**ПРОТОКОЛ УПРАВЛЕНИЯ ПОЗИЦИОНЕРОМ**

**Структура команд**

**При установке параметров:**

XCD = a, b, c…z;

Где:

X – ось;

CD – команда;

a, b, c…z – задаваемые значения [целые числа];

“,” – разделитель устанавливаемых значений;

“;” – конец команды.

Ответ при положительной обработке команды (ось и команда распознаны, а значения в заданных пределах):

XCD = a, b, c…z; >

Ответ при отрицательной обработке команды (ось или команда не распознаны, или значения не в заданных пределах):

XCD = a, b, c…z; ? >

**При мониторинге:**

XCD;

Где:

X – ось;

CD – команда.

Ответ при положительной обработке команды (ось и команда распознаны):

XCD; = a, b, c…z>

Где a, b, c…z – считанные значения.

Ответ при отрицательной обработке команды (ось или команда не распознаны):

XCD;? >

**Команда**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Название | Функция | Доступ | Описание |
| SP |  | Запись |  |
| Y |  |  |  |
| A |  |  |  |

X – горизонтальная ось;

Y – вертикальная ось;

A – все оси.