

ACHTUNG!

Die am 11.08.2019 veröffentlichte Firmware V1.0 hat einen bedeutenden Bug:

Wird am Mäher eine falsche Pin eingegeben, sperrt sich das Webinterface von Robonect! In diesem Fall werden Benutzername und Passwort nicht mehr akzeptiert.

Sollte dies bereits passiert sein, muss Robonect über die Reset-Pin zurückgesetzt werden. Hierzu am Mäher "9999 minus Mäher-Pin" eingeben. Ist die Pin des Mähers beispielsweise 1234 muss also 8765 eingegeben werden. Nach ca. 30 Sekunden ist Robonect auf Werkseinstellung zurückgesetzt.

Anschließend sollte die Robonect Firmware V1.0a (Released am 20.08.2019) über das dann offene WLAN von Robonect installiert werden!

Dieser Fehler ist in der nun veröffentlichten V1.0a gefixt! - Auf diese sollte daher dringend aktualisiert werden!!!

ÜBERSICHT DER API (STAND FW1.0 BETA7A)

ANTWORTEN 

Thema durchsuchen...




4 Beiträge • Seite 1 von 1

LaborEtArs



Übersicht der API (Stand FW1.0 Beta7a)

 Do 13. Jun 2019, 12:58

Nachdem es (aktuell) noch keine vollständige Übersicht der aktuellen API gibt (ist ja von @admin angekündigt), habe ich übergangsweise mal den recherchierten Stand zusammengestellt.

Das ist sicher nicht vollständig und ich habe keine Doku, sondern nur (Teile) der puren API, aber vielleicht hilft es dem ein- oder anderen dennoch...

Anstelle von '/json?' geht natürlich auch '/xml?'

/json?cmd=battery

....battery

....id

....charge

....voltage

....current

....temperature

....capacity

....full

....remaining

/json?cmd=direct&left=%il&right=%ir&timeout=%ut

....%il: Drehzahl(?) linkes Rad; kann auch ein negativer Wert sein

....%ir: Drehzahl(?) rechtes Rad; kann auch ein negativer Wert sein

...%ut: *Dauer in Millisekunden (1/1000 Sekunden), maximaler Wert: 5000*

/json?cmd=error [&reset]

...errors
 ...0..4
error_code
error_message
date
time
unix

/json?cmd=ext

...ext
gpio1
inverted
status
gpio2
inverted
status
out1
inverted
status
out2
inverted
status

/json?cmd=ext&ext=[0..1]

/json?cmd=hour

...general
run
mow
search
charge
charges
errors
since

/json?cmd=mode&mode= <neuer Modus>

Erlaubte Modi:

...home <1: Mäher fährt in die Ladestation>
 ...eod <2: Mäher schalte aus 'home' und um 00:00 Uhr wieder in den vorherigen Modus>
 ...man <3: Mäher schaltet in den manuellen Betrieb; i.S. 'auto aus'>
 ...auto <4: Mäher schaltet in den automatischen, d.h. timergesteuerten Betrieb>
 ...job <Mäher führt einen Mähauftrag aus>
duration <Dauer des Auftrages. Wenn der Mäher lädt, läuft die 'Uhr' dennoch!>
start <Startuhrzeit 'hh:mm', kann entfallen, dann gilt 'sofort'
end <Endzeit 'hh:mm'>
after <Modus, der nach diesem Mähauftrag aktiviert werden soll. '0' bedeutet, den Modus nicht ändern>
remotestart <Fernstartpunkt; 0:Ladestation, 1:Startpunkt 1, 2: Startpunkt 2; evtl. <Danke an demichve> 0:Standard(?), 1:Normal(?), 2: Pkt 1, 3: Pkt 2>

/json?cmd=motor

...drive
left
current
power
speed
right
current
power
speed
 ...blade
current
average
speed

/json?cmd=portal

...enabled
 ...connected
 ...address
domain
url
host
default
friendly

/json?cmd=push

...push
server
url
trigger
interval
trigger%i
name <z.B. 'Parked', 'Mowing', ...>
enter
leave
mit i=0..9

/json?cmd=push&url=192.168.1.1:80 <Danke an LegoSpieler!>

/json?cmd=push&interval=n (n Sekunden)

/json?cmd=push&trigger%i=[0 (AUS), 1 (Enter EIN, Leave AUS), 2 (Enter AUS Leave EIN), 3 (Enter EIN, Leave EIN)]

...mit i=0..9

Info: Die einzelnen Anweisungen können verkettet werden; z.B.: /json?cmd=push&trigger0=1&trigger4=3

/json?cmd=status

...name
 ...id
 ...status
status
> 0: Status wird ermittelt

.....> 1: Automower parkt
.....> 2: Automower mäht
.....> 3: Automower sucht die Ladestation
.....> 4: Automower lädt
.....> 5: Automower sucht (wartet auf das Umsetzen im manuellen Modus)
.....> 7: Fehlerstatus
.....> 8: Schleifensignal verloren
.....> 16: Automower abgeschaltet
.....> 17: Automower schläft
.....duration
.....mode
.....> 0: Auto
.....> 1: Manuell
.....> 2: Home
.....> 3: Demo
.....battery
.....hours
...timer
.....status
.....> 0: Deaktiviert
.....> 1: Aktiv
.....> 2: Standby
.....next
.....date
.....time
.....unix
...blades
.....quality
.....hours
.....days
...wlan
.....signal
...health
.....temperature
.....humidity
<
...alarm
.....voltage3v3extmin
.....voltage3v3extmax
.....voltage3v3intmin
.....voltage3v3intmax
.....voltagebattmin
.....voltagebattmax
.....temperatureMin
.....temperatureMax
.....humidityMax
.....voltages
.....ext3v3
.....int3v3
.....batt
.....climate
.....temperature

.....humidity

>

....clock

.....date

.....time

.....unix

/json?cmd=timer

...timer

.....0..13

.....id

.....enabled

.....start

.....end

.....weekdays

.....mo

.....tu

.....we

.....th

.....fr

.....sa

.....su

.....save=1 // Sichert die Daten im Roboter <Danke an kobelka>

/json?

cmd=timer&timer=1&start=06:00&end=09:00&mo=1&tu=1&we=1&th=1&fr=1&sa=1&su=1&enable=1

/json?cmd=version

...mower

.....hardware

.....production

.....serial

.....msw

.....compiled

.....title

.....version

.....sub

.....version

...serial

...application

.....comment

.....compiled

.....version

...bootloader

.....comment

.....compiled

.....version

...wlan

.....at-version

.....sdk-version

/json?cmd=wlan

-ap
-enable
-mac
-hidden
-ssid
-password
-channel
-encryption
-maxconn
-ip
-netmask
-gateway
-dhcp
-enable
-start
-end
- ...station
-enable
-mac
-signal
-ssid
-password
-dhcp
-ip
-netmask
-gateway

/json?cmd=name [&name=<newname>]

/json?cmd=start

/json?cmd=stop

/json?cmd=service&<reboot, shutdown, sleep>

/json?cmd=weather

- ...service
-enable
-location
-zip
-country
-config
-maxrain
-mintemp
-maxtemp
-minhumidity
-maxhumidity
- ...weather
-break
-rain
-temperature
-humidity

```
.....icon <Icon-URL für OpenWeatherMap>
.....condition
.....toorainy
.....toocold
.....toowarm
.....toodry
.....toowet
.....timestamp
.....date
.....time
.....unix
```

/json?cmd=wire *Info: Aktuell wird syntaktisch falsches JSON zurückgegeben*

```
...sensor <Vorn/links>
.....description
.....quality
.....a
.....n
.....f
.....g1
.....g2
...sensor <vorn/rechts>
.....description
.....quality
.....a
.....n
.....f
.....g1
.....g2
...sensor <hinten/rechts>
.....description
.....quality
.....a
.....n
.....f
.....g1
.....g2
...sensor <hinten/links>
.....description
.....quality
.....a
.....n
.....f
.....g1
.....g2
```

/json?cmd=gps

/json?door <Danke an LegoSpieler!>

```
...door
.....enabled
.....open
```

.....arrested
.....delay
.....total

/json?door&delay= (0 aus, -1 AN, 0-240 Zeit)
/json?door&release (geöffnetes Tor bestätigen)

/json?cmd=remote

PS: Leider 'frißt' das Forum führende Tabs und Leerzeichen, daher die ''

Zuletzt geändert von LaborEtArs am Mi 11. Sep 2019, 18:41, insgesamt 14-mal geändert.



LegoSpieler



Re: Übersicht der API

Fr 14. Jun 2019, 07:58

Super, Vielen Dank!!

Füge noch bitte hinzu:

json?door

...door
.....enabled
.....open
.....arrested
.....delay
.....total

json?door&delay= (0 aus, -1 AN, 0-240 Zeit)
json?door&release (geöffnetes Tor bestätigen)

Grüße LegoSpieler

HomeServer Logikbaustein <viewtopic.php?f=23&t=2370>



kobelka



Re: Übersicht der API (Stand FW1.0 Beta7a)

Do 22. Aug 2019, 07:14

Moin,
bei dem Timer Command

CODE: ALLES AUSWÄHLEN

```
/json?cmd=timer&timer=1&start=06:00&end=09:00&mo=1&tu=1&we=1&th=1&fr=1&sa=1&su=1&enable=1
```

muss auf jeden Fall noch ein save=1 dahinter, sonst werden die Timer nur im Robonect gespeichert aber nicht im Rasenrobi...

LG



demichve



Re: Übersicht der API (Stand FW1.0 Beta7a)

Mi 11. Sep 2019, 09:28

Fernstartpunkt verhält sich nicht so, wie hier beschrieben:
Wenn man "2" eingibt, dann startet er am Fernstartpunkt 1 !!!

Es hatte auch mal jemand folgendes gepostet, das kann ich bestätigen.

remotestart

0 : Standardeinstellung verwenden

1: Normal

2 : Mäh Auftrag bei Fernstart-Punkt 1 beginnen

3 : Mäh Auftrag bei Fernstart-Punkt 2 beginnen

Ich nutze die V1.0a



ANTWORTEN ↩



4 Beiträge • Seite 1 von 1

< Zurück zu „API für Robonect® Hx“

GEHE ZU ▼

Wer ist online?

Mitglieder in diesem Forum: bahnuhr und 0 Gäste

Foren-Übersicht

Kontakt Alle Cookies des Boards löschen

Flat Style by [Ian Bradley](#) • Powered by [phpBB®](#) Forum Software © phpBB Limited
Nutzungsbedingungen **Datenschutzrichtlinie**

Deutsche Übersetzung durch [phpBB.de](#)