

高擎电机寄存器功能说明表			
寄存器地址	寄存器名称	r/w	寄存器说明
0x000	模式	R/W	电机运行模式（具体模式见 表2电机运行模式）
0x001	位置	R	电机输出轴位置
0x002	速度	R	电机输出轴速度
0x003	转矩	R	电机的输出轴转矩
0x004	Q 相电流	R	Q 相电流
0x005	D 相电流	R	D 相电流
0x006	保留		保留
0x00d	电压	R	输入电压
0x00e	温度	R	温度
0x00f	错误代码	R	具体错误代码见表3报错代码说明
0x010	PWM相位A	R/W	PWM 模式下，控制 A 相的原始 PWM 值
0x011	PWM相位B	R/W	PWM 模式下，控制 B 相的原始 PWM 值
0x012	PWM相位C	R/W	PWM 模式下，控制 C 相的原始 PWM 值
0x014	电压相位A	R/W	电压模式下，控制施加到 A 相的电压
0x015	电压相位B	R/W	电压模式下，控制施加到 B 相的电压
0x016	电压相位C	R/W	电压模式下，控制施加到 C 相的电压
0x018	电压 FOC 角度	R/W	电压模式下，控制所需的电角度（没有乘以极对数）
0x019	电压 FOC 电压	R/W	电压聚焦模式下，控制所需的施加相电压
0x01a	D 电压	R/W	DQ 电压模式下，控制 D 相电压

0x01b	Q 电压	R/W	DQ 电压模式下，控制 Q 相电压
0x01c	Q 电流	R/W	DQ 电流模式下，控制 Q 相电流
0x01d	D 电流	R/W	DQ 电流模式下，控制 D 相电流
0x020	位置指令	R/W	位置模式下，控制位置
0x021	速度命令	R/W	位置模式下，控制速度
0x022	前馈扭矩	R/W	位置模式下，控制前馈转矩
0x023	Kp 比例	R/W	位置模式下，将比例控制项缩小给定因子
0x024	Kd 比例	R/W	位置模式下，将微分控制项缩小给定因子
0x025	最大扭矩	R/W	位置模式下，控制的最大扭矩
0x026	停止位置	R/W	位置模式下，并且命令非零速度时，到达给定位置时停止运动
0x027	保留		保留
0x028	速度限制	R/W	全局速度限制
0x029	加速度限制	R/W	全局加速度限制
0x02b	Kp	R/W	电机内部实际PID之中的Kp项
0x02c	Kd	R/W	电机内部实际PID之中的Kd项
0x02d	Ki	R/W	电机内部实际PID之中的Ki项
0x030	比例扭矩	R	PID 控制器中比例项的转矩
0x031	积分扭矩	R	PID 控制器中积分项的转矩
0x032	微分扭矩	R	PID 控制器中微分项的转矩
0x033	前馈扭矩	R	PID 控制器中的前馈
0x034	总控制扭矩	R	位置模式下，总控制扭矩

0x040	下限	R/W	范围模式下，它控制最小允许位置
0x041	上限	R/W	范围模式下，它控制最大允许位置
0x042	前馈扭矩		0x022 寄存器的映射
0x043	Kp 比例		0x023 寄存器的映射
0x044	Kd 比例		0x024 寄存器的映射
0x045	最大扭矩		0x025 寄存器的映射