

| Befehlsname | CmdID | μC | PC | PC | μC |
|----------------|-------|--------------|--|-----------|--|
| | | Rückgabewert | Beschreibung | Parameter | Beschreibung |
| Board | | | | | |
| Port Status | 1 | 2 Byte | Hbyte Datenrichtung Lbyte Zustandswert | uInt8 | 1.Byte PortName |
| Port/ Bit Set | 2 | uInt8 | Statusmeldung | 3 Byte | 1.Byte Portname 2.Byte Pinwert 3.Byte Pinmaske |
| Batterie | 3 | uInt8 | Spannung in V/15 | | |
| I²C | 4 | | | | |
| System Zeit | 5 | uLong | Zeit in ms (4Byte) | | |
| Motor Links | | | | | |
| Encoder | 10 | Int16 | Anzahl der Flanken in 100ms | | |
| Strom | 11 | uInt16 | Strom in mA | | |
| Istdrehzahl | 12 | Int16 | Drehzahl in Flanken/100ms | | |
| Solldrehzahl | 13 | Int16 | Drehzahl in Flanken/100ms | | |
| Temperatur | 14 | uInt8 | in °C | | |
| Motor Rechts | | | | | |
| Encoder | 16 | Int16 | Anzahl der Flanken in 100ms | | |
| Strom | 17 | uInt16 | Strom in mA | | |
| Istdrehzahl | 18 | Int16 | Drehzahl in Flanken/100ms | | |
| Solldrehzahl | 19 | Int16 | Drehzahl in Flanken/100ms | | |
| Temperatur | 20 | uInt8 | in °C | | |
| Sensoren | | | | | |
| IR Abstand A | 21 | uInt16 | | | |
| IR Abstand B | 22 | uInt16 | | | |
| Beschleunigung | 23 | | | | |
| Kompass | 24 | | | | |
| Fahren | | | | | |
| Geradeaus | 31 | uInt8 | Statusmeldung | 4 Byte | 1.Parameter (2Byte uInt16) Strecke in mm 2.Parameter (2Byte int16) Geschwindigkeit in mm/s |
| Kreisbogen | 30 | uInt8 | Statusmeldung | 4 Byte | 1.Parameter (1Byte Int8) Radius in cm 2.Parameter (2Byte int16) Geschwindigkeit in mm/s 3.Parameter (1Byte uInt8) Winkel in 360°/256 |