**技田AGV接口文档疑问汇总：**

1. 报文格式{"cmdcode":”ack”, "cmdid": 1,”mcout”:”” ｝mcout值代表的是什么？
2. cmdid是websocket重连后就清0重置吗?之后的递增1?
3. cmdcode有ack和testmission1，其分别代表是什么意思?
4. 现在使用的移位指令是移位指令1还是移位指令2?
5. 移位指令中字段missiongroupid跟任务指令中的字段missiongroupid有何关系？
6. 移位指令是不是就是生成任务?用此指令可以生成托盘任务吗?
7. 任务异常状态报文中，现实测robotid为０，实际应该是AGV对应的编号才对。
8. 任务异常状态报文中错误码是errorcode还是error?接口文档是errorcode，实测为error.
9. 实时数据状态上传的间隔为多久?
10. 获取地图数据的返回报文格式说明能否添加进去？