

对象字典描述

索引	子索引	描述	数据类型	访问类型	PDO 映射
0x2000	00	子索引个数	UNSIGNED8	RO	
	01	开关量	UNSIGNED16	RO	YES
	02	左偏移	INTEGER16	RO	YES
	03	直行偏移	INTEGER16	RO	YES
	04	右偏移	INTEGER16	RO	YES
0x2001	00	子索引个数	UNSIGNED8	RO	
	01	RFID 标签值	UNSIGNED32	RO	YES

开关量：用 2 个字节的 16 个位表示传感器的 16 个检测点的开关状态 1 有效【检测到磁条】，0 无效；例如: 0x003c，对应二进制的 0000000000111100，既中间四个点检测到磁条，两边没有检测到；

左偏移：希望机器人靠左侧行走时，传感器相对磁条中心点的偏移程度，向左为正数，向右为负数，计算过程会自动删除中间和右侧的无效点；

直行偏移：希望机器人靠中间行走时，传感器相对磁条中心点的偏移程度，向左为正数，向右为负数，计算过程会自动删除左侧和右侧的无效点；

右偏移：希望机器人靠右侧行走时，传感器相对磁条中心点的偏移程度，向左为正数，向右为负数，计算过程会自动删除中间和左侧的无效点；

注意：偏移范围是±15，分辨率是 5mm，例如直行偏移是 1，代表向右侧偏移了 1*5=5mm；

TPDO 描述

TPOD 通讯参数描述

索引	子索引	描述	数据类型
0x1800--0x19FF	0x00	参数条目数量	UNSIGNED8
	0x01	COBID	UNSIGNED32
	0x02	传输类型	UNSIGNED8
	0x03	禁止时间(单位:100us)	UNSIGNED16
	0x03	事件时间(单位:毫秒)	UNSIGNED16

默认映射

索引	子索引	描述	数据类型	访问类型	默认值
0x1800	0x00				
	0x01	COBID	UNSIGNED32	RW	0x180+\$NODEID
	0x02	传输类型	UNSIGNED8	RW	0xFF
	0x03	禁止时间	UNSIGNED16	RW	0x0064
	0x05	事件时间	UNSIGNED16	RW	0x0028
0x1800	0x00				
	0x01	COBID	UNSIGNED32	RW	0x280+\$NODEID
	0x02	传输类型	UNSIGNED8	RW	0xFF
	0x03	禁止时间	UNSIGNED16	RW	0x00C8
	0x05	事件时间	UNSIGNED16	RW	0x0032
0x1A00	0x00	TPDO1 映射组	UNSIGNED8	RW	0x08
	0x01		UNSIGNED32	RW	0x20000110
	0x02		UNSIGNED32	RW	0x20000210
	0x03		UNSIGNED32	RW	0x20000310
	0x04		UNSIGNED32	RW	0x20000410
0x1A01	0x00	TPDO2 映射组	UNSIGNED8	RW	0x08
	0x01		UNSIGNED32	RW	0x20010120
	0x02		UNSIGNED32	RW	
	0x03		UNSIGNED32	RW	
	0x04		UNSIGNED32	RW	