

# 机器人上传云端数据

Version	Update Time	Status	Author	Description
v2023-02-03 15:15:47	2023-02-03 15:15:47	auto	@zhihui	

## 机器人实时状态 Robot Status

```
{
  "bluetoothStatus": false,
  "chassisStatus": {
    "angularVelocity": 0,
    "battery": 77.14,
    "batteryPercent": 77.14,
    "behindRadarDistance": 560,
    "canErrorLeft": 0,
    "canErrorRight": 0,
    "charging": false,
    "chassisHardwareStatus": 8388608,
    "current": -1.7,
    "emergencyStop": false,
    "enableManualPush": false,
    "enableMotorLiftingOpen": false,
    "enableMotorOdriveOpen": false,
    "enableMotorSuctionOpen": false,
    "enableMotorWaterOpen": false,
    "freshWater": 42.99,
    "frontRadarDistance": 561,
    "inChargingStation": false,
    "leftRadarDistance": 660,
    "leftTemperature": 57,
    "lidar3dSwitchStatus": false,
    "lightBelt": 2,
    "linearVelocity": 0,
    "machineId": "030220211225CN5180000000",
    "motorLiftingCurrent": 0,
    "motorLiftingPercent": 0,
    "motorLiftingTemperature": 27,
    "motorOdrivePercent": 0,
    "motorOdriveVoltage": 26.85,
    "motorSuctionPercent": 0,
    "motorWaterPercent": 0,
    "plcCurrentVersion": "v2.4.9.20",
    "plcUpdateStatus": 0,
    "power": 0,
    "ratedBattery": 42,
    "ratedCurrent": 0,
    "ratedPower": 0,
    "ratedVoltage": 0,
    "rightRadarDistance": 627,
```

// 蓝牙状态  
// 底盘信息  
// 底盘角速度  
// 剩余电量  
  
  
  
  
  
  
  
// 急停状态  
  
  
  
  
  
// 清水量  
  
  
  
  
  
// 底盘线速度

```

    "rightTemperature": 62,
    "sewageWater": 11.99, // 污水量
    "stm32Status": true,
    "tofStructureType": 0,
    "voltage": 26.6
  },
  "cleanDeviceOpened": false, // 清洁机构状态
  "currentApplyCleanIntensity": 1, // 当前应用清洁强度
  "currentApplyMode": 0, // 当前应用清洁模式
  "encounterObstruction": false, // 机器人遇障状态
  "gpsFixed": false, // 当前GPS是否准确
  "haveTaskRunning": false, // 当前是否有任务
  "highBatteryThreshold": 80, // 机器人高电量阈值
  "inElevator": false, // 机器人乘梯状态
  "localization": false, // 机器人定位状态
  "lowBatteryThreshold": 20, // 机器人低电量阈值
  "mapRecording": false, // 机器人地图录制状态
  "navStatus": 2, // 机器人导航模式
  "networkStatus": true, // 机器人网络状态
  "recordingMapName": "", // 正在录制的地图名称
  "recordingPlan": false, // 机器人规划录制状态
  "robotConnected": true, // 机器人导航系统连接状态
  "robotState": 1, // 机器人状态
  "serial": "74732ca4c76bb57369740cc1572fea6c", // 机器人序列号
  "sweepStatus": [
    {
      "sweepingData": 0,
      "sweepingType": 1
    },
    {
      "sweepingData": 0,
      "sweepingType": 2
    },
    {
      "sweepingData": 0,
      "sweepingType": 16
    }
  ],
  "timeZone": "Etc/GMT+8" // 时区
}

```

## 机器人位姿 Robot Gesture

```

{
  "serial": "74732ca4c76bb57369740cc1572fea6c", // 机器人序列号
  "position": { // 机器人位置
    "x": -0.32,
    "y": 0.07,
    "z": 0
  },
  "orientation": { // 机器人朝向

```

```

        "x": 0.0073,
        "y": 0.0011,
        "z": -0.0059,
        "w": 1
    },
    "speed": 0 // 机器人行驶速度
}

```

## 机器人操作记录 Robot Operation

```

{
    "messageId": "c0429ecda8a9a0d64cadb9f88d1ba170",
    "robotId": "74732ca4c76bb57369740cc1572fea6c", // 机器人序列号
    "taskId": null, // 机器人任务ID
    "jobId": null, // 机器人作业ID
    "code": 3005, // 机器人操作码
    "messageType": 18, // 消息类型码
    "noticeType": 0, // 通知类型码
    "message": "正在初始化定位...", // 通知内容
    "generalMsg": null,
    "occurTime": 1675390286098, // 时间 ( 从1970/01/01
00:00:00到当前时间毫秒数 )
    "status": null,
    "desc": null
}

```

## 机器人异常记录 Robot Exception

```

{
    "logId": "8765a2a970cccd1904feca5424d74835", // 机器人异常日志ID
    "robotId": "74732ca4c76bb57369740cc1572fea6c", // 机器人序列号
    "taskId": null, // 机器人任务ID
    "jobId": null, // 机器人作业ID
    "malfunctionStat": 2, // 机器人异常状态码
    "detail": "定位出错,位置匹配失败", // 异常信息
    "detailEN": null,
    "occurTime": 1675390286684, // 时间 ( 从1970/01/01
00:00:00到当前时间毫秒数 )
    "malfunctionType": 0, // 异常类型码
    "operation": 0,
    "code": 109 // 消息码
}

```

## 机器人任务状态 Robot Task Status

```
{
  "taskName": "工具0201",           // 任务名
  "robotId": "74732ca4c76bb57369740cc1572fea6c", // 机器人序列号
  "taskId": "2c0a0ed3cc848ecf7abbeed5d4473c55", // 任务ID
  "startTime": 1675390370000,       // 时间 ( 从1970/01/01
00:00:00到当前时间毫秒数 )
  "percentage": 20,                 // 任务进度百分比
  "workingScope": 12,              // 已覆盖面积 ( m² )
  "currCircle": 1,                 // 当前循环次数
  "totalCircle": 1,                // 任务总循环次数
  "workingTime": 3,                 // 工作时间 ( min)
  "totalTime": 16,                  // 预计总耗时 ( min)
  "planId": "4973774f217a3ec8a28fc1055128b746", // 机器人任务作业区域ID
  "trace": null,
  "globalPlanRoute": null,
  "taskStatus": 5                   // 任务状态码
}
```