



舵机编程卡  
软件使用手册

# SERVO USB PROGRAMER



## 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。



## 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。

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: 把舵机的参数读入到软件界面。
- 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。

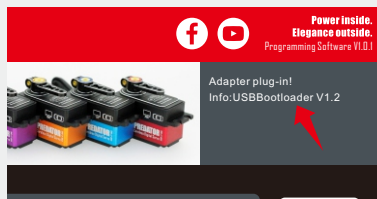
## 使用说明

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。

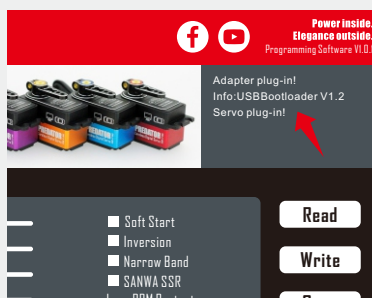
### 设备已准备就绪

“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)

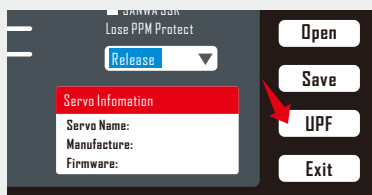


- 3 插入舵机, 点击读参数《Read》功能, 把舵机参数读取到当前界面 (如右图)。  
注: 每次插入舵机后请先操作读参数《Read》功能, 然后再进行参数修改, 防止误操作写入错误的参数造成舵机功能混乱。

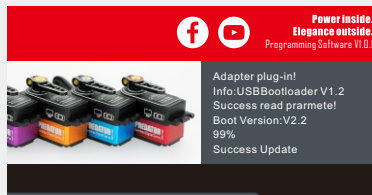


## 舵机固件更新说明

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。

www.rcomg.net