M Chustel ^{广州鲁邦通物联网科技有限公司}	文件编码	
TUDUSCU	版 本 号	V2. 0. 0

鲁邦通梯控云平台机器人接口

C C L C L C L C L C L C L C L C L C L C	文件编码	
WIOUSLE!	版 本 号	V2. 0. 0

变更控制页

版本号	拟制部门	拟制责任人	拟制/修订日 期	拟制/修订内容	最终批 准人
V2. 0. 0	云平台	余燕威	2024/11/06	鲁邦通梯控云平台机器人接口 规范	

目 录

1	概还	1
2	使用说明	1
	2.1 对接协议	1
	2.2 乘梯流程	
	2. 3 机器人订阅/发布 MQTT 主题说明	3
	2.4 公共响应参数	
3	机器人激活上线接口定义	
	3.1 获取机器人物实例标识	3
	3.2 激活机器人物实例	
	3.3 机器人上线	
4	机器人乘梯接口定义	
	4.1 发起乘梯请求	5
	4.2 发起入梯完成通知	7
	4.3 发起出梯完成通知	
	4. 4 取消乘梯	
	4.5 获取电梯乘梯情况	
	4.6 发起出梯请求	15
	4.7 开门延迟控制	17
5	梯控云平台下发指令接口定义	18
	5.1 发起入梯指令	18
	5.2 发起出梯指令	
	5.3 发起取消乘梯指令	20
	5.4 上报电梯状态数据	21
	5.5 发起无法入梯指令	23
	5.6 发起无法出梯指令	23
6	错误码定义	24
7	状态码定义	25

B (C)	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文件编码			
	WI COUSCEI				V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第1页 共26页

1 概述

本文档主要用于说明机器人对接梯控云平台的 API 接口, 便于第三方对接梯控服务。

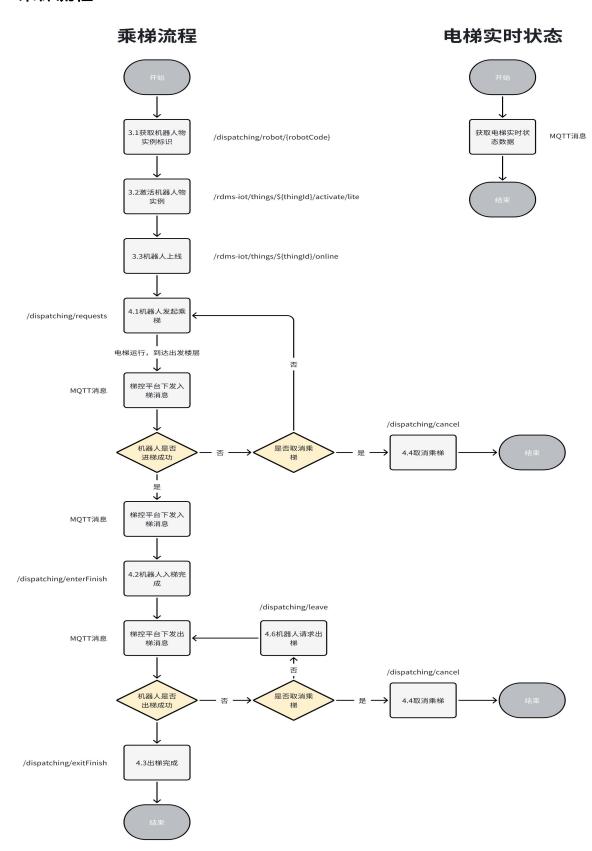
2 使用说明

2.1 对接协议

- 1) 机器人向梯控云平台注册或者发送指令时,采用 Http 协议。
- 2) 机器人接收梯控云平台指令时,梯控云平台采用 Mqtt 协议下发,机器人需要支持解析该协议。
- 3) 对接梯控云平台前,需提前向鲁邦通获取梯控云平台的 IP/域名和端口后,根据此文档进行对接调试。

B rob	LICK 广州鲁邦通物联网科技有限公司	文件编码			
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第 2页 共 26 页

2.2 乘梯流程



B (Ch	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文件编码			
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第 3页 共 26 页

2.3 机器人订阅/发布 MQTT 主题说明

机器人调用平台激活接口,返回的数据片段入下:

```
"topic": {
    "sub": {
        "command": "/EMQX1/1789900871220396034/user/command"
        },
        "pub": {
        "data": "/EMQX1/1789900871220396034/user/data",
        "ack": "/EMQX1/1789900871220396034/user/ack"
        }
}
```

注:

topic. sub. command 为机器人需要订阅的主题,用于接收梯控云平台下发的进梯/出梯/取消乘梯消息topic. pub. ack 为机器人在收到梯控云平台下发的进梯/出梯/取消乘梯消息后,需要发送响应消息的主题

2.4 公共响应参数

参数	类型	必填	最大长度	描述	示例值
code	String	是		返回码	
msg	String	是		返回码描述	
result	String	否		请求返回结果 json,参见具 体的 API 接口文档	

返回码说明

状态码	返回状态说明
1	成功
非1	失败

3 机器人激活上线接口定义

3.1 获取机器人物实例标识

API	/dispatching/robot/{robotCode}			版本	1.0	
接口协议	https 请求方式				请求方式	GET
描述	获取机器,	人物实例标识			I	
使用场景说明	获取机器。	人物实例标识				
请求参数						
参数名		是否必须	参数位置	描述		
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字符	串】	
robotCode		是	URL	机器人编码【字符串	1	
请求示例						
GET /dispatching/ro	bot/{robot	Code}				

B rob	LICK 广州鲁邦通物联网科技有限公司	文件编码			
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第 4页 共 26 页

Content-Type: application/json SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270 返回参数 "code": "1", "msg": "操作成功", //机器人物实例标识 "result": "1736643388046659585"

3.2 激活机器人物实例

API	/rdms-iot/things/\${thingId}/activate/lite	版本	1. 0
接口协议	https	请求方式	PUT
描述	激活机器人物实例		
使用场景描述	激活机器人物实例		
\±+\+\+\+\			

请求参数

参数名	是否必须	参数位置	描述
thingld	是	URL	机器人物实例标识【字符串】

请求示例

PUT /rdms-iot/things/\${thingId}/activate/lite

Content-Type: application/json

返回参数

```
"code": "1",
"msg": "操作成功",
"result": {
   "thingId": "1789900871220396034",
   "channelData": {
      "type": "MainMqttChannel",
      "properties": {
         "password": "mqtt123",
         "clientId": "1789900871220396034",
         "host": "tcp://172.16.11.182:1883",
         "topic": {
            "sub": {
               "command": "/EMQX1/1789900871220396034/user/command"
            },
            "pub": {
               "data": "/EMQX1/1789900871220396034/user/data",
               "ack": "/EMQX1/1789900871220396034/user/ack"
            }
```

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第 5页 共 26 页

```
},
    "username": "admin"
    }
}
}
```

3.3 机器人上线

API	/rdms-iot	/rdms-iot/things/\${thingId}/online			版本	1. 0		
接口协议	https	https			请求方式	PUT		
 描述	机器人上组	机器人上线						
使用场景描述	机器人上统	线 线						
请求参数								
参数名		是否必须	参数位置	描述				
thingld		是	URL	机器人物实例标识【	【字符串】			
请求示例								
PUT /rdms-iot/thir	ngs/\${thinglo	d}/online						
返回参数								
{								
"code": "1",								
"msg": "操作成功	"msg": "操作成功",							
"result": null								
}								

4 机器人乘梯接口定义

4.1 发起乘梯请求

API	/dispatch	ning/requests		版本							
接口协议	https		请求方式	POST							
描述	机器人发起乘梯请求										
使用场景说明	机器人发	起乘梯请求									
请求参数											
参数名		是否必须	参数位置	描述							
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字符串】							
traceld		是	Body	事件 Id【字符串】							
passenger		是	Body	机器人物实例标识	【字符串】						
from		是	Body	出发楼层【整形数	字】						
to		是	Body	目的楼层【整形数字】							
elevatorNumber	是 Body		Body	电梯编号【字符串】							
time		是	Body	当前时间戳,单位毫秒【整形数字】							
请求示例											

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第6页 共26页

```
POST /dispatching/requests
Content-Type: application/json
SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270
 "traceld": "c6f900443e9c",
  "passenger": "1736643388046659585",
  "elevatorNumber": "123456789",
  "from": 1,
 "to": 5,
 "time": 1704873488307
返回参数
  "code": "1",
 "result": {
    //电梯编号
    "elevatorNumber": "CS17048696969471977",
    //任务数据
    "taskData": {
      //事件 ld
      "traceId": "c6f900443e9c",
      //机器人 Id
      "robotId": "1736643388046659585",
      //机器人编码
      "robotCode": "15066235",
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //出发楼层
      "departureFloor": 1,
      //目的楼层
      "destinationFloor": 10,
      //任务阶段状态码
      "stageStatusCode": "1000",
      //任务阶段状态名
      "stageStatusName": "请求乘梯",
      //任务状态码
      "taskStatusCode": "1001",
      //任务状态名
      "taskStatusName": "乘梯请求已创建",
      //电梯编号
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977"
```

(Cab	LISTOI ^{广州鲁邦通物联网科技有限公司}	文	件编	码	
TODUSTE! 州鲁邦通彻联网科拉有限公司				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第7页 共26页

```
//电梯实时数据
    "eleRealTimeData": {
     //电梯 Id
      "elevatorId": "1744976127499341826",
     //电梯编号
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977",
     //连接状态 在线-ONLINE 离线-OFFLINE
      "connectionState": "ONLINE",
     //楼层
      "floor": 1,
     //运行方向
      "motion": "STOP",
     //0-平层, 1-非平层
      "layerStatus": 0,
     //0-无人, 1-有人, 其他值异常
      "peopleStatus": 0,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "backDoorLive": 4,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "fontDoorLive": 4,
     //事件 ld
      "traceId": "c6f900443e9c",
     //电梯状态
      "elevatorStatusCode": "working",
     //电梯状态名
"elevatorStatusName": "空闲中",
      //电梯乘梯人数
      "peopleNumber": 0
   }
  "msg": "操作成功"
```

4.2 发起入梯完成通知

API	/dispatch	ning/enterFinis	h		版本	1.0					
接口协议	https				请求方式	POST					
描述	机器人发	起入梯完成通知									
使用场景描述	机器人发	起入梯完成通知									
请求参数											
参数名		是否必须	参数位置	描述							
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字	符串】						

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第 8页 共 26 页

passenger	是	Body	机器人物实例标识【字符串】			
traceld	是	Body	事件 Id【字符串】			
time	是	Body	当前时间戳,单位毫秒【整形数字】			
连式二個	·					

```
请求示例
POST /dispatching/enterFinish
```

```
Content-Type: application/json

SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270

{
    "passenger": "1736643388046659585",
    "traceld": "c6f900443e9c",
    "time": "1704873488307"
```

```
返回参数
  "code": "1",
 "result": {
    //任务数据
    "taskData": {
      //事件 ld
      "traceId": "c6f900443e9c",
      //机器人 Id
      "robotId": "1736643388046659585",
      //机器人编码
      "robotCode": "15066235",
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //出发楼层
      "departureFloor": 1,
      //目的楼层
      "destinationFloor": 10,
      //任务阶段状态码
      "stageStatusCode": "2000",
      //任务阶段状态名
      "stageStatusName": "机器人入梯",
      //任务状态码
      "taskStatusCode": "2006",
      //任务状态名
      "taskStatusName": "机器人【入梯】完成事件",
      //电梯编号
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977"
    },
    //电梯实时数据
    "eleRealTimeData": {
```

(Cab	LICK 广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
WODUSTO				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第 9页 共 26 页

```
//电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
     //电梯编号
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977",
     //连接状态 在线-ONLINE 离线-OFFLINE
      "connectionState": "ONLINE",
     //楼层
      "floor": 1,
     //运行方向
      "motion": "STOP",
     //0-平层, 1-非平层
      "layerStatus": 0,
     //0-无人, 1-有人, 其他值异常
      "peopleStatus": 0,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "backDoorLive": 4,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "fontDoorLive": 4,
     //事件 Id
      "traceId": "c6f900443e9c",
     //电梯状态
      "elevatorStatusCode": "working",
     //电梯状态名
"elevatorStatusName": "空闲中",
      //电梯乘梯人数
      "peopleNumber": 0
   }
  "msg": "操作成功"
```

4.3 发起出梯完成通知

API	/dispatc	hing/exitFinish	1		版本	1. 0	
接口协议	https				请求方式	POST	
描述	机器人发	起出梯完成通知					
使用场景描述	机器人发	机器人发起出梯完成通知					
请求参数							
参数名		是否必须	参数位置	描述			
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字	符串】		
passenger		是	Body	机器人物实例标识	【字符串】		
traceld		是	Body	事件 Id【字符串】			
time	_	是	Body	当前时间戳,单位	毫秒【整形数字】	_	

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第10页 共26页

```
请求示例
POST /dispatching/exitFinish
Content-Type: application/json
SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270
   "passenger": "1736643388046659585",
  "traceId": "c6f900443e9c",
  "time": 1704873488307
返回参数
{
  "code": "1",
 "result": {
    //任务数据
    "taskData": {
      //事件 Id
      "traceId": "c6f900443e9c",
      //机器人 Id
      "robotId": "1736643388046659585",
      //机器人编码
      "robotCode": "15066235",
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //出发楼层
      "departureFloor": 1,
      //目的楼层
      "destinationFloor": 10,
      //任务阶段状态码
      "stageStatusCode": "5000",
      //任务阶段状态名
      "stageStatusName": "乘梯完成",
      //任务状态码
      "taskStatusCode": "5001",
      //任务状态名
      "taskStatusName": "机器人【出梯】完成",
      //电梯编号
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977"
    //电梯实时数据
    "eleRealTimeData": {
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //电梯编号
```

(Cab	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
1 Cobuste				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第11页 共26页

```
"elevatorNumber": "CS17048696969471977",
     //连接状态 在线-ONLINE 离线-OFFLINE
      "connectionState": "ONLINE",
     //楼层
      "floor": 1,
     //运行方向
      "motion": "STOP",
     //0-平层, 1-非平层
      "layerStatus": 0,
     //0-无人, 1-有人, 其他值异常
      "peopleStatus": 0,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "backDoorLive": 4,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "fontDoorLive": 4,
     //事件 Id
      "traceId": "c6f900443e9c",
     //电梯状态
      "elevatorStatusCode": "idleMode",
     //电梯状态名
"elevatorStatusName": "空闲中",
      //电梯乘梯人数
      "peopleNumber": 0
  }
 "msg": "操作成功"
```

4.4 取消乘梯

API	/dispatch	ning/cancel	版本	1. 0				
接口协议	https			请求方式	DELETE			
	机器人取	肖乘梯						
使用场景描述	机器人取	肖乘梯						
请求参数	<u> </u>							
参数名		是否必须	参数位置	描述				
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字	符串】			
traceld		是	Body	事件 Id【字符串】				
passenger		是	Body	机器人物实例标识	【字符串】			
cause		否	Body	原因【字符串】				
time		是	Body	当前时间戳,单位毫秒【整形数字】				
请求示例								
DELETE / dispatching/cancel								

(Cab	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文件编码			
で Cobuste				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第12页 共26页

```
Content-Type: application/json
SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270
   "passenger": "1736643388046659585",
  "traceId": "c6f900443e9c",
  "time": 1704873488307,
  "cause": "主动取消"
返回参数
  "code": "1",
 "result": {
    //任务数据
    "taskData": {
      //事件 Id
      "traceId": "c6f900443e9c",
      //机器人 Id
      "robotId": "1736643388046659585",
      //机器人编码
      "robotCode": "15066235",
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //出发楼层
      "departureFloor": 1,
      //目的楼层
      "destinationFloor": 10,
      //任务阶段状态码
      "stageStatusCode": "5000",
      //任务阶段状态名
      "stageStatusName": "乘梯完成",
      //任务状态码
      "taskStatusCode": "5006",
      //任务状态名
      "taskStatusName": "机器人取消乘梯请求",
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977"
    },
    //电梯实时数据
    "eleRealTimeData": {
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //电梯编号
```

(Cab	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
1 Cobuste				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第13页 共26页

```
"elevatorNumber": "CS17048696969471977",
     //连接状态 在线-ONLINE 离线-OFFLINE
      "connectionState": "ONLINE",
     //楼层
      "floor": 1,
     //运行方向
      "motion": "STOP",
     //0-平层, 1-非平层
      "layerStatus": 0,
     //0-无人, 1-有人, 其他值异常
      "peopleStatus": 0,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "backDoorLive": 4,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
      "fontDoorLive": 4,
     //事件 Id
      "traceId": "c6f900443e9c",
     //电梯状态
      "elevatorStatusCode": "idleMode",
     //电梯状态名
"elevatorStatusName": "空闲中",
      //电梯乘梯人数
      "peopleNumber": 0
   }
 "msg": "操作成功"
```

4.5 获取电梯乘梯情况

返回参数

API	/dispatch	/dispatching/eleStatus/{passenger}			版本	1.0		
接口协议	https		请求方式	GET				
描述	机器人获	机器人获取电梯乘梯情况						
使用场景说明	机器人获	机器人获取电梯乘梯情况						
请求参数								
参数名		是否必须	参数位置	描述				
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字	符串】			
passenger		是	URL	机器人物实例标识	【字符串】			
请求示例								
GET / dispatching/eleStatus/1736643388046659585								
Content-Type: application/json								
SECURITY-KEY: eh310a33-a93c-4f07-9h23-240579c7c270								

B (Ch	LICK 广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	COUSTER THE PROPERTY OF THE PR				V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第14页 共26页

```
"code": "1",
"result": {
  //任务数据
  "taskData": {
    //事件 Id
    "traceId": "c6f900443e9c",
    //机器人 Id
    "robotId": "1736643388046659585",
    //机器人编码
    "robotCode": "15066235",
    //电梯 ld
    "elevatorId": "1744976127499341826",
    //出发楼层
    "departureFloor": 1,
    //目的楼层
    "destinationFloor": 10,
    //任务阶段状态码
    "stageStatusCode": "5000",
    //任务阶段状态名
    "stageStatusName": "乘梯完成",
    //任务状态码
    "taskStatusCode": "5006",
    //任务状态名
    "taskStatusName": "机器人取消乘梯请求",
    //电梯编号
    "elevatorNumber": "CS17048696969471977"
  },
  //电梯实时数据
  "eleRealTimeDataList": [{
    //电梯 ld
    "elevatorId": "1744976127499341826",
    //电梯编号
    "elevatorNumber": "CS17048696969471977",
    //连接状态 在线-ONLINE 离线-OFFLINE
    "connectionState": "ONLINE",
    //楼层
    "floor": 1,
    //运行方向
    "motion": "STOP",
    //0-平层, 1-非平层
    "layerStatus": 0,
```

(Cab	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
1 Cobuste				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第15页 共26页

```
//0-无人, 1-有人, 其他值异常
    "peopleStatus": 0,
   //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
    "backDoorLive": 4,
   //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
    "fontDoorLive": 4,
   //事件 Id
    "traceId": "c6f900443e9c",
   //电梯状态
    "elevatorStatusCode": "idleMode",
   //电梯状态名
    "elevatorStatusName": "空闲中",
    //电梯乘梯人数
    "peopleNumber": 0
 }]
},
"msg": "操作成功"
```

4.6 发起出梯请求

API	/dispatch	ning/leave			版本	1.0	
接口协议	https		请求方式	POST			
描述	机器人发	起出梯请求					
使用场景说明	机器人发	起出梯请求					
请求参数	·						
参数名		是否必须	参数位置	置 描述			
SECURITY-KEY		是	Header	接口访问秘钥【字	符串】		
traceld		是	Body	事件 Id【字符串】			
passenger		是	Body	机器人物实例标识	【字符串】		
to		是	Body	目的楼层【整形数字】			
elevatorNumber		是	Body	电梯编号【字符串]		
time		是	Body	当前时间戳,单位	毫秒【整形数字】		
请求示例							

```
POST /dispatching/requests
```

```
Content-Type: application/json
```

SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270

{ "tr

"traceId": "c6f900443e9c",

"passenger": "1736643388046659585",

"to": 5,

"elevatorNumber": "123456789",

"time": 1704873488307

}

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第16页 共26页

```
返回参数
  "code": "1",
 "result": {
    "elevatorNumber": "CS17048696969471977",
    //任务数据
    "taskData": {
     //事件 Id
      "traceId": "c6f900443e9c",
      //机器人 ld
      "robotId": "1736643388046659585",
      //机器人编码
      "robotCode": "15066235",
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //出发楼层
      "departureFloor": 1,
      //目的楼层
      "destinationFloor": 10,
      //任务阶段状态码
      "stageStatusCode": "4000",
      //任务阶段状态名
      "stageStatusName": "机器人出梯",
      //任务状态码
      "taskStatusCode": "4005",
      //任务状态名
      "taskStatusName": "机器人发起【出梯】事件",
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977"
    },
    //电梯实时数据
    "eleRealTimeDataList": [ {
      //电梯 ld
      "elevatorId": "1744976127499341826",
      //电梯编号
      "elevatorNumber": "CS17048696969471977",
      //连接状态 在线-ONLINE 离线-OFFLINE
      "connectionState": "ONLINE",
      //楼层
      "floor": 1,
      //运行方向
```

(Cab	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
1 Cobuste				号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第17页 共26页

```
"motion": "STOP",
     //0-平层, 1-非平层
     "layerStatus": 0,
     //0-无人, 1-有人, 其他值异常
     "peopleStatus": 0,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
     "backDoorLive": 4,
     //2-关门到位, 4-开门到位, 其他值异常
     "fontDoorLive": 4,
     //事件 Id
     "traceId": "c6f900443e9c",
     //电梯状态
     "elevatorStatusCode": "working",
     //电梯状态名
"elevatorStatusName": "空闲中",
      //电梯乘梯人数
     "peopleNumber": 0
   }]
 },
 "msg": "操作成功"
```

4.7 开门延迟控制

API	/dispatching/openDoor	版本	1. 0
接口协议	https	请求方式	POST
描述	机器人发起开门延迟控制请求		
使用场景说明	机器人发起开门延迟控制请求		
请 求			

请求参数

参数名	是否必须	参数位置	描述
SECURITY-KEY	是	Header	接口访问秘钥【字符串】
passenger	是	Body	机器人物实例标识【字符串】
elevatorNumber	是	Body	电梯编号【字符串】

请求示例

```
POST /dispatching/requests
Content-Type: application/json
SECURITY-KEY: eb310a33-a93c-4f07-9b23-240579c7c270
{
    "passenger": "123454",
    "elevatorNumber": "11111111"
```

返回参数

{

(Cab	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	WODUSTE 州晋邦通彻联网科技有限公司				V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第18页 共26页

```
"code": "1",
"msg": "操作成功",
"result": "1239621495020625920",
}
```

5 梯控云平台下发指令接口定义

5.1 发起入	梯指令							
API					版本	1. 0		
接口协议	mqtt	mqtt 请求方式						
	梯控云平台	台向机器人下发.	入梯指令					
使用场景说明				.器人下发入梯指令				
请求参数								
参数名		是否必须	类型	描述				
requestId		是	String	当前时间戳				
thingld		是	String	平台下发的唯一构	示识及机器人物实	例标识		
instructionId		是	String	ack 响应目标指令				
body		是	String	指令内容,入梯排	旨令为 enter			
请求示例								
"thingId": "h }, "body": { "command } }		-4055-972b-7c	d7dddab56e5'					
{								
//当前时间戳								
"requestId": "1	62700349719	9",						
"heads": {								
-	今标识 与诗句	於参数的 instruc	rtionId 促挂—至	.(τ				
		-21b6-4574-b3						
				•				
] thingId 保持一 致				
"thingld": "h	hhf689a-f4c4	-4055-972b-7d	d7dddab56e5"	•				
},								
"body": {								

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第19页 共26页

```
//状态码 1-成功 0-失败
"statusCode": "1",
//状态原因说明,可自行定义
"status": "Success"
```

API					版本	1. 0		
接口协议	mqtt				请求方式			
 描述		 台向机器人下发出	 出梯指令					
使用场景说明				器人下发出梯指令				
请求参数								
参数名		是否必须	类型	描述				
requestld		是	String	当前时间戳				
thingld		是	String	平台下发的唯一标	识及机器人物实	例标识		
instructionId		是	String	ack 响应目标指令标识				
body		是	String	指令内容,出梯指	令为 leave			
请求示例								
{ "requestId": "16	2700349719	9",						
"heads": {								
"instructionId	l": "5bf698c8	-21b6-4574-b3	3b2-4ec512d0	Ob0a",				
"thingId": "hh	nhf689a-f4c4	-4055-972b-7d	l7dddab56e5"					
},								
"body": {								
"command"	: "leave"							
}								
•								

```
返回参数
 //当前时间戳
  "requestId": "1627003497199",
 "heads": {
    //ack 目标指令标识,与请求参数的 instructionId 保持一致
   "instructionId": "5bf698c8-21b6-4574-b3b2-4ec512d00b0a",
    //平台下发的唯一标识及机器人物实例标识,与请求参数的 thingld 保持一致
   "thingId": "hhhf689a-f4c4-4055-972b-7d7dddab56e5"
  },
 "body": {
    //状态码 1-成功 0-失败
    "statusCode": "1",
    //状态原因说明,可自行定义
```

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第20页 共26页

```
"status": "Success"
}
```

5.3 发起取消乘梯指令

"command": "cancel"

API					版本	1. 0		
接口协议	mqtt				请求方式			
		台向机器人下发耳	以消乘梯指令					
使用场景说明	当梯控云-	平台因为一些异常	常原因导致乘梯	取消时,梯控云平台	向机器人下发取消	乘梯指令		
请求参数	•							
参数名		是否必须	类型	描述				
requestId		是	String	当前时间戳				
thingld		是	String	平台下发的唯一标识及机器人物实例标识				
instructionId		是	String	ack 响应目标指令标识				
body		是	String	指令内容,出梯	指令为 cance l			
青求示例								
"requestId": "16	2700349719	9",						
"heads": {								
"instructionId	l": "5bf698c8	-21b6-4574-b3	b2-4ec512d00)b0a".				
		-4055-972b-7d						
•	1111003a-1404	- 4 033-3120-10	raduabboes					
},								
"body": {								

}

```
返回参数
 //当前时间戳
  "requestId": "1627003497199",
 "heads": {
    //ack 目标指令标识,与请求参数的 instructionId 保持一致
   "instructionId": "5bf698c8-21b6-4574-b3b2-4ec512d00b0a",
   //平台下发的唯一标识及机器人物实例标识,与请求参数的 thingld 保持一致
   "thingId": "hhhf689a-f4c4-4055-972b-7d7dddab56e5"
 },
 "body": {
   //状态码 1-成功 0-失败
   "statusCode": "1",
   //状态原因说明,可自行定义
   "status": "Success"
 }
```

B (ch	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
100	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第21页 共26页

5.4 上报电梯状态数据

API					版本	1. 0			
接口协议	mqtt				请求方式				
 描述	 	 ì向机器人上报	 电梯状态数据						
使用场景说明				.器人上报电梯实时数	据和任务状态数据				
请求参数									
参数名		是否必须	类型	描述					
requestId		是	String	当前时间戳	1-10-7-10-00 1 de-	In I - Am			
thingld instructionld		是 是	String	平台下发的唯一标识及机器人物实例标识 ack 响应目标指令标识					
body		疋 是	String String		^{マがに} 电梯状态数据指令	カeleStatusData			
	l	Æ	Oct 111g	H 41.14, TW		/y c100tata3bata			
"requestId": "1	627003497199)" ,							
"heads": {									
· ·	d": "5bf698c8-	21b6-4574-h	3b2-4ec512d0	0b0a",					
	hhf689a-f4c4-								
},		1000 0720 7	ar addabbees						
"body": {									
•	"eleStatusData	יי							
"eleStatusDat		' ,							
//电梯实时数	-								
//电标头的象 \									
	Data\.{								
//电梯 ld	L-IV II. V II 4 7 2 C C E	74060507064	0.2). "						
	Id\": \"173665	/486859/964	82\",						
//电梯编号									
	Number\": \"1		_						
	在线-ONLINE		E						
	ionState\": \"C	NLINE\",							
//楼层									
\"floor\": ´									
//运行方向									
\"motion\	": \"UP\",								
//0-平层,	1-非平层								
\"layerSta	tus\": 0,								
//0-无人,	1-有人,其他值	异常							
\"peopleS	tatus\": 0,								
//2-关门到	位,4-开门到位	ī, 其他值异常							
\"backDoo	orLive\": 2,								
//2-关门到	位,4-开门到位	ī, 其他值异常							
\"fontDoo	rLive\": 2								
},									

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第22页 共26页

```
//电梯任务数据
    \"taskData\": {
      //任务 Id
      \"taskId\": \"1737005330054938625\",
      //追踪 Id
     \ "traceId\": \"c6f900443e9c\",
      //机器人 Id
     \"robotId\": \"1736643388046659585\",
      //机器人编码
      \"robotCode\": \"testRobot\",
      //电梯 ld
      \"elevatorId\": \"1736657486859796482\",
      //出发楼层
      \"departureFloor\": 1,
      //目的楼层
      \"destinationFloor\": 12,
      //任务状态代码
      \"taskStatusCode\": \"robotFinishEnterEle\",
      //任务状态名称
      \"taskStatusName\": \"机器人入梯完成\"
 }"
返回参数
 //当前时间戳
  "requestId": "1627003497199",
 "heads": {
    //ack 目标指令标识,与请求参数的 instructionId 保持一致
    "instructionId": "5bf698c8-21b6-4574-b3b2-4ec512d00b0a",
    //平台下发的唯一标识及机器人物实例标识,与请求参数的 thingld 保持一致
    "thingId": "hhhf689a-f4c4-4055-972b-7d7dddab56e5"
  },
 "body": {
    //状态码 1-成功 0-失败
    "statusCode": "1",
    //状态原因说明, 可自行定义
    "status": "Success"
  }
```

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文	件编	码	
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第23页 共26页

5.5 发起无法入梯指令

					版本	1. 0			
接口协议	mqtt				请求方式				
		台向机器人下发表	C 注 \						
	-			机器人下发无法入梯指	<u>~</u>				
	コモ1771712	公山及佞居起門,	柳江五十日円	ル語八下及ルムハ(物)日	₹				
参数名		是否必须	类型	描述					
requestId			String	当前时间戳					
thingld		是	String	平台下发的唯一标	识及机器人物实值				
instructionId		是	String	ack 响应目标指令标	示识				
body		是	String	指令内容,入梯指·	令为 unab l eEnte	r			
请求示例									
"heads": { "instructionId" "thingId": "hhh }, "body": { "command": } } 返回参数 { //当前时间戳 "requestId": "162 "heads": { //ack 目标指令	nf689a-f4c4 "unableEnte 7003497199	er" 9",	7dddab56e5" tionId 保持一到	Į.					

5.6 发起无法出梯指令

API	版本	1. 0

B rob	LICKOI广州鲁邦通物联网科技有限公司	文件编码			
	USCEI	版	本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第24页 共26页

	mqtt			ì			
	mq c c						
描述		梯控云平台向机器人下发无法入梯指令					
使用场景说明	当电梯到达	当电梯到达目的楼层超时,梯控云平台向机器人下发无法出梯指令					
请求参数				-			
参数名		是否必须	类型	描述			
requestId			String	当前时间戳			
thingld			String	平台下发的唯一标识及机器人物实例标识			
instructionId			String	ack 响应目标指令标识			
body 注式二加		是	String	指令内容,入梯指令为 unab l eLeave			
请求示例							
{							
"requestId": "16	627003497199	",					
"heads": {							
"instructionle	d": "5bf698c8-2	21b6-4574-b3	b2-4ec512d0	Ob0a",			
"thingId": "h	hhf689a-f4c4-4	4055-972b-7d	7dddab56e5"				
},							
"body": {							
•	": "unableLeave	a"					
	. dilabicicavi	-					
}							
<u>}</u>							
返回参数							
{							
//当前时间戳							
"requestId": "16	627003497199	",					
"heads": {							
//ack 目标指 ⁴	令标识,与请求	参数的 instruct	tionId 保持一致	Į			
"instructionle	d": "5bf698c8-	21b6-4574-b3	b2-4ec512d0	0b0a".			
//亚台下发的	唯一标识及机器	人物实例标识	与请求参数的	thingld 保持——致			
				thingId 保持一致			
"thingId": "h	唯一标识及机器 hhf689a-f4c4-4			thingld 保持一致			
"thingId": "hl				thingId 保持一致			
"thingId": "hl }, "body": {	hhf689a-f4c4-4			thingld 保持一致			
"thingId": "hl	hhf689a-f4c4-4			thingId 保持一致			
"thingId": "hl }, "body": {	hhf689a-f4c4-4			thingId 保持一致			
"thingId": "hl }, "body": { //状态码 1-页 "statusCode"	hhf689a-f4c4-4	4055-972b-7d		thingId 保持一致			
"thingId": "hl }, "body": { //状态码 1-页 "statusCode"	hhf689a-f4c4- <i>4</i>	4055-972b-7d		thingId 保持一致			
"thingId": "hl }, "body": {	hhf689a-f4c4- <i>4</i>	4055-972b-7d		thingId 保持一致			

6 错误码定义

错误码	错误描述	备注
1001001000	机器人不存在	
1001001001	机器人编码已存在	

M Cobuste 广州鲁邦通物联网科技有限公司				码	
W I U DUSCEI			本	号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第25页 共26页

1001001002	目的楼层不能等于出发楼层			
1001001003	机器人未绑定电梯			
1001003004	机器人作业中			
1001003005	机器人事件 ID 跟当前任务不匹配			
1001001006	机器人已入梯			
1001001007	机器人已出梯			
1001001008	机器人未入梯			
1001001009	机器人已绑定电梯			
1001001010	机器人当前存在一个未完成的乘梯任务			
1001002000	梯控设备不存在			
1001002001	梯控设备 Sn 已存在			
1001002002	梯控设备已绑定电梯			
1001003000	电梯不存在			
1001003001	电梯编号已存在			
1001003002	电梯已绑定该梯控设备			
1001003003	电梯已绑定该机器人			
1001003004	电梯未绑定梯控设备			
1001003005	电梯未绑定机器人			
1001003006	电梯作业中			
1001003007	电梯不在线			
1001003008	电梯未到出发楼层			
1001003009	电梯未到目的楼层			
1001003010	机器人编码和设备 Sn 不能同时为空			
1001003011	电梯未停止			
1001003012	电梯楼层不匹配			
1001003013	电梯未上报实时数据			
1001003014	电梯实时楼层不匹配			
1001003015	电梯门未开			
1001003016	电梯当前存在一个未完成的乘梯任务			
1001006000	任务不存在			
1001006001	任务已完成			
1001006002	任务已取消			
1001006003	该任务事件 ID 未找到乘梯任务,需重新发起乘梯请求			
1001006004	该任务事件 ID 对应的乘梯任务已完成			

7 状态码定义

阶段状态码	阶段状态码描述	任务状态码	任务状态码描述
		1001	平台创建乘梯任务
		1002	平台下发网关【出发楼层】指令(失败)
		1003	平台下发网关【出发楼层】指令(成功)
		1004	网关已响应【出发楼层】指令(失败)
		1005	网关已响应【出发楼层】指令(成功)
	请求乘梯	1006	电梯到达【出发楼层】事件(超时)
1000		1007	平台下发机器人【无法入梯】指令(失败)
		1008	平台下发机器人【无法入梯】指令(成功)
		1009	机器人已响应【无法入梯】指令(失败)
		1010	机器人已响应【无法入梯】指令(成功)
		1011	电梯到达【出发楼层】事件(异常)
		1012	电梯到达【出发楼层】事件
		2001	平台给机器人发【入梯】指令(失败)
		2002	平台给机器人发【入梯】指令(成功)
2000	机器人入梯	2003	机器人已响应【入梯】指令(成功)

M Cobuste 广州鲁邦通物联网科技有限公司				码	
	TOUSLEI			号	V2. 0. 0
文件名称	鲁邦通梯控云平台机器人接口	页		码	第26页 共26页

		2004	机器人已响应【入梯】指令(失败)
		2005	机器人【入梯】完成事件
		3001	平台下发网关【入梯释放开门】指令(失败)
		3002	平台下发网关【入梯释放开门】指令(成功)
		3003	【入梯释放开门】指令响应(失败)
		3004	【入梯释放开门】指令已响应(成功)
		3005	平台下发网关【目的楼层】指令(失败)
		3006	平台下发网关【目的楼层】指令(成功)
	机器人乘梯中	3007	网关已响应【目的楼层】指令(失败)
		3008	网关已响应【目的楼层】指令(成功)
3000		3009	电梯到达【目的楼层】事件(超时)
		3010	平台下发机器人【无法出梯】指令(失败)
		3011	平台下发机器人【无法出梯】指令(成功)
		3012	机器人已响应【无法出梯】指令(失败)
		3013	机器人已响应【无法出梯】指令(成功)
		3014	电梯到达【目的楼层】事件(异常)
		3015	电梯到达【目的楼层】事件
	机器人出梯	4001	平台给机器人发【出梯】指令(失败)
		4002	平台给机器人发【出梯】指令(成功)
4000		4003	机器人已响应【出梯】指令(失败)
		4004	机器人已响应【出梯】指令(成功)
		4005	机器人发起【出梯】事件
		5001	机器人【出梯】完成
		5002	平台下发网关【出梯释放开门】指令(失败)
	乘梯完成	5003	平台下发网关【出梯释放开门】指令(成功)
5000		5004	【出梯释放开门】指令响应(失败)
		5005	【出梯释放开门】指令响应(成功)
		5006	乘梯请求已完成(机器人取消)
		5007	乘梯请求已完成(任务超时)