

串口协议

通讯接口：

- 1、microUSB，波特率 9600，8 位数据位，1 位停止位，无校验，波特率可以自行在程序中修改。
- 2、串口 2，波特率 115200，8 位数据位，1 位停止位，无校验。只需接 TX、RX 和 GND 即可，通讯电平 3.3V，波特率可以自行在程序中修改。

命令格式：\$AP0:127X127Y127A127B!

命令说明

X 前边的 127 代表小车沿着 X 轴移动的速度，取值范围为 0~255。当取值 127 时，小车沿 X 轴速度为 0。当取值小于 127 时小车沿着 X 轴正方向移动，当取值大于 127 时小车沿着 X 轴负方向移动。**因为履带小车不能横向移动，所以 X 前边的数值在本项目中的实际意义是产生左右履带的速度差，当取值小于 127 时左转，大于 127 时右转，和 127 的偏差大小决定转向速度。**

Y 前边的 127 代表小车沿着 Y 轴移动的速度，取值范围为 0~255。当取值 127 时，小车沿 Y 轴速度为 0。当取值小于 127 时小车沿着 Y 轴正方向移动，当取值大于 127 时小车沿着 Y 轴负方向移动。

A 前边的 127 舵机接口 0 所输出的舵机角度，取值范围为 0~255。当取值 127 时，舵机处于中值。当取值 0 和 255 分别对应 0 度和 180 度。

B 前边的 127 舵机接口 1 所输出的舵机角度，取值范围为 0~255。当取值 127 时，舵机处于中值。当取值 0 和 255 分别对应 0 度和 180 度。

本项目不需要使用舵机。



