WS与DRM远程运行接口说明

姜磊 2013/06/09

## 说明

WS通过与DRM系统的远程服务调用实现Robot组件的远程执行、执行进度更新、执行状态查询、日志管理等功能。

接口方式：ICE

## 1、Robot远程执行：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **服务名称** | DRM远程执行Robot | **接口名称** | runRobotStart |
| **接口类路径** | com.pera.base.workflow.service.WsICEService | | |
| **输入** | String robotInfo Json字符串 | | |
| **输出** | String: 操作成功，返回空白；操作失败，返回错误信息 | | |
| **功能说明** | DRM根据传入的Json字符串，执行Robot组件。 | | |
| **提示** | DRM提供，WS调用 | | |
| **例子** | Json对象的内容如下所示  {"id":"001",  "taskName":"任务1",  "robotSvn":"\robot\002\组件a.bot",  "inputSvn":"\files\input.xml",  " taskUser ":"admin",  " assignNode":"Node01"}  具体属性说明如下：  Id:唯一标识  taskName:任务名称  robotSvn：bot文件的svn相对路径  inputSvn：input文件的svn相对路径  taskUser：任务执行人  assignNode：远程计算节点的名称 | | |

## 2、返回Robot远程执行结果：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **服务名称** | 返回远程执行结果 | **接口名称** | runRobotFinished |
| **接口类路径** | com.pera.base.workflow.service.WsICEService | | |
| **输入** | String taskId 唯一标识  byte[] fileBytes Robot执行结果(output.xml文件) | | |
| **输出** | String: 操作成功，返回空白；操作失败，返回错误信息 | | |
| **功能说明** | 远程执行结束后，WS得到Robot执行结果，进行后续业务处理 | | |
| **提示** | WS提供， DRM调用 | | |
| **例子** |  | | |

## 3、 Robot执行日志与进度更新：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **服务名称** | Robot执行日志与进度更新 | **接口名称** | runRobotLog |
| **接口类路径** | com.pera.base.workflow.service.WsICEService | | |
| **输入** | String processInfo Json字符串  String taskId 唯一标识  String logContent 执行进度（整形数字）  String rate | | |
| **输出** | void | | |
| **功能说明** | 得到Robot执行日志 | | |
| **提示** | WS提供， DRM调用 | | |
| **例子** | Json对象的内容如下所示  {"id":"001",  "logContent":"Robot执行日志”,  "rate ":"100"}  具体属性说明如下：  Id:唯一标识  logContent: Robot执行日志的内容  rate：Robot执行的进度(百分比) | | |

## 4、 终止Robot执行：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **服务名称** | Robot执行进度更新 | **接口名称** | runRobotStop |
| **接口类路径** | com.pera.base.workflow.service.WsICEService | | |
| **输入** | String taskId 唯一标识 | | |
| **输出** | void | | |
| **功能说明** | 终止Robot执行 | | |
| **提示** | DRM提供，WS调用 | | |
| **例子** |  | | |

（注：红色字体的请谢斌补充修改）