



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 (OBC)——含按键调整限速和轮胎周长

密级：秘密

文件编号：[填入文件编号]

版本：V2.9.2

共16页 第1页

MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (OBC)—— 含按键调整限速和轮胎周长

[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

二〇二一年六月四日



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第1页

修改记录

修改日期	修改人	修改内容	版本号
20191128	周雄	第一次整理发布	V2.8.1
20200417	周雄	增加 OBC 读取 MC 版本信息指令	V2.9.1
20200604	周雄	OBC 发送给 MC 的配置参数中, 增加限速值	V2.9.2

内部文件, 禁止传阅



MOTINOVA 中置驱动系统通信协议 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

1 系统组成

MC: 电机控制器 Motor Controller

BMS: 电池管理系统 Battery Management System

OBC: 车载计算机 On Board Computer

CDL: 通讯适配器 CAN Dongle

APP: 用户程序 Application

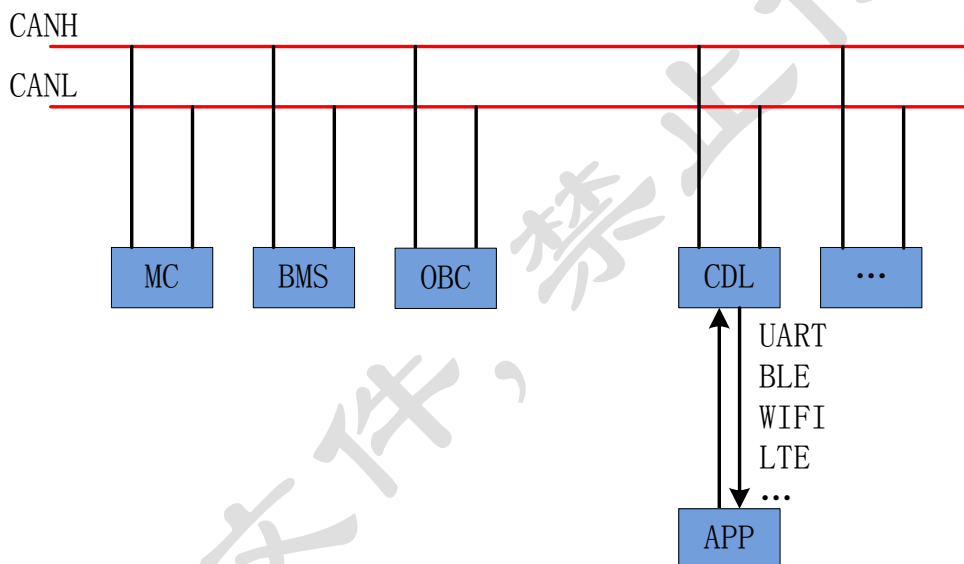


图1 系统通信接口示意图

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	OBC	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
OBC	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:



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第4页

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	MC 运行信息 (收到OBC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 踢球频: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 ODO 里程: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: 踢球频 ECO 0x12: 踢球频 NORM 0x13: 踢球频 SPORT 0x14: 踢球频 TURBO 0x15: 踢球频预留 0x22: 推行模式 0x33: 智能模式 0xF0-关, 0xF1-开 1%, 无效为 0xFF 1km, 无效为 0xFFFF 1km 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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第5页

				间:2byte 预留:4bytes	填充 0x00
0x710	0x0C	0x1104	MC 故障码 (存在故障时 200ms 自动发 送, 故障消失后 停止发送)	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: OBC 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
0x710	0x0C	0x1240	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 Vxrxx_YYYMMDD
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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第6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	0x1510	骑行历史信息 (返回指令)	ODO 里程: 4bytes ODO 时间: 4bytes TRIP 里程: 4bytes TRIP 时间: 4bytes	0.1km 1min 0.1km 1min
发送给 OBC					
0x713	0x11	0x5009	OBC 在线检测 (主动发送, 收到返回或超时停止)	ASCII 字符	HANDSHAKE
0x713	0x11	0x5100	查询 OBC 物理 ID (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x713	0x11	0x5200	查询 OBC 校验码 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x713	0x0C	0x5303	通用反馈指令 (返回指令)	ASCII 字符	ACK
0x713	0x0C	0x5408	返回 OBC 用户参数	轮胎默认周长: 1byte 启动模式: 1byte 限速: 1byte 周长微调: 1byte 预留: 4bytes	1cm 1-柔和, 2-正常, 3-强劲 1km/h ±10cm, 有符型 填充 0x00

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	1mV 1mA, 有符型, 放电为负, 充电为正



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第7页

				剩余容量:2bytes 满充容量:2bytes 电芯温度:1byte 剩余电量:1byte 运行状态:1byte (按位或输出)	1mAh 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	BMS 故障码 (存在故障时 200ms 自动发 送,故障消失后 停止发送)	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	按位或输出, 0-正 常, 1-故障



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第8页

				0x0040:放电高温保护 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	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 Vxrxx_YYYMMDD.

3.3 OBC 命令字定义

表6 OBC 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 1s)	ASCII 字符	SHUTDOWN, 收到 MC 的 READY 或超时 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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第9页

			到返回或超时停止)		后, 关闭开机信号
0x730	0x0C	0x1140	OBC 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
0x730	0x0C	0x120C	OBC 物理 ID (返回指令)	ID:12bytes	不足位填充 1
0x730	0x0C	0x130C	OBC 校验码 (返回指令)	校验码:12bytes	
0x730	0x0C	0x1405	关机就绪 (返回指令)	ASCII 字符	READY
0x730	0x0C	0x1504	OBC 故障代码 (存在故障时 200ms 自动发送, 故障消失后停止发送)	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
发送给 MC					
0x731	0x0C	0x3002	控制电机指令 (定时上传)	助力档位:1byte	0x00: OFF 0x01: 力矩 ECO 0x02: 力矩 NORM



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第10页

					0x03: 力矩 SPORT 0x04: 力矩 TURBO 0x05: 力矩预留 0x11: 蹋频 ECO 0x12: 蹋频 NORM 0x13: 蹋频 SPORT 0x14: 蹋频 TURBO 0x15: 蹋频预留 0x22: 推行模式 0x33: 智能模式 0xF0-关, 0xF1-开
				大灯状态:1byte	
0x731	0x0C	0x3105	在线检测反馈 (返回指令)	ASCII 字符	READY
0x731	0x11	0x3300	OBC 查询用户参数 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x731	0x16	0x3408	OBC 设置用户参数 (主动发送, 收到返回或超时停止)	周长微调值:1byte 启动模式:1byte 限速值:1byte 预留:5bytes	有符型, ±10cm 1-柔和, 2-正常, 3-强劲 10~99, 1km/h 填充 0x00
0x731	0x11	0x3500	OBC 查询骑行历史信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x731	0x16	0x3605	OBC 清除电机 TRIP 信息(主动发送, 收到返回或超时停止)	ASCII 字符	CLEAR
0x731	0x11	0x3900	OBC 读取电机版本信息		
发送给 BMS					
0x732	0x11	0x5000	查询 BMS 运行信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
0x732	0x11	0x5100	查询 BMS 版本信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第11页

			到返回或超时停止)		
0x732	0x11	0x5200	查询BMS设计信息 (主动发送, 收到返回或超时停止)		
发送给 CDL					
0x735	0x0C	0x9003	通用反馈指令 (返回指令)	ASCII 字符	ACK
0x735	0x0C	0x9910	OBC 出厂默认配置	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 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

3.4 CDL 命令字定义

表7 CDL 命令字定义

ID	模式	命令字	功能	数据段	备注
发送给 OBC					
0x753	0x11	0x5000	查询 OBC 物理 ID		
0x753	0x11	0x5100	查询 OBC 校验码		
0x753	0x16	0x520C	写入 OBC 校验码	校验码:12bytes	
0x753	0x11	0x5400	查询 OBC 版本信息		
0x753	0x16	0x6205	复位指令	ASCII 字符串	RESET
0x753	0x11	0x6400	查询 OBC 出厂默认配置		
0x753	0x16	0x6510	写入 OBC 出厂默认配置	额定电压:1byte 预留:1byte 启动模式:1byte 显示续航: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



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 (OBC) —含按键调整限速和轮胎周长

密级: 秘密

文件编号: [填入文件编号]

版本: V2.9.2

共16页 第12页

					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-不显示, 1-显示 0-不显示, 1-显示 1~5 0-km/h, 1-mpg 0-不支持, 1-支持 0-中文, 1-英文 填充 0x00
--	--	--	--	--	--	--

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。



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, 0xFEF34DE2,  
    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, 0xAAFBE615, 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, 0xEEE2ED18, 0xF0A5BD1D, 0xF464A0AA, 0xF9278673, 0xFDE69BC4,
0x89B8FD09, 0x8D79E0BE, 0x803AC667, 0x84FBDDBD, 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: 故障码列表

当总线上任何一个设备上报故障代码时,可显示设备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8 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
OBC	60	+按键失效	+ Key Fault	检查或更换按键
OBC	61	-键失效	- Key Fault	检查或更换按键
OBC	62	i 键失效	- Key Fault	检查或更换按键
OBC	63	Light 键失效	Light Key Fault	检查或更换按键
OBC	64	Walk 键失效	Walk Key Fault	检查或更换按键
OBC	65	电源键失效	Power Key Fault	检查或更换按键
OBC	70	MC 通讯异常	MC Communication Fault	返修