

ボーレート	115200bps
ビット	8bits
ストップビット	1bit
パリティ	なし

# HSWB-4F通信コマンド解析

by Micono Utilities.

## Part 1

[micono@mac.com](mailto:micono@mac.com)

<http://micono.cocolog-nifty.com>

## サーボ関連コマンド

コマンド		送信コード	受信コード	備考
GS: トルク(ON/OFF)	ASCII	*C01GS1100...(略)	.*A01SG..	ON="1" (31H) OFF="0" (30H)
	HEX	2A 43 30 31 47 53 31 31 31 31 30 31 30 30 31 31	06 2A 41 30 31 53 47 0D	
TS: トルク(%)	ASCII	*C01TS...(略)	.*A01TS..	100%=30H+64H=94H ※100=64H
	HEX	2A 43 30 31 54 53 94 94 94 94 94 94 94 94...(略)...0D 0A	06 2A 41 30 31 54 53 0D	
TM0: スピード速	ASCII	*C01TM0..	.*A01TM..	TM1=約3秒, TM0=最速
	HEX	2A 43 30 31 54 4D 30 0D 0A	06 2A 41 30 31 54 4D 0D 0A	
TM1: スピード遅	ASCII	*C01TM1..	.*A01TM..	
	HEX	2A 43 30 31 54 4D 31 0D 0A	06 2A 41 30 31 54 4D 0D 0A	
SR: 位置情報取得	ASCII	*C01SR..	.*A01SR.....(略)	サーボの絶対値0~3000のが2バイトずつ24個並ぶ。Hi=80H+n \128, Low=80H+n%128
	HEX	2A 43 30 31 53 52 0D 0A	06 2A 41 30 31 53 52 84 DB 8A F3 8B DC.... (略)...0D 0A	
SG: 位置情報取得	ASCII	*C01SG..	.*A01SG.....(略)	
	HEX	2A 43 30 31 53 47 0D 0A	06 2A 41 30 31 53 47 84 DB 8A F3 8B DC.... (略)...0D 0A	
SS: サーボ作動/微調整	ASCII	*C01SS...(略)	.*A01SS..	
	HEX	2A 43 30 31 53 53 84 88 8B DC 8B DC 8B DC 8B.... (略)...0D 0A	06 2A 41 30 31 53 53 0D 0A	
HS: ホーム値送信	ASCII	*C01HS...(略)	.*A01HS..	
	HEX	2A 43 30 31 48 53 84 D8 8B DC 8B DC 8B DC 8B.... (略)...0D 0A	06 2A 41 30 31 48 53 0D 0A	

## ファームウェアバージョンコマンド

コマンド		送信コード	受信コード	備考
MR: バージョン	ASCII	*C01MR+DATA..	.*H.S.W.HSWB04Fr1.3..	
	HEX	2A 43 30 31 4D 52 2B 44 41 54 41 0D 0A	06 2A 48 2E 53 2E 57 20 48 53 57 42 30 34 46 72 31 2E 33 0D 0A	

## 通信プロトコル

オンライン	MR	バージョン取得
	HS	ホーム値送信
	SR	位置情報
	TM1	スピード (遅)
	GS	トルクON/OFF
	TM0	スピード (速)

ホームに 戻る	TM1	スピード (遅)
	HS	ホーム値送信
	SS	サーボ作動
	TM0	スピード (速)

教示	SR	位置情報取得
	GS	トルクON/OFF
	-	待ち時間
	SG	位置情報取得
	SS	サーボ作動
	GS	トルクON/OFF
SR	位置情報取得	