Stm32 到 dm368协议。

头：byte[0] :0xee

Byte[1]：bit0—bit1 （按键1） （前视）

1. 按键松开
2. 短按键
3. 长按键

Bit2—bit3 (按键2) （后视）

1. 按键松开
2. 短按键
3. 长按键

Bit4—bit5 （按键3） （左视）

1. 按键松开
2. 短按键
3. 长按键

Bit6—bit7 （按键4） （右视）

1. 按键松开
2. 短按键
3. 长按键

Byte[2]：bit0—bit1 （按键5） （前进）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Bit2—bit3 (按键6) （拍照）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Bit4—bit5 （按键7） （速度）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Bit6—bit7 （按键8） （菜单切换）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Byte[3]：bit0—bit1 （按键9）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Bit2—bit3 (按键10)

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Bit4—bit5 （按键11）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Bit6—bit7 （按键12）

00—按键松开

01—短按键

02—长按键

Byte[5]--Byte[4] 触摸x方向 Byte[4]<<8+byte[3]

Byte[7]--Byte[6] 触摸y方向 Byte[6]<<8+byte[5]

Byte[8] 车体电量

Byte[9] 终端电量

Byte[10] PITCH角度值。（范围 -90到+90）

bit7 符号位。0-正数。1-负数。

bit6—bit0 0—90.

Byte[11]—byte[12] ROLL角度值（范围-180到+180）

Byte[12].bit7 符号位。0-正数。1-负数。

Byte[12].bit6—byte[11].bit0 0-180.

Byte[13]—byte[14] DIR角度值（范围0-360）

Byte[13].bit7—byte[12].bit0 0-360

Byte[15]: 车体速度

bit7 车体的速度方向。 0-正向，1-反向。(m/s)

bit6- bit4 车体速度方向的整数位。（范围0-7）

bit3- bit0 车体速度方向的小数位。（范围0-9）

byte[16]—byte[17] 摆臂电机角度值和灯状态。

byte17.bit[3] –byte16 摆臂电机角度值。（角度范围0-360）

byte17.bit7 预警灯 0—关 1—开’

byte17.bit6 前灯 0—关 1—开

byte17.bit5 后灯 0—关 1—开

byte17.bit4 上灯 0—关 1—开

Byte[18]

bit0 左电机温度报警位。 0-未报警 1-报警

bit1 右电机温度报警位。 0-未报警 1-报警

bit2 左电机电流报警位。 0-未报警 1-报警

bit3 右电机电流报警位。 0-未报警 1-报警

bit4 左电机保护位。 0-未保护 1-保护

bit5 右电机保护位。 0-未保护 1-保护

bit6 车体翻转。 0-没翻转。 1-翻转。

DATA19 环境温度

DATA19.bit7 符号位

DATA19.bit6—bit0 整数位

DATA20 环境小数位

DATA20.bit3—bit0 小数数位

DATA21 摄像头角度

DATA21.bit7 符号位

DATA21.bit6—DATA21.bit0 0—90度

Byte[22] 结束 0xff