|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Temat** | **Typ** | | **Opis** | **Przykład** |
| boat/map/position | | Odbieranie  (string) | Pozycja łodzi na mapie, w formacie NMEA | 5000.480,N,02159.890,E |
| boat/map/new\_waypoint | | Nadawanie  (json)  {"coordinates": [lat,long]} | Pozycja nowego punktu nawigacyjnego | {"coordinates":[  22.01318737048338,  50.016439002498345  ]} |
| boat/map/remove\_top\_waypoint | | Nadawanie  (json)  {"coordinates": [lat,long]} | Usuwanie ostatnio postawionego punktu nawigacyjnego | {"coordinates":[  22.01318737048338,  50.016439002498345  ]} |
| boat/messages | | Odbieranie  (string) | Kanał do przesyłania wiadomości w formacie  TYP:KOD  TYP=WAR|INF|ERR | ERR:1  WAR:2  INF:145 |
| boat/setting/{settingKey} | | Nadawanie  (string) | Kanał do przesyłania parametrów ustawień po wprowadzeniu zmian | true  148.1 |
| boat/main/gyro | | Odbieranie  (double)  <0,360> | Aktualny kurs łodzi | 52.0 |
| boat/main/heading | | Nadawanie  (double)  <0,360> | Zadany kurs łodzi | 77.2 |
| boat/main/current\_speed | | Odbieranie  (double)  <-inf,+inf> | Aktualna prędkość łodzi (km/h) | 14.0 |
| boat/main/setted\_speed | | Nadawanie  (double)  <-inf,+inf> | Zadana prędkość łodzi (km/h) | 17.2 |
| boat/main/turning\_speed | | Odbieranie  (double)  <-90,90> | Prędkość kątowa skrętu (°/min) | -23.7 |
| boat/main/l\_motor\_actual\_load | | Odbieranie  (double)  <-50,100> | Aktualne obciążenie lewego silnika | 77.2 |
| boat/main/r\_motor\_actual\_load | | Odbieranie  (double)  <-50,100> | Aktualne obciążenie prawego silnika | 77.2 |
| boat/main/engine | | Nadawanie  (bool) | Czy silnik włączony | true  false |
| boat/main/l\_motor\_setted\_load | | Nadawanie  (double)  <-50,100> | Zadane obciążenie lewego silnika (w trybie pracy MAN) | 40.2 |
| boat/main/l\_motor\_voltage | | Odbieranie  (double)  <-inf,+inf> | Napięcie na lewym silniku | 14.2 |
| boat/main/l\_motor\_amperage | | Odbieranie  (double)  <-inf,+inf> | Natężenie prądu na lewym silniku | 16.0 |
| boat/main/r\_motor\_voltage | | Odbieranie  (double)  <-inf,+inf> | Napięcie na prawym silniku | 14.2 |
| boat/main/r\_motor\_amperage | | Odbieranie  (double)  <-inf,+inf> | Natężenie prądu na prawym silniku | 16.0 |
| boat/main/both\_motor\_setted\_load | | Odbieranie  (double)  <-50,100> | Zadane obciążenie obydwu silników (w trybie pracy AUTO) | 77.2 |
| boat/main/stering\_mode | | Nadawanie  (bool) | Tryb pracy.  false=AUTO  true=MAN | true  false |