# 传送带通信指令手册

#### 修订历史

日期	版本	更新内容
2021.09.27	V0.1	原型测试

Pinecone.Al 松果机器人

## 通信协议

- 协议类型: UART

- 通信接口: USB转串口

- 波特率: 115200 (默认)

- 通信特征: 8位数据位, 无校验, 1位停止位

## 指令格式

一、读寄存器(指令代码03H)

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	指令码	0x03
字节4	起始寄存器地址	地址范围: 0~255
字节5	读取寄存器数	有效范围: 1~255
字节6	CRC低字节	字节1~5的 Modbus CRC16校验和
字节7	CRC高字节	子 P I ~ OBA MIOODORS CUC I 6校過MI

当设备接收正确时,设备返回:

# Pinecone.Al

# 松果机器人

字节1	数据头 Byte 1	0xAA			
字节2	数据头 Byte 2	0x77			
字节3	指令码	0x03			
字节4	起始寄存器地址	地址范围: 0~255			
字节5	寄存器数	有效范围: 1~255			
字节6	寄存器数据1	寄存器数据(长度1 Byte)			
字节7	寄存器数据2	寄存器数据(长度1 Byte)			
		寄存器数据(长度1 Byte)			
字节N+5	寄存器 N	寄存器数据(长度1 Byte)			
字节N+6	CRC低字节	从字节1~ N+5 的 Modbus CRC16校验和			
字节N+7	CRC高字节	日本産業人のLO Spiciolal fd C+M - 1 d 十一人			

## 二、写寄存器(指令代码04H)

#### 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	指令码	0x04			
字节4	起始寄存器地址	地址范围: 0~255			
字节5	写寄存器数	有效范围: 1~255			
字节6	寄存器数据1	寄存器数据(长度1 Byte)			
字节7	寄存器数据2	寄存器数据(长度1 Byte)			
		寄存器数据(长度1 Byte)			
字节N+5	寄存器 N	寄存器数据(长度1 Byte)			
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→			

## 三、设备数据反馈(指令代码05H)

#### 设备发送:

字节1	数据头 Byte 1	0xAA			
字节2	数据头 Byte 2	0x77			
字节3	指令码	0x05			
字节4	起始寄存器地址	地址范围: 0~255			
字节5	寄存器数	有效范围: 1~255			
字节6	寄存器数据1	寄存器数据(长度1 Byte)			
字节7	寄存器数据2	寄存器数据(长度1 Byte)			
		寄存器数据(长度1 Byte)			
字节N+5	寄存器 N	寄存器数据(长度1 Byte)			
字节N+6	CRC低字节	从字节1~ N+5 的 Modbus CRC16校验和			
字节N+7	CRC高字节	W十 トル・N+3 BA IMOGDORS CUC LO4大利MVI			

## 四、设备状态报警(指令代码08H)

#### 设备发送:

字节1	数据头 Byte 1	0xAA				
字节2	数据头 Byte 2	0x77				
字节3	指令码	0x08				
字节4	错误级别	0: massage, 1: warning, 2: fatal				
字节5	错误类别代码	6: IK6指令超出有效范围,7: IK7指令超出有效范围				
字节6	CRC低字节	中共4 F65 Marallana ODO4 Oto7A和				
字节7	CRC高字节	字节1~5的 Modbus CRC16校验和				

# 设备寄存器表

主机控制设备、及获取设备状态信息都是通过对设备进行寄存器读写来实现。设备地址及数据均为8位,具体说明如下表:

地址 (8bit)	寄存器内容	读写	写入范围	初始值	存储区
0	设备类型代码:设备类型代码号为0	读	写入无效	8	
1	固件版本: V0.1	读	写入无效	1	ROM
2	设备MAC地址: byte[0] (共6 bytes)	读	写入无效	_	
3	设备MAC地址: byte[1] (共6 bytes)				
4	设备MAC地址: byte[2] (共6 bytes)				
5	设备MAC地址: byte[3] (共6 bytes)				
6	设备MAC地址: byte[4] (共6 bytes)				
7	设备MAC地址: byte[5] (共6 bytes)				
8	预留			0	
9	预留			0	
10	预留			0	
11	自定义ID: 自定义设备编号,方便多设备应用	读/写	[0, 255]	255	E
12	波特率设置(重启后更新): 0x00: 115200, 0x03: 1000000	读/写	[0, 3]	0	E P
13~27	预留				R O M
28	锁标志,0:关闭EEPROM写保护,1:开启写保护	读/写	[0, 1]	1	RAM
29	预留				RAM
30	速度设置,数值范围[0, 254]。数值减去127为有符号传输速度值,如数值126表示传输速度为 126-127 = -1(负数表示反方向运行,正数则表示正正方向运行)。 当前测试版本特点注意: 1. 未进行速度定量设置; 2. 仅选取了运行稳定的速度区间。	读/写	[0, 254]	127	RAM

Pinecone.Al

松果机器人