교육용 모바일 지능로봇(통신속도 = 19200BPS)

2010년 무인자동차 제어코드 수정 ㈜미니로봇 개발팀

HOLOODE							설명
제어CODE 0x80	0-255				R		로봇의 고유ID읽기
0x80 0x81	"*****	0-255			W		고유ID 기록하기
0x82		0 200			W		라인센서 동작시작
0x83					W		라인센서 동작정지
0x85	0.1	0-255			W		LED 제어하기
0,00	0,1 0 = 라인센서출력모		(에 ()vΩ5)0,0x00를 출	
	0 = 다진센서울락포 1 = 사용자 LED제 0					00,0x00글 물 01,0x55를 출	The state of the s
0x86	1 - VI - V		(9)	, ,	UXU	기,0000	부져 0.5초간 ON
0x87							무서 0.3호선 ON 부져 OFF
0xA0	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)			W		L모터 속도설정 (1-3900)
0xA0 0xA3	high(L-STEP)	low(L-SFEED)			W		L모터 스텝수설정(0-65535)
0xA3 0xA7	high(DISTANCE)	low(DISTANCE)			W		기리설정(0-65535)mm
0xA7 0xA8	(1-250)L-ACCEL	IOW(DISTANCE)			W		L모터 가속값 설정 (ACCEL < L-SPEED)
0xA6 0xAB	(1-250)L-ACCEL				W		L모터 가득값 설정 (ACCEL < L-SPEED) L모터 감속값 설정 (DECEL < ACCEL/2)
	(1-250)L-STOP				W		L모터 급정지 감속값 설정
0xAE	(1-200)L-BREAK				W		L모터 브레이크 설정 (L-STOP > L-DECEL)
0xB0							
0xB1	0-255	0x00			W		부져울리기(0-255)*0.01s 센서값 읽기
0xB2	0x00-0xFF	UXUU			R		[엔시띲 혀기
0:-50	전방센서				_		센서값 실시간 올리기
0xB3					R		
0xB4	(0,00 0,55)				R		센서값 실시간 올리기 정지 BUSY 체크
0xB5	(0x00, 0xFF) 0 = 동작종료	0xFF = 동작중			R		BUSY 세크
0.00	0 = 공작공묘	UXFF = 공작궁			۱۸/	(스텝제어)	지기
0xC0						(<u>스텝제어)</u> (스텝제어)	전진
0xC1						(<u>스립제어)</u> (거리제어)	후진
0xC8							전진 (mm)
0xC9						(거리제어)	전진 (mm)
0xCA	h:h(L_ODEED)	1(L_ODEED)			W		정지 (감속운행)
	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)	1 07	. 0	R		L모터 속도값 읽기
0xCE	L-STEP>>24	L-STEP>>16	L-5	L-S			L모터 총 주행거리 읽기
0xD1					W		L모터 총 주행거리 리셋
0xE0					W		스텝모터 홀딩
0xE1	(0.00.0.55)				W		스텝모터 홀딩 해제
0xF0	(0x00, 0xFF)	0 55 7 7 5 0 1			W		전조등 제어
0)/54	0 = 전조등 OFF	0xFF=전조등 ON			۱۸/		거기도 제시
0XF1	(0x00, 0xFF)	O			W		정지등 제어
0.50	0 = 정지등 OFF	0xFF=정지등 ON			\ A /		
0xF2	(0x00, 0xFF)	0.55.01715.01			W		안개등 제어
0.50	0 = 안개등 OFF	0xFF=안개등 ON			\ A /		지머트 게이
0xF3	(0,1,2,3)	1 _ 이짜 뭐면	0		W	L게메	점멸등 제어
0	0 = 소등 bigh(L_CDEED)	1 = 왼쪽 점멸	2 = 1	ا = ن ا		상 점멸	, 하미디 가드레이
0xF4		low(L-SPEED)			W		조향모터 각도제어
0	범위:800-2200	low(L_ODEED)			W		
0xF5	high(L-SPEED) 범위:1-100	low(L-SPEED)			۷۷		조향모터 속도제어
0::50		low(L_CDEED)			۱۸/		카메카 다다 가드레이
0xF6	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)			W		카메라모터 각도제어
0	범위:800-2200	low(L_CDEED)			\^/		카메카 다리 소드레이
0xF7	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)			W		카메라모터 속도제어
0. 50	범위:1-100	Investigation	-		W		
0xF8	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)			۷۷		SERVO-2 각도제어
0.:50	범위:800-2200	Investigation			۱۸/		CEDVO 2 소드레이
0xF9	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)	-		W		SERVO-2 속도제어
	범위:1-100				14.		050,10 0 315 1131
0xFA	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)			W		SERVO-3 각도제어
<u> </u>	범위:800-2200	·			167		OFFINA OF A FEMALE
0xFB	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)			W		SERVO-3 속도제어
	범위:1-100						
0xFC	(0x00 - 0xFF)				W		SERVO-3 ID설정(default:0)

NOTE:

1. 명령코드 전송시 데이터간의 간격은 3ms를 넘지않게 최대한 붙여서 전송하고 다음명령을 전송할 때는 10ms후에 전송