

意味	コマンド 記号	ACC	Watch	送信 バイト数	メイン → サブ		受信 バイト数	サブ → メイン		備考
					意味	データタイプ		意味	データタイプ	
No. 1サブCPU向けコマンド										
停止	0	*		—						走行中割込み可能
移動 (障害物へ接近)	1	*	*	2	PSDリミット	バイナリ	—			PSDリミット : 25 to 110 エッジ方向 : U: ↑ / D: ↓ (running flugは1)
					トリガ エッジ方向	キャラクタ				
タッチセンサ	2			—			1	タッチ状態	バイナリ	
移動 (距離・方向指定)	3	*	*	1	移動タイプ	キャラクタ	—			・移動種類 直進:0、超信地旋回:1 (running flugは2、時間で距離計測) ・移動種類 直進:2、超信地旋回:3、信地旋回:4 (running flugは3、エンコーダで距離計測) ・移動方向(int) 直進 0;前進 1;後進 超信地旋回 0;右旋回(時計回り) 1;左旋回(反時計回り) ・移動量(unsigned int) 直進 mm単位(1~32767) 緩旋回 mm単位(1~32767) 超信地旋回 度単位(1~180)
				1	移動方向	キャラクタ				
				2	移動距離	バイナリ				
PSD ON/OFF	4	*		1	ON/OFFスイッチ	キャラクタ	—			1:スイッチON 2:スイッチOFF
	5									
移動状態レポート	6			1			5	走行中フラグ	バイナリ (unsigned char)	0:停止(正常終了) 1:走行中(連続) 2:走行中(定距離/時間) 3:走行中(定距離/エンコーダ)
								走行カウンタ	バイナリ (unsigned int)	
								走行カウンタ	バイナリ (unsigned int)	
PSD測定	7			—			1	PSD (前)	バイナリ (unsigned char)	注:メインCPU経由で発行すると、頭のPSDのデータも加えられて、5バイト返る
								PSD (後)		
								PSD (右)		
								PSD (左)		
								(1) (PSD (頭))		
移動パラメータセット	8	*		4	右覆帯速度	キャラクタ	—			10段変速(0 to 9)
					左覆帯速度	キャラクタ				10段変速(0 to 9)
					右覆帯 回転方向	キャラクタ				(F: 前進、B: 後進)
					左覆帯 回転方向	キャラクタ				(F: 前進、B: 後進)



意味	コマンド 記号	AOC	Watch	メイン → サブ		受信 バイト数	サブ → メイン		備考
				送信 バイト数	データタイプ		意味	データタイプ	
メインCPU向けコマンド									
意味	コマンド 記号			PC → メイン			メイン → PC		備考
				バイト 数	データタイプ		意味	データタイプ	
低解像度イメージ送信	a					64?	画像データ	バイナリ	8×8=64ピクセル、明るさ256階調
露出調整	b	*	1	モードコード	キャラクタ				モード0: Cds利用 モード1: 試し撮りで決定 モード2: PCから送る(VBのフォーマット)
			5	露出時間データ	キャラクタ				
高解像度イメージ送信	c	*	1	左右カメラ選択	バイナリ	16384?	画像データ	バイナリ	128×128=16384ピクセル 明るさ256階調
超音波距離センサ 単発データ送信	d		-			2	距離データ	バイナリ	
	e		-						
磁気コンパス送信	f		-			1	方位データ	バイナリ	8方位
Cds送信	g		-			1	明るさデータ	バイナリ	
	h								
露出時間送信	i		-			2	露出時間データ	バイナリ	人口網膜LSIへの設定値を返してくる
外気温度 送信	j					2	気温データ	バイナリ	
スキャン	k	*	1	モードコード	キャラクタ	91	距離データ	バイナリ	2度刻みで頭を動かして測定する モード0
						91	方位データ	バイナリ	
			1	腰の方向	バイナリ	1	データ数	バイナリ	モード1, 2, 3
			1	首の方向(水平)	バイナリ	可変	PSD	バイナリ	
			1	首の方向(垂直)	バイナリ	可変	Sonic	バイナリ	
1	スキャン範囲	バイナリ	可変	Cds	バイナリ				
PSD/SONIC スキャン(180度)	l		-			19	距離データ	バイナリ	10度刻みで頭を動かして測距する
						19	距離データ	バイナリ	
360度スキャン	m		-			37	距離データ	バイナリ	10度刻みで頭を動かして測距する PSD → SONIC → Cds の順でデータが送られてくる
						74	距離データ	バイナリ	
						37	明るさデータ	バイナリ	
モード切替	z		1	モード番号	キャラクタ				0: PCIによる制御 1-9: 内臓CPUによる自律モード