

ArmRobot API [2013/07/25]

§0 本資料について

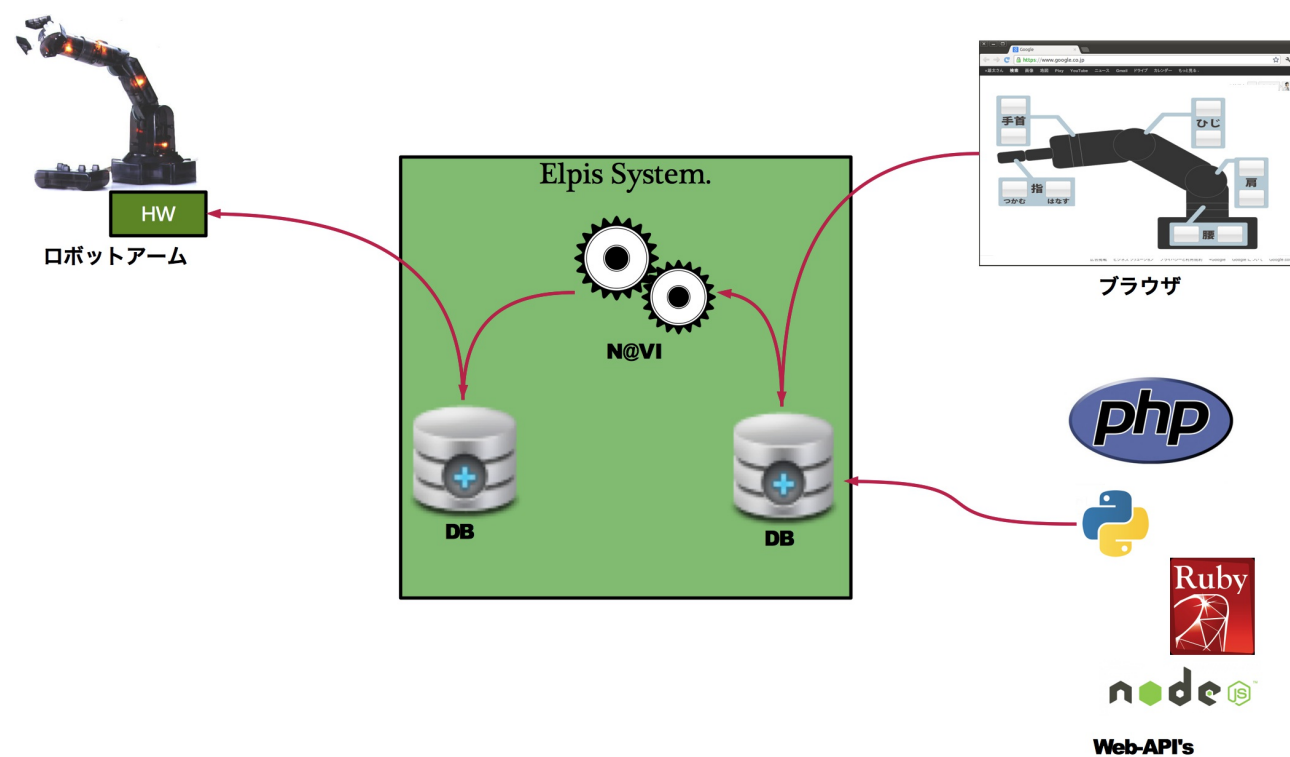
本資料は、ArtifactNoiseが制作した資料であり、一部開発中の物も含まれている場合があります。

最新の情報、ご質問等は info@ArtifactNoise.com までご連絡ください。

§1.概要

「ArmRobotAPI」は、アーム型ロボットを操作する為のAPIです。

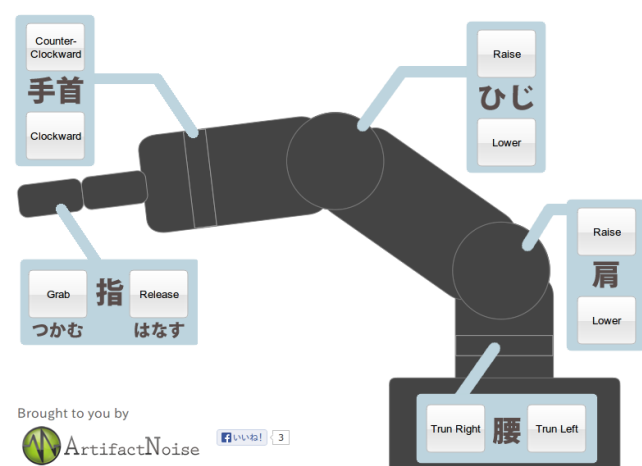
以下の図がシステムの全体図です。



§2.API 情報

API Name: ArmRobot
開発日: 2013/06/07
開発リーダー: Yuta Kitagami.
プロジェクト参加者: YutaKitagami. Shota Kosimizu.

§3. ARMロボット操作画面



<http://artifactnoise.com/ArmRobotAPI/>

§4.API リスト

(1) URL

URL: <http://elpis.artifactnoise.com:1234/ArmRobot/api>
Method: POST

(2) リクエストパラメータ

パラメータ	値	説明	バージョン	備考
hw_did	<Devaice ID>	デバイスID	Ver1.0	
service_name	<SERVICE NAME>	サービス名	Ver1.0	
api_ver	1.0	バージョン指定	Ver1.0	現在はVer1.0のみ
arm	0～10	アームの操作	Ver1.0	以下に説明あり
armtime	0～500	アーム駆動時間	Ver1.0	標準値100

(3) パラメータ arm について

パラメータ	値	説明	備考
arm	0	停止	
	1	モータ1 前転	
	2	モータ1 後転	
	3	モータ2 前転	
	4	モータ2 後転	
	5	モータ3 前転	
	6	モータ3 後転	
	7	モータ4 前転	
	8	モータ4 後転	
	9	モータ5 前転	
	10	モータ5 後転	

(4) 戻り値

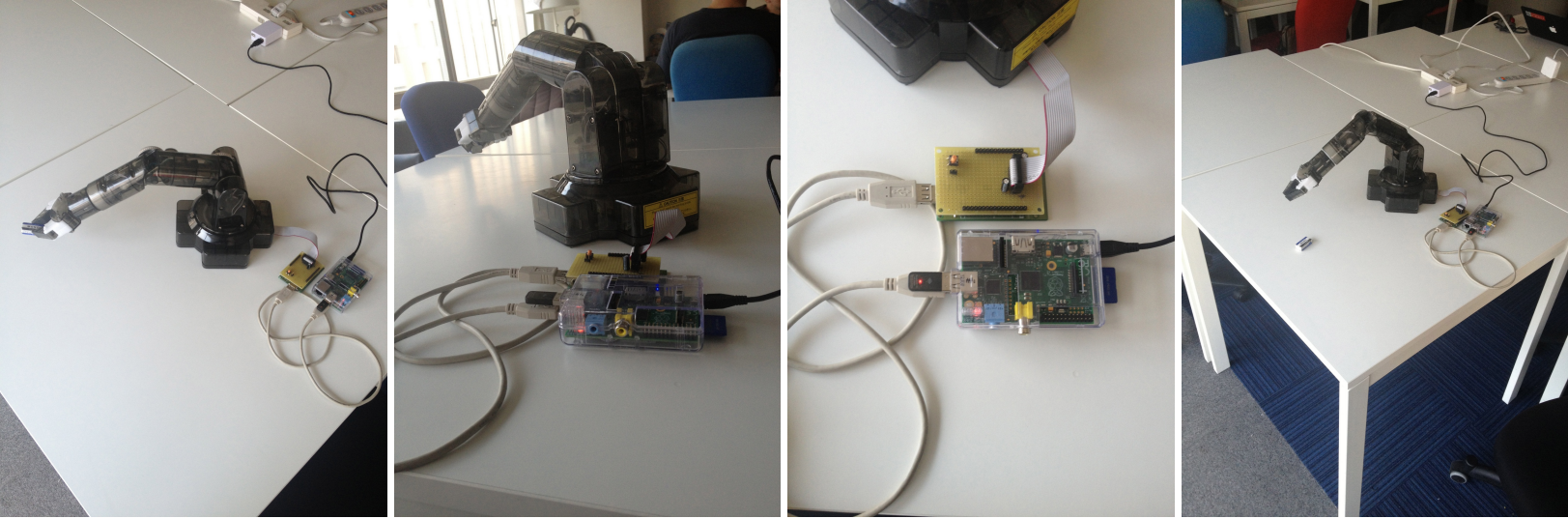
戻り値に関しては、JSON形式になります。

パラメータ	値	説明	バージョン	備考
hw_did	<USER ID>	ユーザーID	Ver1.0	
service_name	ArmRobot	サービス名	Ver1.0	
state	OK	ハードウェアのステータス表示	固定値	現在はVer1.0のみ
armtime	0～500	アーム駆動時間	Ver1.0	標準値100

(5) サンプルコード

hw_did: 5678
service_name: ArmRobot
arm: 2
armtime: 100
GET: http://kitagami.org:1234/ArmRobot/api?api_ver=01&service_name=POST_TESTER&arm=2&armtime=100&hw_did=5678
POST: ?api_ver=01&service_name=POST_TESTER&arm=2&armtime=100&hw_did=5678
Return: {service_name: ArmRobot, state: OK, armtime: 100, hw_did: 1234}

§5.写真



§6.修正履歴

初版: 2012/7/25
改版: 2012/7/25 写真項目追加

§6.連絡先

本記事の内容及び技術的ご質問について info@artifactnoise.com までご連絡ください。

本開発は研究や趣味の一環ではなく、ビジネス展開を目的とした開発です。 御社のビジネスとご一緒に活躍出来れば幸いです。

ビジネスに関してのお問い合わせも、info@artifactnoise.com までご連絡ください。

§7.管理情報

初版: 2013/07/11
作成者: ArtifactNoise <http://artifactnoise.com>
分類: Elpis
開発参加者: Yuta Kitagami , Shota Koshimizu.