

北京智能住职技有限公司

## 修改舵机 ID 号



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











2. 打开应用程序"Roboplus" RoboPlus



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

RoboPlus				
本程序将自动运行RoboPlus 内置的程 请在阅读下面说明后正确选择。	序。		*	关于
OLLO BIOLOID 专家版 1				
RoboFlus Task		RoboPlus Ter	minal	
RoboPlus Manager		Dynamixel Wi	zard	2
RoboPlus Motion				
RoboPlus 学习手册		e-Manual		
ROBOTIS		Language:	中文	•

图 4. 对话框一



4. 在计算机的设备管理器中查看当前的端口号。



图 5. 设备管理器



5. 在对话框二中, 第一步选择刚才查看的端口号, 第二步点击旁边椭

圆内的图标连接。



图 6. 对话框二



6. 在对话框三中,首先选择合适的波特率再开始搜索。

🖓 Dynamixel Wizard		
i com3 🔹 🖌 🗶	m   A 🔂 🕀 🐐 -   🔞 -	🗸 😪
? 无法找到	bps 搜索 // 1 1000000 // 34 57142	◎ DXL 1.0 ◎ DXL 2.0 基本搜索
		<b>开始搜索</b> 停止搜索
准备		

图 7. 对话框三

注: AX 系列一般选择 1000000bps 搜索;

RX、EX、MX 一般选择 57142bps 搜索。



7. 当左侧显示搜索到舵机后点击停止搜索。

😹 Dynamixel Wizard		- • • 💌
і сомз 🔹 🖉 🚿	m   P 🞖 🕀 🐐 -   🔞 -	🗸 😪
[ID:013] AA IOA	bps 搜索	⊚ DXL 1.0 ○ DXL 2.0
	1 1000000 📝	基本搜索
	▶ 34 57142	
		开始搜索
		717842543
		停止搜索
	│ ────正在搜索 [1000000 bps] - [ID : 11	5]
总共找到1个Dynamixel。		

- 图 8. 对话框四
- 8. 在对话框五中,点击搜索到的舵机。

🔏 Dynamixel Wizard				
і сомз 🔹 🖌 🗶	m 🕩 😗 🕀	🧤 - 🔞 -		🗸 🗟
□…~~ 1000000 bps □… ● 挖机				
		bps	搜索	◎ DXL 1.0 🔘 DXL 2.0
	▶ 1	1000000		基本搜索    ▼
	34	57142		
				开始搜索
				停止搜索
	搜索完毕			
息共找到1个Dynamixel。				

图 9. 对话框五



北京智能住朝鼓淯限公司

9. 点击下图红色圈出的位置。

🚳 Dynamixel Wizard					- • •
COM3 🔹 🖉	<b>m</b> []	l 🕄 🕀 🗤 🔞 -			✓ 😂
	地址	说明	值		
[ID:013] AX-18A	0	型号	18		··· 2 8
	2	固件版本	26		03m
	3	ID	13	=	6.0
	4	波特率	1	-	◎ 关节  ◎ 车轮
	5	回应延迟时间	0		
	6	CW位置极限(关节/车轮模式)	0		
	8	CCW位置极限(关节/车轮模式)	1023		
	11	温度上限	75		
	12	输入电压下限	60		
	13	输入电压上限	140		
	14	最大转矩	1023		
	16	状态回应级别	2		
	17	设置LED 警报	36		
	18	关闭警报	36		
	- 24	स5  म/ ¥	0	Ŧ	
	STATU	S ERROR 6 5 4 3	210		
总共找到1个Dynamixel。					

图 10. 对话框六

10. 在 ID 目录内选择自己要修改的 ID 号。

🍰 Dynamixel Wizard					
COM3 🔹 🖉	m 🔮	▶ 🕄 🕀 🧤 🔞 -			<ul> <li>Sector</li> </ul>
⊡…🯏 1000000 bps	地址	说明	值	*	
ETT:013] AX-18A	0	型号	18		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	2	固件版本	26		03m
	3			=	
	4	波特率	1	-	◎ 关节   ◎ 车轮
	5	回应延迟时间	0		
	6	CW位置极限(关节/车轮模式)	0		
	8	CCW位置极限(关节/车轮模式)	1023		
	11	温度上限	75		
	12	输入电压下限	60		
	13	输入电压上限	140		
	14	最大转矩	1023		设置ID
	16	状态回应级别	2		10日录 4
	17	设置LED 警报	36		2
	18	关闭警报	36		<u>.</u>
	24	<u> </u>	0	Ŧ	5 <b></b> _
	SIAIU	ERROR 6 5 4 3	210		7 8 9
总共找到1个Dynamixel。					10

图 11. 对话框七



11. 点击应用,这样舵机的 ID 号就修改完了。

👸 Dynamixel Wizard					
COM3 🔹 🖉	<b>m</b> [ ]	- 🕄 🕀 🐄 🔞 -			✓ 🔄
⊡…🏏 1000000 bps	地址	说明	值		
EID:013] AX-18A	0	型号	18		• 2 8
	2	固件版本	26		diatin .
	3			_	6.0
	4	波特率	1		◎ 关节   ◎ 车轮
	5	回应延迟时间	0		
	6	CW位置极限(关节/车轮模式)	0		
	8	CCW位置极限(关节/车轮模式)	1023		
	11	温度上限	75		
	12	输入电压下限	60		
	13	输入电压上限	140		
	14	最大转矩	1023		设置ID
	16	状态回应级别	2		11日录 13 ▼
	17	设置LED 警报	36		
	18	关闭警报	36		( 应用 )
	24	转行 开/关	0	Ŧ	
	STATU	S ERROR 6543	210		
总共找到1个Dynamixel。					

图 12. 对话框八

12. 在对话框九中,点击红色圈出的图标断开连接即可。

🚳 Dynamixel Wizard					- • •
COM3 🔹 🖉	<b>m</b> 3	▶ 🕃 🕀 🐐 - 🔞 -			V 🔄
⊟…≫ 1000000 bps	地址	说明	值	*	
[ID:013] AX-18A	0	型号	18		
	2	固件版本	26		distin -
	3			=	
	4	波特率	1	-	◎ 关节 🛛 💿 车轮
	5	回应延迟时间	0		
	6	CW位置极限(关节/车轮模式)	0		
	8	CCW位置极限(关节/车轮模式)	1023		
	11	温度上限	75		
	12	输入电压下限	60		
	13	输入电压上限	140		
	14	最大转矩	1023		设置ID
	16	状态回应级别	2		10日录 13 🔻
	17	设置LED 警报	36		
	18	关闭警报	36		应用
	24	转拍 丑/关	<u> </u>	Ŧ	
	STATU	ERROR 6543	21(		

图 13. 对话框九