AGV调度系统应用通讯协议

版本:1.0.1

版本修改记录

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **版本号** | **修改内容** | **修改人** | **参与评审人员** | **修改日期** |
| 1.0.0 | 初稿 | 钟晓泉 |  | 2016.10.17 |
| 1.0.1 | 修改协议帧格式的结构 | 钟晓泉 |  | 2016.10.29 |
|  |  |  |  |  |

**1 定义**

1）基于TCP/IP协议

2）服务器侦听端口号：8623

3）调度系统：用“服务器”代称，以下同

4) 整形数模式：大端（高字节在前）

**2 帧格式**

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 帧头 | 长度 | 校验码 | 协议标识 | 指令字 | 数据 | 帧尾 |
| 1字节 | 2字节 | 2字节 | 2字节 | 2字节 | N字节 | 1字节 |

1）帧头/帧尾：0xFF，标识帧的开始与结束；

2）长度：unsigned short类型，表示从[**校验码]**开始到[**数据]**结束的字节数（即N+6）；

3）校验码算法：CRC16，自[**协议标识]**到[**数据]**的校验值，

4）协议标识：默认为0x0001，用于标识不同类型的协议；

5）指令字：功能码，表示该帧报文的具体功能；

6）数据：附带的数据内容，具体格式因指令字而异。

**注意：**

1）因为帧头和帧尾皆使用了0xFF，所以[帧头]与[帧尾]之间不可出现值为0xFF的字节，因而将其余部分的数据需要使用转义字符替代：

0xFF --> 0x8586

0x85 --> 0x8585

0x86 --> 0x8686

**3指令及数据**

**3.1 AGV向服务器**

**1）当前状态**

功 能：向服务器报告AGV当前的状态

指令字：0x0101

数 据：总长度16字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 字段 | 长度（字节） | 类型 | 说明 |
| 1 | AGV ID | 2 | unsigned short |  |
| 2 | 运动状态 | 1 | unsigned char | 0x00运行；  0x01停止；  0x02故障；  0x03前方障碍；  0x04出轨；  0x09电量不足；  0x10启动；  0x11空闲； |
| 3 | 电量 | 2 | unsigned short | 实际电量值\*100，取整数 |
| 4 | 速度 | 2 | unsigned short | 实际速度值\*100，取整数 |
| 5 | 当前X坐标 | 2 | unsigned short | 当前所在位置的X坐标（单位厘米） |
| 6 | 当前Y坐标 | 2 | unsigned short | 当前所在位置的Y坐标（单位厘米） |
| 7 | 当前角度 | 2 | unsigned short | 当前车身与水平方向的角度\*100 |
| 8 | 保留 | 3 |  | 保留，默认全为0x00 |

注意：

状态报告周期：100ms。

**2）任务请求**

功 能：请求路径

指令字：0x0102

数 据：总长度6字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | AGV ID | 2 | unsigned short |  |
| 2 | 当前X坐标 | 2 | unsigned short | 当前所在X坐标 |
| 3 | 当前Y坐标 | 2 | unsigned short | 当前所在Y坐标 |

**3）心跳包**

功 能：维持通讯连接，协助服务端判断连接状态

指令字：0x01DF

数 据：总长度2字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | AGV ID | 2 | unsigned short |  |

发送周期：4秒

**4）ACK**

功 能：对来自服务器的指令执行情况的回复

指令字：0x01EF

数 据：总长度8+N字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | AGV ID | 2 | unsigned short |  |
| 2 | 指令字 | 2 | unsigned short | 从服务器接收并执行的指令字 |
| 3 | 结果 | 2 | unsigned char | 指令执行结果：  0x0000成功；  0x0001失败；  其他数值则为错误码。 |
| 4 | 数据长度 | 2 | unsigned short | N(默认值0x0000) |
| 5 | 数据内容 | N |  | 数据内容 |

**3.2 服务器向AGV**

**1）设置运行路径**

功 能：向AGV发送路径序列

指令字：0x0001

数 据：总长度（2+N\*8）字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | 站点数目 | 2 | unsigned short | 数值：N |
| 2 | 站点1 | 8 | ---- | （见站点信息数据结构） |
| 3 | 站点2 | 8 | ---- | （见站点信息数据结构） |
| 4 | 站点3 | 8 | ---- | （见站点信息数据结构） |
|  | …… |  |  | （见站点信息数据结构） |
| 5 | 站点N | 8 | ---- | （见站点信息数据结构） |

站点信息数据结构：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | ID | 2 | unsigned short | 站点ID |
| 2 | 站点X坐标 | 2 | unsigned short | 站点的X坐标（单位cm） |
| 3 | 站点Y坐标 | 2 | unsigned short | 站点的Y坐标（单位cm） |
| 4 | 车身角度 | 1 | unsigned char | 0x00 0°  0x01 90°  0x02 180°  0x03 270° |
| 5 | 动作 | 1 | unsigned char | 0x00不停；  0x01停站。  0x02减速到最小速度。  0x03加速到正常速度；  0x04 停止后叉货  0x05 停止后卸货 |

**2）动作指令**

功 能：指令AGV执行某个动作

指令字：0x0002

数 据：总长度6字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | 动作 | 1 | unsigned char | 0x00运行；  0x01停止。 |
| 2 | 保留 | 5 |  | 保留，默认全为0x00 |

**3）设置AGV速度**

功 能：设置AGV的运行速度

指令字：0x0004

数 据：总长度6字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | 正常速度 | 2 | unsigned short | 速度值\*100，取整数 |
| 2 | 保留 | 4 | ---- | 保留，默认全为0x00 |

**4）ACK**

功 能：对来自AGV的指令执行情况的回复

指令字：0x00EF

数 据：总长度6+N字节

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **字段** | **长度（字节）** | **类型** | **说明** |
| 1 | 指令字 | 2 | unsigned short | 从AGV接收并执行的指令字 |
| 2 | 结果 | 2 | unsigned char | 指令执行结果：  0x0000成功；  0x0001失败；  其他数值则为错误码。 |
| 3 | 数据长度 | 2 | unsigned short | N(默认值0x0000) |
| 4 | 数据内容 | N |  | 数据内容 |