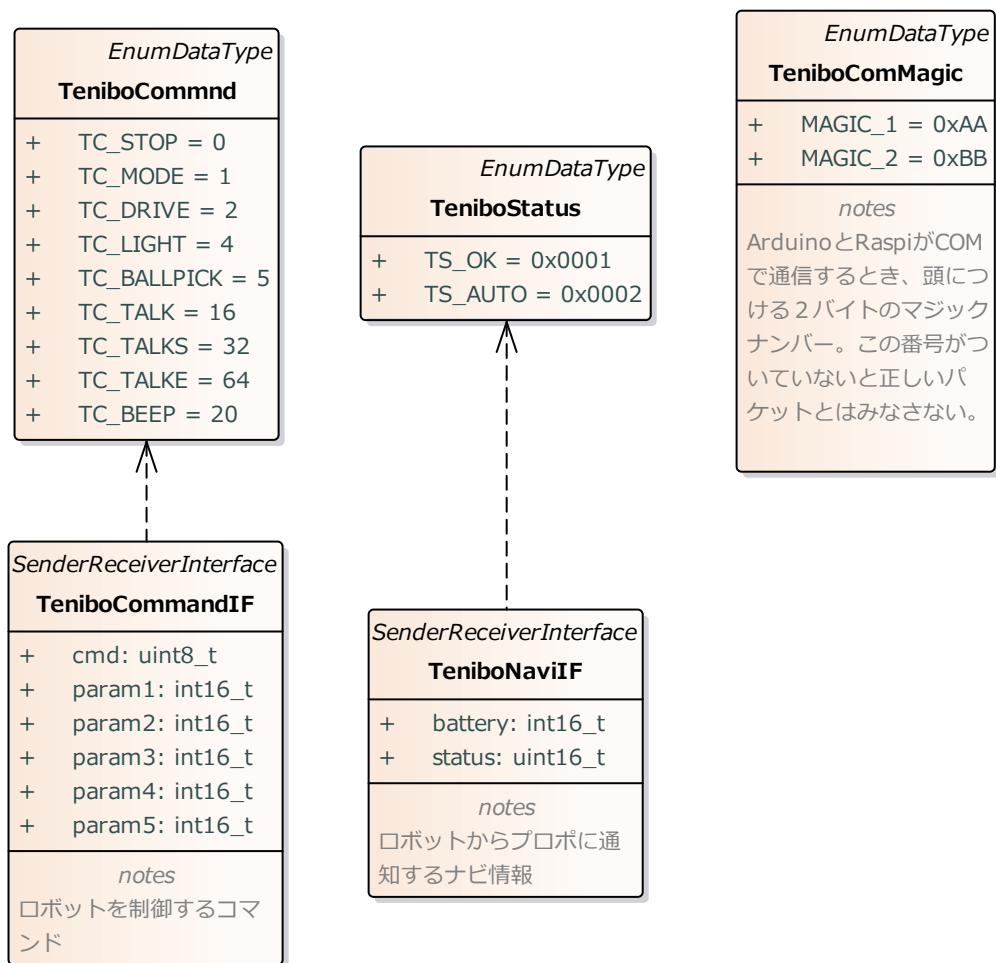


Table of Contents

1	TeniboCommon	2
1.1	Tenibo (コンポジット 構造図)	2
1.2	TeniboComMagic	2
1.3	TeniboCommandIF	2
1.4	TeniboCommnd	3
1.5	TeniboNaviIF	3
1.6	TeniboStatus	4

1 TeniboCommon

1.1 Tenibo (コンポジット構造図)



1.2 TeniboComMagic

種類: クラス

作成日: 2018/06/30

最終更新日: 2018/06/30

ArduinoとRaspiがCOMで通信するとき、頭につける2バイトのマジックナンバー。この番号がついていないと正しいパケットとはみなさない。

属性

名前	初期値	コメント
MAGIC_1	0xAA	
MAGIC_2	0xBB	

1.3 TeniboCommandIF

種類: クラス

作成日: 2018/06/27

最終更新日: 2018/06/30

ロボットを制御するコマンド

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t cmd		コマンド
int16_t param1		パラメータ。値の意味はコマンドにより決定する。
int16_t param2		パラメータ。値の意味はコマンドにより決定する。
int16_t param3		パラメータ。値の意味はコマンドにより決定する。
int16_t param4		
int16_t param5		

1.4 TeniboCommnd

種類: クラス
 作成日: 2018/06/30
 最終更新日: 2018/07/01

属性

名前	初期値	コメント
TC_STOP	0	
TC_MODE	1	ハンドルとアクセルで操作するマニュアルか、自動でボールをひらうモードか。 param1:モード (0 : マニュアル、1 : オート) param2, param3 : 未使用
TC_DRIVE	2	ハンドルを切る。プラスは右方向、-100から+100 アクセスを踏む。プラスは前進。 -100から+100 param1:ハンドル値 param2:アクセル値 param3:未使用(0)
TC_LIGHT	4	ヘッドライトをつける。番号によりパターンを指定する。 param1: 0 = OFF, それ以外ON param2:未使用 (0) param3:未使用 (0)
TC_BALLPICK	5	ボールピックアップモーターのON/OFF param1: 0 = OFF, それ以外ON param2:未使用 (0) param3:未使用 (0)
TC_TALK	16	発話の文字を含む
TC_TALKS	32	発話開始マーク
TC_TALKE	64	発話終了マーク
TC_BEEP	20	

1.5 TeniboNaviIF

種類: クラス

作成日: 2018/06/27
最終更新日: 2018/06/30
ロボットからプロポに通知するナビ情報

属性

名前	初期値	コメント
int16_t battery		電源バッテリー電圧。1,200は12.00V
uint16_t status		ステータスビットの集合

1.6 TeniboStatus

種類: クラス
作成日: 2018/07/03
最終更新日: 2018/07/03

属性

名前	初期値	コメント
TS_OK	0x0001	問題がなければON
TS_AUTO	0x0002	自動運転ならON