

# 一、原有接口（20250428之前）

## 1、电缸控制接口

```
//电缸控制接口
post请求: http://127.0.0.1:10088/motor/task

{
  "id": "XXXXXX",           //任务ID, 累加: string类型
  "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
  "motor": [ //电机列表: 数组
    {
      "index": 0, //电缸索引: unsigned int类型
      "targetPosition": XX, //电缸目标位置: int类型
    },
    {
      "index": 1,
      "targetPosition": XX,
    },
    {
      "index": 2,
      "targetPosition": XX,
    }
  ]
}

//响应
{
  "id": "XXXXXX",           //任务ID, 累加: string类型
  "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
  "actioncompleted": true //bool 类型
}
```

## 2、电缸状态查询

```
//电缸状态查询
get请求: http://127.0.0.1:10088/motor/state

{
  "id": "XXXXXX",           //任务ID, 累加: string类型
  "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
  "motor": [
    {
      "index": 0, //电缸索引: unsigned int类型
      "currentPosition": XX, //当前位置: int类型
      "targetPosition": xx, //目标位置: int类型
      "error": "xxx", //错误信息: string类型
    }
  ]
}
```

```

        "mode" : "xxx",          //工作模式: string类型
    },
    {
        "index": 1,
        "currentPosition": XX,
        "targetPosition": xx,
        "error": "xxx",
        "mode" : "xxx",
    },
    {
        "index": 2,
        "currentPosition": XX,
        "targetPosition": xx,
        "error": "xxx",
        "mode" : "xxx",
    }
]
}

```

## 二、新添内容（2020428）

### 1、动作执行完，状态反馈

```

//电缸控制接口
post请求: http://127.0.0.1:10088/motor/task

{
    "id": "XXXXXX",          //任务ID, 累加: string类型
    "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
    "motor": [ //电机列表: 数组
        {
            "index": 1, //电缸索引: unsigned int类型 从1开始
            "targetPosition": XX, //电缸位置百分比: 范围[0,1], 保留小数点后三位:
0.001。
        },
        {
            "index": 2,
            "targetPosition": XX,
        },
        {
            "index": 3,
            "targetPosition": XX,
        }
    ]
}

//响应
{
    "id": "XXXXXX",          //任务ID, 返回请求的id
    "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
    "actioncompleted": true, //bool 类型
}

```

```
    "error": "" //错误信息: string类型, 当actioncompleted为false
    时提供具体错误信息
}
```

## 2、故障清除

```
//清除电缸故障
post请求: http://127.0.0.1:10088/motor/clear_fault

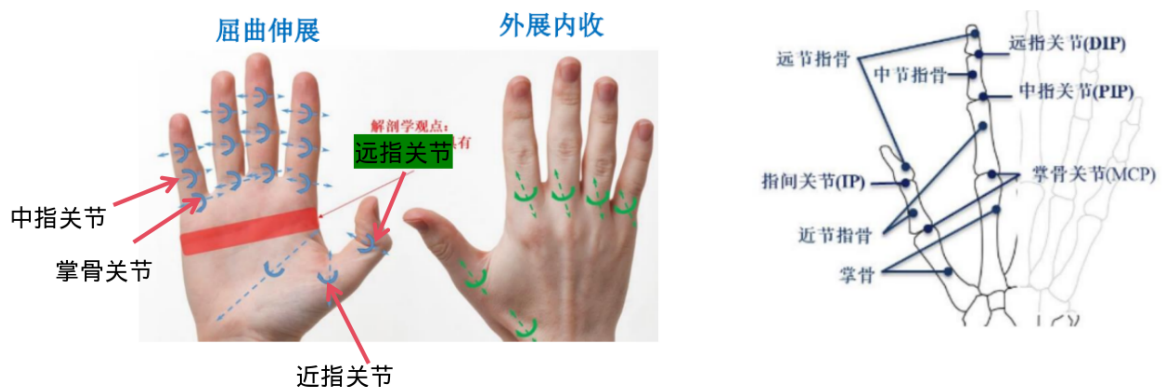
{
    "id": "XXXXXX", //任务ID, 累加: string类型
    "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
    "is_clear_fault": true // 清除所有电缸故障 bool类型
}
```

## 3、急停

```
//紧急停止
post请求: http://127.0.0.1:10088/motor/e_stop

{
    "id": "XXXXXX", //任务ID, 累加: string类型
    "timestamp": "2023-10-01T10:15:30Z", //时间戳: string类型
    "is_emergency_stop": true // 急停 bool类型
}
```

## 4、对应图表



关节名称	电缸index
食指中指关节	1
中指中指关节	2
无名指中指关节	3
小拇指中指关节	4
食指掌骨关节	5
中指掌骨关节	6
无名指掌骨关节	7
小拇指掌骨关节	8
大拇指近指关节	9
大拇指远指关节	10