

# 基于串口通信的人脸识别模块通信协议 V1.6

## 修改记录

版本	时间	修改内容
V1.0	2019.05.31	新建协议
V1.1	2019.06.03	head_fix改为pkt_fix 添加串口 IO 说明
V1.2	2019.06.05	所有数据包增加code及msg
V1.3	2019.06.13	增加翻转屏幕及摄像头接口
V1.4	2019.06.14	增加使用特征值添加用户接口 修复bug 添加初始化添加版本信息
V1.5	2019.06.17	增加在识别模式下输出特征值的选项
V1.5.1	2019.06.21	计算图片特征值，添加可选项进行人脸检测阈值设置
V1.6	2019.06.22	增加设置通信串口引脚指令 修复bug

## 硬件连接

K210	MCU	说明
I04	uart_rx	K210 通信串口 TX，可设置，默认5
I05	uart_tx	K210 通信串口 RX，可设置，默认4
I016	record_key	short press record long press to clear stored face and board cfg
I022	relay_act_low	relay output
I023	relay_act_high	relay output

## Json 基本格式

```
{"vesrion":$protocol_version,"type":"cmd_type","code":0,"msg":"msg","param":  
{"xx":"xx","xx":xx}}\r\n
```

### 说明

- 当前 protocol\_version 为 1

- 数据包结尾必须加 `\r\n`
- 数据包中间不允许有 `\r\n`

## cmd\_type

cmd_type	说明
init	模块发送初始化完成消息
pkt_prase_failed_ret	数据包解析出错信息
set_cfg	设置模块参数
set_cfg_ret	设置模块参数结果
get_cfg	获取模块参数
get_cfg_ret	获取模块参数结果
cal_pic_fea	计算图片人脸特征值
cal_pic_fea_ret	JPEG 图片特征值计算结果
del_user_by_uid	使用 UID 进行用户删除
del_user_by_uid_ret	使用 UID 进行用户删除结果
face_info	识别人脸后输出信息
query_face	查询当前模块存储人脸信息
query_face_ret	查询当前模块存储人脸信息结果
lcd_cam_roate	设置LCD及CAMERA进行旋转
lcd_cam_roate_ret	设置LCD及CAMERA进行旋转结果
add_uer_by_fea	通过特征值添加用户
add_uer_by_fea_ret	通过特征值添加用户结果
set_brd_uart_pin	设置模块通信串口引脚
set_brd_uart_pin_ret	设置模块通信串口引脚结果

以上 cmd 可点击跳转

## 通信协议

### 初始化完成

```
{ "version": 1, "type": "init", "code":0,"msg": "init done","version":"v1.6" }
```

## 说明

模块启动完成之后发送，之后才可进行操作

## 数据包解析出错信息

```
{"version": 1, "type": "pkt_prase_failed_ret", "msg": "json prase failed", "code": 1, "cmd": "unknown"}
```

## 说明

接收到错误的数据包之后返回，并指出错误的地方，主要用来协助排查错误

## 设置模块参数

```
{"version":1,"type":"set_cfg","cfg":{"uart_baud":115200,"out_feature":0,"open_delay":1,"pkt_fix":0,"auto_out_feature":0,"out_interval_in_ms":500,"fea_gate":70}}
```

## 说明

**uart\_baud**: 模块通信串口波特率，默认为 115200

**out\_feature**: 识别到人脸之后输出信息是否附带人脸的特征值，默认为 0

**open\_delay**: 输出 IO 打开（翻转）时间，默认为 1

**pkt\_fix**: 通信协议是否加头尾以及 CRC16 校验，默认为 0，不开启将直接传输数据

**auto\_out\_feature**: 是否进行人脸比对

**out\_interval\_in\_ms**: 输出特征值间隔时间 ms,默认 500，设置为 0 不限制，最小限制为 500

**fea\_gate**: 人脸比对阈值

- **auto\_out\_feature** 取值说明
  - 0: 需要进行比对，输出添加人脸时的特征值
  - 1: 不需要进行比对，输出实时的特征值，此时 uid 为 null，score 为 0
  - 2: 需要进行比对，输出人脸实时的特征值

开启 `pkt_fix` 的通信格式

```
0xAA 0x55 HI(LEN) LO(LEN) HI(CRC16) LO(CRC16) ...(data)... 0x55 0xAA
```

可使用 <http://www.ip33.com/crc.html> 选择 CRC-16/X25 x16+x12+x5+1

## 设置模块参数结果

```
{"version":1,"type":"set_cfg_ret","msg":"save cfg success","code":0}
```

### 说明

`msg`: 返回信息

`code`: 返回状态码

- 状态码
  - 0: 设置模块参数成功
  - 1: 解析 `Json` 失败, `msg` 中会指出错误地方
  - 2: 保存模块参数失败

如果更改了 `uart_baud` 以及 `pkt_fix` 模块会自动重启使更改生效

## 获取模块参数

```
{ "version": 1, "type": "get_cfg" }
```

### 说明

获取模块当前配置

## 获取模块参数结果



- 错误返回(举例)

```
{ "version": 1, "type": "cal_pic_fea_ret", "code": 2, "msg": "can not find", "info": { "uid": "null", "feature": "null" } }
```

## 说明

**code:** 状态码

**msg:** 返回信息

**uid:** 人脸在模块中存储的 UID，如果需要删除相应人脸需要此 UID

**feature:** 人脸计算得出的特征值 (base64 encode)

在计算图片人脸特征值数据包中可选择是否自动添加用户到模块中

- 状态码
  - 0: 计算特征值成功
  - 1: 可以开始发送 Jpeg 图片
  - 2: 解析 Json 出错，msg 中会指出出错地方
  - 3: 模块存储已满
  - 4: 图片中有多张人脸
  - 5: 图片中没有人脸（可能是方向不对，或者是人脸太小）
  - 6: Jpeg 解码失败（或者图片不是 320x240 分辨率）
  - 7: Jpeg 文件 sha256 校验失败，或者等待接受图片超时

## 删除用户

```
{ "version": 1, "type": "del_user_by_uid", "uid": "1BC6EB528C0000000000000000000000" }
```

## 说明

**uid:** 需要删除的用户 uid

当 uid 为 FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFF （32 个 F）时删除所有的用户

如果失败在返回结果有具体说明

## 删除用户结果

```
{"version":1,"type":"del_user_by_uid_ret","code":3,"msg":"can not find user by uid"}
```

### 说明

msg: 执行结果

code: 状态码

- 状态码
  - 0: 删除成功
  - 1: Json 解析出错, 缺少关键字
  - 2: flash 操作失败
  - 3: 未能查找到对应 uid 的用户

## 输出人脸信息

```
{"version":1,"type":"face_info","code":0,"msg":"have face","info":{"pic":"540A730200000000","total":1,"current":0,"x1":34,"y1":34,"x2":171,"y2":178,"score":0,"uid":"null","feature":"feature base64 encode or null"}}
```

### 说明

pic: 当有多个人脸时用来判断是否属于同一张图片

total: 本次识别中人脸总数

current: 本次识别中第 N 张人脸 (从 0 开始计数)

x1: 人脸坐标框左上角 x

y1: 人脸坐标框左上角 y

x2: 人脸坐标框右下角 x

y2: 人脸坐标框右下角 y

**score**: 人脸匹配值（直接输出特征值时为 0）

**uid**: 人脸对应的 UID（直接输出特征值时为 null）

**feature**: 人脸特征值，可配置是否输出（不输出时为 null）

## 查询当前模块存储人脸信息

```
{ "version": 1, "type": "query_face", "query": { "total": 1, "start": 0, "end": 10, "out_feature": 0 } }
```

### 说明

**total**: 为 1 查询一共存储多少人脸信息，**start** 和 **end** 以及 **out\_feature** 没有意义，为 0 表示查询从 **start** 到 **end** 区间的人脸 UID

**out\_feature**: 人脸信息是否输出对应特征值，默认不输出（输出特征值的话一次只能查一个）

**start**: 查询区间起始值

**end**: 查询区间结束值

## 查询当前模块存储人脸信息结果

```
{ "version": 1, "type": "query_face_ret", "code": 0, "msg": "query uid ands feature success", "face": { "total": 2, "start": 0, "end": 1, "info": [ { "order": 0, "uid": "22BCD2392900000000000000000000", "feature": "feature bease64 encode" } ... ] } }
```

### 说明

**code**: 状态码

**msg**: 返回信息

**face**:

- **total**: 当前模块中人脸总数
- **start**: 本次查询结果区间起始值（从 0 开始计数）
- **end**: 本次查询结果区间结束值



- info:
  - order: 当前人脸的顺序
  - uid: 当前人脸的 UID
  - feature: 当前人脸的特征值
- 状态码
  - 0: 查询成功
  - 1: Json 解析出错
  - 2: 当查询包中设置 total 为 1 时返回当前模块中存储的人脸数量
  - 3: 从 flash 中读取保存的数据时出错

## 屏幕及摄像头旋转

```
{"version":1,"type":"lcd_cam_roate","cfg":  
{"get_cfg":0,"lcd_flip":0,"lcd_mirror":0,"cam_flip":0,"cam_mirror":0}}
```

### 说明

get\_cfg: 获取当前模块的 LCD 及 CMA 参数

lcd\_flip: lcd显示进行垂直镜像

lcd\_mirror: lcd显示进行水平镜像

cam\_flip: camera 进行垂直镜像

cam\_mirror:camera 进行水平镜像

## 屏幕及摄像头旋转结果

```
{"version":1,"type":"lcd_cam_roate_ret","code":0,"msg":"set lcd and cam  
success","cfg":{"lcd_flip":0,"lcd_mirror":0,"cam_flip":0,"cam_mirror":0}}
```

### 说明

code: 状态码

msg: 返回信息

- 状态码
  - 0: 设置成功

1: Json 解析出错

2: 保存配置出错

3: 获取配置成功

## 通过特征值添加用户

```
{"version":1,"type":"add_uer_by_fea","user":  
{"uid":"EDE6E800A20000000000000000000000","fea":"feature base64 encode"}}
```

### 说明

uid: 用户的uid

fea: 用户人脸特征值

## 通过特征值添加用户结果

```
{"version":1,"type":"add_uer_by_fea_ret","code":0,"msg":"add user  
success","uid":"EDE6E800A20000000000000000000000"}
```

### 说明

code: 状态码

msg: 返回信息

uid: 添加成功的uid,如果失败全为0

- 状态码
  - 0: 添加成功
  - 1: Json 解析出错
  - 2: 保存到flash失败
  - 3: uid已存在

## 设置模块通信串口引脚

```
{"version": 1,"type": "set_brd_uart_pin","cfg": { "get_cfg": 0,"port_tx": 5,  
"port_rx": 4, "log_tx": 10, "log_rx": 9 }}
```

### 说明

`get_cfg`: 获取当前模块的配置

`port_tx`: 本模块与其他模块通信TX引脚，默认为5

`port_rx`: 本模块与其他模块通信RX引脚，默认为4

`log_tx`: 本模块输出日志TX引脚，默认为10

`log_rx`: 本模块输出日志RX引脚，默认为9

注意，模块不会检测设置的IO是否相同，请自己保证参数的正确

## 设置模块通信串口引脚结果

```
{"version":1,"type":"set_brd_uart_pin_ret","code":0,"msg":"get uart_pin cfg success","cfg":{"port_tx":5,"port_rx":4,"log_tx":10,"log_rx":9}}
```

### 说明

`code`: 状态码

`msg`: 返回信息

`cfg`: 模块当前配置，与设置指令一样

- 状态码

0: 设置成功

1: Json 解析出错

2: 设置参数有误，在msg中指出

3: 保存参数失败