**Descrição dos comandos a enviar ao robô 2**  
Por lapso as folhas em anexo não incluem os comandos para leitura do valor dos eixos que têm o seguinte formato:

**Ler um eixo:**

- Command Byte, ETX (01000a, 3) em que "a" são os três bits que indicam o valor do eixo cuja posição se pretende conhecer.

- O controlador devolve Command Byte, valor do eixo, ETX.

**Ler todos os eixos:**

- Command Byte, ETX (01000111, 3).

- O controlador devolve Command Byte, valor e1, valor e2, valor e3, valor e4, valor e5, valor e6, ETX.

Nota: Para expandir as expressões no Mathematica retirem o ";" do final da linha que querem avaliar e façam Kernel - Evaluation - Evaluate NoteBook.