

## MCR-XX 六维力传感器 V3.0 版-修改产品通信地址

### 协议内容:

改写地址	地址	功能	寄存器起址	新址	CRC 校验码
主发	0A	06	00 10	00 XX	CRC0 CRC1
从回	0A	06	XX	CRC0	CRC1

注：为防止 Fx~Mz 六轴地址干涉，Fx 地址范围：10~200，请以 10 的倍设置，Fy，Fz，Mx，My，Mz 依次加 1。  
地址修改后需要重新设置上位机的地址对接通信

例：传感器出厂默认通信地址 Fx 为：10(十六进制为 0A)，若改为 20(十六进制为 14)，有 2 种方法：

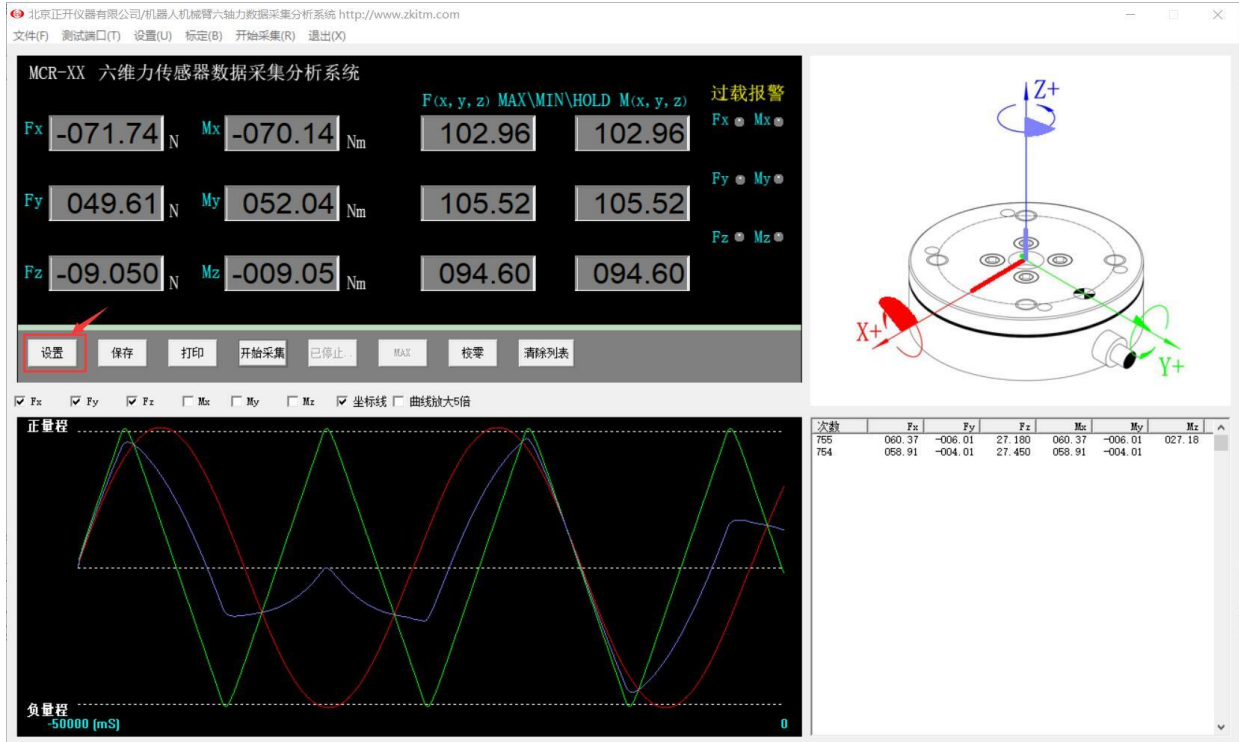
### 方法一：

1. 断开不需要修改的其它传感器，仅连接待修改的传感器
2. 用串口调试助手发十六进制数：0A 06 00 10 00 14 89 7B
3. 观察回数为：0A 06 14 52 6D 则说明 Fx 修改成功
4. Fy，Fz，Mx，My，Mz 依次加 1 按通信协议进行修改。

### 方法二：（一键修改六维全部，推荐使用）



1. 断开不需要修改的其它传感器，仅连接待修改的传感器。
2. 双击北京正开仪器有限公司/机器人机械臂六轴力数据采集分析系统 MCR-XX-V3.0.exe。
3. 点击测试界面中的“设置”按钮。



若设置窗中的传感器 ID 等数据有具体内容数据，说明传感器与主机连接通信畅通。

4. 主机通信参数\通信地址\地址编辑框内改为 20，点击“保存修改 确认返回按钮”。弹出修改成功消息框则说明修改完毕。Fy, Fz, Mx, My, Mz 依次自动加 1。不需要单独修改。