

Humanoid Robot – NTUMAN TCPIP Communication Protocol

● Movement Mode (動作模式)

| Index | Description | Value |
|---------|-------------|-----------------------|
| Data[0] | Header | 0xFF |
| Data[1] | Function | 0x01 |
| Data[2] | 動作指令 | 動作指令範例: 倒咖啡 – 0x00 |

● State Feedback (狀態回覆模式)

| Index | Description | Value |
|---------|-------------|---------------------------------------|
| Data[0] | Header | 0xFF |
| Data[1] | Function | 0x02 |
| Data[2] | 狀態回覆指令 | 狀態回覆範例: 步行狀態 – 0x00 導航狀態 – 0x01 |

● Error Feedback (錯誤狀態回覆模式)

| Index | Description | Value |
|---------|-------------|-------------------------------|
| Data[0] | Header | 0xFF |
| Data[1] | Function | 0x03 |
| Data[2] | 錯誤狀態回覆指令 | 錯誤狀態回覆範例: 雙手臂超出工作範圍 – 0x00 |