一．**任务下发接口：**

1.现在任务下发方式是：针对每一巷道，robo上一个任务执行完成或需要执行下一个任务（上 条任务出错）时MJ-WCS下发该巷道下一条任务。

说明：MJ-WCS下发的下一条任务指的是出库任务或入库任务，若果出库 任务需要先移库，则移库任务将和出库任务一起下发。

2.任务下发时间点：1.robo反馈任务完成后

1. 巷道有新任务，且该巷道堆垛机此时无任务在执行
2. Robo反馈出错任务，且任务需要人工处理
3. 执行入库任务时，货物被回流，堆垛机/穿梭车无法接到货

**二．任务完成反馈接口：**

1. 当任务出错时，robo在此接口中反馈：关于出错情况以及状态码，我公司已整理如下

（如有没考虑到的，欢迎贵公司提出）

1. 当任务出错，robo用此接口反馈时，若错误可直接处理，MJ-WCS将会在返回数据中的备用字段里放入需要的返回值（如：入库时库位被占用，备用字段中会返回新的入库库位号）

散件库任务错误情况及状态码、处理方式：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 任务类型 | 错误类型 | 状态码（String） | 处理方式 |
| 入库 | 堆垛机到起始位置取货时发现货物还没到 | 07 | 等待（若产品被回流，MJ-WCS会下发取消此任务，再下发一条可执行任务） |
| 堆垛机到达目标库位时目标库位是被错误占用的 | 08 | MJ-WCS会将重新分配的库位号在返回值备用字段（field1）中返回，robo继续执行此任务 |
| 出库 | 堆垛机取货时发现没货 | 09 | 跳过此任务（将此任务置为错误，待人工处理），MJ-WCS会重新下发一条任务执行 |

立体库任务错误情况及状态码、处理方式：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 任务类型 | 错误类型 | 状态码（String） | 处理方式（反馈并执行） |
| 入库 | 堆垛机到起始位置取货时发现货物还没到 | 01 | 等待（若产品被回流，MJ-WCS会下发取消此任务，再下发一条可执行任务） |
| 堆垛机到达目标库位时目标库位是被错误占用的 | 02 | MJ-WCS会将重新分配的库位号在返回值备用字段（field1）中返回，robo继续执行此任务 |
| 移库 | 堆垛机去了发现没货 | 03 | 直接执行下一条出库任务 |
| 堆垛机到达目标库位时发现被错误占用 | 04 | MJ-WCS会将重新分配的库位号在返回值备用字段（field1）中返回，robo继续执行此任务 |
| 出库 | 堆垛机取货时发现没货 | 05 | 跳过此任务（将此任务置为错误，待人工处理），MJ-WCS会重新下发一条任务执行 |
| 如为双深内库位且不用移库出货，堆垛机取货时发现外库位其实有货 | 06 | 跳过此任务（将此任务置为错误，待人工处理），MJ-WCS会重新下发一条任务执行 |

1. **设备状态反馈接口：**
2. 建议将设备报警描述放在备用字段field2中传给MJ-WCS

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| field2 | Varchar(50) | 否 | 备用字段2 |