固件版本号：3.1.0.17



1. 增加电机使能/失能状态反馈

在err状态位反馈出来，err状态位为

0：失能状态

1：使能状态

1. 速度环参数KP由原先自动计算改为可调参数
2. “写参数”会自动复位
3. 调参时“暂存”按钮会自动生效当前控制器参数

5. 增加力位混控模式，可在模式选择中选择模式4：E-MIT模式生效。

反馈报文不变，控制报文为

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 控制报文 | D[0] | D[1] | D[2] | D[3] | D[4] | D[5] | D[6] | D[7] |
| 0x300+ID | p\_des | | | | v\_des | | i\_des | |

P\_des：位置给定，单位为rad，浮点类型

V\_des：限速值，单位rad/s，放大100倍，类型为无符号16位，范围为0-10000，超过10000会限制在10000，故对应的实际速度限定幅值为0~100rad/s

I\_dess：扭矩电流限定标幺值，放大10000倍，类型为无符号16位，范围为0-10000，超过10000会限制在10000，对应的实际电流限定标幺幅值为0-1.0

电流标幺值：实际电流值除以最大电流值，最大电流见上电打印

