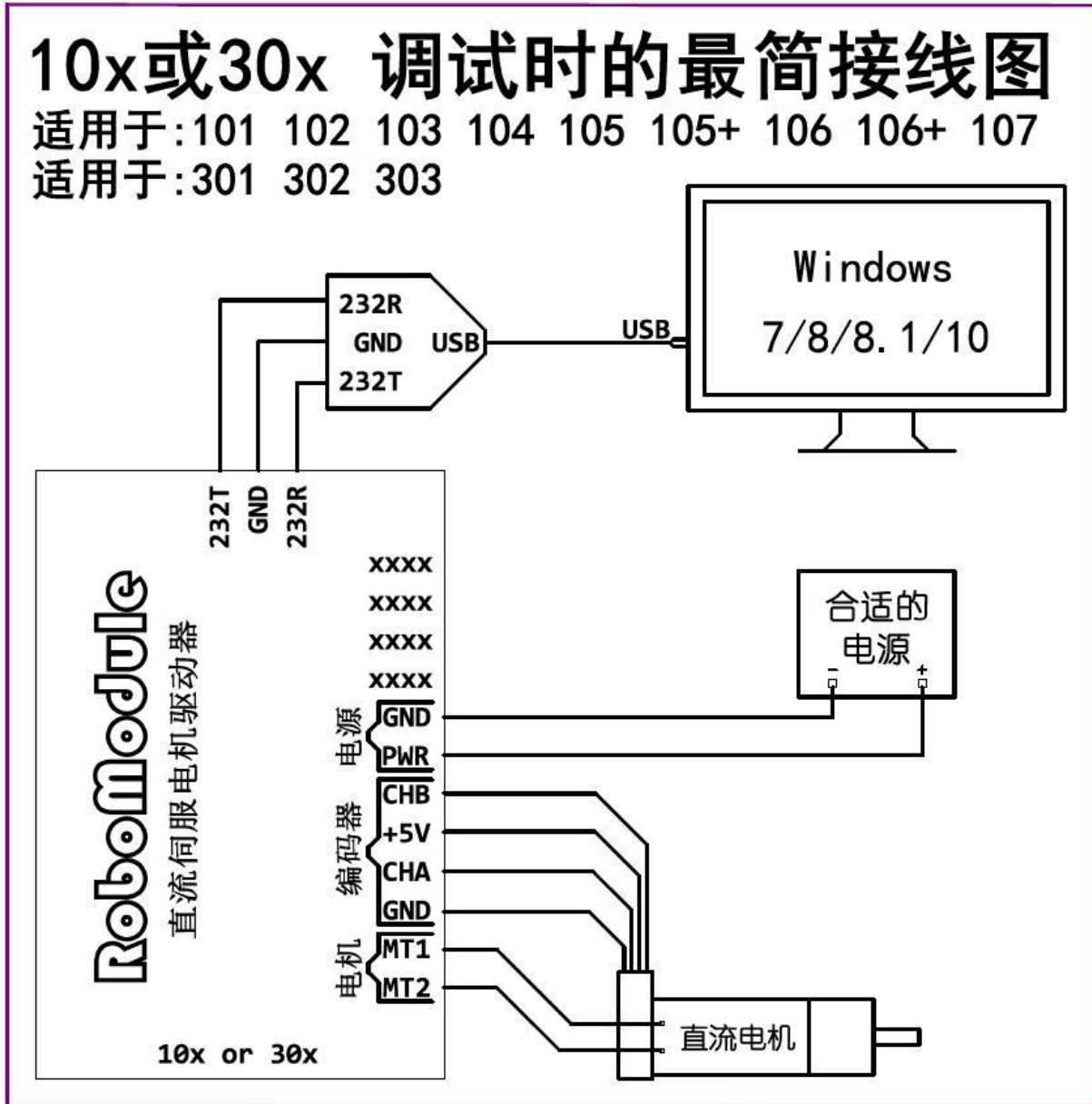


调试的最简接线图（以下内容仅针对带编码器的电机）



调试时候，首先要按如上图，接好线。

注意：

**电机线的 MT1、MT2 不分正负，
先随便接，下文会告诉你如何调整。**

1. 对于 RMDS-101，合适的电源为 15V-33V 范围内的电池。
2. 对于 RMDS-105，合适的电源为 7V-26V 范围内的电池。
3. 对于 RMDS-301，合适的电源为 10V-55V 范围内的电池。
4. 对于 RMDS-302，合适的电源为 10V-45V 范围内的电池。

5. 对于 RMDS-303/303+, 合适的电源为 10V-58V 范围内的电池。
6. 对于 RMDS-102/103/104/105+/106/106+/107/108, 合适的电源为 7V-33V 范围内的电池。
7. 对于 RMDS-201, 接线方式同理, 本文不再赘述, 其合适的电源为 7V-33V 的电池。
8. 对于 RMDS-401/402, 接线方式同理, 文本不再赘述, 其合适的电源为 10V-58V 的电池。

调试时候, 最简接线的基础原则: 把电机和编码器连上驱动器, 驱动器用 USB 转串口线连接到电脑, 驱动器供上电。

如果使用 can 通信或者 485 通信, 请关闭主控的电源, 或者断开 can/485 线, 否则有可能无法进入 RS232 调试模式。

如有疑问请及时联系本公司技术客服。

手机联系方式: 林工 185-0305-4370

淘宝阿里旺旺 ID: cc_robot

邮箱: carey.lin@robomodule.net

开始调试（以下内容仅针对带编码器的电机）

一、 将驱动器恢复出厂设置

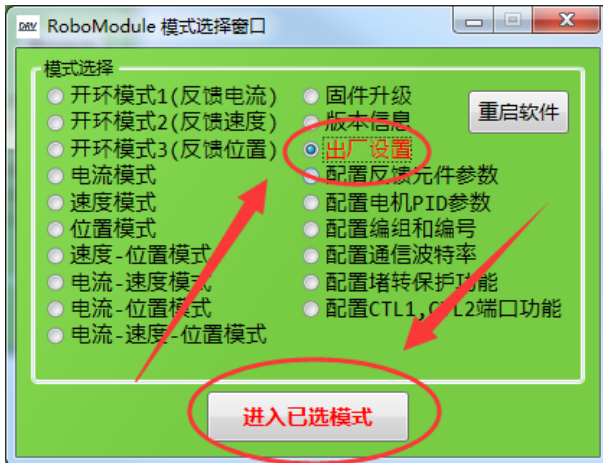
如果是新购买的驱动器，此步骤可以忽略。如果是使用别人用过的，或者需要接入一个不同的电机，请务必恢复出厂设置后再使用。

恢复出厂设置的方式：

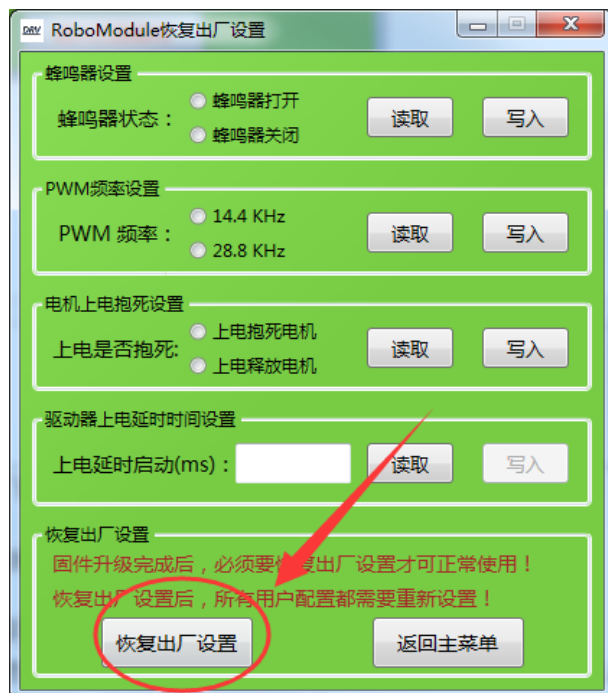
1. 选好串口号，波特率默认 115200，驱动器选择所使用的型号，然后点击“进入调试模式”，**如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。**



2. 选中“出厂设置”，然后点击“进入已选模式”，**如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。**



3. 点击“恢复出厂设置”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。

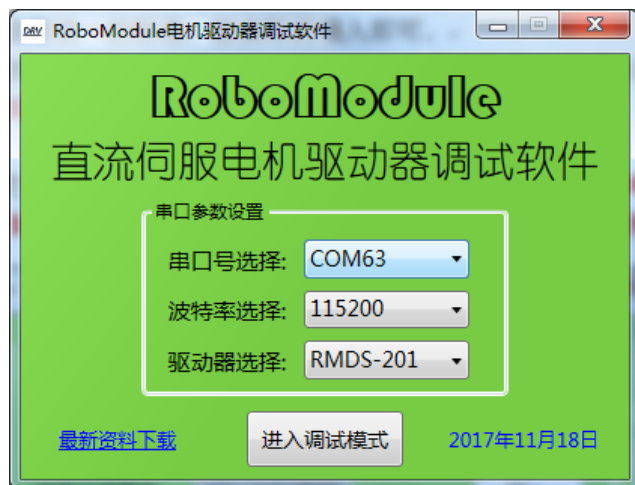


4. 关闭软件或重启软件，结束。

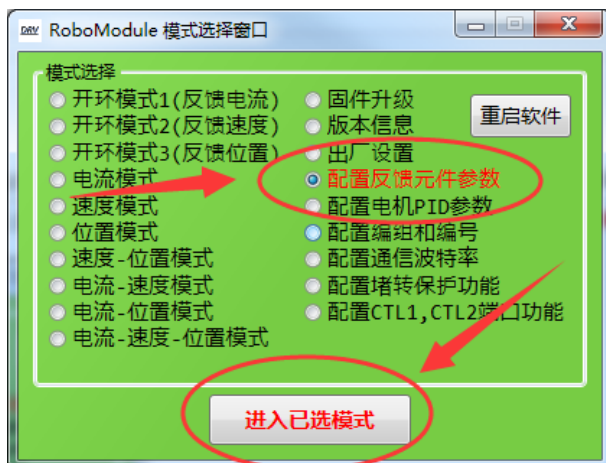
二、 设置编码器参数

首先确认好编码器的参数，常用的高精度的编码器常规值如下：500、512、1000、1024、2000、2048之类的，低精度编码器没有统一的标准，按实际的填入即可。

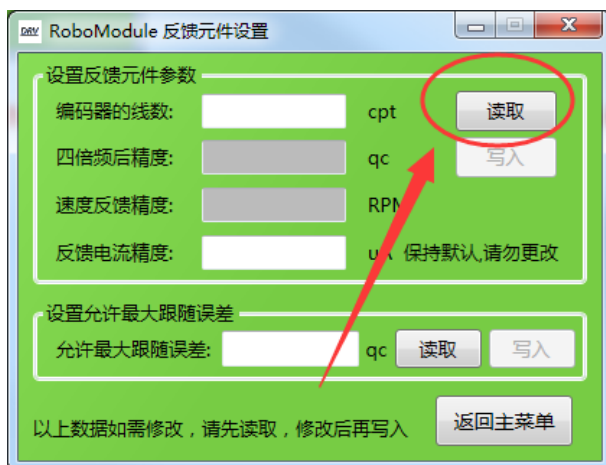
1. 选好串口号，波特率默认 115200，驱动器选择所使用的型号，然后点击“进入调试模式”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。



2. 选中“配置反馈元件参数”，然后点击“进入已选模式”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。



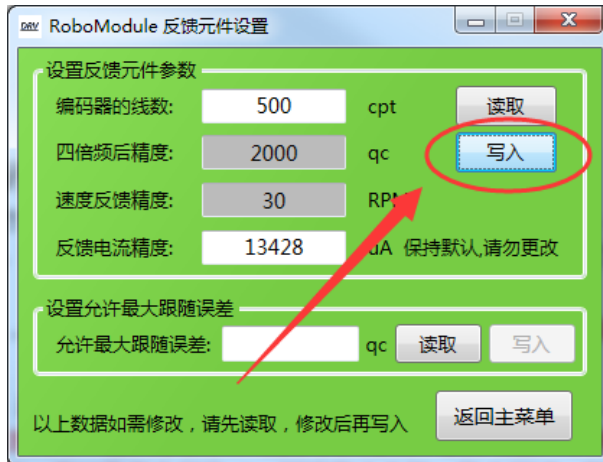
3. 点击“读取”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声，并在界面上自动把所有的默认参数显示出来，例如下图：



4. 将实际编码器的参数填入第一个框中，后续的灰色的框软件会自动补上，这里以 500 线编码器为例。



5. 点击“写入”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。



6. 关闭软件或重启软件，结束。

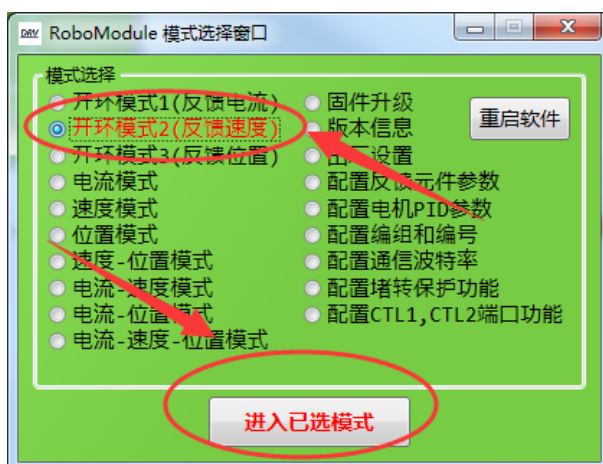
三、 确认电机转动正方向与编码器数值反馈的正方向一致

此步骤必不可少，必须确认电机和编码器方向一致，才能够使用后续的速度模式、位置模式等。

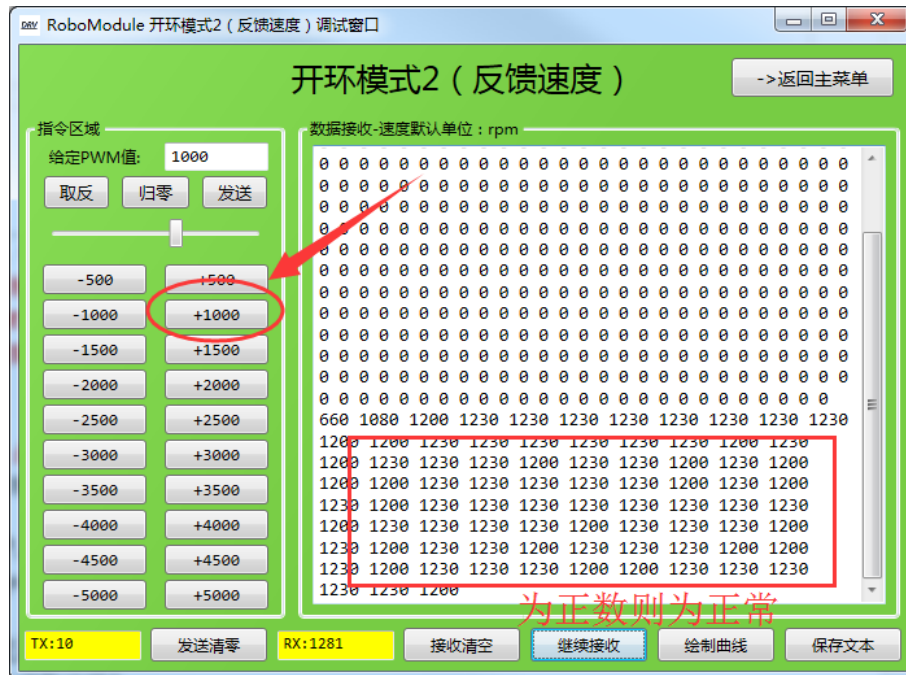
1. 选好串口号，波特率默认 115200，驱动器选择所使用的型号，然后点击“进入调试模式”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。



2. 选中“开环模式 2 (反馈速度)”，然后点击“进入已选模式”，如果正确响应，驱动器会鸣叫一声。



3. 点击“+1000”，电机会转动起来，观察此时的窗口反馈数值，全部都显示正数则为正常。如果出现负数，则表示转动方向与编码器方向不一致，则请停止电机，关闭软件，断开电源，硬件上对调“MT1”和“MT2”线。如果电机转动起来后，窗口数值全部为 0，则请停止电机，终止调试，断开电源，复查编码器接线，出现此种情况，要么是接线错误，要么是编码器坏了。



4. 重复第三步骤，点击“-1000”，窗口反馈数值应当全部为负数，则为正常。



5. 关闭软件或重启软件，结束。