

# 总线伺服舵机SDK使用手册(Arduino ESP32)

## 1. 硬件准备工作

### 1.1. ESP32的串口资源

· ESP32一共有三组UART资源

功能	GPIO
UART0 Tx	GPIO 1
UART0 Rx	GPIO 3
UART1 Tx	GPIO 10
UART1 Rx	GPIO 9
UART2 Tx	GPIO 17
UART2 Rx	GPIO 16

· 我们使用ESP32的**UART2**作为总线伺服舵机的控制串口

### 1.2. ESP32与总线伺服舵机转接板的接线

ESP32	总线伺服舵机转接板	备注
GPIO 16 (UART2 Rx)	Tx	
GPIO 17 (UART2 Tx)	Rx	
VIN / 5V	5V	可选
GND	GND	

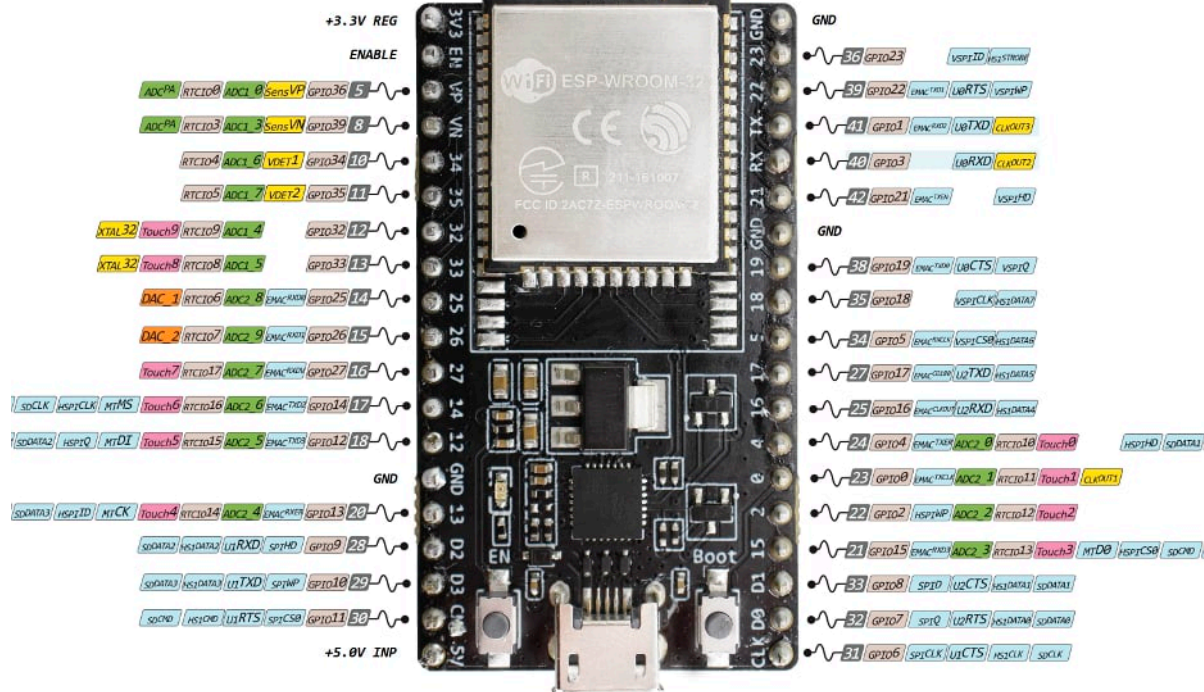
**注意事项:**

- 使用时总线伺服舵机转接板需要外接电源
- 开发的时候，如果ESP32与电脑相连，则5V的接线可以不接

**NodeMCU32s管脚图**

# ESP-WROOM-32 DEV KIT MODULE

MADE BY GUSTAVO MURTA BASED ON  
www.pighixxx.com/test/portfolio-items/new-esp32-wroom32-module/



功能	GPIO	板载标记
UART0 Tx	GPIO 1	Tx
UART0 Rx	GPIO 3	Rx
UART1 Tx	GPIO 10	D3
UART1 Rx	GPIO 9	D2
UART2 Tx	GPIO 17	17
UART2 Rx	GPIO 16	16

NodeMCU32s硬件资源详细介绍请参考：[NodeMCU-32S简介](#)

## 2. Arduino IDE 开发环境配置

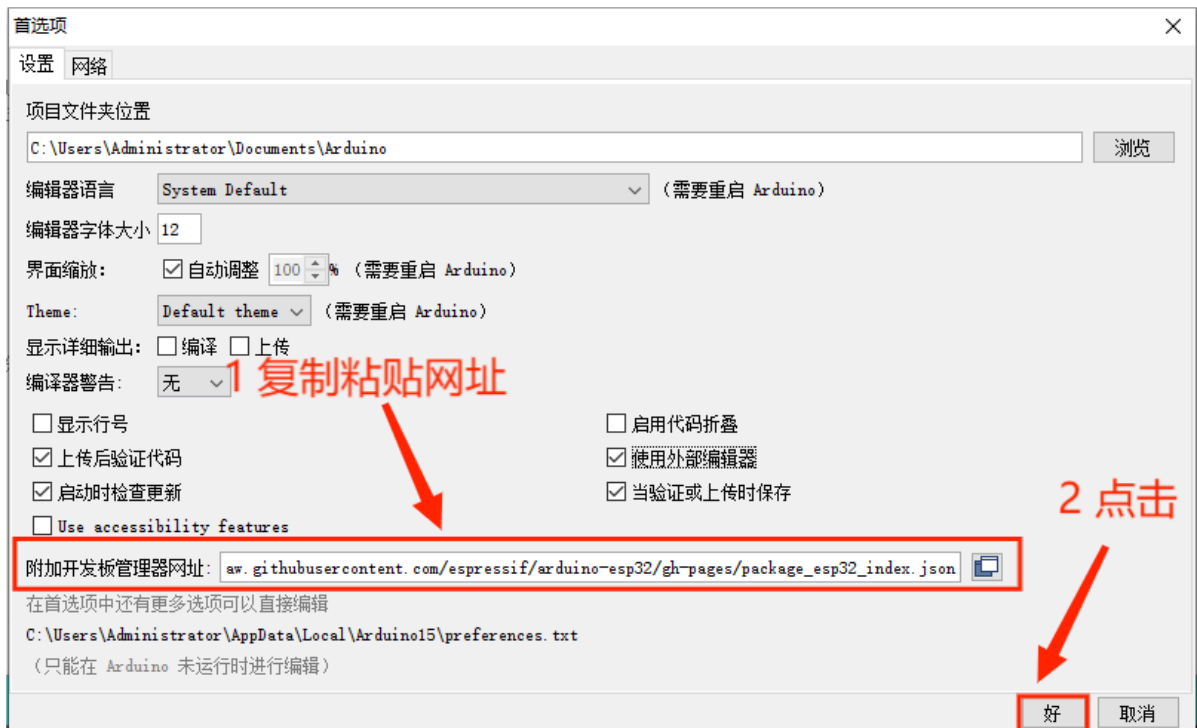
### 2.1. 准备工作

- 安装Arduino IDE
- 安装ESP32开发板的USB转UART驱动

### 2.2. 安装ESP32的拓展包

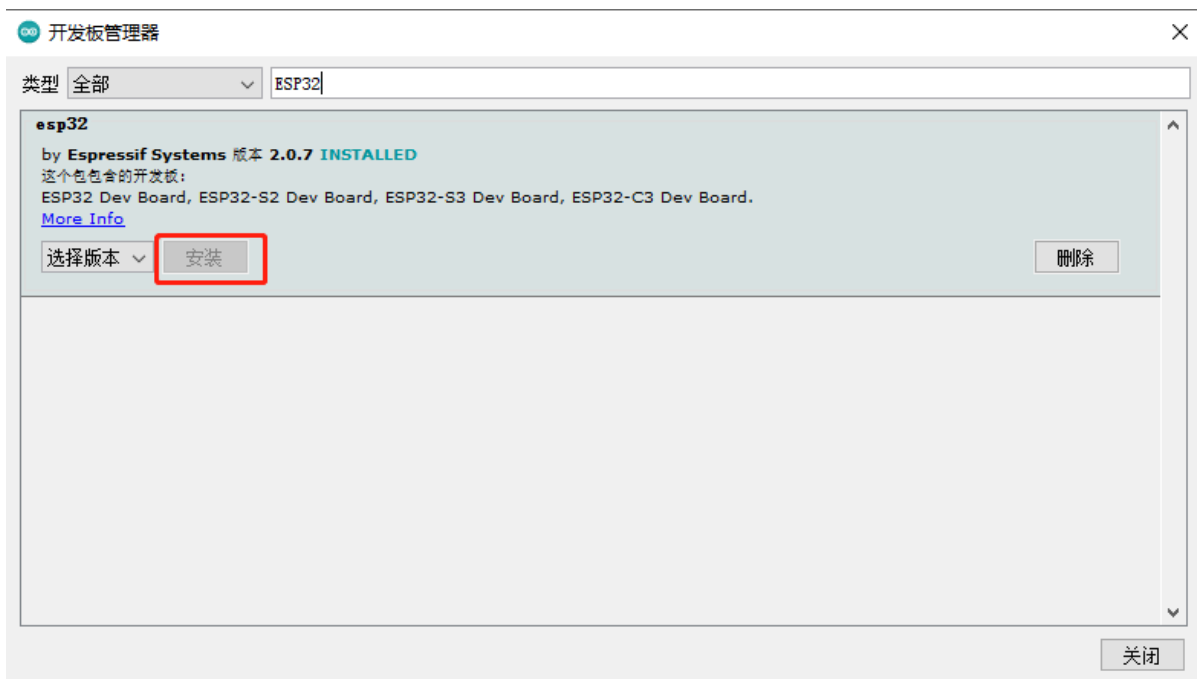
文件→首选项→附加开发板管理器网址，粘贴网址：

[https://raw.githubusercontent.com/espressif/arduino-esp32/gh-pages/package\\_esp32\\_index.json](https://raw.githubusercontent.com/espressif/arduino-esp32/gh-pages/package_esp32_index.json)



工具→开发板→开发板管理器，搜索"esp32"或"ESP32"

找到乐鑫官方的库，安装



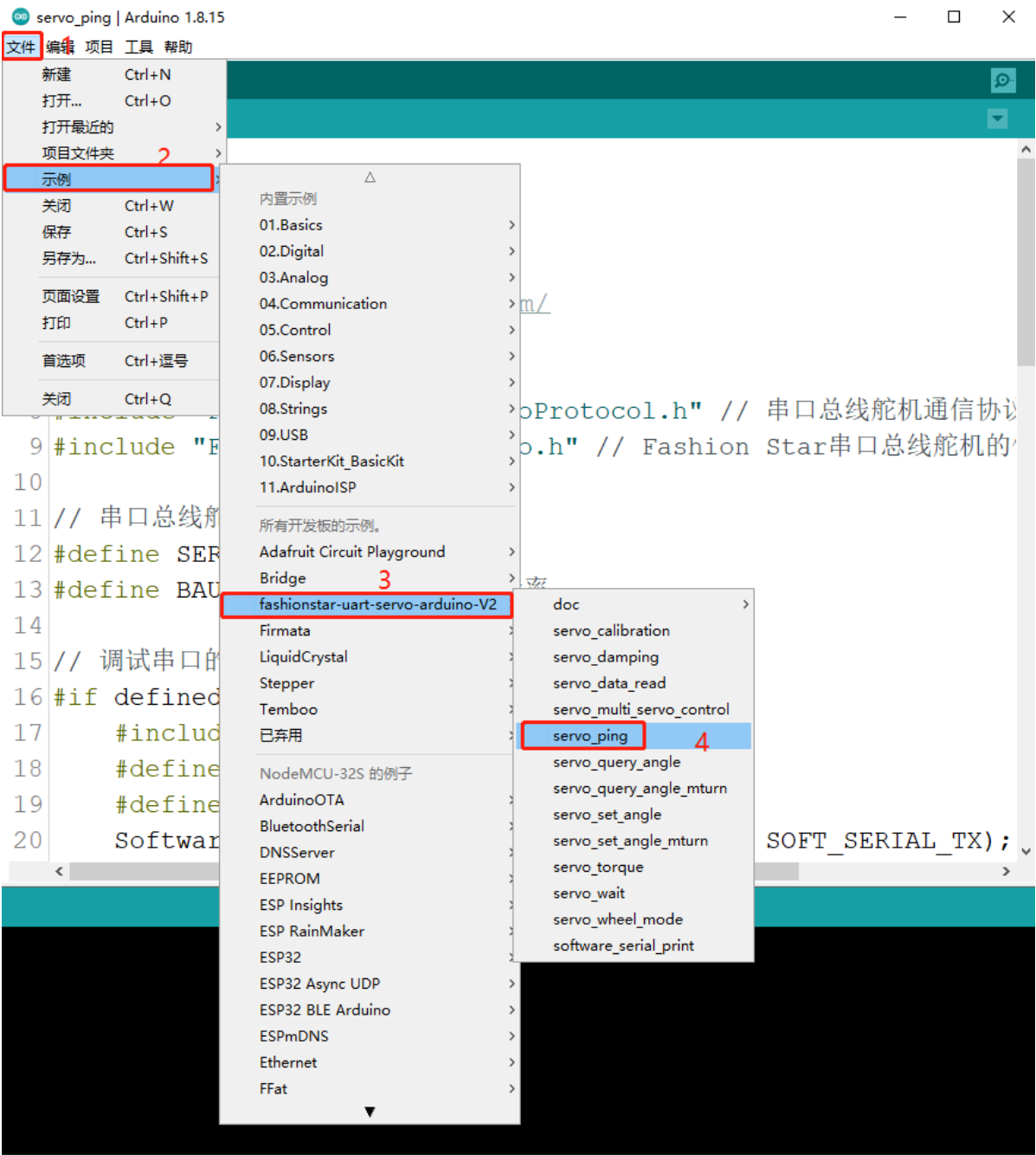
## 2.3. 安装总线伺服舵机的Arduino库

将 fashionstar-uart-servo-arduino-v2 这个工程文件，整体拷贝到 Arduino IDE 安装路径下的 libraries 这个文件夹

此电脑 > 本地磁盘 (D:) > Arduino > libraries			
名称	修改日期	类型	大小
Adafruit_Circuit_Playground	2023/3/15 13:43	文件夹	
Bridge	2023/3/15 13:43	文件夹	
Esplora	2023/3/15 13:43	文件夹	
Ethernet	2023/3/15 13:43	文件夹	
fashionstar-uart-servo-arduino-V2	2023/3/17 17:11	文件夹	
Firmata	2023/3/15 13:43	文件夹	
GSM	2023/3/15 13:43	文件夹	
Keyboard	2023/3/15 13:43	文件夹	
LiquidCrystal	2023/3/15 13:43	文件夹	
Mouse	2023/3/15 13:43	文件夹	
Robot_Control	2023/3/15 13:43	文件夹	
Robot_Motor	2023/3/15 13:43	文件夹	
RobotIRremote	2023/3/15 13:43	文件夹	
SD	2023/3/15 13:43	文件夹	
Servo	2023/3/15 13:43	文件夹	
SpacebrewYun	2023/3/15 13:43	文件夹	
Stepper	2023/3/15 13:43	文件夹	
Temboo	2023/3/15 13:43	文件夹	

此电脑 > 本地磁盘 (D:) > Arduino > libraries > fashionstar-uart-servo-arduino-V2			
名称	修改日期	类型	大小
.vscode	2023/2/28 20:52	文件夹	
doc	2023/3/15 11:09	文件夹	
examples	2023/3/13 17:10	文件夹	
video	2023/2/28 20:52	文件夹	
.gitignore	2023/2/28 20:52	Git Ignore 源文件	1 KB
FashionStar_UartServo	2023/3/16 15:17	C++ 源文件	14 KB
FashionStar_UartServo	2023/3/16 15:17	C Header 源文件	5 KB
FashionStar_UartServoProtocol	2023/3/17 15:48	C++ 源文件	19 KB
FashionStar_UartServoProtocol	2023/3/16 15:16	C Header 源文件	14 KB
LICENSE	2023/2/28 20:52	文件	35 KB
README	2023/2/28 20:52	Markdown File	1 KB

## 2.4. 打开示例代码



## 2.5. 开发板与端口号选择

下图是以 NodeMCU32S 为例，在开发板选择区选择你所用的 ESP32 开发板的型号及端口号：



## 2.6. 查看日志输出

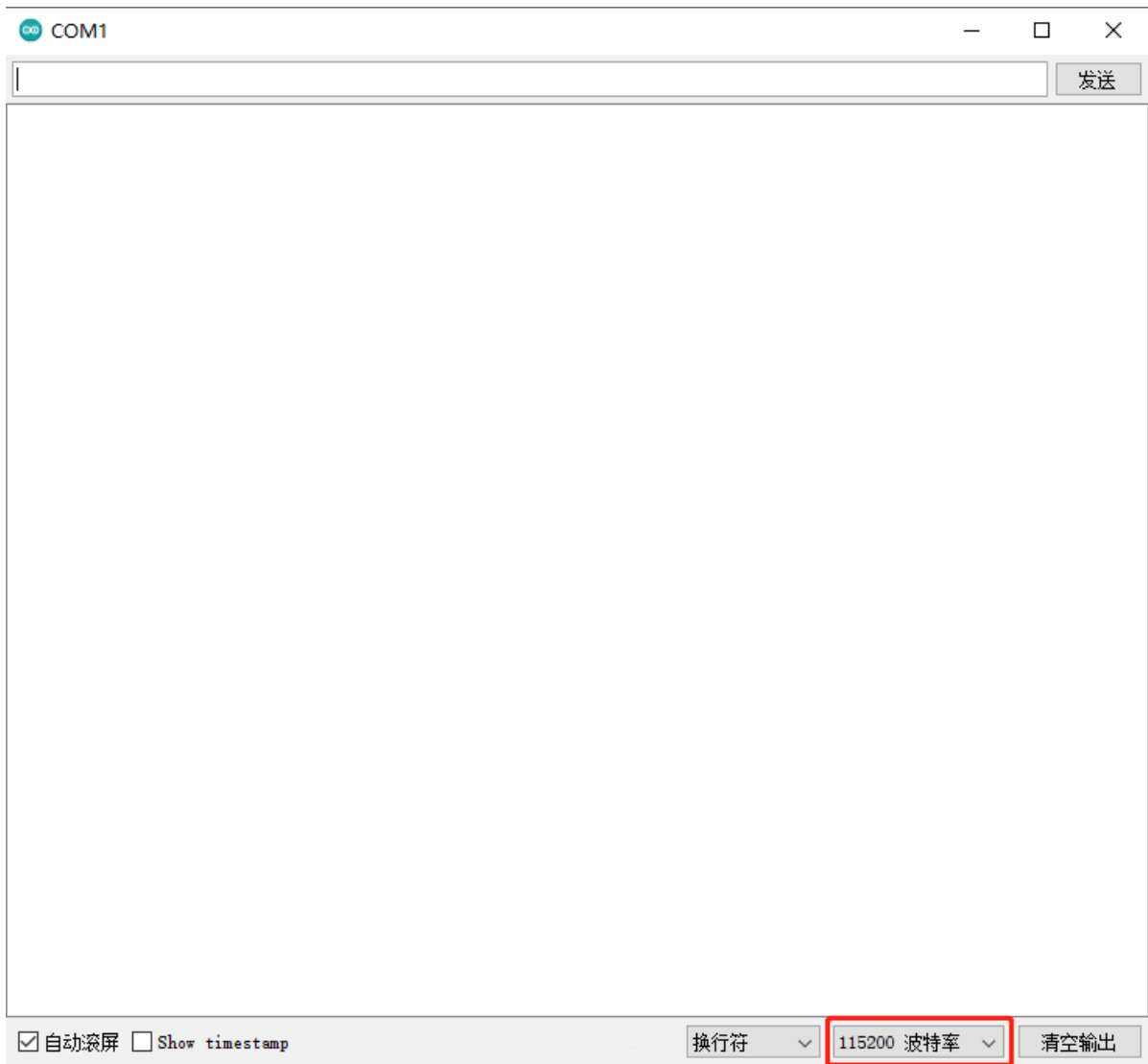
注意：

固件烧录的时候，需要先关闭串口监视器

选择串口监视器：



波特率选择115200



### 3. 舵机对象的创建与初始化

```
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h" // 总线伺服舵机通信协议
#include "FashionStar_UartServo.h" // 总线伺服舵机SDK
```

`FashionStar_UartServoProtocol` 用来处理舵机的底层通信协议的逻辑（如数据帧的收发、数据校验等）

`FashionStar_UartServo` 是舵机的SDK，是在协议上层的更高一级的封装

创建一个总线伺服舵机通信协议对象 `FSUS_Protocol`，构造器里面需要填写 `Arduino` 与总线伺服舵机通信的波特率，默认为 `115200`

```
#define BAUDRATE 115200 // 波特率
FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
```

创建一个 `FSUS_Servo` 舵机对象，创建的时候需要传入舵机的 `ID`，以及通信协议对象的指针 `&protocol`，舵机的 `ID` 取值范围为 `0-254`

```
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
FSUS_Servo userservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机
```

接下来需要在 `setup()` 函数里对通信协议对象以及舵机对象进行初始化

```
void setup(){
    ...
    protocol.init(); // 舵机通信协议初始化
    userservo.init(); // 总线伺服舵机初始化
    ...
}
```

## 4. 舵机通信检测

### 4.1. API-ping

调用舵机的 `ping()` 函数用于舵机的通信检测，判断舵机是否在线

```
bool isOnline = userservo.ping(); // 舵机通信检测
```

### 4.2. 例程源码

servo\_ping.ino

```
/*
 * 舵机通信检测
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h" // 总线伺服舵机通信协议
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800
```



```

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    //                RX    TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

void setup(){
    protocol.init(); // 舵机通信协议初始化
    uservo.init(); // 总线伺服舵机初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);
    DEBUG_SERIAL.println("Start To Ping Servo\n");
}

void loop(){
    bool isOnline = uservo.ping(); // 舵机通信检测
    String message = "servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " is "; // 日志输出
    if(isOnline){
        message += "online";
    }else{
        message += "offline";
    }
    // 调试串口初始化
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    // 等待1s
    delay(1000);
}

```

日志输出

```
Start To Ping Servo
```

```
servo #0 is online.
```

```
servo #0 is online.
```

```
servo #0 is online.
```

```
servo #0 is online.
```

## 5. 舵机阻尼模式

### 5.1. API- setDamping

设置舵机为阻尼模式

```
void FSUS_Servo::setDamping(FSUS_POWER_T power)
```

#### 输入参数

- `power` 舵机的功率，单位 `mw`，功率值越大，旋转舵机的时候阻尼力也就越大

#### 使用示例

```
#define DAMPING_POWER 800 // 阻尼模式下的功率(单位mw) 500,800,1000

uservo.setDamping(DAMPING_POWER);
```

### 5.2. 例程源码

```
servo_damping.ino
```

```
/*
 * 设置舵机为阻尼模式
 * 调整参数`DAMPING_POWER`感受不同的阻尼力
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率
```

```

#define DAMPING_POWER 800 // 阻尼模式下的功率(单位mw) 500,800,1000

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    // RX TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

void setup(){

    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); // 舵机初始化
    // 打印日志
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Mode To Damping");
    // 设置电机的阻尼系数
    uservo.setDamping(DAMPING_POWER);
}

void loop(){
    // TODO;
}

```

日志输出

Set Servo Mode To Damping

## 6. 舵机角度查询

### 6.1. API- queryAngle

查询舵机当前的真实角度，向舵机发送角度查询指令，并将角度值赋值给舵机对象的 `curAngle` 属性

```
FSUS_SERVO_ANGLE_T FSUS_Servo::queryAngle()
```

#### 输入参数

· <无>

#### 输出参数

· `curAngle` 舵机当前的真实角度

#### 使用示例

示例1

```
float curAngle = uservo.queryAngle()
```

示例2

```
// 舵机角度查询（更新角度）
uservo.queryAngle();
// 通过.curAngle访问当前的真实角度
uservo.curAngle
```

### 6.2. 例程源码-查询角度（单圈）

```
servo_query_angle.ino
```

```
/*
 * 舵机角度回读实验
 * 用手掰动舵机，角度回读并将角度读数通过SPI发送
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define DAMPING_POWER 800 // 阻尼模式下的功率(单位mw) 500,800,1000
```

```

#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    //                RX    TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    uservo.setDamping(DAMPING_POWER); // 舵机设置为阻尼模式
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);
    DEBUG_SERIAL.println("Query Servo Angle\n");
}

void loop(){
    // 舵机角度查询 (更新角度)
    uservo.queryRawAngle();
    // 日志输出
    String message = "Status Code: " + String(uservo.protocol->responsePack.recv_status, DEC) + " servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " , Current Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg";
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    // 等待1s
    delay(1000);
}

```

日志输出

```
Query Servo Angle

Status Code: 0 servo #0 , Current Angle = -99.0

Status Code: 0 servo #0 , Current Angle = -99.0

Status Code: 0 servo #0 , Current Angle = -99.0
```

## 7. 舵机轮式模式

### 7.1. API-wheelStop

轮式模式，停止旋转

**函数原型**

```
void FSUS_Servo::wheelStop()
```

**输入参数**

· <无>

### 7.2. API-wheelRun

轮子持续旋转

**函数原型**

```
void FSUS_Servo::wheelRun(uint8_t is_cw)
```

**输入参数**

· `is_cw` 轮子的旋转方向

0：逆时针

1：顺时针

### 7.3. API-wheelRunNTime

轮子旋转特定的时间

**函数原型**

```
void FSUS_Servo::wheelRunNTime(uint8_t is_cw, uint16_t time_ms)
```

## 输入参数

- `is_cw` 轮子的旋转方向
  - 0：逆时针
  - 1：顺时针
- `time_ms` 持续旋转的时间，单位为 `ms`

## 7.4. API-`wheelRunNCircle`

轮子旋转特定的圈数

### 函数原型

```
void FSUS_Servo::wheelRunNCircle(uint8_t is_cw, uint16_t circle_num)
```

## 输入参数

- `is_cw` 轮子的旋转方向
  - 0：逆时针
  - 1：顺时针
- `circle_num` 轮子旋转的圈数

## 7.5. 例程源码

```
servo_wheel_mode.ino
```

```
/*
 * 测试舵机轮式模式
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 配置参数
#define BAUDRATE 115200 // 波特率
#define SERVO_ID 0 // 舵机ID号

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); // 协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

/* 轮子持续旋转指令与停止指令测试 */
void testwheelRunAndStop(){
    uservo.wheelRun(FSUS_CCW); // 轮子持续旋转，方向为逆时针
```

```

    delay(2000);           // 等待2s
    uservo.wheelStop();
    delay(2000);           // 等待2s
    uservo.wheelRun(FSUS_CW); // 轮子持续旋转
    delay(2000);           // 等待2s
    uservo.wheelStop();
    delay(2000);           // 等待2s
}

/* 测试轮子旋转特定的时间 */
void testWheelRunNTime(){
    uservo.wheelRunNTime(FSUS_CW, 5000); // 轮子持续旋转5s(顺时针)
    delay(5000);
    uservo.wheelRunNTime(FSUS_CCW, 5000); // 轮子持续旋转5s(逆时针)
    delay(5000);
}

/* 测试轮子旋转特定的圈数 */
void testWheelRunNCircle(){
    uint16_t nCircle = 2; // 旋转圈数
    uint16_t delayMsEstimate = (uint16_t)(360.0 * nCircle / uservo.speed * 1000);
    // 估计旋转的时间
    uservo.wheelRunNCircle(FSUS_CW, 2); // 轮子持续旋转2圈(顺时针)
    delay(delayMsEstimate);           // 等到轮子旋转到特定的位置

    uservo.wheelRunNCircle(FSUS_CCW, 2); // 轮子持续旋转2圈(逆时针)
    delay(delayMsEstimate);           // 等到轮子旋转到特定的位置}
}

void setup(){
    protocol.init();           // 通信协议初始化
    uservo.init();             // 舵机角度初始化
    uservo.setSpeed(100);       // 设置转速为20°/s

    // 测试持续旋转与停止
    // testRunAndStop();

    // 测试旋转特定的时间
    // testWheelRunNTime();

    // 测试旋转特定的圈数
    testWheelRunNCircle();
}

void loop(){
}

```



## 8. 设置舵机角度

### 8.1. API- `setAngle`

设定舵机的角度

函数原型

```
/* 设置舵机的原始角度 */  
void FSUS_Servo::setRawAngle(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle, FSUS_INTERVAL_T  
interval, FSUS_POWER_T power)
```

```
/* 设置舵机的原始角度 */  
void FSUS_Servo::setRawAngle(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle, FSUS_INTERVAL_T  
interval)
```

```
/* 设置舵机的原始角度 */  
void FSUS_Servo::setRawAngle(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle)
```

输入参数

- `rawAngle`: 舵机的目标角度, 单位°
- `interval`: 舵机旋转的周期, 单位 ms
- `power`: 最大功率, 单位 mW

### 8.2. API- `setRawAngleByInterval`

函数原型

```
// 设置舵机的原始角度(指定周期)  
void FSUS_Servo::setRawAngleByInterval(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle,  
FSUS_INTERVAL_T interval, FSUS_INTERVAL_T t_acc, FSUS_INTERVAL_T t_dec,  
FSUS_POWER_T power)
```

输入参数

- `rawAngle`: 舵机的目标角度, 单位°
- `interval`: 舵机旋转的周期, 单位 ms
- `t_acc`: 加速时间
- `t_dec`: 减速时间
- `power`: 最大功率, 单位 mW

## 8.3. API- setRawAngleByVelocity

### 函数原型

```
// 设定舵机的原始角度(指定转速)
void FSUS_Servo::setRawAngleByVelocity(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle,
FSUS_SERVO_SPEED_T velocity, FSUS_INTERVAL_T t_acc, FSUS_INTERVAL_T t_dec,
FSUS_POWER_T power)
```

### 输入参数

- `rawAngle`: 舵机的目标角度, 单位°
- `velocity`: 舵机旋转的转速, 单位°/s
- `t_acc`: 加速时间
- `t_dec`: 减速时间
- `power`: 最大功率, 单位 mW

## 8.4. API- isStop

- 判断舵机是否在旋转, 是否是静止
- 改函数在执行的时候, 会先查询舵机当前的角度, 返回对比跟目标角度 `targetAngle` 之间的差值是否小于控制死区

### 函数原型

```
bool FSUS_Servo::isStop()
```

### 输入参数

- <无>

### 返回参数

- `is_stop`:
  - `true`: 舵机已经到达目标角度, 停下来了
  - `false`: 舵机还没有到达目标角度, 正在旋转

## 8.5. API- setRange

设置舵机的角度范围

### 函数原型

```
void FSUS_Servo::setAngleRange(FSUS_SERVO_ANGLE_T minAngle, FSUS_SERVO_ANGLE_T
maxAngle)
```

## 输入参数

- `minAngle`: 舵机角度下限
- `maxAngle`: 舵机角度上限

## 输出参数

- <无>

## 8.6. 例程源码

`servo_set_angle`

```
/*
 * 设置舵机的角度(单圈模式)
 * 提示: 拓展板上电之后, 记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者: 深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站: https://fashionrobo.com/
 * 更新时间: 2023/03/13
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    // RX TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
```

```

#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

uint16_t interval; // 运行周期 单位ms
uint16_t t_acc; // 加速时间 单位ms
uint16_t t_dec; // 减速时间 单位ms
float velocity; // 目标转速 单位°/s

/* 等待并报告当前的角度*/
void waitAndReport(){
    uservo.wait(); // 等待舵机旋转到目标角度
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + "
Target Angle = "+String(uservo.targetRawAngle, 1));
    delay(2000); // 暂停2s
}

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
}

void loop(){
    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 90°");
    uservo.setRawAngle(90.0); // 设置舵机的角度
    waitAndReport();
    delay(2000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -90°");
    uservo.setRawAngle(-90);
    waitAndReport();
    delay(2000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 90° - Set Interval = 500ms");
    interval = 1000;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleByInterval(90, interval, t_acc, t_dec, 0);
    waitAndReport();
    delay(2000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -90° - Set Velocity = 200°/s");
    velocity = 200.0;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleByVelocity(-90, velocity, t_acc, t_dec, 0);
    waitAndReport();
    delay(2000);
}

```

## 日志输出

```
Set Angle = 90°  
Real Angle = 89.7 Target Angle = 90.0  
Set Angle = -90°  
Real Angle = -89.6 Target Angle = -90.0  
Set Angle = 90° - Set Interval = 500ms  
Real Angle = 89.7 Target Angle = 90.0  
Set Angle = -90° - Set velocity = 200°/s  
Real Angle = -89.6 Target Angle = -90.0
```

## 9. 舵机阻塞式等待

### 9.1. API-`wait`

等待舵机旋转到目标角度，阻塞式

#### 函数原型

```
void FSUS_Servo::wait()
```

#### 输入参数

· <无>

#### 输出参数

· <无>

### 9.2. 例程源码

```
servo_wait.ino
```

```
/*  
 * 测试wait()函数,轮询角度直到舵机旋转到目标位置  
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键  
 * -----  
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司  
 * 网站：https://fashionrobo.com/  
 * 更新时间：2023/03/13  
 */  
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"  
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖  
  
// 总线伺服舵机配置参数  
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号  
#define BAUDRATE 115200 // 波特率
```

```

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    //                RX    TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

void setup(){

    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);
    DEBUG_SERIAL.println("Test Wait");
}

void loop(){
    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 90.0");
    uservo.setAngle(90.0); // 设置舵机的角度
    uservo.wait();
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = "+String(uservo.curRawAngle, 2));

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -90.0");
    uservo.setAngle(-90);
    uservo.wait();
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = "+String(uservo.curRawAngle, 2));
}

```

日志输出

```
Set Angle = -90.0
Real Angle = -89.00
Set Angle = 90.0
Real Angle = 89.80
Set Angle = -90.0
Real Angle = -89.00
Set Angle = 90.0
Real Angle = 89.80
Set Angle = -90.0
Real Angle = -89.00
Set Angle = 90.0
Real Angle = 89.80
Set Angle = -90.0
Real Angle = -89.00
```

## 10. 设置舵机角度-多圈模式

### 10.1. API-`setRawAngleMTurn`

#### 函数原型

```
// 设定舵机的原始角度(多圈)
void FSUS_Servo::setRawAngleMTurn(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle,
FSUS_INTERVAL_T_MTURN interval, FSUS_POWER_T power)
```

```
// 设定舵机的原始角度(多圈)
void FSUS_Servo::setRawAngleMTurn(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle,
FSUS_INTERVAL_T_MTURN interval)
```

```
// 设定舵机的原始角度(多圈)
void FSUS_Servo::setRawAngleMTurn(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle)
```

#### 输入参数

- `rawAngle` : 舵机的目标角度, 单位°
- `interval` : 舵机旋转的周期, 单位ms
- `power` : 最大功率, 单位mw

#### 输出参数

- <无>

## 10.2. API- setRawAngleByInterval

### 函数原型

```
// 设定舵机的原始角度(多圈+指定周期)
void FSUS_Servo::setRawAngleMTurnByInterval(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle,
FSUS_INTERVAL_T_MTURN interval, FSUS_INTERVAL_T t_acc, FSUS_INTERVAL_T t_dec,
FSUS_POWER_T power)
```

### 输入参数

- `rawAngle` : 舵机的目标角度, 单位 °
- `interval` : 舵机旋转的周期, 单位 ms
- `t_acc` : 加速时间, 单位 ms
- `t_dec` : 减速时间, 单位 ms
- `power` : 最大功率, 单位 mW

### 输出参数

- <无>

## 10.3. API- setRawAngleMTurnByVelocity

### 函数原型

```
// 设定舵机的原始角度(多圈+指定转速)
void FSUS_Servo::setRawAngleMTurnByVelocity(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle,
FSUS_SERVO_SPEED_T velocity, FSUS_INTERVAL_T t_acc, FSUS_INTERVAL_T t_dec,
FSUS_POWER_T power)
```

### 输入参数

- `rawAngle` : 舵机的目标角度, 单位 °
- `velocity` : 舵机旋转的速度, 单位 °/s
- `t_acc` : 加速时间, 单位 ms
- `t_dec` : 减速时间, 单位 ms
- `power` : 最大功率, 单位 mW

### 输出参数

- <无>



## 10.4. 例程源码

servo\_set\_angle\_mturn.ino

```
/*
 * 设置舵机的角度(多圈模式)
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    // RX TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机
```

```

uint32_t interval; // 运行周期 单位ms
uint16_t t_acc;    // 加速时间 单位ms
uint16_t t_dec;    // 减速时间 单位ms
float velocity;    // 目标转速 单位°/s

/* 等待并报告当前的角度*/
void waitAndReport(){
    uservo.wait(); // 等待舵机旋转到目标角度
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + "
Target Angle = "+String(uservo.targetRawAngle, 1));
    delay(2000); // 暂停2s
}

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); // 舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
}

void loop(){
    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 900°");
    uservo.setRawAngleMTurn(900.0); // 设置舵机的角度
    waitAndReport();

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -900.0°");
    uservo.setRawAngleMTurn(-900.0);
    waitAndReport();

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 900° - Set Interval = 10s");
    interval = 10000;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleMTurnByInterval(900, interval, t_acc, t_dec, 0);
    waitAndReport();

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -900° - Set velocity = 200°/s");
    velocity = 200.0;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleMTurnByVelocity(-900, velocity, t_acc, t_dec, 0);
    waitAndReport();
}

```

## 日志输出

```
Set Angle = 900°
Set Servo Angle
Set Angle = 900°
Real Angle = 899.0 Target Angle = 900.0
Set Angle = -900.0°
Real Angle = -899.0 Target Angle = -900.0
Set Angle = 900° - Set Interval = 10s
Real Angle = 899.0 Target Angle = 900.0
Set Angle = -900° - Set Velocity = 200°/s
Real Angle = -899.0 Target Angle = -900.0
```

## 11. 舵机扭力开关

### 11.1. API- setTorque

#### 函数原型

```
void FSUS_Servo::setTorque(bool enable)
```

#### 输入参数

• `enable`: 扭力是否开启

`true` : 开启扭力

`false`: 关闭扭力

#### 使用示例

```
uservo.setTorque(true); // 开启扭力
```

### 11.2. 例程源码

```
servo_torque.ino
```

```
/*
 * 测试舵机扭力开关
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 配置参数
#define BAUDRATE 115200 // 波特率
```

```
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号

FSUS_Protocol protocol; //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机
void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机初始

    uservo.setTorque(true); // 开启扭力
    // uservo.setTorque(false); // 开启扭力
}

void loop(){

}
```

## 12. 舵机标定

### 12.1. API-calibration

在 `FSUS_Servo` 类里面，有两个跟标定相关的参数：

```
class FSUS_Servo{
public:
    ...
    float kAngleReal2Raw; // 舵机标定数据-舵机角度与位置之间的比例系数
    float bAngleReal2Raw; // 舵机标定数据-舵机角度与位置转换过程中的偏移量
    ...
}
```

舵机真实角度跟原始角度的映射关系如下：

$$angleRaw = kAngleReal2Raw \cdot angleReal + bAngleReal2Raw$$

#### 函数原型

```
void FSUS_Servo::calibration(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawA, FSUS_SERVO_ANGLE_T realA,
    FSUS_SERVO_ANGLE_T rawB, FSUS_SERVO_ANGLE_T realB)
```

#### 输入参数

- `rawA` 在位置A时刻舵机原始的角度
- `realA` 在位置A时刻舵机真实的角度
- `rawB` 在位置B时刻舵机原始的角度
- `realB` 在位置B时刻舵机真实的角度

#### 使用示例

```
// 设置舵机的标定点
// 样本1
#define SERVO_REAL_ANGLE_A 90 // 舵机真实角度
#define SERVO_RAW_ANGLE_A -86.2 // 舵机原始角度
// 样本2
#define SERVO_REAL_ANGLE_B -90 // 舵机真实角度
#define SERVO_RAW_ANGLE_B 91.9 // 舵机原始角度

// 输入舵机标定数据
uservo.calibration(
    SERVO_RAW_ANGLE_A, SERVO_REAL_ANGLE_A, \
    SERVO_RAW_ANGLE_B, SERVO_REAL_ANGLE_B);
```

## 函数原型

```
void FSUS_Servo::calibration(float kAngleReal2Raw, float bAngleReal2Raw);
```

## 输入参数

- `kAngleReal2Raw`：舵机标定数据-舵机角度与位置之间的比例系数
- `bAngleReal2Raw`：舵机标定数据-舵机角度与位置转换过程中的偏移量

## 12.2. API-`angleReal2Raw`

舵机真实角度转换为舵机原始角度

## 函数原型

```
// 真实角度转化为原始角度
FSUS_SERVO_ANGLE_T FSUS_Servo::angleReal2Raw(FSUS_SERVO_ANGLE_T realAngle);
```

## 输入参数

- `realAngle`：舵机真实角度

## 返回参数

- `rawAngle`：舵机原始角度

## 12.3. API-`angleRaw2Real`

舵机原始角度转化为真实角度

## 函数原型

```
// 原始角度转换为真实角度
FSUS_SERVO_ANGLE_T FSUS_Servo::angleRaw2Real(FSUS_SERVO_ANGLE_T rawAngle);
```

### 输入参数

- `rawAngle`: 舵机原始角度

### 返回参数

- `realAngle`: 舵机真实角度

## 12.4. 例程源码

servo\_calibration

```
/*
 * 测试舵机标定
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2023/03/13
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 设置舵机的标定点
// 样本1
#define SERVO_REAL_ANGLE_A 90 // 舵机真实角度
#define SERVO_RAW_ANGLE_A -86.2 // 舵机原始角度
// 样本2
#define SERVO_REAL_ANGLE_B -90 // 舵机真实角度
#define SERVO_RAW_ANGLE_B 91.9 // 舵机原始角度

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800
#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200
```

```

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    //                RX    TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200
#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 调试串口初始化
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
    // 输入舵机标定数据
    uservo.calibration(
        SERVO_RAW_ANGLE_A, SERVO_REAL_ANGLE_A, \
        SERVO_RAW_ANGLE_B, SERVO_REAL_ANGLE_B);

    // 打印舵机标定数据
    DEBUG_SERIAL.println("kAngleReal2Raw = "+String(uservo.kAngleReal2Raw,2) + \
        "; bAngleReal2Raw = " + String(uservo.bAngleReal2Raw, 2));
}

void loop(){
    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 90°");
    uservo.setAngle(90.0); // 设置舵机的角度
    uservo.wait();
    delay(2000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -90°");
    uservo.setAngle(-90);
    uservo.wait();
    delay(2000);
}

```

日志输出

```
Set Servo Angle
```

```
kAngleReal2Raw = -0.99; bAngleReal2Raw = 2.85
```

```
Set Angle = 90
```

```
Set Angle = -90
```

## 13. 舵机转速设置

### 13.1. API- setSpeed

#### 函数原型

```
void FSUS_Servo::setSpeed(FSUS_SERVO_SPEED_T speed)
```

#### 输入参数

- `speed` 舵机的平均转速, 单位°/s

#### 返回参数

- <无>

## 14. 舵机数据读取

### 14.1. API

#### 函数原型

```
uint16_t FSUS_Servo::queryVoltage()// 查询舵机的电压(单位mV)
```

```
uint16_t FSUS_Servo::queryCurrent()// 查询舵机的电流(单位mA)
```

```
uint16_t FSUS_Servo::queryPower()// 查询舵机的功率(单位mW)
```

```
uint16_t FSUS_Servo::queryTemperature()// 查询舵机的温度(单位 ADC)
```

```
uint8_t FSUS_Servo::queryStatus()// 查询舵机状态
```

#### 输入参数

- <无>

#### 返回参数

舵机的数据



## 14.2. 示例源码

servo\_data\_read.ino

```
/*
 * 舵机数据读取实验
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2024/08/14
 **/
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h" // 总线伺服舵机通信协议
#include "FashionStar_UartServo.h"        // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 配置
#define SERVO_ID 0          // 舵机ID号
#define BAUDRATE 115200    // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
#include <SoftwareSerial.h>
#define SOFT_SERIAL_RX 6
#define SOFT_SERIAL_TX 7
SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
#define DEBUG_SERIAL softSerial
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
#define DEBUG_SERIAL Serial
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
#define DEBUG_SERIAL Serial
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
#include <HardwareSerial.h>
//                                RX    TX
HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
// HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
#define DEBUG_SERIAL Serial1
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); // 协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

// 读取数据
uint16_t voltage; // 电压 mV
uint16_t current; // 电流 mA
```

```

uint16_t power;          // 功率 mw
uint16_t temperature;    // 温度 ADC
uint8_t status;          // 状态

void setup()
{

    protocol.init(); // 舵机通信协议初始化
    uservo.init();    // 总线伺服舵机初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);
    DEBUG_SERIAL.println("Start To Test Servo Data Read \n"); // 打印日志

    // uservo.setAngle(-25.0, 1000, 200); // 设置舵机角度(限制功率)
}

void loop()
{
    // 读取电压数据
    voltage = uservo.queryVoltage();
    DEBUG_SERIAL.println("voltage: " + String((float)voltage, 1) + " mV");
    delay(100);
    // 读取电流数据
    current = uservo.queryCurrent();
    DEBUG_SERIAL.println("current: " + String((float)current, 1) + " mA");
    delay(100);
    // 读取功率数据
    power = uservo.queryPower();
    DEBUG_SERIAL.println("power: " + String((float)power, 1) + " mW");
    delay(100);
    // 读取温度数据, 需要做ADC转℃
    temperature = uservo.queryTemperature();
    temperature = 1 / (log(temperature / (4096.0f - temperature)) / 3435.0f + 1 /
(273.15 + 25)) - 273.15;
    DEBUG_SERIAL.println("temperature: " + String((float)temperature, 1) + "
Celsius");

    // 读取工作状态数据
    /*
        BIT[0] - 执行指令置1, 执行完成后清零。
        BIT[1] - 执行指令错误置1, 在下次正确执行后清零。
        BIT[2] - 堵转错误置1, 解除堵转后清零。
        BIT[3] - 电压过高置1, 电压恢复正常后清零。
        BIT[4] - 电压过低置1, 电压恢复正常后清零。
        BIT[5] - 电流错误置1, 电流恢复正常后清零。
        BIT[6] - 功率错误置1, 功率恢复正常后清零。
        BIT[7] - 温度错误置1, 温度恢复正常后清零。
    */
    //
    status = uservo.queryStatus();
    char binStr[9]; // 8位二进制字符串加上终止符
    for (int i = 7; i >= 0; i--) {
        binStr[7 - i] = (status & (1 << i)) ? '1' : '0';
    }
    binStr[8] = '\0'; // 字符串终止符
    DEBUG_SERIAL.print("workState: ");
    DEBUG_SERIAL.println(binStr);
}

```

```

int bitValue = bitRead(status, 3);
//判断电压错误标志是否触发
if (bitValue)
{
    DEBUG_SERIAL.println("voltage_high");
}
bitValue = bitRead(status, 4);
if (bitValue)
{
    DEBUG_SERIAL.println("voltage_low");
}
delay(100);

delay(1000);
}

```

## 15. 多串口工作

### 15.1. 例程源码

servo\_ESP32

```

/*
 * 舵机角度模式 ESP32 多串口版本
 * -----
 * 作者： 深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站： https://fashionrobo.com/
 * 更新时间： 2023/03/13
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h" // 总线伺服舵机通信协议
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置
#define USERVO_BAUDRATE (uint32_t)115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#define DEBUG_SERIAL Serial
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

//多串口版本主要区别在于：串口舵机管理器&舵机挂载在串口上，2个部分//
// 串口1舵机管理器
FSUS_Protocol protocol_ch1(&Serial1, USERVO_BAUDRATE);
// 串口2舵机管理器
FSUS_Protocol protocol_ch2(&Serial2, USERVO_BAUDRATE);

// 舵机 #0 挂载在串口1上
FSUS_Servo uservo_0(0, &protocol_ch1); // 创建舵机
// 舵机 #1 挂载在串口2上

```

```

FSUS_Servo uservo_1(1, &protocol_ch2); // 创建舵机
//////////*请以上面串口1,2范例为标准*//////////

void setup(){
    // 总线伺服舵机 #0 初始化
    uservo_0.init();
    // 总线伺服舵机 #1 初始化
    uservo_1.init();

    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);
    DEBUG_SERIAL.println("Start To Ping Servo\n");
}

void loop(){
    // 舵机通讯检测
    bool u0_valid = uservo_0.ping();
    String message1 = "servo #" + String(uservo_0.servoId, DEC) + " is "; // 日志输出
    if(u0_valid){
        message1 += "online";
    }else{
        message1 += "offline";
    }
    // 调试串口初始化
    DEBUG_SERIAL.println(message1);

    // 舵机通讯检测
    bool u1_valid = uservo_1.ping();
    String message2 = "servo #" + String(uservo_1.servoId, DEC) + " is "; // 日志输出
    if(u1_valid){
        message2 += "online";
    }else{
        message2 += "offline";
    }
    // 调试串口初始化
    DEBUG_SERIAL.println(message2);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 90°");
    uservo_0.setRawAngle(90.0); // 设置舵机的角度
    //waitAndReport();
    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 90°");
    uservo_1.setRawAngle(90.0); // 设置舵机的角度
    delay(2000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -90°");
    uservo_0.setRawAngle(-90);
    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -90°");
    uservo_1.setRawAngle(-90);
    // waitAndReport();
    delay(2000);
}

```

## 16.原点设置

### 注意事项:

- 仅适用于无刷磁编码舵机
- 需要在失锁状态下使用本API

### 16.1. API-SetOriginPoint

#### 函数原型

```
void FSUS_Servo::SetOriginPoint();
```

#### 输入参数

- <无>

#### 返回参数

- <无>

### 16.2.示例源码

servo\_set\_origin\_point.ino

```
/*
 * 设置舵机原点
 * -----
 * 作者： 深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站： https://fashionrobo.com/
 * 更新时间： 2024/08/14
 */
#include "FashionStar_UartServoProtocol.h" // 总线伺服舵机通信协议
#include "FashionStar_UartServo.h"        // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 总线伺服舵机配置
#define SERVO_ID 0 // 舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
#include <SoftwareSerial.h>
#define SOFT_SERIAL_RX 6
#define SOFT_SERIAL_TX 7
SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
#define DEBUG_SERIAL softSerial
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 4800

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
#define DEBUG_SERIAL Serial
```

```

#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
#define DEBUG_SERIAL Serial
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
#include <HardwareSerial.h>
//          RX    TX
HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
// HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
#define DEBUG_SERIAL Serial1
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); // 协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

void setup()
{
    protocol.init(); // 舵机通信协议初始化
    uservo.init(); // 总线伺服舵机初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE);

    uservo.setTorque(0);
    uservo.queryRawAngle();
    // 输出查询信息
    DEBUG_SERIAL.println("Before Set Origin Point: Servo Angle: " +
String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg");
    uservo.SetOriginPoint();
    delay(1000);
    uservo.queryRawAngle();
    DEBUG_SERIAL.println("After Set Origin Point: Servo Angle: " +
String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg");
}

void loop()
{
    uservo.queryRawAngle();
    String message = "Status Code: " + String(uservo.protocol-
>responsePack.recv_status, DEC) + " servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " ,
Current Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg";
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    delay(1000);
}

```

## 17.重设多圈角度

#### 注意事项:

- 仅适用于磁编码舵机
- 需要在失锁状态下使用本API

## 17.1. API-ResetMultiTurnAngle

### 函数原型

```
void FSUS_Servo::ResetMultiTurnAngle();
```

### 输入参数

- <无>

### 返回参数

- <无>

## 17.2.示例源码

servo\_reset\_multiturn\_angle.ino

```
/*
 * 舵机重设多圈角度
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2024/12/17
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 串口总线舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200
```

```

    #elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    //          RX    TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

uint32_t interval; // 运行周期 单位ms
uint16_t t_acc;    // 加速时间 单位ms
uint16_t t_dec;    // 减速时间 单位ms
float velocity;    // 目标转速 单位°/s

/* 等待并报告当前的角度*/
void waitAndReport(){ // 等待舵机旋转到目标角度
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + "
Target Angle = "+String(uservo.targetRawAngle, 1));
    delay(5000); // 暂停2s
}

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
}

void loop(){

    uservo.setRawAngleMTurn(1000.0); // 设置舵机的角度
    delay(7000);
    uservo.queryRawAngleMTurn(); //读取角度
    // 日志输出
    String message = "Status Code: " + String(uservo.protocol-
>responsePack.recv_status, DEC) + " servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " ,
Current Angle = "+String(uservo.curRawAngle, 1)+" deg";
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    // 等待1s
    delay(1000);
    uservo.StopOnControlUnloading(); //停止舵机（重置多圈需要在舵机停止状态）
    delay(10);
}

```



```

    uservo.ResetMultiTurnAngle();    //重置多圈
    delay(10);
    uservo.queryRawAngleMTurn();    //读取角度
    message = "Status Code: " + String(uservo.protocol->responsePack.recv_status,
DEC) + " servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " , Current Angle =
" + String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg";
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    // 等待1s
    delay(1000);

    uservo.setRawAngleMTurn(-1000.0); // 设置舵机的角度
    delay(7000);
    uservo.queryRawAngleMTurn();
    // 日志输出
    message = "Status Code: " + String(uservo.protocol->responsePack.recv_status,
DEC) + " servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " , Current Angle =
" + String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg";
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    // 等待1s
    delay(1000);
    uservo.StopOnControlUnloading();
    delay(10);
    uservo.ResetMultiTurnAngle();
    delay(10);
    uservo.queryRawAngleMTurn();
    message = "Status Code: " + String(uservo.protocol->responsePack.recv_status,
DEC) + " servo #" + String(uservo.servoId, DEC) + " , Current Angle =
" + String(uservo.curRawAngle, 1) + " deg";
    DEBUG_SERIAL.println(message);
    // 等待1s
    delay(1000);
}

```

## 18.异步命令

### 注意事项:

- 仅适用于无刷磁编码舵机V316及之后的版本

### 18.1. API

#### 函数原型

```

void FSUS_Servo::BeginAsync();    //开始异步指令

void FSUS_Servo::EndAsync(uint8_t cancel);    // 结束异步指令

```

#### 输入参数

- `cancel` : 0 执行; 1 取消

## 返回参数

- <无>

## 18.2.示例源码

servo\_async.ino

```
/*
 * 舵机异步命令
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2024/12/17
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 串口总线舵机配置参数
#define SERVO_ID 3 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    // RX TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif
```

```

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

/* 等待并报告当前的角度*/
void waitAndReport(){
    uservo.wait(); // 等待舵机旋转到目标角度
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + "
Target Angle = "+String(uservo.targetRawAngle, 1));
    delay(2000); // 暂停2s
}

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
}

void loop(){

    float angle;
    uservo.setRawAngle(0.0); // 设置舵机的角度
    uservo.BeginAsync(); //开始异步指令
    delay(1000);
    uservo.setRawAngle(90.0); // 存入设置舵机角度
    /*支持存入命令：
    设置舵机原始角度
    设置舵机的原始角度(指定周期)
    设定舵机的原始角度(指定转速)
    设定舵机的原始角度(多圈)
    设定舵机的原始角度(多圈+指定周期)
    设定舵机的原始角度(多圈+指定转速)
    */
    delay(1000);
    uservo.EndAsync(0); //结束异步，执行存入的指令
    delay(1000);

    uservo.BeginAsync(); //开始异步指令
    delay(1000);
    uservo.setRawAngle(180.0); // 存入设置舵机角度
    delay(1000);
    uservo.EndAsync(1); //结束异步，执行存入的指令
    delay(1000);

}

```

## 19.数据监控

注意事项：

- 仅适用于无刷磁编码舵机V316及之后的版本

## 19.1. API

### 函数原型

```
ServoMonitorData FSUS_Servo::ServoMonitor();
```

### 输入参数

- <无>

### 返回参数

舵机的数据

## 19.2. 示例源码

servo\_monitor.ino

```
/*
 * 舵机数据监控
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2024/12/17
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 串口总线舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200
```

```

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    //          RX    TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

uint16_t voltage;
uint16_t Current;
uint16_t Power;
uint16_t Temperature;
uint8_t Status;
float Angle;
uint8_t Turns;

/* 等待并报告当前的角度*/
void waitAndReport(){
    uservo.wait(); // 等待舵机旋转到目标角度
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + "
Target Angle = "+String(uservo.targetRawAngle, 1));
    delay(2000); // 暂停2s
}

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
}

void loop(){

    ServoMonitorData data = uservo.ServoMonitor();

    // 打印舵机监控数据
    if (data.isValid) {
        DEBUG_SERIAL.println("Servo Monitor Data (Valid):");
        DEBUG_SERIAL.print("Servo ID: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.servoId);
        DEBUG_SERIAL.print("Voltage: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.voltage);
        DEBUG_SERIAL.print("Current: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.current);
        DEBUG_SERIAL.print("Power: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.power);
        DEBUG_SERIAL.print("Temperature: ");
    }
}

```

```

        DEBUG_SERIAL.println(data.temperature);
        DEBUG_SERIAL.print("Status: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.status);
        DEBUG_SERIAL.print("Angle: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.angle);
        DEBUG_SERIAL.print("Turns: ");
        DEBUG_SERIAL.println(data.turns);
        delay(2000);
    } else {
        DEBUG_SERIAL.println("Failed to receive valid servo data.");
        delay(2000);
    }
}

```

日志输出

```

Servo Monitor Data (Valid):
Servo ID: 0
Voltage: 12051.00
Current: 30.00
Power: 361.00
Temperature: 2015.00
Status: 0
Angle: 4999.90
Turns: 13.00

```

## 20.控制模式停止指令

注意事项:

- 仅适用于无刷磁编码舵机V316及之后的版本

### 20.1. API

函数原型

```

void StopOnControlMode(uint8_t method, uint16_t power); // 控制模式停止指令

void StopOnControlUnloading(); // 控制模式停止指令-卸力（失锁）

void StopOnControlKeep(uint16_t power); // 控制模式停止指令-锁力

void StopOnControlDamping(uint16_t power); // 控制模式停止指令-阻尼

```

输入参数

- `method` : 停止指令执行方式

0x10-停止后卸力(失锁)

0x11-停止后保持锁力

0x12-停止后进入阻尼状态

- `power` : 扭矩开关后功率

单位: mW, 如果为 0 或大于功率保护值, 则按功率保护值操作。

## 返回参数

- <无>

## 20.2.示例源码

`servo_stop.ino`

```
/*
 * 设置舵机的角度（多圈）-停止
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2024/12/17
 */

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 串口总线舵机配置参数
#define SERVO_ID 1 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    // RX TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
```

```

HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
#define DEBUG_SERIAL Serial1
#define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

uint32_t interval; // 运行周期 单位ms
uint16_t t_acc; // 加速时间 单位ms
uint16_t t_dec; // 减速时间 单位ms
float velocity; // 目标转速 单位°/s

/* 等待并报告当前的角度*/
void waitAndReport(){
    uservo.wait(); // 等待舵机旋转到目标角度
    DEBUG_SERIAL.println("Real Angle = " + String(uservo.curRawAngle, 1) + "
Target Angle = "+String(uservo.targetRawAngle, 1));
    delay(2000); // 暂停2s
}

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
    DEBUG_SERIAL.println("Set Servo Angle");
}

void loop(){

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 10000° ,StopOnControlUnloading\r\n");
    interval = 500;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleMTurnByInterval(10000, interval, t_acc, t_dec, 0);
    delay(2000); // 暂停2s
    uservo.StopOnControlUnloading();//停止失锁，可掰动
    delay(5000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -10000° ,StopOnControlKeep\r\n");
    interval = 500;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleMTurnByInterval(-10000, interval, t_acc, t_dec, 0);
    delay(2000); // 暂停2s
    uservo.StopOnControlKeep(100);//停止锁止，无法掰动
    delay(5000);

    DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = 10000° ,StopOnControlKeep\r\n");
    interval = 500;
    t_acc = 100;
    t_dec = 100;
    uservo.setRawAngleMTurnByInterval(10000, interval, t_acc, t_dec, 0);
    delay(2000); // 暂停2s

```



```

uservo.StopOnControlDamping(500); //停止阻尼，可掰动（有阻尼感）
delay(5000);

DEBUG_SERIAL.println("Set Angle = -10000° ,StopOnControlkeep\r\n");
interval = 500;
t_acc = 100;
t_dec = 100;
uservo.setRawAngleTurnByInterval(-10000, interval, t_acc, t_dec, 0);
delay(6000); // 暂停2s

}

```

## 21.同步控制/同步数据监控

### 注意事项：

- 仅适用于无刷磁编码舵机V316及之后的版本
- Arduino UNO板子的RAM只有2k，目前只支持12个舵机同步

### 21.1. API

#### 函数原型

```

void FSUS_Servo::SyncCommand(uint8_t servocount, uint8_t syncmode,
FSUS_sync_servo servoSync[]); //同步控制

void FSUS_Servo::SyncMonitorCommand(uint8_t servocount, FSUS_sync_servo
servoSync[], ServoMonitorData* data); // 同步数据监控

```

#### 输入参数

- <无>

#### 返回参数

舵机的数据

### 21.2.示例源码

servo\_sync\_command.ino

```

/*
 * 同步控制/同步监控
 * 提示：拓展板上电之后，记得按下Arduino的RESET按键
 * -----
 * 作者：深圳市华馨京科技有限公司
 * 网站：https://fashionrobo.com/
 * 更新时间：2024/12/30
 */

```

```

#include "FashionStar_UartServoProtocol.h"
#include "FashionStar_UartServo.h" // Fashion Star总线伺服舵机的依赖

// 串口总线舵机配置参数
#define SERVO_ID 0 //舵机ID号
#define BAUDRATE 115200 // 波特率

// 调试串口的配置
#if defined(ARDUINO_AVR_UNO)
    #include <SoftwareSerial.h>
    #define SOFT_SERIAL_RX 6
    #define SOFT_SERIAL_TX 7
    SoftwareSerial softSerial(SOFT_SERIAL_RX, SOFT_SERIAL_TX); // 创建软串口
    #define DEBUG_SERIAL softSerial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_AVR_MEGA2560)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_ESP32)
    #define DEBUG_SERIAL Serial
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE 115200

#elif defined(ARDUINO_ARCH_STM32)
    #include <HardwareSerial.h>
    // RX TX
    HardwareSerial Serial1(PA10, PA9);
    //HardwareSerial Serial2(PA3, PA2); //这里串口2不需要定义
    HardwareSerial Serial3(PB11, PB10);
    #define DEBUG_SERIAL Serial1
    #define DEBUG_SERIAL_BAUDRATE (uint32_t)115200

#endif

FSUS_Protocol protocol(BAUDRATE); //协议
FSUS_Servo uservo(SERVO_ID, &protocol); // 创建舵机

FSUS_sync_servo servosyncArray[18]; //

void setup(){
    protocol.init(); // 通信协议初始化
    uservo.init(); //舵机角度初始化
    // 打印例程信息
    DEBUG_SERIAL.begin(DEBUG_SERIAL_BAUDRATE); // 初始化软串口的波特率
}

int mode;
int count;
ServoMonitorData servodata[1];
void loop(){
    mode = 1;
    /* mode 1:单圈角度控制
       mode 2:单圈角度模式-指定时间
       mode 3:单圈角度模式-指定速度
       mode 4:多圈角度模式
       mode 5:多圈角度模式-指定时间
    */
}

```

mode 5:多圈角度模式-指定速度

注意: Arduino UNO板子的RAM只有2k, 目前只支持12个舵机同步

```
*/  
count = 4;  
for (int i = 0; i < count; i++) {  
    servoSyncArray[i].servoId = i;  
    servoSyncArray[i].angle = 90;  
    servoSyncArray[i].interval = 1000;  
    servoSyncArray[i].interval_multiturn = 1000;  
    servoSyncArray[i].velocity = 360;  
    servoSyncArray[i].t_acc = 100;  
    servoSyncArray[i].t_dec = 100;  
    servoSyncArray[i].power = 0;  
}  
  
uservo.SyncCommand(count,mode, servoSyncArray);  
delay(2000);  
  
uservo.SyncMonitorCommand(count, servoSyncArray,servodata);  
delay(2000);  
    for (int i = 0; i < count; i++) {  
        DEBUG_SERIAL.println("id:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].servoId);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("voltage:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].voltage);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("current:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].current);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("power:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].power);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("temperature:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].temperature);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("status:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].status);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("angle:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].angle);  
  
        DEBUG_SERIAL.println("turns:"); // 打印每个 syncmonitorData  
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].turns);  
        delay(1000);  
    }  
    delay(2000);  
  
    mode = 1;  
    count = 4;  
    for (int i = 0; i < count; i++) {  
        servoSyncArray[i].servoId = i;  
        servoSyncArray[i].angle = 0;  
        servoSyncArray[i].interval = 1000;  
        servoSyncArray[i].interval_multiturn = 1000;  
        servoSyncArray[i].velocity = 360;  
        servoSyncArray[i].t_acc = 100;
```

```

servoSyncArray[i].t_dec = 100;
servoSyncArray[i].power = 0;
}

uservo.SyncCommand(count,mode, servoSyncArray);
delay(2000);
uservo.SyncMonitorCommand(count,servoSyncArray,servodata);
delay(2000);
    for (int i = 0; i < count; i++) {
        DEBUG_SERIAL.println("id:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].servoId);

        DEBUG_SERIAL.println("voltage:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].voltage);

        DEBUG_SERIAL.println("current:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].current);

        DEBUG_SERIAL.println("power:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].power);

        DEBUG_SERIAL.println("temperature:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].temperature);

        DEBUG_SERIAL.println("status:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].status);

        DEBUG_SERIAL.println("angle:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].angle);

        DEBUG_SERIAL.println("turns:"); // 打印每个 syncmonitorData
        DEBUG_SERIAL.println(servodata[i].turns);
        delay(1000);
    }
    delay(2000);
}

```

日志输出

```

id:
0
voltage:
11427.00
current:
30.00
power:
342.00
temperature:
2035.00
status:
0
angle:
0.10

```

turns:  
0.00

id:  
1

voltage:  
11654.00

current:  
30.00

power:  
349.00

temperature:  
2053.00

status:  
0

angle:  
0.10

turns:  
0.00

id:  
2

voltage:  
11553.00

current:  
30.00

power:  
346.00

temperature:  
2108.00

status:  
0

angle:  
0.10

turns:  
0.00

id:  
3

voltage:  
11543.00

current:  
30.00

power:  
346.00

temperature:  
2041.00

status:  
0

angle:  
0.10

turns:  
0.00

