

舵机指令（以0号舵机为例）

通讯检测1

12 4C 01 01 00 60

重设使用者资料2

12 4C 02 01 00 61

读取参数3

读取舵机电压 12 4c 03 02 00 01 64
读取舵机电流 12 4c 03 02 00 02 65
读取舵机功率 12 4c 03 02 00 03 66
读取舵机温度 12 4c 03 02 00 04 67
读取舵机状态 12 4c 03 02 00 05 68

执行指令中	_1
执行指令错误	_2
堵转错误	_4
电压高压	_8
电压低压	1_
电流错误	2_
功率错误	4_
温度错误	8_

写入参数4

控制回应 12 4c 04 03 00 21 00 86
舵机编号 12 4c 04 03 00 22 01 88
波特率 12 4c 04 03 00 24 04 8d

0x01-9600

0x02-19200

0x03-38400

0x04-57600

0x05-115200 (默认)

0x06-250000

0x07-500000

0x08-1000000

堵转保护 (开/关)	12 4c 04 03 01 25 01 8c
堵转功率上限	12 4c 04 04 01 26 10 27 c4
低压保护电压	12 4c 04 04 00 27 88 13 28
高压保护电压	12 4c 04 04 00 28 40 1f ed
温度保护值	12 4c 04 04 00 29 90 01 20
功率保护值	12 4c 04 04 00 2a a8 61 99
电流保护值	12 4c 04 04 00 2b b8 0b 54
加速度	12 4c 04 03 00 2c 04 95
上电锁力开关	12 4c 04 03 00 2e 01 94
轮式模式刹车开关	12 4c 04 03 00 2f 01 95
角度限制开关	12 4c 04 03 00 30 00 95
上电缓启动开关	12 4c 04 03 00 31 00 96

读取批次资料5

12 4c 05 01 00 64

写入批次资料(写入设定区所有资料内容)6

太长，基本不用

轮式模式7

停止 12 4c 07 06 00 00 00 00 00 6b

顺时针100dps一直转 12 4c 07 06 00 81 64 00 00 50

顺时针100dps转10圈 12 4c 07 06 00 82 64 00 0a 00 5b

顺时针10dps转3秒 12 4c 07 06 00 83 64 00 b8 0b 15

执行方式：80顺时针/ 00逆时针 + 00停止/01启动/02定圈/03定时

角度模式8

1秒到90度：12 4c 08 07 00 84 03 e8 03 00 00 df

角度+时间+功率

阻尼模式控制9

12 4c 09 03 00 e8 03 55

读取角度10

12 4c 0a 01 00 69

角度模式（基于加减速时间） 11

目标角度90度，总时间1秒，加速0.1秒，减速0.1秒，全功率：12 4c 0b 0b 00 **84 03 e8 03 64 00 64 00 00 00** ae

角度+总时间+加速时间+减速时间+功率

角度模式（基于目标速度） 12

目标角度90度，目标速度200dps，加速0.1秒，减速0.1秒，全功率：12 4c 0c 0b 00 **84 03 d0 07 64 00 64 00 00 00** 9b

角度+目标速度+加速时间+减速时间+功率

多圈角度模式13

目标角度90度，总时间1秒：12 4c 0d 0b 00 84 03 00 00 e8 03 00 00 00 00 e8

角度+时间+功率

多圈角度模式（基于加减速时间） 14

目标角度600度，总时间1秒，加速0.1秒，减速0.1秒，全功率：12 4c 0e 0f 00 70 17 00 00 e8 03 00 00 64 00 64 00 00 00 b5

角度+总时间+加速时间+减速时间+功率

多圈角度模式（基于目标速度） 15

目标角度600度，目标速度200dps，加速0.1秒，减速0.1秒，全功率：12 4c 0f 0d 00 70 17 00 00 d0 07 64 00 64 00 00 00 a0

角度+目标速度+加速时间+减速时间+功率

读取多圈角度16

12 4c 10 01 00 6f

重设多圈角度17

需轮式模式停止或阻尼模式后，才有效

12 4c 11 01 00 70