

主机遥控远程监控系统 接口协议

版本：V1.1

| 编号 | 日期 | 修改者 | 描述 |
|----|------------|-----|------|
| 1 | 2016/12/29 | 徐斌 | 提交初稿 |
| 2 | | | |
| 3 | | | |
| 4 | | | |
| 5 | | | |



中电科（宁波）海洋电子研究院有限公司

2016-12

一、 协议规约

- 数据交互格式: JSON
- 通信协议支持: https/http
- 编码方式: UTF8
- 请求方式: post

二、 详细设计

1. 实时状态查询

a) 接口地址

[index?c=curStatus](#)

b) 请求参数表

| 参数 | 关键字 | 描述 |
|--------|----------|------------------------|
| 主机遥控编号 | meCode | 字符串, 必须 |
| 请求时间 | dateTime | Int, 必须, 32 位 unix 时间戳 |

c) 应答数据格式

| 字段 | 数量 | 描述 |
|---------|----|-----------------------------|
| success | 单条 | 请求成功为 true, 否则为 false |
| meCode | 单条 | 主机遥控编号 |
| 900 | 单条 | 当前车钟, -50~50 |
| 901 | 单条 | 辅车钟状态, 0:空,1:海上, 2:备车, 3:完车 |
| 902 | 单条 | 越控自动降速, 0: 未启用, 1: 启用 |
| 903 | 单条 | 越控自动停车, 0: 未启用, 1: 启用 |
| 904 | 单条 | 主机设定转速, 0~1500, 单位 RPM |
| 905 | 单条 | 控制位置, 0: 机旁,1: 驾控室, 2: 集控室 |

| | | |
|---------|----|-----------------------------|
| 906 | 单条 | 控制模式, 0: 闭环模式, 1: 开环模式 |
| 907 | 单条 | 齿轮箱状态, 0: 正车, 1: 倒车, 2: 空车 |
| 908 | 单条 | 主机当前转速, 0~1500, 单位 RPM |
| 909 | 单条 | 艏轴转速, -1500~1500, 单位 RPM |
| 910 | 单条 | 主机供油量, 0~100, 单位% |
| message | 单条 | Success 为 false 时, 提示相关异常消息 |