

## 瞳步底盘导航 SDK 使用说明

说明：调用的任何方法请在子线程中使用，避免受网络环境影响造成请求底盘超时引起的 ANR 异常；建图必须在充电桩上开机并开始建图，否则将不能正常回去充电；保存的地图文件名字格式为.stcm 格式文件。

### SlamManager 类

`static SlamManager getInstance()`

获取 SlamManager 类的实例。

`int connect()`

连接底盘的方法，使用默认的地址跟端口号连接，推荐使用这种方法连接，结果状态码请对照 SlamCode 类，连接成功时返回 0。

`int connect(String speed)`

speed: 速度值，范围：(0-0.7]，自定义连接后的速度

自定义连接底盘

`int connect(String ip, int port)`

ip: ip 地址

port: 端口号

连接底盘

`int connect(String ip, int port, String speed)`

ip: ip 地址

port: 端口号

speed: 速度值, 范围: (0-0.7], 自定义连接后的速度  
连接底盘

**boolean isConnected()**

是否连接到底盘

**void disconnect()**

断开底盘连接, 请在应用退出后调用

**String getDeviceId()**

获取设备 ID

**String getSlamVersion()**

获取 slam 的底盘版本

**String getSDKVersion()**

获取 slam 的固件版本

**NetBean getNet()**

获取 slam 的连接信息

**void requestNetAsync(OnResultListener<NetBean> listener)**

listener: 回调

获取 slam 的连接信息（异步方法）

**void configWifiAsync(String wifiName, String wifiPwd,  
OnResultListener<Boolean> listener)**

wifiName: wifi 名称

wifiPwd: wifi 密码

listener: 回调

配置底盘网络（异步方法）

**void configApAsync(OnResultListener<Boolean> listener)**

listener: 回调

配置底盘 AP 模式（异步方法）

**boolean setSpeed(String speed)**

speed: 速度值，范围（0-0.7]

设置导航速度

**void setSpeedAsync(String speed, OnResultListener<Boolean> listener)**

speed: 速度值，范围（0-0.7]

listener: 回调

设置导航速度（异步方法）

**String getSpeed()**

获取当前导航速度

**void requestSpeedAsync(OnResultListener<String> listener)**

listener: 回调

获取当前导航速度（异步方法）

**void setRotateSpeed(String angularSpeedValue)**

angularSpeedValue: 角速度值，范围[0.05-2.0]

设置旋转的角速度

**void setRotateSpeedAsync(String angularSpeedValue,  
OnResultListener<Boolean> listener)**

angularSpeedValue: 角速度值，范围[0.05-2.0]

listener: 回调

设置旋转的角速度（异步方法）

**String getRotateSpeed()**

获取旋转的角速度

**void requestRotateSpeedAsync(OnResultListener<String> listener)**

listener: 回调

获取旋转的角速度（异步方法）

**void setPose(Pose pose)**

pose: 姿态

设置机器人当前的姿态

**Pose getPose()**

获取当前机器人的姿态

**boolean setHomePose(Pose pose)**

pose: 位置

重新设置充电桩位置

**void setHomePoseAsync(float chassisRadius, OnResultListener<Boolean>  
listener)**

chassisRadius: 底盘半径，单位：米，以激光雷达为中心算底盘半径

listener: 回调

重新设置充电桩位置（异步方法），默认开机位置即充电桩位置，无需设置，只有充电桩位置发生变化时，需要重置时调用该方法

**Pose getHomePose()**

获取充电桩位置，如果找不到充电桩则返回 null（开机没有在充电桩充着电开机，再去对桩充电，则获取不到值）

**LaserScan getLaserScan()**

获取机器人扫描的地图区域

**boolean isBatteryCharging()**

机器人是否在充电

**boolean isDockingStatus()**

机器人是否在充电桩上（如果在充电桩上但是没有电也是返回不在充电桩上的状态）

**int getBatteryPercentage()**

获取电量（总共 100， 0<电量<=100）

**IMoveAction getCurrentAction()**

获取当前的动作，获取当前动作状态值需要此 action

**ActionStatus getActionStatus()**

获取当前的运动状态

**boolean isSystemEmergencyStop()**

是否按下急停按钮

`boolean isSystemBrakeStop()`

是否按下刹车按钮

`boolean isSystemStop()`

是否按下急停、刹车按钮

`SleepMode getSleepMode()`

获取激光头的状态

`int getLocalizationQuality()`

获取定位质量

`HealthInfo getRobotHealthInfo()`

获取机器健康信息

`Map getMap()`

获取地图

`IMoveAction getRemainingAction()`

获取当前剩余的动作

**ActionStatus getRemainingActionStatus()**

获取当前剩余的动作状态

**Path getRemainingMilestones()**

获取剩余里程

**Path getRemainingPath()**

获取剩余路径

**void setMapUpdateAsync(boolean isUpdate, OnResultListener<Boolean> listener)**

isUpdate: 是否更新

listener: 回调结果

设置地图更新（异步方法）

**boolean isMapUpdate()**

地图是否在更新

**IMoveAction recoverLocationByDefault()**

重定位，重定位的时候默认自动转圈（需要自己监听机器人的定位状态）

**IMoveAction recoverLocationByDefault(boolean isRotate)**

isRotate: 重定位的时候是否旋转



listener: 回调结果

重定位

```
void recoverLocationByDefault(OnResultListener<Boolean> listener)
```

listener: 回调结果

默认重定位（推荐使用），重定位的时候默认自动转圈

```
IMoveAction recoverLocationByCustom(float locationCenterX, float  
locationCenterY, float halfWidth, float halfHeight)
```

locationCenterX: 位置点的中心点 x 坐标

locationCenterY: 位置点的中心点 y 坐标

halfWidth: 重定位区域宽的 1/2 值

halfHeight: 重定位区域高的 1/2 值

自定义重定位，重定位的时候默认自动转圈（需要自己监听机器人的定位状态）

```
void recoverLocationByCustom(float locationCenterX, float  
locationCenterY, float halfWidth, float halfHeight,  
OnResultListener<Boolean> listener)
```

locationCenterX: 位置点的中心点 x 坐标

locationCenterY: 位置点的中心点 y 坐标

halfWidth: 重定位区域宽的 1/2 值

halfHeight: 重定位区域高的 1/2 值

listener: 回调结果

自定义重定位，重定位的时候默认自动转圈（会返回重定位结果）

```
void recoverLocationByCustom(float locationCenterX, float  
locationCenterY, float halfWidth, float halfHeight, boolean isRotate,  
OnResultListener<Boolean> listener)
```

locationCenterX: 位置点的中心点 x 坐标

locationCenterY: 位置点的中心点 y 坐标

halfWidth: 重定位区域宽的 1/2 值

halfHeight: 重定位区域高的 1/2 值

isRotate: 重定位的时候是否旋转

listener: 回调结果

自定义重定位（会返回重定位结果）

```
void moveTo(Location location, float yaw, OnNavigateListener listener)
```

location: 位置点

yaw: 位置点的角度

listener: 回调结果

机器人导航到某个地方（自动避障）

```
void moveTo(Location location, MoveOption option, float yaw, long  
tryTime, OnNavigateListener listener)
```

location: 位置点

option: 导航参数

yaw: 位置点的角度

tryTime: 导航失败后尝试时间, 单位: 毫秒 (当导航失败后继续尝试的时间, 默认失败后不尝试)

listener: 回调结果

机器人导航到某个地方 (自动避障)

**void moveTo(LocationBean bean, OnNavigateListener listener)**

bean: 位置点

listener: 回调结果

机器人导航到某个地方 (自动避障)

**void moveTo(LocationBean bean, MoveOption option, long tryTime, OnNavigateListener listener)**

bean: 位置点

option: 导航参数

tryTime: 导航失败后尝试时间, 单位: 毫秒 (当导航失败后继续尝试的时间, 默认失败后不尝试)

listener: 回调结果

机器人导航到某个地方 (自动避障)

**IMoveAction moveTo(Location location, float yaw)**

location: 位置点

yaw: 位置点的角度

机器人导航到某个地方（自动避障）

`IMoveAction moveTo(Location location, MoveOption option, float yaw)`

location: 位置点

option: 导航参数

yaw: 位置点的角度

机器人导航到某个地方（自动避障）

`void goHome(OnChargeListener listener)`

listener: 回调结果

回去充电

`IMoveAction goHome()`

回去充电

`IMoveAction moveBy(MoveDirection direction)`

direction: 方向

机器人行走（没有避障功能）

`boolean rotate(int rotateAngle, MoveDirection direction)`

rotateAngle: 旋转角度

Direction: 方向

机器人旋转（没有避障功能）

```
void rotate(int rotateAngle, MoveDirection direction, String  
angularSpeedValue)
```

rotateAngle: 旋转角度

Direction: 方向

angularSpeedValue: 角速度（0.05-2.0）

机器人旋转（没有避障功能）

```
IMoveAction rotateTo(Rotation rotation)
```

rotation: 方向

机器人旋转（没有避障功能）

```
void cancelAction()
```

取消机器人当前所有的动作行为，包括导航，行走、旋转、重定位、回去充电等

```
void cancelMove()
```

取消机器人当前行走与旋转行为

```
void setDepthCameraData(int sensorId, DepthCameraFrame  
depthCameraFrame)
```

sensorId: 传感器 id

depthCameraFrame: 深度数据

将深度摄像头的数据传递给底盘

```
boolean addLines(ArtifactUsage artifactUsage, List<Line> lines)
```

artifactUsage: 线类型

lines: 线数据

添加线

```
List<Line> getLines(ArtifactUsage artifactUsage)
```

artifactUsage: 线类型

获取线

```
boolean clearLines(ArtifactUsage artifactUsage)
```

artifactUsage: 线类型

清除线

```
boolean removeLineById(ArtifactUsage artifactUsage, int lineId)
```

artifactUsage: 线类型

lines: 线 id

移除线

```
void addLineAsync(ArtifactUsage artifactUsage, Line line,  
OnResultListener<Boolean> listener)
```

artifactUsage: 线类型

lines: 线数据

listener: 回调

添加线（异步方法）

```
void clearLinesAsync(ArtifactUsage artifactUsage,  
OnResultListener<Boolean> listener)
```

artifactUsage: 线类型

listener: 回调

清除线（异步方法）

```
removeLineByIdAsync(ArtifactUsage artifactUsage, int lineId,  
OnResultListener<Boolean> listener)
```

artifactUsage: 线类型

lineId: 线 id

listener: 回调

移除线（异步方法）

```
List<ImpactSensorInfo> getSensors()
```

获取机器人所有的传感器信息

```
HashMap<Integer, ImpactSensorValue> getSensorValues()
```

获取机器人传感器信息

`List<ImpactSensorValue> getSensorValues(List<Integer> id)`

id: 传感器 id

获取机器人传感器信息

`ImpactSensorValue getSensorValue(int id)`

id: 传感器 id

获取机器人传感器信息

`ICustomerLogReceiver getCustomerLogReceiver()`

获取机器运行的 Log 信息

`void clearMapAsync(OnResultListener<Boolean> listener)`

listener: 回调结果

清除地图（异步方法）

`void saveMapAsync(String fileFolder, String fileName,  
List<LocationBean> data, OnResultListener<Boolean> listener)`

fileFolder: 文件目录

fileName: 文件名字（例如：1.stcm）

data: 地图位置点

listener: 回调结果

保存地图（异步方法）



```
void loadMapAsync(String filePath,  
OnFinishListener<List<LocationBean>> listener)
```

filePath: 文件路径

listener: 回调结果

加载地图（异步方法）

```
void loadMapAsync(String filePath, Pose pose,  
OnFinishListener<List<LocationBean>> listener)
```

filePath: 文件路径

pose: 机器人当前姿态

listener: 回调结果

加载地图（异步方法）

```
void requestAllLocationAsync(List<String> mapFilePath,  
OnResultListener<List<LocationBean>> listener)
```

mapFilePath: 文件路径集合

listener: 回调结果

请求所有位置点（异步方法）

```
void requestLocationAsync(String mapFilePath,  
OnResultListener<List<LocationBean>> listener)
```

mapFilePath: 地图文件路径

listener: 回调结果

请求位置点（异步方法）

**void deleteFile(String filePath)**

filePath: 文件路径

删除文件

**boolean renameFile(String oldFilePath, String newFilePath)**

oldFilePath: 将要重命名的文件路径

newFilePath: 新文件名称

重命名文件

**void saveFile(String filePath, String content)**

filePath: 文件路径

content: 内容

保存文件

**String readFile(String filePath)**

filePath: 文件路径

读取文件

**List<String> getMapList(String fileDirectory, String fileSuffix)**

fileDirectory: 文件目录

fileSuffix: 文件后缀名 (例如: .stcm)

获取地图列表

```
void setOnSlamExceptionListener(OnSlamExceptionListener listener)
```

listener: 回调结果

监听 slam 异常回调

```
void startMonitorObstacle(OnObstacleListener listener)
```

listener: 回调结果

检测障碍物

```
void startMonitorObstacle(float verticalMaxDistance, float  
horizontalMaxRadius, boolean isFilterUltrasonic, OnObstacleListener  
listener)
```

verticalMaxDistance: 以激光雷达为中心点, 雷达前方的最大检测距离, 单位: 米

horizontalMaxRadius: 以激光雷达为中心点, 雷达水平方向的最大检测半径, 单位: 米

isFilterUltrasonic: 是否过滤超声波, 过滤的话则不考虑超声波的触发

listener: 回调结果

自定义检测障碍物

```
void stopMonitorObstacle()
```

停止检测障碍物

```
void upgradeControlPanelAsync(String filePath, OnUpgradeListener listener)
```

filePath: 文件路径

listener: 回调结果

升级底盘控制板固件（异步方法）

### MoveOption 类参数介绍说明

参数名称	参数类型	描述
appending	boolean	用于决定SLAMWARE是清除当前任务建立新的点还是将新的点添加到已有的节点列表中。
milestone	boolean	用于决定SLAMWARE是规划路径到一系列节点还是直接前往。当这个参数为true时，机器人会将上述点视作关键点，通过路径搜索的方式前往目的地；当参数为false时，会被视作普通点，不会启用路径搜索功能。
noSmooth	boolean	暂时没有开放。
keyPoints	boolean	设置是否走虚拟轨道。
precise	boolean	机器人移动的时候精确到点。
withYaw	boolean	是否让机器人停下来的时候旋转。
yaw	float	机器人停下来的时候旋转到一定的角度。角度范围？
returnUnreachableDirectly	boolean	为true时，当机器人规划路径失败后，机器人不进行旋转重新规划。
trackWithOA	boolean	trackWithOA 为true时,机器人走虚拟轨道时候，也会进行避障，避障后继续优先走虚拟轨道.(如果不走虚拟轨道,trackWithOA 设置为true,没有作用)。
speedRatio	Double	机器人行走的速度,范围是0到1,(只用于moveBy) 。

### **OnFinishListener<T>泛型接口类**

**void onFinish(T data)**

结果回调

**void onError()**

异常回调

### **OnResultListener<T>泛型接口类**

**void onResult(T data)**

结果回调

### **OnChargeListener 接口类**

**void onChargeSensorTrigger(boolean isEnabled)**

isEnabled: 是否可用

超声波传感器触发（用于指定设备，特殊场景下需要动态屏蔽超声波的情况，可忽略）

**void onChargeError()**

充电异常回调

**void onCharging()**

正在充电回调

**void onChargeResult(boolean isChargeSuccess)**

isChargeSuccess: 是否成功

充电结果回调

**OnNavigateListener 接口类**

**void onNavigateStartTry()**

导航开始尝试回调，当机器导航模式设置为遇障绕行的时候，机器开始重新尝试导航的时候回调。

**void onNavigateRemind()**

当设置机器人在导航失败继续尝试的时候，如果需要添加提醒的话，在这里处理，两次提醒之间最短间隔时间 20s

**void onNavigateSensorTrigger(boolean isEnabled)**

isEnabled: 是否可用

超声波传感器触发（用于指定设备，特殊场景下需要动态屏蔽超声波的情况，可忽略）

**void onNavigationError()**

导航异常回调

**void onNavigationResult(boolean isNavigationSuccess)**

isChargeSuccess: 是否成功

导航结果回调

RelocationCallBack 接口类

`void onRelocationError()`

重定位异常回调

`void onRelocationResult(boolean isSuccess)`

isChargeSuccess: 是否成功

重定位结果回调

OnObstacleListener 类

`void onObstacleTrigger()`

障碍物触发

`void onObstacleDisappear()`

障碍物消失

SlamCode 类

`public static final int SUCCESS = 0;`

连接成功

`public static final int PARAMETER_INVALID = -1;`

参数无效

```
public static final int ERROR = -2;
```

异常

```
public static final int AUTHENTICATION_FAILED = -3;
```

底盘认证失败

LocationBean 实体类

```
private String mapName;  
private String locationNumber;  
private String locationNameChina;  
private String locationNameEnglish;  
private String content;  
private float x;  
private float y;  
private float yaw;  
private int type;  
private int sensorStatus;  
private float startX;  
private float startY;  
private float endX;  
private float endY;  
private long time;
```

NetBean 实体类



```
private String mode;  
private String ssid;  
private String ip;
```

地图界面实现使用 MapView 类 (com.tobot.slam.view.MapView)

代码混淆

```
-dontwarn com.slamtec.slamware.**  
-keep class com.slamtec.slamware.** { *; }
```