

Meridian90改\_240725

番号	アクセスキー	内容	型	備考
0	MRD_MASTER	マスターコマンド	int16_t	デフォルトは90
1	MRD_SEQUENTIAL	シーケンス番号	uint16_t	0~59,999
2	MRD_ACC_X	加速度センサX値	int16_t	
3	MRD_ACC_Y	加速度センサY値	int16_t	
4	MRD_ACC_Z	加速度センサZ値	int16_t	
5	MRD_GYRO_X	ジャイロセンサX値	int16_t	
6	MRD_GYRO_Y	ジャイロセンサY値	int16_t	
7	MRD_GYRO_Z	ジャイロセンサZ値	int16_t	
8	MRD_MAG_X	磁気コンパスX値	int16_t	
9	MRD_MAG_Y	磁気コンパスY値	int16_t	
10	MRD_MAG_Z	磁気コンパスZ値	int16_t	
11	MRD_TEMP	温度センサ値	int16_t	
12	MRD_DIR_ROLL	DMP推定ロール方向値	int16_t	
13	MRD_DIR_PITCH	DMP推定ピッチ方向値	int16_t	
14	MRD_DIR_YAW	DMP推定ヨー方向値	int16_t	
15	MRD_CONTROL_BUTTONS	リモコンの基本ボタン値	int16_t	
16	MRD_CONTROL_STICK_L	リモコンの左スティックアナログ値	int16_t	
17	MRD_CONTROL_STICK_R	リモコンの右スティックアナログ値	int16_t	
18	MRD_CONTROL_L2R2ANALOG	リモコンのL2R2ボタンアナログ値	uint16_t	
19	MRD_MOTION_FRAMES	モーション設定のフレーム数		
	MRD_STOP_FRAMES_MS	ボード停止時のフレーム数		
20	HEAD_Y_CMD	頭ヨーのコマンド	int16_t	
21	HEAD_Y_VAL	頭ヨーの値	int16_t	
22	L_SHOULDER_P_CMD	左肩ピッチのコマンド	int16_t	
23	L_SHOULDER_P_VAL	左肩ピッチの値	int16_t	
24	L_SHOULDER_R_CMD	左肩ロールのコマンド	int16_t	
25	L_SHOULDER_R_VAL	左肩ロールの値	int16_t	
26	L_ELBOW_Y_CMD	左肘ヨーのコマンド	int16_t	
27	L_ELBOW_Y_VAL	左肘ヨーの値	int16_t	
28	L_ELBOW_P_CMD	左肘ピッチのコマンド	int16_t	
29	L_ELBOW_P_VAL	左肘ピッチの値	int16_t	
30	L_HIPJOINT_Y_CMD	左股ヨーのコマンド	int16_t	
31	L_HIPJOINT_Y_VAL	左股ヨーの値	int16_t	
32	L_HIPJOINT_R_CMD	左股ロールのコマンド	int16_t	
33	L_HIPJOINT_R_VAL	左股ロールの値	int16_t	
34	L_HIPJOINT_P_CMD	左股ピッチのコマンド	int16_t	
35	L_HIPJOINT_P_VAL	左股ピッチの値	int16_t	
36	L_KNEE_P_CMD	左膝ピッチのコマンド	int16_t	
37	L_KNEE_P_VAL	左膝ピッチの値	int16_t	
38	L_ANKLE_P_CMD	左足首ピッチのコマンド	int16_t	
39	L_ANKLE_P_VAL	左足首ピッチの値	int16_t	
40	L_ANKLE_R_CMD	左足首ロールのコマンド	int16_t	
41	L_ANKLE_R_VAL	左足首ロールの値	int16_t	
42	L_SERVO_ID11_CMD	追加サーボ用のコマンド	int16_t	
43	L_SERVO_ID11_VAL	追加サーボ用の値	int16_t	
44	L_SERVO_ID12_CMD	追加サーボ用のコマンド	int16_t	
45	L_SERVO_ID12_VAL	追加サーボ用の値	int16_t	
46	L_SERVO_ID13_CMD	追加サーボ用のコマンド	int16_t	
47	L_SERVO_ID13_VAL	追加サーボ用の値	int16_t	
48	L_SERVO_ID14_CMD	追加サーボ用のコマンド	int16_t	
49	L_SERVO_ID14_VAL	追加サーボ用の値	int16_t	
50	WAIST_Y_CMD	腰ヨーのコマンド	int16_t	
51	WAIST_Y_VAL	腰ヨーの値	int16_t	
52	R_SHOULDER_P_CMD	右肩ピッチのコマンド	int16_t	
53	R_SHOULDER_P_VAL	右肩ピッチの値	int16_t	
54	R_SHOULDER_R_CMD	右肩ロールのコマンド	int16_t	
55	R_SHOULDER_R_VAL	右肩ロールの値	int16_t	
56	R_ELBOW_Y_CMD	右肘ヨーのコマンド	int16_t	
57	R_ELBOW_Y_VAL	右肘ヨーの値	int16_t	
58	R_ELBOW_P_CMD	右肘ピッチのコマンド	int16_t	
59	R_ELBOW_P_VAL	右肘ピッチの値	int16_t	
60	R_HIPJOINT_Y_CMD	右股ヨーのコマンド	int16_t	
61	R_HIPJOINT_Y_VAL	右股ヨーの値	int16_t	
62	R_HIPJOINT_R_CMD	右股ロールのコマンド	int16_t	
63	R_HIPJOINT_R_VAL	右股ロールの値	int16_t	
64	R_HIPJOINT_P_CMD	右股ピッチのコマンド	int16_t	
65	R_HIPJOINT_P_VAL	右股ピッチの値	int16_t	
66	R_KNEE_P_CMD	右膝ピッチのコマンド	int16_t	
67	R_KNEE_P_VAL	右膝ピッチの値	int16_t	
68	R_ANKLE_P_CMD	右足首ピッチのコマンド	int16_t	
69	R_ANKLE_P_VAL	右足首ピッチの値	int16_t	
70	R_ANKLE_R_CMD	右足首ロールのコマンド	int16_t	
71	R_ANKLE_R_VAL	右足首ロールの値	int16_t	
72	R_SERVO_ID11_CMD	追加テスト用のコマンド	int16_t	
73	R_SERVO_ID11_VAL	追加テスト用の値	int16_t	
74	R_SERVO_ID12_CMD	追加テスト用のコマンド	int16_t	
75	R_SERVO_ID12_VAL	追加テスト用の値	int16_t	
76	R_SERVO_ID13_CMD	追加テスト用のコマンド	int16_t	
77	R_SERVO_ID13_VAL	追加テスト用の値	int16_t	
78	R_SERVO_ID14_CMD	追加テスト用のコマンド	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_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_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ビットはサーボID
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
91		COBS	int16_t	COBS処理等で使用予定