VelControl类：

1. \_\_init\_\_(self, com, baud)

构造函数

:param com: 串口号

:param baud: 波特率

1. registerID(self, id)

注册电机ID

:param id: 电机ID

1. setMotorMode(self, frameId, status)

设置电机模式

:param frameId: 电机ID

:param status: 状态设置，0:使能；1:失能；2:将当前位置置为零位

1. send(self, frameId, rawData, sendTimes=1, sendInterval=1)

向电机发送命令

:param frameId: 电机ID

:param rawData: 数据（VelControl类中为float类型的速度，rad/s）

:param sendTimes: 发送次数

:param sendInterval: 发送间隔（ms）

1. feedback(self, index=None):

获取电机的反馈数据

:param index: None：返回所有电机的数据；电机ID：返回指定ID的电机数据

:return: index = None：{ID1: [pos, vel, T, Temp\_Mos, Temp\_Rotor], …}，dict；

index = 电机ID：[pos, vel, T, Temp\_Mos, Temp\_Rotor]，list

p.s. [位置rad，速度rad/s，力矩N.m，MOS温度℃，电机线圈温度℃]