

Чтение параметров

Для чтения параметров отправить сообщение с ID: 0x0100, Data: D00 = от 1 до 6
(цифра соответствует группе набора параметров)

№ группы	IDL	ERL	Data	Наименование параметра	
1	0x0101	0x0008	D0:D1	Задание тока, мА	TargetCurrentValue_PID_mode
			D2:D3	Текущее значение, мА	RealCurrentValue
			D4	Выход ПИД регулятора, %	PID_output
			D5	Коэффициент заполнения ШИМ, %	SetDutyCycle_PWM_mode
			D6	0. Выкл.	Off
				1. ШИМ	PWM
				2. ПИД, минимальный ток	PID_Min_current
				3. ПИД, максимальный ток	PID_Max_current
				4. ПИД, Разгон/Торможение	PID_Ramp
			D7		
2	0x0102	0x0008	D0:D1	Время разгона, сек.	AccelerationTime
			D2:D3	Время торможения, сек.	DecelerationTime
			D4:D5	Мин. ток, мА	MinCurrent
			D6:D7	Макс. ток, мА	MaxCurrent
3	0x0103		D0:D1		
			D2:D3	-	
			D4:D5	Период ВЧ ШИМ	PWM_period
			D6	Dither Frequency (микровибрация)	Dither Frequency
			D7	Dither Amplitude (микровибрация)	Dither Amplitude
4	0x0104		D0:D1	Kp, x0.01	Kp
			D2:D3	Ki, x0.01	Ki
			D4:D5	Kd, x0.01	Kd
			D6:D7	-	
5	0x0105	0x0008	D0:D1	Шаг t, АПИД, мс.	PID_step_t
			D2:D3	MAX Integral, АПИД	MAX_Integral
			D4:D5	Min u(t)	MIN_u_t
			D6:D7	Max u(t)	MAX_u_t
6	0x0106	0x0008	D0:D1	Напряжение питания контроллера, мВ	SupplyVoltage
			D2:D3	Длительность программного цикла, мс	CycleTime
			D4:D5	Температуру контроллера, °C	
			D6:D7		

Редактирование/задание параметров				
IDL	ERL	Data	Наименование параметра	
0x0201	0x0008	D0:D1	Время разгона, сек. x0.01	SetAccelerationTime
		D2:D3	Время торможения, сек. x0.01	SetDecelerationTime
		D4:D5	Мин. ток, мА	SetMinCurrent
		D6:D7	Макс. ток, мА	SetMaxCurrent
0x0202	0x0008	D0:D1	Задание ток, мА.	SetCurrent
		D2:D3	Коэффициент заполнения ШИМ, % (в режиме ШИМ)	SetDutyCycle
		D4:D5		
		D6:D7		
0x0203	0x0008	D0:D1		
		D2:D3	-	
		D4:D5	Период ВЧ ШИМ	SetPWM_period
		D6	Dither Frequency (миковибрация)	SetDitherFrequency
		D7	Dither Amplitude (миковибрация)	SetDitherAmplitude
0x0204	0x0008	D0:D1	Kp, x0.01	Set_Kp
		D2:D3	Ki, x0.01	Set_Ki
		D4:D5	Kd, x0.01	Set_Kd
		D6:D7	-	
0x0205	0x0008	D0:D1	Шаг t, АПИД, мс.	SetPID_step_t
		D2:D3	MAX Integral, АПИД	MAX Integral
		D4:D5	Min u(t)	
		D6:D7	Max u(t)	