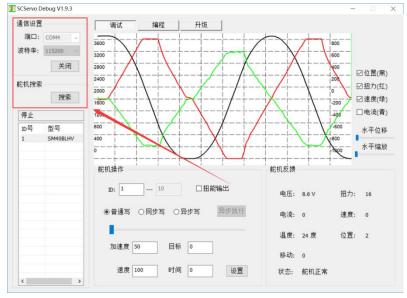


## 使用 URT-1 控制飞特舵机上手教程 (SM40BL 舵机为例):

- 1, 参阅 URT-1 使用说明. pdf
- 2, 材料清单:
  - ① URT-1 驱动板
  - ② 连接驱动板与电脑的 MINI USB 连接线
  - ③ 给舵机供电的电源
  - ④ 舵机与舵机连接线
  - ⑤ 杜邦线 (可选)
- 3,将 URT-1 驱动板与电脑连接
- 4,安装驱动,参阅文件 CH340 驱动,检查设备管理器串口号。
- 5, 舵机连接 URT-1 驱动板, 驱动板接电源, 参考下图:



6, 打开 FD 软件进行调试: 选择端口号(设备管理器对应的串口号)-波特率(默认为 1000000 或 115200)-打开-搜索。



电话: 0755-89335266

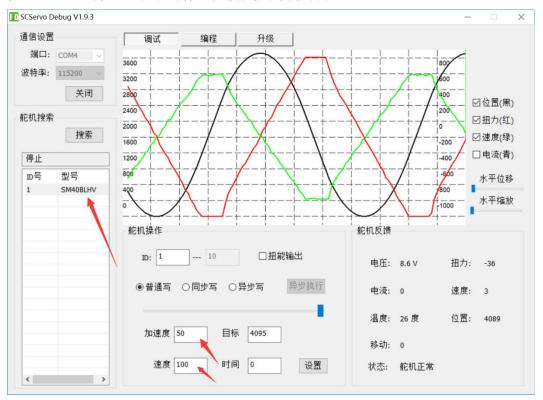
地址:深圳市龙岗区横岗镇六约埔厦路60号厂房2楼

国内官网: www.feetech.cn

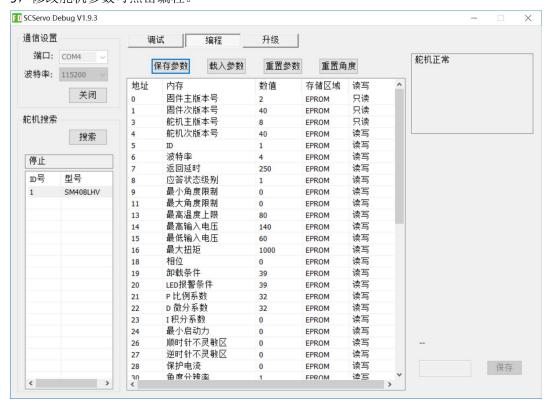
国际官网: www.feetechrc.com



**7**,点击舵机型号,在加速度和速度输入数值,(没有加速度功能的舵机只需要输入速度的数值即可),点击设置,拉动滑杆,观察舵机动力轴转动。

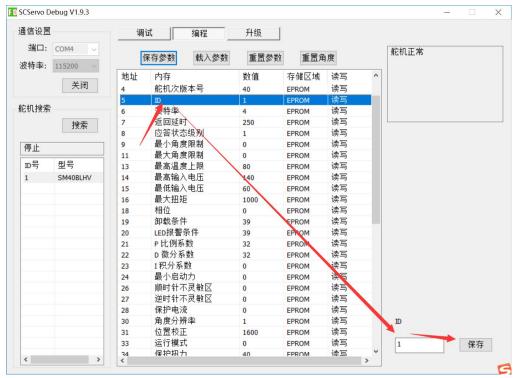


- 8,关于 FD 更详细的介绍可参阅 SCServo-Debug 使用手册 17.4.6.pdf
- 9,修改舵机参数可点击编程。





10,如何修改舵机参数?点击ID一栏,在右下角输入数字,再点击保存即可。



**11**,如何修改舵机波特率?点击波特率一栏,在右下角输入数字,再点击保存即可。 对应比特率:

0 对应 1000000

1 对应 500000

2 对应 250000

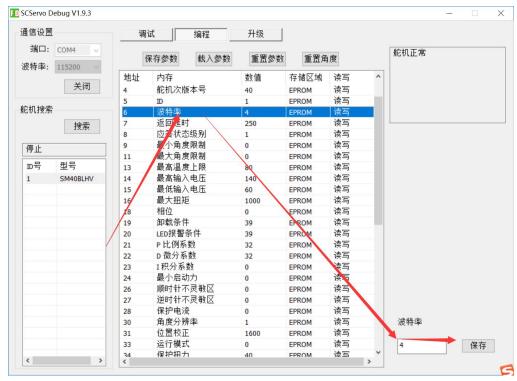
3 对应 128000

4 对应 115200

5 对应 76800

6 对应 57600

7 对应 38400





## 12. 同样的方式修改:

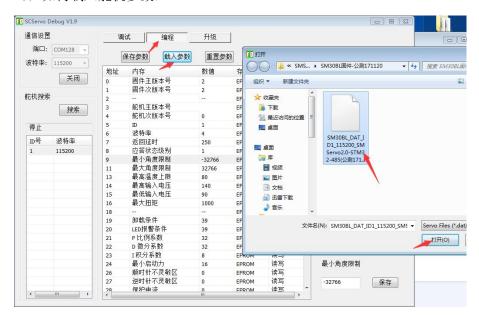
①修改多圈转动:

地址: 30 角度分辨率 1 代表正转 1 圈, 反转 1 圈 2 代表正转 2 圈, 反转 2 圈。。。不能大于 100

- ②开放 pid 参数调节接口, 地址: 21-23
- ③零位校准功能(位置校正),地址:31
- ④多工作模式 (0位置控制模式和1恒速电机模式,2PWM 电机模式)
- ⑤自卸力保护 过载保护,地址: 34-36

过热保护,地址: 13 过流保护,地址: 28 过压保护,地址: 14-15

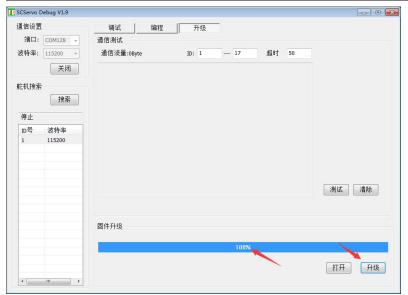
13,如何载入舵机参数:



## 14, 如果升级固件







## 说明:

- 1,以上编程中的参数是 FD 软件读取飞特舵机内部的参数。如果您使用的飞特舵机是 SCS 系列或 SMCL 系列,因功能的不同,FD 软件读取时就不存在加速度、位置校正等选框。
- **2**, 舵机在初次使用时, 请按说明和图示进行连接, 切勿操之过急, 误操作将电源正负接反造成舵机短路或损坏电脑硬件设备。
- 3,如您熟悉以上教程,舵机在您的细心操作中实现转动,恭喜您轻而易举的学会控制飞特舵机。接下来如果要进入专业模式,通过其他方式如:Arduino/STM32/PC/JAVA/C++/C#控制。我们已为您准备通讯协议、内存表、串口调试助手等内容,供您参考。
- 4, 飞特舵机分三个系列:

飞特舵机		电机 类型	通讯 电平	通讯协议	内存表	对应型号
SCS 系列		碳刷/ 空芯杯	TTL	SCS1.1 协议手册 (170306)	SCS1. 1 内存表(170307)	SCS009/SCS45/SCS25/SCS15/SCS115 SCS2332/SCS215/SCS40/SCS40-DS/SCS6560
SMS	SMCL 系列	碳刷/ 空芯杯	RS485	SMS1.0	SMS1.0 内存表(170720)	SM30-360M/SM60/SM80/ SM100/SM150
系列	SMBL 系列	无刷 电机	RS485	协议手册 (170301)	SM30BL-SMS1.0 内存表 (171120)	SM30BL/SM40BL

注:飞特舵机三个系列的通讯协议相同,可互通。