exコマンド

```
 ServoMode=Serial-FUTABA
 MotionFileName=test.txt      MotionStepTime=1.0
 MotionDataCount=4    EDIT LINE=0
 Multiples ServoSpeed=1
 command(?, hp, ap, rp, gp, sr, rh, nw, st, ad, dl, is, cp, ov, ml, mc, sp, *, +, -, tc, ex, gn, ss, rs,
rc, gs, gc, dp, exit)>> ex
set coomand =ex
motion execute
Start Line Number(0)=0
End Line Number(3)=3
```

```
txcmd(3)=*C01MV-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a
-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005a-005aN0929

response = *A01MV1000000

Motion EXE.  Complete

 ServoMode=Serial-FUTABA
 MotionFileName=test.txt      MotionStepTime=1.0
 MotionDataCount=4    EDIT LINE=0
 Multiples ServoSpeed=1
 command(?, hp, ap, rp, gp, sr, rh, nw, st, ad, dl, is, cp, ov, ml, mc, sp, *, +, -, tc, ex, gn, ss, rs,
rc, gs, gc, dp, exit)>>
```

exコマンドは、登録されているモーションデータから、指定行間を再生し、動作させます。

exコマンドを入力すると、開始行と終了行の入力を求められ、入力を完了すると、直ちに再生が開始されます。

この時、開始行、終了行の入力をせずにリターンキーを押すと、先頭から終了行まで、すべてのモーションが再生されます。