

## 整车控制器报文

### 整车控制器报文 1 发送给电机控制器

数据		
位置	数据名	偏移量
BYTE1	电机状态、运行模式给定	未注为0
BYTE2	保留	
BYTE3	保留	
BYTE4	电机油门高字节(0.1%)	
BYTE5	电机油门低字节(0.1%)	
BYTE6	保留	
BYTE7	保留	
BYTE8	电机转向给定	

OUT	IN	ID(0x 08 F1 05 01)						周期	
VCU	MCU		PGN						50ms
		P	R	DP	PF	PS	SA		
		2	0	0	241	05	01		
					61701(0xF105)				
Byte	Bit	状态		数据名					
1	7~6			(保留置0)					
	5~4	00		未定义					
		01		电机运行					
		10		电机停止					
		11		未定义					
	3~2			(保留置0)					
	1~0	00		未定义					
		01		牵引					
		10		制动					
		11		未定义					
2				(保留置0)					
3				(保留置0)					
4	(高字节)	单位增益： 0.1Nm/bit		电机转矩比例输出 0~100%					
5	(低字节)			S <sub>A</sub> =[ S <sub>AH</sub> (Byte4x256+S <sub>AL</sub> (Byte5)]x0.1					
6				(保留置0)					



7			(保留置0)
8	7~6		(保留置0)
	5~4	00	无效(N或P档)，控制器输出锁定
		01	正转
		10	反转
		11	无效，控制器输出锁定
	3~0		(保留置0)