

UROP:王裕誠(walker)

製作日期:112 年 8 月 21 號

如有任何問題請聯絡：[walker3354827@gmail.com](mailto:walker3354827@gmail.com)

此專案是採用 CANOpen 作為通訊協議，建議在製作前先行觀看 [STM32 CANOpen](#) 、[CANOpen ID 轉換](#)，並且下載 [CANopenEditor](#)

請注意此專案所有的感測器 TPDO 以及 RPDO 的 COB-ID 都是統一使用 0x180(TPDO) 和 0x200(RPDO)

裝置名稱	Rear break																		
傳輸方式	RPDO																		
傳輸格式																			
	ID	COB	Index	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
				Byte 0								Byte 1							
	1	200	1400	0x6001/00/angle_data								Empty							

裝置名稱	Encoder																									
傳輸方式	TPDO																									
傳輸格式																										
ID	COB	Index	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23
			Byte 0										Byte 1						Byte 2							
1	180	1800	0x6000/00/rpm_data															Empty								

裝置名稱	Steering Motor																																			
TPDO	ID	COB	Index	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32
				Byte 0								Byte 1								Byte 2								Byte 3								
	1	180	1800	0x6005/00/current_CW_...								0x6000/00/current_angle								0x6003/00/status								Empty								
RPDO	ID	COB	Index	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32
				Byte 0								Byte 1								Byte 2																
	1	200	1400	0x6004/00/target_CW_C...								0x6001/00/target_angle								Empty																

Steering controller status		Degree
0	Normal	current angle
1	No input	99
2	Angle reach limit	99
3	Angle reader abnormal	99
4	Error not decrease	99
5	PID error	99
6	can input error	99