

Rückgabe

255 } sync
255

Zähler links HiByte 0... 64

LoByte 0... 255

Zähler rechts HiByte 0... 64

LoByte 0... 255

AD-Wert 1 0... 254

2 0... 254

3 0... 254

4 .

5 .

6 .

7 .

8 0... 254

Spannungs wert HiByte 0... 15

LoByte 0... 255

Escape (27) → Idle/Leife



- | | | | | |
|-----|-----|---------------------|------------------------------------|--------------------|
| (d) | 100 | direkt | o Motorbyte links | o Motorbyte rechts |
| (b) | 115 | geradeaus | o Distanz lo byte | o Distanz hi byte |
| (t) | 116 | drehen | o Richtung + Speed | o Winkel |
| (a) | 97 | Analogsenden | o Bitmuster für zu sendende Kanäle | o dauerhaft |
| (c) | 99 | Counter senden | o dauerhaft | |
| (v) | 118 | Akkuspannung senden | o dauerhaft | |
| (h) | 104 | Sofortstop | keine Datenbytes | |

Jung 390
Willmesoth 178

- o Geschwindigkeitsangleichung der Motoren!
- o Sensorwerte in cm!
- o Spannung in mV