頻道A

指令 指令說明 參數 參數說明

1 向前移動 1~9 向前移動1格上限為9格1格定義為60cm

2 向後移動 1~9 向後移動1格上限為9格1格定義為60cm

頻道B

指令 指令說明 參數1 參數1說明 參數2 參數2說明

1 向右移動 1~9 移動時間(秒) 1~3 表示旋轉程度

2 向左移動 1~9 移動時間(秒) 1~3 表示旋轉程度

旋轉程度細節說明 :

程度1 急轉:轉90度後直走此時參數1為轉完後直走時間

程度2 快速側轉此時參數1為側轉全程時間

程度3 側偏此時參數1為側偏全程時間

頻道C

指令 指令說明

0 停止

1 前進

2 後退

頻道D

指令 指令說明 參數 參數說明

1 向右 0~4 轉彎模式

2 向左 0~4 轉彎模式

旋轉模式細節說明 :

0迴旋

1慢速向前

2慢速向後

3快速向前

4快速向後

頻道E

指令 指令說明 參數 參數說明

1 控制速度 1~3 1:高速 2:中速 3:低速

2 控制速度 空1~255 分號 需空一格 1:最低速 255:最高速 (和F5一樣)

3 控制速度 1~2 1:+10單位 2:-10單位 max:255 min:70

4 掃描開關 0~1 0關 1開

頻道F

指令 指令說明 參數 參數說明

1 格子距離 空 1~ 分號 需空一格 走60cm的時間 預設990(ns)

2 誤差距離 空 1~ 分號 需空一格 前進時煞車距離誤差 預設50(ns)

3 誤差距離 空 1~ 分號 需空一格 轉90度的時間 預設900(ns)

4 誤差距離 空 1~ 分號 需空一格 轉180度的時間 預設1900(ns)

5 控制速度 空 1~255分號 需空一格 1:最低速 255:最高速 預設200(ns)

頻道G

指令 指令說明

1 一邊自轉一邊送超音波探測

參數1 參數1說明

空 1~255 旋轉速度(車子轉的速度)

參數2 參數2說明

空 1~ 旋轉時間(車子轉一圈的總時間)

參數3 參數3說明

空 1~ 分號 超音波可測最遠time out(3000時約等於50cm)

頻道H

指令 指令說明

1 可個別控制4個輪子

參數1 參數1說明

空 0~255 or 空1001~1255 rf旋轉速度(車子轉的速度)正轉255 反轉1255 參數2 參數2說明

空 0~255 or 空1001~1255 lb旋轉速度(車子轉的速度)正轉255反轉1255

參數3 參數3說明

空 0~255 or 空1001~1255 rb旋轉速度(車子轉的速度)正轉255 反轉1255

參數4 參數4說明

空 0~255 or 空1001~1255 分號 lf旋轉速度(車子轉的速度)正轉255 反轉1255

頻道I

開始掃描/停止掃描

頻道J

指令 指令說明

1 依照參數回傳旋轉角度超音波讀取值

參數1 參數1說明

空 0~180 起始角度  
 參數2 參數2說明

空 0~180 結束角度

參數3 參數3說明

空 0~180 每一次轉動的角度

參數4 參數4說明

空 0~20 每一次轉動的超音波發射次數

參數5 參數5說明

空 0~ 分號 每一次轉動的timeout(3000時約等於50cm)

指令 指令說明

2 依照參數回傳單一指定方向超音波讀取值並當回傳值小於20時stopFlag=1

參數1 參數1說明

空 0~180 旋轉角度

參數2 參數2說明

空 0~20 每一次轉動的超音波發射次數

參數3 參數3說明

空 0~ 分號 每一次轉動的timeout(3000時約等於50cm)

頻道K

指令 指令說明 參數 參數說明

1 右旋轉 空1~ 360分號 須為15的倍數

2 左旋轉 空1~ 360分號 須為15的倍數

頻道P

印出目前全域變數

範例

向前走3格:A13

右轉90度後直走2秒:B21

速度改用中速:E12

速度改用自訂義:E2 200;

轉速50 轉4000 ms timeout 3000us G1 50 4000 3000;

印出目前全域變數 P

echo "D10" > /dev/ttyPS1

echo "H1 200 200 200 200;" > /dev/ttyPS1

echo "C1" > /dev/ttyPS1

echo "E2 255;" > /dev/ttyPS1

echo "J1 20 160 5 3;" > /dev/ttyPS1

echo "F6 170;" > /dev/ttyPS1