## VR机器人运动控制http服务协议

**协议规则**

传输方式：采用HTTP传输（http）

提交方式：采用POST方式提交，机器人做为服务端。VR做为客户端  
字符编码：UTF-8

测试方法：测试方法：测试POST方法body加入Key为jsondata、Value添加json数据。

**参数规范**

**安全规范**

### 签名算法: 暂时不判断

**API列表**

### 设置车体目标速度

#### 接口地址

<http://192.168.5.6:60009/robot/>speedsetting?

#### 明文

jsondata={"machine\_id":"18AA520A","x\_speed":0.0, "y\_speed":0.00, "z\_speed":0.00,"sign":"76A061BCA3E649C1F94A84F14FD82AFC"}

#### 请求参数

| **字段名** | **变量名** | **必填** | **类型** | **示例值** | **描述** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 设备SN | machine\_id | 是 | String(20) | 5874595246 | 机器人主板SN |
| 车体当前 X 轴线速度 | x\_speed | 是 | String(10) | 0．0 | float型 |
| 车体当前 y 轴线速度 | y\_speed | 是 | String(10) | 0．0 | float型 |
| 车体当前 z 轴线速度 | x\_speed | 是 | String(10) | 0．0 | float型 |
| 签名 | sign | 是 | String(32) |  | Md5签名 |

#### 返回参数

{"return\_code":"SUCCESS",out\_sign":"76A061BCA3E649C1F94A84F14FD82AFC"}

| **字段名** | **变量名** | **必填** | **类型** | **示例值** | **描述** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 返回状态码 | return\_code | 是 | String(16) | SUCCESS | SUCCESS/FAIL此字段是接口通信情况标识，非交易成功与否的标识 |
| 签名 | sign | 是 | String(32) |  | Md5签名 |

### 获取车体实时速度

#### 接口地址

<http://192.168.5.6:60009/robot/>getspeed?

#### 明文

jsondata={"machine\_id":"18AA520A","sign":"76A061BCA3E649C1F94A84F14FD82AFC"}

#### 请求参数

| **字段名** | **变量名** | **必填** | **类型** | **示例值** | **描述** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 设备SN | machine\_id | 是 | String(20) | 5874595246 | 机器人主板SN |
| 签名 | sign | 是 | String(32) |  | Md5签名 |

#### 返回参数

{"return\_code":"SUCCESS",out\_sign":"76A061BCA3E649C1F94A84F14FD82AFC"}

| **字段名** | **变量名** | **必填** | **类型** | **示例值** | **描述** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 返回状态码 | return\_code | 是 | String(16) | SUCCESS | SUCCESS/FAIL此字段是接口通信情况标识，非交易成功与否的标识 |
| 车体当前 X 轴线速度 | x\_speed | 是 | String(10) | 0．0 | float型 |
| 车体当前 y 轴线速度 | y\_speed | 是 | String(10) | 0．0 | float型 |
| 车体当前 z 轴线速度 | x\_speed | 是 | String(10) | 0．0 | float型 |
| 签名 | sign | 是 | String(32) |  | Md5签名 |

### 获取车体状态信息

#### 接口地址

<http://192.168.5.6:60009/robot/>getstatus?

#### 明文

jsondata={"machine\_id":"18AA520A","sign":"76A061BCA3E649C1F94A84F14FD82AFC"}

#### 请求参数

| **字段名** | **变量名** | **必填** | **类型** | **示例值** | **描述** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 设备SN | machine\_id | 是 | String(20) | 5874595246 | 机器人主板SN |
| 签名 | sign | 是 | String(32) |  | Md5签名 |

#### 返回参数

| **字段名** | **变量名** | **必填** | **类型** | **示例值** | **描述** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 返回状态码 | return\_code | 是 | String(16) | SUCCESS | SUCCESS/FAIL此字段是接口通信情况标识，非交易成功与否的标识 |
| 车子前方距离 | front\_disc | 是 | String(10) | 100 | cm |
| 车子后方距离 | behind\_disc | 是 | String(10) | 200 | cm |
| 车子左侧距离 | left\_disc | 是 | String(10) | 300 | cm |
| 车子右侧距离 | right\_disc | 是 | String(10) | 260 | cm |
| 雷达当前角度 | Current | 是 | String(10) | 3311．00 | 当前角度(0—360度)  夹角/64。使用定点小数表示。 |
| 雷达距离 | deg | 是 | String(10) | 298．86 | 当前角度对应的距离以毫米为单位。  数据/4.0得实际距离。  读不为数据是为0 |
| 储电池电压 | voltage | 是 | String(10) | 24000 | mV |
| 电池剩余电量 | b[attery](https://www.baidu.com/link?url=OaE9Px2nbhd-s7Yy820KHcRA1IZR9YtK2E-Pr3Ytt05A9JC2CFbWuDIou1AhSY6Pxg0Vnd58Om7MUn1wuXgam6l8PrFT5RKaL_JfBf-E1fe&wd=&eqid=850aab4e0024e1d300000002624a55cc) | 是 | String(10) | 60 | 数值范围 0~100 代表电量 0%~100% |
| 签名 | sign | 是 | String(32) |  | Md5签名 |