

Index	内容	数値の意味	型	備考
0	Master_command	サイズフォーマットとコマンド	short	デフォルトは90
1	シーケンシャルカウンタ	フレーム同期確認用インクリメント	short	-30,000~+29,999
2	IMU:acc_x	加速度x	short	
3	IMU:acc_y	加速度y	short	
4	IMU:acc_z	加速度z	short	
5	IMU:gyro_x	ジャイロx	short	
6	IMU:gyro_y	ジャイロy	short	
7	IMU:gyro_z	ジャイロz	short	
8	IMU:mag_x	磁気コンパスx	short	
9	IMU:mag_y	磁気コンパスy	short	
10	IMU:mag_z	磁気コンパスz	short	
11	IMU:temp	温度	short	
12	IMU:ROLL	DMP推定ロール軸(小数点2位まで×100)	short	
13	IMU:PITCH	DMP推定ピッチ軸(小数点2位まで×100)	short	
14	IMU:YAW	DMP推定ヨー軸(小数点2位まで×100)	short	
15	Controller Button	ボタンデータ1	short	
16	Controller Stick Left	ボタンアナログ1	short	
17	Controller Stick Right	ボタンアナログ2	short	
18	L2, R2 Analog	ボタンアナログ3	short	
19	モーション設定			モーションのフレーム数とイー징ング
20	[ID L0] Servo Command	0:poweroff 1:poweron etc...	short	ベンダー情報も入れ、値の書式を指定可能に (degree/小数点2位まで×100)
21	[ID L0] Servo Data		short	
22	[ID L1] Servo Command		short	
23	[ID L1] Servo Data		short	
24	[ID L2] Servo Command		short	
25	[ID L2] Servo Data		short	
26	[ID L3] Servo Command		short	
27	[ID L3] Servo Data		short	
28	[ID L4] Servo Command		short	
29	[ID L4] Servo Data		short	
30	[ID L5] Servo Command		short	
31	[ID L5] Servo Data		short	
32	[ID L6] Servo Command		short	
33	[ID L6] Servo Data		short	
34	[ID L7] Servo Command		short	
35	[ID L7] Servo Data		short	
36	[ID L8] Servo Command		short	
37	[ID L8] Servo Data		short	
38	[ID L9] Servo Command		short	
39	[ID L9] Servo Data		short	
40	[ID L10] Servo Command		short	
41	[ID L10] Servo Data		short	
42	[ID L11] Servo Command		short	
43	[ID L11] Servo Data		short	
44	[ID L12] Servo Command		short	
45	[ID L12] Servo Data		short	
46	[ID L13] Servo Command		short	
47	[ID L13] Servo Data		short	
48	[ID L14] Servo Command		short	
49	[ID L14] Servo Data		short	
50	[ID R0] Servo Command		short	
51	[ID R0] Servo Data		short	
52	[ID R1] Servo Command		short	
53	[ID R1] Servo Data		short	
54	[ID R2] Servo Command		short	
55	[ID R2] Servo Data		short	
56	[ID R3] Servo Command		short	
57	[ID R3] Servo Data		short	
58	[ID R4] Servo Command		short	
59	[ID R4] Servo Data		short	
60	[ID R5] Servo Command		short	
61	[ID R5] Servo Data		short	
62	[ID R6] Servo Command		short	
63	[ID R6] Servo Data		short	
64	[ID R7] Servo Command		short	
65	[ID R7] Servo Data		short	
66	[ID R8] Servo Command		short	
67	[ID R8] Servo Data		short	
68	[ID R9] Servo Command		short	
69	[ID R9] Servo Data		short	
70	[ID R10] Servo Command		short	
71	[ID R10] Servo Data		short	
72	[ID R11] Servo Command		short	
73	[ID R11] Servo Data		short	
74	[ID R12] Servo Command		short	
75	[ID R12] Servo Data		short	
76	[ID R13] Servo Command		short	
77	[ID R13] Servo Data		short	
78	[ID R14] Servo Command		short	
79	[ID R14] Servo Data		short	
80	free		short	
81	free		short	
82	free		short	
83	free		short	
84	free		short	
85	free		short	
86	free		short	
87	free		short	
※LEN-2	ERROR CODE	エラーコードを格納	short	アドレスはデータ長さ-2, 内容定義は次シート
※LEN-1	CHECK SUM		short	アドレスはデータ長さ-1, 内容定義は次シート
90	COBS	ユーザー使用不可	short	COBS処理等で使用予定
91	COBS	ユーザー使用不可	short	COBS処理等で使用予定

Meridim 90 Index	役割	コマンド詳細	
Index[0]	マスターコマンド	30~736	コマンドの長さ指定。デフォルトは値90 0 全サーボオフ 1 全サーボコマンド受付 (PCからの操作受付) 2 全サーボコマンド受付 (Teensy等末端ボードでの制御処理を優先) 3 ヘルスチェック 1 (内容未定だが各種状態を全て取得してレポートするシーケンスへ移行) ? EEPROM書き込み信号関連 10002 センサのヨー軸を現在値センターに 10003 トリムモードオン
Index[1]	フレームカウンタ		フレーム同期確認カウンタ-30,000~+29,999
Index[15]	ボタンデータ	bit 0 bit 1 bit 2 bit 3 bit 4 bit 5 bit 6 bit 7 bit 8 bit 9 bit 10 bit 11 bit 12 bit 13 bit 14 bit 15	bool: select [1] bool: stick_R push [2] bool: stick_L push [4] bool: start [8] bool: ↑ (UP) [16] bool: → (RIGHT) [32] bool: ↓ (DOWN) [64] bool: ← (LEFT) [128] bool: L2 [256] bool: R2 [512] bool: L1 [1024] bool: R1 [2048] bool: △ (UP) [4096] bool: ○ (RIGHT) [8192] bool: × (DOWN) [16384] bool: □ (LEFT) [32768]
Index[16]	左スティック	下位8bit -127~127 上位8bit	char: stickR_Left char: stickR_Right
Index[17]	右スティック	下位8bit -127~127 上位8bit	char: stickL_Left char: stickL_Right
Index[18]	L2, R2 Analog	0~255 下位8bit 上位8bit	char: L2 Analog char: R2 Analog
Index[19]	モーション設定		停止時間とイメージングモードの組み合わせを指定予定。当画はこの生値が以下のサーボ位置移動に費やすフレーム数
Index[20]	サーボID L0 汎化コマンド	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 1001 1002 1003 1004 2001 2002 2003 2004 3001 3002 3003 3004 4001 4002 4003 4004 5001 5002 5003 5004 6001 6002 6003 6004 7001 7002 7003 7004 8001 8002 8003 8004 9001 9002 9003 9004 10001 10002 10003 10004	サーボパワーオフ、位置情報取得 (degree) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (degree) サーボパワーオフ、位置情報取得 (radian) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (radian) トルク(スピード) 設定 (電流制限?) トルク(スピード) 設定 (電流制御) バネ硬さ設定 (ストレッチ・コンプライアンススロープ) KONDO KRSサーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (KONDO_ICS値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (KONDO_ICS値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (KONDO_ICS値) KONDO RS485サーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (KONDO_ICS値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (KONDO_ICS値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (KONDO_ICS値) FUTABA TTLサーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (FUTABA_TTL値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (FUTABA_TTL値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (FUTABA_TTL値) FUTABA RS485サーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (FUTABA_RS485値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (FUTABA_RS485値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (FUTABA_RS485値) ROBOTIS_TTLサーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (ROBOTIS_TTL値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (ROBOTIS_TTL値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (ROBOTIS_TTL値) ROBOTIS_RS485サーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (ROBOTIS_RS485値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (ROBOTIS_RS485値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (ROBOTIS_RS485値) JR_PROPOサーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (JR_PROPO値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (JR_PROPO値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (JR_PROPO値) HI-TECHサーボ サーボパワーオフ、位置情報取得 (HI-TECH値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (HI-TECH値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (HI-TECH値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (HI-TECH値) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (HI-TECH値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (HI-TECH値) サーボパワーオフ、位置情報取得 (HI-TECH値?) サーボパワーオン、サーボ位置指定 & 位置情報取得 (HI-TECH値?) サーボパワーオフ、位置情報取得 (HI-TECH値?) 10004
Index[21]	サーボID L0 データ	short	デフォルトはdegree小数点2位まで×100
Index[LEN-2]	ERROR CODE/CLOCK	bit 15 bit 14 bit 13 bit 12 bit 11 bit 10 bit 9 bit 8 bit 7 bit 6 bit 5 bit 4 bit 3 bit 2 bit 1 bit 0	bool: PCのESP32からのUDP受信エラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: ESP32のPCからのUDP受信エラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: TeensyのESPからのSPI受信エラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: ESP32のTeensyからのSPI受信エラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: Teensyのシステムディレイ (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: ESP32のPCからのUDPフレームスキップエラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: TeensyのESP経由PCからのUDPフレームスキップエラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: PCのESP経由TeensyからのUDPフレームスキップエラー (0:エラーなし、1:エラー検出) bool: Teensy等の末端ボードでのサーボ信号受信エラー 0:エラーなし、1~99:メッセージ未定義、 100~255:エラーサーボID (0~14:L系[0~15], 15~29:R系[0~15])
Index[LEN-1]	CHECK SUM		アドレスはデータ長さ-1, Index[LEN-2]までの数値を合計したものをビット反転したshort型