**miroget [option] ([index]) ([paramN])**

**[option]:**

**-s** – path

**-fw** – firmware version

**-v** – linear speed

**-w** – angular speed

**-wR** - angular speed in radians

**-d** – device data

**[index]** – device index (optional)

**[paramN]** – number of device parameter (1..N)

**miroset [-r|-m|-d] [param1] ([param2]) … ([paramN])**

**[option]:**

**-r** – rotate

**-m** – move

**-d** – set value for device

Примеры:

**miroset –r [angular speed] ([angle])** – поворот;

**miroset –m [linear speed] [angular speed] ([distance])** – движение;

**miroset –d [index] [paramN] [valueN]** – установка значения для устройства;

Пример включения светодиода с индексом 2 на полную яркость:

**miroset –d 2 255**

Для каждого устройства свой утвержденный тип и порядок параметров. Аналогичный описанию протокола misp.

**mirocalibwheel [wheelN]** – запускает калибровку двигателя N (для двухколесного робота 0 – левое колесо, 1 – правое)

**mirodevtable** – выводит таблицу подключенных устройств вида

**<индекс> - <device id>**

**mirowheeltable** - выводит калибровочную таблицу колес

**WHEEL N**

**VOLTS DEG/SEC BDELAYS**

**<voltage> <deg/sec> <break belay>**

**miromode [mode]**

Примеры:

**miromode 0** – режим после включения питания (default)

**miromode 1** – переход в режим 1

**mirodevtable**

Вывод таблицы подключенных устройств

**mirowheeltable**

Вывод калибровочных таблиц двигателей

**mirocalibwheel [wheel]**

Калибровка двигателя ведущего колеса. В ходе калибровки определяются значения напряжения для группы угловых скоростей вращения колес. Определяется минимальная и максимальная скорость вращения каждого колеса. Определяются продолжительности воздействия обратным напряжением для жесткого останова колеса. В результате калибровки в память EEPROM заносятся таблица калибровки соответствующего двигателя/колеса. Калибровка занимает достаточно продолжительное время и должна выполняться на полностью заряженном аккумуляторе. Калибровку необходимо проводить для каждого двигателя (ведущего колеса) в отдельности.

**wheel** – номер двигателя (колеса) для калибровки (для MIRO 0 – левый двигатель, 1 – правый двигатель).

Примеры:

**mirocalibwheel 0**