



MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

[填入文件编号]

编 制: 周雄
审 核:
批 准:

武汉天腾动力科技有限公司

二〇一九年九月十一日



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 1 页

修改记录

修改日期	修改人	修改内容	版本号
20190106	周雄	第一次发布	V1. 0
20190117	周雄	大范围修改	V1. 1
20190130	周雄	1、增加 CDL 和其它 UART、WIFI、BLE 等接口设备 APP 之间的检测协议 2、修改 HANDSHAKE 的命令字 3、CRC 校验更改为 CRC32 校验 4、增加 BMS 一级放电过流保护 5、增加 CDL 对 MC、BMS、PBU、HMI 写入生产信息指令	V1. 2
20190201	周雄	1、增加 CDL 与 APP 专用指令 2、增加 PBU 写入 MC 用户配置参数	V1. 3
20190214	周雄	1、CDL 写入 HMI 的校验码更正为 12bytes 2、版本信息格式调整 3、增加 HMI 的 Mode 和 SN 写入指令	V1. 4
20190225	周雄	1、数据发送改用小端模式; 2、调整 MC 上报运行信息顺序; 3、更改或增加 MC、BMS、PBU、HMI 的故障码; 4、部分反馈指令更改为通用反馈指令; 5、调整 BMS 上报的运行信息顺序; 6、增加 CDL 发送给 HMI 的复位指令; 7、增加 HMI 显示的故障代码列表。	V1. 5
20190226	周雄	1、附录新增升级流程和 Bootloader 的协议 2、每条指令发送的模式进行了注明	V2. 0
20190402	周雄	1、修改 BootLoader 升级协议; 2、增加 MC 故障码, 对应的 HMI 故障码列表修改; 3、增加 PBU 发出的故障码指令。	V2. 1
20190505	周雄	1、MC 上报故障码增加电路故障, 对应 HMI 显示故障代码增加; 2、PBU 上报故障码增加电路故障, 对应 HMI 显示故障代码增加; 3、增加 PBU 主动发送给 HMI 的助力档位指令, HMI 收到后返回 ACK;	V2. 2
20190516	周雄	1、对预留的字节, 定义为填充 0x00; 2、增加 MC 预留故障位及对应的 HMI 显示故障代码; 3、增加 PBU 预留故障位及对应的 HMI 显示故障代码; 4、增加对 HW 和 FW 命名格式进行定义; 5、写入 MODE、SN、生产信息指令描述为仅供生产商选择使用; 6、HMI 显示的故障代码区分 PBU 和 MC 通讯故障。	V2. 3
20190604	周雄	1、修改 PBU 故障码部分含义, 并增加 2 个预留故障位;	V2. 4



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 2 页

		2、增加 HMI 返回运行信息指令; 3、增加 HMI 用户参数配置中的语言设置项; 4、增加 CDL 设置 HMI 进入/退出测试模式的指令; 5、取消 HMI 配置和查询 MC 周长和限速值的功能; 6、取消 CDL 配置和查询 HMI 默认周长的功能;	
20190903	周雄	1、MC 广播的运行信息中, 增加开机后骑行的里程和时间等信息; 2、MC 返回给 HMI 的配置参数中, 增加轮胎周长值和限速值信息; 3、增加 HMI 查询 MC 骑行信息的指令, 包括 ODO 信息和 TRIP 信息; 4、增加 HMI 清除 MC 存储的 TRIP 里程和时间等信息的指令; 5、BMS 上传的故障码中增加一些警告类信息; 6、增加 HMI 设置 MC 轮胎周长微调值的功能; 7、增加 HMI 查询 BMS 设计信息的指令; 8、增加 CDL 读取 HMI 存储器指定起始和结束地址的数据, 可用于扩展读取大容量数据。	V2. 5
20190911	周雄	1、删除 MC 上传的运行信息中 ODO 里程, 调整为预留信息; 2、MC 上传的运行信息中, 开机后骑行时间单位由 min 调整为 s; 3、电机返回的骑行信息, 由发送给 HMI 调整为广播, 对应的 ID 和命令字有改变;	V2. 6



MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

1 系统组成

MC: 电机控制器 Motor Controller

BMS: 电池管理系统 Battery Management System

PBU: 按键单元 Push Button Unit

HMI: 显示单元 Human Machine Interface

CDL: 通讯适配器 CAN Dongle

APP: 用户程序 Application

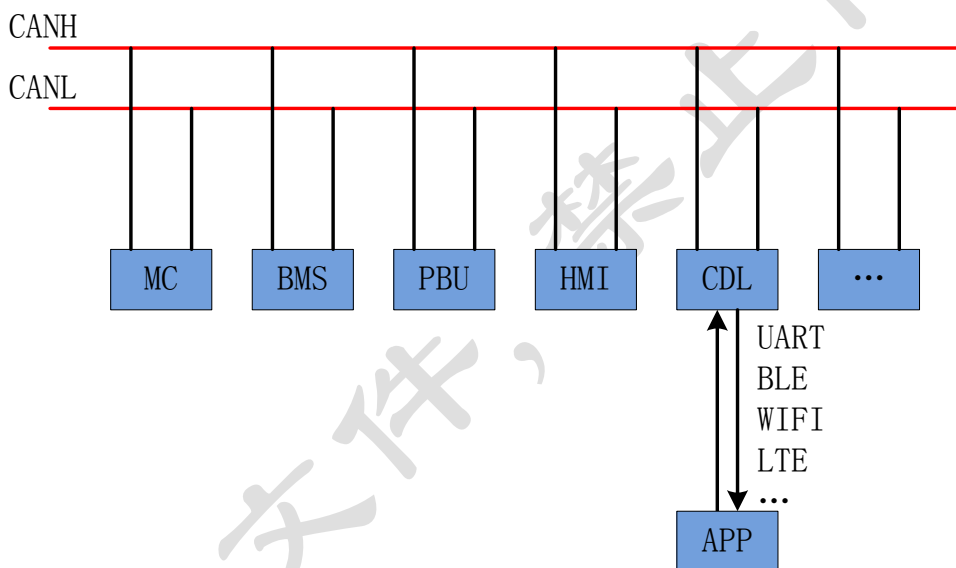


图1 系统通信接口示意图

2 通信协议规则

本协议主要描述 MOTINOVA 中置驱动系统各组件之间数据通信格式，只适用于 MOTINOVA 中置驱动系统内部组件之间通信。

2.1 硬件接口

接口类型: CAN2.0A

波特率: 125kbps

2.2 数据帧封装格式

2.2.1 数据帧格式

协议描述了每帧数据内容，包括帧头、命令段长度、命令字、数据段、校验位、帧



尾。每帧格式如下:

表1 数据帧格式

帧头	帧模式	命令段长度	命令字	数据段	校验位	帧尾
55 AA	读/写/上报	LENGTH	COMMAND	DATA	CRC	F0

其中:

- 1) 帧头固定为 0x55 0xAA, 帧尾固定为 0xF0;
- 2) 帧模式包含读 0x11, 写 0x16, 和上报 0x0C, 任何设备收到写指令时, 需根据数据来源发送通用反馈指令;
- 3) LENGTH 命令段总长度, 占用 1 字节, 有效值为 0x02~0xFF;
- 4) COMMAND 为命令字, 占用 2 个字节, 第 1 字节为命令字序号, 第 2 字节为数据段长度;
- 5) DATA 为数据段, 长度为 LENGTH - 2;
- 6) CRC 为校验位, 占用 4 字节, 由帧头开始, CAN_ID 插入到帧头和帧模式之间, 计算到数据段最后一个字节, 计算方法见附录 1, 计算结果高字节在前, 如: CAN_ID 为 0x0712, 数据帧为 55 AA 11 03 22 01 00 CRC1 CRC2 CRC3 CRC4 F0, CRC 计算函数输入数据为 55 AA 07 12 11 03 22 01 00, 计算结果依次由高到低写入 CRC1、CRC2、CRC3、CRC4;
- 7) 数据段发送时, 采用小端模式。

2.2.2 ID分配

表2 ID 分配

MC	Target	广播	MC	BMS	PBU	HMI	CDL
	CAN ID	0x710		0x712	0x713	0x714	0x715
BMS	Target	广播	MC	BMS	PBU	HMI	CDL
	CAN ID	0x720	0x721		0x723	0x724	0x725
PBU	Target	广播	MC	BMS	PBU	HMI	CDL
	CAN ID	0x730	0x731	0x732		0x734	0x735
HMI	Target	广播	MC	BMS	PBU	HMI	CDL
	CAN ID	0x740	0x741	0x742	0x743		0x745
CDL	Target	广播	MC	BMS	PBU	HMI	CDL
	CAN ID	0x750	0x751	0x752	0x753	0x754	

2.2.3 封装方式

对于长度超过 8bytes 的数据帧, 按照 8+N 的方式分包, 每个数据包填入相同的 ID 号, 如下表所示:



表3 封装方式

包序号	1				N	
内容	ID	Byte1~Byte8	ID	Byte1~Byte8	ID	Byte1~ByteN

3 通信内容

3.1 MC命令字定义

表4 MC 命令字定义

ID	模式	命令字	功能	数据段	备注
广播指令					
0x710	0x0C	0x1020	上报 MC 运行信息 (定时收到控制指令时返回)	车速:2bytes 输出转速:2bytes 电功率:2bytes 母线电压:2bytes 母线电流:2bytes 踢频:1byte 踩踏力矩:1byte 踩踏方向:1byte 助力档位:1byte 大灯状态:1byte 剩余电量:1byte 续航里程:2bytes 预留:2bytes 平均功耗:1byte PCB 温度:1bytes 绕组温度:1bytes MCU 温度:1bytes 开机后骑行里程:2bytes 开机后骑行时	0.1km/h 1rpm 1W 1mV 1mA 1rpm 1N.m 0-正, 1-反, 2-停止 0x00: OFF 0x01: 力矩 ECO 0x02: 力矩 NORM 0x03: 力矩 SPORT 0x04: 力矩 TURBO 0x05: 力矩预留 0x11: 踢频 ECO 0x12: 踢频 NORM 0x13: 踢频 SPORT 0x14: 踢频 TURBO 0x15: 踢频预留 0x22: 推行模式 0x33: 智能模式 0xF0-关, 0xF1-开 1%, 无效为 0xFF 1km, 无效为 0xFFFF 填充 0x00 0.01Ah/km, 无效为 0xFF +40℃ +40℃ +40℃ 0.1km 1s



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.6

共 24 页 第 6 页

				间:2byte 预留:4bytes	填充 0x00
0x710	0x0C	0x1104	上报 MC 故障码 (定时上传)	0:无故障 低 16 位: 0x0001:过流保护 0x0002:低压保护 0x0004:过压保护 0x0008:堵转保护 0x0010:过热保护 0x0020:SPS 故障 0x0040:TQS 故障 0x0080:霍尔故障 0x0100:马达缺相 0x0200:NTC 故障 0x0400:BMS 校验失败 0x0800:HMI 校验失败 0x1000:PBU 校验失败 0x2000:MCU 故障 0x4000:踏频故障 0x8000:指拨故障 高 16 位: 0x0001:MOS 短路 0x0002:电压异常 0x0004:电路故障 0x0008:TE 故障 0x0010:TE 电路故障 0x0020:预留故障 1 0x0040:预留故障 2 0x0080:预留故障 3	按位或输出, 0-正常, 1-故障, 存在故障时 200ms 自动发送, 故障消失后停止发送
0x710	0x0C	0x1240	上报电机版本信息 (返回指令)	ASCII 字符	排列顺序为: MODE、SN、HW、FW; 每条信息长度为 16 bytes, 结束符为 '. ', 无效填充 0x20 HW 和 FW 命名格式为 Vxrxxr_x_YYYYMMDD
0x710	0x0C	0x1305	关机就绪 (返回指令)	ASCII 字符	READY
0x710	0x0C	0x1401	在线检测结果	0x00:系统正常	按位或输出, 0-在



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.6

共 24 页 第 7 页

			(返回指令)	0x01:BMS 离线 0x02:PBU 离线 0x04:HMI 离线 0x08:预留 0x10:预留 0x20:预留 0x40:预留 0x80:预留	线, 1-离线
0x710	0x0C	0x1520	返回骑行历史信息	ODO 里程: 4bytes ODO 时间: 4bytes TRIP 里程: 4bytes TRIP 时间: 4bytes 预留: 16bytes	0.1km 1min 0.1km 1min 填充 0x00
发送给 HMI					
0x714	0x11	0x7009	HMI 在线检测 (主动发送, 收到返回或超时停止)	ASCII 字符	HANDSHAKE
0x714	0x11	0x7100	查询 HMI 物理 ID (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x714	0x11	0x7200	查询 HMI 校验码 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x714	0x0C	0x7308	配置参数查询结果 (返回指令)	总周长:1byte 启动模式:1byte 限速:1byte 预留:5bytes	1cm 1-柔和, 2-正常, 3-强劲 1km/h 填充 0x00
0x714	0x0C	0x7403	通用反馈指令 (返回指令)	ASCII 字符	ACK

3.2 BMS命令字定义

表5 BMS 命令字定义

ID	模式	命令字	功能	数据段	备注
广播指令					
0x720	0x0C	0x1010	电池运行信息 (返回指令)	电压:2bytes 平均电流:2bytes 剩余容量:2bytes	1mV 1mA, 有符型, 放电为负, 充电为正 1mAh



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 8 页

				满容量:2bytes 电芯温度:1byte 剩余电量:1byte 运行状态:1byte (按位或输出)	1mAh +40℃ 0~100% 0x00:休眠 0x01:充电器接入 0x02:预留 0x04:预留 0x08:预留 0x10:预留 0x20:预留 0x40:预留 0x80:预留 预留:5bytes 填充 0x00
0x720	0x0C	0x1204	上报BMS故障码 (定时上传)	高 16 位: 0x0001:充电过压 警告 0x0002:放电低压 警告 0x0004:充电过流 警告 0x0008:放电过流 警告 0x0010:充电高温 警告 0x0020:充电低温 警告 0x0040:放电高温 警告 0x0080:放电低温 警告 0x0100:MOS 高温警 告 低 16 位: 0x0001:二级放电 过流保护 0x0002:充电过流 保护 0x0004:短路保护 0x0008:过放保护 0x0010:过充保护 0x0020:放电低温 保护 0x0040:放电高温	按位或输出, 0-正 常, 1-故障, 存在故 障时 200ms 自动发 送, 故障消失后停止 发送



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.6

共 24 页 第 9 页

				保护 0x0080: 充电低温 保护 0x0100: 充电高温 保护 0x0200: 放电 MOS 故 障 0x0400: 充电 MOS 故 障 0x0800: 温度传感 器故障 0x1000: 一级过流 警告 0x2000: 一级过流 保护 0x4000: AFE 故障 0x8000: MCU 故障	
0x720	0x0C	0x1308	关机指令 (主动发送, 收到 返回或超时 停止)	ASCII 字符	常按开关键 3s 或监 测到母线电流小于 20mA 且 CAN 总线空闲 持续 30min 后, 执行 发送 SHUTDOWN, 延时 1s 后, 关闭放电开关
0x720	0x0C	0x1410	电池设计信息 (返回指令)	设计容量: 2bytes 设计电压: 1byte 电芯型号: 8bytes 预留: 5bytes	1mAh 1V ASCII, 0x2E 结束, 无效填充 0x20 填充 0x00
0x720	0x0C	0x1540	上报电池版本 信息 (返回指令)	ASCII 字符	排列顺序为: MODE、 SN、HW、FW; 每条信息长度为 16 bytes, 结束符为 '.', 无效填充 0x20; HW 和 FW 命名格式为 Vxrxxr_YYYYMMDD.

3.3 PBU命令字定义

表6 PBU 命令字定义

ID	模式	命令字	功能	数据段	备注
广播指令					
0x730	0x0C	0x1008	关机指令 (主动发送, 收到 返回或超时)	ASCII 字符	SHUTDOWN, 收到 MC、 HMI 的 READY 或超时 1s 后, 失能开机信号



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.6

共 24 页 第 10 页

			停止)		
0x730	0x0C	0x1140	上报PBU版本信息 (返回指令)	ASCII 字符	排列顺序为: MODE、 SN、HW、FW; 每条信息长度为 16 bytes, 结束符为 '.', 无效填充 0x20 HW 和 FW 命名格式为 Vxrxxr_x_YYYYMMDD
0x730	0x0C	0x1504	上报PBU故障代 码 (定时上传)	高 16 位:0x0000 低 16 位 0x0000:无故障 0x0001:+键失效 0x0002:-键失效 0x0004:i 键失效 0x0008:灯键失效 0x0010:Walk 键失 效 0x0020:电源键失 效 0x0040:MCU 故障 0x0080:MOS 短路 0x0100:电压检测 异常 0x0200:HMI 通讯异 常 0x0400:MC 通讯异 常 0x0800:预留故障 1 0x1000:预留故障 2 0x2000: 预留 0x4000: 预留 0x8000: 预留	按位或输出, 0-正 常, 1-故障, 存在故 障时 200ms 自动发 送, 故障消失后停止 发送
发送给 HMI					
0x734	0x0C	0x7006	设置调节按键 (发送一次)	+键:1byte -键:1byte i 键:1byte 预留:3bytes	0-松开 1-短按 2-长按 填充 0x00
0x734	0x0C	0x7103	通用反馈指令 (返回指令)	ASCII 字符	ACK
0x734	0x16	0x7203	HMI 进入设置模 式 (主动发送, 收 到返回或超时	ASCII 字符	SET



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 11 页

			停止)		
0x734	0x16	0x7304	HMI 进入预推行模式 (主动发送, 收到返回或超时停止)	ASCII 字符	STAR: 进入 STOP: 退出
0x734	0x0C	0x7402	助力档位指令 (主动定时发送, 超时未收到 HMI 广播的运行信息, 认为 HMI 通讯异常, HMI 显示档位以该指令为准, 若超时未收到该指令, 显示档位切换为 OFF, 且提示 PBU 通讯故障代码)	助力档位: 1byte 大灯状态: 1byte	0x00: OFF 0x01: 力矩 ECO 0x02: 力矩 NORM 0x03: 力矩 SPORT 0x04: 力矩 TURBO 0x05: 力矩预留 0x11: 踢频 ECO 0x12: 踢频 NORM 0x13: 踢频 SPORT 0x14: 踢频 TURBO 0x15: 踢频预留 0x22: 推行模式 0x33: 智能模式 0xF0-关, 0xF1-开

3. 4 HMI 命令字定义

表7 HMI 命令字定义

ID	模式	命令字	功能	数据段	备注
广播指令					
0x740	0x0C	0x1040	上报 HMI 版本信息 (返回指令)	ASCII 字符	排列顺序为: MODE、SN、HW、FW; 每条信息长度为 16 bytes, 结束符为 '.', 无效填充 0x20 HW 和 FW 命名格式为 Vxrxrx_YYYYMMDD
0x740	0x0C	0x110C	返回 HMI 物理 ID (返回指令)	ID: 12bytes	不足位填充 1
0x740	0x0C	0x120C	返回 HMI 校验码 (返回指令)	校验码: 12bytes	
0x740	0x0C	0x1305	关机就绪 (返回指令)	ASCII 字符	READY
0x740	0x0C	0x1404	上报 HMI 故障码 (定时上报)	高 16 位: 0x0000 低 16 位 0x0000: 无故障 0x0001: LCD 故障	按位或输出, 0-正常, 1-故障, 存在故障时 200ms 自动发送, 故障消失后停止



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 12 页

				0x0002: MCU 故障 0x0004: 预留 0x0008: 预留 0x0010: 预留 0x0020: 预留 0x0040: 预留 0x0080: 预留 0x0100: 预留 0x0200: 预留 0x0400: 预留 0x0800: 预留 0x1000: 预留 0x2000: 预留 0x4000: 预留 0x8000: 预留	发送
0x740	0x0C	0x1508	上报 HMI 运行信息	预留: 8Bytes	填充 0x00
发送给 MC					
0x741	0x11	0x3000	查询电机版本信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x741	0x11	0x3100	查询电机配置参数 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x741	0x16	0x3208	设置电机配置参数 (主动发送, 收到返回或超时停止)	周长微调值: 1byte 启动模式: 1byte 预留: 6bytes	有符型, $\pm 10\text{cm}$ 1-柔和, 2-正常, 3-强劲 填充 0x00
0x741	0x0C	0x3305	在线检测反馈 (返回指令)	ASCII 字符	READY
0x741	0x11	0x3400	查询骑行历史信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x741	0x16	0x3505	清除电机 TRIP 信息 (主动发送, 收到返回或)	ASCII 字符	CLEAR



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.6

共 24 页 第 13 页

			超时停止)		
发送给 BMS					
0x742	0x11	0x5000	查询 BMS 版本信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x742	0x11	0x5100	查询 BMS 设计信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
发送给 PBU					
0x743	0x11	0x7000	查询 PBU 版本信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x743	0x16	0x7100	退出设置模式 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x743	0x0C	0x7203	通用反馈指令 (返回指令)	ASCII 字符	ACK
发送给 CDL					
0x745	0x0C	0xA010	用户参数默认配置 (返回指令)	额定电压:1byte 预留:1byte 启动模式:1byte 显示续航:1byte 显示电量百分比:1byte 显示大灯图标:1byte 亮度等级:1byte 显示单位:1byte 启动模式设置:1byte 语言:1byte 预留:6bytes	0-24V, 1-36V, 2-48V 填充 0x00 1-柔和, 2-正常, 3-强劲 0-不显示, 1-显示 0-不显示, 1-显示 0-不显示, 1-显示 1~5 0-km/h, 1-mph 0-不支持, 1-支持 0-中文, 1-英文 填充 0x00
0x745	0x0C	0xA110	运行历史信息 (返回指令)	运行时间:4bytes 开机次数:4bytes 预留:8bytes	1min 次 填充 0x00
0x745	0x0C	0xA220	生产信息	生产商:8bytes	ASCII, 0x2E 结束,



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.6

共 24 页 第 14 页

			(返回指令)	产地:8bytes 生产日期:8bytes 预留:8bytes	无效填充 0x20 ASCII, 0x2E 结束, 无效填充 0x20 ASCII, YYYYMMDD 填充 0x00
0x745	0x0C	0xA310	自定义可存储 字符串 1 (返回指令)	ASCII 字符	结束符为 0x2E, 无 效填充 0x20
0x745	0x0C	0xA410	自定义可存储 字符串 2 (返回指令)	ASCII 字符	结束符为 0x2E, 无 效填充 0x20
0x745	0x0C	0xA510	自定义可存储 字符串 3 (返回指令)	ASCII 字符	结束符为 0x2E, 无 效填充 0x20
0x745	0x0C	0xA603	通用反馈指令 (返回指令)	ASCII 字符	ACK
0x745	0x0C	0xA788	返回存储器指 定起始和结束 地址的数据	起始地址:4bytes 结束地址:4bytes 数据:128bytes	结束地址-起始地址 <128 时, 无效部分 填充 0xFF

3.5 CDL命令字定义

表8 CDL 命令字定义

ID	模式	命令字	功能	数据段	备注
发送给 HMI					
0x754	0x11	0x7000	查询 HMI 物理 ID		
0x754	0x11	0x7100	查询 HMI 校验码		
0x754	0x16	0x720C	写入 HMI 校验码	校验码:12bytes	
0x754	0x11	0x7300	查询 HMI 版本信 息		
0x754	0x11	0x7400	查询 HMI 生产信 息		
0x754	0x11	0x7500	查询用户参数 默认配置		
0x754	0x16	0x7610	写入用户参数 默认配置	额定电压:1byte 预留:1byte 启动模式:1byte 显示续航:1byte 显示电量百分 比:1byte 显示大灯图标: 1byte	0-24V, 1-36V, 2-48V 填充 0x00 1-柔和, 2-正常, 3- 强劲 0-不显示, 1-显示 0-不显示, 1-显示 0-不显示, 1-显示



				亮度等级:1byte 显示单位:1byte 启动模式设置:1byte 语言:1byte 预留:6bytes	1~5 0-km/h, 1-mpH 0-不支持, 1-支持 0-中文, 1-英文 填充 0x00
0x754	0x11	0x7700	查询运行历史信息		
0x754	0x11	0x7800	查询自定义可存储字符串 1		
0x754	0x16	0x7910	写入自定义可存储字符串 1	ASCII 字符串	以 0x2E 结束, 无效填充 0x20
0x754	0x11	0x7A00	查询自定义可存储字符串 2		
0x754	0x16	0x7B10	写入自定义可存储字符串 2	ASCII 字符串	以 0x2E 结束, 无效填充 0x20
0x754	0x11	0x7C00	查询自定义可存储字符串 3		
0x754	0x16	0x7D10	写入自定义可存储字符串 3	ASCII 字符串	以 0x2E 结束, 无效填充 0x20
0x754	0x16	0x7E20	写入生产信息 (可选, 仅供生产商写入)	生产商:8bytes 生产地:8bytes 生产日期:8bytes 预留:8bytes	ASCII, 0x2E 结束, 无效填充 0x20 ASCII, 0x2E 结束, 无效填充 0x20 ASCII, YYYYMMDD 填充 0x00
0x754	0x16	0x7F10	写入 HMI Mode (可选, 仅供生产商写入)	ASCII 字符	结束符为 0x2E, 无效填充 0x20
0x754	0x16	0x8010	写入 HMI SN (可选, 仅供生产商写入)	ASCII 字符	结束符为 0x2E, 无效填充 0x20
0x754	0x16	0x8105	复位指令	ASCII 字符串	RESET
0x754	0x16	0x8204	设置进入/退出 按键测试模式 (进入测试模式下, 关闭超时检查是否收到 MC 和 PBU 指令的功能)	ASCII 字符	STAR:进入 STOP:退出
0x754	0x11	0x8308	读取存储器指定地址数据	起始地址:4bytes 结束地址:4bytes	读取数据大小≤ 128Bytes

注: CDL 发送的所有指令均按照定时 200ms 发送, 其中查询指令收到返回的信息或



超时 1s 停止发送, 写入指令收到通用反馈指令或超时 1s 停止发送。

内部文件, 禁止传阅



4 附录 1: CRC32 计算方法

4.1 CRC32 计算多项式表

uint32_t Crc32Table[256] =

```
{  
    0x00000000, 0x04C11DB7, 0x09823B6E, 0x0D4326D9, 0x130476DC, 0x17C56B6B,  
    0x1A864DB2, 0x1E475005, 0x2608EDB8, 0x22C9F00F, 0x2F8AD6D6, 0x2B4BCB61,  
    0x350C9B64, 0x31CD86D3, 0x3C8EA00A, 0x384FBDBD, 0x4C11DB70, 0x48D0C6C7,  
    0x4593E01E, 0x4152FDA9, 0x5F15ADAC, 0x5BD4B01B, 0x569796C2, 0x52568B75,  
    0x6A1936C8, 0x6ED82B7F, 0x639B0DA6, 0x675A1011, 0x791D4014, 0x7DDC5DA3,  
    0x709F7B7A, 0x745E66CD, 0x9823B6E0, 0x9CE2AB57, 0x91A18D8E, 0x95609039,  
    0x8B27C03C, 0x8FE6DD8B, 0x82A5FB52, 0x8664E6E5, 0xBE2B5B58, 0xBAEA46EF,  
    0xB7A96036, 0xB3687D81, 0xAD2F2D84, 0xA9EE3033, 0xA4AD16EA, 0xA06C0B5D,  
    0xD4326D90, 0xD0F37027, 0xDDB056FE, 0xD9714B49, 0xC7361B4C, 0xC3F706FB,  
    0xCEB42022, 0xCA753D95, 0xF23A8028, 0xF6FB9D9F, 0xFBB8BB46, 0xFF79A6F1,  
    0xE13EF6F4, 0xE5FFE643, 0xE8BCCD9A, 0xEC7DD02D, 0x34867077, 0x30476DC0,  
    0x3D044B19, 0x39C556AE, 0x278206AB, 0x23431B1C, 0x2E003DC5, 0x2AC12072,  
    0x128E9DCF, 0x164F8078, 0x1B0CA6A1, 0x1FCDBB16, 0x018AEB13, 0x054BF6A4,  
    0x0808D07D, 0x0CC9CDCA, 0x7897AB07, 0x7C56B6B0, 0x71159069, 0x75D48DDE,  
    0x6B93DDDB, 0x6F52C06C, 0x6211E6B5, 0x66D0FB02, 0x5E9F46BF, 0x5A5E5B08,  
    0x571D7DD1, 0x53DC6066, 0x4D9B3063, 0x495A2DD4, 0x44190B0D, 0x40D816BA,  
    0xACA5C697, 0xA864DB20, 0xA527FDF9, 0xA1E6E04E, 0xBFA1B04B, 0xBB60ADFC,  
    0xB6238B25, 0xB2E29692, 0x8AAD2B2F, 0x8E6C3698, 0x832F1041, 0x87EE0DF6,  
    0x99A95DF3, 0x9D684044, 0x902B669D, 0x94EA7B2A, 0xE0B41DE7, 0xE4750050,  
    0xE9362689, 0xEDF73B3E, 0xF3B06B3B, 0xF771768C, 0xFA325055, 0xFE34DE2,  
    0xC6BCF05F, 0xC27DEDE8, 0xCF3ECB31, 0xCBFFD686, 0xD5B88683, 0xD1799B34,  
    0xDC3ABDED, 0xD8FBA05A, 0x690CE0EE, 0x6DCDFD59, 0x608EDB80, 0x644FC637,  
    0x7A089632, 0x7EC98B85, 0x738AAD5C, 0x774BB0EB, 0x4F040D56, 0x4BC510E1,  
    0x46863638, 0x42472B8F, 0x5C007B8A, 0x58C1663D, 0x558240E4, 0x51435D53,  
    0x251D3B9E, 0x21DC2629, 0x2C9F00F0, 0x285E1D47, 0x36194D42, 0x32D850F5,  
    0x3F9B762C, 0x3B5A6B9B, 0x0315D626, 0x07D4CB91, 0x0A97ED48, 0x0E56F0FF,  
    0x1011A0FA, 0x14D0BD4D, 0x19939B94, 0x1D528623, 0xF12F560E, 0xF5EE4BB9,  
    0xF8AD6D60, 0xFC6C70D7, 0xE22B20D2, 0xE6EA3D65, 0xEBA91BBC, 0xEF68060B,  
    0xD727BBB6, 0xD3E6A601, 0xDEA580D8, 0xDA649D6F, 0xC423CD6A, 0xC0E2D0DD,  
    0xCDA1F604, 0xC960EBB3, 0xBD3E8D7E, 0xB9FF90C9, 0xB4BCB610, 0xB07DABA7,  
    0xAE3AFBA2, 0xAABFE615, 0xA7B8C0CC, 0xA379DD7B, 0x9B3660C6, 0x9FF77D71,  
    0x92B45BA8, 0x9675461F, 0x8832161A, 0x8CF30BAD, 0x81B02D74, 0x857130C3,  
    0x5D8A9099, 0x594B8D2E, 0x5408ABF7, 0x50C9B640, 0x4E8EE645, 0x4A4FFBF2,  
    0x470CDD2B, 0x43CDC09C, 0x7B827D21, 0x7F436096, 0x7200464F, 0x76C15BF8,  
    0x68860BFD, 0x6C47164A, 0x61043093, 0x65C52D24, 0x119B4BE9, 0x155A565E,  
    0x18197087, 0x1CD86D30, 0x029F3D35, 0x065E2082, 0x0B1D065B, 0x0FDC1BEC,  
    0x3793A651, 0x3352BBE6, 0x3E119D3F, 0x3AD08088, 0x2497D08D, 0x2056CD3A,  
    0x2D15EBE3, 0x29D4F654, 0xC5A92679, 0xC1683BCE, 0xCC2B1D17, 0xC8EA00A0,  
    0xD6AD50A5, 0xD26C4D12, 0xDF2F6BCB, 0xDBEE767C, 0xE3A1CBC1, 0xE760D676,  
}
```



0xEA23F0AF, 0xEE2ED18, 0xF0A5BD1D, 0xF464A0AA, 0xF9278673, 0xFDE69BC4,
0x89B8FD09, 0x8D79E0BE, 0x803AC667, 0x84FBDBD0, 0x9ABC8BD5, 0x9E7D9662,
0x933EB0BB, 0x97FFAD0C, 0xAFB010B1, 0xAB710D06, 0xA6322BDF, 0xA2F33668,
0xBCB4666D, 0xB8757BDA, 0xB5365D03, 0xB1F740B4 };

4.2 CRC32 计算方法

```
uint32_t CRC32_Calculate( uint8_t *pData, uint16_t Length )
{
    uint32_t nReg;
    uint32_t nTemp = 0;
    uint16_t i, n;

    nReg = 0xFFFFFFFF;
    for ( n = 0; n < Length; n++ )
    {
        nReg ^= (uint32_t) pData[ n ];
        for ( i = 0; i < 4; i++ )
        {
            nTemp = Crc32Table[ ( uint8_t )( ( nReg >> 24 ) & 0xFF ) ];
            nReg <<= 8;
            nReg ^= nTemp;
        }
    }
    return nReg;
}
```



5 附录 2: HMI故障码列表

当 HMI 收到总线上任何一个设备上报的故障代码时, 按照下列规则进行转换后, 在屏幕上依次循环显示故障代码, 间隔周期为 1s, 显示顺序以接收到故障码的先后顺序为准, 当超时 3s 未接受到任何故障码时恢复原显示界面。

表9 故障码列表

故障来源	故障代码	故障描述	显示内容	解决办法
MC	10	过流保护	Over Current Protect	5s 后自动恢复
MC	11	低压保护	Under Voltage Protect	电池充电
MC	12	过压保护	Over Voltage Protect	更换正确电池
MC	13	堵转保护	Rotor Locked	关机重启
MC	14	过热保护	Over Heat Protect	关机静置 30min 后使用
MC	15	温度传感器故障	NTC Fault	返修
MC	16	速度传感器故障	Speed Sensor Fault	检查或更换速度传感器
MC	17	力矩传感器故障	Torque Sensor Fault	返修
MC	18	马达霍尔传感器故障	Motor Fault	返修
MC	19	BMS 校验失败	BMS Check Fault	更换电池
MC	20	PBU 校验失败	PBU Check Fault	更换按键
MC	21	HMI 校验失败	HMI Check Fault	更换仪表
MC	22	马达缺相	PhaseLine Fault	返修
MC	23	踏频传感器故障	Cadence Sensor Fault	返修
MC	24	指拨故障	Gas Sensor Fault	更换指拨
MC	25	MOS 短路	MOS Short Circuit	返修
MC	26	电压异常波动	Bus Voltage Abnormal	更换电池
MC	27	处理器故障	MCU Fault	返修
MC	28	电路故障	Circuit Fault	返修
MC	29	TE 故障	TE MCU Fault	返修
MC	30	TE 电路故障	TE Circuit Fault	返修
MC	31	预留故障位 1	-	
MC	32	预留故障位 2	-	
MC	33	预留故障位 3	-	
BMS	40	过流警告	Over Current Alarm	停止骑行后故障消失
BMS	41	充电过压警告	Charge Over Voltage Alarm	停止充电或更换充电器
BMS	42	放电低压警告	DisCharge Under Voltage Alarm	及时充电
BMS	43	充电过流警告	Charge Over Current Alarm	更换充电器
BMS	44	放电过流警告	DisCharge Over Current	5s 后自动恢复



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 2 页

			Alarm	
BMS	45	充电高温警告	Charge Over Heat Alarm	停止充电
BMS	46	充电低温警告	Charge Low Temperature Alarm	停止充电
BMS	47	放电高温警告	DisCharge Over Heat Alarm	关机静置 30min 后使用
BMS	48	放电低温警告	DisCharge Low Temperature Alarm	建议停止使用
BMS	49	MOS 高温警告	MOS Over Heat Alarm	5s 后自动恢复
PBU	60	+按键失效	+ Key Fault	检查或更换按键
PBU	61	-键失效	- Key Fault	检查或更换按键
PBU	62	i 键失效	- Key Fault	检查或更换按键
PBU	63	Light 键失效	Light Key Fault	检查或更换按键
PBU	64	Walk 键失效	Walk Key Fault	检查或更换按键
PBU	65	电源键失效	Power Key Fault	检查或更换按键
PBU	66	处理器故障	MCU Fault	返修
PBU	67	开关 MOS 短路	MOS Short Circuit	返修
PBU	68	电压检测异常	Voltage Test Fault	返修
PBU	69	HMI 通讯异常	HMI Communication Fault	返修
PBU	70	MC 通讯异常	MC Communication Fault	返修
PBU	71	预留故障位 1		
PBU	72	预留故障位 2		
HMI	80	MC 通讯异常	MC Communication Fault	检查线路或更换部件
HMI	81	PBU 通讯异常	PBU Communication Fault	检查线路或更换部件



6 附录 3: 升级协议及流程

6.1 升级流程图

系统 CAN 总线上除 CDL 外所有设备均需通过 CDL 完成升级, 升级流程图如下图所示:

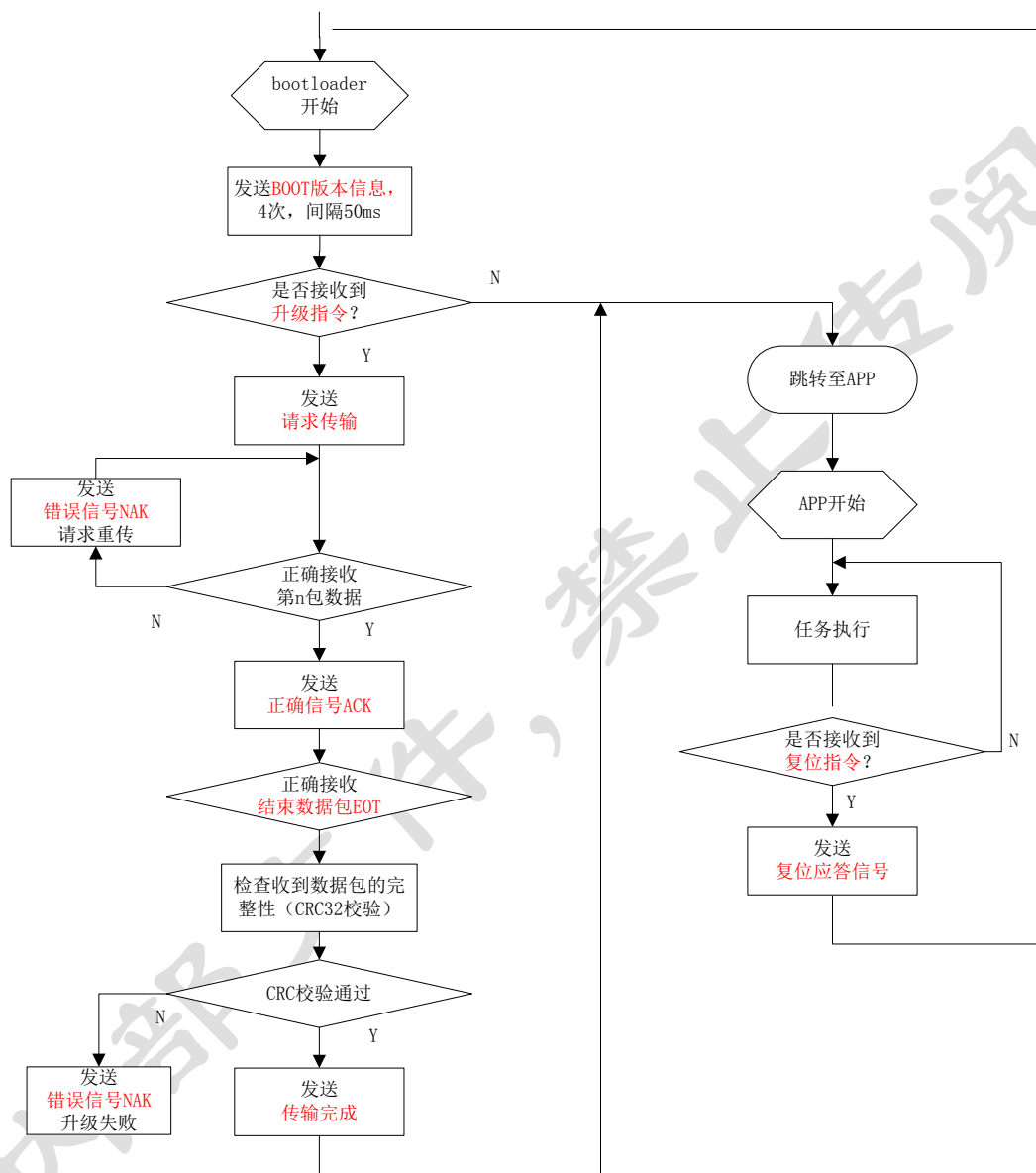


图2 升级流程图

6.2 升级协议

APP 程序中复位指令和复位应答指令参考第 3 章有关 CDL 发送给各设备的复位指令, 以及各设备发送给 CDL 的通用应答指令。



Bootloader 中的协议描述如下:

表10 CDL 发出指令

指令功能	设备名称	ID	模式	命令段长度	命令字	数据段
升级指令	MC	0x751	0x16	0x0D	0xA10B	ASCII 字符: "MC_UPD" + 数据包大小 4 字节 (如 78351B, 内容为: 0F 32 01 00)
	BMS	0x752				ASCII 字符: "BMS_UPD" + 数据包大小 4 字节
	PBU	0x753				ASCII 字符: "PBU_UPD" + 数据包大小 4 字节
	HMI	0x754				ASCII 字符: "HMI_UPD" + 数据包大小 4 字节
数据包格式	MC	0x751	0x16	0x87	0xA385	SOH(01)+序号(1~65535)+总包数(1~65535)+数据(长度 128B, 无效填充 0xFF)
	BMS	0x752				
	PBU	0x753				
	HMI	0x754				
结束数据包	MC	0x751	0x16	0x03	0xA401	EOT (04)
	BMS	0x752				
	PBU	0x753				
	HMI	0x754				

表11 设备发出指令

指令功能	设备名称	ID	模式	命令段长度	命令字	数据段
BOOT 版本信息	MC	0x715	0x0C	0x0B	0xC109	ASCII 字符: "MC "+Vx. x. x"
	BMS	0x725				ASCII 字符: "BMS "+Vx. x. x"
	PBU	0x735				ASCII 字符: "PBU "+Vx. x. x"
	HMI	0x745				ASCII 字符: "HMI "+Vx. x. x"
正确信号	MC	0x715	0x0C	0x04	0xC202	当前包号, 2byte
	BMS	0x725				
	PBU	0x735				
	HMI	0x745				
错误信号	MC	0x715	0x0C	0x04	0xC302	当前包号, 2byte
	BMS	0x725				
	PBU	0x735				
	HMI	0x745				
请求传输	MC	0x715	0x0C	0x04	0xC402	0x00 0x00
	BMS	0x725				
	PBU	0x735				



武汉天腾动力科技有限公司

文件名称: MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (HMI)

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2. 6

共 24 页 第 3 页

	HMI	0x745				
传输完成	MC	0x715	0x0C	0x04	0xC502	0x00 0x00
	BMS	0x725				
	PBU	0x735				
	HMI	0x745				

内部文件，禁止传阅