1. **定向监控**

1、navigation数据

请求json：

{

event: load\_navigation

robot\_id: 机器人id

}

反馈

{

data:模板数据

}

1. vehicle数据

请求json：

{

event: load\_vehicle

robot\_id: 机器人id

}

反馈

{

data:模板数据

}

3、operation数据

请求json：

{

event: load\_operation

robot\_id: 机器人id

}

反馈

{

data:模板数据

}

4、optpar数据

请求json：

{

event: load\_optpar

robot\_id: 机器人id

}

反馈

{

data:模板数据

}

1. **综合监控**

1、获取下位机报告的所有变量

请求json：

{

event: load\_varlist

robot\_id: 机器人id

}

反馈json

{

code:1 >=0 :成功,<0 失败

msg：描述

data：

[

{var\_id0：{type\_id0:name0}},

{var\_id1：{type\_id1,name1}},

{var\_id2：{type\_id2,name2}},

.....

]

}

2、下位机报告所有的变量

请求json：

{

event: load\_vardata

robot\_id: 机器人id

data:[{var\_id:变量id,type\_id:变量的type}]

}

反馈json

{

code:1 >=0 :成功,<0 失败

msg：描述

data：

{

id0:[{变量name0:变量value0}，{变量name1:变量value}.....]

id1:[{变量name0:变量value0}，{变量name1:变量value}.....]

}

}

1. **清错、急停**
2. 清错

请求json：

{

event: clear\_error

robot\_id: [id0,id1,id2]

}

反馈json

{

code:1 >=0 :成功,<0 失败,

msg: 描述

data: ''

}

1. 急停

请求json：

{

event: stop\_emergency

robot\_id: [id0,id1,id2]

}

反馈json

{

code:1 >=0 :成功,<0 失败,

msg: 描述

data: ''

}

1. MT错误反馈交互

1、该错误通过socket io反馈给车两，格式如下：

{

‘msg\_type’:0x00000601

‘robot\_id’ : 4

‘status’:0 (错误码：0表示正常，>0表示各种类型的错误)

}

2、取错误状态

请求json：

{

event: load\_error\_status

//robot\_id: [id0,id1,id2]

}

反馈json

{

code:1 >=0 :成功,<0 失败

msg：描述

data：

{

Id0:0

Id1:1

Id2:0

....

}

}

1. Black-box

1、