0-8这几个数字的功能和以前的sv，sr，n，p，l一样。。。

a-w用来设置速度

默认的速度为0，默认的预加载拉力为10g

例如：设置y轴速度为0.1mm/s就在串口输入AE （A:设置y轴速度为0，E：y轴速度+0.1mm/s）

默认x和y轴都会动，恒速度加载再输入1就行

如果在加载中途y轴要改成0.01mm/s的话输入AH1(A:设置y轴速度为0，H：y轴速度+0.01mm/s，1：在这里的作用是更新速度，如果没输入1的话拉伸机夹具的速度还是0.1mm/s)

case 0:motor\_stop();motor\_start\_flag=0;break;//模式0,电机停止(停止加载)

case 1:motor\_start\_flag=motor\_start(SetSpeed);break;//模式1，恒速度加载

case 2:start\_run\_force\_flag=1;break; //模式2，恒力加载

case 3:start\_run\_repetition\_flag=1;break;//模式3，预加载

case 4:motor\_start\_flag=1;break; //模式4，输出数据

case 5:motor\_start\_flag=0;break; //模式5，停止输出数据

case 6:reset\_zero\_flag=1;break; //模式6，位置归零

case 7:calibrate\_flag=1;break; //模式7，传感器归零

case 8:reverse\_dir\_flag=1;break; //模式8，反向

小写字母(a-w)设置x轴的值，大写字母(A-W)设置y轴的值。

case 'a':x\_start(20);break; //设置x轴速度为0

case 'b':x\_start(21);break; //设置x轴速度加1mm/s

case 'c':x\_start(22);break; //设置x轴速度加0.5mm/s

case 'd':x\_start(23);break; //设置x轴速度加0.2mm/s

case 'e':x\_start(24);break; //设置x轴速度加0.1mm/s

case 'f':x\_start(25);break; //设置x轴速度加0.05mm/s

case 'g':x\_start(26);break; //设置x轴速度加0.02mm/s

case 'h':x\_start(27);break; //设置x轴速度加0.01mm/s

case 'i':x\_start(28);break; //设置x轴速度加0.005mm/s

case 'j':x\_start(29);break; //设置x轴速度加0.002mm/s

case 'k':x\_start(30);break; //设置x轴速度加0.001mm/s

case 'l':x\_start(31);break; //设置x轴速度加0.0005mm/s

case 'm':x\_start(32);break; //设置x轴速度加0.0002mm/s

case 'n':x\_start(33);break; //设置x轴速度加0.0001mm/s

case 'o':x\_start(40);break;//设置x轴最大拉力为0(应力松弛实验才会用到）

case 'p':x\_start(41);break; //设置x轴最大拉力加50g

case 'q':x\_start(42);break; //设置x轴最大拉力加20g

case 'r':x\_start(43);break; //设置x轴最大拉力加10g

case 's':x\_start(44);break; //设置x轴最大拉力加5g

case 't':x\_start(45);break; //设置x轴最大拉力加2g

case 'u':x\_start(46);break; //设置x轴最大拉力加1g

case 'v':x\_start(47);break; //设置预拉伸拉力为0

case 'w':x\_start(48);break; //设置预拉伸拉力加1g

拉伸机上有夹具的轴是y轴，所以这两行命令应该不用管。。。

case 'X':y\_enable=0;break; //停用y轴（单轴拉伸）

case 'Y':y\_enable=1;break; //启用y轴（双轴拉伸）