# 格式

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 起始位 | 类型位 | 数据位 | 类型位 | 数据位 | … | 类型位 | 数据位 | 长度符 | 结束位 |
| 24h | 两位HEX | 四位HEX |  |  |  |  |  | 两位HEX | 25h |

# 下传

## 启动串

24h ffh ffh ffh 06h 25h

## 指令

### 前进后退

01h 后两位为0~4095数字 2048中位

### 左右转

02h 后两位为0~4095数字 2048中位

### 左右侧推

03h 后两位为0~4095数字 2048中位

### 单独PWM

1Ah A为预置的PWM位

# 上传

## 启动成功串

24h ffh 00h 00h 06h 25h

## 指令

### Euler角

#### 俯仰角Pitch

a1h 后两位为0~65535数字 转换为0~360

#### 偏航角Yaw

a2h后两位为0~65535数字 转换为0~360

#### 翻滚角Roll

a3h后两位为0~65535数字 转换为0~360

### 地磁角

a4h 后两位为0~65535数字 转换为0~360

### 电源电压

20h 后两位为0~4095数字

### 水深

21h 后两位为水深数字\*100

### 水温

22h 后两位为水温数字\*100

### 漏水

00h 后两位为漏水位置