

	Envío del lado del host												El servo responde										
	Encabezados de protocolo 1	Encabezados de protocolo 2	ID	Directivas	Parámetro 1 byte alto (Parámetro 1H)	El parámetro 1 es de bytes bajos (Parámetro 1L)	Parámetro 2 alto byte (Parámetro 2L)	Parámetro 2 bytes bajos (Parámetro 2L)	verificar	código final	ilustrar	función	Encabezados de protocolo	Encabezados de protocolo	ID	estado	Parámetro 1 byte alto	El parámetro 1 es de bytes bajos	Parámetro 2 alto byte	Parámetro 2 bytes bajos	verificar	Código final	
Especifica el comando time motion	0XFA	0XFA	Cuando el número de identificación es 0, es el modo de difusión	0x01	La ubicación de destino	Tiempo de ejercicio	Tiempo de finalización del ejercicio Ocho bits de alto	Tiempo de finalización del ejercicio Bajo ocho	ID + directiva + Parámetro 1H + Parámetro 1L + Parámetro 2H + Parámetro 2L	0XED		Se utiliza para mover el servo a los dedos dentro de un periodo de tiempo especificado Ángulo fijo	Devuelve correctamente: 0XAA + id (solo se devuelve 1 byte)										
Comando de control del interruptor de luz LED				0x04	1: Luz LED parpadeando 0: Luz LED apagada	0 acolchado	0 acolchado	0 acolchado			Nota: En productos posteriores a 14092301 lanzamiento Solo esta función (LED apagado predeterminado)												
Retroceso en ángulo (Comando de pérdida de potencia del engranaje de dirección)				0x02	0 acolchado	0 acolchado	0 acolchado	0 acolchado				En este modo, el par de salida del servo es 0, lo cual es posible Leer cuando el ángulo del ángulo SERVO se devuelve al equipo host	0XFA	0XFA			El ángulo objetivo es alto	El ángulo de destino es de bytes bajos	El ángulo real es alto	El ángulo real es de bytes bajos	ID + Estado + Parámetro 1H + Parámetro 1L + Parámetro 2H + Parámetro 2L	0XED	
Modificar ID				0xCD	0x00	El nuevo ID	0x00	0x00			ID: Devuelve el ID correspondiente (modificado), rango: 1-240					0XAA (Modificado correctamente) 0XEE (código de error)	0x00	El ID antes de modificar	0x00	0x00			
Establecer el valor de corrección del ángulo del engranaje de dirección				0XD2	Altura de corrección de desplazamiento hacia adelante Bytes (sin aplicación)	La corrección de desplazamiento hacia adelante es baja Bytes (sin aplicación)	Altura de corrección de desplazamiento hacia atrás byte	La corrección de desplazamiento hacia atrás es baja byte			Corrección de desplazamiento hacia atrás: desplazamiento hacia adelante y hacia atrás Corrección en el servo, la aplicación uniforme se desplaza hacia atrás Corrección. Es decir, la corrección de desplazamiento hacia adelante es igual a hacia atrás Escolarización compensada				El número de identificación real	0XAA (Modificado correctamente) 0XEE (código de error)	0x00	0x00	0x00	0x00			
Leer el valor de corrección del servo-ángulo				0XD4	Cualquier valor	Cualquier valor	Cualquier valor	Cualquier valor								0XAA (Modificado correctamente) 0XEE (código de error)	Altura de corrección de desplazamiento hacia adelante Bytes (sin aplicación)	La corrección de desplazamiento hacia adelante es baja Bytes (sin aplicación)	Altura de corrección de desplazamiento hacia atrás byte	La corrección de desplazamiento hacia atrás es baja byte			
Versión de lectura (no se puede transmitir)	0XFC	0XFC		0x01	0 acolchado	0 acolchado	0 acolchado	0 acolchado					0XFC	0XFC		0XAA (Éxito) 0XEE (Error)	Versión número 1	Versión número 2	Versión número 3	Versión número 4			