**Rosbridge Websocket 协议**

**IP adress：调度服务器的IP**

**端口： 9090**

**1.调度系统接收信息**

**初始化topic:**

**{**

**"op": "advertise",**

**"topic": "/task\_request",**

**"type": "std\_msgs/String"**

**}**

**发布任务:**

**{**

**"op" : "publish",**

**"topic" : "/task\_request",**

**"msg" : {**

**“data” : {**

**”FROM”: <string>, //取货点位置**

**“TO” : <string>, //放货点位置**

**“TASK\_ID” : <string>, //任务编号**

**“AGV\_ID” : <string>, //AGV编号，可省略**

**“TODO” : <string> //TASK\_CREATE：执行任务**

**//TASK\_CANCEL： 取消任务**

**}**

**}**

**}**

**2.调度系统反馈信息**

**初始化Topic：**

**{**

**"op": "subscribe",**

**"topic": "/task\_response",**

**"type": "std\_msgs/String",**

**"queue\_length": <int> // 队列大小 默认为1**

**}**

**订阅任务完成后状态：**

**{**

**"data" :{**

**”FROM”: <string>, //取货点位置**

**“TO” : <string>, //放货点位置**

**“TASK\_ID” : <string>, //任务编号**

**“AGV\_ID” : <string>, //AGV编号，可省略**

**“TODO” : <string> //FINISH：完成任务**

**//CANCEL：任务未派发并取消**

**//ABORT： 任务已派发后取消**

**}**

**}**

**AGV自动过风淋门**

**1：AGV到达风淋门站点，告诉路加上位机**

**2：路加上位机收到消息后控制风淋门开门，并告诉AGV门开了**

**3：AGV进入风淋门内的站点后，告诉路加上位机**

**4：路加上位机关闭风淋门开始风淋，风淋结束后开启另外一扇风淋门并告知AGV**

**5：AGV出风淋门，告知路加上位机，路加上位机关闭风淋门**