### 19 1	Meridi	an90改_240725			
Mem Segretaria	番号	アクセスキー	内容	型	備考
MMD SEQUENTIAL   アーデンス番号	0	MRD_MASTER	マスターコマンド	int16_t	デフォルトは90
2 MSD ACC Y			シーケンス番号	uint16 t	
MOS ACC 7					
MMD ACC 2					
5 MMD_CYND_Y					
SMMD_MAG_X					
7 MMD_DAMD_X 9 M					
8 MMD_MAG_X 9 MMD_MAG_X 10 MMD_MAG_X 10 MMD_MAG_X 10 MMD_DR_COLL 11 MMD_TEMP 21 MMD_DR_TOCH 12 MMD_DR_TOCH 14 MMD_DR_TOCH 14 MMD_DR_TOCH 14 MMD_DR_TOCH 15 MMD_CONTROL_EUTIONS 15 MMD_CONTROL_EUTIONS 15 MMD_CONTROL_EUTIONS 15 MMD_CONTROL_EUTIONS 15 MMD_CONTROL_EVANAMOS 16 MMD_CONTROL_EVANAMOS 17 MMD_CONTROL_EVANAMOS 17 MMD_CONTROL_EVANAMOS 18 MMD_CONTROL_EVANAMOS 18 MMD_CONTROL_EVANAMOS 19 MMD_CONTROL_EVANAMOS 19 MMD_CONTROL_EVANAMOS 19 MMD_CONTROL_EVANAMOS 10 MMD_CONTROL_EVANAMOS					
9 MMD_MAG_7 11 MMD_TEMP 22 MMD_DIR_PITCH 22 MMD_DIR_PITCH 23 MMD_DIR_PITCH 24 MMD_DIR_PITCH 25 MMD_DIR_PITCH 26 MMD_CONTROL_ 26 MMD_CONTROL_SITCH_ 27 MMD_CONTROL_SITCH_ 28 MMD_CONTROL_SITCH_ 28 MMD_CONTROL_SITCH_ 29 MMD_CONTROL_SITCH_ 29 MMD_CONTROL_SITCH_ 29 MMD_CONTROL_SITCH_ 29 MMD_CONTROL_SITCH_ 29 MMD_CONTROL_SITCH_ 20 MMD_CONTROL_SITCH_ 21 MMD_CONTROL_SITCH_ 21 MMD_CONTROL_SITCH_ 21 MMD_CONTROL_SITCH_ 22 MMD_CONTROL_SITCH_ 23 MMD_CONTROL_SITCH_ 24 MMD_CONTROL_SITCH_ 25 MMD_CONTROL_SITCH_ 26 MMD_CONTROL_SITCH_ 26 MMD_CONTROL_SITCH_ 27 MMD_CONTROL_SITCH_ 27 MMD_CONTROL_SITCH_ 27 MMD_CONTROL_SITCH_ 27 MMD_CONTROL_SITCH_ 28 MMD_CONTROL_SITCH_ 28 MMD_CONTROL_SITCH_ 29 MMD_CONTROL_SITCH_ 20 MM	7	MRD_GYRO_Z	ジャイロセンサZ値	int16_t	
10 MMD_DRR_DOLD 11 MMD_DRR_DOLD 12 MMD_DRR_DOLD 12 MMD_DRR_DOLD 13 MMD_DRR_DOLD 14 MMD_DRR_DOLD 14 MMD_DRR_DOLD 14 MMD_DRR_DOLD 15 MMD_CONTROL_STITONS 16 MMD_CONTROL_STITONS 16 MMD_CONTROL_STITONS 17 MMD_CONTROL_STITONS 18 MMD_CONTROL_STITONS 18 MMD_CONTROL_STITONS 19 MMD_CONTROL_STITONS 19 MMD_CONTROL_STITONS 19 MMD_MOTION_STITOR 10 MMD_MOT	8	MRD_MAG_X	磁気コンパスX値	int16_t	
11 MMD DER POLL 12 MMD DER POLL 13 MMD DER POLL 14 MMD DER YAW 15 MMD DER YAW 15 MMD CONTROL_STICK_ 17 MMD CONTROL_STICK_ 17 MMD CONTROL_STICK_ 17 MMD CONTROL_STICK_ 18 MMD CONTROL_STICK_ 18 MMD CONTROL_STICK_ 19 MMD CONTROL_STICK_ 10 MMD C	9	MRD_MAG_Y	磁気コンパスY値	int16_t	
13 MBO_DIR_POLL 20 MBO_DIR_POLL 30 MBO_DIR_POLL 31 MBO_DIR_POLL_POLL 32 MBO_DIR_POLL_POLL_POLL 33 MBO_DIR_POLL_POLL_POLL_POLL 34 MBO_DIR_POLL_POLL_POLL_POLL_POLL_POLL_POLL_POL	10	MRD MAG Z	磁気コンパスZ値	int16_t	
12 MM D.R.P.OLD 13 MM D.R.P.YUM 14 MM D.D.R.YUM 15 MM D.C.ORTROL_STITICK 15 MM D.C.ORTROL_STITICK 15 MM D.C.ORTROL_STITICK 16 MM D.C.ORTROL_STITICK 17 MM D.C.ORTROL_STITICK 17 MM D.C.ORTROL_STITICK 18 MM D.C.ORTROL_STITICK 19 MM D.M.D.TROMS 10 MM D.S.TOR FINANS MS 10 MM D.S.TOR FINANS MS 10 MM D.S.TOR FINANS MS 10 MM D.G.TOR FINANS MS 10 MM D.G.TOR FINANS MS 11 MM D.M.D.TOR FINANS MS 11 MM D.M.D.TOR FINANS MS 11 MM D.M.D.TOR FINANS MS 12 MM D.M.D.T.D.T.D.T.D.T.D.T.T.D.T.T.D.T.T.T.T			温度センサ値		
13 MM DOR YNW					小巻占 2 位までv100
14 MM D.ORT NO.BUTTONS					
15 MM D. CONTROL, STICKL   1 MM D. STICKL, R   ヤニンのこスチャ・ファナロッ値 mtd. t.   1 MM D. STICKL, PRAMES   ヤニンのことで、					
15 MB D. CONTROL、STICK、L. サニックのステッ・ファナコン倫 mid.5. t					小数点 2 位までx100
17 MB D CONTROL (JETOR) (AD 10 1 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20					
MRD MOTION, FRAMES	16	MRD_CONTROL_STICK_L	リモコンの左スティックアナログ値	int16_t	
19 MD MOTION FRAMES MP モーション製造のプレーム製 MD 310 FRAMES MP 1	17	MRD_CONTROL_STICK_R	リモコンの右スティックアナログ値	int16_t	
2 回 HEAD, YORMO 2 1 HEAD, YORMO 2 1 HEAD, YORMO 3 1 LANGULDER, P.CND 3 LANGULDER, P.CND 3 LANGULDER, P.CND 4 LANGULDER, P.CND 5 LANGULDER, P.CND 6 LANGULDER, P.CND 6 LANGULDER, P.CND 7 LANGULDER, P.CND 7 LANGULDER, P.CND 7 LANGULDER, P.CND 8 LANGULDER, P.CN	18	MRD_CONTROL_L2R2ANALOG	リモコンのL2R2ボタンアナログ値	uint16_t	
20 HEAD, Y. YAU 21 LEAD, Y. YAU 22 LE HOULDER, P. CAND 22 LE SHOULDER, P. VAL 43 LE SHOULDER, P. VAL 44 LE SHOULDER, P. VAL 46 LE BOW, Y. CAND 26 LE BOW, Y. CAND 27 LE BOW, Y. CAND 28 LE BOW, Y. CAND 28 LE BOW, Y. VAL 28 LE BOW, P. CAND 28 LE P. CAND 2	19	MRD_MOTION_FRAMES	モーション設定のフレーム数		
22 L SHOULDER P, CMD 23 L SHOULDER P, CMD 24 L SHOULDER P, CMD 25 L SHOULDER P, CMD 26 L SHOULDER P, CMD 26 L SHOULDER P, CMD 27 L REDW, Y, CMD 27 L REDW, Y, VAI 28 L SHOULDER P, CMD 27 L REDW, Y, VAI 28 L SHOULDER P, CMD 28 L REDW, P, CMD 29 L REDW, P, CMD 20 L REDW, P, VAI 28 L REDW, P, VAI 29 L REDW, P, VAI 20 L REDW, P, VAI 21 L REDW, P, VAI 22 R, SHOULDER P, VAI 23 R, SHOULDER P, VAI 24 R, REDW, P, VAI 25 R, RHOULDER P, VAI 26 R, RHOULDER P, VAI 27 R, REDW, P, VAI 28 R, RHOULDER P, VAI 29 R, REDW, P, VAI 20 R, RHOULDER P, VAI 20		MRD_STOP_FRAMES_MS	ボード停止時のフレーム数		
22 L SHOULDER P, CMD 23 L SHOULDER P, CMD 24 L SHOULDER P, CMD 25 L SHOULDER P, CMD 26 L SHOULDER P, CMD 26 L SHOULDER P, CMD 27 L REDW, Y, CMD 27 L REDW, Y, VAI 28 L SHOULDER P, CMD 27 L REDW, Y, VAI 28 L SHOULDER P, CMD 28 L REDW, P, CMD 29 L REDW, P, CMD 20 L REDW, P, VAI 28 L REDW, P, VAI 29 L REDW, P, VAI 20 L REDW, P, VAI 21 L REDW, P, VAI 22 R, SHOULDER P, VAI 23 R, SHOULDER P, VAI 24 R, REDW, P, VAI 25 R, RHOULDER P, VAI 26 R, RHOULDER P, VAI 27 R, REDW, P, VAI 28 R, RHOULDER P, VAI 29 R, REDW, P, VAI 20 R, RHOULDER P, VAI 20	20			int16_t	
22 L. SHOULDER, P. VAL 23 L. SHOULDER, P. VAL 24 L. SHOULDER, P. VAL 26 L. SHOULDER, P. VAL 26 L. SHOULDER, P. VAL 26 L. SHOULDER, P. VAL 27 L. SEROY, P. CAND 28 L. SHOULDER, P. VAL 28 L. SHOULDER, P. VAL 29 L. SEROY, P. CAND 20 L. SEROY, P. CAND 20 L. SEROY, P. CAND 21 L. SEROY, P. CAND 21 L. SEROY, P. CAND 22 L. SEROY, P. CAND 23 L. HIPJONT, Y. VAL 23 L. HIPJONT, Y. VAL 24 L. SEROY, P. CAND 25 L. HIPJONT, P. VAL 26 L. SEROY, P. CAND 26 L. SEROY, P. CAND 27 L. SEROY, P. CAND 28 L. HIPJONT, P. VAL 28 L. HIPJONT, P. VAL 29 L. HIPJONT, P. VAL 20 L. HIPJONT, P. VAL 20 L. HIPJONT, P. VAL 20 L. HIPJONT, P. VAL 21 L. HIPJONT, P. VAL 23 L. HIPJONT, P. VAL 24 L. SERVE, P. VAL 26 L. SERVE, P. VAL 27 L. SERVE, P. VAL 28 L. SERVE, P. VAL 28 L. SERVE, P. VAL 29 L. SERVE, P. VAL 29 L. SERVE, P. VAL 20 L. SERVE, P. VAL 20 L. SERVE, P. VAL 21 L. SERVE, P. VAL 22 L. SERVE, P. VAL 24 L. SERVE, P. VAL 24 L. SERVE, P. VAL 24 L. SERVE, D. P. VAL 24 L. SERVE, D. DIL VAL 24 L. SERVE, D. DIL VAL 25 L. SERVE, D. DIL VAL 26 L. SERVE, D. DIL VAL 26 L. SERVE, D. DIL VAL 27 L. SERVE, D. DIL VAL 28 L. SERVE, D. DIL VAL 29 L. SERVE, D. DIL VAL 29 L. SERVE, D. DIL VAL 20 L. SERVE, D. DIL VAL 21 L. SERVE, D. DIL VAL 25 R. SHOULDER, P. VAL 26 R. SERVE, D. DIL VAL 27 L. SERVE, D. DIL VAL 28 R. SHOULDER, P. VAL 29 R. SHOULDER, P. VAL 29 R. SHOULDER, P. VAL 29 R. SERVE, D. DIL VAL 20 R. SERVE, D. DIL VAL 20 R. SERVE, D. DIL VAL 20 R. SERVE, D. DIL VAL 21 R. DER P. VAL 25 R. SHOULDER, P. VAL 26 R. SERVE, D. DIL VAL 27 R. SERVE, D. DIL VAL 28 R. SERVE, D. DIL VAL 29 R. SERVE, D. DIL VAL 29 R. SERVE, D. DIL VAL 20 R. SERVE, D. DIL VAL 20 R. SERVE, D. DIL VAL 20 R. SERVE, D. DIL VAL 21 R.					
2 a. L. SHOULDER P. (AM) 2 c. R. SHOULDER P. (AM) 3 c. R. SHOULDER P. (AM) 4 c. R. SHOULDER P.					
24 L. SHOULDER, P. M.M.				_	
25 L RISOULDER R VAL					
28 LEROW Y-VAL 28 LEROW P-CND					
2 日、EBOW Y, VAL					
28 L. LEBOW, P. VAL 30 L. HPIOINT, Y. CMD 31 L. HPIOINT, Y. CMD 32 L. HPIOINT, Y. CMD 33 L. HPIOINT, Y. VAL 32 L. HPIOINT, Y. VAL 33 L. HPIOINT, Y. VAL 34 L. HPIOINT, P. CMD 35 L. HPIOINT, P. CMD 36 L. HPIOINT, P. CMD 36 L. HPIOINT, P. CMD 37 L. KNEE, P. CMD 37 L. KNEE, P. VAL 38 L. ANNEL, P. CMD 37 L. KNEE, P. VAL 38 L. ANNEL, P. CMD 39 L. ANNEL, P. VAL 40 L. ANNEL, P. VAL 41 L. ANNEL, P. VAL 41 L. ANNEL, P. VAL 42 L. SERVO, DIJ1, VAL 43 L. SERVO, DIJ1, VAL 44 L. SERVO, DIJ1, VAL 45 L. SERVO, DIJ2, VAL 46 L. SERVO, DIJ2, VAL 46 L. SERVO, DIJ2, VAL 47 L. SERVO, DIJ3, CMD 48 L. SERVO, DIJ3, VAL 48 L. SERVO, DIJ4, VAL 49 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 41 L. SERVO, DIJ4, VAL 42 L. SERVO, DIJ4, VAL 43 L. SERVO, DIJ4, VAL 44 L. SERVO, DIJ4, VAL 45 L. SERVO, DIJ4, VAL 46 L. SERVO, DIJ4, VAL 47 L. SERVO, DIJ4, VAL 48 L. SERVO, DIJ4, VAL 49 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 41 L. SERVO, DIJ4, VAL 42 L. SERVO, DIJ4, VAL 43 L. SERVO, DIJ4, VAL 44 L. SERVO, DIJ4, VAL 45 L. SERVO, DIJ4, VAL 46 L. SERVO, DIJ4, VAL 46 L. SERVO, DIJ4, VAL 47 L. SERVO, DIJ4, VAL 48 L. SERVO, DIJ4, VAL 49 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4, VAL 41 L. SERVO, DIJ4, VAL 42 R. SERVO, DIJ4, VAL 43 L. SERVO, DIJ4, VAL 44 L. SERVO, DIJ4, VAL 45 R. SERVO, DIJ4, VAL 46 L. SERVO, DIJ4, VAL 47 L. SERVO, DIJ4, VAL 48 L. SERVO, DIJ4, VAL 49 L. SERVO, DIJ4, VAL 40 L. SERVO, DIJ4					
20 L. HIPOINTY, Y. CMD	27	L_ELBOW_Y_VAL	左肘ヨーの値	int16_t	
20 L. HIPOINTY, Y. CMD	28	L_ELBOW_P_CMD	左肘ピッチのコマンド	int16_t	
30 L. HIPOINTY_VAL 32 L. HIPOINTY_VAL 33 L. HIPOINTY_VAL 43 L. HIPOINTY_VAL 43 L. HIPOINTY_CAMD 45 L. HIPOINTY_CAMD 46 L. HIPOINTY_CAMD 47 L. KARLE_PUAL 48 L. HIPOINTY_CAMD 49 L. HIPOINTY_CAMD 40 L. HIPOINTY_CAMD 40 L. HIPOINTY_CAMD 41 L. HANKLE_P_VAL 40 L. HIPOINTY_CAMD 41 L. HANKLE_P_VAL 41 L. SERVO_IDIL_VAL 42 L. SERVO_IDIL_VAL 43 L. SERVO_IDIL_VAL 44 L. SERVO_IDIL_VAL 45 L. SERVO_IDIL_VAL 46 L. SERVO_IDIL_VAL 47 L. SERVO_IDIL_VAL 48 L. SERVO_IDIL_VAL 48 L. SERVO_IDIL_VAL 48 L. SERVO_IDIL_VAL 48 L. SERVO_IDIL_VAL 49 L. SERVO_IDIL_VAL 40 L. SERVO_IDIL_VAL 40 L. SERVO_IDIL_VAL 41 L. SERVO_IDIL_VAL 42 L. SERVO_IDIL_VAL 43 L. SERVO_IDIL_VAL 44 L. SERVO_IDIL_VAL 45 L. SERVO_IDIL_VAL 46 L. SERVO_IDIL_VAL 47 L. SERVO_IDIL_VAL 48 L. SERVO_IDIL_VAL 49 L. SERVO_IDIL_VAL 40 L. SERVO_IDIL_VAL 40 L. SERVO_IDIL_VAL 40 L. SERVO_IDIL_VAL 41 L. SERVO_IDIL_VAL 41 L. SERVO_IDIL_VAL 42 L. SERVO_IDIL_VAL 43 L. SERVO_IDIL_VAL 44 L. SERVO_IDIL_VAL 45 L. SERVO_IDIL_VAL 46 L. SERVO_IDIL_VAL 47 L. SERVO_IDIL_VAL 48				int16_t	
33 L. HIPOINT, R. CMD				_	
33 L.HIPOINT.R. VAL 34 L.HIPOINT.R. VAL 35 L.HIPOINT.P. CMD 36 L.HIPOINT.P. CMD 36 L.NEEP.CMD 37 L.KNEEP.CMD 37 L.KNEEP.CMD 37 L.KNEEP.CMD 37 L.KNEEP.CMD 38 L.ANKLE P.CMD 38 L.ANKLE P.VAL 38 L.ANKLE R. VAL 48 L.ANKLE R. VAL 48 L.ANKLE R. VAL 40 L.ANKLE R. VAL 40 L.ANKLE R. VAL 41 L.ANKLE R. VAL 41 L.ANKLE R. VAL 41 L.SERVO. IDIL CMD 42 L.SERVO. IDIL CMD 43 L.SERVO. IDIL CMD 44 L. SERVO. IDIL CMD 45 L.SERVO. IDIL CMD 46 L. SERVO. IDIL CMD 47 L. SERVO. IDIL CMD 48 L. SERVO. IDIL CMD 48 L. SERVO. IDIL VAL 49 L. SERVO. IDIL VAL 40 L. SERVO. IDIL VAL 40 L. SERVO. IDIL VAL 40 L. SERVO. IDIL VAL 41 L. SERVO. IDIL VAL 42 L. SERVO. IDIL VAL 43 L. SERVO. IDIL VAL 44 L. SERVO. IDIL VAL 45 L. SERVO. IDIL VAL 46 L. SERVO. IDIL VAL 47 L. SERVO. IDIL VAL 48 L. SERVO. IDIL VAL 48 L. SERVO. IDIL VAL 49 L. SERVO. IDIL VAL 40 L. SERVO. IDIL VAL 41 L. SERVO. IDIL VAL 42 L. SERVO. IDIL VAL 43 L. SERVO. IDIL VAL 44 L. SERVO. IDIL VAL 45 L. SERVO. IDIL VAL 46 L. SERVO. IDIL VAL 47 L. SERVO. IDIL VAL 48 L. SERVO. IDIL VAL 48 L. SERVO. IDIL VAL 49 L. SERVO. IDIL VAL 40 L. SERVO. IDIL					
33 L.HIPOINT.P. CMD					
38 L_HIPJOINT P_VAL 左股ピッチの国 vill 6.1 38 L_HIPJOINT P_VAL 左股ピッチの国 vill 6.1 38 L_NAKLE P_CAD 左股ピッチの国 vill 6.1 38 L_ANKLE P_CAD 左股ピッチのコンド vill 6.1 38 L_ANKLE P_CAD 左股ピッチのコンド vill 6.1 39 L_ANKLE P_VAL 左股ピッチのコンド vill 6.1 40 L_ANKLE R_CAD 左股ピッチのコンド vill 6.1 41 L_ANKLE R_CAD 左股ピッチのコンド vill 6.1 42 L_SERVO_DIDL CAD					
38 L. MPIOINT P. YAL 36 L. KNEE.P. (XMD 37 L. KNEE.P. (XMD 38 L. ANKIE.P. (XMD 38 L. ANKIE.P. (XMD 38 L. ANKIE.P. (XMD 38 L. ANKIE.P. (XMD 40 L. ANKIE.R. P. (XML 40 L. ANKIE.R. P. (XML 40 L. ANKIE.R. R. (XML 40 L. ANKIE.R. R. (XML 41 L. ANKIE.R. R. (XML 42 L. SERVO, DD11. (XMD 43 L. SERVO, DD11. (XMD 44 L. SERVO, DD11. (XML 43 L. SERVO, DD12. (XML 44 L. SERVO, DD12. (XML 45 L. SERVO, DD12. (XML 46 L. SERVO, DD13. (XML 46 L. SERVO, DD13. (XML 47 L. SERVO, DD13. (XML 48 L. SERVO, DD14. (XML 49 L. SERVO, DD14. (XML 40 L. SERVO, D					
36 L. KNEE.P. CMD					
33 L. ANKLE P. CMD	35	L_HIPJOINT_P_VAL	左股ビッチの値	int16_t	
38 L.ANKLE P. CMD	36	L_KNEE_P_CMD	左膝ビッチのコマンド	int16_t	
38 LANKLE P, CMD			左膝ピッチの値	int16_t	
33 L ANKLE P, VAL			左足首ピッチのコマンド		
40 L ANKLE R CMD					
42 L_SERVO_ID11_CMD					
### 1. SERVO_ID11_CMD					
44 L SERVO JD12 VAL					
44 L SERVO JD12 CMD					
46 L SERVO_ID12_VAL					
46 L_SERVO_ID13_CMD	44	L_SERVO_ID12_CMD	追加サーボ用のコマンド	int16_t	
46 L_SERVO_ID13_CMD	45	L_SERVO_ID12_VAL	追加サーボ用の値	int16_t	
48 L SERVO JD13 VAL			追加サーボ用のコマンド	int16_t	
### SERVO_ID14_CMD					
49 L_SERVO_ID14_VAL 追加サーボ用の値 nc16_t nc16_t nc16_t l nc1				_	
SO WAIST_Y_CMD   腰ョーのコマンド   Intl6_t   Intl6_t   Intl6_t   ST R_SHOULDER_P_CMD   右肩ピンチのコマンド   Intl6_t					
51   WAIST_Y_VAL   要 = の値					
52 R_SHOULDER_P_CMD				_	
53 R_SHOULDER_P_VAL					
54 R_SHOULDER_R_VAL					
55   R. SHOULDER R. VAL					
56 R_ELBOW_Y_CMD				_	
57   R.ELBOW_Y_VAL					
58 R_ELBOW_P_CMD			右肘ヨーのコマンド	int16_t	
59 R_ELBOW_P_VAL	57	R_ELBOW_Y_VAL		int16_t	
60 R_HIPJOINT_Y_CMD	58	R_ELBOW_P_CMD	右肘ビッチのコマンド	int16_t	
60 R_HIPJOINT_Y_CMD	59	R_ELBOW_P_VAL	右肘ピッチの値	int16_t	
61 R_HIPJOINT_Y_VAL	60	R_HIPJOINT_Y_CMD	右股ヨーのコマンド	int16_t	
62 R. HIPJOINT_R_VAL			右股ヨーの値		
63 R_HIPJOINT_R_VAL			右股ロールのコマンド		
64 R_HIPJOINT_P_CMD					
65 R_HIPJOINT_P_VAL					
66 R_KNEE_P_CMD					
67 R_KNEE_P_VAL 右膝ピッチの値 int16_t int16_t 68 R_ANKLE_P_CMD 右足首ピッチの回で int16_t i					
68 R_ANKLE_P_CMD 右足首ピッチのコマンド int16_t int16_t f				_	
69 R_ANKLE_P_VAL					
TO   R_ANKLE_R_CMD				_	
TI R_ANKLE_R_VAL					
T2 R_SERVO_IDI1_CMD				_	
73 R_SERVO_IDI1_VAL   追加テスト用の値   int16_t				int16_t	
74 R_SERVO_ID12_CMD   追加テスト用のロマンド   int16_t     75 R_SERVO_ID13_CMD   追加テスト用の値   int16_t     76 R_SERVO_ID13_CMD   追加テスト用の値   int16_t     77 R_SERVO_ID13_VAL   追加テスト用の値   int16_t     78 R_SERVO_ID14_CMD   追加テスト用の値   int16_t     79 R_SERVO_ID14_VAL   追加テスト用の値   int16_t     80 MRD_USERDATA_80   ユーザー定義用   int16_t     81 MRD_USERDATA_81   ユーザー定義用   int16_t     82 MRD_USERDATA_82   ユーザー定義用   int16_t     83 MRD_USERDATA_83   ユーザー定義用   int16_t     84 MRD_USERDATA_83   ユーザー定義用   int16_t     85 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     86 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     89 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     80 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     80 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     80 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     81 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     81 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     82 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     83 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     84 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     85 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     85 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     86 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     89 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     80 MRD	72	R_SERVO_ID11_CMD	追加テスト用のコマンド	int16_t	
74 R_SERVO_ID12_CMD   追加テスト用のロマンド   int16_t     75 R_SERVO_ID13_CMD   追加テスト用の値   int16_t     76 R_SERVO_ID13_CMD   追加テスト用の値   int16_t     77 R_SERVO_ID13_CMD   追加テスト用の値   int16_t     78 R_SERVO_ID14_CMD   追加テスト用の値   int16_t     79 R_SERVO_ID14_VAL   追加テスト用の値   int16_t     80 MRD_USERDATA_80   ユーザー定義用   int16_t     81 MRD_USERDATA_81   ユーザー定義用   int16_t     82 MRD_USERDATA_82   ユーザー定義用   int16_t     83 MRD_USERDATA_83   ユーザー定義用   int16_t     84 MRD_USERDATA_83   ユーザー定義用   int16_t     85 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     86 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     80 MRD_USERDATA_87   エーザー定義用   int16_t     80 MRD_USERDATA_88   エーザー定義用   int16_t     80 MRD				int16_t	
75 R_SERVO_ID12_VAL   追加テスト用の値			追加テスト用のコマンド		
76 R_SERVO_ID13_CMD   追加テスト用のコマンド   int16_t   int16_					
77 R_SERVO_ID13_VAL   追加テスト用の値   int16_t					
78 R_SERVO_ID14_CMD					
79 R_SERVO_ID14_VAL   追加テスト用の値   int16_t     80 MRD_USERDATA_80   ユーザー定義用   int16_t     81 MRD_USERDATA_81   ユーザー定義用   int16_t     82 MRD_USERDATA_82   ユーザー定義用   int16_t     83 MRD_USERDATA_83   ユーザー定義用   int16_t     84 MRD_USERDATA_84   ユーザー定義用   int16_t     85 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     86 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_85   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     87 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     88 MRD_USERDATA_86   ユーザー定義用   int16_t     80 MRD_USERDATA_85					
80 MRD_USERDATA_80 ユーザー定義用 int16_t i					
81 MRD_USERDATA_81 ユーザー定義用 int16_t int16_t MRD_USERDATA_82 ユーザー定義用 int16_t i					
82 MRD_USERDATA_82 ユーザー定義用 int16_t i					
83 MRD_USERDATA_83 ユーザー定義用 int16_t int16_t MRD_USERDATA_84 ユーザー定義用 int16_t int16_t int16_t MRD_USERDATA_85 ユーザー定義用 int16_t i	81	MRD_USERDATA_81	ユーザー定義用	int16_t	
83 MRD_USERDATA_83 ユーザー定義用 int16_t int16_t MRD_USERDATA_84 ユーザー定義用 int16_t int16_t int16_t MRD_USERDATA_85 ユーザー定義用 int16_t i	82	MRD_USERDATA_82	ユーザー定義用	int16_t	
84 MRD_USERDATA_84 ユーザー定義用 int16_t int16_t MRD_USERDATA_85 ユーザー定義用 int16_t i					
85 MRD_USERDATA_85 ユーザー定義用 int16_t int16_t MRD_USERDATA_85 ユーザー定義用 int16_t int16_t int16_t let MRD_USERDATA_86 ユーザー定義用 int16_t let LEN-2 MRD_ERR ERROR CODE uint16_t アドレスはデータ長さ-2,下位8ビットはサー LEN-1 MRD_CKSM CHECK SUM int16_t アドレスはデータ長さ-1 COBS int16_t COBS処理等で使用予定					
86 MRD_USERDATA_85 ユーザー定義用 int16_t int16_t l l l l l l l l l l l l l l l l l l l					
87 MRD_USERDATA_86     ユーザー定義用     int16_t       LEN-2 MRD_ERR     ERROR CODE     uint16_t     アドレスはデータ長さ-2, 下位8ピットはサー       LEN-1 MRD_CKSM     CHECK SUM     int16_t     アドレスはデータ長さ-1       90     COBS     int16_t     COBS処理等で使用予定					
LEN-2 MRD_ERR ERROR CODE uint16_t アドレスはデータ長さ-2, 下位8 ピットはサー LEN-1 MRD_CKSM CHECK SUM int16_t アドレスはデータ長さ-1 90 COBS int16_t COSS処理等で使用予定					
LEN-1 MRD_CKSM CHECK SUM int16_t アドレスはデータ長さ-1 90 COBS int16_t COBS処理等で使用予定					
90 COBS int16_t COBS処理等で使用予定				_	
		MRD_CKSM			
91 COBS int16_t COBS処理等で使用予定	90		COBS	int16_t	COBS処理等で使用予定
			COBS	int16_t	COBS処理等で使用予定