**driveUnit**

**MQTT Topics / Befehle:**

driveUnit/move/<Richtung> Payload: <Fahrzeit in ms>

driveUnit/set/<Parameter> Payload: <Wert>

driveUnit/help/<Parameter>

**Richtungen:**

STOP # alle Räder stoppen

UP # alle Räder vorwärts

DOWN # alle Räder rückwärts

LEFT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach links

RIGHT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach rechts

UP\_LEFT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach vorne links

UP\_RIGHT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach vorne rechts

DOWN\_LEFT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach hinten links

DOWN\_RIGHT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach hinten rechts

TURN\_LEFT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach Drehung links

TURN\_RIGHT # gegensätzliche Bewegung der Räder; Bewegung nach Drehung rechts

**Richtungen (Rädertest):**

TEST\_FW\_FL #Rad vorne links vorwärts

TEST\_FW\_FR #Rad vorne rechts vorwärts

TEST\_FW\_BL #Rad hinten links vorwärts

TEST\_FW\_BR #Rad hinten rechts vorwärts

TEST\_BW\_FL #Rad vorne links rückwärts

TEST\_BW\_FR #Rad vorne rechts rückwärts

TEST\_BW\_BL #Rad hinten links rückwärts

TEST\_BW\_BR #Rad hinten rechts rückwärts

**Parameter:**

driveUnit/set/<Parameter>

speed #Geschwindigkeit 0 - 255

accel #Beschleunigung

**armUnit**

**MQTT Topics / Befehle:**

armUnit/turm/pos payload: <position in grad>

armUnit/arm/pos payload: <position in grad>

armUnit/arm1/pos payload: <position in grad>

armUnit/greifer/pos payload: <position in grad>

pos kann durch raw ersetzt werden, dann ist verfahren mit pwm möglich → keine limits!

Bsp. armUnit/greifer/raw payload: <pwm>

armUnit/macro/<macroname> (trash, grip) Befehlsskript für Positionen im ESP