

舵机修复固件方法

1. 用机器人专用 USB 转换器，将舵机和电脑连接。

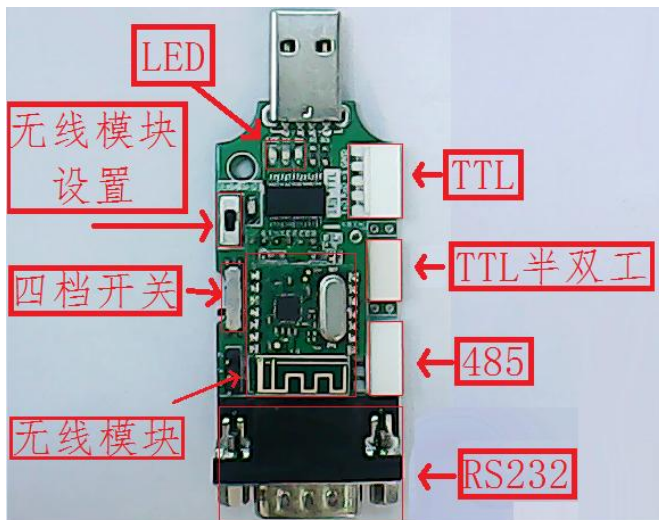


图 1. 新版转换器



图 2. 老版转换器

注：①. 三根线的舵机将开关调至 TTL 档，四根线的舵机将开关调至 485 档。

②. 用转换器时需要给舵机单独供电，可将舵机接在 CM-530 的主控板上，电源给主控板供电。或者用下图所示连接供电

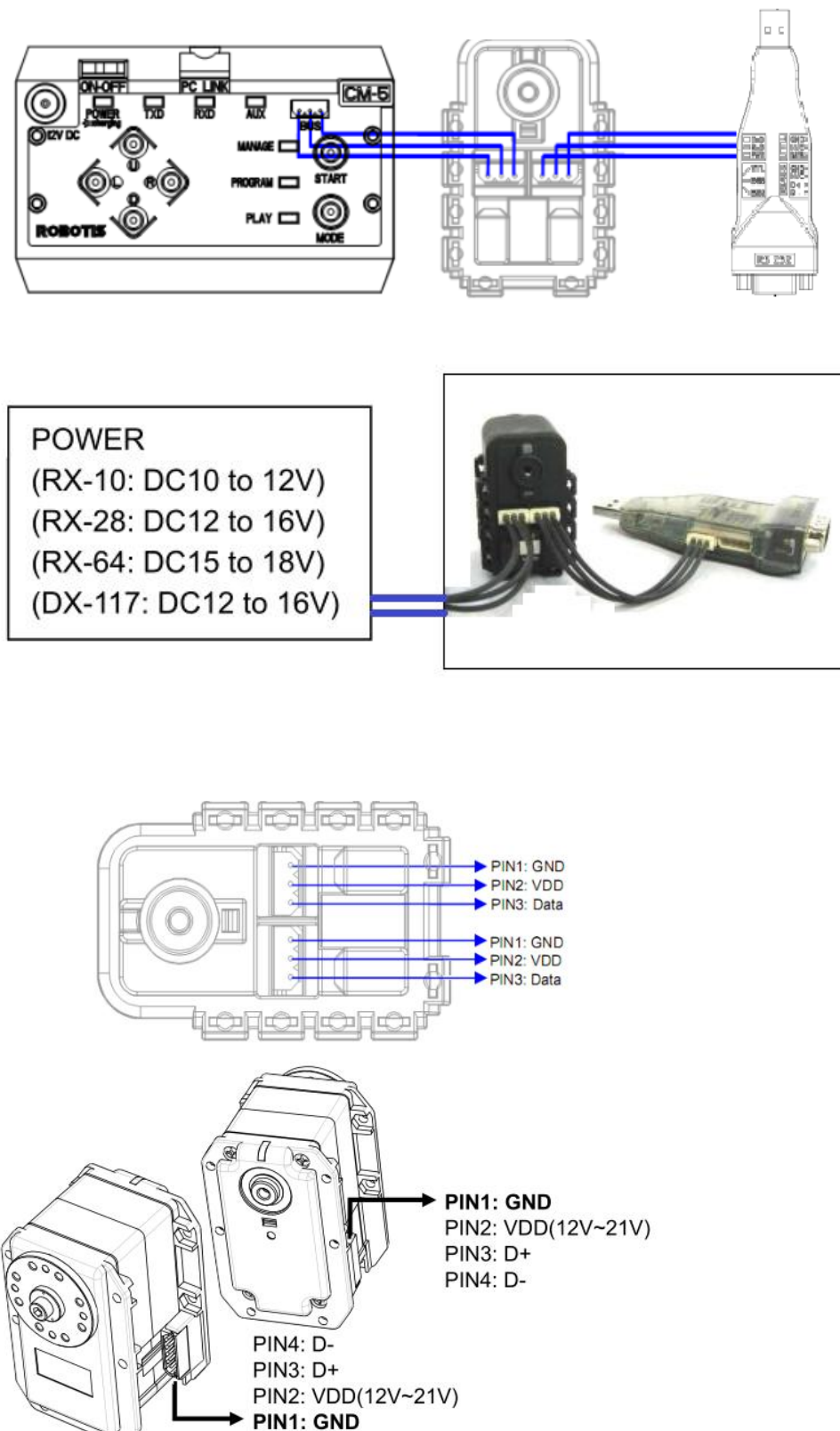


图 3. 整个供电连接的示意图

2. 打开应用程序“RoboPlus”



3. 在对话框一中， 第一步选择专家版， 第二步选择“Dynamixel Wizard”。

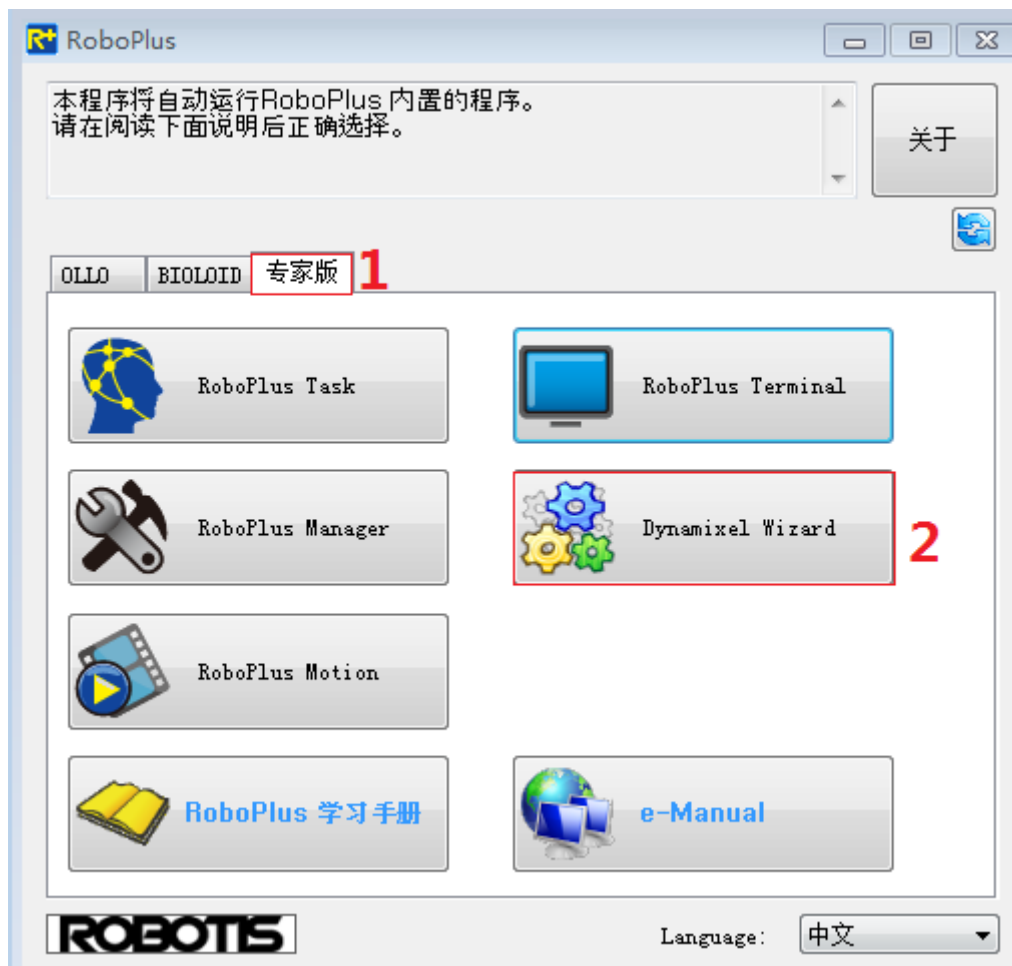


图 4. 对话框一

4. 在对话框二中，点击红色箭头所指的图标。

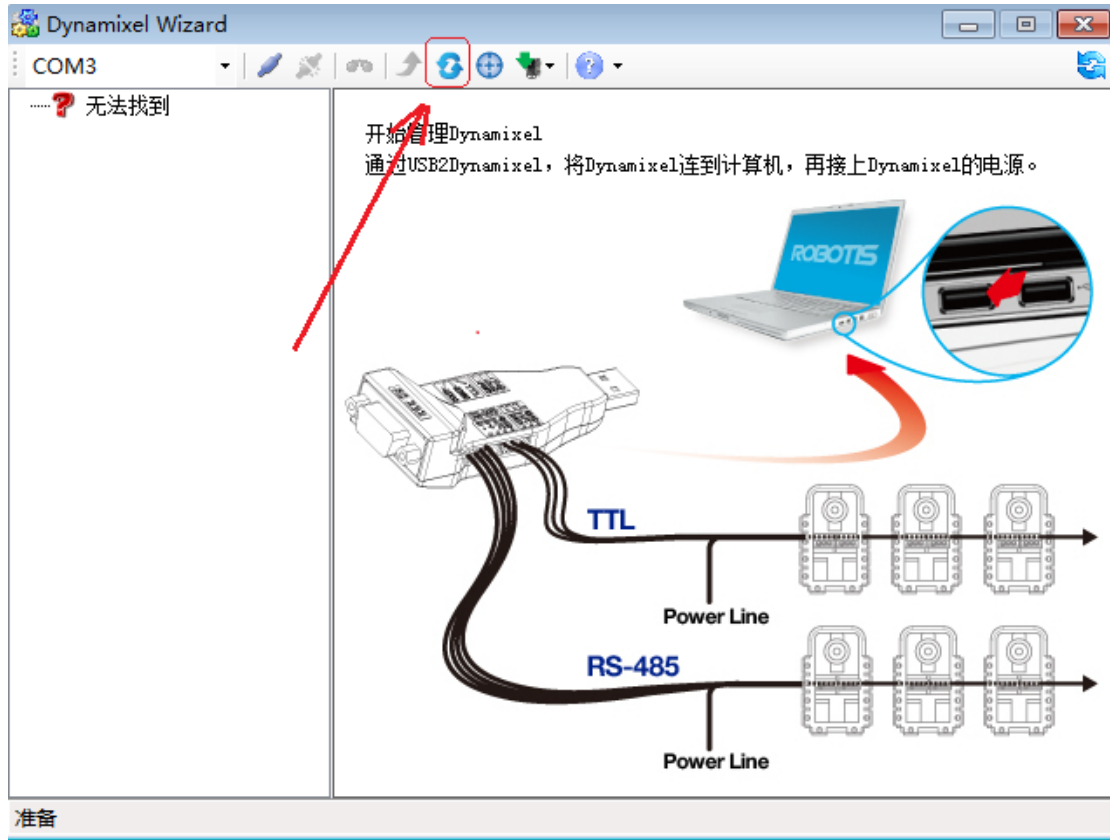


图 5. 对话框二

5. 在对话框三中，点击下一步。

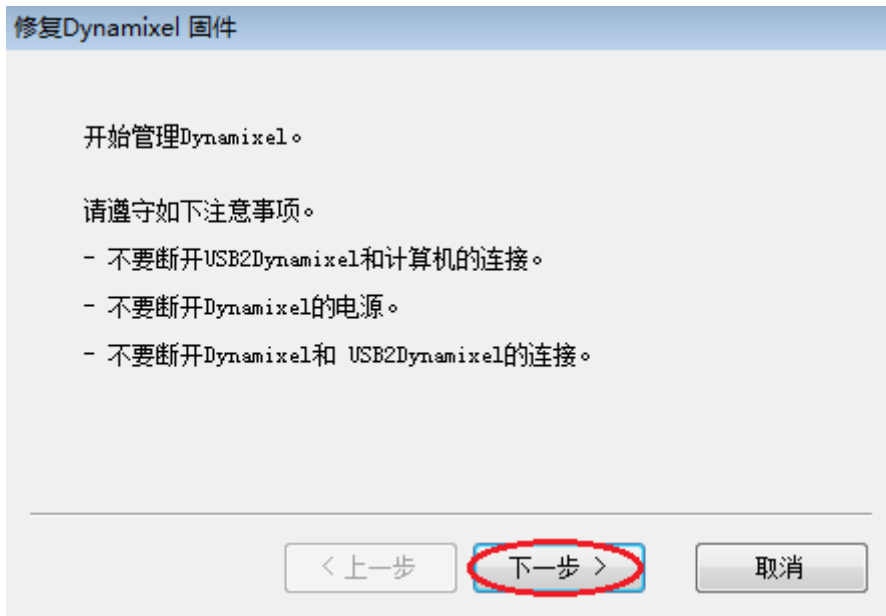


图 6. 对话框三

6. 在对话框四中，点击确定。

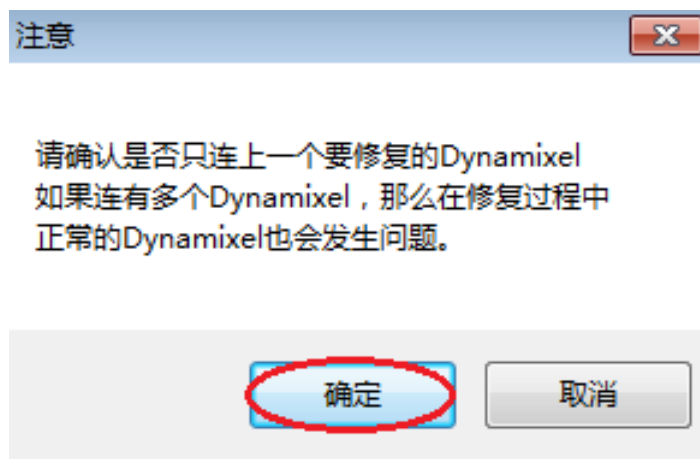


图 7. 对话框四

7. 在计算机的设备管理器中查看当前的端口号。

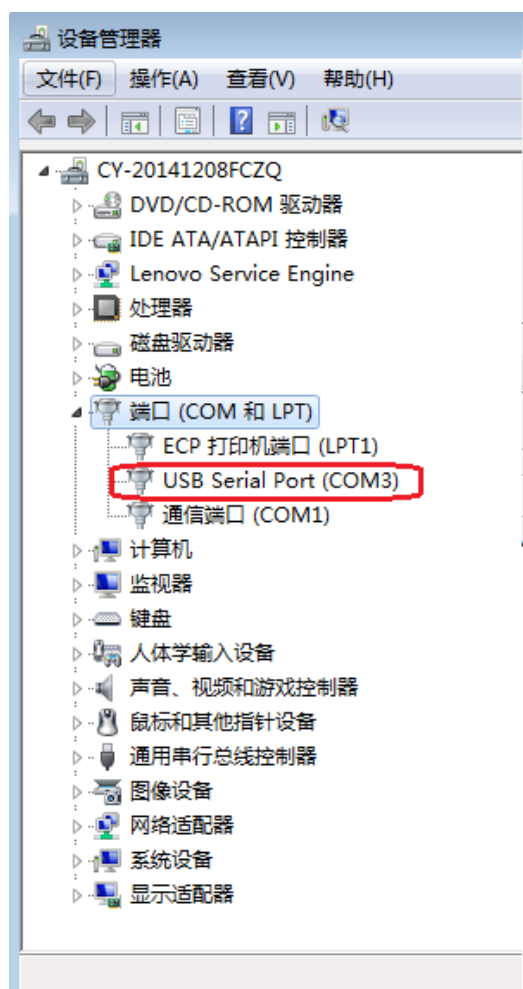


图 8. 设备管理器

8. 在对话框五中，第一步选择刚才查看的端口，第二步点击搜索。



图 9. 对话框五

9. 点完搜索后，下图箭头所指的四个方框变灰。



图 10. 对话框六

10. 将舵机电源拔插一下，这时状态就会从无法连接变为已连接，然后点击下一步。



图 11. 对话框七

11. 选择你要修复的舵机型号，点击下一步开始固件修复。

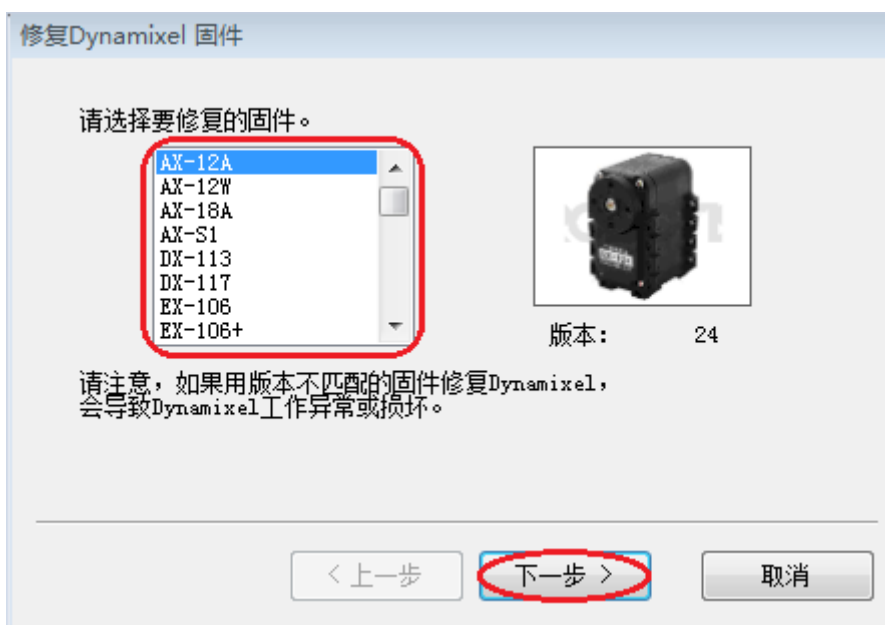


图 12. 对话框八

12. 在对话框九中，点击确定。

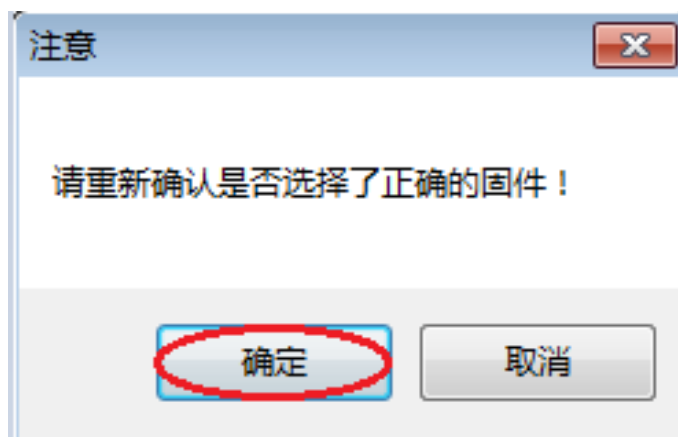


图 13. 对话框九

13. 当对话框十中的进度条全变为绿色时，点击下一步。

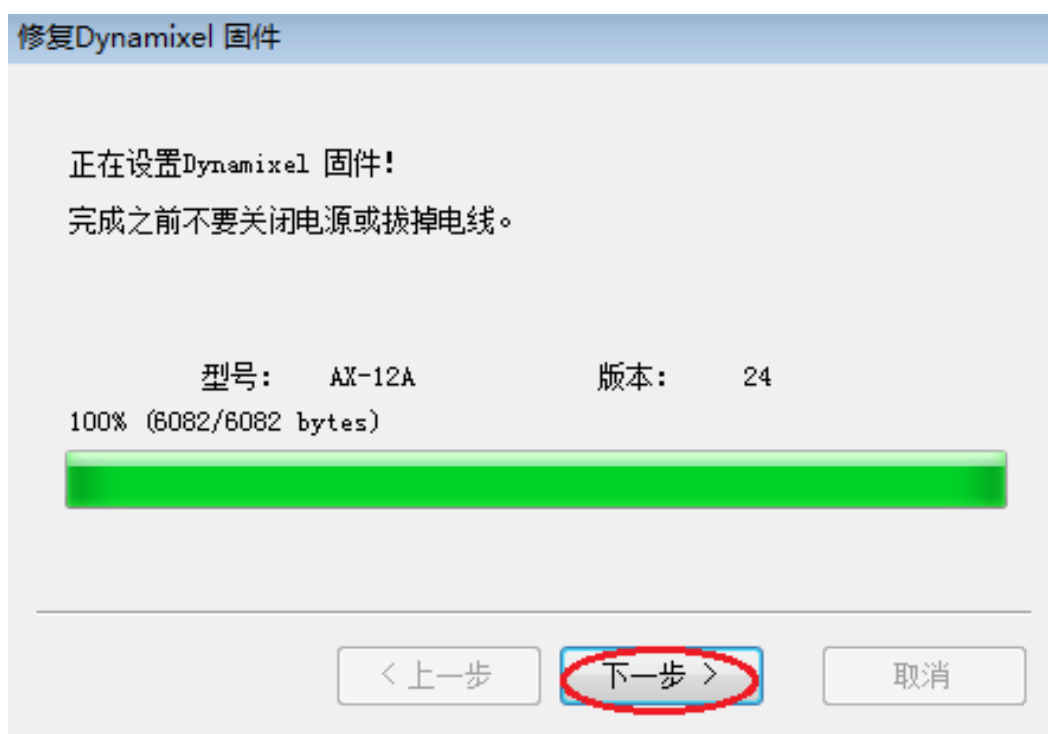


图 14. 对话框十

14. 最后点击完成，关闭对话框十一。

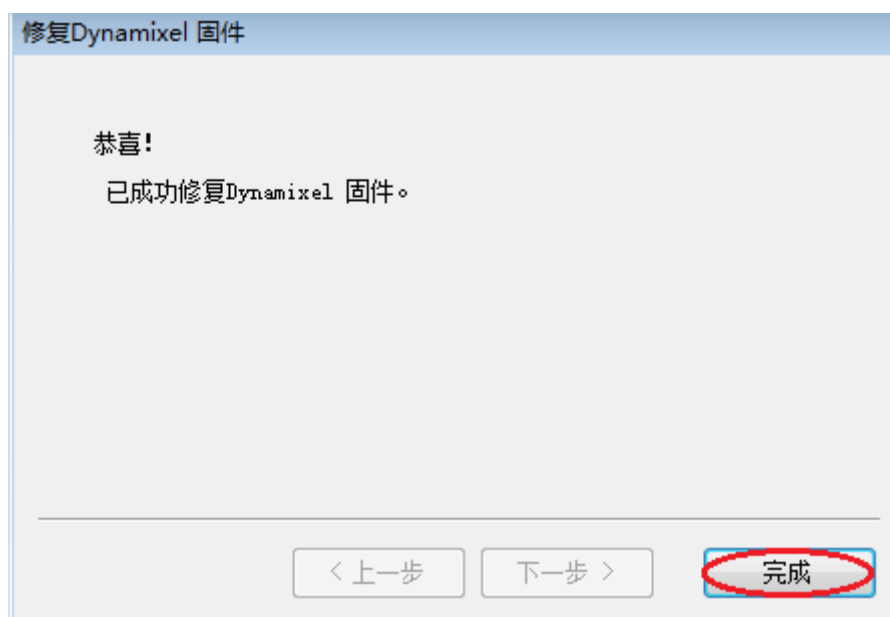


图 15. 对话框十一