

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