Byte[0]: 0XEE 通信起始命令。

Byte[1] : 操作指令详见下表。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| DATA1值 | 0x01 | 0x02 | 0x03 |
| 车体类型 | 二轮机器人 | 四轮机器人 | 四轮摆臂机器人 |

Byte[2] bit7—bit6 高低速档 0—低 1—中 2—高

Byte[2].bit5 光敏 0---关闭 1---打开

Byte[2].bit4 图像模式 0---前摄像头大 1---后摄像头大

Byte[2].bit3 预警灯 0---关 1---开

Byte[2].bit2 前灯。 0---关 1---开。

Byte[2].bit1 后灯。 0---关 1---开。

Byte[2].bit0 上灯。 0---关 1---开。

Byte[3] bit7 触摸 0—关 1—开

Byte[3].bit5-bit6

00 摄像头控制模式（暂时stm32控制）

01 机械臂控制模式（暂时stm32 控制）

10 一级菜单或者其他模式

11 二级菜单等多级菜单状态

Byte[3] bit0—bit4 放大倍数 0—30（代表1.0-4.0倍）

Byte[4].bit0—byte[4].bit1 00—空闲状态 01—最上 10—最下 11—中间(摄像头)

Byte[4].bit2—byte[4].bit3 00—空闲状态 01—爬坡位置 10—复位位置 11—翻身(机械臂)

Byte[4].bit4

1. 编码模式

1 非编码模式

Byte[5] 0xff

（当光敏打开时，只能控制预警灯和上灯。当光敏关闭时，可以控制四个灯）