pyProgramGenerator - Servotest und Programmierung

Mit der Servoplatine von Hardi können über die MLL auch Servos angesteuert werden. Auf dieser Seite können Sie den Servo testen und konfigurieren.

Das folgende Bild zeigt einen Screenshot der Servotest Seite

A Missal-Alay of 2 34 ct (9, 200)	- D X
Datai Partopalette AROUNIO HERV	
Start Programmigeventor Programmionschau Faib Test Sound Test DCC Keyboard Servo Test 223 Simulator	Senal Monitor AEDUNIO Monitor AEDUNIO Einstellungen Einstellungen
MobaLedLib	LED Servotester
Mit der Servoplatins von Herdi können über die MLL auch Servo Instan und konfigurieren. Mit dem Schebergier kann die Position des Servos eingestellt «Hin und Hax Position progremmienen» und «Servo Geschein»	is engesteuert werden. Auf dieser Seite können Sie den Servo werden. Die Könfigunston des Servos erfolgt mit den Funktionen ägkeit programmieren»
Serve Addresse.	Serve Areschluss 0 2
Serve publics 1 1 1 21 41 45 21 12	1 121 141 161 101 201
Servis Programmieren	
Programmierung von Min/Max Position und Studie Min. Max Roc Research proc	Geschwindigtert
and the rest of the second projection of the s	
Beende Programmierung ohne	Spectrem
Dec <	ht s
Status Nicht Verbunden	

Eingabefelder

- Servo-Adresse: "LED"-Nummer des Servos. z.B. 5, wenn der Servo in der LED-Kette an 5. Stelle steht.
- Servo-Anschluss: Die Servo-Platine kann 3 Servos aneteuern. Servo-Anschluss ist die Nummer des Anschlusses, an den der Servo angeschlossen ist (0, 1 oder 2)
- Servo-Stop: Beim Anklicken wird der Servo angehalten, egal wo er gerade steht. Kann Zerstörungen verhindern, wenn der Servoarnm zu weit läuft.
- Schieberegler: Mit dem Schieberegler kann die Position des Servos direkt eingestellt werden. (Position des Servos 10..220).

Anklicken zum Aktivieren der Tasten:

- [Pfeil Rechts]/[Pfeil Links]:einfacher Schritt
- [CTRL-Rechts]/[CTRL-Links]: 20er Schritt

Last update: 2021/01/03 anleitungen:spezial:pyprogramgenerator:servortest https://wiki.mobaledlib.de/anleitungen/spezial/pyprogramgenerator/servortest?rev=1609684590 15:36

• [Pos1]/[Ende]: Anfang/Ende

Klicken auf dem Sliderfeld:

- <Linke Taste>: single step vorwärts/rückwärts in Richtung der Maus
- <Rechte Taste>:spring zum angeklickten Wert
- <CTRL Linke Taste>\n springe zum Anfang/Ende

Programmierung der Min/Max Position und Geschwindigkeit des Servos

Über die Servotester Seite lassen sich die Endpositionen und die Geschwindigkeit des servos bequem einstellen. Der Ablauf ist folgendermaßen:

- 1. Zum Start der Programmierung auf die Taste "Starte Min-Max Pos/Speed programmieren" klicken
- 2. Programmiering der Minimal Position startet.
- 3. Der Servo muss jetzt mit den Tasten Dec«, Dec<, Inc> , Inc» an die gewünschte **Min** Position gefahren werden
- 4. Ist die gewünschte Min Position erreicht, auf den Taster "Gehe zu Max Pos programmieren" klicken
- 5. Der Servo muss jetzt mit den Tasten Dec«, Dec<, Inc> , Inc» an die gewünschte **Max** Position gefahren werden
- Ist die gewünschte Max Position erreicht, auf den Taster "Beende Max Pos programmieren" klicken
- 7. Die Programmierung der Endstellungen ist nur beended, es folgt nun die Geschwindigkeitseinstellung
- Mit den Tastern Dec«, Dec<, Inc> , Inc» kann die gewünschte Geschwindigkeit eingestellt werden. Der Servoarm bewegt sich dazu mit der eingestellten Geschwindigkeit zwisch Min- und Max Pos hin- und her.
- 9. Ist die gewünschte Geschwindigkeit eingestellt, auf "beende Speed programmieren" klicken. Die eingestelleten Werte werden jetzt im Servo-Modul gespeichert.

Man kann jederzeit durch klicken auf "Beende Programmierung ohne Speichern" den Programmiervorgang abbrechen.

From: https://wiki.mobaledlib.de/ - **MobaLedLib Wiki**

Permanent link: https://wiki.mobaledlib.de/anleitungen/spezial/pyprogramgenerator/servortest?rev=1609684590

Last update: 2021/01/03 15:36

