大区分	命令	コマンド	コマンド返信	コマンド補足	概要	引数1	引数2	引数3	引数4	引数補足	メモ
全体	全停止	Х	ACK:x		全ての実行中コマンドを停止する。 ・モーター制御:停止	-	-	-	-	(引数なし)	先頭文字が X であれば、その後にどのよ うな文字が続いても、当コマンドと認識
					・LED制御:消灯		<u> </u>	<u> </u>	1	<u> </u>	する。
コマンド	スリープ実行	CES	なし		TABOをスリープさせる。 電源スイッチ押下と同じ効果。	-	Ī	Ī	į.	(引数なし)	電源OFF前に不揮発性メモリーに書き込みを行う。
	リセット実行	CER	なし		TABOをリセットさせる。	-	<u> </u>	-	-	(引数なし)	電源OFF前に不揮発性メモリーに書き込 みを行う。
	メモリーリセット	CMR	ACK:c		不揮発性メモリーの内容を、出荷時の値にリセットする。	-	-	-	1	(引数なし)	反映には要再起動 (電源OFF時に不揮発性メモリーに書き
				<u>}</u>	Line V		<u>: </u>	<u>: </u>	<u> </u>	<u> </u>	込まれる)
モーター制御	直進 (前進・後進)	MLI:[arg1]	(実行OKの場合) ACK:m	例: MLI:0 停止 例: MLI:60 前進(60[mm/s])	直進する。 正の値:前進、負の値:後進	移動速度 [mm/sec]	İ	-		(移動速度) ・停止:0	最小値以下、最大値以上の値は、最小 値、最大値に丸められる。
			(実行NGの場合)							・最小値:-410 ・最大値:410	現在速度との差が300以上の目標値を指定
			NAK:m								した場合、モーターが追従しない。 最大速度を出したい場合例えば (0 → 205
	距離指定直進	MLL:[arg1],[arg2]	(実行OKの場合) ACK:m	例: MLL:100,1000	移動する距離を指定し、直進移動を行う。	移動速度 [mm/sec]	移動距離 [mm]	-	-	(移動速度) ・停止:0	→ 410) と段階を踏んで加速すること。 最小値以下、最大値以上の値は、最小 値、最大値に丸められる。
			(実行NGの場合)	前進:1,000[mm] (速度100[mm/s]) 例: MLL:-200,-1000		[IIIII/Sec]	[mm]			・最小値:-410 ・最大値:410	現在速度との差が300以上の目標値を指定
			NAK:m	後進1,000[mm] (速度200[mm/s])						(移動距離) ・最小値:	した場合、モーターが追従しない。 最大速度を出したい場合例えば (0 → 205
										最大値:	→ 410) と段階を踏んで加速すること。
											移動速度=0、移動距離=0 は (無限ループ となるため) 実行できない。
											速度と距離の正負は一致させる事。
	距離指定直進 完了	- (TABOから送信されるコマンド)	FIN:m		距離指定直進が完了した場合、送信される。	-	-	-	-	(引数なし)	完了時に、TABOからiPad (制御デバイス) に送信される。
	旋回 (時計・反時計)	MTI:[arg1]	(実行OKの場合) ACK:m	例: MTI:0 停止 例: MTI:-100 反時計回転(100[°/s])	旋回する。 正の値:時計回転、負の値:反時計旋回	回転速度 [degree/sec]	1	1	Ť.	(回転速度) ・停止:0	最小値以下、最大値以上の値は、最小 値、最大値に丸められる。
			(実行NGの場合)							・最小値:-1080 ・最大値:1080	
	角度指定旋回	MTL:[arg1],[arg2]	NAK:m (実行OKの場合)	例: MTL:60,240	回転する角度を指定し、回転を行う。	回転速度	回転角度	-	<u> </u>	(回転速度)	最小値以下、最大値以上の値は、最小
			ACK:m	時計方向旋回: 240[°] (速度60[°/s]) 例: MTL:-10,-100		[degree/sec]	[degree]			・停止:0 ・最小値:-1080	値、最大値に丸められる。
			(実行NGの場合) NAK:m	反時計方向旋回100[°] (速度10[°/s])						・最大値:1080 (回転角度)	回転速度=0、あるいは、回転角度=0 は (無限ループとなるため) 実行できな
										・最大値:・最小値:	Market I. Harden on T. State II. The best of the
	角度指定旋回 完了	- (TARO) () WE (1 7) (1)	FIN:m		角度指定移動が完了した場合、送信される。	-	-	:	-	(引数なし)	速度と距離の正負は一致させる事。 完了時に、TABOからiPad(制御デバイ
	ダイレクトドライブ	(TABOから送信されるコマンド) MDD:[arg1],[arg2]	(実行OKの場合) ACK:m	例: MDD:0,0 停止	目標速度を指定して、左右のモーターを直接駆動 させる。	左車輪移動速度 [mm/sec]	右車輪移動速度 [mm/sec]	<u>:</u>	-	・停止:0 ・最小値:-410	ス) に送信される。 最小値以下、最大値以上の値は、最小 値、最大値に丸められる。
			ACK.III (実行NGの場合)	例: MDD:15,15	er 0.	[mm/sec]	[mm/sec]	•		・最大値: 410 ・最大値: 410	但、取入他に光のられる。
			(実行NGの場合) NAK:m	例: MDD:50,60 スラローム							現在速度との差が300以上の目標値を指定 した場合、モーターが追従しない。
											最大速度を出したい場合例えば (0 → 205 → 410) と段階を踏んで加速すること。
モーター&LED	待ち	BWT:[arg1]	ACK:b	例: WML:1 待ち動作開始。	待機動作を行う。	0: 待ち動作終了	<u></u>	<u></u>	£-	なし	- 110) C 株内で開かて/加速すること。
高州 静时		DWI.[aigi]		例: WML:0 待5動作終了。 例: WML:0 待5動作終了。		0以外の値:待ち 開始					
	ダイレクトドライブ +	BDL:[arg1],[arg2],[arg3]	(実行OKの場合) ACK:m	例: BDL:0,0,000 停止 + 消灯 例: BDL:15,15,900 微速前進 + 赤点灯(強)	目標速度を指定して、左右のモーターを直接駆動 させる。	左車輪移動速度 [mm/sec]	右車輪移動速度 [mm/sec]	LED左右の色。 [RGB]	-	[速度] ・停止:0	最小値以下、最大値以上の値は、最小 値、最大値に丸められる。
	LED制御		(実行NGの場合)	例: BDL:20,-20,050 時計回転 + 緑点灯(中)	+ LEDの発光色を制御する。	[minocoj	[minusco]	[1.00]		・最小値:-410 ・最大値:410	EZ MYNEZIONOS SALONS
			NAK:m	例: BDL:50,60,002 スラローム + 青点灯(弱) 例: BDL:-410,-410,999 全速後進 + 全点灯	ELD-75050 E RISPF 7 50					[LED]	現在速度との差が300以上の目標値を指定 した場合、モーターが追従しない。
							<u> </u>			R:0-9 G:0-9	最大速度を出したい場合例えば (0 → 205 → 410) と段階を踏んで加速すること。
	強制停止	BHL	(実行OKの場合)		距離指定移動コマンド(MSL)、角度指定旋回	-	<u>:</u>	<u>:</u>	-	B:0-9 (引数なし)	
	距離指定直進 角度指定旋回		ACK:b		コマンド(MTL)、点灯 (補間) (LAL)の実行が 実行されている場合、これを強制停止する。		<u> </u>				
	LED点灯(補間)		(実行NGの場合) NAK:b								
LED側柳	個別点灯	LSI:[arg1],[arg2],[arg3],[arg4] (ACK付)	ACK:I	例: LSI:1,0,0,0 右側LED消灯	LEDの点灯を行う。	LEDØID	出力 (赤)	出力(青)	出力(緑)	0-255	右側→右目側
				例: LSI:2,255,255,255 左側LED全点灯(白) 例: LSI,1,0,128,0 右側LED半点灯(緑)		1:右側LED 2:左側LED					左側→ 左目側
	一括点灯	LAI:[arg1],[arg2],[arg3] (ACK付)	ACK:I	例: LAI:0,0,0 消灯 例: LAI:255,255,255 全点灯(白)	LEDの点灯を行う。		出力 (青)	出力 (緑)		0-255	
	点灯 (補間)	LAL:[TBD] (ACK付)	ACK:I	例: LAI:203,203 (25) 例: LAI:0,128,0 半点灯(緑) 例: LAI:5000,16,0,16	LED右側,LED左側に対して指定時間かけ、現在色	nicon (ma)	出力(赤)	出力(青)	出力(緑)	0-255	
	[[[]]] (相同])	LAL[IBD] (ACKI)	ACKI	例: LAL:5000,16,0,16 紫色に点灯色を、5秒かけ、変更。	から指定色への線形補間を行ったLEDの点等を行	MAIN [IIIS]	四刀 (赤)	шл (в)	(##K)	0-255	
	点等(補間) 完了	- (TABOから送信されるコマンド)	FIN:I		点等(補間)が完了した場合、送信される。	-	†	†	-	(引数なし)	ロボ→iPadに送信。
設定	直進速度補正値設定	SLV:[arg1],[arg2]	ACK:s	例: SLV:0,0 補正なし	直進移動時の左右の車輪の回転数の補正を行う。	前進時補正値	後進時補正値	<u> </u>	£_	正の値なら右車輪速	本コマンドの送信により、揮発性メモ
10.4 %	and all the second			例: SLV:33,33 前進時右車輸3.3[%]速度UP	伴い、シナリオ移動時における移動距離の左右の 補正も行われる。		×0.1[%]			度UP、負の値なら右 車輪速度DOWN	
				後進時石率輸3.3[%]速度UP 例: ShLV:-38,0	·					最小値:-99	リーに書き込まれる。
				前進時右車輪3.8[%]速度DOWN 後進時右車輪速度補正なし						最大値:99	
	旋回速度補正值設定	STV:[arg1],[arg2]	ACK:s	例: STV:0,0 補正なし	旋回時の左右の車輪の回転数の補正を行う。 伴い、シナリオ移動時における移動距離の左右の	時計方向旋回時補	前 反時計方向旋回時 補正値	F -	-	正の値なら右車輪速 度UP、負の値なら右	本コマンドの送信により、揮発性メモ リーの値が更新され、本機の再起動によ
				例: STV:-33,-33 時計方向旋回時:右車輪3.3[%]速度DOWN	補正も行われる。	×0.1[%]	*0.1[%]			車輪速度DOWN	り、揮発性メモリーの値が不揮発メモ リーに書き込まれる。
				反時計方向旋回時:右車輸3.3[%]速度DOWN 例: STV:0,10						・最小値:-99 ・最大値:99	7 (CEC/24400)
				時計方向旋回時:右車輪速度補正なし 反時計方向旋回時:右車輪1[%]速度UP			<u> </u>	<u> </u>			
	直進距離補正值設定	SLD:[arg1],[arg2]	ACK:s	例: SLD:0,0 補正なし 例: SLD:0,33	距離指定直進時の移動距離の補正を行う。	前進時補正値 ×0.1[%]	後進時補正値 ×0.1[%]		-	UP、負の値なら移動	
				前進時移動距離補正なし 後進時移動距離3.3[%]UP						距離DOWN (絶対 値)	り、揮発性メモリーの値が不揮発メモ リーに書き込まれる。
	旋回距離補正值設定	STD:[arg1],[arg2]	ACK:s	例: STD:0,0 補正なし 例: STD:0,-33	角度指定旋回時の回転量の補正を行う。	正値	前 反時計方向旋回時 補正値	f -		正の値なら旋回量 UP、負の値なら旋回	
				時計方向旋回時補正なし 反時計方向旋回時移動距離3.3[%]DOWN		×0.1[%]	×0.1[%]			量DOWN (絶対値)	り、揮発性メモリーの値が不揮発メモ リーに書き込まれる。
				例: STD:97,80 時計方向旋回時移動角度9.7[%]UP							
	デバイス名設定	SDN:[arg1] (ACK(f))	ACK:s	反時計方向旋回時移動距離8.0[%]UP 末尾を『ヌル文字 (0x00)』にすることにより、そこまでを名前として認識	BLE接続(ペアリング)時に表示されるデバイス	デバイス名	<u>:</u>	<u>:</u>	E-	なし	反映には要再起動
				本品とリスルスチ (0.000 ヨニッ もことにより、そこよ こと 日前とし Casast する。 最大15文字(+ヌル文字)	名を指定						(電源OFF時に不揮発性メモリーに書き 込まれる)
				版入192子(TスルX子) 例: SDN:TABO04(04)\0							
	モーター停止時	SBK:[arg1](ACK付)	ACK:s	例: SDN:1ABO04(04)/0 デバイス名:『TABO04(04)/ 例: SBK:0 脱力。	車輪停止時にモーターがブレーキを行うか、脱力	脱力設定	<u> </u>	<u> </u>	<u> </u>	なし	ブレーキ:オフ
	モーダー停止時 プレーキ動作設定	SSIN, [aig i] (AON)		例: SBK:1 ブレーキ。	を行うか選択する。	脱刀設定 0:脱力。 0以外の値:ブ	Ī	Ī			プレーキ: オブ 移動開始時にズレあり。 ブレーキ: オン
			1	例: SBK:255 ブレーキ。	, . A/- (STANDA/Jo	レーキ。	<u>:</u>	<u>:</u>	1	<u> </u>	バッテリー消費、モーター加熱
取得	バージョン取得	GVI	vAA.BB.CC (YY/MM/DD)	AA:メジャー番号 BB:マイナー番号	バージョンを取得する。	-	-	-	-	(引数なし)	
				CC:マイクロ番号							
	バッテリー残量取得	GBI	gbi:*** (数字3桁)	YY:年、MM:月、DD:日 返信はパッテリー残量をパーセンテージであらわした数字3桁。	・バッテリー残量を要求する。	-	-	 -	-	(引数なし)	1
			(90.7-011)	例: 100 [%] ⇒ gbi:100 例: 50 [%] ⇒ gbi:050							
				例: 5 [%] ⇒ gbi:005 例: 0 [%] ⇒ gbi:000			<u> </u>				
	直進速度補値取得	GLV	gsv:[ret1],[ret2]	SSVコマンドの引数が戻される。	直進移動時の左右の車輪の回転数の補正値を得	-	-	-	ŧ _	(引数なし)	起動時の補正値が戻される。
	the real sets when the sets of	CT/	ab of sald \$ for the	CD/コーン ドの引着ドラキトマ	なら 性 ロ は カナナ カ すれ カロ セッ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	 				(2144.2.)	お酵性の柚子はアニン・・
	旋回速度補正値取得 直進距離補正値取得 旋回距離補正値取得	GTV GLD	gtv:[ret1],[ret2] gsd:[ret1],[ret2]	STVコマンドの引数が戻される。 SSDコマンドの引数が戻される。	旋回時の左右の車輪の回転数の補正値を得る。 距離指定直進時の移動距離の補正値を得る。 の単常空性回転の回転長の補正値を得る。	-	-	-	-	(引数なし) (引数なし) (引数なし)	起動時の補正値が戻される。 起動時の補正値が戻される。
開発用				SSDコマンドの引数が戻される。 STDコマンドの引数が戻される。		-	-	- -	-		