|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | 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 período 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 |