

## 교육용 모바일 지능로봇(통신속도 = 19200BPS)

2010년 무인자동차 제어코드 수정 (쥘미니로봇 개발팀)

제어CODE						설명
0x80	0-255			R		로봇의 고유ID읽기
0x81	"*****"	0-255		W		고유ID 기록하기
0x82				W		라인센서 동작시작
0x83				W		라인센서 동작정지
0x85	0,1	0-255		W		LED 제어하기
	0 = 라인센서출력모드		(예 0x85,0x00,0x00를 출력)			
	1 = 사용자 LED제어모드		(예 0x85,0x01,0x55를 출력)			
0x86						부저 0.5초간 ON
0x87						부저 OFF
0xA0	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		L모터 속도설정 (1-3900)
0xA3	high(L-STEP)	low(L-STEP)		W		L모터 스텝수설정(0-65535)
0xA7	high(DISTANCE)	low(DISTANCE)		W		거리설정(0-65535)mm
0xA8	(1-250)L-ACCEL			W		L모터 가속값 설정 (ACCEL < L-SPEED)
0xAB	(1-250)L-DECEL			W		L모터 감속값 설정 (DECEL < ACCEL/2)
0xAE	(1-250)L-STOP			W		L모터 급정지 감속값 설정
0xB0	(1-200)L-BREAK			W		L모터 브레이크 설정 (L-STOP > L-DECEL)
0xB1	0-255			W		부저올리기(0-255)*0.01s
0xB2	0x00-0xFF	0x00		R		센서값 읽기
	전방센서					
0xB3				R		센서값 실시간 올리기
0xB4				R		센서값 실시간 올리기 정지
0xB5	(0x00, 0xFF)			R		BUSY 체크
	0 = 동작종료	0xFF = 동작중				
0xC0				W (스텝제어)		전진
0xC1				W (스텝제어)		후진
0xC8				W (거리제어)		전진 (mm)
0xC9				W (거리제어)		전진 (mm)
0xCA				W		정지 (감속운행)
0xCB	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		R		L모터 속도값 읽기
0xCE	L-STEP>>24	L-STEP>>16	L-STEP>>8	R		L모터 총 주행거리 읽기
0xD1				W		L모터 총 주행거리 리셋
0xE0				W		스텝모터 홀딩
0xE1				W		스텝모터 홀딩 해제
0xF0	(0x00, 0xFF)			W		전조등 제어
	0 = 전조등 OFF	0xFF=전조등 ON				
0xF1	(0x00, 0xFF)			W		정지등 제어
	0 = 정지등 OFF	0xFF=정지등 ON				
0xF2	(0x00, 0xFF)			W		안개등 제어
	0 = 안개등 OFF	0xFF=안개등 ON				
0xF3	(0,1,2,3)			W		점멸등 제어
	0 = 소등	1 = 왼쪽 점멸	2 = 3 = 비상 점멸			
0xF4	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		조향모터 각도제어
	범위:800-2200					
0xF5	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		조향모터 속도제어
	범위:1-100					
0xF6	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		카메라모터 각도제어
	범위:800-2200					
0xF7	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		카메라모터 속도제어
	범위:1-100					
0xF8	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		SERVO-2 각도제어
	범위:800-2200					
0xF9	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		SERVO-2 속도제어
	범위:1-100					
0xFA	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		SERVO-3 각도제어
	범위:800-2200					
0xFB	high(L-SPEED)	low(L-SPEED)		W		SERVO-3 속도제어
	범위:1-100					
0xFC	(0x00 -0xFF)			W		SERVO-3 ID설정(default:0)

## NOTE:

1. 명령코드 전송시 데이터간의 간격은 3ms를 넘지않게 최대한 붙여서 전송하고 다음명령을 전송할 때는 10ms후에 전송