

舵机控制板快速入门

- **1.** 将 mini USB 数据线连接电脑和舵机控制板，连接之后靠近 USB 的 LED 会亮，表示芯片供电正常。
- **2.** 按照 http://dl.torobot.com/down/usc_driver.exe 最后的驱动安装说明把驱动安装好，驱动安装好之后会在电脑上虚拟一个 COM 口，可以在设备管理器的 COM 端口里面查看具体的 COM 端口号。
- **3.** 下载最新的舵机控制器电脑端的软件，下载地址为
http://dl.torobot.com/down/rios_usc.exe
- **4.** 在电脑上打开软件，如果是 Win7 用户请以管理员方式运行软件，选择正确的 COM 端口号，USB 连接的时候波特率可以任意选择，无线连接的时候根据无线模块的波特率而定，点击“**联机**”，正常打开之后，按钮左边会一直闪烁“**Online**”，表示已经联机了。
- **5.** 给舵机接上电源，在不清楚舵机实际参数的情况下，建议使用 5V 给舵机供电，连接方式：将电源的正极接到 VS 处，负极接到 GND 处，连接正常之后，靠近接线端的一个绿色的灯会亮起来，表示电源连接正常。
- **6.** 将舵机插在舵机控制板上，注意正负极（**舵机中间红色的是正极，褐色的是负极，橘黄色的是信号线**），然后在电脑上操作软件，拖到对应的舵机面板里面的滑条，这个时候如果舵机跟着滑条的移动而旋转，则表示舵机控制器完全没问题了，可以放心使用了。



- **Tel:** 4008865055 **Email:** shen@torobot.com **QQ:** 621849199
- **Web:** <http://www.torobot.com> **Shop:** <http://torobot.taobao.com>