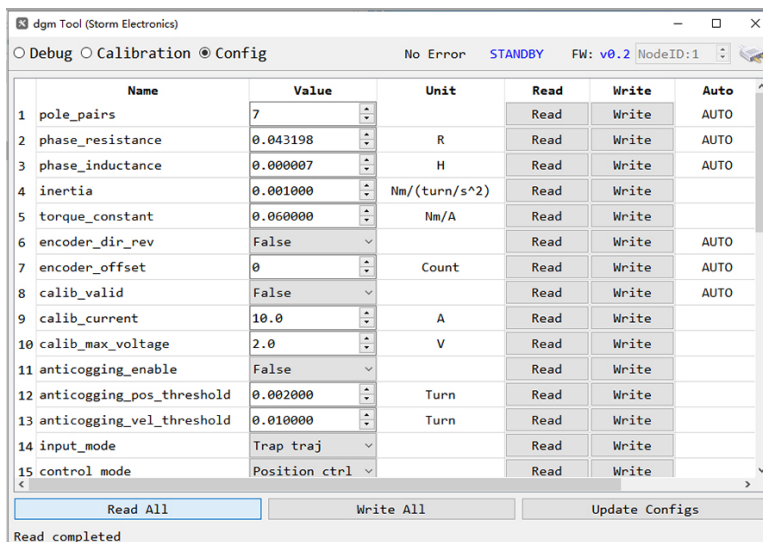




1. 选择模块节点ID（默认为1）
2. 点击‘连接’按钮

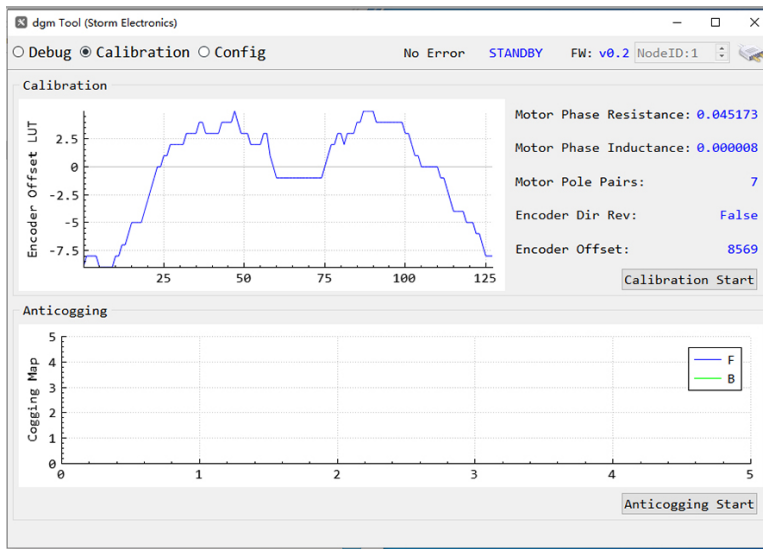


连接成功后显示当前驱动器状态为 STANDBY，固件版本 FW:v0.2

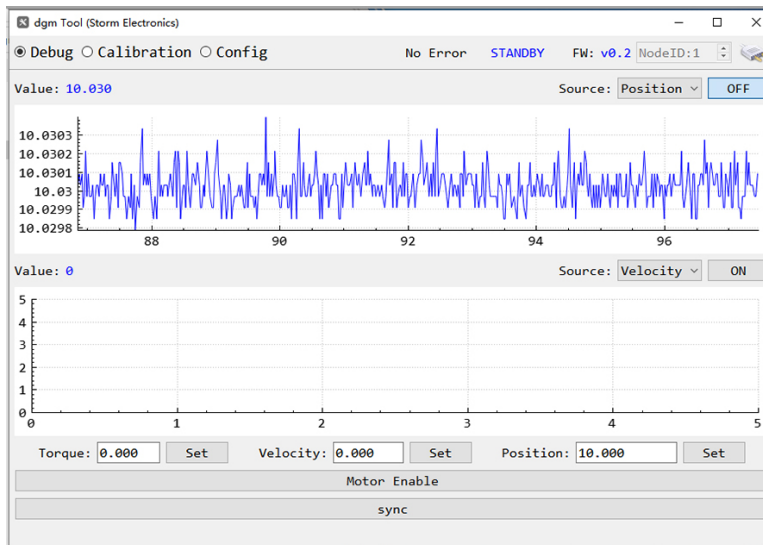


点击 Config 标签页下的 Read All 按钮读取所有配置项，并根据情况进行修改，修改完之后点击 Write All 按钮，如果需要保存则再点击 Update Configs 按钮，配置将保存到驱动器内部 Flash 中。

注意：Auto 项中带有 AUTO 标识的配置表明此项会在校准时自动配置用户可以不对其进行配置。



进入Calibration界面下，点击 Calibration Start按钮，电机将发出‘哔声’然后缓慢转动，直至软件提示校准完成即可。



进入 Debug 界面下，点击 Motor Enable 按钮，电机将进入闭环控制模式，然后在 Position: 输入框内写入想要电机转动到的位置然后点击 Set 按钮即可。