

电机使用的常见问题

电机使用的常见问题

电机的温度保护

电机设计了内部温度保护，主要是针对正常工作时的发热导致电机损坏，对于异常力矩导致的电机损坏作用不大。而且由于温度传导的慢，不能保证100%都起作用。

A1电机温度保护大约80°C，如果自己写温度保护程序，可以设置75°C-80°C之间（正常情况75到80之间升温较慢，可以根据实际情况调整）。

Go电机温度保护大约80°C，如果自己写温度保护程序，可以设置75°C-80°C之间（正常情况75到80之间升温较慢，可以根据实际情况调整）。

B1电机温度保护大约90°C，如果自己写温度保护程序，可以设置87°C-90°C之间（正常情况87到90之间升温较慢，可以根据实际情况调整）。

电机上电时，pos返回0

电机（驱动板）刚上电时（一般50ms左右），马上就发送485命令，是有概率导致读出来的数据是0的。

上电稍微等一下再读写就可以了。

pos值1608跳变

一般发生在A1电机上。

实际上电机的圈数数据来自编码器，而编码器最多支持255圈，是特性导致的。

针对四足机器人这个应用场景，没有支持那么多圈。