

AT 开放接口指南

1.1 概览

AT命令端口，支持从PowerWriter 两端控制输入和输出，即 USB-CDC 端口和扩展通用RX/TX 口输入和输入命令

- USB-CDC：用户可以通过USB-CDC 下发数据到PowerWriter，也可以通过PowerWriter 支持的AT 命令控制PowerWriter 的行为，读取状态或者数据，这种模式适合用户二次开发桌面软件来集成PowerWriter 来控制生产流程。
- 硬件端UART（输出串口）：用户除了使用USB -CDC 来控制PowerWriter 的行为之外，也可以将PowerWriter 集成到硬件控制系统中来控制PowerWriter 的行为，数据上传和下载，这种模式适合脱离桌面系统的开发模式。

仓库地址：

```
1 #github
2 git clone https://github.com/openpowerwriter/PowerWriter_AT_Command.git
3 #gitee 码云(推介)
4 git clone https://gitee.com/openpowerwriter/PowerWriter_AT_Command.git
```

:::tip 科学上网提示

- Github Hosts: [最新Github Hosts](#)

...

刷新系统 DNS 缓存

```
1 ipconfig /flushdns
```

1.2 AT 命令使能

硬件AT 命令接口默认为**关闭状态**，如需开启，请参考 [设备首选项](#)

1.3 AT 命令结构

标准的AT 命令以 "AT" 开头，以回车CR(LF) 作为结尾，返回的响应样式是<回车><换行><响应内容><回车><换行>，为纯字符串终端响应模式，在PowerWriter 上，由于部分接口需要发送大数据，以及数据加密需求，以及更好的实时性，降低通信带宽占用，综合权衡，**PowerWriter 开放AT接口采用统一的二进制格式，以便提供更好的性能**，指令结构如下所示：

frame header	length	data	crc32
"PWAT"	uint32_t	object	crc32

- frame header：同步头信号，用于PowerWriter 从流中获取 AT 命令，**四字节，无 '\0' 结尾**。
- length: 命令帧长度，含：Frameheader、length、data、crc32。

data 的格式定义如下

```

1 typedef struct S_ATCmdObject{
2     E_ATCmdType          m_cmdType;          //Type
3
4     uint32_t             m_cmdSize;          //Size
5     U_ATCmdProperty *    m_cmdProperty;      //Payload
6 }S_ATCmdObject;

```

m_cmdType: 表示命令类型, 具体请参考E_ATCmdType的定义

m_cmdSize: 表示当前命令的有效数据长度 (预留)

U_ATCmdProperty *: 表示当前命令的属性节点, 每一个命令都有各自的属性节点, 具体请参考 U_ATCmdProperty 的定义。

- crc32: 命令帧的整帧校验值 (frameheader、length、data) ,参数配置:

```

Polynomial      : 0x04C11DB7
Initial/Final remainder : 0xffffffff
Input/Output reverse : yes

```

:::tip 提示

- 接口数据可选AES128CBC 加密, 通讯密码需在PowerWriter 端手动设置。
- 纯命令行式 的AT 接口, 请提交反馈。
- data 节点在定义时, 默认强制以**字节对齐**, 这么做的目的是去除不同平台的编译器特性差异 (结构体填充), 会有一定的性能损失, 为了弥补可能存在的性能损失 (内存拷贝), 所以在定义时尝试将属性节点默认对齐到 4字节 (32位平台), 实际上没有区别, 但不能依赖编译器的默认特性。
- data 节点由于长度不统一, 所以如果开启加密, 将会检查 object 的总大小是否对齐到16 字节, 如果没对齐, 则会在尾部执行 Zero padding (某些开源的AES128CBC library 内部带了其他方式, 如PKCS15, 不依赖差异化特性是一个好的选择), 故 m_cmdSize 实际可能小于 data 节点的长度, 最多15个字节。

:::

1.4 AT 命令分类

当前PowerWriter AT 接口提供的操作接口如下:

```

1 // PowerWriter AT command type
2 typedef enum E_ATCmdType
3 {
4     // Null command for reserved
5     ATCmdNull = 0,
6
7     // Query and configuration
8     ATCmdGetWriterInfo = 1, // Get writer information
9     ATCmdRspWriterInfo,    // Response writer information
10
11     ATCmdGetWriterCfg, // Get writer configuration
12     ATCmdRspWriterCfg, // Response writer configuration

```

```
15
16 // Online mode target chip operation
17 ATCmdConnectTarget = 100, // Connect target chip (manual operation)
18 ATCmdGetTargetStatus, // Get target chip status
19
20 ATCmdGetTargetChipID, // Get target chip id
21 ATCmdRspTargetChipID, // Response target chip id
22
23 ATCmdReadTargetMemory, // Read target memory
24 ATCmdRspTargetMemory, // Response target memory content
25
26 ATCmdEraseTarget, // Erase target chip (full)
27 ATCmdEraseTargetSectors, // Erase target sectors
28
29 ATCmdWriteTargetMemory, // Write target memory
30
31 ATCmdReadTargetOptionByte, // Read target option byte
32 ATCmdRspTargetOptionByte, // Response target option byte
33 ATCmdWriteTargetVendorOptionByte, // Write vendor's default option
byte to target
34 ATCmdWriteTargetUserOptionByte, // Write user's option byte to
target
35
36 // Offline mode target chip operation
37 ATCmdGetProjectInfo = 200, // Get project info from PowerWriter
38 ATCmdRspProjectInfo,
39
40 ATCmdLoadProject, // Load project to PowerWriter
41 ATCmdLoadProjectSend, // Load project to PowerWriter send package
42 ATCmdDisableProject, // Delete project from PowerWriter (Mark as
invalid)
43
44 ATCmdStartOffline, // Start offline programming
45 ATCmdGetOfflineStatus, // Get offline programming status
46
47 // Benchmark instruction
48 ATCmdFactoryRunSRAMFW = 300, // Load & run factory SRAM firmware
49 ATCmdFactoryRunFlashFW, // Load & run factory Flash firmware
50
51 // Other command fields
52 ATCmdBroadcast = 400, // Broadcast data
53 //...
54
55 // State instruction
56 ATCmdStatusOK = (UINT32_MAX - 100), // Status ok
57 ATCmdStatusError, // Status error with error code
58 ATCmdStatusProgress, // Status busy (progress)
59
60 // Align to 4 bytes, compiler independent
61 _ATCmdTypeMax = UINT32_MAX
62 } E_ATCmdType;
```

:::info 提示

⋮

1.4.1 系统功能查询与配置

1.4.1.1 查询PowerWriter信息

ATCmdGetWriterInfo:

调用参数: 无需参数, 但有占位符(空结构体导致某些编译器警告)

```
1 typedef struct S_ATCmdObject{
2     union powerwriter_at_type{
3         uint32_t m_placeholder; // An placeholder for empty structure
4     }property;
5 }S_ATCmdGetWriterInfo;
```

m_placeholder: 占位符

⋮tip

一部分命令只有命令类型, 无参数, 均以 S_ATCmdObject 表示, 不再重复描述。

⋮

命令返回: [ATCmdRspWriterInfo](#)

1.4.1.2 返回PowerWriter信息

ATCmdRspWriterInfo:

调用参数: [ATCmdGetWriterInfo](#)

返回值:

```
1 typedef struct S_ATCmdRspWriterInfo
2 {
3     uint8_t m_oem[PW_OEM_LENGTH]; // Powerwriter oem, such as
    PW200,PW300,PWLINK etc...
4     uint8_t m_sn[PW_SN_LENGTH]; // Powerwriter sn, formatted as
    "xxxxxxxxxxxxx..."
5
6     uint8_t m_hardwareVersion[PW_VERSION_LENGTH]; // Powerwriter hardware
    version, formatted as "x.xx.xx"
7     uint8_t m_bootloaderVersion[PW_VERSION_LENGTH]; // Powerwriter bootloader
    version, formatted as "x.xx.xx"
8     uint8_t m_interfaceVersion[PW_VERSION_LENGTH]; // Powerwriter interface
    version, formatted as "x.xx.xx"
9 } S_ATCmdRspWriterInfo;
```

m_oem: PowerWriter OEM 型号。

m_sn: PowerWriter 序列号。

m_hardwareVersion: PowerWriter 硬件版本。

m_bootloaderVersion: PowerWriter bootloader 版本。

1.4.1.3 查询PowerWriter配置

ATCmdGetWriterCfg:

调用参数: S_ATCmdObject。

命令返回: [ATCmdRspWriterCfg](#)

1.4.1.4 返回PowerWriter配置

ATCmdRspWriterCfg:

调用参数: [ATCmdGetWriterCfg](#)

返回值:

```

1 // Target names
2     typedef struct S_TargetName
3     {
4         uint8_t m_targetVendor[PW_TARGET_NAME_MAX]; // target chip
        vendor,such as 'nations' (注: 只能看, 不能改)
5         uint8_t m_targetSeries[PW_TARGET_NAME_MAX]; // target chip
        series,such as 'N32G020' (注: 只能看, 不能改)
6         uint8_t m_targetModel[PW_TARGET_NAME_MAX]; // target chip
        model,such as 'N32G020G5' (注: 只能看, 不能改)
7     } S_TargetName;
8
9     // Base setting
10    typedef struct S_BaseWriterCfg
11    {
12        uint8_t m_eraseType; // Erase type: 0(no erase),1(chip
        erase),2(sector erase)
13        uint8_t m_outputVextType; // Output VEXT:
        0(1.8V),1(3.3V),2(5.0V),3(refer to external power supply)
14        uint8_t m_clockType; // Clock: 0(20Mhz fast mode),1(10Mhz
        default),2(5Mhz),3(2Mhz),4(1Mhz), etc ...
15        uint8_t m_buzzerEnable; // 0: disable 1: enable
16        uint8_t m_obUpdateType; // 0: No operation before programming, no
        operation after programming
17                                // 1: No operation is performed before
        programming, and user - defined OptionByte is written after flash
        programming
18                                // 2: Restore default values is performed
        before programming, no operation after programming.
19                                // 3: Restore default values is performed
        before programming, and user - defined OptionByte is written after flash
        programming
20
21    } S_BaseWriterCfg;
22    // Offline configure
23    typedef struct S_OfflineWriterCfg
24    {
25        uint8_t m_limitOfNumberEnable; // 0 : disable 1: enable (注: 只能
        看, 不能改)
26        uint32_t m_limitOfNumber; // Current remaining quantity (注: 只

```

```
28     uint16_t m_targetAutoInDebounce; // Target connected debounce time
29     uint16_t m_chipAutoChkOut;      // Target disconnected debounce time
30 } S_OfflineWriterCfg;
31 // Output Ctrl configure
32 typedef struct S_OutputCtrlWriterCfg
33 {
34     uint8_t m_disablePowerAP; // 0 : disable 1:enable (Power off when
programming is complete)
35     uint8_t m_runAP;          // 0 : disable 1:enable (Run when
programming is complete)
36     uint16_t m_poweronDebounce; // Debounce the output power supply (ms)
37     uint16_t m_powerdownDebounce; // Debounce the output power off (ms)
38     uint8_t m_resetType;       // 0 : Keep low
39                               // 1 : Off, high resistance
40                               // 2 : Reset output then to off
41 } S_OutputCtrlWriterCfg;
42
43 // Writer configure for current project
44 typedef struct S_ATCmdWriterCfg
45 {
46     S_TargetName m_targetName; // Target names
47     S_BaseWriterCfg m_baseCfg; // Base config
48     S_OfflineWriterCfg m_offlineCfg; // Offline configure
49     S_OutputCtrlWriterCfg m_outputCtrlCfg; // Output control configure
50 } S_ATCmdRspWriterCfg, S_ATCmdSetWriterCfg;
```

1.4.1.4 更新PowerWriter配置

ATCmdSetWriterCfg

调用参数: S_ATCmdSetWriterCfg, 同 [ATCmdRspWriterCfg](#) 的返回值

返回值:

[ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::tip 提示

- 处于安全考虑, 部分PowerWriter 配置不允许更改(修改无效), 如: **m_targetName**、**m_limitOfNumberEnable**、**m_limitOfNumber**
- 烧录器配置信息, 默认PowerWrietr 启动时加载离线项目的信息, 如果没有预载离线项目, 则返回的是默认值。

:::

1.4.1.4 设置AT 接口波特率

ATCmdSetBaudrate

调用参数: S_ATCmdSetBaudrate

```
1 typedef struct S_ATCmdObject
2 {
3     union powerwriter_at_type
4     {
5         uint32_t m_baudrate;    // Set UART AT new baudrate;
6     }property;
7 }S_ATCmdSetBaudrate;
```

m_baudrate: 设置新的波特率

返回值:

[ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::caution 注意

- USB 端口无需更改波特率，为CDC 接口，支持所有的波特率，自动设置，UART 端口AT 为硬件UART 端口，**默认波特率为 9600**。
- PowerWriter 在接收到指令之后，按照设置以前的波特率返回响应，如果设置成功，PowerWriter 将自动进入新的波特率通信，如果失败，仍保持旧波特率设置。

:::

1.4.2 在线操作指令:

:::tip 提示

在线操作指令，需要先加载离线项目，进行数据预设才支持。

:::

1.4.2.1 连接目标芯片

ATCmdConnectTarget

调用参数: S_ATCmdObject

返回值:

[ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.2.2 获取目标芯片连接状态

ATCmdGetTargetStatus

调用参数: S_ATCmdObject

返回值:

[ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.2.3 获取目标芯片ID

ATCmdGetTargetChipID

调用参数: S_ATCmdObject

返回值:

1.4.2.4 返回目标芯片ID

ATCmdRspTargetChipID

调用参数: [ATCmdGetTargetChipID](#)

返回值:

```
1 typedef struct S_ATCmdRspTargetChipID
2 {
3     uint8_t m_CIDSize;           // Target chip ID size
4     uint8_t m_CIDData[PW_TARGET_ID_MAX]; // Target chip ID data
5 } S_ATCmdRspTargetChipID;
```

m_CIDSize: 当前芯片的ID 长度

m_CIDData: 当前芯片的ID Data Buffer ,预留缓冲区长度为 PW_TARGET_ID_MAX(16)

:::tip 提示

部分芯片的ID是非连续存储的, PowerWriter 会将非连续存储的芯片已连续存储的模式给出, 去除冗余信息

:::

1.4.2.5 读取目标芯片数据

ATCmdReadTargetMemory

调用参数: S_ATCmdReadTargetMemory

```
1 typedef struct S_ATCmdReadTargetMemory{
2     uint32_t m_address;           //Target chip address, support such
    as SRAM, Flash, EEPROM, OTP etc...
3     uint32_t m_size;             //Data size of a single read (Must be
    less than 256)
4 }S_ATCmdReadTargetMemory;
```

m_address: 读取数据的地址, 支持SRAM, 外设寄存器值(部分模块可能需要特殊权限, 请跟我们反馈), Flash, EEPROM, OTP等。

m_size: 读取数据的大小。

:::tip 注意

单次读取的大小不要超过PW_BUFFER_MAX(256), 否则PowerWriter 只返回 PW_BUFFER_MAX的长度。PowerWriter 暂没提供连续读取的指令, 连续虽然可以提高读写效率, 但是需要比较大的存储空间来接收数据, 这对UART 端的AT 接口并不友好, 后续如有特殊需求, 请反馈我们, 此外也没有提供 mem8、mem16、mem32 的接口。

:::

返回值: 参见[ATCmdRspTargetMemory](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.2.6 返回目标芯片数据

ATCmdRspTargetMemory

调用参数: [ATCmdReadTargetMemory](#).

返回值: S_ATCmdReadTargetMemory

```
1 // Response target chip memory
2 typedef struct S_ATCmdRspTargetMemory{
3     uint32_t m_address; //Current data address
4     uint32_t m_size; //Current data size
5     uint8_t m_buffer[PW_BUFFER_MAX]; //Current data buffer (fixed
length)
6 }S_ATCmdRspTargetMemory;
```

m_address: 实际返回的数据的起始地址

m_size: 实际成功读取到的数据长度

m_buffer: 数据缓冲区 (注: 缓冲区为固定长度)

1.4.2.7 擦除目标芯片

ATCmdEraseTarget

调用参数: [S_ATCmdObject](#)

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::tip 提示

擦除目标芯片的时间不确定, 在执行此命令时, 需要预留足够的等待时间。

:::

1.4.2.8 擦除目标芯片扇区

ATCmdEraseTargetSectors

调用参数: ATCmdEraseTargetSectors

```
1 // Erase target chip
2 typedef struct S_ATCmdReadTargetMemory{
3     uint32_t m_address; //Target chip address, support such
as SRAM, Flash, EEPROM, OTP etc...
4     uint32_t m_size; //Data size of a single read (Must be
less than 256)
5 }S_ATCmdReadTargetMemory,
6 S_ATCmdEraseTargetSectors;
```

m_address: 擦除目标芯片的地址 (可以擦除Flash, EEPROM等带扇区表的存储空间)

m_size: 擦除长度

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

..... 注意

擦除的地址对齐到扇区起始地址，擦除整数个扇区是最优解，如果起始地址或者结束地址不对齐，将会多擦除起始地址扇区(向下取整)，以及多擦除尾部一个扇区(向上取整)。

擦除目标芯片的时间不确定，在执行此命令时，需要预留足够的等待时间。

⋮

1.4.2.9 写入目标芯片数据

ATCmdWriteTargetMemory

调用参数: S_ATCmdWriteTargetMemory

```

1 // Response target chip memory
2 // write target chip memory
3 typedef struct S_ATCmdTargetMemory{
4     uint32_t    m_address;           //Current data address
5     uint32_t    m_size;             //Current data size
6     uint8_t     m_buffer[PW_BUFFER_MAX]; //Current data buffer (fixed
    length)
7     }S_ATCmdRspTargetMemory,
8     S_ATCmdWriteTargetMemory;

```

m_address: 实际写入的数据的起始地址

m_size: 实际写入读取的数据长度

m_buffer: 数据缓冲区 (注: 缓冲区为固定长度)

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

⋮tip 提示

写入数据支持写入SRAM，写入Flash、EEPROM、OTP等，其他区域写入未经充分测试。

⋮

1.4.2.10 读取目标芯片选项字

ATCmdReadTargetOptionByte

调用参数: S_ATCmdReadTargetOptionByte

返回值: [ATCmdRspTargetOptionByte](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.2.11 返回目标芯片选项字

ATCmdRspTargetOptionByte

调用参数: [ATCmdReadTargetOptionByte](#)

返回值:

```

1 // Response target chip option byte
2 typedef struct S_ATCmdRspTargetOptionByte{
3     uint32_t    m_OBsize;           //Option byte size
4     uint8_t     m_OBData[PW_OB_MAX]; //Option byte data buffer
5     }S_ATCmdRspTargetOptionByte;

```

m_OBsize: 选项字节的长度

m_OBData: 选项字节缓冲区 (目前是固定长度,后续会优化)

1.4.2.12 写入目标芯片默认选项字

ATCmdWriteTargetVendorOptionByte

调用参数: S_ATCmdWriteTargetVendorOptionByte

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::caution 注意

写入选项字, 数据来源于离线项目 (pkg)中数据, 必须确保先预载

:::

1.4.2.13 写入目标芯片用户选项字

ATCmdWriteTargetUserOptionByte

调用参数: S_ATCmdWriteTargetUserOptionByte

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::caution 注意

写入选项字, 数据来源于离线项目(pkg)中数据, 必须确保先预载

:::

1.4.3 离线操作指令:

1.4.3.1 查询离线项目信息

ATCmdGetProjectInfo

调用参数: S_ATCmdGetProjectInfo

返回值: [ATCmdRspProjectInfo](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.3.2 返回离线项目信息

ATCmdRspProjectInfo

调用参数: [ATCmdGetProjectInfo](#)

返回值: S_ATCmdRspProjectInfo。

```

1 // Response offline project infomation
2 typedef struct S_ATCmdRspProjectInfo{
3     uint8_t      m_activate;          // 0 : Inactivate 1: Activate
4     uint32_t     m_projectSize;      // Offline project size
5     uint32_t     m_projectcrc32;     // Offline project crc32
6 }S_ATCmdRspProjectInfo;

```

m_activate: 0 表示无效, 1 表示有效

m_projectcrc32 : 离线项目的CRC32 校验值

1.4.3.3 加载离线项目

ATCmdLoadProject

调用参数: S_ATCmdLoadProject

```
1 //Load offline project to PowerWriter
2     typedef struct S_ATCmdLoadProject
3     {
4         uint8_t      m_password[PW_PROJECT_PWD_SIZE]    //Project
password
5         uint32_t     m_projectSize;                    //Project Size
6         uint32_t     m_projectCRC32;                  //Project crc32
7     }S_ATCmdLoadProject;
```

m_password: 项目文件密码

m_projectSize: 项目文件大小

m_projectCRC32: 项目文件的CRC32 校验值

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::danger 危险

- 项目文件密码最长为16个字符，如果**密码短于16 字节，剩余的部分请用 0x00 填充。**
- 项目文件密码传输是敏感数据，对安全有需求的用户，请开启 AT 通讯加密功能（**加密算法为 AES128 CBC**）。

:::

1.4.3.4 加载离线项目发送

ATCmdLoadProjectSend

调用参数: S_ATCmdLoadProjectSend

```
1 //Load offline project to PowerWriter send
2     typedef struct S_ATCmdLoadProjectSend
3     {
4         uint32_t     m_offset;                        //offset of
project
5         uint32_t     m_Size;                          //current
acitvate
6         uint8_t      m_data[PW_PACKAGE_SIZE];        //data buffer
7     }S_ATCmdLoadProjectSend;
```

m_offset: 当前发送数据的偏移地址。

m_Size: 当前发送的长度。

m_data: 当前数据缓冲区。

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.3.5 禁用离线项目

ATCmdDisableProject:

调用参数: S_ATCmdDisableProject

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.3.6 启动离线烧录

ATCmdStartOffline:

调用参数: S_ATCmdStartOffline

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.3.7 查询离线状态

ATCmdGetOfflineStatus

调用参数: S_ATCmdGetOfflineStatus

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)、[ATCmdStatusProgress](#)。

1.4.4 测试与生产

1.4.4.1: 运行FactoryTest SRAM 固件

ATCmdFactoryRunSRAMFW

调用参数: S_ATCmdFactoryRunSRAMFW

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.4.2: 运行FactoryTest Flash 固件

ATCmdFactoryRunFlashFW

调用参数: S_ATCmdFactoryRunFlashFW

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

1.4.5 扩展指令

1.4.5.1 广播

ATCmdBroadcast

调用参数: S_ATCmdBroadcast

```
1 typedef enum S_ATCmdBroadcastDirection{
2     DIR_CDC2UART, //Forwarding
3     from USB to UART
4     DIR_UART2CDC, //Forwarding
5     from UART to USB
6     _DIR_MAX_ = UINT32_MAX
7 }S_ATCmdBroadcastDirection;
```

```

9      {
10         uint8_t          m_keepATFrame;          //0 : Forwarding
valid data, 1: forwarding Full AT frame data
11         S_ATCmdBroadcastDirection  m_dirType;    //Direction
12         uint32_t         m_size;                //Activate size
13         uint8_t          m_data[PW_PACKAGE_SIZE] //data
14     }S_ATCmdBroadcast;

```

m_keepATFrame: 0表示只转发有效数据, 1 表示转发完整的AT 帧结构 (在其他系统上也需要解析AT 指令)

m_dirType: 广播的方向。

m_size: 当前发送数据的长度

m_data: 数据缓冲区

返回值: [ATCmdStatusOK](#)、[ATCmdStatusError](#)。

:::info 补充信息

- 为何要指定传输路径: 部分产品上只有USB 和 UART 两个端口, 但是其他产品上可能有多个转发端口, 这是为了兼容考虑。

:::

1.4.6 调试指令

暂不提供(如有需要, 请反馈给我们)...

1.4.7 IO控制指令

暂不提供(如有需要, 请反馈给我们)...

1.4.8 状态

1.4.8.1 返回Status Ok

调用参数: 主流无数据返回的命令, 都返回Ok 响应。

返回: S_ATCmdObject

1.4.8.2 返回Status Error

调用参数: 所有命令都有可能返回 ATCmdStatusError, 不再详细描述。

返回:

```

1  typedef struct S_ATCmdObject
2  {
3      union powerwriter_at_type
4      {
5          uint32_t m_errorcode;    // Status error code
6      }property;
7  } S_ATCmdStatusError;

```

1.4.8.3 返回Status Progress

调用参数: [ATCmdGetOfflineStatus](#)。

返回:

```
1 //ATCmdStatusProgress
2 typedef struct S_ATCmdStatusProgress{
3     uint32_t    m_total;        //Total size
4     uint32_t    m_processed;    //Processed size
5 }S_ATCmdStatusProgress;
```

m_total: 处理总长度

m_processed: 已处理的长度

:::tip 提示

[下载本页PDF文件](#)

:::