服务端接收到连接，发送初始信息

{

"link\_status": "OK",//连接成功

"is\_has\_UP": 5,//是否插入有u盘

"UP\_path": "map\_2025\_05\_01.pcd",//U盘路径

"64\_line\_ladar": "False",//64线雷达是否有

"248\_line\_ladar": "True",//248线雷达是否有

"root\_path"：//本地存储的根路径

"current\_file"：[file1,file2]//现在已经采集的本地保存

}

**数据采集处理：**

服务端接收信号：

64\_line\_ladar\_start: 64线开始采集信号

256\_line\_ladar\_end: 256线结束采集信号

line\_ladar\_start：同时采集信号信号

返回客户端信息：

status：状态，是否成功开始采集

path:采集的保存路径

log:输出日志

error:错误信息

256\_line\_ladar\_start: 256线开始采集信号

64\_line\_ladar\_end:64线结束采集信号

line\_ladar\_end：同时结束采集信号

返回客户端信息：

status：状态，是否成功结束采集

path:采集的保存路径

log:输出日志

error:错误信息

**数据导出处理：**

out\_put\_UP:导出到U盘信号

返回客户端信息：

status:状态是否成功 1:表示成功导出，0：导出失败

error：错误信息

**保存路径创建：**

save\_path:文件名

返回信息：

status:是否创建成功

error：错误信息

**删除操作：**

det\_path:文件名

返回信息：

status:是否删除成功

error：错误信息