7Bot (V2) 通信指令表(寄存器)

寄存器地址 (8bit)	说明	读写	写入范围	初始 值	存储区
0	设备代码:为了辨别设备类型代码号,方便识别设备及多类型设备系统搭建开发。	读	写入无效	7	ROM
1	固件版本	读	写入无效	_	
2	设备ID,chipID(共6 bytes),设备个体的唯一编码,可以用于增值软件服务的开放:byte 5	读	写入无效	_	
3	设备ID,chipID(共6 bytes),设备个体的唯一编码,可以用于增值软件服务的开放:byte 4				
4	设备ID,chipID(共6 bytes),设备个体的唯一编码,可以用于增值软件服务的开放: byte 3				
5	设备ID,chipID(共6 bytes),设备个体的唯一编码,可以用于增值软件服务的开放: byte 2				
6	设备ID,chipID(共6 bytes),设备个体的唯一编码,可以用于增值软件服务的开放:byte 1				
7	设备ID,chipID(共6 bytes),设备个体的唯一编码,可以用于增值软件服务的开放:byte 0				
8	预留			0	
9	预留			0	
10	预留			0	
11	自定义ID:方便多机械臂应用的设备编号	读/写	0~255	0	EEPR OM
12	波特率: 暂时先不完全开放配置功能 (重启后波特率更新) 0x00: 115200 // 0x01: 250000 // 0x02: 500000 0x03: 1000000 // 0x04: 57600 // 0x05: 38400 // 0x06: 19200 // 0x07: 9600		0~7	0	Olvi
13	1号关节装配偏差:MSB为符号位,其它为数值		-16~16 (合格范	0	
14	2号关节装配偏差:		围; -10~ 10, 良好 范围)	0	
15	3号关节装配偏差			0	
16	4号关节装配偏差			0	
17	5号关节装配偏差			0	
18	6号关节装配偏差			0	
19	7号关节装配偏差			0	

20	预留				
21	预留				
22	预留				
23	预留				
24	预留				
25	预留				
26	预留				
27	预留				
28	锁标志,0:关闭保护(可以写EEPROM),1:开启写保护	读写	0~1	1	RAM
29	电机状态, 0: 阻尼保护, 1: 舵机(默认), 2: 无力	读/写	0~2	1	RAM
30	前端类型,0:吸盘,1:爪子	读/写	0~1	0	RAM
31	真空气泵状态, 0: 放, 1: 吸	读/写	0~1	0	RAM
32	1号关节运行速度, 0: 电机最大运行速度62RPM; 速度参数单位为(1.9 度/ 秒), 如 100 则速度为(100*0.19)度/秒。	读/写	0~100	60	RAM
33	2号关节运行速度			60	RAM
34	3号关节运行速度			60	RAM
35	4号关节运行速度			60	RAM
36	5号关节运行速度			60	RAM
37	6号关节运行速度			60	RAM
38	7号关节运行速度			60	RAM
39	1号关节运行时间, 单位100ms。 优先级低于速度	读/写	0~100		RAM
40	2号关节运行时间				RAM
41	3号关节运行时间				RAM
42	4号关节运行时间				RAM
43	5号关节运行时间				RAM
44	6号关节运行时间				RAM
45	7号关节运行时间				RAM
46	1号关节目标位置,单位: 度	读/写	0~180		RAM
47	2号关节目标位置				RAM
48	3号关节目标位置				RAM

RAM						
S1 6号关节目标位置	49	4号关节目标位置				RAM
52 7号关节目标位置	50	5号关节目标位置				RAM
1	51	6号关节目标位置				RAM
美联 1号关节当前位置,关节实际位置读取 读 0~180 — RAM 55 2号关节当前位置 — RAM 56 3号电机当前位置 — RAM 57 4号电机当前位置 — RAM 59 6号电机当前位置 — RAM 60 7号电机当前位置 — RAM (预留) WIFI功能 — RAM (预留) BT功能 ② (预留) 负载 ? (预留) 增加IK ② (预留) 电压 ?	52	7号关节目标位置				RAM
S5 2号关节当前位置	53		读/写	0~50	0	RAM
56 3号电机当前位置 - RAM 57 4号电机当前位置 - RAM 58 5号电机当前位置 - RAM 59 6号电机当前位置 - RAM 60 7号电机当前位置 - RAM (预留) WiFith能 (预留) BT功能 ? (预留) 负载 ? (预留) 均加IK ?	54	1号关节当前位置,关节实际位置读取	读	0~180	_	RAM
57 4号电机当前位置 - RAM 58 5号电机当前位置 - RAM 60 7号电机当前位置 - RAM (预留) WiFi功能 (预留) BT功能 (预留) 负载 ? (预留) 增加IK ? (预留) 电压 ?	55	2号关节当前位置			_	RAM
58 5号电机当前位置 - RAM 59 6号电机当前位置 - RAM 60 7号电机当前位置 - RAM (预留) WiFi功能 (预留) BT功能 ? (预留) 換載 ? (预留) 増加IK ?	56	3号电机当前位置			_	RAM
59 6号电机当前位置 —— RAM 60 7号电机当前位置 —— RAM (预留) WiFi功能 (预留) BT功能 (预留) 负载 (预留) 增加iK	57	4号电机当前位置			_	RAM
Family Family	58	5号电机当前位置			_	RAM
(预留) WiFit功能 (预留) BT功能 (预留) 负载 (预留) 增加IK (预留) PID (预留) 电压	59	6号电机当前位置			_	RAM
(60	7号电机当前位置			_	RAM
(
(
(
(
(
(
(
(预留) 负载 (预留) 增加IK (预留) PID (预留) 电压 ?		(预留) WiFi功能				
(预留)增加IK (预留)PID (预留)电压 ?		(预留) BT功能				
(预留)增加IK (预留)PID (预留)电压 ?						
(预留)增加IK (预留)PID (预留)电压 ?						
(预留) PID (预留) 电压		(预留) 负载			?	
(预留)电压		(预留)增加IK				
(预留)电压						
(预留)电压						
		(预留) PID				
(预留)温度 ?		(预留) 电压			?	
		(预留) 温度			?	

7Bot (V2) 通信指令协议格式

功能码03H: 读寄存器

主机发送:

字节1	数据头 byte 1	0xAA	
字节2	数据头 byte 2	0x77	
字节3	功能码03H	0x03	
字节4	起始寄存器ADDR	0~255	
字节5	寄存器数	0~255, 每个寄存器数据为 2 Bytes	
字节6	CRC低字节	字节1~5的CRC16校验和	
字节7	CRC高字节		

当从机接收正确时,从机回送:

字节1	数据头 byte 1	0xAA
字节2	数据头 byte 2	0x77
字节3	功能码03H	0x03
字节4	起始寄存器ADDR	0~255
字节5	寄存器数	0~255,每个寄存器数据为 1 Byte
字节6	寄存器数据1	寄存器数据
字节7	寄存器数据2	寄存器数据
		寄存器数据
字节N+5	寄存器 N	寄存器数据
字节N+6	CRC低字节	从字节1~ N+5 的CRC16校验和
字节N+7	CRC高字节	M 一 I THE INTO IOON I OTYMENT

功能码06H: 写寄存器

主机发送:

字节1	数据头 byte 1	0xAA
字节2	数据头 byte 2	0x77
字节3	功能码06H	0x06
字节4	寄存器ADDR	0~255
字节5	寄存器数量	0~255,每个寄存器数据为 1 Byte
字节6	寄存器数据1	
字节7	寄存器数据2	
字节M+5	寄存器数据M	
字节M+6	CRC校验和低字节	从字节1~ M+5 的CRC16校验和
字节M+7	CRC校验和高字节	

(暂时先不回送)