舵机->主控

0x001-0x030

0x051-0x080

0x101-0x130

0x151-0x180

0x201-0x230

0x251-0x280

0x301-0x330

主控->舵机

设置类ID

0x501-0x506

Data[0]:

1设置ID

2.设置初始化位置

3.设置扭矩

4.设置速度

5.设置adc最小值

6. 设置adc最大值

7.设置机械最小角度

8.设置机械最大角度

9.设置kp

10.设置kv

11设置ki

12设置kd

13设置是否使能

14目标角度

查询类ID

0x258+id

Data[0]:

1读取ID

2.读取初始化位置

3.读取扭矩

4.读取速度

5.读取adc最小值

6. 读取adc最大值

7.读取机械最小角度

8.读取机械最大角度

9.读取kp

10.读取kv

11读取ki

12读取kd

13读取是否使能

主控部分  
void HAL\_CAN\_RxFifo0MsgPendingCallback(CAN\_HandleTypeDef \*hcan)

{

CAN\_RxHeaderTypeDef CAN\_RX;

static uint32\_t motor\_can\_id;

if(hcan->Instance==CAN) //CAN1

{

static uint8\_t Data[8];

HAL\_CAN\_GetRxMessage(hcan,CAN\_RX\_FIFO0,&CAN\_RX,Data);

if(CAN\_RX.StdId/50==boardConfig.nodeId-1)

{

motor\_can\_id=CAN\_RX.StdId%0x50;

switch(motor\_can\_id)

{

case 0x001:

break;

case 0x002:

break;

default: {break;}

}

}

else if (CAN\_RX.StdId/60==boardConfig.nodeId-1)

{

motor\_can\_id=CAN\_RX.StdId%0x60;

switch(motor\_can\_id)

{

case 0x001:

break;

case 0x002:

break;

default: {break;}

}

}

// switch(CAN\_RX.StdId)

// {

// case 0x400:

// break;

// default: {break;}

// }

}

}