命令内容說明:

指令格式	指令功能
A#### 系列指令	####:卡號,可輸入範圍 0~9999。 實體卡片指令,卡片與上位指令串需配合使用。
B###? 系列指令	###:卡號,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 實體卡片指令,卡片可不與上位指令串配合使用。
B###?	指令功能:依? 內容改變當前行進速度等級, ?:可輸入範圍 1~9,數字越大速度越快。 若下達指令正確,回傳 B###1。 若下達指令錯誤,回傳 B###0。
C###?系列指令	###:卡號,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 實體卡片指令,卡片可不與上位指令串配合使用。
C###?	指令功能:依?選擇分岐走法。?:可輸入範圍 0~2。 0:行走左分岐。 1:行走右分岐。 2:不做特別處理,看感測器當下讀取選擇。若下達指令正確,回傳 C###1。若下達指令錯誤,回傳 C###0。
D###? 系列指令	###:指令選擇,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 虛擬卡片指令,於上位指令串中下達即執行, 亦可使用實體卡片方式使用。
D001?	指令功能:依 ? 內容指定的速度,啟動循跡。 ?:可輸入範圍 1~9,數字越大速度越快。
D002?	指令功能:依 ? 內容選擇音量。 ?:可輸入範圍 0~9,數字越大音量越大。

D003?	指令功能:依?內容選擇超音波、雷射啟用數量。 ?:可輸入範圍 0~4。 0:關閉全部超音波。 雷射關閉。 1:開啟左邊超音波。 右邊雷射邊界減少一半。 2:開啟中間超音波。 左右邊雷射邊界各減少一半。 3:開啟右邊超音波。 左邊雷射邊界界少一半。 4:開始全部超音波。
D004?	指令功能:依 ? 頂桿動作。 ?:可輸入範圍 0~1。 0:頂桿下降。 1:頂桿上升。
D005?	指令功能:依?內容選擇分岐走法。 ?:可輸入範圍 0~2。 0:行走左分岐。 1:行走右分岐。 2:不做特別處理,看感測器當下讀取選擇。
D0060	指令功能:回報電量百分比。 回報格式為:QQQL0???XXX, ???即為電量百分比。
D007?	指令功能:改變當前行進速度。 若當前為靜止狀態,會增加起步動作。 ?:可輸入範圍 1~9,數字越大速度越高。
D010?	指令功能:停止循跡。 ?:可輸入範圍 1~2 1:急停。 2:緩停。
J###? 系列指令	###:卡號,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 最高優先權,下達即執行。
J0010	申請路權。
J0020	取得當前、目標位置。

J0030	取得最後一次讀取的 RFID。
J0040	取得電量。
J0130	取消任務。
P###? 系列指令	###:曲目選擇,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 虛擬卡片指令,於上位指令串中下達即執行, 亦可使用實體卡片方式使用。
P ###?	指令功能:播放###指向的 MP3 曲目, 並依? 內容播放方式。 ###:播放曲目代碼,可輸入範圍 1~255。 ?:播放方式,可輸入範圍 0~5。 0:停止當前播放曲目。 1:播放曲目,不等待曲目是否播完。 2:播放曲目,並等待曲目整首播完。 3:重復播放曲目。 4:播放曲目,並設為背景音。 5:停止背景音。(背景音需使用此指令停止)
S###? 系列指令	###:卡號,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 實體卡片指令,卡片可不與上位指令串配合使用。
S###0	###:可輸入範圍,0、1。 0:雷射偵測範圍,設為出廠值。 1:雷射偵測範圍,說為預設值。
S###1	###可輸入範圍,0~999。 可設定雷射左邊邊界距離。單位mm。

S###2	###可輸入範圍,0~999。 可設定雷射右邊邊界距離。單位mm。
	马政定面初1亿度透外距离。
S###3	###可輸入範圍,0~999。單位 10 mm 設定雷射區塊 0 預設距離。
S###4	###可輸入範圍,0~999。單位 10 mm 設定雷射區塊 1 預設距離。
S###5	###可輸入範圍,0~999。單位 10 mm 設定雷射區塊 2 預設距離。
S###6	###可輸入範圍,0~999。單位mm 設定雷射全區塊的左邊界預設距離。
S###7	###可輸入範圍,0~999。單位mm 設定雷射全區塊的右邊界預設距離。
S###8	###可輸入範圍,0~999。單位 1000 ms 前進至直角後,左轉 90 度,繼續執行。
S###9	###可輸入範圍,0~999。單位 1000 ms 前進至直角後,右轉 90 度,繼續執行。
O###? 系列指令	###:指令選擇,可輸入範圍 0~999。 ?:行為描述,可輸入範圍 0~9。 虛擬卡片指令,於上位指令串中下達即執行, 亦可使用實體卡片方式使用。
O###1	###可輸入範圍,1~15。 等待對應 IO 接地。 Bit3 = BTN4、Bit2=BTN3、 Bit1 = BTN2、 Bit0=BTN1。
O###2	###可輸入範圍,1~15。 等待對應 IO 空接。 Bit3 = BTN4、Bit2=BTN3、 Bit1 = BTN2、 Bit0=BTN1。

	###可輸入範圍,1~15。
O###3	
	對應 IO 接地。
	Bit3 = Yellow LED \cdot Bit2=LED3 \cdot Bit1 = LED2 \cdot
	Bit0=LED1 °
O###4	###可輸入範圍,1~15。
	對應 IO 空接。
	Bit3 = Yellow LED \cdot Bit2=LED3 \cdot Bit1 = LED2 \cdot
	Bit0=LED1 °
04445	###可輸入範圍,1~32。
O###5	設定操作的叫車器 ID。
	###可輸入範圍,1~15。
	等待對應叫車器 IO 接地。
O WWW	
O###6	註:只會修改有設定的 IO 腳位,其餘不會變動。
	下指令前,一定要記得下叫車器 ID,若沒有更新
	ID,會以最後的記憶處理。
	###可輸入範圍,1~15。
O###7	等待對應叫車器 IO 空接。
	41424/W. 11 BB - 214
	 註:只會修改有設定的 IO 腳位,其餘不會變動。
	下指令前,一定要記得下叫車器 ID,若沒有更新
	ID,會以最後的記憶處理。
	###可輸入範圍,1~15。
	對應叫車器 IO 接地。
O###8	到應叫早命 IO 按地。
	++・ロ <i>へはつい十つ</i> 11 <i>户は</i> 1011/4。 ++ 4人 ア 人始毛
	註:只會修改有設定的 IO 腳位,其餘不會變動。
	下指令前,一定要記得下叫車器 ID,若沒有更新
	ID,會以最後的記憶處理。
O###9	###可輸入範圍,1~15。
	對應叫車器 IO 空接。
Giiiii)	註:只會修改有設定的 IO 腳位,其餘不會變動。
	下指令前,一定要記得下叫車器 ID,若沒有更新
	ID,會以最後的記憶處理。
Z###? 系列指令	###:指令選擇,可輸入範圍 0~999。
	?:行為描述,可輸入範圍 0~9。
	虚擬卡片指令,於上位指令串中下達即執行,
	亦可使用實體卡片方式使用。
	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,

Z001?	?可輸入範圍:0~9。 1~9:後退 ?*1S。
Z002?	?可輸入範圍 0 , 1 。 0 : 右迴轉。 1 : 右迴轉後循跡。
Z003?	?可輸入範圍 0 , 1 。 0: 左迴轉。 1: 左迴轉後循跡。
Z004?	?可輸入範圍 1~4。 1:等待 RUN BTN 被按下。 2:等待 Err BTN 被按下。 3·等待 Pad Green BTN 被按下。 4:等待 Pad Red BTN 被按下。
Z005?	?可輸入範圍 0~9。 0:等待 1 秒。 1~9:等待 ?*1000 ms
Z006?	?可輸入範圍 0~9。 0:等待 10 秒。 1~9:等待 ?*10000 ms