

## 1. 動作指定

帶入對應的參數即可做動作，但需要等做完後再執行下個動作

URL

{IP}/controller

變數名稱	傳遞方法	說明
pm	GET	1: 向前走 2: 向後走 3: 向左走 4: 向右走 99: 停止
pms	GET	1: Bow 2: Waving 3: Iron Man 4: Apache 5: Balance 6: Warm-Up

範例

<http://192.168.4.1/controller?pm=1>

<http://192.168.4.1/controller?pms=5>

## 2. 裝置控制

直接指定 Servo 或 GPIO 的值

### Servo Control

{IP}/controller

變數名稱	傳遞方法	說明
servo	GET	Servo 的編號
value	GET	變化的數值

範例

<http://192.168.4.1/controller?servo=5&value=20>

### GPIO Control

{IP}/controller

變數名稱	傳遞方法	說明
gpio	GET	GPIO 的編號
value	GET	變化的數值

範例

<http://192.168.4.1/controller?gpio=5&value=20>

### 3. 參數設定

設定每個 Servo 校正數值

Setting Control

{IP}/save

變數名稱	傳遞方法	說明
key	GET	Servo 的編號
value	GET	設定的數值

範例

<http://192.168.4.1/save?key=5&value=20>

#### 4. 即時動作

傳入每個 Servo 動作矩陣數值

Online Control

{IP}/online

變數名稱	傳遞方法	說明
m0～m?	GET	Servo 的數值
t1	GET	設定執行時間的數值

範例

<http://192.168.4.1/online?m0=135&m1=135&m2=135&m3=135&m4=135&m5=135&m6=135&m7=135&m8=135&m9=135&m10=135&m11=135&m12=135&m13=135&m14=135&m15=135&m16=90&t1=500>