机器人程序采用HttpClient库与服务器通讯。机器人程序启动参数的配置如下：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | 示例配置 | 说明 |
| Program args | 0 | 0表示启用性能测试用例  1表示启用聊天测试用例 |
| VM args | -DrobotIdStart=1 | 机器人账号起始ID |
| -DrobotCount=3000 | 机器人数量 |
| -DgameUrl=http://192.168.2.8:8080/gamedata.py | 游戏服务器URL |
| -DchatUrl=http://192.168.2.8:8089/chat.py | 聊天服务器URL |
| -Dclassloader.hookpath=src/com/imop/tr/coc/hook | 动态编译注入代码路径，该项目中此路径下的代码主要用于性能监控 |

机器人程序还采用了mx4j库实现JMX管理，浏览器中输入<http://127.0.0.1:12345/>可进入管理页面，提供的工具在Domain:MBean下的MBean:name=com.tr.mop.jmxtool.MBeanImpl这个链接下。

默认提供com.tr.mop.jmxtool.JmxToolMXBean接口定义的compile和exec两个功能。点击compile的invoke会重新编译-Dclassloader.hookpath参数指定位置的java代码，需要注意的是只有实现Callable接口的类会被添加到exec函数可以执行的范围内，输入编译进来的类名点击exec的invoke即可调用其call方法，返回值将被调用toString方法并将字符串输出在网页页面上。可以用F5反复刷新页面得到最新的返回值。

