


| Plugin-Daten     |                                                                                                                                                                                                                                                       |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Autor            | <a href="#">Michael Schlenstedt</a>                                                                                                                                                                                                                   |
| Logo             |                                                                                                                                                                      |
| Status           | UNSTABLE                                                                                                                                                                                                                                              |
| Version          | 0.6.0                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Min. LB Version  | 2.2.0                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Release Download | <a href="https://github.com/mschlenstedt/LoxBerry-Plugin-Landroid-NG/archive/refs/tags/LoxBerry-Plugin-Landroid-NG-0.6.0.zip">https://github.com/mschlenstedt/LoxBerry-Plugin-Landroid-NG/archive/refs/tags/LoxBerry-Plugin-Landroid-NG-0.6.0.zip</a> |
| Beschreibung     | Steuerung der Worx/Landxcape/Kress Mähroboter über Loxone                                                                                                                                                                                             |
| Sprachen         | EN                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Diskussion       | <a href="https://www.loxforum.com/forum/projektforen/loxberry/plugins/306569-plugin-worx-landroid">https://www.loxforum.com/forum/projektforen/loxberry/plugins/306569-plugin-worx-landroid</a>                                                       |

# Worx Landroid Mähroboter NG

[Version History...](#)

<https://github.com/mschlenstedt/LoxBerry-Plugin-Landroid-NG/releases>

## Funktion des Plugins

Das Plugin dient zur Steuerung der Landroid Mähroboter sowie auch kompatibler Mäher von Landxcape und Kress. Das Plugin verwendet dazu die Software [MQTT Landroid Bridge](#). Es können Daten vom Mäher empfangen werden und in Loxone weiterverarbeitet werden und der Mäher kann über Loxone auch gesteuert werden.

Da das ursprüngliche Plugin [Worx Landroid Mähroboter](#) von Hismastersvoice auf Grund einer API-Änderung nicht mehr funktioniert, wurde dieses Plugin (NG - "Next Generation") entwickelt.

## Installation

Das Plugin wird ganz normal über die Pluginschnittstelle installiert. **Unter LoxBerry 2.x muss zusätzlich das [MQTT Gateway Plugin](#) installiert sein!**

## Erstkonfiguration

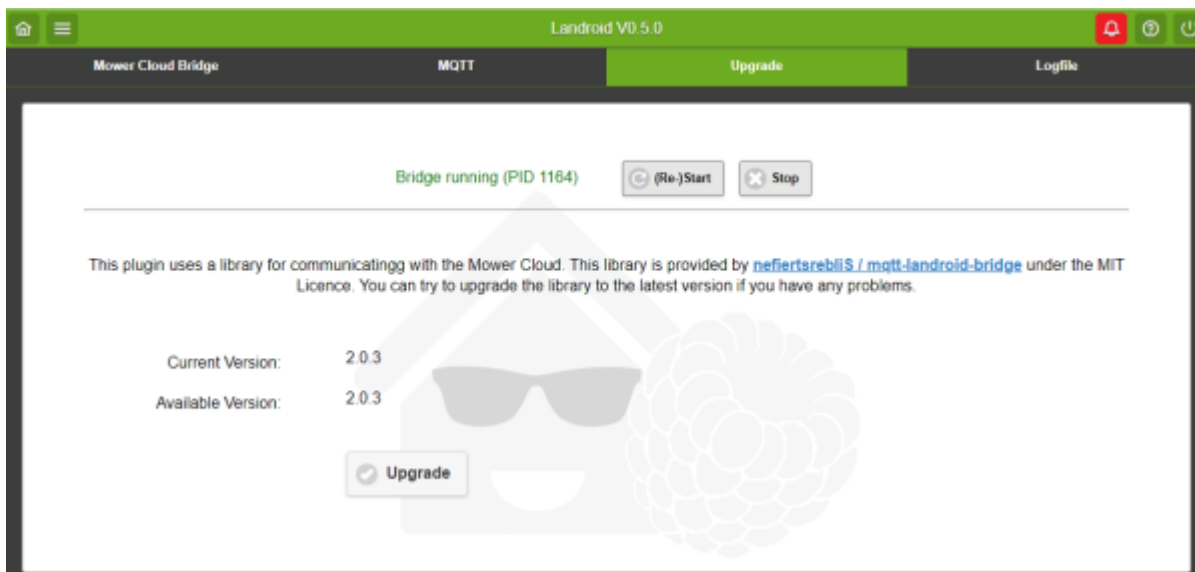
### Account Sperrungen



Bei zu häufigen Zugriffen auf die API sperrt Euch Worx für 24h von eurem Account aus. Während die Bridge läuft, beachtet sie das und greift entsprechend selten auf die API zu. Vermeidet aber die Bridge zu häufig neu zu starten! Benutzt nicht das Plugin und die Hersteller App parallel. Seltene Zugriffe auch über die App sollten kein Problem darstellen, wenn ihr aber zu häufig parallel auf euren Cloud-Account zugreift, werdet ihr



Schnittstelle geändert hat), kann die entsprechende Bibliothek aktualisiert werden. Das geschieht automatisch, nachdem ihr auf "Update" geklickt habt. Nach dem Upgrade muss die Bridge neu gestartet werden.



## Empfangbare Daten (MQTT)

Die Anbindung an Loxone erfolgt über das MQTT Gateway (Daten empfangen) und virtuellen Eingängen. Detaillierte Informationen finden sich hier:

[MQTT Gateway - Schritt für Schritt](#)

Das Senden von Daten erfolgt über Virtuelle HTTP Ausgänge. Die Einrichtung ist weiter oben im Kapitel "Befehle senden" bereits beschrieben.

### Status

| Topic                                    | Beschreibung                                     |
|------------------------------------------|--------------------------------------------------|
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_cmd        | Ausgeführtes Kommando                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_dt         | Datum                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_id         | ID                                               |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_lg         | Sprache                                          |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_rd         | Regenverzögerung in Minuten                      |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_distm   | PartyMode Zeit in Minuten                        |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_m       | PartyMode 0/1=aus 2=ein                          |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_ots_bc  | Einmaliger Zeitplan ohne/mit (0/1) Kantenschnitt |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_ots_wtm | Einmaliger Zeitplan Arbeitszeit in Minuten       |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_p       | ?                                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sn         | Seriennummer                                     |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_tm         | Uhrzeit                                          |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_act        | Mäher aktiv (0/1)                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_bt_c       | Lädt gerade 0/1                                  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_bt_m       | ?                                                |

| Topic                                         | Beschreibung                                                                    |
|-----------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_bt_nr           | Ladezyklen                                                                      |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_bt_p            | Ladezustand in %                                                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_bt_t            | Tempertur in Celsius                                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_bt_v            | Spannung in V                                                                   |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_conn            | Verbindungsart                                                                  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_dmp_0           | Steigung in Grad                                                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_dmp_1           | Neigung in Grad                                                                 |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_dmp_2           | Richtung in Grad                                                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_fw              | Firmware Nummer                                                                 |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_fwb             | ?                                                                               |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_le              | Fehler (siehe Tabelle "Fehler-Codes)                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_lk              | Sperre aus/ein (0/1)                                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_lk              | ?                                                                               |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_ls              | Status (siehe Tabelle "Status-Codes)                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_lz              | Nächste Zone (Zonenschritt). Beispiel: 3 = Zone für Schritt 30% wird angefahren |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_mac             | MAC Adresse                                                                     |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_modules_DF_stat | Modul Off-Limit                                                                 |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_modules_US_stat | Modul ACS                                                                       |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_rain_cnt        | Verbleibende Minuten                                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_rain_s          | Regen aktiv 0/1                                                                 |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_rsi             | Verbindungsstärke dB                                                            |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_st_b            | Gesamt-Klingenzeit "seit Geburt des Mähers" in Minuten                          |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_st_bl           | Kantenlänge (borderLength) <a href="#">Aktuelle Klingenzeit in Minuten?</a>     |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_st_bwt          | <a href="#">Aktuelle Klingenzeit in Minuten?</a>                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_st_d            | Gesamt-Strecke "seit Geburt des Mähers" in Meter                                |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_st_wt           | Gesamt-Arbeitszeit "seit Geburt des Mähers" in Minuten                          |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_time_l          | ?                                                                               |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_time_r          | ?                                                                               |
| landroid_SERIAL_mowerdata_dat_tr              | ?                                                                               |

| Status            | Beschreibung            |
|-------------------|-------------------------|
| 0: Idle           | Standby                 |
| 1: Home           | in Ladestation          |
| 2: Start sequence | Sequenz starten         |
| 3: Leaving home   | Ladestation verlassen   |
| 4: Follow wire    | Draht folgen            |
| 5: Searching home | Ladestation suchen      |
| 6: Searching wire | Begrenzungsdraht suchen |
| 7: Mowing         | Mähen                   |
| 8: Lifted         | Angehoben               |
| 9: Trapped        | Festgefahren            |
| 10: Blade blocked | Klinge blockiert        |
| 11: Debug         | Debug Modus             |

| Status             | Beschreibung          |
|--------------------|-----------------------|
| 12: Remote control | Fernsteuerung         |
| 30: Going home     | Fährt zur Ladestation |
| 31: Zone training  | Zonentraining         |
| 32: Border Cut     | Kante mähen           |
| 33: Searching zone | Zone suchen           |
| 34: Pause          | Pause                 |

| Fehler                       | Beschreibung                                 |
|------------------------------|----------------------------------------------|
| 0: No error                  | Kein Fehler                                  |
| 1: Trapped                   | festgefahren / blockiert                     |
| 2: Lifted                    | Mäher angehoben                              |
| 3: Wire missing              | Kabel fehlt/unterbrochen                     |
| 4: Outside wire              | außerhalb der Begrenzung                     |
| 5: Raining                   | regnet                                       |
| 6: Close door to mow         | Deckel schließen zum mähen                   |
| 7: Close door to go home     | Deckel schließen um zu Ladestation zu fahren |
| 8: Blade motor blocked       | Klingenmotor blockiert                       |
| 9: Wheel motor blocked       | Radmotor blockiert                           |
| 10: Trapped timeout          | festgefahren / blockiert Zeit überschritten  |
| 11: Upside down              | Mäher umgedreht                              |
| 12: Battery low              | Batterie leer (Unterspannung)                |
| 13: Reverse wire             | Umgekehrter Draht ??                         |
| 14: Charge error             | Ladefehler                                   |
| 15: Timeout finding home     | Ladestation nicht gefunden                   |
| 16: Mower locked             | Mäher gesperrt                               |
| 17: Battery over temperature | Batterie hat Übertempertur                   |

### Zeitplan

| Topic                                  | Beschreibung            | Topic                                   | Beschreibung            |
|----------------------------------------|-------------------------|-----------------------------------------|-------------------------|
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_0_0 | 1. Sonntag Startzeit    | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_0_0 | 2. Sonntag Startzeit    |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_0_1 | Dauer in Minuten        | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_0_1 | Dauer in Minuten        |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_0_2 | Kantenmähen 0/1         | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_0_2 | Kantenmähen 0/1         |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_1_0 | 1. Montag Startzeit     | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_1_0 | 2. Montag Startzeit     |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_1_1 | Dauer in Minuten        | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_1_1 | Dauer in Minuten        |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_1_2 | Kantenmähen 0/1         | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_1_2 | Kantenmähen 0/1         |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_2_0 | 1. Dienstag Startzeit   | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_2_0 | 2. Dienstag Startzeit   |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_2_1 | Dauer in Minuten        | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_2_1 | Dauer in Minuten        |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_2_2 | Kantenmähen 0/1         | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_2_2 | Kantenmähen 0/1         |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_3_0 | 1. Mittwoch Startzeit   | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_3_0 | 2. Mittwoch Startzeit   |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_3_1 | Dauer in Minuten        | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_3_1 | Dauer in Minuten        |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_3_2 | Kantenmähen 0/1         | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_3_2 | Kantenmähen 0/1         |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_4_0 | 1. Donnerstag Startzeit | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_4_0 | 2. Donnerstag Startzeit |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_4_1 | Dauer in Minuten        | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_4_1 | Dauer in Minuten        |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_4_2 | Kantenmähen 0/1         | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_4_2 | Kantenmähen 0/1         |

| Topic                                  | Beschreibung         | Topic                                   | Beschreibung         |
|----------------------------------------|----------------------|-----------------------------------------|----------------------|
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_5_0 | 1. Freitag Startzeit | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_5_0 | 2. Freitag Startzeit |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_5_1 | Dauer in Minuten     | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_5_1 | Dauer in Minuten     |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_5_2 | Kantenmähen 0/1      | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_5_2 | Kantenmähen 0/1      |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_6_0 | 1. Samstag Startzeit | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_6_0 | 2. Samstag Startzeit |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_6_1 | Dauer in Minuten     | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_6_1 | Dauer in Minuten     |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_d_6_2 | Kantenmähen 0/1      | landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_sc_dd_6_2 | Kantenmähen 0/1      |

## Zonen

| Topic                               | Beschreibung      |
|-------------------------------------|-------------------|
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mz_0  | Meter bis Zone 1  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mz_1  | Meter bis Zone 2  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mz_2  | Meter bis Zone 3  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mz_3  | Meter bis Zone 4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_0 | Zone für 10% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_1 | Zone für 20% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_2 | Zone für 30% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_3 | Zone für 40% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_4 | Zone für 50% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_5 | Zone für 60% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_6 | Zone für 70% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_7 | Zone für 80% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_8 | Zone für 90% 1-4  |
| landroid_SERIAL_mowerdata_cfg_mzv_9 | Zone für 100% 1-4 |

## Befehle senden

Um Befehle an den Mäher zu senden, benötigt ihr einen Virtuellen HTTP Ausgang. Testweise funktionieren die Befehle natürlich auch im Browser. Die URL lautet:

`http://username:password@loxberry/admin/plugins/landroid-ng/landroid.cgi?do=B  
EFEHL&value=VALUE&serial=SERIAL`

Legt zunächst einen Virtuellen Ausgang mit dem ersten Teil der URL an:

| Eigenschaft                                                   | Wert                              |
|---------------------------------------------------------------|-----------------------------------|
| <b>Allgemein</b>                                              |                                   |
| Bezeichnung                                                   | Rasenmäher                        |
| Beschreibung                                                  |                                   |
| Hinweis-Text                                                  | Bearbeiten...                     |
| Anschluss                                                     | VQ30                              |
| Raum                                                          | Nicht zugeordnet                  |
| Objekttyp                                                     | Virtueller Ausgang                |
| <b>Einstellungen</b>                                          |                                   |
| Adresse                                                       | http://username:passwort@loxberry |
| <input checked="" type="checkbox"/> Verbindung nach Senden... |                                   |
| Trennzeichen                                                  | ;                                 |
| Befehl bei Verbindungsaufbau                                  |                                   |
| <b>Logging/Mail/Call/Track</b>                                |                                   |

Anschließend für jede Aktion darunter einen Virtuellen Ausgang Befehl mit dem zweiten Teil der URL anlegen:

| Eigenschaft                                                      | Wert                                                                        |
|------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|
| <input type="checkbox"/> Statistik                               |                                                                             |
| Kategorie                                                        | Rasenmäher                                                                  |
| Raum                                                             | Außenbereich                                                                |
| Objekttyp                                                        | Virtueller Ausgang Befehl                                                   |
| <b>Visualisierung</b>                                            |                                                                             |
| <input type="checkbox"/> Verwenden                               |                                                                             |
| <input type="checkbox"/> Visualisierungskennwort                 |                                                                             |
| Bewertung                                                        | ☆☆☆☆☆☆☆☆                                                                    |
| <b>Berechtigungen</b>                                            |                                                                             |
| Berechtigte Benutzer / Gruppen                                   | Bearbeiten...                                                               |
| <b>Einstellungen</b>                                             |                                                                             |
| <input checked="" type="checkbox"/> Befehl bei EIN               | /admin/plugins/landroid-ng/landroid.cgi?do=BEFEHL&value=VALUE&serial=SERIAL |
| HTTP-Erweiterung bei EIN                                         |                                                                             |
| HTTP-Post-Befehl bei EIN                                         |                                                                             |
| HTTP Methode bei EIN                                             | GET                                                                         |
| Befehl bei AUS                                                   |                                                                             |
| HTTP-Erweiterung bei AUS                                         |                                                                             |
| HTTP-Post-Befehl bei AUS                                         |                                                                             |
| HTTP Methode bei AUS                                             | GET                                                                         |
| HTTP-Antwort speichern                                           |                                                                             |
| Erste Wiederholung [s]                                           | 0                                                                           |
| Abstand Wiederholung [s]                                         | 0                                                                           |
| <input checked="" type="checkbox"/> Als Digitalausgang verwenden |                                                                             |
| <b>Logging/Mail/Call/Track</b>                                   |                                                                             |
| <b>Simulation/LiveView</b>                                       |                                                                             |

Den BEFEHL und ggf. VALUE entnehmt ihr der unten stehenden Tabelle. Zusätzlich müsst ihr SERIAL gegen die Seriennummer des Mähers ersetzen, der den Befehl ausführen soll. Einige Befehle benötigen einen Wert, der mit übergeben werden muss (value). Wenn ihr diesen per Programm setzen wollt, dann deaktiviert ihr "Als Digitalausgang verwenden" und nutzt <v> anstelle des festen Wertes in der URL.

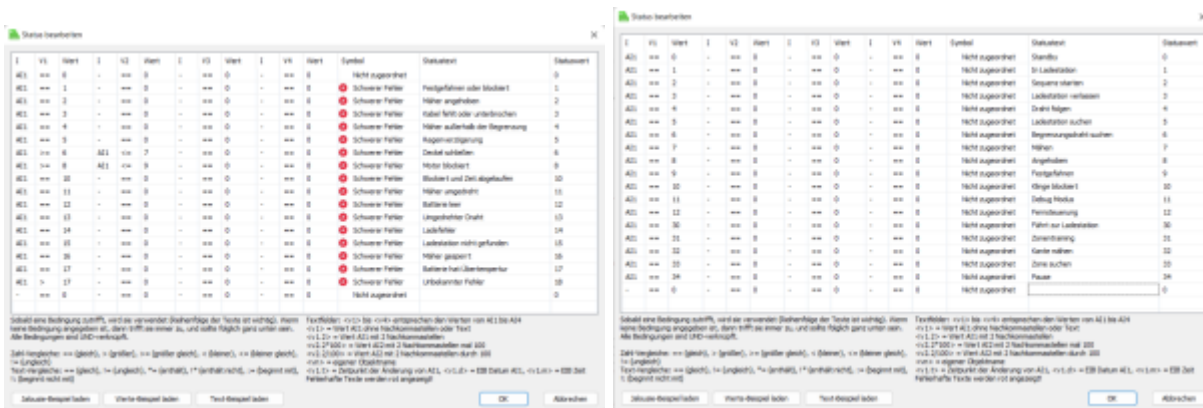
| Befehl   | Value | Beschreibung                 |
|----------|-------|------------------------------|
| start    | -     | Startet den Mäher            |
| pause    | -     | Pausiert den Mäher           |
| stop     | -     | Fährt zurück zur Ladestation |
| set_lock | -     | Sperrt den Mäher             |

| Befehl             | Value                               | Beschreibung                                                                                                                                                                                               |
|--------------------|-------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| set_unlock         | -                                   | Entsperrt den Mäher                                                                                                                                                                                        |
| set_reboot         | -                                   | Neustart / Reset des Mähers                                                                                                                                                                                |
| get_status         | -                                   | Zeigt die empfangbaren Daten (siehe oben) als JSON an                                                                                                                                                      |
| set_partymode      | 0, 1, oder 2                        | Partymodus dauerhaft an (2) oder aus (0 oder 1)                                                                                                                                                            |
| set_partymodetime  | 0-1440                              | Partymodus mit Zeitbegrenzung von 0-1440 Min.                                                                                                                                                              |
| set_raindelay      | 0-300                               | Regenverzögerung in Minuten                                                                                                                                                                                |
| set_areacfg        | 0-500,0-500,0-500,0-500             | Zonen einteilen, Value: Meter bis Zone 0, Meter bis Zone 1, Meter bis Zone 2, Meter bis Zone 3 z. B. Zone 0 startet bei 0m, Zone 1 bei 15m, Zone 2 bei 30m und Zone 3 bei 50m, ergibt &value=0, 15, 30, 50 |
| set_startsequences | 0-3,0-3,0-3,0-3,0-3,0-3,0-3,0-3,0-3 | Zonen % einteilen, je 10%-Schritt muss eine Zone (0-3) definiert werden. z. B. Gewichtung der Mähzeit: Zone 0 30% / Zone 1 30% / Zone 2 20% Zone 3 20% ergibt &value=0, 1, 2, 3, 0, 1, 2, 3, 0, 1          |
| edgecut            | -                                   | Startet Kantenschnitt                                                                                                                                                                                      |

## Einbinden in Loxone Config

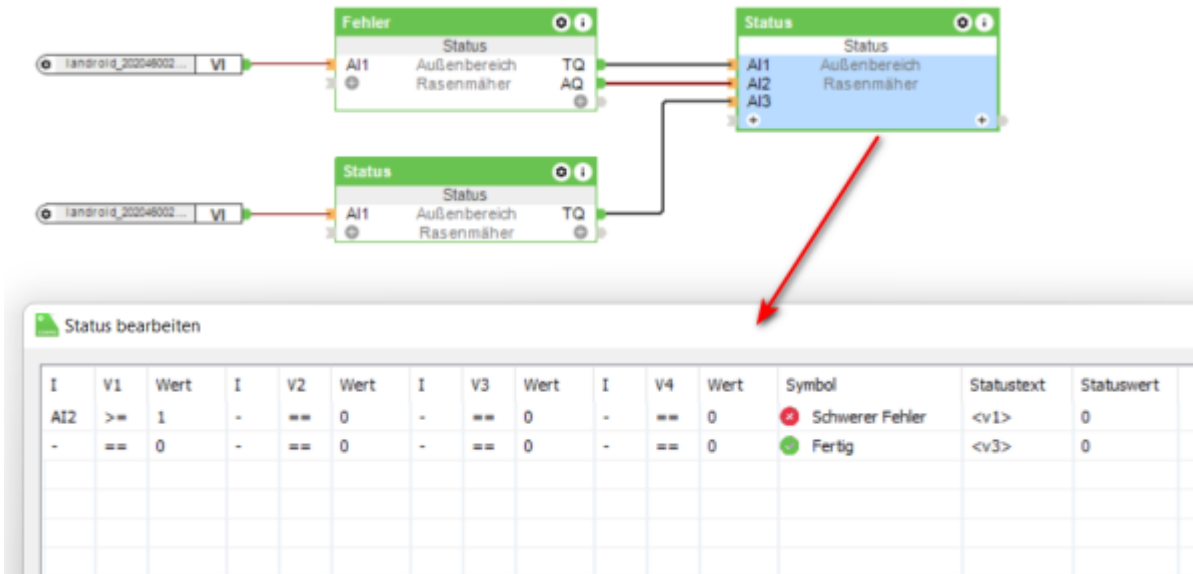
### Status in der Loxone Config anzeigen

Zunächst legt ihr je einen nicht visualisierten Statusbaustein für den Status und den Fehlercode an.



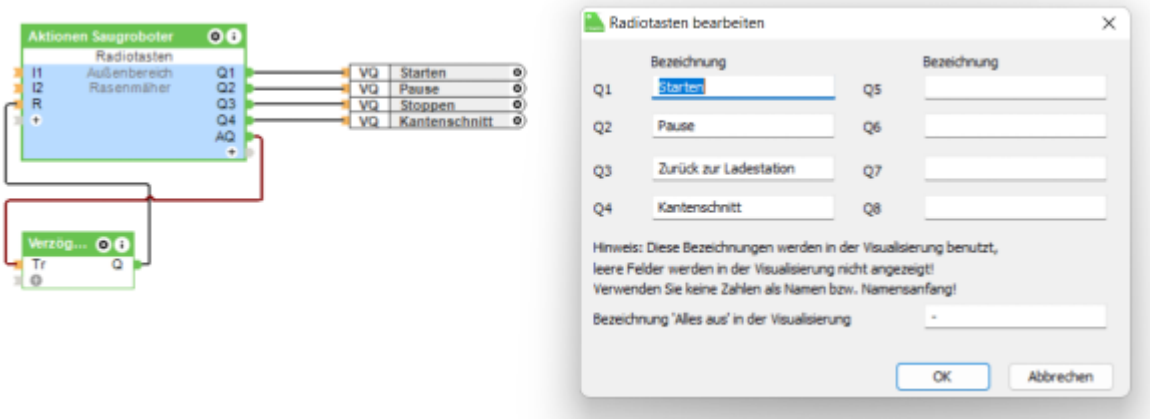
Anschließend verbindet ihr die Ausgänge der beiden nicht visualisierten Statusbausteine mit einem visualisierten Statusbautein:





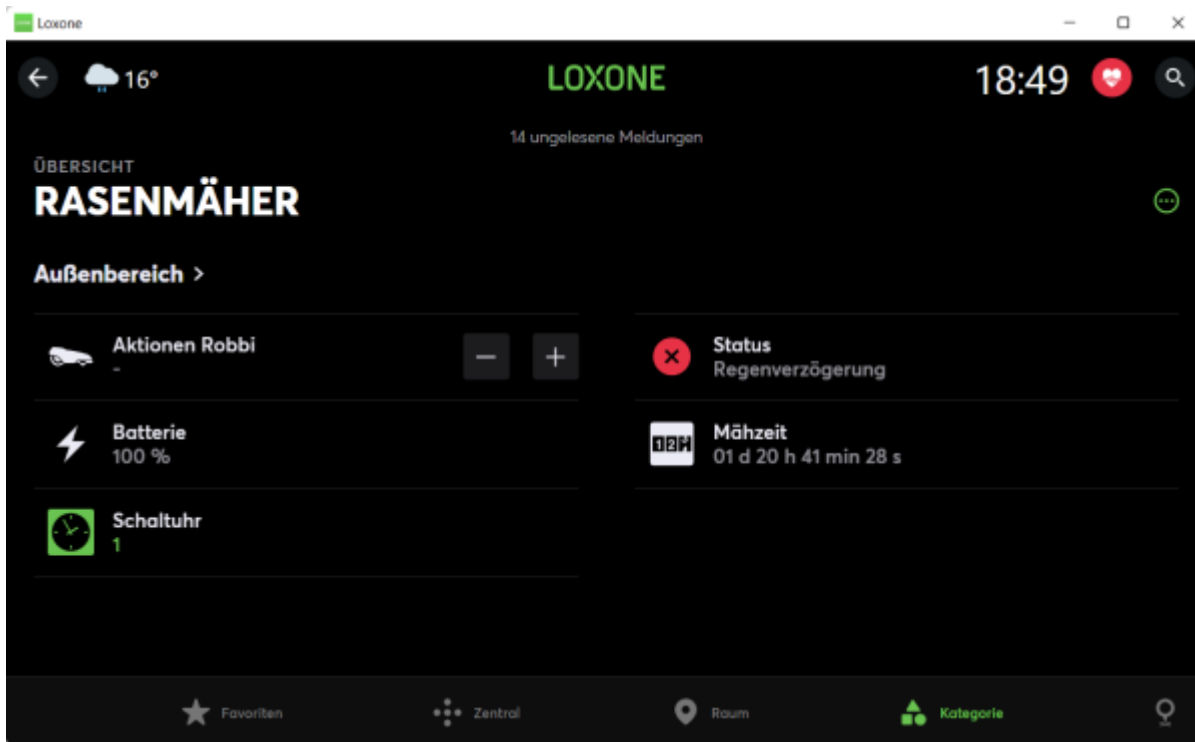
### Dropdown für Mäher Aktionen

Nutzt dazu einen Radiotasten-Baustein. Über einen verzögerten Impuls setzen wir diesen Baustein mit 1-2 Sekunden Verzögerung immer wieder auf den Ausgangszustand zurück. So kann man im Dropdown eine Aktion auswählen, die der Mäher dann direkt ausführt. Der Baustein setzt sich dann wieder für die nächste Aktion zurück.



### Visualisierung

In der Visualisierung sieht das dann wie folgt aus (mit noch einigen anderen Bausteinen). Das Icon nutze ich als SVG über das [Icon-Watchdog](#) Plugin (das Rasenmäher Icon wird mitgeliefert).



## Roadmap

- Deutsche Übersetzung (zugewiesen an [Michael Schlenstedt](#))
- Weite Ausgangsbefehle hinzufügen(Erledigt: Fertig) (zugewiesen an [Michael Schlenstedt](#))
- EdgeCut hinzufügen (zugewiesen an [Michael Schlenstedt](#))

## Fragen stellen und Fehler melden

[Plugin: Worx Landroid - loxforum.com](#)

From:

<https://wiki.loxberry.de/> - **LoxBerry Wiki - BEYOND THE LIMITS**

Permanent link:

[https://wiki.loxberry.de/plugins/worx\\_landroid-ng/start?rev=1693262534](https://wiki.loxberry.de/plugins/worx_landroid-ng/start?rev=1693262534)

Last update: **2023/08/29 00:42**