



显示二区的速度

- 接收信息区:
1. 显示由下位机发送回来的信息
 2. 可以选择以16进制形式显示或以字符形式显示
 3. 右下角设置有清空按钮。
- 发送信息区:
1. 可以显示上位机发送出去的内容
 2. 可以在里面写入内容，并发送
 3. 右下角由清空与发送按钮
 4. 可以选择以16进制形式显示或以字符形式显示
- 串口区域:
1. 有一个设置波特率的下拉框
 2. 有一个设置串口号的下拉框
 3. 有一个设置细分数量的下拉框，下拉框中有 (1, 2, 4, 8, 16, 32, 64, 128)
 4. 打开串口后，打开串口按钮变为关闭按钮
- 一区:
1. 设置方向的下拉框，可以选择正转/反转
 2. 角度后有一个输入框，将其化成十六进制后填入对应第五位、第六位、第七位
例如我填入的是十进制1234，将1234化简为16进制应该是4D2 (即0004D2)，则第五位是0x00,第六位是0x04,第七位是0xD2
 3. 转速同角度理论，填入第八位、第九位和第十位
例如我填入的是十进制533449，将533449化为16进制应该是823C9 (即0823C9)，则第八位是0x08，第九位是0x23，第十位是0xC9
 4. 脉冲数是个显示，显示的内容是： $\frac{角度}{2\pi} \times 200 \times 细分数$
- 二区:
1. 长度后有一个输入框，将其化成十六进制后填入对应第五位、第六位与第七位
例如我填入的是十进制1234，将1234化简为16进制应该是4D2 (即0004D2)，则第五位是0x00,第六位是0x04,第七位是0xD2
 2. 速度后有一个输入框，将其化成十六进制后填入对应第八位、第九位、第十位
例如我填入的是十进制533449，将533449化为16进制应该是823C9 (即0823C9)，则第八位是0x08，第九位是0x23，第十位是0xC9
 3. 方向包含正转反转
- 点动: 本质上和二区是一样的
1. 按下时发送二区信号
 2. 松开是发送急停指令

① 帧头

② 细分数量

③ 模式选择

0xAA

- 1对应0x01
2对应0x02
4对应0x04
8对应0x08
16对应0x10
32对应0x20
64对应0x40
128对应0x80
- 0x01 一区模式
0x02 二区模式
0x00 急停
0x03 复位

一区模式

二区模式

点动

按平时
松开时

④ 方向

0x01 正转
0x00 反转

方向

0x01 正转
0x00 反转

⑤ 角度1

角度1

长度1

⑥ 角度2

角度2

长度2

⑦ 角度3

角度3

长度3

⑧ 转速1

转速1

速度1

⑨ 转速2

转速2

速度2

⑩ 转速3

转速3

速度3

⑪ 0x55

0x55

0x55

⑫ 0x55

0x55

0x55

⑬ 0x55

0x55

0x55

⑭ 0x55

0x55

0x55

⑮ 0x55

0x55

0x55

⑯ 帧尾

0xFF

0xFF