

I2Cから出力(送信 TX)されるデータ

ver 1.79 よりデータ構造 変更予定(先頭にI2Cアドレスを追加。I2Cはデジチチェーンなのでマスター側からどのモーターのデータかわからないため)

以下の形式を取る

byte[0]	byte[1]	byte[2]-byte[2]	byte[n-2]	byte[n-1]
uint8_t I2CAddress	uint8_t tx_type	uint8_t *data	uint16_t CRC	
I2Cアドレス	データ種類	各データ	uint16_t (2byte) 0~65535	

内容	TX_TYPE	サイズ	byte[0]	byte[1]	byte[2]	byte[3]	byte[4]	byte[5]	byte[6]	byte[7]	byte[8]	byte[9]	byte[10]	byte[11]	byte[12]	byte[13]	byte[14]	byte[15]	byte[16]	byte[17]	
			uint8_t I2CAddress	uint8_t tx_type	uint16_t id	uint8_t *command	uint8_t *value	uint16_t CRC													
レジスタ読み取り	READ	8以上	I2Cアドレス	0x40	uint16_t (2byte) 0~65535	指定のレジスタ(コマンド)	値(レジスタによって変わる)	uint16_t (2byte) 0~65535													
エラーログ	ERROR	15	I2Cアドレス	0xBE	uint16_t (2byte) 0~655	コマンド(起因の場合。それ以外は 0xFF)	エラーコード	uint32_t error	uint32_t info	uint16_t CRC											
エラーコード ※ id(命令)が無関係のエラーの場合は、idの値は 0xFFFF となる																					
位置・速度・トルク	MOTOR_MEASUREMENT	16	I2Cアドレス	0xB4	float position	位置 単位:radians	float speed	速度 単位:radians / second	float torque	トルク 単位:N・m	uint16_t CRC										
加速度・ジャイロセンサ	IMU_MEASUREMENT	18	I2Cアドレス	0xB5	int16_t 加速度 x	-32,768 ~ 32,767	int16_t 加速度 y	-32,768 ~ 32,767	int16_t 加速度 z	-32,768 ~ 32,767	int16_t 温度	-32,768 ~ 32,767 温度は使わない方が良い(校正が必要)	int16_t ジャイロ x	-32,768 ~ 32,767	int16_t ジャイロ y	-32,768 ~ 32,767	int16_t ジャイロ z	-32,768 ~ 32,767	uint16_t CRC		