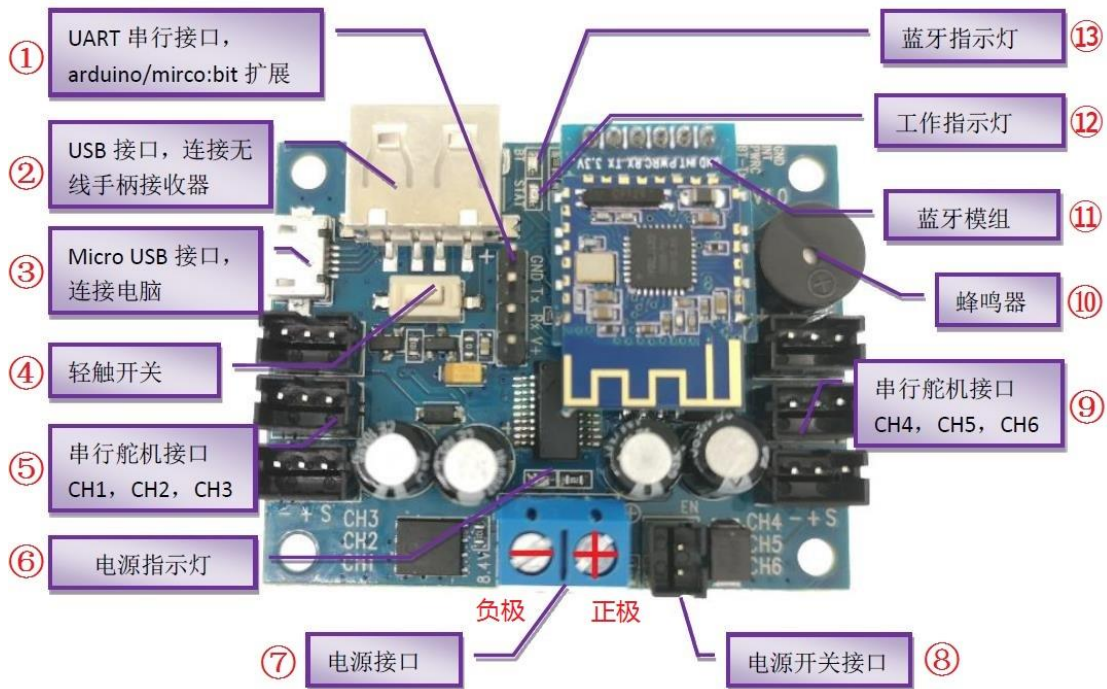


控制板功能及接线说明

一、控制板功能介绍



- ① . UART 串行接口，波特率 57600，电压 3.3V 或 5V，用于外部设备扩展开发
- ② . USB 接口，连接无线手柄接收器
- ③ . Micro USB 接口，用于将控制板连接到电脑端，进行数据传输
- ④ . 轻触开关
- ⑤ . 串行舵机接口 CH1、CH2、CH3、CH4、CH5、CH6，每个接口最多可串接 6 只舵机
- ⑥ . 电源指示灯，控制板电源指示，上电后红灯亮
- ⑦ . 电源接口，控制板电源供电接口，工作电压 6.0V~8.4V，连接时注意正负极
- ⑧ . 电源开关接口，闭合时控制板电源导通
- ⑨ . 同⑤，独立的串行总线接口，并行数据通信，
- ⑩ . 蜂鸣器，电源电压低压报警提示
- ⑪ . 蓝牙模组，连接 APP，可使用手机或平板电脑进行动作编辑以及机器人的操控
- ⑫ . 工作指示灯，电压偏低时红灯闪烁，同时伴随着蜂鸣器发出报警提示声
- ⑬ . 蓝牙指示灯，蓝牙未连接前，蓝灯闪烁，蓝牙连接成功后，蓝灯常亮

二、连接操作说明：

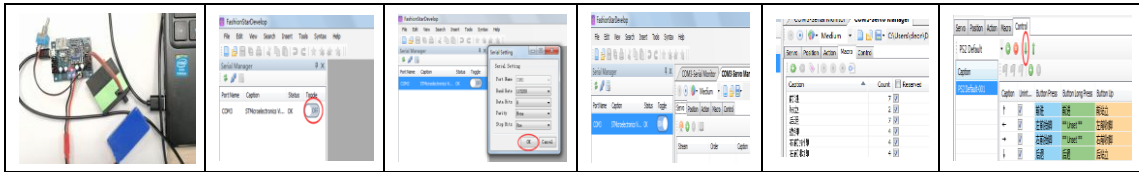
第一步：首先，将控制开关插到控制板的【电源开关接口】上；之后将舵机连接到【串行舵机接口】；再则将电池的转接线接到【电源接口】，再将电池接上，打开控制开关，电源指示灯红灯亮。如图所示步骤：



第二步: 连接 USB; 在第一步完成后再将 Micro USB 连接到控制板, 另一端连接到电脑; 之后打开舵机动作编辑软件 Develop, 点击编辑窗口中的舵机扫描;

第三步: 完成舵机动作编辑后, 将舵机动作编辑器中动作工程文档, 下载到控制板; 拔掉 Micro USB 数据线;

如图所示步骤:



第四步: 将手柄接受器接到【USB 无线接收器接口】, 待手柄连接成功后, 可以使用手柄来控制; 或者使用 APP(手机或平板电脑), 需要取下 USB 接收器。

详细操作说明请查阅机器人操作使用说明书或者舵机动作编辑使用者指南