

Instruktion KST programmerare #2

1. Ladda ner programmet från KST's site
<https://cdn.shopify.com/s/files/1/0570/1766/3541/files/2023128-144133538.zip?v=1675392236>
2. Anslut sedan Servotool #2 till PC'n via USB-C kabeln.
3. Starta sedan programmet, **ej innan** du anslutit kabeln till PC'n.

PWM Config Card V1.09X

Open Config Save Config Language

vpcom: COM4 Servo Gyro Servo board: PWM config

Dead Band(0,4-13): 2,0 μs Max. Duty(0-98): 93 %

Boost(50-3000): 100 μs Pulse Upper(1500-2500): 2100 μs

Stretch: 1 Neutral(1360-1640): 1500 μs

Lock: Y Pulse Lower(500-1500): 900 μs

Uncontrolled Pos(500-2500): 1500 μs Uncontrolled Time(0,4-13): 1,0 s

Left Angle(0-255): 113 Right Angle(0-255): 116

SPD(0-100): 1 %

Allow Uncont: Reversion 20k_sel spd_sel Soft_Start

Read Config Write Config Initialize

Connected XY

4. Kontrollera att du har valt rätt Com-port i programmet, görs enklast via kontrollpanelen. Det kan behövas en STM32 driver.
5. Anslut servot och därefter mottagarbatteri i programmerarens vänstra servoanslutningar.
6. Klicka på "Read Config" för att hämta servots inställningar.
7. Gör justeringar av servot i programmet och därefter klicka på "Write config".
8. Lycka till!