

部 门	工程事业部
存 档 号	
存 档 日 期	2022/6/21

中智讯（武汉）科技有限公司

机械臂升级与校正

编 制 Hewch

完 成 日 期 2022 年 6 月 21 日

1、 固件升级

首先使用众灵提供的调试模块连接好机械臂和电脑，保证供电电源充足针对于 ZP20S 舵机，当固件为 v5.49 版本时，需升级至 v5.53ST 版本

按照图示点击步骤依次执行，新固件文件名为：ZServo V5.53ST-默认总线功能.bin



2、机械臂误差校正

首先打开舵机调试软件，按照图示步骤依次点击，将所有舵机姿态归零



然后选择对应舵机 ID，点击释放扭力，手动调整对应舵机角度，使对应舵机处于正确位置



手动校正好姿态后，点击恢复扭力，点击**其他命令/ 1500 中值校正**，完成此关节的校正，注意：每个关节舵机调整时需要重新选择 ID、释放扭力、手动调整角度、恢复扭力、其他命令/1500 中值校正

