

Modus 00: Schrittzahl senden (3 Byte)

Byte 0								Byte 1							Byte 2							Byte 3											
0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7		
Adresse 7 Bit (128)								Read/Write	Modus				Schrittmotor			Richtung				Schritte 20 Bit (1048576)													
								0: Read 1: Write	00: Schritte 01: Referenzschalter 10: Programmieren 11: Aktuelle Position				0: 1. Schrittmotor 1: 2. Schrittmotor			0: Links 1: Rechts																	

Modus 01: Referenzschalter auslesen (1 Byte)

Byte 0								Byte 1							Byte 2							Byte 3										
0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	
Adresse 7 Bit (128)								Read/Write	Modus				Schrittmotor			Richtung	Schalter 1	Schalter 2														
								0: Read 1: Write	00: Schritte 01: Referenzschalter 10: Programmieren 11: Aktuelle Position				0: 1. Schrittmotor 1: 2. Schrittmotor			0: Links 1: Rechts	0: Aus 1: An	0: Aus 1: An														

Modus 10: Parameter übergeben (3 Byte)

Byte 0								Byte 1							Byte 2							Byte 3									
0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7
Adresse 7 Bit (128)								Read/Write	Modus				Schrittmotor			Richtung	Ansteuerung	Geschwindigkeit in mm/min 11 Bit (2048)							Schritte pro Umdrehung 8 Bit (256)						
								0: Read 1: Write	00: Schritte 01: Referenzschalter 10: Programmieren 11: Aktuelle Position				0: 1. Schrittmotor 1: 2. Schrittmotor			0: Links 1: Rechts	0: Full-Step 1: Half-Step														

Modus 11: Aktuelle Schrittposition (3 Byte)

Byte 0								Byte 1							Byte 2							Byte 3									
0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7
Adresse 7 Bit (128)								Read/Write	Modus				Schrittmotor	Vorzeichen	Position in Schritten 20 Bit (1048576)																
								0: Read 1: Write	00: Schritte 01: Referenzschalter 10: Programmieren 11: Aktuelle Position				0: 1. Schrittmotor 1: 2. Schrittmotor	0: + 1: -																	