



目录

1. 串口设置	- 2 -
1.1 波特率设为 115200	- 2 -
1.2 发送新行要勾上（如上图）	- 2 -
2. 硬件连接	- 2 -
3. 发送指令	- 4 -
3.1 电机轨迹指令	- 4 -
3.2 电机位置指令	- 4 -
3.3 编码器测试	- 5 -
3.4 参数读写测试	- 5 -
3.5 系统指令	- 5 -



1. 串口设置

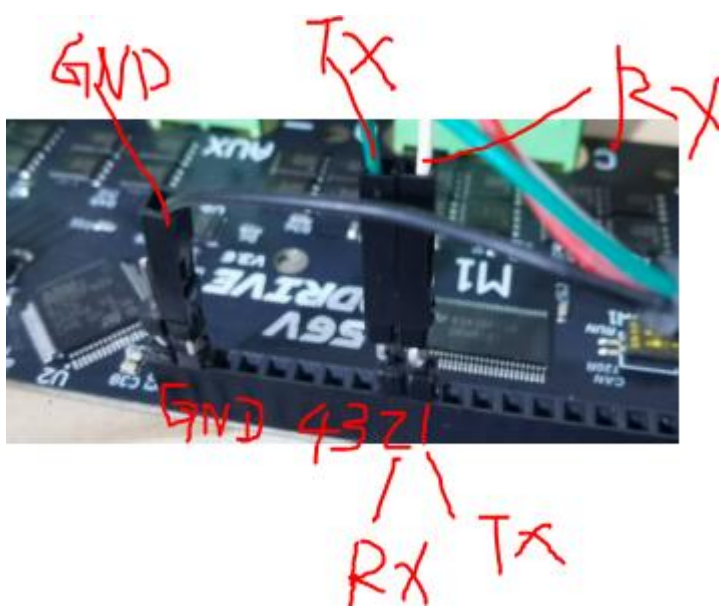
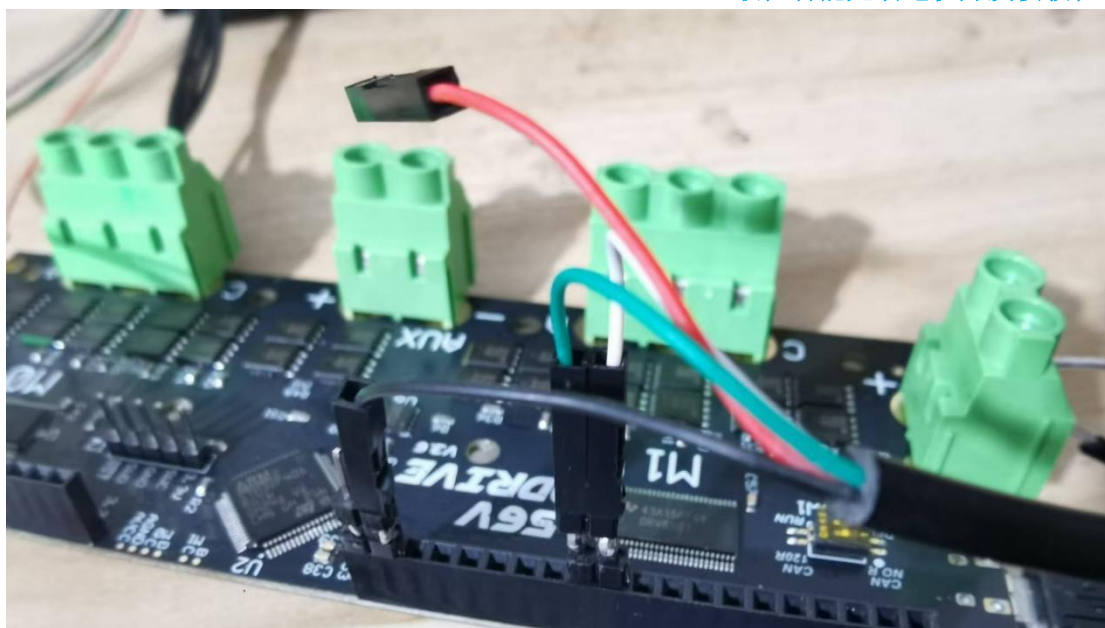
1.1 波特率设为 115200

1.2 发送新行要勾上（如上图）



2. 硬件连接

Gpio 1 2 GND 分别按下图连接





引出线定义：红色 5V

黑色 GND

白色 RXD

绿色 TXD

串口 TTL 线

3. 发送指令

3.1 电机轨迹指令

3.1.1 控制电机 0 正向绕轴运动 50 圈

t 0 50\n

3.1.2 控制电机 0 反向绕轴运动 50 圈

t 0 -50\n

3.2 电机位置指令

对于一次要发送一个设定值的基本用途，请使用 q 指令。如果具有实时控制器，该实时控制器正在流送设定值并跟踪轨迹，请使用 p 指令。

3.2.1 q 指令 控制电机 0 正向转 50 圈，速度极限为 10 圈/秒，扭矩极限为 0.1Nm



```
q 0 50 10 0.1\n
```

3.2.2 控制电机 0 反向转 50 圈，速度极限为 20 圈/秒，扭矩极限为 0.1Nm

```
q 0 -50 20 0.1\n
```

注意：速度极限与扭矩极限为可选项，可以不设置。

3.2.3 p 指令 控制电机 0 正向转 50 圈，速度前馈为 0，扭矩前馈为 0

```
p 0 50 0 0\n
```

3.2.4 控制电机 0 反向转 50 圈，速度前馈为 0，扭矩前馈为 0

```
p 0 -50 0 0\n
```

注意：速度前馈与扭矩前馈为可选项，可以不设置。

3.3 编码器测试

4.3.1 请求反馈指令 反馈编码器 0 的位置与转速。

```
f 0\n
```

3.4 参数读写测试

3.4.1 写入参数 写入电机 0 位置，电机正转 123.456 圈

```
w axis0.controller.input_pos 123.456
```

3.4.2 写入电机 0 位置，电机反转 123.456 圈

```
w axis0.controller.input_pos -123.456
```

3.5 系统指令

3.5.1 保存配置

```
ss\n
```



3.5.2 擦除配置

se/n

3.5.2 重启

sr/n