烧录程序

烧录程序

前期准备 硬件 软件 烧录程序 24路舵机控制板

连接

FlyMcu配置

验证程序

调试/通讯串口波特率

通讯协议

教程演示如何给24路舵机控制板烧录程序: 串口烧录程序。

前期准备

硬件

控制板: 24路舵机控制板

数据线: Type-C数据线

软件

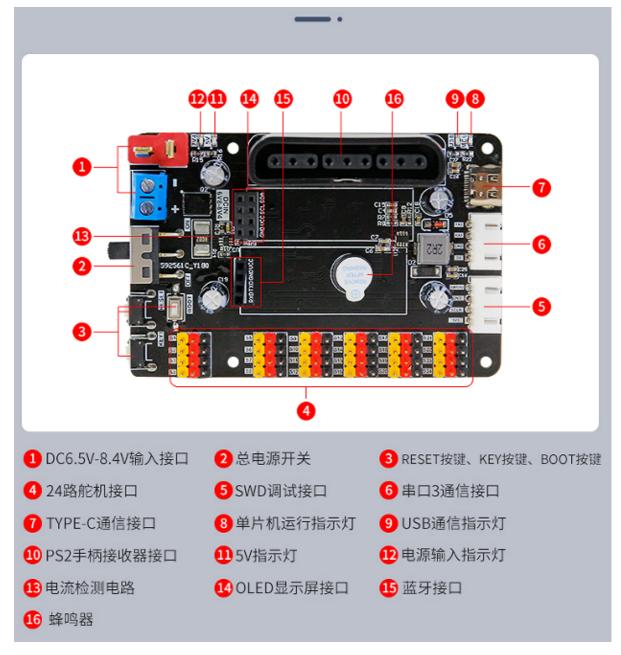
串口烧录软件: FlyMcu

程序源码: ***.hex (该后缀文件是串口烧录所需要的程序文件)

烧录的程序文件可以自行去资料里面查找!

烧录程序

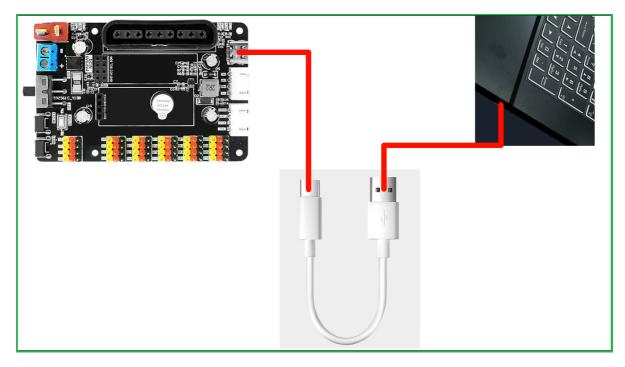
24路舵机控制板



当24路舵机控制板的供电电压达不到程序设定的电压 (6.5V) 时,会产生低电压警报,这个是正常现象!

程序设定的电压是根据外接电池组设定的,所以通过Type-C接口供电会低于这个电压!但是我们可以通过这个警报声可以判断24路舵机控制板是否有程序。

连接



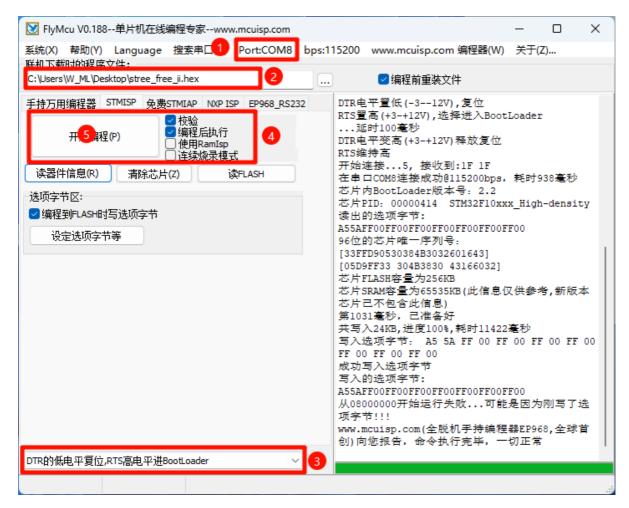
Type-C数据线	设备
Type-C接口	24路舵机控制板
USB接口	电脑

注意: 烧录程序需要按住24路舵机控制板BOOT键连接电脑!

FlyMcu配置

除串口号根据自己系统识别的(我这里是COM8),其他选项按照下面的勾选,最后点击"开始编程"!

注意: 连接24路舵机控制板之前需要先按住BOOT按键,连接电脑后松开BOOT按键!



如果没有在T型接口给24路舵机控制板供电,烧录程序后,舵机控制板会发出连续的蜂鸣器响声!

验证程序

串口发送什么数据会打印什么数据:



如果外接7.4V电源,可以根据下面通讯协议控制24路舵机控制板上的舵机!

调试/通讯串口波特率

设备	波特率
PC	115200(Type-C接口:USART1):用于烧录舵机控制板固件,不可以控制舵机
上位机	9600 (PH2.0 4Pin接口: USART3) : 用于控制舵机
蓝牙	9600 (蓝牙接口: UART5) : 用于控制舵机

通讯协议

串口通讯波特率按照上面表格参数,不同的接口使用不同的波特率。

数据头	舵机编号	舵机角度	数据尾
\$	A-P	0-180	#

示例:

舵机1转到角度10度: \$A010#