ME18舵机例程说明

WTR——梁思奇 2020/12/20

使用USART6和电脑进行通信 CAN1和ME18舵机通信 串口部分 波特率115200:



一次发送四字节数据(ASCII码)以下x代表任意字符

1xxx ——> Reset命令 作用待发现

2xxx ——> 关闭舵机FOC模式 舵机停止

3xxx ——> 启动舵机FOC模式 此时可以控制舵机转动

0xxx ——> 控制舵机转动角度至000~999°

前三种命令 串口会分别返回以下信息

0001#ResetFunc## 0002#StandbyFunc 0003#F0CFunc####

0开头的命令 串口会返回发送命令以及命令类型

	_
0180#ControlFunc	
6186	
发送	