



舵机编程卡  
软件使用手册

# SERVO USB PROGRAMER



12 Servo Information: 舵机信息;包括舵机型号,版本时间,固件程序名称。

- ◆ Servo Name: 舵机型号。
- ◆ Manufacture: 舵机版本时间。
- ◆ Firmware: 舵机固件程序名称。

13 Read: 把舵机的参数读出到软件界面。

14 Write: 把当前参数写入舵机。

15 Open: 打开电脑保存的舵机参数文件。

16 Save: 保存当前舵机参数到电脑。

17 UPF: 舵机固件升级功能。

18 Exit: 退出并关闭调参软件。

## 使用说明

1 插入USB配置卡,本配置卡为免安装驱动,等待系统自动适配驱动程序(大约5-10秒钟)。当电脑右下角出现如下图提示后表示驱动自动安装。

⚙️ 设备已准备就绪

“Servo Configure Device V1.0”已设置并准备就绪。

2 打开软件,软件的信息界面会提示配置卡已经连接(如右图),如果没有提示可以重新插拔一次配置卡。(软件下载地址见封面)

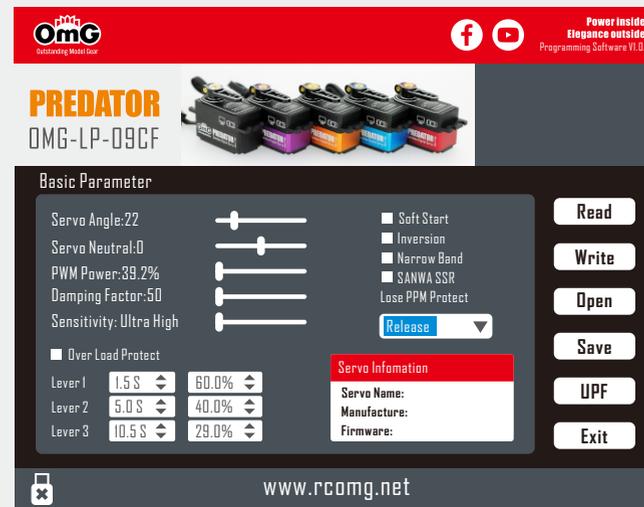


## 系统要求

- 1 工作电压: USB (5V/500mA)
- 2 操作系统: Windows XP/Windows Vista/Windows 7/Windows 8/ windows10 (32/64bit)。
- 3 适用舵机: RCOMG系列。

## 软件菜单说明

软件中间部分为信息显示窗口,当进行配置卡插拔、舵机参数读写时都有信息进行提示。



3 插入舵机,点击读参数《Read》功能,把舵机参数读取到当前界面(如右图)。

注:每次插入舵机后请先操作读参数《Read》功能,然后再进行参数修改,防止误操作写入错误的参数造成舵机功能混乱。



## 舵机固件更新说明

1 连接好舵机后,点击《UPF》功能,再弹出的窗口选择升级固件,并点击打开升级(如右图)。



2 升级过程中,软件的信息界面会提示升级进度,等待出现固件升级成功信息后,表示固件升级成功(如右图)。



3 舵机固件升级后,请先点击读参数《Read》功能,把舵机参数先读取到软件界面。

## 参数功能说明

1 Servo Angle: 设置舵机转动角度大小。

2 Servo Neutral: 设置舵机中心点的位置。

注:如果当舵机在遥控器中点位时没有在对应在位置上,可以修改此值,使舵机摆臂偏移,相当于遥控器通道的微调。

3 PWM Power: 调整舵机的输出功率。功率越大,舵机的扭力越大,消耗电流也大。

4 Damping Factor: 设置舵机阻尼。

5 Sensitivity: 调整舵机死区(灵敏度)。

6 Soft Start: 舵机上电慢复位功能。通电后舵机会缓慢转到当前输入信号位置上。

注:上电慢复位功能是防止舵机安装位置不正确,上电时快速摆动造成设备损伤。

7 Inversion: 设置舵机旋转正反向。

8 Narrow Band: FUTABA SR 信号模式。

9 SANWA SSR: SANWA SSR 信号模式。

10 Lost PPM Protect: 丢失信号保护功能,有3个功能选项:

◆ Release: 不保护。

◆ Keep Position: 保持信号丢失前的位置。

◆ Go Neutral Position: 回到中心点位置(1500uS位置)。

11 Over Load Protect: 舵机堵转保护设置,一共分3级,勾选后启动保护。

◆ Level1: 设置第一级保护的启动时间和保护功率值。

◆ Level2: 设置第二级保护的启动时间和保护功率值。

◆ Level3: 设置第三级保护的启动时间和保护功率值。

注:左边是设置启动保护的时间,右边是设置启动保护后,舵机的输出功率值。

www.rcomg.net