参数:uid 是串口编号范围 1,2,3，对应的硬件类型，可以查对应硬件规格书 返回:nil 、有效数据
	内部使用 talbe 缓存的 需要先停止,获取后会自动删除缓存被获取的数据，如果要获取全部，循环获取，直到返回 nil	
给网络通道发送数据	<code>pronet.PronetGetNetState(netid)</code>	判断网络是否连接成功 参数 netid: 网络通道，1~n 返回:nil,0,1 1 表示连接成功
	<code>pronet.PronetInsertSendChache(netid,senddata)</code>	参数: netid: 网络通道，1~n senddata:需要发送的数据，string 格式
	<code>sendmsg="UART_DATA_TO_NET"..netid</code>	msg 是固定格式，netid 是需要发送的网络通

	sys.publish(sendmsg)	道编号
	先判断网络是否连接，然后压入发生数据到缓存，然后发生 msg 如果不发送 msg，网络发送数据会延迟。发送的数据不经过数据模板推送的消息会经过发送数据模板	
停止 DTU 内部处理 网络接收数据	pronet.PronetStopProNetRecive(on)	参数:1 表示停止，0 表示启用
	停止内部处理接收的网络数据，可以用任务读取缓存，截取接收到的数据自己处理逻辑	
读取 DTU 内部网络 接收数据缓存	pronet.PronetGetReciveCacheAdnDel(id)	参数:id 是网络通道 ID，1~n 返回:nil、有效数据
	内部使用 talbe 缓存的 需要先停止,获取后会删除缓存被获取的数据，如果要获取全部，循环获取，直到返回 nil	

2.4、工具类 API

作用	函数	参数
Hex 字符串转换成 table	usertool.ToolHexStrToTable(str)	参数:str,hex 的字符串，如 0x00 0x01 0xaa 返回:nil 或者 table
	本函数专门处理 16 进制的 hex 数据，转换成 table，然后可以用下标的方式引用数据，下标从 1 开始。 比如输入数据是 0x00 0x01 0xaa。返回的数据是 t,那么 t[1]=0x00,t[2]=0x01	
把 table 转换成 hex string	usertool.ToolTableToHexStr(t)	参数:t 需要转换的 table 返回:16 进制的 string
	比如输入数据是 t={0x00 0x01 0xaa}。返回的数据是 str=0x00 0x01 0xaa	
获取 Modbus CRC16	usertool.ToolGetModbusCRC16(ptr, dlen)	参数 ptr: 16 进制的 table dlen: 字符串的长度 返回:crc16 小端格式
	获取的 modbus 数据的数据先用 usertool.ToolHexStrToTable(str)转换	
校验 Modbus CRC16	usertool.ToolCheckModbusCRC16(ptr, dlen, mode)	参数: ptr: 16 进制的 table dlen: 字符串的长度 Mode: 0: CRC16 低字节在前 1:CC16 高字节在前 返回:0 校验失败 1 校验成功
	获取的 modbus 数据的数据先用 usertool.ToolHexStrToTable(str)转换	
和校验	usertool.ToolChecksum(data, dlen)	参数:data :16 进制的 table 返回:和校验
	数据先用 usertool.ToolHexStrToTable(str)转换	
打印 hex 数据	usertool.ToolDebugPrintfHexTable(ptr, dlen)	参数: ptr:16 进制的 table
	数据先用 usertool.ToolHexStrToTable(str)转换 只能打印 16 进制的 table	

控制设备是否休眠	usertool.ToolUserCtrWake(sta)	参数:sta 1 唤醒，0 休眠
	只有使用 uart1 的设备才能调用休眠，进入休眠模式，否则其他串口的设备会丢失数据 进入休眠后，模块会保持网络连接，有数据和接收网络数据会唤醒。 以 YED-D724L1 为例，可以做到 5V 8ma ， 12V 3ma 左右的平均功耗	
控制 DTU 不检查内部错误	Process.ProcessStopProError(on)	参数:on:1 停止检查
	DTU 内部停止检查错误，主要是网络连接不上后自动重启设备。 通过任务实现，需要实现超低功耗数据采集的时候设置，关闭内部自动重启功能，在任务里面通过数据飞行模式的方式进入低功耗，可以做到 5V 1.3ma 左右平均功耗	