



Advanced Card Systems Ltd.
Card & Reader Technologies

ACM1252U-Y3

NFC 读写器模块

(USB 接口)



参考手册 V1.04



版本历史

发布日期	修订说明	版本号
2015-02-13	<ul style="list-style-type: none"> ● 初始发布 	1.00
2015-03-26	<ul style="list-style-type: none"> ● 更新产品名称 ● 更新 1.0 节：简介 ● 更新 2.0 节：特性 ● 更新 5.4.2.8 节：设置参数数据对象 ● 更新 5.5.2 节：MIFARE Classic 1K/4K 卡认证 ● 更新 5.5.4 节：更新二进制块 ● 更新 5.10 节：NFC 卡模拟模式相关命令 ● 更新 5.11.3 节：获取 PICC 操作参数 	1.01
2017-09-20	<ul style="list-style-type: none"> ● 更新 1.0 节：简介 ● 更新 2.0 节：特性 	1.02
2020-03-17	<ul style="list-style-type: none"> ● 新增 MIFARE 商标及归属说明 ● 重组 5.0 节 ● 在 5.1 节 PCSC API 中增加范例 ● 更新 5.2.4.1 节：加载认证密钥 (Load Authentication Keys) ● 更新 5.2.4.7 节：复制值块 (Copy Value Block) ● 更新 5.3.8 节：设置自动 PICC 轮询 (Set Automatic PICC Polling) ● 更新 5.3.9 节：读取自动 PICC 轮询 (Read Automatic PICC Polling) ● 新增 5.3.12 节：设置自动 PPS (Set Auto PPS) ● 新增 5.3.13 节：读取自动 PPS (Read Auto PPS) ● 新增 5.3.14 节：读取序列号 (Read Serial Number) ● 更新 5.5.4 节：设置卡模拟时 MIFARE Ultralight 的 UID (Set Card Emulation of MIFARE Ultralight UID) ● 更新 5.5.5 节：设置卡模拟时 FeliCa 卡的 IDm (Set Card Emulation FeliCa IDm) ● 更新 5.5.6 节：设置 NFC 卡模拟时数据加锁 (Set Card Emulation Lock Data in NFC) ● 新增附录 B：直接命令示例 	1.03



发布日期	修订说明	版本号
2020-08-27	<ul style="list-style-type: none">● 新增 5.2.2.2 节：获取 PICC 数据（Get PICC Data）● 更新 5.3.6 节：设置 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器状态指示器（Set LED and Buzzer Status Indicator Behavior for PICC Interface）● 更新 5.3.7 节：读取 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器状态指示器（Read LED and Buzzer Status Indicator Behavior for PICC Interface）● 更新 5.3.8 节：设置自动 PICC 轮询（Set Automatic PICC Polling）● 更新 5.3.9 节：读取自动 PICC 轮询（Read Automatic PICC Polling）● 新增 5.3.12 节：设置 PICC 操作参数（扩展）（Set PICC Operating Parameter）● 新增 5.3.13 节：读取 PICC 操作参数（扩展）（Read PICC Operating Parameter）● 新增 5.3.17 节：读取 PICC 类型（Read PICC Type）	1.04



目录

1.0.	简介	6
2.0.	特征	7
3.0.	缩略语	8
4.0.	架构	9
5.0.	主机编程（联机）API	10
5.1.	PCSC API	10
5.1.1.	SCardEstablishContext	10
5.1.2.	SCardListReaders	11
5.1.3.	SCardConnect	12
5.1.4.	SCardControl	13
5.1.5.	ScardTransmit	15
5.1.6.	ScardDisconnect	17
5.1.7.	APDU 流程图	18
5.1.8.	直接命令流程图	19
5.2.	非接触式智能卡协议	20
5.2.1.	ATR 的生成	20
5.2.2.	非接触接口的私有 APDU 指令	24
5.2.3.	PCSC 2.0 第 3 部分（2.02 及以上版本的 APDU 命令）	26
5.2.4.	MIFARE Classic (1K/4K) 存储卡的 PICC 命令	41
5.2.5.	访问符合 PCSC 的标签（ISO 14443-4）	50
5.2.6.	访问 FeliCa 标签	52
5.3.	外设控制	53
5.3.1.	获取固件版本号（Get Firmware Version）	53
5.3.2.	LED 控制（LED Control）	54
5.3.3.	LED 状态（LED Status）	55
5.3.4.	蜂鸣器控制（Buzzer Control）	56
5.3.5.	蜂鸣器状态（Buzzer Status）	57
5.3.6.	设置 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器状态指示器（Set LED and Buzzer Status Indicator Behavior for PICC Interface）	58
5.3.7.	读取 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器状态指示器（Read LED and Buzzer Status Indicator Behavior for PICC Interface）	59
5.3.8.	设置自动 PICC 轮询（Set Automatic PICC Polling）	60
5.3.9.	读取自动 PICC 轮询（Read Automatic PICC Polling）	62
5.3.10.	设置 PICC 操作参数（Set PICC Operating Parameter）	63
5.3.11.	读取 PICC 操作参数（Read PICC Operating Parameter）	64
5.3.12.	设置 PICC 操作参数（扩展）（Set PICC Operating Parameter）	65
5.3.13.	读取 PICC 操作参数（扩展）（Read PICC Operating Parameter）	66
5.3.14.	设置自动 PPS（Set Auto PPS）	67
5.3.15.	读取自动 PPS（Read Auto PPS）	68
5.3.16.	读取序列号（Read Serial Number）	69
5.3.17.	读取 PICC 类型（Read PICC Type）	70
5.4.	NFC 点到点模式相关命令	71
5.4.1.	发起方模式相关命令	71
5.4.2.	目标模式相关命令	78
5.5.	NFC 卡模拟模式相关命令	88
5.5.1.	进入卡模拟模式（Enter Card Emulation Mode）	88
5.5.2.	读取卡模拟数据（Read Card Emulation Data）（MIFARE Ultralight 或 FeliCa）	91
5.5.3.	写入卡模拟数据（Write Card Emulation Data）（MIFARE Ultralight 或 FeliCa）	92



5.5.4.	设置卡模拟时 MIFARE Ultralight 的 UID (Set Card Emulation of MIFARE Ultralight UID)	93
5.5.5.	设置卡模拟时 FeliCa 卡的 IDm (Set Card Emulation FeliCa IDm)	94
5.5.6.	设置 NFC 卡模拟时数据加锁 (Set Card Emulation Lock Data in NFC)	95
5.6.	ACR122U 兼容命令	96
5.6.1.	双色 LED 和蜂鸣器控制 (Bi-color LED and Buzzer Control)	96
5.6.2.	获取固件版本号 (Get Firmware Version)	98
5.6.3.	获取 PICC 操作参数 (Get the PICC Operating Parameter)	99
5.6.4.	设置 PICC 操作参数 (Set the PICC Operating Parameter)	100
附录 A.SNEP 消息		101
附录 B.直接命令示例		102

图目录

图 1	: ACM1252U-Y3 架构	9
图 2	: ACM1252U-Y3 APDU 流程图	18
图 3	: ACM1252U-Y3 直接命令流程图	19
图 4	: 发起方模式的点到点流程	71
图 5	: 目标模式的点到点流程	78

表目录

表 1	: 缩略语	8
表 2	: MIFARE Classic 1K 卡的内存结构	43
表 3	: MIFARE Classic 4K 卡的内存结构	43
表 4	: MIFARE Ultralight 卡的内存结构	44
表 5	: MIFARE Ultralight 卡的内存结构 (52 字节)	89
表 6	: FeliCa 卡的内存结构 (160 字节)	90



1.0. 简介

ACM1252U-Y3 板线分离的 NFC 读写器模块（USB 接口）是一款基于 13.56 MHz 非接触技术开发出来的 USB 联机非接触式智能卡读写器模块。它支持 ISO 14443 第 4 部分 A 类和 B 类卡、MIFARE® 卡、FeliCa 卡和全部四种 NFC（ISO/IEC 18092）标签。

ACM1252U-Y3 是 ACR1252U 的模块版本，支持三种 NFC 模式，包括：读写器、卡模拟和点到点通信。ACM1252U-Y3 具有可拆卸式天线，可选配带有 Molex 连接器的 USB 数据线。

本参考手册会详细介绍如何执行 PC/SC APDU 命令来支持非接触式接口和以及控制 ACM1252U-Y3 的外设。



2.0. 特征

- USB 全速接口
- 智能卡读写器：
 - 非接触式接口
 - 读写速率高达 424 Kbps
 - 内置天线用于读写非接触式标签，读取智能卡的距离可达 50 mm（视标签的类型而定）
 - 支持 ISO 14443 第 4 部分 A 类和 B 类卡、MIFARE® Classic 卡、MIFARE® Mini 卡、MIFARE Ultralight®卡、FeliCa 卡、Topaz 卡和全部四种 NFC（ISO/IEC 18092）标签
 - 内建防冲突特性（一次只能访问一张标签）
 - NFC 支持
 - 读写器模式
 - 点对点通信模式
 - 卡模拟模式
 - SAM 接口（可按需定制）
 - 一个 SAM 插槽（可按需定制）
 - 支持符合 ISO 7816 标准的 A 类 SAM 卡
- 内置外围设备参数
 - 用户可控的双色 LED 指示灯
 - 用户可控的蜂鸣器
- 应用程序编程接口：
 - 支持 PC/SC
 - 支持 CT-API（通过 PC/SC 上一层的封装）
- 具有 USB 固件升级能力
- 支持 Android™ 3.1 及以上版本¹
- 符合下列标准：
 - EN60950/IEC 60950
 - ISO 14443
 - ISO 18092
 - PC/SC
 - CCID
 - CE
 - FCC
 - RoHS
 - REACH
 - VCCI (Japan)
 - Microsoft® WHQL

¹ 使用 ACS 定义的安卓库



3.0. 缩略语

缩略语	说明
ATR	属性请求和属性响应
DEP	数据交换协议请求及数据交换协议响应
DSL	取消请求和取消响应
PSL	参数选择请求和参数选择响应
RLS	发布请求和发布响应
WUP	唤醒请求和唤醒响应
DID	设备 ID
BS	发送比特周期
BR	接收比特周期
PP	协议参数
Gi	发起人可选信息域
PFB	交易控制信息
FSL	帧长度的最大值
LLCP	逻辑链路控制协议

表 1 : 缩略语

4.0. 架构

ACM1252U-Y3 与计算机之间的数据通讯采用 CCID 协议。PICC 和 SAM 间的所有通信完全符合 PC/SC 标准。

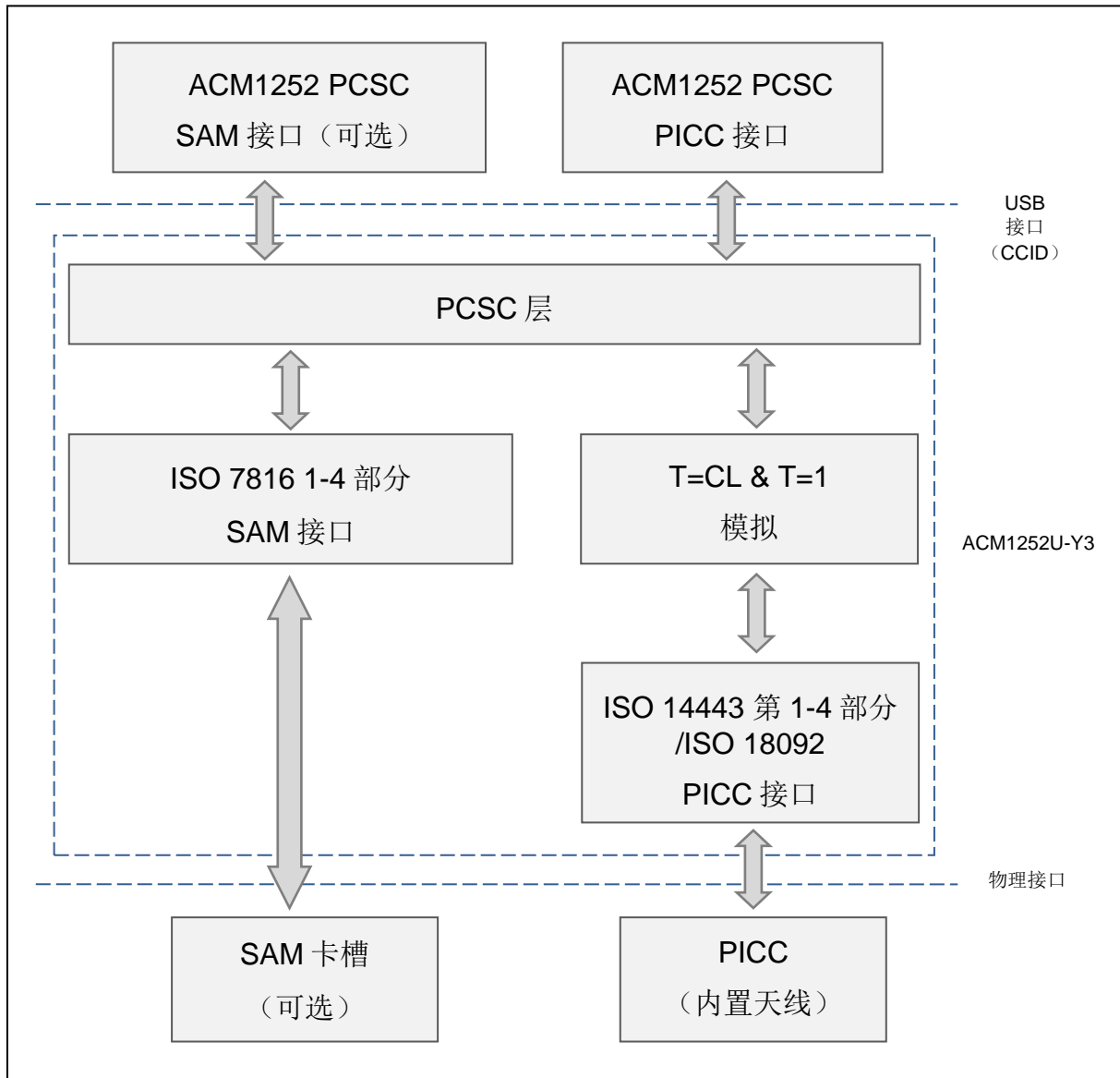


图 1 : ACM1252U-Y3 架构



5.0. 主机编程（联机）API

5.1. PCSC API

这一章节将会描述一些用于应用程序编程的 PCSC API。关于这些 API 的更多细节，请参考 Microsoft MSDN 库或 PCSC 工作组。

5.1.1. SCardEstablishContext

SCardEstablishContext 函数用于建立进行设备数据库操作的资源管理器上下文。

请参考：<http://msdn.microsoft.com/en-us/library/windows/desktop/aa379479%28v=vs.85%29.aspx>

例：

```
#define SCARD_SCOPE_USER 0

SCARDCONTEXT hContext;
int retCode;
void main ()
{
    // To establish the resource manager context and assign it to "hContext"
    retCode = SCardEstablishContext(SCARD_SCOPE_USER,
                                   NULL,
                                   NULL,
                                   &hContext);
    if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
    {
        // Establishing resource manager context failed
    }
    else
    {
        // Establishing resource manager context successful
        // Further PCSC operation can be performed
    }
}
```



5.1.2. SCardListReaders

SCardListReaders 函数可以给出系统中在指定读卡器组集合中的读卡器名字列表（去掉重复的）。

调用者提供一个读卡器组列表，函数返回这些指定组里面的读卡器名字列表。无法识别的组名会被忽略。这个函数只会返回当前系统中可以使用的组里面的读卡器。

请参考：<http://msdn.microsoft.com/en-us/library/windows/desktop/aa379793%28v=vs.85%29.aspx>

例：

```
#define SCARD_SCOPE_USER 0

SCARDCONTEXT hContext; // Resource manager context
int retCode;
char readerName [256]; // List reader name

void main ()
{
    // To establish the resource manager context and assign to "hContext"
    retCode = SCardEstablishContext(SCARD_SCOPE_USER,
        NULL,
        NULL,
        &hContext);
    if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
    {
        // Establishing resource manager context failed
    }
    else
    {
        // Establishing resource manager context successful
        // List the available reader which can be used in the system
        retCode = SCardListReaders (hContext,
            NULL,
            readerName,
            &size);
        if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
        {
            // Listing reader fail
        }
        if (readerName == NULL)
        {
            // No reader available
        }
        else
        {
            // Reader listed
        }
    }
}
```



5.1.3. SCardConnect

SCardConnect 函数利用特定资源管理器上下文，在应用程序与包含在特定读卡器中的智能卡之间建立一条连接。如果特定读卡器中没有卡片，会返回一条错误信息。

请参考：<http://msdn.microsoft.com/en-us/library/windows/desktop/aa379473%28v=vs.85%29.aspx>

例：

```
#define SCARD_SCOPE_USER 0

SCARDCONTEXT      hContext;           // Resource manager context
SCARDHANDLE       hCard;             // Card context handle
unsigned long     dwActProtocol;     // Establish active protocol
int               retCode;
char              readerName [256]; // List reader name
char              rName [256];      // Reader name for connection

void main ()
{
    ...
    if (readerName == NULL)
    {
        // No reader available
    }
    else
    {
        // Reader listed
        rName = "ACS ACR1252 CL Reader PICC 0"; // Depends on what
                                                // reader be used
                                                // Should connect to
                                                // PICC interface

        retCode = SCardConnect(hContext,
                                rName,
                                SCARD_SHARE_SHARED,
                                SCARD_PROTOCOL_T0,
                                &hCard,
                                &dwActProtocol);
        if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
        {
            // Connection failed (May be because of incorrect reader
            // name, or no card was detected)
        }
        else
        {
            // Connection successful
        }
    }
}
```



5.1.4. SCardControl

SCardControl 函数提供对读卡器的直接控制。你可以在 SCardConnect 函数成功调用后，但 SCardDisconnect 函数成功调用前随时调用此函数。它对读卡器状态的影响取决于控制码。

请参考：<http://msdn.microsoft.com/en-us/library/windows/desktop/aa379474%28v=vs.85%29.aspx>

注：外设控制 中的命令要使用此 API 进行发送。

例：

```
#define SCARD_SCOPE_USER    0

#define EscapeCommand 0x310000 + 3500*4
SCARDCONTEXT             hContext;           // Resource manager context
SCARDHANDLE              hCard;             // Card context handle
unsigned long            dwActProtocol;     // Established active protocol
int                      retCode;
char                    readerName [256];  // Lists reader name
char                    rName [256];      // Reader name for connection
BYTE                    SendBuff[262],     // APDU command buffer
                       RecvBuff[262];    // APDU response buffer
BYTE                    FWVersion [20],    // For storing firmware
                       version message
BYTE                    ResponseData[50];  // For storing card response
DWORD                   SendLen,           // APDU command length
                       RecvLen;          // APDU response length

void main ()
{
    ...
    rName = "ACS ACR1252 CL Reader PICC 0"; // Depends on what
                                           // reader will be used
                                           // Should connect to
                                           // PICC interface

    retCode = SCardConnect(hContext,
                           rName,
                           SCARD_SHARE_DIRECT,
                           SCARD_PROTOCOL_T0 | SCARD_PROTOCOL_T1,
                           &hCard,
                           &dwActProtocol);
    if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
    {
        // Connection failed (may be because of incorrect reader
        // name, or no card was detected)
    }
    else
    {
        // Connection successful
        RecvLen = 262;
        // Get firmware version
        SendBuff[0] = 0xE0;
        SendBuff[1] = 0x00;
        SendBuff[2] = 0x00;
        SendBuff[3] = 0x18;
        SendBuff[4] = 0x00;
    }
}
```



```
SendLen = 5;
retCode = SCardControl ( hCard,
    EscapeCommand,
    SendBuff,
    SendLen,
    RecvBuff,
    RecvLen,
    &RecvLen);
if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
{
    // APDU sending failed
    return;
}
else
{
    // APDU sending successful
    // The RecvBuff stores the firmware version message.
    for (int i=0;i< RecvLen-5;i++)
    {
        FWVersion[i] = RecvBuff [5+i];
    }
}
// Connection successful
RecvLen = 262;

// Turn Green LED on, turn Red LED off
SendBuff[0] = 0xE0;
SendBuff[1] = 0x00;
SendBuff[2] = 0x00;
SendBuff[3] = 0x29;
SendBuff[4] = 0x01;
SendBuff[5] = 0x02; // Green LED On, Red LED off
SendLen = 6;
retCode = SCardControl ( hCard,
    EscapeCommand,
    SendBuff,
    SendLen,
    RecvBuff,
    RecvLen,
    &RecvLen);
if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
{
    // APDU sending failed
    return;
}
else
{
    // APDU sending success
}
```



5.1.5. ScardTransmit

SCardTransmit 函数用来发送服务请求给智能卡，并接收从智能卡返回的数据。

请参考：<http://msdn.microsoft.com/en-us/library/windows/desktop/aa379804%28v=vs.85%29.aspx>

注：APDU 命令（即：发送给已建立连接的卡片的命令，MIFARE Classic (1K/4K) 存储卡的 PICC 命令和非接触接口的私有 APDU 指令）使用此 API 进行发送。

例：

```
#define SCARD_SCOPE_USER      0

SCARDCONTEXT      hContext;          // Resource manager context
SCARDHANDLE       hCard;            // Card context handle
unsigned long     dwActProtocol;    // Established active protocol
int               retCode;
char              readerName [256]; // List reader name
char              rName [256];     // Reader name for connect
BYTE              SendBuff[262];    // APDU command buffer
BYTE              RecvBuff[262];    // APDU response buffer
BYTE              CardID [8];       // For storing the FeliCa IDM/
                                      MIFARE UID
BYTE              ResponseData[50]; // For storing card response
DWORD            SendLen,           // APDU command length
                 RecvLen;          // APDU response length
SCARD_IO_REQUEST  ioRequest;

void main ()
{
    ...
    rName = "ACS ACR1252 CL Reader PICC 0"; // Depends on what reader
                                              should be used
                                              // Should connect to PICC
                                              interface

    retCode = SCardConnect(hContext,
                           rName,
                           SCARD_SHARE_SHARED,
                           SCARD_PROTOCOL_T0,
                           &hCard,
                           &dwActProtocol);
    if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
    {
        // Connection failed (May be because of incorrect reader
        // name, or no card was detected)
    }
    else
    {
        // Connection successful
        ioRequest.dwProtocol = dwActProtocol;
        ioRequest.cbPciLength = sizeof(SCARD_IO_REQUEST);
        RecvLen = 262;
    }
}
```



```
// Get MIFARE UID/ FeliCa IDM
SendBuff[0] = 0xFF;
SendBuff[1] = 0xCA;
SendBuff[2] = 0x00;
SendBuff[3] = 0x00;
SendBuff[4] = 0x00;
SendLen = 5;
retCode = SCardTransmit( hCard,
                        &ioRequest,
                        SendBuff,
                        SendLen,
                        NULL,
                        RecvBuff,
                        &RecvLen);

if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
{
    // APDU sending failed
    return;
}
else
{
    // APDU sending successful
    // The RecvBuff stores the IDM for FeliCa / the UID for
    MIFARE.
    // Copy the content for further FeliCa access
    for (int i=0;i< RecvLen-2;i++)
    {
        CardID [i] = RecvBuff[i];
    }
}
}
```




5.1.6. ScardDisconnect

SCardDisconnect 函数用来断开先前在应用程序和目标读卡器中的智能卡之间建立的连接。

请参考:<http://msdn.microsoft.com/en-us/library/windows/desktop/aa379475%28v=vs.85%29.aspx>

例:

```
#define SCARD_SCOPE_USER 0

SCARDCONTEXT      hContext;           // Resource manager context
SCARDHANDLE        hCard;             // Card context handle
unsigned long      dwActProtocol;     // Established active protocol
int                retCode;

void main ()
{
    ...
    // Connection successful
    ...
    retCode = SCardDisconnect(hCard, SCARD_RESET_CARD);
    if (retCode != SCARD_S_SUCCESS)
    {
        // Disconnection failed
    }
    else
    {
        // Disconnection successful
    }
}
}
```

5.1.7. APDU 流程图

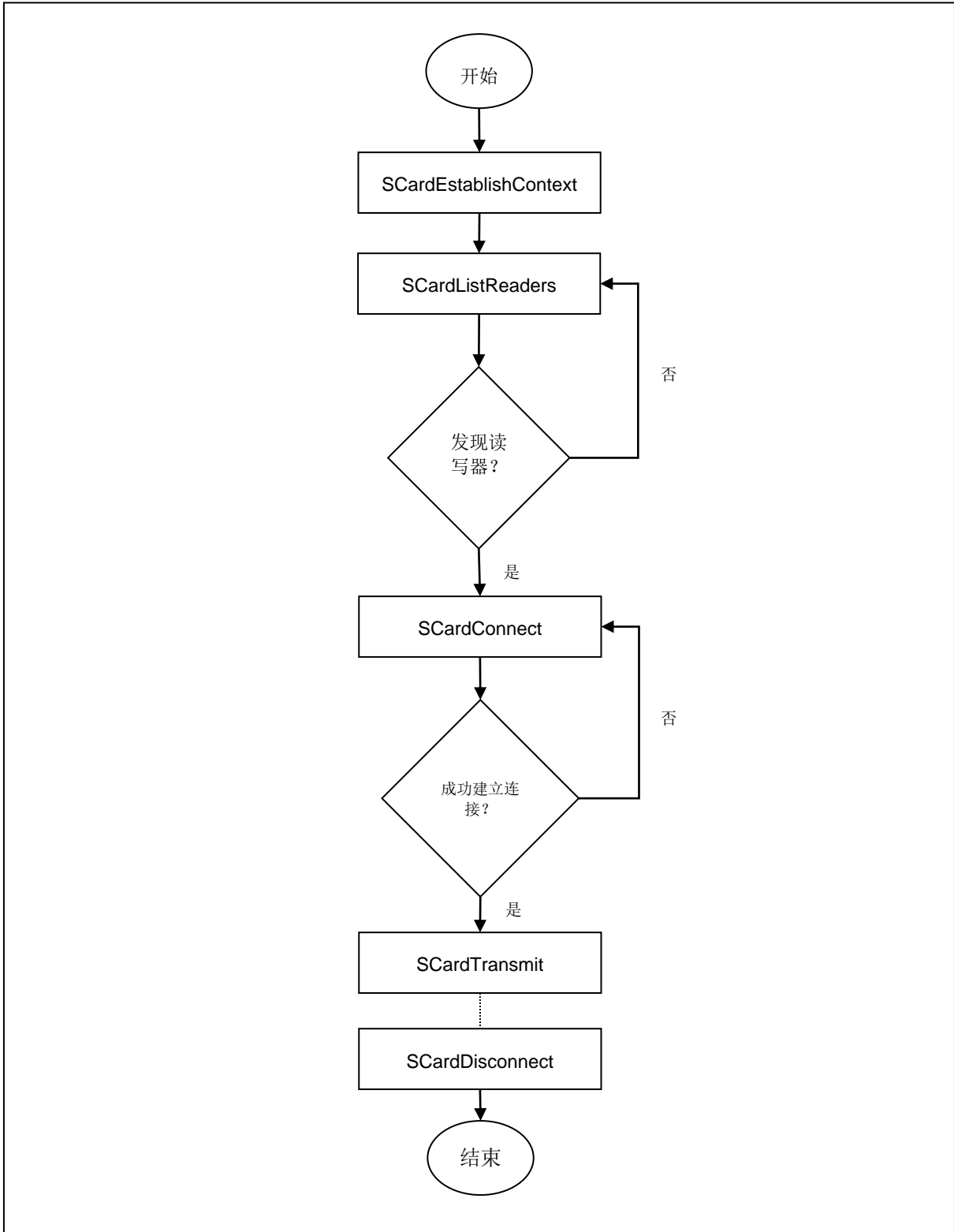


图 2 : ACM1252U-Y3 APDU 流程图

5.1.8. 直接命令流程图

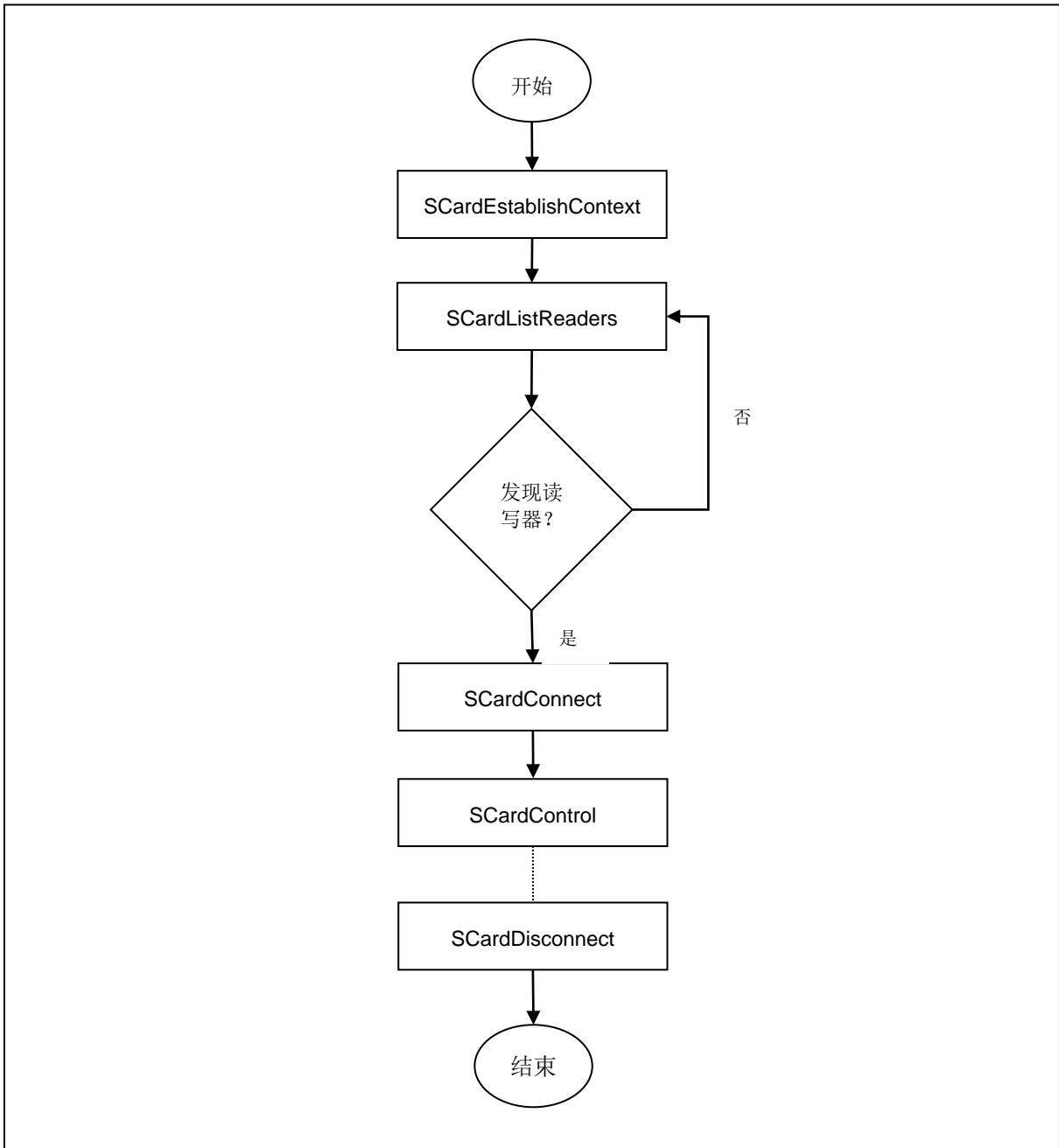


图 3 : ACM1252U-Y3 直接命令流程图

5.2. 非接触式智能卡协议

5.2.1. ATR 的生成

读写器检测到 PICC 后，一个 ATR 会被发送至 PCSC 驱动来识别 PICC。

5.2.1.1. ATR 信息格式（适用于 ISO 14443-3 PICC）

字节	值	标记	说明
0	3Bh	初始字符	
1	8Nh	T0	高半字节 8 表示：后续不存在 TA1、TB1 和 TC1，只存在 TD1。 低半字节 N 表示历史字符的个数（HistByte 0 - HistByte N-1）
2	80h	TD1	高半字节 8 表示：后续不存在 TA2、TB2 和 TC2，只存在 TD2。 低半字节 0 表示协议类型为 T=0
3	01h	TD2	高半字节 0 表示后续不存在 TA3、TB3、TC3 和 TD3。 低半字节 1 表示协议类型为 T=1
4 至 3+N	80h	T1	类别指示字节，80 表示在可选的 COMPACT-TLV 数据对象中或许存在一个状态标识符
	4Fh	Tk	应用标识符存在标识
	0Ch		长度
	RID		注册的应用提供商标识(RID) # A0 00 00 03 06
	SS		标准字节
	C0 ..C1h		卡片名称字节
	00 00 00 00h		RFU
4+N	UU	TCK	T0 至 Tk 的所有字节按位异或

例：

MIFARE Classic 1K 的 ATR = {3B 8F 80 01 80 4F 0C A0 00 00 03 06 03 00 01 00 00 00 00 6Ah}

其中：

长度 (YY) = 0Ch
RID = A0 00 00 03 06h (PC/SC 工作组)
 标准 (SS) = 03h (ISO 14443A, Part 3)
 卡片名称 (C0 ..C1) = {00 01h} (MIFARE Classic 1K)

标准 (SS) = 03h:ISO 14443A, 第 3 部分
 = 11h: FeliCa



卡片名称 (C0 ..C1)

00 01: MIFARE Classic 1K
00 02: MIFARE Classic 4K
00 03: MIFARE Ultralight
00 26: MIFARE Mini
00 3A: MIFARE Ultralight C
00 36: MIFARE Plus SL1 2K
00 37: MIFARE Plus SL1 4K

00 38: MIFARE Plus SL2 2K
00 39: MIFARE Plus SL2 4K
00 30: Topaz 和 Jewel
00 3B: FeliCa
FF 28: JCOP 30
FF [SAK]: 尚未定义的标签

5.2.1.2. ATR 信息格式 (适用于 ISO 14443-4 PICC)

字节	值	标记	说明						
0	3Bh	初始字符							
1	8Nh	T0	高半字节 8 表示: 后续不存在 TA1、TB1 和 TC1, 只存在 TD1。 低半字节 N 表示历史字符的个数 (HistByte 0 - HistByte N-1)						
2	80h	TD1	高半字节 8 表示: 后续不存在 TA2、TB2 和 TC2, 只存在 TD2。 低半字节 0 表示协议类型为 T=0						
3	01h	TD2	高半字节 0 表示后续不存在 TA3、TB3、TC3 和 TD3。 低半字节 1 表示协议类型为 T=1						
4 至 3+N	XX	T1	历史字节: ISO 14443-A: 来自 ATS 应答的历史字节。请参阅 ISO 14443-4 的规定。 ISO 14443-B: <table border="1" data-bbox="794 1055 1401 1294"> <thead> <tr> <th>字节 1-4</th> <th>字节 5-7</th> <th>字节 8</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ATQB 的应用数据</td> <td>ATQB 的协议信息字符</td> <td>高半字节 =ATTRIB 命令的 MBLI; 低半字节 (RFU)=0</td> </tr> </tbody> </table>	字节 1-4	字节 5-7	字节 8	ATQB 的应用数据	ATQB 的协议信息字符	高半字节 =ATTRIB 命令的 MBLI; 低半字节 (RFU)=0
	字节 1-4	字节 5-7		字节 8					
ATQB 的应用数据	ATQB 的协议信息字符	高半字节 =ATTRIB 命令的 MBLI; 低半字节 (RFU)=0							
XX XX XX	Tk								
4+N	UU	TCK	T0 至 Tk 的所有字节按位异或						

例 1:

MIFARE® DESFire® 的 ATR = {3B 81 80 01 80 80h} // 6 bytes of ATR

注: 使用 APDU“FF CA 01 00 00h”来区分是符合 ISO 14443A-4 的 PICC 还是符合 ISO 14443B-4 的 PICC, 并且如果有的话, 取回完整的 ATS。符合 ISO 14443A-3 或 ISO 14443B-3/4 的 PICC 会返回 ATS。

APDU 命令 = FF CA 01 00 00h

APDU 响应 = 06 75 77 81 02 80 90 00h

ATS = {06 75 77 81 02 80h}



例 2:

EZ-Link 的 ATR = {3B 88 80 01 1C 2D 94 11 F7 71 85 00 BEh}

ATQB 的应用数据 = 1C 2D 94 11h

ATQB 的协议信息 = F7 71 85h

ATTRIB 的 MBLI = 00h

5.2.2. 非接触接口的私有 APDU 指令

5.2.2.1. 获取数据 (Get Data)

此命令用于获取“已建立连接的 PICC”的序列号或 ATS。

GET UID 的 APDU 结构 (5 个字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Get Data	FFh	CAh	00h 01h	00h	00h (最大长度)

若 P1 = 00h, Get UID 的响应报文结构 (UID + 2 字节)

响应	响应数据域					
结果	UID (LSB)	UID (MSB)	SW1	SW2

如果 P1 = 01h, 获取 ISO 14443 A 类卡的 ATS (ATS + 2 字节)

响应	响应数据域				
结果	ATS			SW1	SW2

响应状态码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90h	00h	操作成功完成。
警告	62h	82h	UID/ATS 的末尾先于 Le 字节到达 (Le 大于 UID 的长度)。
错误	6Ch	XXh	长度错误 (错误的 Le: 'XX' 表示确切的数字), 如果 Le 小于 UID 的长度。
错误	63h	00h	操作失败。
错误	6Ah	81h	不支持此功能

例如:

获取“已经建立连接的 PICC”的序列号:

```
UINT8 GET_UID[5] = {FF, CA, 00, 00, 00};
```

获取“已经建立连接的 ISO 14443-A PICC”的 ATS:

```
UINT8 GET_ATS[5] = {FF, CA, 01, 00, 00};
```




5.2.2.2. 获取 PICC 数据 (Get PICC Data)

此命令用于获取“已建立连接的 PICC”的数据。

注: 仅适用于 208.0 及以上版本的固件。

Get PICC Data 的 APDU 格式 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Get PICC Data	FFh	CAh	00h	02h	00h

如果是 A 类卡, 获取 ATQA + UID + SAK 的响应格式 (2 字节 + 4/7/10 字节 + 1 字节 + 2 字节)

响应	响应数据域								
结果	ATQA	ATQA	UID (LSB)	UID (MSB)	SAK	SW1	SW2

如果是 B 类卡, 获取 ATQB (12 字节+2 字节)

响应	响应数据域		
结果	ATQB		SW1 SW2

响应状态码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90h	00h	操作成功完成。
错误	63h	00h	操作失败。
错误	6Ah	81h	不支持此功能

5.2.3. PCSC 2.0 第 3 部分（2.02 及以上版本的 APDU 命令）

PCSC2.0 第 3 部分的命令用于将应用数据透明传输到非接触式标签，然后将接收的数据透明传回应用和协议，并同步切换协议。

5.2.3.1. 命令和响应的 APDU 结构

命令结构

CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
FFh	C2h	00h	Function	DataLen	Data[DataLen]

其中：

Functions	1 字节
	00h = 管理会话
	01h = 透明交换
	02h = 切换协议
	其他 = RFU

响应格式

响应数据域	SW1	SW2
编码的 BER-TLV 数据域		

每一条命令都会返回 SW1 和 SW2 以及响应数据域（如果存在）。SW1 和 SW2 基于 ISO 7816 的规定。下述 C0 数据对象的 SW1 SW2 也要用到。

C0 数据元的结构

标签	长度（1 字节）	SW2
C0h	03h	错误状态

错误状态说明

错误状态	说明
XX SW1 SW2	XX = APDU 中不良数据对象的数量 00 = APDU 常见错误 01 = 第 1 个数据对象的错误 02 = 第 2 个数据对象的错误
00 90 00h	未发生错误
XX 62 82h	数据对象 XX 告警，请求信息不存在
XX 63 00h	未有信息
XX 63 01h	由于其它数据对象失败，停止执行



错误状态	说明
XX 6A 81h	不支持数据对象 XX
XX 67 00h	意外长度的数据对象 XX
XX 6A 80h	意外值数据对象 XX
XX 64 00h	数据对象 XX 执行错误（没有 IFD 响应）
XX 64 01h	数据对象 XX 执行错误（没有 ICC 响应）
XX 6F 00h	数据对象 XX 执行失败，未有确切诊断

第一个字节的值表示错误数据对象 XX 的数量，而最后两个字节表示对错误的解释。允许使用 ISO 7816 规定的 SW1 SW2 值。

如果 C-APDU 字段内含有多个数据对象，而且其中一个数据对象失败，那么在其它数据对象不依赖于失败的数据对象的情况下，IFD 可以处理接下来的数据对象。

5.2.3.2. 会话管理命令(Manage Session Command)

此命令用于管理透明会话，包括开始和终止透明会话。也可以通过此命令管理运行环境和透明会话内 IFD 的功能。

会话管理命令

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Manage Session	FFh	C2h	00h	00h	DataLen	DataObject (N 字节)

其中：

数据对象（1 字节）

标签	数据对象
80h	版本数据对象
81h	开始透明会话
82h	终止透明会话
83h	关闭 RF 场
84h	打开 RF 场
5F 46h	计时器
FF 6Dh	获得参数
FF 6Eh	设置参数

管理会话响应数据对象

标签	数据对象
C0h	常见错误状态
80h	版本数据对象
FF 6Dh	IFD 参数数据对象

5.2.3.2.1. 开始会话数据对象(Start Session Data Object)

此命令用于开始透明会话。会话开启后，自动轮询功能将被禁用，直到会话结束。

开始会话数据对象

标签	长度（1 字节）	值
81h	00h	-



5.2.3.2.2. 终止会话数据对象 (End Session Data Object)

此命令用于终止透明会话。自动轮询将被重置为会话开始前的状态。

终止会话数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
82h	00h	-

5.2.3.2.3. 版本数据对象

此命令用于返回 IFD 处理程序的版本号。

版本数据对象

标签	长度 (1 字节)	值		
80h	03h	主版本	次版本	内部版本

5.2.3.2.4. 关闭 RF 数据对象 (Turn Off the RF Data Object)

此命令用于关闭天线场。

关闭 RF 场数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
83h	00h	-

5.2.3.2.5. 打开 RF 数据对象 (Turn On the RF Data Object)

此命令用于打开天线场。

打开 RF 场数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
84h	00h	-

5.2.3.2.6. 计时器数据对象 (Timer Data Object)

此命令用于创建一个 32 位计时器数据对象，以 1 μ s 为单位。

例：如果关闭 RF 数据对象和开启 RF 数据对象之间有 5000 μ s 的计时器数据对象，读卡器将关闭 RF 场大约 5000 μ s，然后再开启 RF 场。

计时器数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
5F 46h	04h	计时器 (4 字节)

5.2.3.2.7. 获取参数数据对象 (Get Parameter Data Object)

此命令用于从 IFD 中获取各种参数。

获取参数数据对象

标签	长度 (1 字节)	值		
		标签	Len	值
FF 6Dh	Var	TLV_Objects		

TLV_Objects

所需参数	标签	长度
IFD 帧长度整数(FSDI)	01h	00h
ICC 帧长度整数 (FSCI)	02h	00h
帧等待时间整数 (FWTI)	03h	00h
IFD 支持的最高通信速度	04h	00h
ICC 通信速度	05h	00h
调制指数	06h	00h
符合 ISO/IEC14443 的 PCB	07h	00h
符合 ISO/IEC14443 的 CID	08h	00h
符合 ISO/IEC14443 的 NAD	09h	00h



所需参数	标签	长度
Param 1 – 4 针对 ISO/IEC14443 B 类	0Ah	00h

5.2.3.2.8. 设置参数数据对象 (Set Parameter Data Object)

此命令用于设置 IFD 的各种参数。

设置参数数据对象

标签	长度 (1 字节)	值		
		标签	Len	值
FF 6Eh	Var	TLV_Objects		

TLV_Objects

所需参数	标签	长度
IFD 帧长度整数(FSDI)	01h	01h
ICC 帧长度整数 (FSCI)	02h	01h
帧等待时间整数 (FWTI)	03h	01h
IFD 支持的最高通信速度	04h	01h
ICC 通信速度	05h	01h
调制指数	06h	01h
符合 ISO/IEC14443 的 PCB	07h	01h
符合 ISO/IEC14443 的 CID	08h	01h
符合 ISO/IEC14443 的 NAD	09h	01h
Param 1 – 4 针对 ISO/IEC14443 B 类	0Ah	04h

5.2.3.3. 透明交换命令 (Transparent Exchange Command)

此命令用于发送或接收 ICC 的任意位或字节。

透明交换命令

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
TranspEx	FFh	C2h	00h	01h	DataLen	DataObject (N 字节)

其中:

数据对象 (1 字节)

标签	数据对象
90h	发送和接收标志
91h	发送位成帧
92h	接收位成帧
93h	发送
94h	接收
95h	收发 – 接收和发送
FF 6Dh	获取参数
FF 6Eh	设置参数

透明交换会话响应数据对象

标签	数据对象
C0h	常见错误状态
92h	接收数据最后一字节的有效位数
96h	响应状态
97h	ICC 响应
FF 6Dh	IFD 参数数据对象

5.2.3.3.1. 发送和接收标志数据对象 (Transmission and Reception Flag Data Object)

此命令用于为下列传输定义成帧参数和 RF 参数。

发送和接收标志数据对象

标签	长度 (1 字节)	值	
		位	说明
90h	02h	0	0 – 在传输的数据后添加 CRC 1 – 不在传输的数据后添加 CRC
		1	0 – 丢弃接收数据中的 CRC 1 – 不丢弃接收数据中的 CRC (即不进行 CRC 检查)
		2	0 – 在传输的数据中插入奇偶校验位 1 – 不插入奇偶校验位
		3	0 – 期望接收的数据中含有奇偶校验位 1 – 不期望接收的数据中含有奇偶校验位 (即不进行奇偶校验)
		4	0 – 在传输数据中添加协议头, 或者从响应中丢弃 1 – 不添加或者丢弃协议头 (如有) (例如 PCB、CID、NAD)
		5-15	RFU

5.2.3.3.2. 发送位成帧数据对象 (Transmission Bit Framing Data Object)

此命令用于定义待发送或待收发数据中最后一个字节的有效位数量。

发送位成帧数据对象

标签	长度 (1 字节)	值	
		位	说明
91h	01h	0-2	最后一个字节中的有效位数量 (0 表示所有的位都有效)
		3-7	RFU

发送位成帧数据对象只能和“发送”或“收发”数据对象一起使用。如果不存在此数据对象, 则表明所有的位都有效。

5.2.3.3.3. 接收位成帧数据对象 (Reception bit Framing Data Object)

在命令 APDU 中，此数据对象定义接收到的数据中最后一个字节的预期有效位数量。

在响应 APDU 中，此数据对象告知接收到的数据中最后一个字节的有效位数量。

接收位成帧数据对象

标签	长度 (1 字节)	值	
		位	说明
92h	01h	0-2	最后一个字节中的有效位数量 (0 表示所有的位都有效)
		3-7	RFU

如果不存在此数据对象，则表明所有的位都有效。

5.2.3.3.4. 发送数据对象 (Transmit Data Object)

此命令用于将数据从 IFD 发送至 ICC。完成传输后，不期待收到 ICC 的响应。

发送数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
93h	DataLen	数据 (N 个字节)

5.2.3.3.5. 接收数据对象 (Receive Data Object)

此命令用于强制读写器在下述计时器对象规定的时间段内进入接收模式。

接收数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
94h	00h	-

5.2.3.3.6. 收发数据对象 (Transceive Data Object)

此命令用于发送和接收来自 ICC 的数据。数据发送完成后，读写器会保持等待状态，直到计时器数据对象规定的时间结束后。

如果没有在数据域中定义计时器数据对象，读写器会保持等待状态直到设置参数 FWTI 数据对象规定的时间段结束后。如果没有设置 FWTI，读写器会等待大约 302 μ s。

收发数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
95h	DataLen	数据 (N 个字节)

5.2.3.3.7. 响应状态数据对象 (Response Status Data Object)

在响应中，此命令用于提示接收到的数据状态。

响应状态数据对象

标签	长度 (1 字节)	值		
		字节 0		字节 1
		位	说明	
96h	02h	0	0 – CRC 正确，或未进行校验 1 – CRC 校验失败	如果检测到冲突，这些字节会说明冲突的位置。否则将显示“00h”。
		1	0 – 无冲突 1 – 检测到冲突	
		2	0 – 无奇偶校验位错误 1 – 检测到奇偶校验位错误	
		3	0 – 无成帧错误 1 – 检测到成帧错误	
		4 - 7	RFU	

5.2.3.3.8. 响应数据对象

在响应中，此命令用于提示接收到的数据状态。

响应数据对象

标签	长度 (1 字节)	值
97h	DataLen	响应数据 (N 字节)



5.2.3.4. 切换协议命令 (Switch Protocol Command)

此命令用于指定透明会话中的协议和不同标准层。

切换协议命令

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
SwProtocol	FFh	C2h	00h	02h	DataLen	DataObject (N 字节)

其中:

数据对象 (1 字节)

标签	数据对象
8Fh	切换协议数据对象
FF 6Dh	获得参数
FF 6Eh	设置参数

切换协议响应数据对象

标签	数据对象
C0h	常见错误状态
FF 6Dh	IFD 参数数据对象



5.2.3.4.1. 切换协议数据对象 (Switch Protocol Data Object)

此命令用于指定协议和不同标准层。

切换协议数据对象

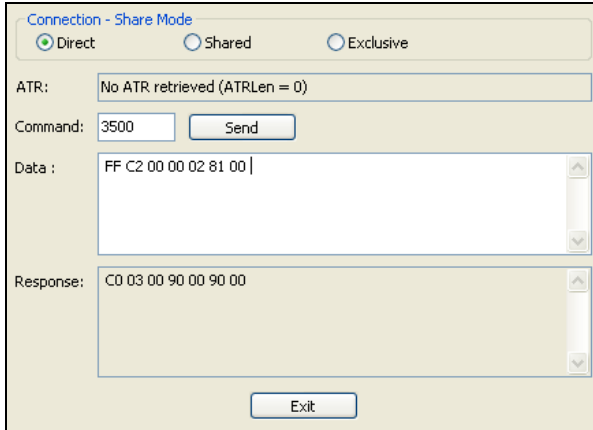
标签	长度 (1 字节)	值	
		字节 0	字节 1
8Fh	02h	00h – ISO/IEC14443 A 类 01h – ISO/IEC14443 B 类 03h – FeliCa 其他 – RFU	00h – 如果没有分层 02h – 切换到第二层 03h – 切换或激活到第三层 04h – 激活到第四层 其它 - RFU

5.2.3.5. PCSC 2.0 第 3 部分示例

1. 开始透明会话。

命令: **FF C2 00 00 02 81 00**

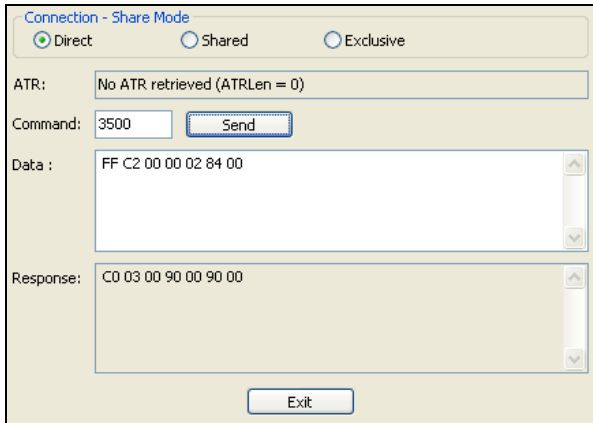
响应: **C0 03 00 90 00 90 00**



2. 打开天线场。

命令: **FF C2 00 00 02 84 00**

响应: **C0 03 00 90 00 90 00**



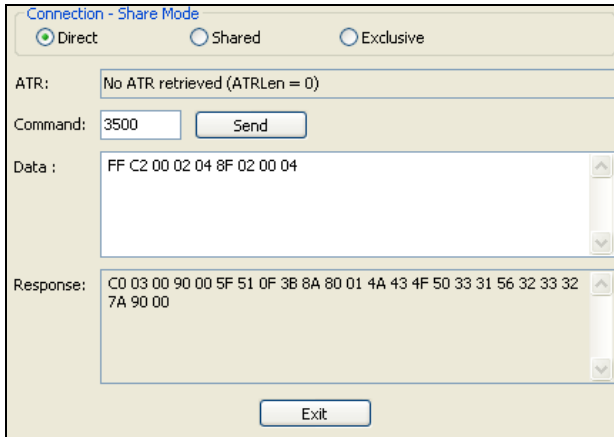


3. ISO 14443-4A 生效。

命令: **FF C2 00 02 04 8F 02 00 04**

响应: **C0 03 01 64 01 90 00** (如果卡不存在)

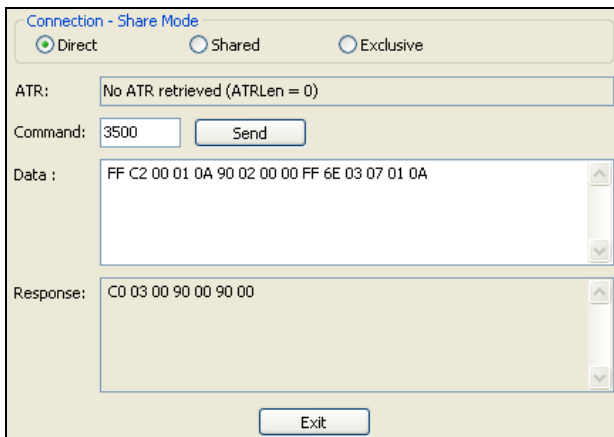
C0 03 00 90 00 5F 51 [ATR] 90 00



4. 将 PCB 设为 0Ah, 并在传输数据中启用 CRC、奇偶校验和协议头。

命令: **FF C2 00 01 0A 90 02 00 00 FF 6E 03 07 01 0A**

响应: **C0 03 00 90 00 90 00**

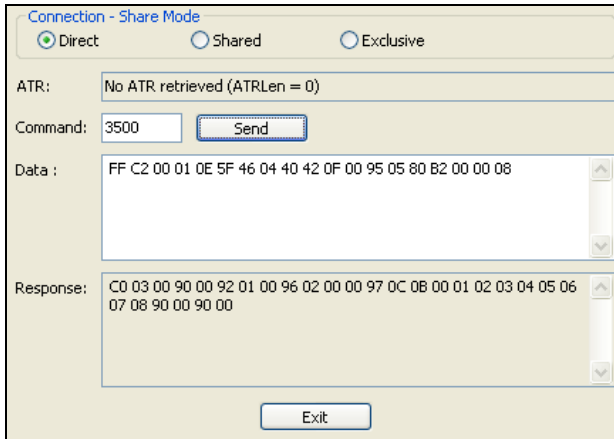




5. 发送 APDU“80B2000008” 至卡片并取响应。

命令: **FF C2 00 01 0E 5F 46 04 40 42 0F 00 95 05 80 B2 00 00 08**

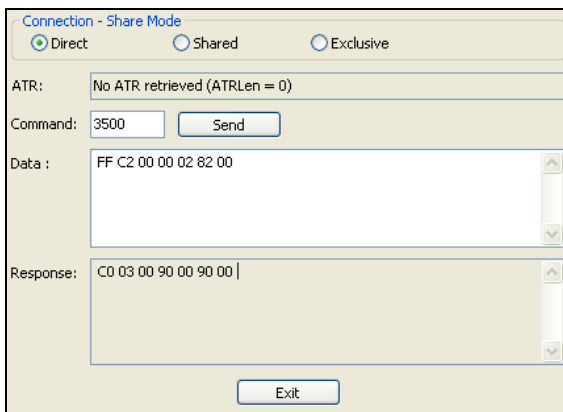
响应: **C0 03 00 90 00 92 01 00 96 02 00 00 97 0C [卡片响应] 90 00**



6. 终止透明会话。

命令: **FF C2 00 00 02 82 00**

响应: **C0 03 00 90 00 90 00**



5.2.4. MIFARE Classic (1K/4K)存储卡的 PICC 命令

5.2.4.1. 加载认证密钥 (Load Authentication Keys)

此命令用于向读写器加载认证密钥。该认证密钥用于验证 MIFARE Classic 1K/4K 存储卡的特定扇区。

Load Authentication Keys 的 APDU 结构 (11 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Load Authentication Keys	FFh	82h	密钥结构	密钥号	06h	密钥 (6 字节)

其中:

密钥结构 1 字节。

00h = 密钥被载入读写器的易失存储器。

其它 = 保留。

密钥号 1 字节。

00h ~ 01h = 用于存储临时密钥的易失存储器。一旦读写器与电脑断开连接, 密钥就会消失。提供了两个易失性密钥。 可以用作不同会话的过程密钥。默认值 = {FF FF FF FF FF FFh}

密钥 6 字节。

载入读写器的密钥值, 例如: {FF FF FF FF FF FFh}

Load Authentication Keys 的响应结构 (2 字节)

响应	响应数据域	
结果	SW1	SW2

Load Authentication Keys 的响应码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。

例:

// 向易失性存储器位置 00h 加载密钥 {FF FF FF FF FF FFh}。

APDU = {FF 82 00 00 06 FF FF FF FF FF FFh}

5.2.4.2. MIFARE Classic (1K/4K)卡认证 (Authentication for MIFARE Classic (1K/4K))

此命令使用存储在读写器内的密钥来验证 MIFARE Classic 1K/4K 卡 (PICC)，其中用到两种认证密钥：TYPE_A 和 TYPE_B。

Load Authentication Keys 的 APDU 结构 (6 字节) [弃用]

命令	CLA	INS	P1	P2	P3	命令数据域
Authentication	FFh	88h	00h	块号	密钥类型	密钥号

Load Authentication Keys 的 APDU 结构 (10 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Authentication	FFh	86h	00h	00h	05h	认证数据字节

认证数据字节 (5 字节)

字节 1	字节 2	字节 3	字节 4	字节 5
版本号 01h	00h	块号	密钥类型	密钥号

其中：

块号 1 字节。待验证的存储块。

MIFARE Classic 1K 卡的内存划分为 16 个扇区，每个扇区包含 4 个连续的块。（例如：扇区 00h 包含块{00h、01h、02h 和 03h}；扇区 01h 包含块{04h、05h、06h 和 07h}；最后一个扇区 0Fh 包含块{3Ch、3Dh、3Eh 和 3Fh}。验证通过后，读取同一扇区内的其他块不需要再次进行验证。详情请参考 MIFARE Classic 1K/4K 卡标准。

注：一旦该块被成功验证，即可访问属于同一扇区的所有块。

密钥类型 1 字节。

60h = 该密钥被用作 TYPE A 密钥进行验证

61h = 该密钥被用作 TYPE B 密钥进行验证

密钥号 1 字节。

00 ~ 01h = 用于存储密钥的易失性存储器。一旦读写器与电脑断开连接，密钥就会消失。提供了两个易失性密钥。可以用作不同会话的过程密钥。

Load Authentication Keys 的响应结构 (2 字节)

响应	响应数据域	
结果	SW1	SW2

Load Authentication Keys 的响应码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90h	00h	操作成功完成。
错误	63h	00h	操作失败。

扇区 (共 16 个扇区, 每个扇区包含 4 个连续的块)	数据块 (3 个块, 每块 16 个字节)	尾部块 (1 个块, 16 个字节)	} 1 KB
扇区 0	00h – 02h	03h	
扇区 1	04h – 06h	07h	
..	
..	
扇区 14	38h – 0Ah	3Bh	
扇区 15	3Ch – 3Eh	3Fh	

表 2 : MIFARE Classic 1K 卡的内存结构

扇区 (共 32 个扇区, 每个扇区包含 4 个连续的块)	数据块 (3 个块, 每块 16 个字节)	尾部块 (1 个块, 16 个字节)	} 2 KB
扇区 0	00h ~ 02h	03h	
扇区 1	04h ~ 06h	07h	
..			
..			
扇区 30	78h ~ 7Ah	7Bh	
扇区 31	7Ch ~ 7Eh	7Fh	

扇区 (共 8 个扇区, 每个扇区包含 16 个连续的块)	数据块 (15 个块, 每块 16 个字节)	尾部块 (1 个块, 16 个字节)	} 2 KB
扇区 32	80h ~ 8Eh	8Fh	
扇区 33	90h ~ 9Eh	9Fh	
..			
..			
扇区 38	E0h ~ EEh	EFh	
扇区 39	F0h ~ FEh	FFh	

表 3 : MIFARE Classic 4K 卡的内存结构



字节号	0	1	2	3	页
序列号	SN0	SN1	SN2	BCC0	0
序列号	SN3	SN4	SN5	SN6	1
内部/锁	BCC1	Internal	Lock0	Lock1	2
OTP	OPT0	OPT1	OTP2	OTP3	3
数据读/写	Data0	Data1	Data2	Data3	4
数据读/写	Data4	Data5	Data6	Data7	5
数据读/写	Data8	Data9	Data10	Data11	6
数据读/写	Data12	Data13	Data14	Data15	7
数据读/写	Data16	Data17	Data18	Data19	8
数据读/写	Data20	Data21	Data22	Data23	9
数据读/写	Data24	Data25	Data26	Data27	10
数据读/写	Data28	Data29	Data30	Data31	11
数据读/写	Data32	Data33	Data34	Data35	12
数据读/写	Data36	Data37	Data38	Data39	13
数据读/写	Data40	Data41	Data42	Data43	14
数据读/写	Data44	Data45	Data46	Data47	15

512 位
或
64 字节

表 4 : MIFARE Ultralight 卡的内存结构

例如:

// 要使用{TYPE A, 密钥号 00h}验证块 04h。PC/SC V2.01, 弃用

APDU = {FF 88 00 04 60 00h};

// 要使用{TYPE A, 密钥号 00h}验证块 04h。PC/SC V2.07

APDU = {FF 86 00 00 05 01 00 04 60 00h}

注: MIFARE Ultralight 不需要进行验证, 其内存可以自由访问。

5.2.4.3. 读取二进制块 (Read Binary Blocks)

此命令用于从 PICC 卡片中取回多个“数据块”。执行 Read Binary Blocks 命令前，必须先对数据块/尾部块进行验证。

Read Binary Blocks 的 APDU 结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Read Binary Blocks	FFh	B0h	00h	块号	待读取的字节数

其中：

块号 1 字节。
起始块。

待读取的字节数 1 字节。

MIFARE Classic 1K/4K 卡的待读字节的长度应该是 16 字节的倍数；MIFARE Ultralight 卡应该是 4 字节的倍数。

MIFARE Ultralight 卡的待读字节数最大为 16。

MIFARE Classic 1K 卡的待读字节数最大为 48 (多块模式：3 个连续的块)

MIFARE Classic 4K 卡的待读字节数最大为 240 (多块模式：15 个连续的块)

例 1：10h (16 字节)。仅起始块 (单块模式)。

例 2：40h (64 字节)。从起始块至起始+3 块 (多块模式)。

注：出于安全原因，多块模式仅用于读写数据块。尾部块不能在多块模式下读写，请使用单块模式对其进行读写。

Read Binary Block 的响应结构 (4/16 的倍数 + 2 字节)

响应	响应数据域		
结果	数据 (4/16 字节的倍数)	SW1	SW2

Read Binary Block 命令的响应状态码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90h	00h	操作成功完成。
错误	63h	00h	操作失败。

例如：

// 从二进制块 04h 中读取 16 字节 (MIFARE Classic 1K 或 4K)

APDU = FF B0 00 04 10h

从二进制块 80h 开始读取 240 字节 (MIFARE Classic 4K)

// 块 80h 至块 8Eh (15 个块)

APDU = FF B0 00 80 F0h

5.2.4.4. 更新二进制块 (Update Binary Blocks)

此命令用于向 PICC 卡写入多个“数据块”。执行本命令前，必须先对数据块/尾部块进行验证。

Update Binary 命令的 APDU 结构 (16 的倍数 + 5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Update Binary Blocks	FFh	D6h	00h	块号	待更新的字节数	块数据 (16 字节的倍数)

其中:

块号 1 字节。待更新的起始块

待更新的字节数 1 字节。

- MIFARE Classic 1K/4K 卡的待更新字节的长度应该是 16 字节的倍数；MIFARE Ultralight 卡是 4 字节的倍数。
- MIFARE Classic 1K 卡的待读字节数最大为 48 (多块模式；3 个连续的块)。
- MIFARE 4K 卡的待更新字节数最大为 240 (多块模式；15 个连续的块)。

块数据 16 字节的倍数或 4 字节。待写入二进制块的数据。

例 1: 10h (16 字节)。仅起始块 (单块模式)。

例 2: 30h (48 字节)。从起始块至起始+2 块 (多块模式)。

注: 出于安全原因，多块模式仅用于访问数据块。尾部块不能在多块模式下读写，请使用单块模式对其进行读写。

Update Binary Block 的响应码 (2 字节)

结果	SW1	SW2	含义
成功	90	00h	操作成功完成。
错误	63	00h	操作失败。

例如:

// 将 MIFARE Classic 1K/4K 卡中的二进制块 04h 的数据更新为{00 01 ..0Fh}

APDU = {FF D6 00 04 10 00 01 02 03 04 05 06 07 08 09 0A 0B 0C 0D 0E 0Fh}

// 将 MIFARE Ultralight 卡中的二进制块 04h 的数据更新为{00 01 02 03h}

APDU = {FF D6 00 04 04 00 01 02 03h}

5.2.4.5. 值块操作 (Value Block Operation) (INC, DEC, STORE)

此命令用于对基于数值的交易进行操作（例如：增加值块的值）。

Value Block Operation 的 APDU 结构（10 字节）

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Value Block Operation	FFh	D7h	00h	块号	05h	VB_OP	VB_Value (4 字节) {MSB ..LSB}

其中：

块号 1 字节。待操作的值块。

VB_OP 1 字节。

00h = 将 VB_Value 存入该块，然后该块将变为值块。

01h = 使值块的值增加 VB_Value。此命令仅适用于对值块的操作。

02h = 使值块的值减少 VB_Value。此命令仅适用于对值块的操作。

VB_Value 4 字节。用于算数运算的数值，是一个有符号长整数（4 字节）。

例 1: Decimal -4 = {FFh, FFh, FFh, FCh}

VB_Value			
MSB			LSB
FFh	FFh	FFh	FCh

例 2: Decimal 1 = {00h, 00h, 00h, 01h}

VB_Value			
MSB			LSB
00h	00h	00h	01h

Value Block Operation 的响应结构（2 字节）

响应	响应数据域	
结果	SW1	SW2

Value Block Operation 响应码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90	00h	操作成功完成。
错误	63	00h	操作失败。

5.2.4.6. 读值块 (Read Value Block)

此命令用于获取值块中的数值，此命令仅适用于对值块的操作。

Read Value Block 的 APDU 结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Read Value Block	FFh	B1h	00h	块号	04h

其中：

块号 1 字节。待读写的值块。

Read Value Block 的响应结构 (4 + 2 字节)

响应	响应数据域		
结果	值 {MSB ..LSB}	SW1	SW2

其中：

值 4 字节。卡片返回的数值，是一个有符号长整数 (4 个字节)。

例 1: Decimal -4 = {FFh, FFh, FFh, FCh}

值			
MSB			LSB
FFh	FFh	FFh	FCh

例 2: Decimal 1 = {00h, 00h, 00h, 01h}

值			
MSB			LSB
00h	00h	00h	01h

Read Value Block 命令的响应状态码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90	00h	操作成功完成。
错误	63	00h	操作失败。

5.2.4.7. 复制值块（Copy Value Block）

此命令用于将一个值块中的数值复制到另外一个值块。

Copy Value Block 命令的 APDU 结构（7 字节）

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Copy Value Block	FFh	D7h	00h	源块号	02h	03h	目标块号

其中：

- 源块号 1 字节。源值块中的值会被复制到目标值块。
- 目标块号 1 字节。要恢复的值块。源值块和目标值块必须位于同一个扇区。

Copy Value Block 的响应报文结构（4+2 字节）

响应	响应数据域	
结果	SW1	SW2

Copy Value Block 命令的响应状态码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90	00h	操作成功完成。
错误	63	00h	操作失败。

例如：

```
// 将数值“1”存入块 05h
APDU = {FF D7 00 05 05 00 00 00 00 01h}

// 读取值块 05h
APDU = {FF B1 00 05 04h}

// 将值 从值块 05h 复制到值块 06h
APDU = {FF D7 00 05 02 03 06h}

// 使值块 05h 的值增加“5”
APDU = {FF D7 00 05 05 01 00 00 00 05h}
```

5.2.5. 访问符合 PCSC 的标签 (ISO 14443-4)

基本上，所有符合 ISO 14443-4 标准的卡片 (PICC 卡) 都可以理解 ISO 7816-4 规定的 APDUs。ACM1252U-Y3 读写器与符合 ISO 14443-4 标准的卡片进行通信时，只需要交换 ISO 7816-4 规定的 APDU 和响应。ACM1252U-Y3 会在内部处理 ISO 14443 第 1-4 部分协议。

MIFARE Classic 1K/4K、MIFARE Mini 和 MIFARE Ultralight 标签是通过 T=CL 模拟进行支持的。只要将 MIFARE 标签视作标准的 ISO 14443-4 标签即可。更多相关信息，请参 5.2.4 MIFARE Classic (1K/4K) 存储卡的 PICC 命令。

ISO 7816-4 规定的 APDU 报文的结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	Le
ISO 7816 第 4 部分规定的命令					命令数据域的长度		期望返回的响应数据的长度

ISO 7816-4 规定的响应报文的结构 (数据 + 2 字节)

响应	响应数据域		
结果	响应数据	SW1	SW2

通用的 ISO 7816-4 命令的响应状态码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。

典型的操作顺序为：

1. 出示标签，与 PICC 接口建立连接。
2. 读取/更新标签的存储内容。

要实现这些：

1. 与标签建立连接。

标签的 ATR 为 3B 88 80 01 00 00 00 00 33 81 81 00 3Ah.

其中，

ATQB 应用数据 = 00 00 00 00，ATQB 协议信息 = 33 81 81。这是一个 ISO 14443-4 Type B 标签。



2. 发送 APDU，取随机数

<< 00 84 00 00 08h

>> 1A F7 F3 1B CD 2B A9 58h [90 00h]

注：对于 ISO 14443-4 Type A 标签来说，可以通过 APDU“FF CA 01 00 00h”来获取 ATS。

例：

// 从 ISO 14443-4 Type B PICC (ST19XR08E) 中读取 8 字节

APDU = {80 B2 80 00 08h}

CLA = 80h

INS = B2h

P1 = 80h

P2 = 00h

Lc = 无

命令数据域 = 无

Le = 08h

应答： 00 01 02 03 04 05 06 07h [\$9000h]

5.2.6. 访问 FeliCa 标签

访问 FeliCa 标签的命令不同于访问符合 PCSC 标签的命令及访问 MIFARE 标签的命令。此命令符合 FeliCa 规范，加了一个命令头。

FeliCa 命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
FeliCa 命令	FFh	00h	00h	00h	命令数据域的长度	FeliCa 命令(开始于长度字节)

FeliCa 的响应结构（数据 + 2 字节）

响应	响应数据域
结果	响应数据

以读取内存块为例：

1. 与 FeliCa 建立连接。

ATR = 3B 8F 80 01 80 4F 0C A0 00 00 03 06 **11 00 3B** 00 00 00 00 42h

其中, **11 00 3Bh** = FeliCa

2. 读取 FeliCa IDM。

命令 = FF CA 00 00 00h

RES = [IDM (8bytes)] 90 00h

例如： FeliCa IDM = 01 01 06 01 CB 09 57 03h

3. FeliCa 命令访问。

例：以“读取”内存块为例：

命令 = FF 00 00 00 10 10 06 **01 01 06 01 CB 09 57 03** 01 09 01 01 80 00h

其中：

Felica 命令 = 10 06 **01 01 06 01 CB 09 57 03** 01 09 01 01 80 00h

IDM = **01 01 06 01 CB 09 57 03h**

RES = 内存块数据



5.3. 外设控制

读写器的外设控制命令通过使用控制代码为 **SCARD_CTL_CODE(3500)** 的 SCardControl 进行发送。

5.3.1. 获取固件版本号 (Get Firmware Version)

此命令用于获取读写器的固件信息。

Get Firmware Version 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Get Firmware Version	E0h	00h	00h	18h	00h

Get Firmware Version 的响应结构 (5 字节 + 固件信息的长度)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	待接收的字节数	固件版本号

例如:

响应 = E1 00 00 00 0F 41 43 52 31 32 35 32 55 5F 56 32 30 32 2E 32

固件版本号 (HEX) = 41 43 52 31 32 35 32 55 5F 56 32 30 32 2E 32

固件版本号 (ASCII) = "ACR1252U_V202.2"



5.3.2. LED 控制 (LED Control)

此命令用于控制 LED 的输出。

LED Control 的命令结构 (6 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
LED 控制 (LED Control)	E0h	00h	00h	29h	01h	LED 状态

LED Control 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	LED 状态

LED 状态 (1 字节)

LED 状态	说明	说明
Bit 0	红色 LED	1 = 开; 0 = 关
Bit 1	绿色 LED	1 = 开; 0 = 关
Bit 2 - 7	RFU	RFU



5.3.3. LED 状态 (LED Status)

此命令用于检查当前 LED 的状态。

LED Status 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
LED Status	E0h	00h	00h	29h	00h

LED Status 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	LED 状态

LED 状态 (1 字节)

LED 状态	说明	说明
Bit 0	红色 LED	1 = 开; 0 = 关
Bit 1	绿色 LED	1 = 开; 0 = 关
Bit 2 - 7	RFU	RFU



5.3.4. 蜂鸣器控制 (Buzzer Control)

此命令用于控制蜂鸣器的输出。

Buzzer Control 的命令结构 (6 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
蜂鸣器控制 (Buzzer Control)	E0h	00h	00h	28h	01h	蜂鸣器鸣响时间

其中:

蜂鸣器持续时间 1 字节。

00h = 关闭

01 - FFh = 持续时间 (单位: 10 ms)

Buzzer Control 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	00h



5.3.5. 蜂鸣器状态 (Buzzer Status)

此命令用于检查当前蜂鸣器的状态。

Buzzer Status 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Buzzer Status	E0h	00h	00h	28h	00h

Buzzer Status 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	00h

5.3.6. 设置 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器状态指示器 (Set LED and Buzzer Status Indicator Behavior for PICC Interface)

此命令用于设置 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器作为状态指示器的各种操作。

注：该设置将保存在非易失存储器中。Bit 4 适用于固件 208.0 及以上版本。

Set LED and Buzzer Status Indicator Behavior 的命令结构 (6 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Set LED and Buzzer Status Indicator Behavior	E0h	00h	00h	21h	01h	操作

操作 (1 字节)

操作	Mode	说明
Bit 0	卡片操作闪烁 LED	LED 在 PICC 卡片被读写时会闪烁。
Bit 1	PICC 轮询状态 LED	显示 PICC 轮询状态。 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 2	PICC 激活状态 LED	显示 PICC 界面的激活状态 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 3	卡片插入事件蜂鸣器	每次检测到卡片插入发出哔的一声 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 4	卡片移除事件蜂鸣器	每次检测到卡片移除发出哔的一声 1 = 启用; 0 = 禁用 (要使用此功能, 必须先启用 Bit 3)
Bit 5	读写器上电蜂鸣器	读写器上电时发出哔的一声 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 6	选择颜色 (绿色)	表示状态更改的绿色 LED 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 7	选择颜色 (红色)	表示状态更改的红色 LED 1 = 启用; 0 = 禁用

注：默认的操作值 = 7Fh

Set LED and Buzzer Status Indicator Behavior 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	默认操作

5.3.7. 读取 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器状态指示器 (Read LED and Buzzer Status Indicator Behavior for PICC Interface)

此命令用于读取 PICC 接口的 LED 和蜂鸣器的当前默认操作。

注: Bit 4 适用于固件 208.0 及以上版本。

Read LED and Buzzer Status Indicator Behavior 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read LED and Buzzer Status Indicator Behaviors	E0h	00h	00h	21h	00h

Read LED and Buzzer Status Indicator Behavior 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	操作

操作 (1 字节)

操作	Mode	说明
Bit 0	卡片操作闪烁 LED	LED 在 PICC 卡片被读写时会闪烁。
Bit 1	PICC 轮询状态 LED	显示 PICC 轮询状态。 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 2	PICC 激活状态 LED	显示 PICC 界面的激活状态 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 3	卡片插入事件蜂鸣器	每次检测到卡片插入发出哔的一声 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 4	卡片移除事件蜂鸣器	每次检测到卡片移除发出哔的一声 1 = 启用; 0 = 禁用 (要使用此功能, 必须先启用 Bit 3)
Bit 5	读写器上电蜂鸣器	读写器上电时发出哔的一声 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 6	选择颜色 (绿色)	表示状态更改的绿色 LED 1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 7	选择颜色 (红色)	表示状态更改的红色 LED 1 = 启用; 0 = 禁用

注: 默认的操作值 = 7Fh

5.3.8. 设置自动 PICC 轮询 (Set Automatic PICC Polling)

此命令用于设置读写器的轮询模式。

每当读写器连接到电脑上，读写器的 PICC 轮询功能就会启动 PICC 扫描，以确定是否有 PICC 被放置于/移出了内置天线的范围。

您可以发送一条命令来停用 PICC 轮询功能。该命令通过 PCSC Escape 命令接口发送。为了满足节能要求，PICC 闲置，或者找不到 PICC 的时候，我们提供了几种关闭天线场的特殊模式。在省电模式下，读写器会消耗更低的电能。

注：该设置将保存在非易失存储器中。Bit 6 适用于固件 208.0 及以上版本。

Set Automatic PICC Polling 的命令结构 (6 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Set Automatic PICC Polling	E0h	00h	00h	23h	01h	轮询设置

Set Automatic PICC Polling 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	轮询设置

轮询设置 (1 字节)

轮询设置	Mode	说明
Bit 0	自动 PICC 轮询	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 1	如果没有找到 PICC, 关闭天线场。	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 2	如果 PICC 闲置, 关闭天线场。	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 3	RFU	
Bit 5 ..4	PICC 轮询间隔	<Bit 5 – Bit 4> <0 – 0> = 250 ms <0 – 1> = 500 ms <1 – 0> = 1000 ms <1 – 1> = 2500 ms
Bit 6	NXP MIFARE ISO/IEC 14443 PICC 选择	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 7	强制执行 ISO 14443-A 第 4 部分	1 = 启用; 0 = 禁用。

注：轮询设置的默认值 = 8Fh



提示:

1. 建议启用“如果 PICC 闲置，关闭天线场”选项，这样闲置的 PICC 就不会一直暴露在天线场中，可以防止 PICC“发热”。
2. PICC 轮询间隔时间越长，节能效果越好。然而，PICC 轮询的响应时间也会增加。在节能状态下，空闲时的电流消耗约为 60 mA；而在非节能状态下，空闲时的电流消耗约为 130 mA。
注：空闲时的电流消耗=PICC 尚未激活。
3. 读写器会自动激活“ISO 14443A-4 PICC”的 ISO 14443A-4 模式。B 类 PICC 不会受此选项影响。
4. JCOP30 卡片有两种模式：ISO 14443A-3 (MIFARE Classic 1K) 和 ISO 14443A-4 模式。一旦 PICC 被激活，应用就必须选定一种模式。
5. 启用“NXP MIFARE ISO/IEC 14443 PICC 选择”选项后，SAK 28h 被识别为 Mifare Classic 1K 卡，SAK 38h 被识别为 Mifare Classic 4K 卡。

5.3.9. 读取自动 PICC 轮询 (Read Automatic PICC Polling)

此命令用于检查当前的 PICC 轮询设置。

注: Bit 6 适用于固件 208.0 及以上版本。

Read Automatic PICC Polling 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read Automatic PICC Polling	E0h	00h	00h	23h	00h

Read Automatic PICC Polling 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	轮询设置

轮询设置 (1 字节)

轮询设置	Mode	说明
Bit 0	自动 PICC 轮询	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 1	如果没有找到 PICC, 关闭天线场。	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 2	如果 PICC 闲置, 关闭天线场。	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 3	RFU	
Bit 5 ..4	PICC 轮询间隔	<Bit 5 – Bit 4> <0 – 0> = 250 ms <0 – 1> = 500 ms <1 – 0> = 1000 ms <1 – 1> = 2500 ms
Bit 6	NXP Mifare ISO/IEC 14443 PICC 选择	1 = 启用; 0 = 禁用
Bit 7	强制执行 ISO 14443-A 第 4 部分	1 = 启用; 0 = 禁用。

注: 轮询设置的默认值 = 8Fh

5.3.10. 设置 PICC 操作参数 (Set PICC Operating Parameter)

此命令用于设置 PICC 操作参数。

注: 该设置将保存在非易失存储器中。

Set PICC Operating Parameter 的命令结构 (6 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Set the PICC Operating Parameter	E0h	00h	00h	20h	01h	操作参数

Set PICC Operating Parameter 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1	00h	00h	00h	01h	操作参数

操作参数 (1 字节)

操作参数	参数	说明	选项
Bit 0	ISO 14443 A 类	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
Bit 1	ISO 14443 B 类		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 2	FeliCa 212 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 3	FeliCa 424 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 4	Topaz		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 5 - 7	RFU	RFU	RFU

注: 操作参数的默认值 = 1Fh



5.3.11. 读取 PICC 操作参数 (Read PICC Operating Parameter)

此命令用于检查当前的 PICC 操作参数。

Read PICC Operating Parameter 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read PICC Operating Parameter	E0h	00h	00h	20h	00h

Read PICC Operating Parameter 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	操作参数

操作参数 (1 字节)

操作参数	参数	说明	选项
Bit 0	ISO 14443 A 类	PICC 轮询要检测的标签类别。	1 = 检测 0 = 跳过
Bit 1	ISO 14443 B 类		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 2	FeliCa 212 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 3	FeliCa 424 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 4	Topaz		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 5 - 7	RFU	RFU	RFU

注: 操作参数的默认值 = 1Fh

5.3.12. 设置 PICC 操作参数（扩展）（Set PICC Operating Parameter）

此命令用于设置 PICC 操作参数。

注：该设置将保存在非易失存储器中。仅适用于 208.0 及以上版本的固件。

Set PICC Operating Parameter 的命令结构（7 字节）

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Set PICC Operating Parameter	E0h	00h	01h	20h	02h	操作参数 1	操作参数 2

Set PICC Operating Parameter 的响应结构（7 字节）

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1	00h	01h	00h	02h	操作参数 1	操作参数 2

操作参数 1（1 字节）

操作参数	参数	说明	选项
Bit 0	ISO 14443 A 类	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
Bit 1	ISO 14443 B 类		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 2	FeliCa 212 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 3	FeliCa 424 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 4	Topaz		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 5	RFU		RFU
Bit 6	SRIX		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 7	RFU	RFU	RFU

注：操作参数 1 的默认值 = 5Fh。

操作参数 2（1 字节）

操作参数	参数	说明	选项
Bit 0	Picopass	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
Bit 1 - 7	RFU	RFU	RFU

注：操作参数 2 的默认值 = 01h

5.3.13. 读取 PICC 操作参数（扩展）（Read PICC Operating Parameter）

此命令用于查看当前的 PICC 操作参数。

注：仅适用于 208.0 及以上版本的固件。

Read PICC Operating Parameter 的命令结构（5 字节）

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read PICC Operating Parameter	E0h	00h	01h	20h	00h

Read PICC Operating Parameter 的响应结构（7 字节）

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1	00h	01h	00h	02h	操作参数 1	操作参数 2

操作参数（1 字节）

操作参数	参数	说明	选项
Bit 0	ISO 14443 A 类	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
Bit 1	ISO 14443 B 类		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 2	FeliCa 212 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 3	FeliCa 424 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 4	Topaz		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 5	RFU		RFU
Bit 6	SRIX		1 = 检测 0 = 跳过
Bit 7	RFU	RFU	RFU

注：操作参数的默认值 = 5Fh

操作参数 2（1 字节）

操作参数	参数	说明	选项
Bit 0	Picopass	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
Bit 1 - 7	RFU	RFU	RFU

注：操作参数 2 的默认值 = 01h。

5.3.14. 设置自动 PPS (Set Auto PPS)

每次识别出 PICC，读写器都会尝试更改由最大连接速度定义的 PCD 和 PICC 间的通信速率。若卡片不支持建议的连接速度，读写器会尝试以较慢的速度与卡片建立连接。

Set Auto PPS 命令结构 (7 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Set Auto PPS	E0h	00h	00h	24h	02h	Max Tx Speed	Max Rx Speed

Set Auto PPS 的响应结构 (9 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域			
结果	E1h	00h	00h	00h	04h	Max Tx Speed	Current Tx Speed	Max Rx Speed	Current Rx Speed

其中：

- Max Tx Speed** 最大 Tx 速度 (1 字节)
- Current Tx Speed** 当前 Tx 速度 (1 字节)
- Max Rx Speed** 最大 Rx 速度 (1 字节)
- Current Rx Speed** 当前 Rx 速度 (1 字节)

00h = 106 Kbps; 默认设置，等同于没有设置自动 PPS

01h = 212 Kbps

02h = 424 Kbps

注：

1. 通常来讲，应用程序应当知道正在被使用的 PICC 的最大连接速率，周围环境也会对最大可达速率有所影响。读写器只以建议的通信速率与 PICC 进行通信。如果 PICC 或周围环境不能满足建议的通信速率的要求，PICC 将不可访问。
2. 读写器支持不同的数据发送速度和接收速度。



5.3.15. 读取自动 PPS (Read Auto PPS)

此命令用于检查当前的自动 PPS 设置。

Read Auto PPS 命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read Auto PPS	E0h	00h	00h	24h	00h

Read Auto PPS 的响应结构 (9 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域			
结果	E1h	00h	00h	00h	04h	Max Tx Speed	Current Tx Speed	Max Rx Speed	Current Rx Speed

其中:

Max Tx Speed 最大 Tx 速度 (1 字节)

Current Tx Speed 当前 Tx 速度 (1 字节)

Max Rx Speed 最大 Rx 速度 (1 字节)

Current Rx Speed 当前 Rx 速度 (1 字节)

00h = 106 Kbps; 默认设置, 等同于没有设置自动 PPS

01h = 212 Kbps

02h = 424 Kbps



5.3.16. 读取序列号 (Read Serial Number)

此命令用于读取序列号。

Read Serial Number 的命令格式 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read Serial Number	E0h	00h	00h	33h	00h

Read Serial Number 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1	00h	00h	00h	长度	序列号 (N 字节)



5.3.17. 读取 PICC 类型 (Read PICC Type)

此命令用于查看当前的 PICC 类型。

注: 仅适用于 208.0 及以上版本的固件。

Read PICC Type 的结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Read PICC Type	E0h	00h	00h	35h	00h

Read PICC Type 的响应结构 (7 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	卡片类型	卡片状态

其中:

卡片类型 1 字节。

- CCh = 缺失
- 04h = Topaz
- 10h = MiFare
- 11h = FeliCa 212 Kbps
- 12h = FeliCa 424 Kbps
- 20h = ISO 14443-4 A 类
- 23h = ISO 14443-4 B 类
- 28h = Srix
- 30h = Picopass

卡片状态 1 字节。

- 00h = PICC 下电 [未检测到标签]
- 其它 = PICC 检测到 [检测到非接触式标签]

5.4. NFC 点到点模式相关命令

5.4.1. 发起方模式相关命令

本小节介绍了发起方模式下可用的命令。下图显示了该模式中命令的点到点流程。

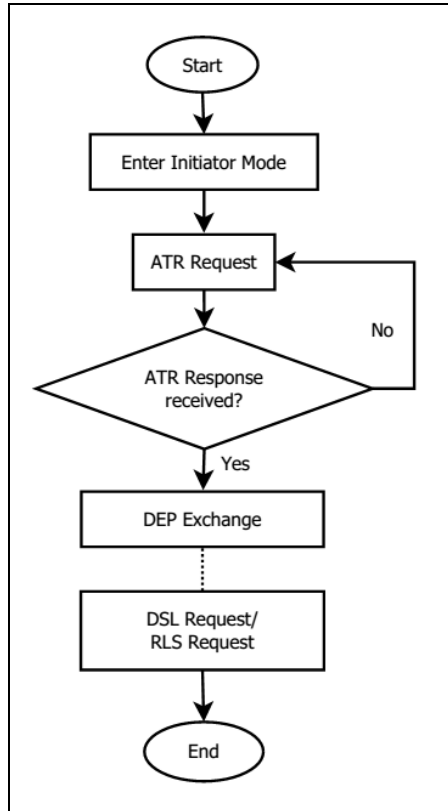


图 4 : 发起方模式的点到点流程



5.4.1.1. 设置发起方模式的超时时间 (Set Initiator Mode Timeout)

此命令用于设置发起方模式的超时时间。

Set Initiator Mode Timeout 的命令结构 (7 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Set Initiator Mode	E0h	00h	00h	41h	02h	超时时间 (MSB)	超时时间 (LSB)

注: 单位 = 10 ms; 发起方模式超时时间的默认值 = 00 64h (100 * 10 ms = 1000 ms)。

Set Initiator Mode Timeout 的响应结构 (7 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	超时时间 (MSB)	超时时间 (LSB)

其中:

Timeout 2 字节。发起方模式超时时间 (单位: 10 ms)

5.4.1.2. 进入发起方模式 (Enter Initiator Mode)

此命令用于设置读写器进入发起方模式，以发送 SNEP 消息。

Enter Initiator Mode 的命令结构 (8 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域		
Enter Initiator Mode	E0h	00h	00h	40h	03h	NFCMode	OpMode	Speed

Enter Initiator Mode 的响应结构 (8 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域		
结果	E1h	00h	00h	00h	03h	NFCMode	OpMode	Speed

其中：

- NFCMode** 1 字节。NFC 设备模式。
 01h = MIFARE Ultralight 卡模拟模式
 03h = FeliCa 卡模拟模式
 08h = 点到点发起方模式
 00h = 卡片读/写模式
- OpMode** 1 字节。主动模式/被动模式。
 01h = 主动模式
 02h = 被动模式
- 速度** 1 字节。通信速度。
 01h = 106 Kbps
 02h = 212 Kbps
 03h = 424 Kbps

执行完 Enter Initiator Mode 命令后，读写器会等待处于目标模式下的 NFC 设备出现并向其发送预置的 SNEP 消息。在 SNEP 消息发送成功以前，读写器不会执行其他任务。

5.4.1.3. 发送 ATR 请求 (Send ATR Request)

此命令用于向进入天线场内的点到点目标模式设备发送一个 ATR 请求。

ATR Request 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域				
ATR Request	E0h	00h	00h	42h	Len	11h	Mode (1 字节)	Speed (1 字节)	NFCID (10 字节)	DID (1 字节)

命令数据域				
BS (1 字节)	BR (1 字节)	PP (1 字节)	LLCP 参数	
			GiLen (1 字节)	Gi (GiLen 字节)

ATR Request 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	Len	ATR 响应 (Len 字节)

其中:

- Mode** 1 字节。工作模式。
01h = 主动
02h = 被动
- 速度** 1 字节。通信速度。
01h = 106 Kbps
02h = 212 Kbps
03h = 424 Kbps
- NFCID** 10 字节。发起方设备的 NFCID。
- DID** 1 字节。发起方设备的设备标识。
- BS** 1 字节。发起方设备支持的发送比特速率。
- BR** 1 字节。发起方设备支持的比特速率。
- PP** 1 字节。发起方设备的可选参数。
- Gi** N 字节。LLCP 参数。



5.4.1.4. 交换 DEP (Exchange DEP)

此命令可以与目标设备交换 DEP。

DEP Exchange 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域			
DEP Exchange	E0h	00h	00h	43h	Len	11h	PFB (1 字节)	DepLen (1 字节)	Dep (N 字节)

DEP Exchange 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	Len	Dep 响应 (Len 字节)

其中：

- PFB** 1 字节。控制数据传输和纠错。
- DepLen** 1 字节。DEP 消息长度。
- Dep** N 字节。DEP 消息用于点到点通信。



5.4.1.5. 发送 DSL 请求 (Send DSL Request)

此命令用于发送 DSL 请求给目标设备。

DSL Request 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
DSL request	E0h	00h	00h	44h	02h	11h	DID (1 字节)

其中:

DID 1 字节。设备标识。

DSL Request 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。



5.4.1.6. 发送 RLS 请求 (Send RLS Request)

此命令用于发送 RLS 请求给目标设备。

RLS Request 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
RLS 请求	E0h	00h	00h	45h	02h	11h	DID (1 字节)

其中:

DID 1 字节。设备标识。

RLS Request 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。

5.4.2. 目标模式相关命令

本小节介绍了目标模式下可用的命令。下图显示了该模式中命令的点到点流程。

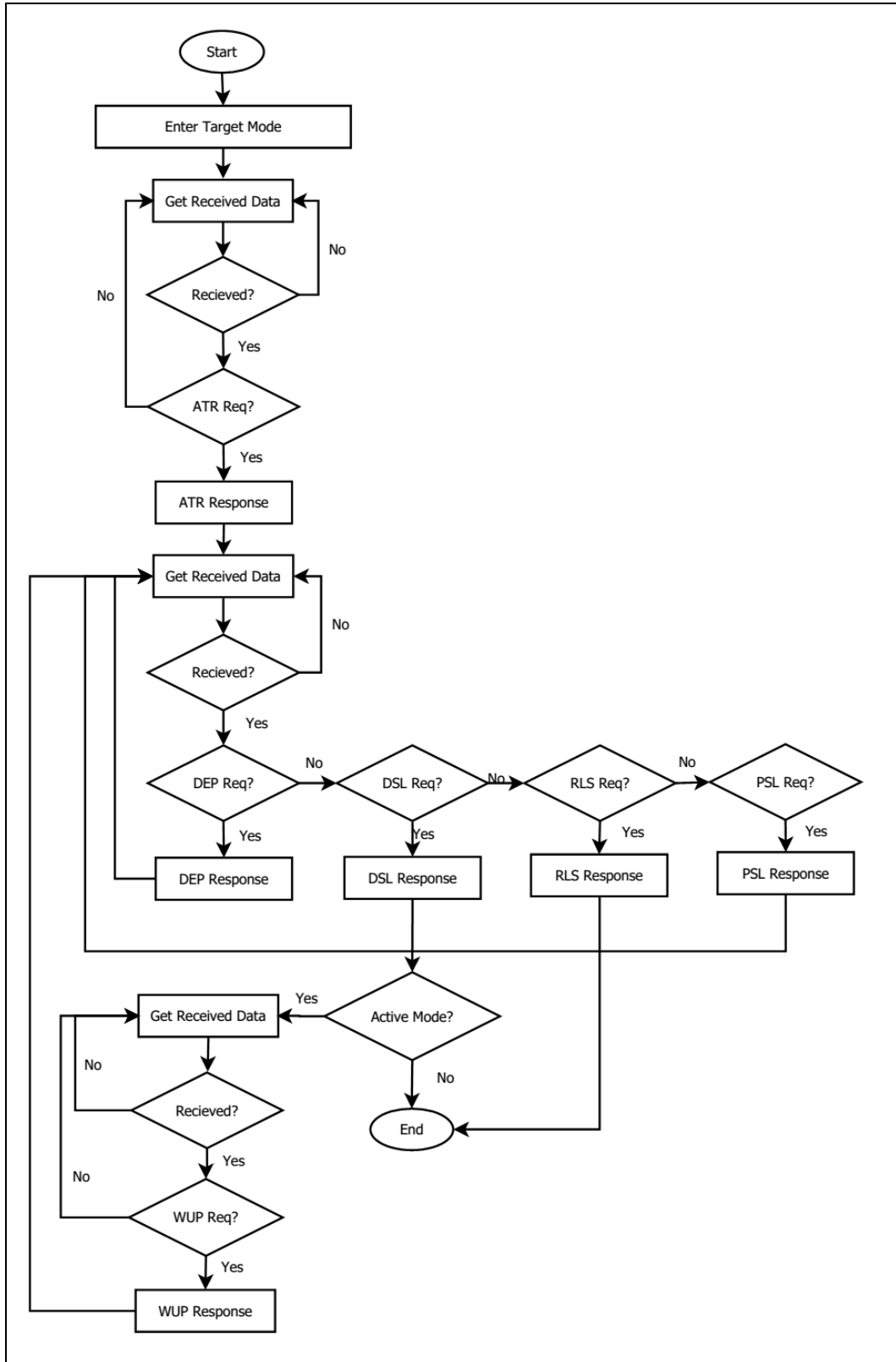


图 5 : 目标模式的点到点流程

5.4.2.1. 设置目标模式的超时时间 (Set Target Mode Timeout)

此命令用于设置目标模式的超时时间。

Set Target Timeout 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Set Target Timeout	E0h	00h	00h	59h	02h	Timeout (MSB)	Timeout (LSB)

*注：单位 = 100 μs；目标超时时间的默认值 = 00 C8h (200 * 100 μs = 20 ms)。*

Set Target Timeout 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	Timeout (MSB)	Timeout (LSB)

其中：

Timeout 2 字节。目标模式超时时间（单位：100 ms）

5.4.2.2. 进入目标模式 (Enter Target Mode)

此命令用于设置读写器进入目标模式，以接收 SNEP 消息。

Enter Target Mode 的命令结构 (8 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
Enter Target Mode	E0h	00h	00h	51h	02h	Speed	OpMode

Enter Target Mode 的响应结构 (8 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	Speed	OpMode

Enter Target Mode 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域	
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	Speed	OpMode

其中：

- 速度** 1 字节。通信速度。
01h = 106 Kbps
02h = 212 Kbps
03h = 424 Kbps
- OpMode** 1 字节。主动模式/被动模式。
01h = 主动模式
02h = 被动模式

执行完 Enter Target Mode 命令后，读写器会等待处于发起方模式下的 NFC 设备出现并接收 SNEP 消息。在 SNEP 消息交换成功以前，读写器不会执行其他任务。

5.4.2.3. 发送 ATR 响应 (Send ATR Response)

此命令用于发送对发起方 ATR 请求的 ATR 响应。

ATR Response 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
ATR Response	E0h	00h	00h	52h	Len	LLCP 参数 (N 字节)

其中:

LLCP 参数 N 字节。ATR 响应的常用字节。

ATR 响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。



5.4.2.4. 发送 DEP 响应 (Send DEP Response)

此命令用于发送对发起方 DEP 请求的 DEP 响应。

DEP Response 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
DEP Response	E0h	00h	00h	53h	Len	PFB (1 字节)	DEP Message (N 字节)

其中:

PFB 1 字节。控制数据传输和纠错。

DEP 消息 N 字节。DEP 响应。

DEP 响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。



5.4.2.5. 发送 DSL 响应 (Send DSL Response)

此命令用于发送对发起方 DSL 请求的 DSL 响应。

DSL Response 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
DSL Response	E0h	00h	00h	54h	00h

DSL Response 的响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。



5.4.2.6. 发送 RLS 响应 (Send RLS Response)

此命令用于发送对发起方 RLS 请求的 RLS 响应。

RLS Response 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
RLS Response	E0h	00h	00h	55h	00h

RLS 响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。

5.4.2.7. 发送 PSL 响应 (Send PSL Response)

此命令用于发送对发起方 PSL 请求的 PSL 响应。

PSL Response 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域	
PSL Response	E0h	00h	00h	56h	02h	BRS (1 字节)	FSL (1 字节)

其中:

BRS 1 字节。BRS 参数。

FSL 1 字节。FSL 参数。

PSL 应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。



5.4.2.8. 发送 WUP 响应 (Send WUP Response)

此命令用于发送对发起方 WUP 请求的 WUP 响应。

WUP Response 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
WUP Response	E0h	00h	00h	57h	00h

WUP 响应结构

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	返回码 (2 字节)

返回码

结果	SW1 SW2	含义
成功	90 00h	操作成功完成。
错误	63 00h	操作失败。



5.4.2.9. 获取接收到的数据（Get Received Data）

此命令用于获取从 NFC 发起方设备接收到的数据。

Get Received Data 的命令结构（5 字节）

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc
Get Received Data	E0h	00h	00h	58h	00h

Get Received Data 的响应结构（11 字节）

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	SNEP 消息长度	SNEP 消息

其中：

SNEP 消息长度 1 字节。接收的 SNEP 消息的长度。

SNEP 消息 从发起方设备接收到的 SNEP 消息。



5.5. NFC 卡模拟模式相关命令

5.5.1. 进入卡模拟模式 (Enter Card Emulation Mode)

此命令用于设置读写器进入卡模拟模式，以模拟 MIFARE Ultralight 卡或 FeliCa 卡。

注：模拟 MIFARE Ultralight 卡时不支持 Lock 字节。UID 可由用户进行编程。

Enter Card Emulation Mode 的命令结构 (8 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域		
Enter Card Emulation Mode	E0h	00h	00h	40h	03h	NFCMode	00h	00h

Enter Card Emulation Mode 的响应结构 (8 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域		
结果	E1h	00h	00h	00h	03h	NFCMode	01h	01h

其中：

- NFCMode** 1 字节。NFC 设备模式。
- 01h = MIFARE Ultralight 卡模拟模式
- 03h = FeliCa 卡模拟模式
- 06h = 点到点发起方模式
- 其它 = 读写器模式



字节号	0	1	2	3	USB 访问字节地址
序列号	SN0	SN1	SN2	BCC0	Nil
序列号	SN3	SN4	SN5	SN6	Nil
内部/锁	BCC1	内部	Lock0	Lock1	Nil
数据读/写	Data0	Data1	Data2	Data3	0-3
数据读/写	Data4	Data5	Data6	Data7	4-7
数据读/写	Data8	Data9	Data10	Data11	8-11
数据读/写	Data12	Data13	Data14	Data15	12-15
数据读/写	Data16	Data17	Data18	Data19	16-19
数据读/写	Data20	Data21	Data22	Data23	20-23
数据读/写	Data24	Data25	Data26	Data27	24-27
数据读/写	Data28	Data29	Data30	Data31	28-31
数据读/写	Data32	Data33	Data34	Data35	32-35
数据读/写	Data36	Data37	Data38	Data39	36-39
数据读/写	Data40	Data41	Data42	Data43	40-43
数据读/写	Data44	Data45	Data46	Data47	44-47
数据读/写	Data48	Data49	Data50	Data51	48-51

} 可读写区
(52 字节)

表 5 : MIFARE Ultralight 卡的内存结构 (52 字节)

其中:

默认序列号[0-6] {04h, 96h, 50h, 01h, F4h, 02h, 80h}

默认数据[0-3] {E1h, 10h, 06h, 00h} //NFC Type2Tag



内存	1 数据块 (16 字节)	USB 访问字节地址
数据读/写	Block 0	0-15
数据读/写	Block 1	16-31
数据读/写	Block 2	32-47
数据读/写	Block 3	48-63
数据读/写	Block 4	64-79
数据读/写	Block 5	80-95
数据读/写	Block 6	96-111
数据读/写	Block 7	112-127
数据读/写	Block 8	128-143
数据读/写	Block 9	144-159

表 6 : FeliCa 卡的内存结构 (160 字节)

其中:

默认: Block 0 数据:{10h, 01h, 01h, 00h, 09h, 00h, 00h, 00h, 00h, 00h, 01h, 00h, 00h, 00h, 00h, 1Ch}

默认块 0 数据 NFC Type3 标签属性信息块

注:

1. FeliCa 卡模拟支持不带加密读/写。
2. FeliCa 卡片识别号码 (IDm) 可由用户编程, 而生厂商编码固定为(03 88)。



5.5.2. 读取卡模拟数据（Read Card Emulation Data）（MIFARE Ultralight 或 FeliCa）

此命令用于读取所模拟卡片的内容。

Read Card Emulation Data 的命令结构（9 字节）

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域			
Read Card Emulation Data	E0h	00h	00h	60h	04h	00h	NFCMode	StartOffset	长度 Length

Read Card Emulation Data 的响应结构（数据 + 5 字节）

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	长度	读取的数据

其中：

- NFCMode** 1 字节。NFC 设备模式。
01h = MIFARE Ultralight 卡模拟模式
03h = FeliCa 卡模拟模式
- StartOffset** 1 字节。由此地址开始写入数据
- 长度** 1 字节。待读取的字节数。
- 读取的数据** 读取到的数据。

5.5.3. 写入卡模拟数据 (Write Card Emulation Data) (MIFARE Ultralight 或 FeliCa)

此命令用于向所模拟的卡片写入数据。

Write Card Emulation Data 的命令结构

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域				
Write Card Emulation Data	E0h	00h	00h	60h	长度 + 4	01h	NFCMode	StartOffset	长度 Length	待写入的数据

Write Card Emulation Data 的响应结构 (8 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域		
结果	E1h	00h	00h	00h	03h	长度	90h	00h

其中:

- NfcMode** 1 字节。NFC 设备模式。
01h = MIFARE Ultralight 卡模拟模式
03h = FeliCa 卡模拟模式
- StartOffset** 1 字节。由此地址开始写入数据
- 长度** 1 字节。要写入的数据的长度。
- 待写入的数据** 要写入的二进制数据。



5.5.4. 设置卡模拟时 MIFARE Ultralight 的 UID (Set Card Emulation of MIFARE Ultralight UID)

此命令用于设置所模拟的 MIFARE Ultralight 卡的 UID。

Set Card Emulation MIFARE Ultralight UID 的命令结构 (12 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Set Card Emulation Mifare Ultralight UID	E0h	00h	00h	61h	07h	7 字节 UID

Set Card Emulation MIFARE Ultralight UID 的响应结构 (7 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	02h	90h 00h

其中:

UID 7 字节。7 字节 MIFARE 卡 UID



5.5.5. 设置卡模拟时 FeliCa 卡的 IDm (Set Card Emulation FeliCa IDm)

此命令用于在所模拟的 FeliCa 卡上设置 6 字节 FeliCa 卡标识号。

Set Card Emulation FeliCa Card Identification number 的命令结构 (11 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Set Card Emulation FeliCa IDm	E0h	00h	00h	64h	06h	IDm

Set Card Emulation FeliCa Card Identification number 的响应结构 (11 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	06h	IDm

其中:

IDm 6 字节。

5.5.6. 设置 NFC 卡模拟时数据加锁 (Set Card Emulation Lock Data in NFC)

此命令用于设置 NFC 通信过程中卡片模拟数据的锁定。数据锁定后，不能再通过 NFC 进行重写。

Set Card Emulation Lock Data in NFC 的命令结构 (6 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域
Set Card Emulation Lock Data	E0h	00h	00h	65h	01h	锁

Set Card Emulation lock data in NFC 的响应结构 (6 字节)

响应	CLA	INS	P1	P2	Le	响应数据域
结果	E1h	00h	00h	00h	01h	锁

其中：

锁 1 字节。保护数据不能通过 NFC 通信进行重写。

锁的参数

位	参数	说明	选项
7-2	保留	保留	
1	启用 FeliCa 锁	数据不能通过 NFC 通信进行修改。 数据仍然可以使用 USB 直接命令进行修改。	0: 禁用锁 1: 启用锁
0	启用 MIFARE Ultralight 锁		0: 禁用锁 1: 启用锁

5.6. ACR122U 兼容命令

5.6.1. 双色 LED 和蜂鸣器控制 (Bi-color LED and Buzzer Control)

此命令用于控制双色 LED 指示灯和蜂鸣器的状态。

Bi-Color LED and Buzzer Control 的命令结构 (9 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Lc	命令数据域 (4 个字节)
Bi-Color LED and Buzzer Control	FFh	00h	40h	LED 状态控制	04h	闪烁周期控制

P2: LED 状态控制

双色 LED 和蜂鸣器控制的结构 (1 字节)

命令	项	说明
Bit 0	红色 LED 最终状态	1 = 开; 0 = 关
Bit 1	绿色 LED 最终状态	1 = 开; 0 = 关
Bit 2	红色 LED 状态掩码	1 = 更新其状态 0 = 不更改
Bit 3	绿色 LED 状态掩码	1 = 更新其状态 0 = 不更改
Bit 4	红色 LED 初始闪烁状态	1 = 开; 0 = 关
Bit 5	绿色 LED 初始闪烁状态	1 = 开; 0 = 关
Bit 6	红色 LED 闪烁掩码	1 = 闪烁 0 = 不闪烁
Bit 7	绿色 LED 闪烁掩码	1 = 闪烁 0 = 不闪烁

命令数据域: 闪烁周期控制

双色 LED 的闪烁周期控制格式 (4 字节)

字节 0	字节 1	字节 2	字节 3
T1 周期 初始闪烁状态 (单位 = 100 ms)	T2 周期 切换闪烁状态 (单位 = 100 ms)	重复次数	蜂鸣器响应



其中：

- 字节 3** 蜂鸣器响应。在 LED 闪烁期间控制蜂鸣器的状态。
- 00h = 蜂鸣器不开启。
 - 01h = 蜂鸣器在 T1 周期内开启。
 - 02h = 蜂鸣器在 T2 周期内开启。
 - 03h = 蜂鸣器在 T1 和 T2 周期内开启。

响应数据域 SW1 SW2。读卡器返回的状态码。

状态码

结果	SW1	SW2	含义
成功	90h	LED 当前状态	操作成功完成。
错误	63h	00h	操作失败。

LED 当前状态（1 字节）

状态	项	说明
Bit 0	当前的红色 LED	1 = 开；0 = 关
Bit 1	当前的绿色 LED	1 = 开；0 = 关
Bits 2 – 7	RFU	RFU

提示：

1. LED 状态操作是在 LED 闪烁操作之后进行的。
2. 如果相应的 **LED 状态掩码** 未启用，则 LED 状态不会发生改变。
3. 如果相应的 **LED 闪烁掩码** 未启用，则 LED 不会闪烁。同时，重复次数的值必须大于 0。
4. T1 和 T2 周期参数主要用于控制 LED 闪烁的工作周期和蜂鸣器的鸣响时间。比如说，如果 T1=1，T2=1，则工作周期 = 50%。
注： 工作周期 = $T1/(T1 + T2)$ 。
5. 如果只想控制蜂鸣器，则将 P2"LED 状态控制"置为 0 即可。
6. 要想使蜂鸣器工作，“重复次数”必须大于 0。
7. 如果只想控制 LED，则将参数"蜂鸣器响应"置为 0 即可。



5.6.2. 获取固件版本号 (Get Firmware Version)

该命令用于获取读写器的固件版本号。

Get Firmware Version 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Get Firmware	FFh	00h	48h	00h	00h

Get Firmware Version 的响应结构 (X 字节)

响应	响应数据域
结果	固件版本号

例如:

响应 = 41 43 52 31 32 35 32 55 5F 56 32 30 32 2E 32h = ACR1252U_V202.2 (ASCII)



5.6.3. 获取 PICC 操作参数 (Get the PICC Operating Parameter)

此命令用于获取读写器的 PICC 操作参数。

Get the PICC Operating Parameter 的命令结构 (5 个字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Get PICC Operating Parameter	FFh	00h	50h	00h	00h

Get the PICC Operating Parameter 的响应结构 (2 字节)

响应	响应数据域	
结果	90h	PICC 操作参数

PICC 操作参数

位	参数	说明	选项
7	自动 PICC 轮询	启用 PICC 轮询	1 = 启用 0 = 停用
6	自动 ATS 生成	每次激活 ISO 14443-4 A 类标签都发送 ATS 请求	1 = 启用 0 = 停用
5	轮询时间间隔	设置连续 PICC 轮询之间的时间间隔	1 = 250 ms 0 = 500 ms
4	FeliCa 424 Kbps	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
3	FeliCa 212 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
2	Topaz		1 = 检测 0 = 跳过
1	ISO 14443 Type B		1 = 检测 0 = 跳过
0	ISO 14443 Type A <i>注: 要检测 MIFARE 标签, 必须首先禁止 ATS 自动生成。</i>		1 = 检测 0 = 跳过



5.6.4. 设置 PICC 操作参数 (Set the PICC Operating Parameter)

此命令用于设置读写器的 PICC 操作参数。

Set PICC Operating Parameter 的命令结构 (5 字节)

命令	CLA	INS	P1	P2	Le
Set PICC Operating Parameter	FFh	00h	51h	PICC 操作参数	00h

Set PICC Operating Parameter 的响应结构 (2 字节)

响应	响应数据域	
结果	90h	PICC 操作参数

PICC 操作参数

位	参数	说明	选项
7	自动 PICC 轮询	启用 PICC 轮询	1 = 启用 0 = 停用
6	自动 ATS 生成	每次激活 ISO 14443-4 A 类标签都发送 ATS 请求	1 = 启用 0 = 停用
5	轮询时间间隔	设置连续 PICC 轮询之间的时间间隔	1 = 250 ms 0 = 500 ms
4	FeliCa 424 Kbps	PICC 轮询要检测的标签类别	1 = 检测 0 = 跳过
3	FeliCa 212 Kbps		1 = 检测 0 = 跳过
2	Topaz		1 = 检测 0 = 跳过
1	ISO 14443 Type B		1 = 检测 0 = 跳过
0	ISO 14443 Type A <i>注: 要检测 MIFARE 标签, 必须首先禁用自动 ATS 生成。</i>		1 = 检测 0 = 跳过



附录A. SNEP 消息

如需了解数据结构，请参考“NFC Forum NFC Data Exchange Format (NDEF) Specifications 1.0”。

例：

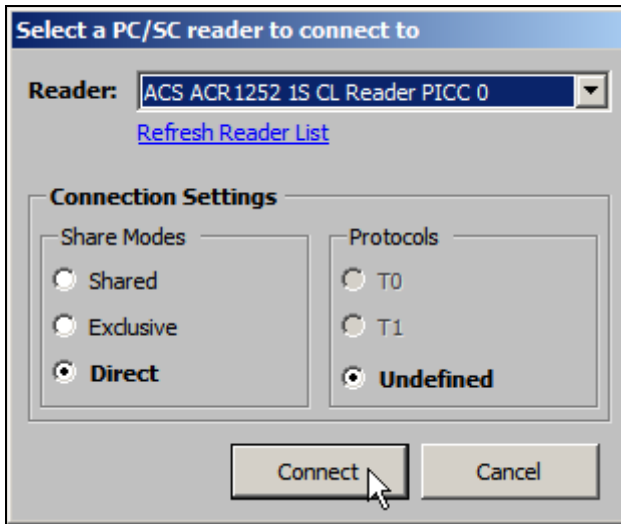
SNEP 消息 = {D1 02 0F 53 70 D1 01 0B 55 01 61 63 73 2E 63 6F 6D 2E 68 6B}

偏移	内容	长度	说明
0	D1	1	NDEF 头部。TNF = 01h, SR=1, MB=1, ME=1
1	02	1	记录名长度（2 字节）
2	0F	1	智能海报数据的长度（15 字节）
3	53 70 (“Sp”)	2	记录名
5	D1	1	NDEF 头部。TNF = 01h, SR=1, MB=1, ME=1
6	01	1	记录名长度（1 字节）
7	0B	1	URI 数据包的长度（11 字节）
8	55 (“U”)	1	记录类型：“U”
9	01	1	缩写：“http://www.”
10	61 63 73 2E 63 6F 6D 2E 68 6B	10	URL 本身。“acs.com.hk”

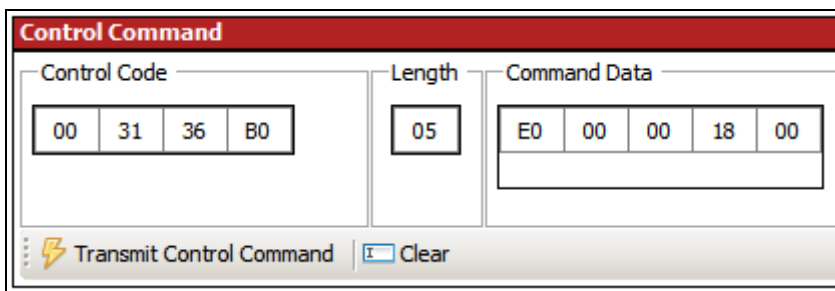
附录B. 直接命令示例

例如：使用 ACR1252U 读写器工具（ACR1252U Reader Tool）获取固件版本号。

1. 将 ACR1252U 读写器连接到电脑上。
2. 运行 **ACR1252U Reader Tool**。
3. 以“直连模式（**Direct Mode**）”连接读写器。



4. 点击 **Control Transmit** 标签页。在 **Length** 数据域输入“05”。
5. 在 **Command Data** 数据域输入“E0 00 00 18 00”（获取固件版本命令的 APDU）。



6. 点击 **Transmit Control Command**，然后查看响应数据。

例如：响应数据 = E1 00 00 00 0F 41 43 52 31 32 35 32 55 5F 56 32 30 32 2E 35

固件版本 (HEX) = 41 43 52 31 32 35 32 55 5F 56 32 30 32 2E 35

固件版本 (ASCII) = ACR1252U_V202.5