


Plugin-Daten	
Autor	Dieter Schmidberger
Logo	
Status	STABLE
Version	0.4.9
Min. LB Version	2..0
Release Download	https://schmidberger.name/download/loxberry/LoxBerry-Plugin-Landroid_v0.4.9.zip
Beschreibung	Steuerung der Worx Landroid Mähroboter
Sprachen	DE, EN
Diskussion	https://www.loxforum.com/forum/projektforen/loxberry/plugins/306569-plugin-worx-landroid

Worx Landroid Mähroboter

[Version History...](#)

Version 0.2.0

- erste öffentliche Version

Version 0.3.0

- aktives senden der Daten an MQTT bei erreichen neuer Daten aus der Cloud
- minütliches Alive-Signal
- minor bug fixes

Version 0.3.1

- Autoupdate aktiviert

Version 0.3.2

- Fehlerhaften Link in Autoupdate gefixt (Autoupdate funktioniert jetzt)
- Fehlerhafter Link in Hilfe gefixt
- Texte / Sprache verbessert
- Code gesäubert

Version 0.3.3

- ID des Mähers im WebUI wählbar (experimentell) !per ID funktioniert nicht, deswegen die Version 0.4.0!

Version 0.4.0

- Mäher kann durch Eingabe der Serial Nummer ausgewählt werden.

Version 0.4.3

- Hersteller im WebUI wählbar (Worx/Kress/Landxcape) experimentell
- LogLevel im WebUI wählbar, Logging deutlich verbessert. (debug/info/error/aus)
- Kein reboot nach Installation oder Update mehr nötig, Service wird automatisch neu gestartet.

Version 0.4.4

- Fix für EdgeCut um den Kalendereintrag wieder herzustellen nach dem Start des Edgecut

Version 0.4.5

- Fix - Herstellerwahl (Worx/Landxcape/Kress) wählt jetzt den richtigen Server
- Fix - Alive (Mäher offline) bringt wieder eine 0/1 wenn er offline/online ist

Version 0.4.6

- Code gesäubert / kleine Bugfixe

Version 0.4.8

- Versuch 1 das Problem des Zugriff-Fehler zu beheben.

Version 0.4.9

- Wird der Fehler 403 vom Server ausgegeben, versucht sich der Service jetzt alle 5 Minuten neu zu starten und bleibt nicht einfach auch stop.

Funktion des Plugins

Das Plugin dient zur Steuerung der Landroid Mäh Robot mit hilfe der Node [ioBroker Worx](#) Bibliothek.

Die Empfangen Daten werden per [MQTT-Gateway](#) an den MiniServer weiter gegeben und können dort verarbeitet werden.

Installation

Es muss sowohl das Landroid Plugin, als auch das MQTT Gateway auf dem Loxberry installiert werden.

Bei der Installation werden alle nötigen Node Packages und die aktuellste Version der ioBroker Worx Bibliothek installiert.

Das MQTT-Gateway muss separat installiert, und die Subscription landroid/# eingetragen werden.

Erstkonfiguration

Es muss die Email-Adresse und das Passwort für die Landroid Cloud eingegeben werden (gleich wie zB in der App).

Die Serial-Nummer kann angegeben werden wenn im Account mehr als ein Mäher ist. Hat man nur einen kann man diese leer lassen.

Wo finde ich die Serial-Nummer meiner Mäher...

Im Worx Account ([Worx Landroid](#)) oder in der App.



Schnittstelle zur [Landroid-Cloud](#) um Daten des Rasenmäher-Roboter abzufragen und zu ändern.

Nutzerdaten

eMail-Adresse

 Passwort

 Serial-Nummer des Mähers (nur bei mehr als einem Mäher im Account nötig)

 Hersteller (experimentell)
☒ Hexa ☐ Landscape ☐ Kross
 Log-Level
☒ debug ☐ info ☐ error ☐ none
 Service läuft

ioBroker-Worx Bibliothek

Installiert: 1.3.7
 Aktuell: 1.3.7

Empfangbare Daten (MQTT)

MQTT könnt ihr entweder per UDP empfangen oder direkt an virtuelle Eingängen. [LINK](#)

/get_status

Batterie	HTTP Virtual Input	Info
landroid/dat.bt.t=11.4	landroid_dat.bt.t	Tempertur
landroid/dat.bt.v=19.36	landroid_dat.bt.v	Spannung
landroid/dat.bt.p=100	landroid_dat.bt.p	Ladezustand in %
landroid/dat.bt.nr=9	landroid_dat.bt.nr	Ladezyklen
landroid/dat.bt.c=0	landroid_dat.bt.c	Lädt gerade 0/1
?	landroid_dat.bt.m	?
Statistik	HTTP Virtual Input	Info
landroid/dat.st.b=2108	landroid_dat.st.b	Gesamt-Klingenzeit "seit Geburt des Mähers" in Minuten
landroid/dat.st.d=34299	landroid_dat.st.d	Gesamt-Strecke "seit Geburt des Mähers" in Meter
landroid/dat.st.wt=2239	landroid_dat.st.wt	Gesamt-Arbeitszeit "seit Geburt des Mähers" in Minuten
landroid/dat.st.bl=101	landroid_dat.st.bl	Aktuelle Klingenzeit in Minuten??\ Aktuelle Klingenzeit
landroid/dat.st.bwt=101	landroid_dat.st.bwt	in Minuten??
Regen	Info	
landroid/cfg.rd=180	Regenverzögerung in Minuten	
landroid/dat.rain.s=0	Regen aktiv 0/1	
landroid/dat.rain.cnt=0	Verbleibende Minuten	
PartyMode	Info	
landroid/cfg.sc.m=1	PartyMode 0/1=aus 2=ein	
landroid/cfg.sc.dism=0	PartyMode Zeit in Minuten	

Richtung / Neigung	Info
landroid/dat.dmp.0=-0.9	Steigung in °
landroid/dat.dmp.1=0	Neigung in °
landroid/dat.dmp.2=207.4	Richtung in °

Mähplan:

Timer 1	Info	Timer 2	Info
landroid/cfg.sc.d.0.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.0.1=0 landroid/cfg.sc.d.0.2=0	1. Sonntag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.0.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.0.1=0 landroid/cfg.sc.dd.0.2=0	2. Sonntag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1
landroid/cfg.sc.d.1.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.1.1=0 landroid/cfg.sc.d.1.2=0	1. Montag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.1.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.1.1=0 landroid/cfg.sc.dd.1.2=0	2. Montag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1
landroid/cfg.sc.d.2.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.2.1=0 landroid/cfg.sc.d.2.2=0	1. Dienstag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.2.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.2.1=0 landroid/cfg.sc.dd.2.2=0	2. Dienstag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1
landroid/cfg.sc.d.3.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.3.1=0 landroid/cfg.sc.d.3.2=0	1. Mittwoch Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.3.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.3.1=0 landroid/cfg.sc.dd.3.2=0	2. Mittwoch Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1
landroid/cfg.sc.d.4.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.4.1=0 landroid/cfg.sc.d.4.2=0	1. Donnerstag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.4.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.4.1=0 landroid/cfg.sc.dd.4.2=0	2. Donnerstag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1
landroid/cfg.sc.d.5.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.5.1=0 landroid/cfg.sc.d.5.2=0	1. Freitag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.5.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.5.1=0 landroid/cfg.sc.dd.5.2=0	2. Freitag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1
landroid/cfg.sc.d.6.0=00:00 landroid/cfg.sc.d.6.1=0 landroid/cfg.sc.d.6.2=0	1. Samstag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1	landroid/cfg.sc.dd.6.0=00:00 landroid/cfg.sc.dd.6.1=0 landroid/cfg.sc.dd.6.2=0	2. Samstag Startzeit Dauer in Minuten Kantenmähen 0/1

Zonen	Info
landroid/cfg.mz.0=0	Meter bis Zone 1
landroid/cfg.mz.1=0	Meter bis Zone 2
landroid/cfg.mz.2=0	Meter bis Zone 3
landroid/cfg.mz.3=0	Meter bis Zone 4
landroid/cfg.mzv.0=0	Zone für 10% 1-4
landroid/cfg.mzv.1=0	Zone für 20% 1-4
landroid/cfg.mzv.2=0	Zone für 30% 1-4
landroid/cfg.mzv.3=0	Zone für 40% 1-4
landroid/cfg.mzv.4=0	Zone für 50% 1-4
landroid/cfg.mzv.5=0	Zone für 60% 1-4
landroid/cfg.mzv.6=0	Zone für 70% 1-4
landroid/cfg.mzv.7=0	Zone für 80% 1-4
landroid/cfg.mzv.8=0	Zone für 90% 1-4
landroid/cfg.mzv.9=0	Zone für 100% 1-4

Sonstige	Info
----------	------

landroid/cfg.id=0	ID	
landroid/cfg.lg=it	Sprache	
landroid/cfg.tm=21:03:38	Uhrzeit	
landroid/cfg.dt=26/05/2021	Datum	
landroid/cfg.sn=xxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxx	Seriennummer	
landroid/dat.mac=xxxxxxxxxx	MAC Adresse	
landroid/dat.fw=3.24	Firmware Nummer	
landroid/dat.fwb=1	??	
landroid/cfg.cmd=0	Ausgeführtes Kommando	
landroid/dat.conn=wifi	Verbindungsart	
landroid/dat.rsi=-52	Verbindungsstärke dB	
landroid/cfg.sc.ots.bc=0	Einmaliger Zeitplan ohne/mit (0/1) Kantenschnitt	
landroid/cfg.sc.ots.wtm=0	Einmaliger Zeitplan Arbeitszeit in Minuten	
landroid/cfg.sc.p=0	??	
landroid/dat.bt.m=0	??	
landroid/dat.lk=1	Sperre aus/ein (0/1)	
landroid/dat.act=1	Mäher aktiv (0/1)	
landroid/dat.tr=0	??	
landroid/dat.time.r=0	??	
landroid/dat.time.l=0	??	
landroid/dat.modules.US.stat=ok	Modul ACS	
landroid/dat.modules.DF.stat=ok	Modul Off-Limit	
Status	HTTP Virtual Input	Info
landroid/dat.ls=1	landroid_dat.ls	Status (siehe Tabelle "Status-Codes)
landroid/dat.le=0	landroid_dat.le	Fehler (siehe Tabelle "Fehler-Codes)
landroid/dat.lz=3	landroid_dat.lz	Nächste Zone (Zonenschritt). Beispiel: 3 = Zone für Schritt 30%
landroid/dat.lk=0	landroid_dat.lk	wird angefahren
		??

/get_alive

Alive	Info
landroid/service=1	Läuft der Service 0/1
landroid/alive=1	Ist der Mäher per Ping erreichbar

/get_weather

Wetter	Info
--------	------

landroid/coord.lon=10.08227	Längengrad
landroid/coord.lat=48.042629	Breitengrad
landroid/weather.0.id=800	??
landroid/weather.0.main=Clear	Wetterbeschreibung
landroid/weather.0.description=clear sky	Wetterbeschreibung
landroid/weather.0.icon=01n	Wettersymbol
landroid/base=stations	??
landroid/main.temp=11.66	Temperatur
landroid/main.feels_like=11.02	gefühlte Temperatur
landroid/main.temp_min=11.66	min Temperatur
landroid/main.temp_max=11.66	max Temperatur
landroid/main.pressure=1022	Luftdruck
landroid/main.humidity=82	Luftfeuchte
landroid/wind.speed=2.08	Windgeschwindigkeit
landroid/wind.deg=61	Windrichtung
landroid/wind.gust=2.25	Böengeschwindigkeit
landroid/clouds.all=0	Bewölkung 0-100
landroid/dt=1622231219	Zeitstempel
landroid/sys.type=0	??
landroid/sys.id=0	??
landroid/sys.country=DE	Land
landroid/sys.sunrise=1622172437	Sonnenaufgang
landroid/sys.sunset=1622228819	Sonnenuntergang
landroid/timezone=0	Zeitzone
landroid/id=xxxxxxx	ID
landroid/name=Musterstadt	Stadt/Ort
landroid/cod=200	Empfangscode

Status-Codes

Status-Codes (ls)	Info
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
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-Codes (le)	Info


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 Übertemperatur

Befehle senden

Befehle werden per virtuellem Ausgang vom MiniServer gesendet.

Virtueller Ausgang anlegen und die IP des Loxberry eintragen, und einen Befehl anlegen

Eigenschaft	Wert
Allgemein	
Bezeichnung	Loxberry
Beschreibung	
Hinweis-Text	Bearbeiten...
Objekttyp	Virtueller Ausgang
Anschluss	VQ3
Raum	Nicht zugeordnet
Einstellungen	
Adresse	http://192.168.xxx.xxx
<input checked="" type="checkbox"/> Verbindung nach Send...	
Trennzeichen	;
Befehl bei Verbindungsauf...	
Logging/Mail/Call/Track	



Virtueller Ausgang Befehl

Im Befehl unter Befehl bei EIN /plugins/landroid/landroid.php?do=BEFEHL eingtragen.

Eigenschaft	Wert
Allgemein	
Bezeichnung	Worx - Edgecut
Beschreibung	
Hinweis-Text	Bearbeiten...
Objekttyp	Virtueller Ausgang Befehl
<input type="checkbox"/> Statistik	
Kategorie	Rasenmäher
Raum	Außenbereich
Visualisierung	
<input type="checkbox"/> Verwenden	
<input type="checkbox"/> Visualisierungskennwort	
Bewertung	☆☆☆☆☆☆☆☆
Berechtigungen	
Berechtigungen verwalten	Bearbeiten...
Berechtigte Benutzer / Gruppen	Bearbeiten...
Einstellungen	
Befehl bei EIN	/plugins/landroid/landroid.php?do=edgecut
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	
Logging/Mail/Call/Track	
Simulation/LiveView	
Anzeigetyp	Taster (Schließer)

Befehle	Info
---------	------

<pre> /plugins/landroid/landroid.php?do=get_alive /plugins/landroid/landroid.php?do=get_status /plugins/landroid/landroid.php?do=get_weather /plugins/landroid/landroid.php?do=start /plugins/landroid/landroid.php?do=pause /plugins/landroid/landroid.php?do=stop /plugins/landroid/landroid.php?do=edgecut /plugins/landroid/landroid.php?do=set_lock /plugins/landroid/landroid.php?dos=set_unlock /plugins/landroid/landroid.php?do=set_reboot /plugins/landroid/landroid.php?do=set_areacfg&value=<v> /plugins/landroid/landroid.php?do=set_startsequences&value=<v> /plugins/landroid/landroid.php?do=set_raindelay&value=<v> /plugins/landroid/landroid.php?do=set_partymode&value=<v> /plugins/landroid/landroid.php?do=set_partymodetime&value=<v> </pre>	<p>Löst die Abfrage der Erreichbarkeit aus (automatisch bei neuen Daten durch Worx-Cloud) Löst die Abfrage der Daten aus Löst die Abfrage der Wetter-Daten von Worx aus</p> <p>Mäher starten Mäher pausieren Mäher stoppen und zu Ladestation fahren Kantenschnitt starten (mit Zeitverzögerung) *</p> <p>verriegelt die Bedienung am Mäher entriegelt die Bedienung am Mäher Startet den Mäher neu**</p> <p>Zonen einteilen &value=ZONE(0-3),Meter Zonen % einteile &value=0,1,2,3,0,1,2,3,0,1 *** Regenverzögerung 0-300 Min. Partymode dauerhaft 1=aus 2=ein Partymode mit Zeit-Begrenzung 0-1440 Min.</p>
--	---

* Für den Kantenschnitt wird für 2 Minuten ein Timer erstellt um den Schnitt zu starten. Ist bereits ein Timer an diesem Tag vorhanden wird dieser überschrieben, und nach 2 Minuten wiederhergestellt.

** Wird er Mäher außerhalb der Ladestation neu gestartet muss er am Display des Mäher wieder aktiviert werden.

*** Es wird die Prozentuale Mähezeit je Zone eingeteilt. Beispiel Zone 0 30% / Zone 1 30% / Zone 2 20% Zone 3 20% ergibt &value=0,1,2,3,0,1,2,3,0,1

Einrichtung in der Loxone Config Software

soon....

Roadmap

Fragen stellen und Fehler melden

[Plugin: Worx Landroid - loxforum.com](https://www.loxforum.com)

From:

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

Permanent link:

https://wiki.loxberry.de/plugins/worx_landroid_mahrobotor/start

Last update: **2022/09/16 17:20**