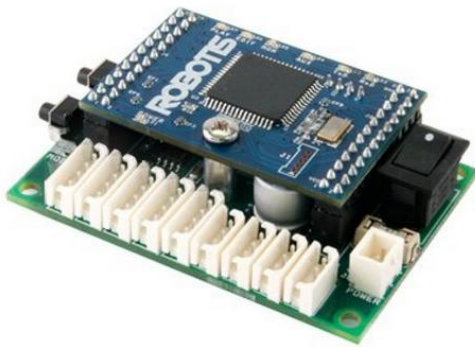


MX 系列舵机控制连接方式



MX 系列数字舵机



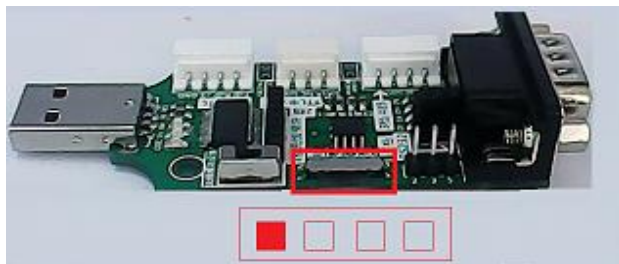
CM-700 控制器



USB 下载线



4P 舵机线



多功能 USB

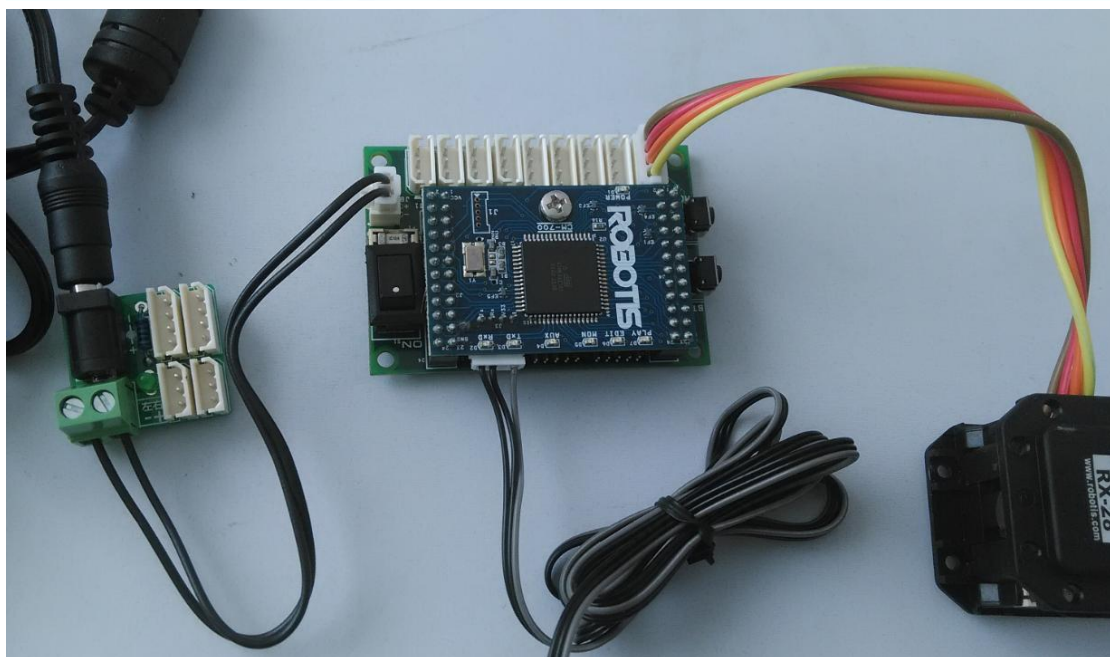
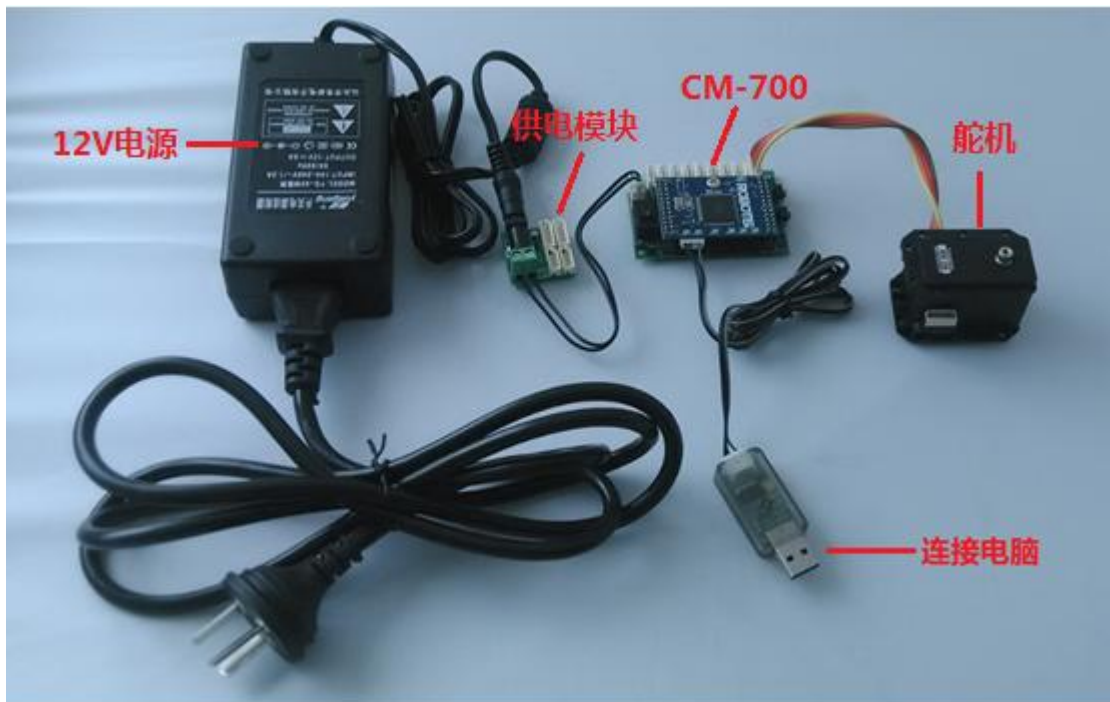


供电模块



电源适配器

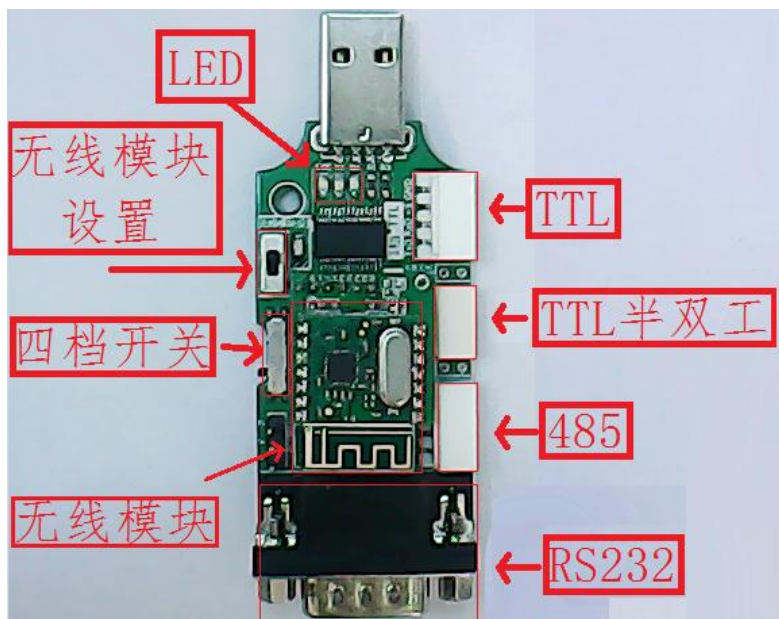
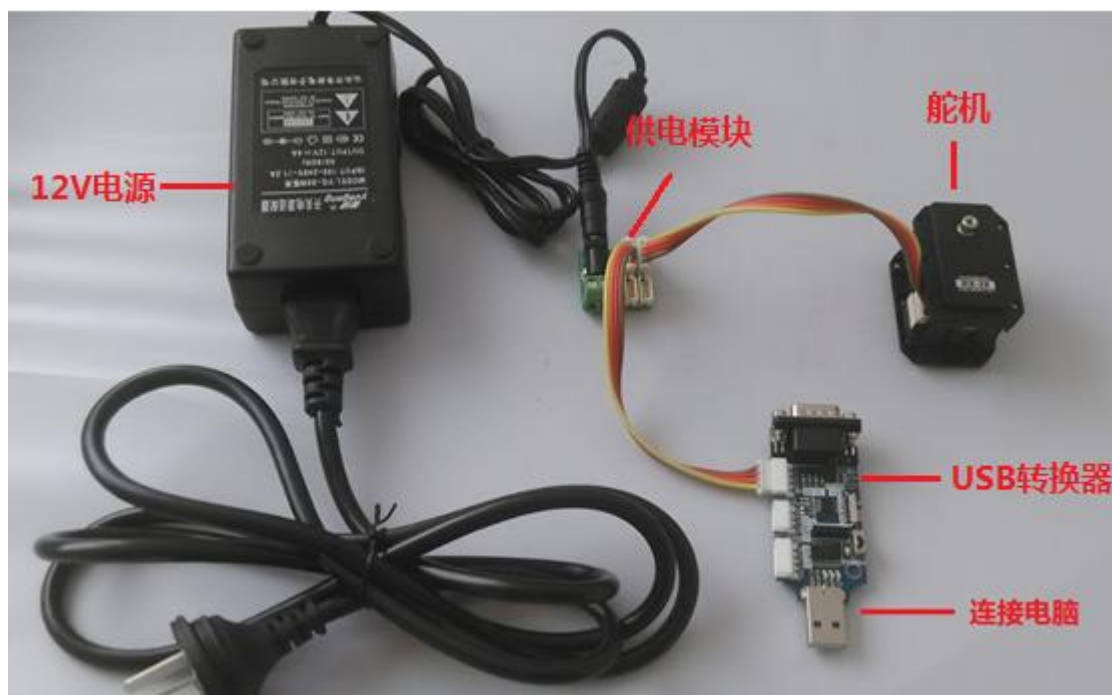
1. 按照下图的连接方式将 CM-700 主控板和舵机、电脑、供电模块、12V 电源设备器连接起来。



2. 连接好之后，打开 CM-700 主控板开关即可使用。

注：在使用多功能 USB 模块前，需下载“多功能 USB 驱动软件”驱动，资料可在“智能佳官网” <http://www.bjrobot.com/xiazaizhongxin/> 上下载

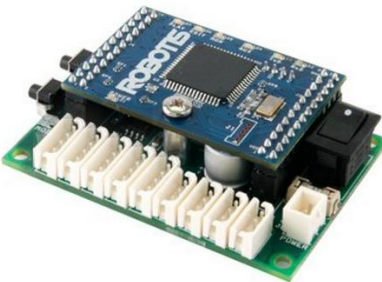
3. 只检测或设置舵机参数时，可按下图方式连接，打开“roboplus”软件既能搜索到舵机 ID 号，并进行相关操作。



注：①三根线的舵机须将 USB 拨码开关调至 **TTL 半双工档**，四根线的舵机须将拨码开关调至 **485 档**。

②打开“roboplus”软件即可对相关舵机进行操作。设置方法请从智能佳官网上下载《修改舵机参数.pdf》手册。

产品简要说明

图片	品名	CM-700
	重量	37.3g
	CPU	ATMega2561
	工作电压	容差范围 : 7V~35V
	电流消耗	待机 : 40mA 外部 I/O 最大电流 : 0.9A 最大总电流 : 10A (熔丝)
	工作温度	-5° C~70° C
	内部 I/O 设备	按钮 : 2 个 (重启 1 个 ; 开始 1 个) 温度传感器 : 1 个 电压传感器 : 1 个
	兼容产品	AX/RX/EX 系列舵机, 陀螺仪传感器 GS-12, 距离传感器 DMS-80 和 USB 下载器
	扩展 I/O 设备	3 针连接器 (适合 TTL 通讯方式) : 4 个 5 针连接器 (适合 RS-485 通讯方式) : 5 个

图片	品名	MX-106R		
	重量	153g		
	尺寸	40.2mm x 65.1mm x 46mm		
	齿轮比	225 : 1		
	操作电压 (V)	10	12.0	14.8
	静止扭矩 (N.m)	8.0	8.4	10.0
	静止电流 (A)	4.8	5.2	6.3
	空载速度 (RPM)	41	45	55
	电机	Maxon Motor		
	最小控制角度	约 0.088 ° x 4,096		
	操作范围	舵机模式 : 360 ° 电机模式 : 无限旋转		
	操作电压	10~14.8V (推荐电压 : 12V)		
	操作温度	-5C ~ 80C		
	通讯协议	半双工异步串口通讯 (数据位 8 位, 停止位 1 位, 无奇偶校验)		
	物理连接	RS-485 多点总线 (菊花链型连接)		
	波特率	8000bps ~ 4.5Mbps		
反馈功能	位置, 温度, 负载, 输入电压, 电流, 等			
位置传感器	非接触式绝对编码器			
默认	ID #1 - 57600bps			