**xxxxx有限公司单车协议**

**2017年5月22日**

（1）AGV地址192.168.1.103，端口号8182.

（2）输入AGV指令为："cmd=set task by name;name= current.xml;"

Current表示你需要AGV执行的XML文件（及AGV需要完成的任务）。

（3）反馈只要解析battery=%d表示电池电量，task=%s表示当前执行的任务，task\_isfinished=%d表示任务的状态（0表示任务正在执行，1表示任务已经执行完成）;反馈报文是cmd=position;battery=%d;error=%d;x=%d;y=%d;a=%f;z=%d; speed=%d;task=%s;veer\_angle=%f;task\_step=%d;task\_isfinished=%d;task\_error=%d;walk\_path\_id=%d；

（4）只有当task\_isfinished=1是表示任务已经完成才能发送下一个任务命令；

（5）程序根据battery=%d表示电池电量来判断是否需要自动充电；

（6）输入AGV命令："cmd=pause;pauseStat=1;"可以停止正在运行的AGV；

（7）输入AGV命令："cmd=pause;pauseStat=0;"可以回复正在停止的AGV；