

1. 设置电机最大速度	帧 ID		写四个字节	索引 6080		子索引	数据 0xBB8=3000			
	06	01	23	80	60	00	B8	0B	00	00
2. 读取最大速度确认	帧 ID		读取	索引 6080		子索引	数据 0x00			
	06	01	40	80	60	00	00	00	00	00
3. 设置最大转矩	帧 ID		写两个字节	索引 6072		子索引	数据 0x3E8=1000			
	06	01	2B	72	60	00	E8	03	00	00
4. 读取最大转矩确认	帧 ID		读取	索引 6072		子索引	数据 0x00			
	06	01	40	72	60	00	00	00	00	00
5. 切换到 VM 模式	帧 ID		写两个字节	索引 2002		子索引	数据 0x00			
	06	01	2B	02	20	01	00	00	00	00
	帧 ID		写一个字节	索引 6060		子索引	数据 0x02			
	06	01	2F	60	60	00	02	00	00	00
6. VM 模式最小速度设置为 0	帧 ID		写四个字节	索引 6046		子索引	数据 0x00			
	06	01	23	46	60	01	00	00	00	00
7. 当前位置清零	帧 ID		写两个字节	索引 2017		子索引	数据 0x21			
	06	01	2B	17	20	01	21	00	00	00
	帧 ID		写两个字节	索引 2031		子索引	数据 0x1			
	06	01	2B	31	20	01	01	00	00	00
	帧 ID		写两个字节	索引 2031		子索引	数据 0x21			
	06	01	2B	31	20	01	00	00	00	00
8. 读取当前位置	帧 ID		读取	索引 6063		子索引	数据 0x00			
	06	01	40	63	60	00	00	00	00	00
9. 保存参数	帧 ID		写四个字节	索引 1010		子索引	数据 0x65766173			
	06	01	23	10	10	01	73	61	76	65
10. 速度设置为 0rpm	帧 ID		写两个字节	索引 6042		子索引	数据 0x00=0			
	06	01	2B	42	60	00	00	00	00	00
11. 速度设置为 1000rpm	帧 ID		写两个字节	索引 6042		子索引	数据 0x3E8=1000			
	06	01	2B	42	60	00	E8	03	00	00
12. 速度设置为-1000rpm	帧 ID		写两个字节	索引 6042		子索引	数据 0xFC18=-1000			
	06	01	2B	42	60	00	18	FC	00	00
13. 电机启动步骤	帧 ID		写两个字节	索引 6040		子索引	数据 0x06			
	06	01	2B	40	60	00	06	00	00	00
	帧 ID		写两个字节	索引 6040		子索引	数据 0x07			
	06	01	2B	40	60	00	07	00	00	00
	帧 ID		写两个字节	索引 6040		子索引	数据 0x7F			
	06	01	2B	40	60	00	7F	00	00	00
14. 读取当前实际速度 rpm	帧 ID		读取	索引 606C		子索引	数据 0x00			
	06	01	40	6C	60	00	00	00	00	00
15. 电机失能	帧 ID		写两个字节	索引 6040		子索引	数据 0x00			
	06	01	2B	40	60	00	00	00	00	00

注：读取写入的数据为十六进制，低位在前，高位在后。

比如：E8 03 00 00 = 0X3E8 = 1000