

# Uni AMR\_API 應用程式程式設計界面管理工具 - 通訊協定方式 (參考)

AMR 產品 : A100 WMR

通訊協定 : HTTP Method 協議

網路介面 : LAN 乙太網路線 ( 雙方IPC內部對接 ) or Wi-Fi 系統整合通訊方式 ( 雙方定義 )

# 具體依據實際產品規格為準。

日期 : 2021/10/27

單位 : UIT/RD&PM

版本 : RD API List(20211012)

功能名稱	HTTP Method	Data	Path	回傳內容	備註
地圖控制相關					
地圖模式	POST	MODE (掃描模式、一般模式、探索模式)	url:6010/map/mapMode	normal/scanMap/explore	
地圖儲存	POST	name	url:6010/map/saveMap	True/False	
刪除地圖	POST	name	url:6010/map/deleteMap	True/False/no input	
切換地圖	POST	name	url:6010/map/switchMap	True/False	
當前地圖	GET		url:6010/map/currentMap	map name/讀取檔案失敗	
變更地圖名稱	POST	name/newname	url:6010/map/renameMap	True/False	
獲得所有地圖名稱	GET		url:6010/map/getAllMap	{file:[map1,map2,map3...],num:Int}	
導航點控制相關					
新增導航點	POST	name	url:6010/navigation/newGoalPoint	True/False	
刪除導航點	POST	mapName/pointName	url:6010/navigation/deleteGoalPoint	True/False	
更新導航點	POST	mapName/pointName/(newPointName)	url:6010/navigation/updateGoalPoint	True/False	
獲得當下地圖的所有導航點	GET		url:6010/navigation/currentAllGoalPoint	{point1_information},{point2_information}...	當下地圖點位
獲得指定地圖的所有導航點	POST	name	url:6010/navigation/allGoalPoint	{point1_information},{point2_information}...	指定地圖或所有地圖點位資訊
獲得機器人當下X,Y	GET		url:6010/navigation/currentXY	{x:robot_x ,y: robot_y}	
車輛控制相關					
車輛前往導航點	POST	x/y/qz/qw	url:6010/amrCommand/moveToGaol	True/False	
車輛緊急停止	POST	null	url:6010/amrCommand/annulment	True/False	
車輛當下狀態	GET		url:6010/amrCommand/currentStatus	ROBOT_STATUS (任務狀況、開機狀態、速度、鎖定旗標)	
車輛硬體相關					
車輛當下電量	GET		url:6010/amrHardware/batter	{power:percentage,temp:°C}	
車輛當下移動速度	POST	name	url:6010/amrHardware/velocity	True/False/no data	
車輛感測器狀態	GET		url:6010/amrHardware/sensor	[ultrasonic]	
車輛燈號狀態	POST	name,flag	url:6010/amrHardware/light	1~5,true/false	0~5共6種燈號可使用。權限為3>4>1>5>2
磁導引模組尋磁模式	POST		url:6010/amrHardware/startMagneticFind	True/False	
磁導引模組磁追蹤模式	GET	name	url:6010/amrHardware/startMagneticGoal	True/False	
磁導引模組停止	GET		url:6010/amrHardware/stopMagnetic	True/False	
磁導引模組狀態	GET		url:6010/amrHardware/magneticState	0:idel / 1:busy / 2:finish	